

Università degli Studi di Cagliari
Corso di Laurea Fisica

Analisi Matematica II

prof. Antonio Greco

Quarta parte

Anno accademico 2024/25

**INTEGRALE CURVILINEO DI PRIMA SPECIE
(INTEGRALE DI UNA FUNZIONE SCALARE)**

CONSIDERIAMO UNA FUNZIONE CONTINUA

$$f: \Omega \longrightarrow \mathbb{R} \text{ con } \Omega \subset \mathbb{R}^3$$

ED UNA CURVA REGOLARE $\gamma \subset \Omega$ DI EQUAZIONI PARAMETRICHE

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases} \text{ PER } t \in [a, b]. \text{ ALLORA LA FUNZIONE COMPOSTA } \begin{cases} f(\bar{x}(t)) \end{cases} \text{ È CONTINUA IN } [a, b]$$

E SI DEFINISCE

$$\int_{\gamma} f ds = \int_a^b f(\bar{x}(t)) \|\bar{x}'(t)\| dt = \int_0^L f(\bar{x}(\sigma(s))) ds$$

SI ESTENDE ALLE CURVE γ REGOLARI A TRATTI

□ CIOÈ CON $\bar{x}(t)$ CONTINUA IN $[a, b]$ ED ESISTONO $t_0 = a < t_1 < \dots < t_n = b$ TALI CHE $\bar{x}(t)$ È DI CLASSE $C^1([t_{i-1}, t_i])$ PER OGNI $i = 1, \dots, n$ CON $\bar{x}'(t) \neq \vec{0}$ IN (t_{i-1}, t_i) COME PURE $\bar{x}'(t_{i-1}^+) \neq \vec{0}$ E $\bar{x}'(t_i^-) \neq \vec{0}$ PER OGNI i .

CURIOSITÀ: TROVARE UNA PARAMETRIZZAZIONE $\bar{x} = \bar{x}(t)$ DI CLASSE $C^1([a, b])$ DEL QUADRATO.

SE γ È REGOLARE A TRATTI, SI DEFINISCE

$$\int_{\gamma} f ds = \sum_{i=1}^n \int_{\gamma_i} f ds \text{ DOVE } \gamma_i$$

È PARAMETRIZZATA DA $\bar{x}(t)$ PER $t \in [t_{i-1}, t_i]$.

NOZIONE DI CURVA CONTINUA RETTIFICABILE

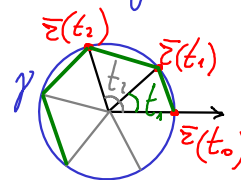
DATA $\bar{x}(t)$ CONTINUA IN $[a, b]$ SI CONSIDERANO $t_0 = a < t_1 < \dots < t_n = b$ E DI CONSEGUENZA

$$S = \sum_{i=1}^n \|\bar{x}(t_i) - \bar{x}(t_{i-1})\|$$

SE $\sup S < +\infty$ SI DICE CHE LA CURVA È RETTIFICABILE E SI PUÒ DEFINIRE LA LUNGHEZZA $L = \sup S$. SI DIMOSTRA CHE SE γ È REGOLARE A TRATTI ALLORA È RETTIFICABILE E RISULTA $\int_{\gamma} ds = \sup S$.

NOTA CHE SE γ È REGOLARE ALLORA

$$\sum_{i=1}^n \|\bar{x}(t_i) - \bar{x}(t_{i-1})\| \leq \sum_{i=1}^n \int_{\gamma_i} ds = \int_{\gamma} ds$$

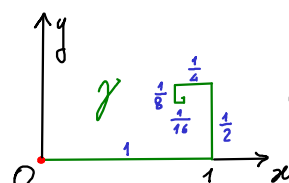


$$t \in [0, 2\pi]$$

ESEMPIO DI γ CHE NON È REGOLARE A TRATTI ED È RETTIFICABILE: NOTO CHE I SEGMENTI DI LUNGHEZZA $\frac{1}{2^i}$ PER $i = 1, 2, 3, \dots$

