

YTOR OCH YTINTEGRALER

En parametriserad yta i rummet är en kontinuerlig funktion \mathbf{r} definierad på en rektangel $R = \{(u, v) : a \leq u \leq b, c \leq v \leq d\}$ (eller annat slutet begränsat område med väldefinierad area) i uv -planet och med värden i \mathbb{R}^3 :

$$\mathbf{r}(u, v) = x(u, v)\mathbf{i} + y(u, v)\mathbf{j} + z(u, v)\mathbf{k}, (u, v) \in R.$$

Notera att alla punkter på ytan är randpunkter eftersom ytan är ett "två-dimensionellt objekt" i \mathbb{R}^3 . Punkter på ytan som motsvaras av inre punkter i området R kallas trots detta inre punkten på ytan. Randen till området R avbildas ibland på en kurva som avgränsar ytan. Den kurvan kallas i så fall för ytans rand.

En parametriserad yta är *glatt* om funktionen $\mathbf{r} = \mathbf{r}(s, t)$ som ger parametriseringen är glatt och $\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial s} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial t} \neq 0$ för alla s och t .

Tangentplanet till ytan i den punkt som har parametervärdena (s, t) spänns upp av vektorerna \mathbf{r}'_s och \mathbf{r}'_t , $\mathbf{r}'_s \times \mathbf{r}'_t$ är normalen till ytan.

Ytan kallas *styckvis glatt* om den är sammansatt av glatta ytor, "hoppklistrade" längs randkurvor.

Låt $\mathbf{r} = \mathbf{r}(u, v)$ vara en parameter framställning av en glatt yta \mathcal{S} i rymden. Då är

$$dS = \|\mathbf{r}'_u \times \mathbf{r}'_v\| dudv$$

ett areaelement och arean av ytan \mathcal{S} blir

$$\iint_{\mathcal{S}} dS = \iint_R \left\| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right\| dudv.$$

Eftersom

$$\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{vmatrix} = \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)} \mathbf{i} + \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)} \mathbf{j} + \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \mathbf{k}$$

blir arean

$$\iint_{\mathcal{S}} dS = \iint_R \sqrt{\left(\frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)}\right)^2 + \left(\frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)}\right)^2 + \left(\frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)}\right)^2} dudv.$$

Ytintegralen av en funktion $f(x, y, z)$ över ytan \mathcal{S} definieras enligt

$$\int \int_{\mathcal{S}} f(x, y, z) dS = \int \int_R f(x(u, v), y(u, v), z(u, v)) \left\| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right\| dudv.$$

ORIENTERADE YTOR OCH FLÖDESINTEGRALER

En yta \mathcal{S} kallas *orienterbar* om det finns ett enhetsvektorfält $\hat{N}(P)$ definierat kontinuerligt på \mathcal{S} i varje punkt ortogonalt mot \mathcal{S} . Ett vektorfält som uppfyller detta kallas för *orientering* av \mathcal{S} .

Om \mathcal{S} är en parametriserad glatt yta ($\frac{\partial r}{\partial u} \times \frac{\partial r}{\partial v} \neq 0$ i alla punkter på ytan) så ger

$$\hat{N} = \pm \left(\frac{\partial r}{\partial u} \times \frac{\partial r}{\partial v} \right) / \left\| \frac{\partial r}{\partial u} \times \frac{\partial r}{\partial v} \right\|$$

de två möjliga parametriseringar.

Den sidan av ytan åt vilken normalvektorn $\hat{N}(P)$ pekar kallas för den positiva sidan, den andra kallas för negativa sidan.

Låt $\mathbf{F}(x, y, z) = f(x, y, z)\mathbf{i} + g(x, y, z)\mathbf{j} + h(x, y, z)\mathbf{k}$ vara ett kontinuerligt vektorfält.

Vektorfältets flöde genom en orienterad yta \mathcal{S} är integralen

$$\iint_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \iint_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot \hat{N} dS.$$

För parametriserade ytor är

$$\iint_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot \hat{N} dS = \pm \iint_R \mathbf{F}(r(u, v)) \cdot \left(\frac{\partial r}{\partial u} \times \frac{\partial r}{\partial v} \right) dudv$$

det senare är lika med

$$\pm \iint_R f(x, y, z) \frac{\partial(y, z)}{\partial(u, v)} + g(x, y, z) \frac{\partial(z, x)}{\partial(u, v)} + h(x, y, z) \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} dudv$$

Val av tecken \pm innebär ett val av riktning i vilken flödet uppfattas positivt.