

## YTOR OCH YTINTEGRALER

---

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

$$\mathbf{r}(s, t) = (x(s, t), y(s, t), z(s, t)), (s, t) \in R.$$

Om man plottar punkterna  $(x(s, t), y(s, t), z(s, t))$  i rummet för alla värdena av  $(s, t)$  så får man en yta i rummet.

---

En parametriserad yta är *glatt* eller  $C^1$  om funktionen  $\mathbf{r} = \mathbf{r}(u, v)$  som ger parametriseringen är av klass  $C^1$  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  $\mathbf{r}'_s(s, t)$  och  $\mathbf{r}'_t(s, t)$ ,  $\mathbf{r}'_s \times \mathbf{r}'_t(s, t)$  är en normal till ytan.

Ytan kallas *styckvis glatt* om den är sammansatt av glatta ytor, ”hoppklistradelängs randkurvor.

---

Låt  $\mathbf{r} = \mathbf{r}(s, t)$  vara en parameterframställning av en glatt yta  $\mathcal{S}$  i rymden. Då är

$$dS = \|\mathbf{r}'_s \times \mathbf{r}'_t\| ds dt$$

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

$$\iint_{\mathcal{S}} dS := \iint_R \left\| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial s} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial t} \right\| ds dt.$$

---

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

$$\iint_{\mathcal{S}} f(x, y, z) dS = \iint_R f(x(s, t), y(s, t), z(s, t)) \left\| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial s} \times \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial t} \right\| ds dt.$$

---

## VEKTORFÄLT

---

Ett **vektorfält** i planet är en funktion  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$F(x, y) = (f(x, y), g(x, y)).$$

Vi uppfattar  $(x, y)$  som en punkt i planet och  $F(x, y)$  som en vektor i planet. För att åskadligöra vektorfältet väljer vi ett antal punkter  $(x_i, y_i)$  och avsätter vektorerna  $F(x_i, y_i)$  i respektive punkter.

---

## KURVINTEGRALER

---

Låt  $\mathbf{F}$  vara ett kontinuerligt vektorfält i planet:  $\mathbf{F}(x, y) = (f(x, y), g(x, y))$  med definitionsmängd  $D$  (enöppen mängd). Om  $\mathcal{C}$  är en orienterad

$C^1$  kurva i  $D$  med parameterframställningen  $\mathbf{r} = \mathbf{r}(t) = (x(t), y(t))$ ,  $a \leq t \leq b$  så kallas uttrycket

$$\int_a^b \mathbf{F}(\mathbf{r}(t)) \cdot \mathbf{r}'(t) dt = \int_a^b (f(x(t), y(t))x'(t) + g(x(t), y(t))y'(t)) dt$$

för *kurvintegralen av fältet  $\mathbf{F}$  längs kurvan  $\mathcal{C}$* .

Den betecknas  $\int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$  eller  $\int_{\mathcal{C}} f dx + g dy$ . I det senare fallet talar vi också om *kurvintegralen av differentialformen  $f dx + g dy$* .

- Definitionen av kurvintegralen är oberoende av valet av parameter för den (orienterade) kurvan.
- Om  $-\gamma$  är kurvan  $\gamma$  genomlupen i omvänd riktning så är

$$\int_{-\gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = - \int_{\gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}.$$

Om  $\mathcal{C}$  är styckvis  $C^1$ -kurva med  $C^1$  bitar  $\mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2, \dots, \mathcal{C}_n$  definieras kurvintegralen som

$$\int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{\mathcal{C}_1} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} + \dots + \int_{\mathcal{C}_n} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}.$$

Om kurvan  $\mathcal{C}$  är sluten kallas ofta kurvintegralen för cirkulationen av  $\mathbf{F}$  runt  $\mathcal{C}$  och betecknas  $\oint_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$ .

---

Den fysikaliska tolkningen av kurvintegralen är det arbete fältet utför (dvs den energi som fältet tillför en partikel) för att förflytta partikeln längs kurvan.

---