SONO INFINITI E SO CHE $\sum_{i=1}^{+\infty} \frac{1}{2^i} = 1$

QUINDI LI UNISCO E OTTENGO γ RETTIFICABILE E DI LUNGHEZZA 1:



CURIOSITÀ: TROVARE LE COORDINATE DEL SECONDO ESTREMO

INTEGRALE CURVILINEO DI SECONDA SPECIE

CONSIDERIAMO UN CAMPO VETTORIALE

$$\vec{E}: \Omega \longrightarrow \mathbb{R}^3 \text{ CONTINUO IN } \Omega \subset \mathbb{R}^3$$

ED UNA CURVA REGOLARE $\gamma \subset \Omega$ DI EQUAZIONI PARAMETRICHE

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \\ z = z(t) \end{cases} \text{ PER } t \in [a, b]. \text{ ALLORA IL PRODOTTO SCALARE } \vec{E}(\vec{\gamma}(t)) \cdot \vec{\gamma}'(t) \text{ È CONTINUO}$$

IN $[a, b]$ E SI DEFINISCE

IN $[a, b]$ E SI DEFINISCE

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l} &= \int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = \\ &= \int_a^b \vec{E}(\vec{\gamma}(t)) \cdot \vec{\gamma}'(t) dt \end{aligned}$$

OSSERVAZIONE: POSTO $t = a + (b-a)\tau$ PER $\tau \in [0, 1]$ LA CURVA DIVENTA $\vec{\gamma} = \vec{\gamma}(t(\tau))$ CON VELOCITÀ $\frac{d\vec{\gamma}}{d\tau} = (b-a) \frac{d\vec{\gamma}}{dt}$ E LA DEFINIZIONE PORGE

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l} &= \\ &= \int_0^1 \vec{E}(\vec{\gamma}(t(\tau))) \cdot \frac{d\vec{\gamma}}{d\tau} d\tau, \text{ PROPRIO} \end{aligned}$$

L'INTEGRALE CHE SI OTTIENE DA

$$\int_a^b \vec{E}(\vec{\gamma}(t)) \cdot \vec{\gamma}'(t) dt \text{ CON LA SOSTITUZIONE } t = t(\tau) = a + (b-a)\tau.$$

ESERCIZIO: SCRIVERE $\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l}$ RAPPRESENTANDO

LA CURVA γ CON L'ASCISSE CURVILINEA s .

OSSERVAZIONE: SI PUÒ SEMPRE PARAMETRIZZARE γ CON $\tau \in [0, 1]$.

IMPORTANTE: SE NELL'INTEGRALE $\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l}$ = $\int_0^1 \vec{E}(\vec{\gamma}(\tau)) \cdot \vec{\gamma}'(\tau) d\tau$ PONIAMO $\tau = 1-t$

CON $t \in [0, 1]$ OTTENIAMO

$$\begin{aligned} - \int_1^0 \vec{E}(\vec{\gamma}(1-t)) \cdot \vec{\gamma}'(1-t) dt &= \\ &= \int_0^1 \vec{E}(\vec{\gamma}(1-t)) \cdot \vec{\gamma}'(1-t) dt \end{aligned}$$

D'ALTRO CANTO, APPLICANDO LA DEFINIZIONE

$$\int_{-\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l} = \int_a^b \vec{E}(\vec{\gamma}(1-t)) \cdot \frac{d\vec{\gamma}}{dt}(t) dt \text{ ALLA}$$

CURVA $-\gamma$ PARAMETRIZZATA DA $\vec{\gamma} = \vec{\gamma}(1-t)$ OTTENIAMO

$$\int_{-\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l} = - \int_0^1 \vec{E}(\vec{\gamma}(1-t)) \cdot \vec{\gamma}'(1-t) dt$$

QUINDI L'INTEGRALE DI SECONDA SPECIE CAMBIA SEGNO PASSANDO DA $\tau \in [0, 1]$ A $t = 1 - \tau$.

$$\text{IN SINTESI: } \int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l} = - \int_{-\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{l}.$$

ESERCIZIO: VERIFICARE CHE $\int_{\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s} = \int_{-\gamma} \vec{f} \cdot d\vec{s}.$

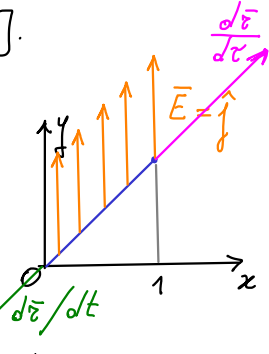
ESEMPIO: PRENDO $\bar{E} = \hat{j}$ E γ IL SEGMENTO

$$\begin{cases} x = \tau \\ y = \tau \end{cases} \text{ PER } \tau \in [0, 1].$$

SI TROVA $\int_{\gamma} \bar{E} \cdot d\bar{l} =$

$$= \int_0^1 \hat{j} \cdot \bar{E}'(\tau) d\tau =$$

$$= \int_0^1 \hat{j} \cdot (\hat{i} + \hat{j}) d\tau = \int_0^1 d\tau = 1.$$



CONSIDERIAMO ORA IL SEGMENTO $-\gamma$ PARAMETRIZZATO DA

$$\begin{cases} x = 1-t \\ y = 1-t \end{cases} \text{ CON } t \in [0, 1].$$

SI TROVA $\int_{-\gamma} \bar{E} \cdot d\bar{l} = \int_0^1 \bar{E} \cdot \frac{d\bar{e}}{dt} dt =$

$$= \int_0^1 \bar{E} \cdot (-\hat{i} - \hat{j}) dt = - \int_0^1 \hat{j} \cdot (\hat{i} + \hat{j}) dt = -1.$$

OSSERVAZIONE: SE SCRIVIAMO $\bar{E}(x, y, z) =$

$$= X(x, y, z) \hat{i} + Y(x, y, z) \hat{j} + Z(x, y, z) \hat{k}$$

$$\text{E } \bar{e}'(t) = x'(t) \hat{i} + y'(t) \hat{j} + z'(t) \hat{k} \text{ OT-}$$

TENIAMO $\int_{\gamma} \bar{E} \cdot d\bar{l} = \int_a^b (X x' + Y y' +$

$$+ Z z') dt = \int_a^b X x' dt + \int_a^b Y y' dt$$

$$+ \int_a^b Z z' dt \text{ E ARRIVIAMO A TRE INTEGRALI}$$

DI **FORME DIFFERENZIALI.**

INTEGRALE DI UNA FORMA DIFFERENZIALE

PRENDIAMO UNA $f \in C^0(\Omega)$ E UNA CURVA REGOLARE $\gamma \in \Omega$. LE ESPRESSIONI $\int dx$, $\int dy$ E

$\int dz$ SI DICONO **FORME DIFFERENZIALI** E SI

DEFINISCONO GLI INTEGRALI

$$\int_{\gamma} f dx = \int_a^b f(\bar{e}(t)) x'(t) dt,$$

$$\int_{\gamma} f dy = \int_a^b f(\bar{e}(t)) y'(t) dt,$$

$$\int_{\gamma} f dz = \int_a^b f(\bar{e}(t)) z'(t) dt.$$

CON QUESTE DEFINIZIONI, SI PUÒ SCRIVERE

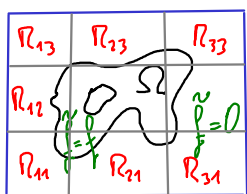
$$\int_{\gamma} \bar{E} \cdot d\bar{l} = \int_{\gamma} X dx + \int_{\gamma} Y dy + \int_{\gamma} Z dz.$$

L'INTEGRALE DOPPIO

DEFINIZIONE: CONSIDERIAMO $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$
 LIMITATA CON Ω LIMITATO, DUNQUE $\Omega \subset [a, b] \times [a, b]$. PRESO $n \in \{1, 2, \dots\}$
 DEFINIAMO $x_k, y_k = a + k \frac{b-a}{n}$ PER $k = 0, \dots, n$;

$$\tilde{f}(x, y) = \begin{cases} f(x, y), & \text{se } (x, y) \in \Omega, \\ 0, & \text{se } (x, y) \in [a, b]^2 \setminus \Omega; \end{cases}$$

$R_{ij} = [x_{i-1}, x_i] \times [y_{j-1}, y_j]$ DI AREA DATA



DA $|R_{ij}| = \frac{(b-a)^2}{n^2}$;

$$\Delta_n = \sum_{i,j=1}^n |R_{ij}| \inf_{R_{ij}} \tilde{f} = \frac{(b-a)^2}{n^2} \sum_{i,j=1}^n \inf_{R_{ij}} \tilde{f}$$

$$\leq S_n = \sum_{i,j=1}^n |R_{ij}| \sup_{R_{ij}} \tilde{f} = \frac{(b-a)^2}{n^2} \sum_{i,j=1}^n \sup_{R_{ij}} \tilde{f}$$

SI DIMOSTRA CHE $\Delta_n \leq S_n$ E QUINDI

$$\sup_n \Delta_n = \int_{\Omega} f \, dx \, dy \leq \int_{\Omega} f \, dx \, dy = \inf_m S_m$$

SE VALE L'UGUAGLIANZA, LA FUNZIONE f SI DICE INTEGRABILE SU Ω E SI DEFINISCE

$$\iint_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy = \sup_n \Delta_n$$

ESEMPIO: $\Omega = [a, b] \times [a, b] \in f(x, y) = c$ (COSTANTE). ALLORA $\inf_{R_{ij}} f = c \in$

$\sup_{R_{ij}} f = c$ QUINDI

$$\Delta_n = \frac{(b-a)^2}{n^2} \sum_{i,j=1}^n \inf_{R_{ij}} f = \frac{(b-a)^2}{n^2} \sum_{i,j=1}^n c = \frac{(b-a)^2}{n^2} \cdot c \cdot n^2 = (b-a)^2 \cdot c \in$$

$S_m = (b-a)^2 \cdot c$ QUINDI

$$\int_{\Omega} c \, dx \, dy = \sup_n \Delta_n = (b-a)^2 \cdot c$$

$$= \int_{\Omega} c \, dx \, dy = \inf_m S_m \in \text{SI TROVA}$$

$$\iint_{\Omega} c \, dx \, dy = c |\Omega|.$$

PETTINE DI DIRICHLET

$$\Omega = (\mathbb{Q} \cap [0, 1]) \times [0, 1] = \{(x, y) \in [0, 1]^2 : x \in \mathbb{Q}\}$$

$$f(x, y) = \begin{cases} 1, & (x, y) \in \Omega \\ 0, & (x, y) \in [0, 1]^2 \setminus \Omega \end{cases}$$

CURIOSITÀ: TROVARE $\int_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy = 0$

$$\int_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy = 1 \neq \int_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy$$

INTERPRETAZIONE GEOMETRICA DELL'INTEGRALE DOPPIO

1) SE $f: \Omega \rightarrow [0, +\infty)$ È INTEGRABILE, L'INTEGRALE DOPPIO $\iint_{\Omega} f \, dx \, dy$ È IL VOLUME DEL SOTTOGRAFICO $G = \{(x, y, z) : (x, y) \in \Omega, z \in [0, f(x, y)]\}$

2) SE $f: \Omega \rightarrow (-\infty, 0]$ È INTEGRABILE, IL NUMERO $-\iint_{\Omega} f \, dx \, dy \geq 0$ È IL VOLUME DEL SOPRAGRAFICO $E = \{(x, y, z) : (x, y) \in \Omega, z \in [f(x, y), 0]\}$

3) SE $f(x, y) = 1$ È INTEGRABILE SU Ω , L'INTEGRALE $\iint_{\Omega} dx \, dy$ È L'AREA DI Ω .

SI PARLA, PIÙ PROPRIAMENTE, DI MISURA DI Ω , DI E E DI G .

PROPRIETÀ DELL'INTEGRALE

1) LINEARITÀ: SE f E g SONO INTEGRABILI, E PRENDO $\lambda, \mu \in \mathbb{R}$, ALLORA $h(x, y) = \lambda f(x, y) + \mu g(x, y)$ È INTEGRABILE, E $\iint_{\Omega} h(x, y) \, dx \, dy = \lambda \iint_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy + \mu \iint_{\Omega} g(x, y) \, dx \, dy$;

$$\iint_{\Omega} g(x, y) \, dx \, dy;$$

2) MONOTONIA: SE $f(x, y) \leq g(x, y)$ IN Ω E SONO INTEGRABILI, ALLORA $\iint_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy \leq \iint_{\Omega} g(x, y) \, dx \, dy$;

$$\leq \iint_{\Omega} g(x, y) \, dx \, dy;$$

3) DISUGUAGLIANZA TRIANGOLARE: SE f È INTEGRABILE SU Ω ALLORA $|f(x, y)|$ È INTEGRABILE E

$$\left| \iint_{\Omega} f(x, y) \, dx \, dy \right| \leq \iint_{\Omega} |f(x, y)| \, dx \, dy$$

SI RICAVALO DALLA DEFINIZIONE

SU QUALI DOMINI Ω LA FUNZIONE $f(x,y) = 1$ È INTEGRABILE?

SI CHIAMANO « INSIEMI MISURABILI SECONDO PEANO-JORDAN » E RISULTA $|\Omega| = \iint_{\Omega} dx dy$ (MISURA DI Ω).

GLI INSIEMI REGOLARI (UNIONE DI UN NUMERO FINITO DI INSIEMI SEMPLICI O NORMALI) SONO MISURABILI.


GLI INSIEMI SEMPLICI O NORMALI SONO QUELLI DEL TIPO $\Omega = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : x \in [a,b], y \in [\varphi(x), \psi(x)]\}$ con $\varphi, \psi \in C([a,b])$

ESEMPIO: IL RETTANGOLO $[a,b] \times [c,d]$ È NORMALE ($\varphi(x) = c, \psi(x) = d$); IL CER-

CHIO $\Omega = \{(x,y) : x \in [-R,R], y \in [-\sqrt{R^2-x^2}, \sqrt{R^2-x^2}]\}$

ESERCIZIO: $\Omega = \overline{B}_{R_2}(0,0) \setminus B_{R_1}(0,0)$ con $R_1 < R_2$ È REGOLARE (UNIONE DI DUE DOMINI NORMALI)

CURIOSITÀ: PER $n = 1, 2, 3, \dots$ PRENDO $\Omega_n =$

$$= \overline{B}_{\frac{1}{2^n}}(0,0) \setminus B_{\frac{1}{2^{n+1}}}(0,0)$$


MI CHIEDO SE $\Omega = \bigcup_{n=1}^{+\infty} \Omega_n$ È REGOLARE

4) L'ADDITIVITÀ DELL'INTEGRALE: SE Ω_1 E Ω_2 SONO REGOLARI E PRIVI DI PUNTI INTERNI IN COMUNE, E SE f È INTEGRABILE SU Ω_1 E SU Ω_2 ALLORA LO È SU $\Omega = \Omega_1 \cup \Omega_2$ E RISULTA $\iint_{\Omega} f dx dy = \iint_{\Omega_1} f dx dy + \iint_{\Omega_2} f dx dy$

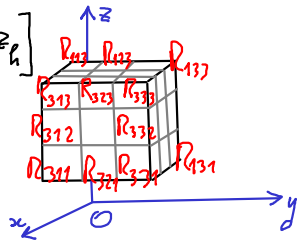
SI PUÒ DIMOSTRARE CHE LE FUNZIONI CONTINUE SONO INTEGRABILI SU DOMINI REGOLARI.

IDEM SE HANNO UN NUMERO FINITO DI PUNTI DI DISCONTINUITÀ.

LA DEFINIZIONE DELL'INTEGRALE MULTIPLO ISPIRA I METODI DI CALCOLO NUMERICO APPROSSIMATO

L'INTEGRALE TRIPLO

DEFINIZIONE: CONSIDERIAMO UNA FUNZIONE **LIMITATA** $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ AVENTE PER DOMINIO UN INSIEME **LIMITATO** $\Omega \subset \mathbb{R}^3$, DUNQUE $\Omega \subset [a, b]^3$. PER $n \in \{1, 2, 3, \dots\}$ DEFINISCO $x_k, y_k, z_k = a + k \frac{b-a}{n}$ PER $k = 0, \dots, n$ E $R_{ijk} =$



POSTO $S_m = \sum_{i,j,k=1}^n |R_{ijk}| \inf_{R_{ijk}} f$ E

$S_m = \sum_{i,j,k=1}^n |R_{ijk}| \sup_{R_{ijk}} f$ DOVE f DENOTA

$\tilde{f}(x,y,z) = \begin{cases} f(x,y,z) & \text{se } (x,y,z) \in \Omega \\ 0 & \text{se } (x,y,z) \in [a,b]^3 \setminus \Omega \end{cases}$

SI VEDE CHE $S_m \leq S_m$ E ANZI $S_m \leq S_m$ PER OGNI n, m

QUINDI $\int_{\Omega} f dx dy dz = \sup_n S_m \leq \int_{\Omega} f dx dy dz = \inf_m S_m$. SE VALE

L'UGUAGLIANZA, SI DICE CHE f È **INTEGRABILE**

E SI DEFINISCE $\iiint_{\Omega} f(x,y,z) dx dy dz = \inf_m S_m$

DALLA DEFINIZIONE SI RICAIVANO LE PROPRIETÀ DI LINEARITÀ, MONOTONIA RISPETTO ALLA FUNZIONE INTEGRANDA, E LA DISUGUAGLIANZA TRIANGOLARE (MA NON IL VALORE NUMERICO).

ESEMPIO: SE $f = c$ (COSTANTE) IN $[a,b]^3$ ALLORA $S_m = S_m = \sum_{i,j,k=1}^n \frac{(b-a)^3}{n^3} c = (b-a)^3 c$

INTERPRETAZIONE GEOMETRICA: SE $f = 1$ È INTEGRABILE SU Ω , ALLORA $\int_{\Omega} f dx dy dz =$

$= |\Omega|$ IL VOLUME DI Ω , PIÙ ESATTAMENTE LA MISURA DI PEANO-JORDAN TRIDIMENSIONALE DI Ω .

GLI INSIEMI MISURABILI SECONDO PEANO-JORDAN SONO PROPRIO QUELLI DOVE $f = 1$ È INTEGRABILE.

È SUFFICIENTE CHE Ω SIA **REGOLARE** OVERO UNIONE DI UN NUMERO FINITO DI DOMINI SEMPLICI $W = \{(x,y,z) : (x,y) \in \Omega_0 \text{ E } z \in$

$[q(x,y), \psi(x,y)]\}$ CON $q, \psi \in C^0(\Omega_0)$ E $\Omega_0 \subset \mathbb{R}^2$ È A SUA VOLTA REGOLARE.

SI PUÒ DIMOSTRARE CHE SE Ω_1 E Ω_2 SONO REGOLARI IN DIMENSIONE 3, E SE $\dot{\Omega}_1 \cap \dot{\Omega}_2 = \emptyset$ ALLORA $\int_{\Omega_1} f dx dy dz + \int_{\Omega_2} f dx dy dz = \int_{\Omega_1 \cup \Omega_2} f(x,y,z) dx dy dz$ (ADDITIVITÀ)

A CONDIZIONE CHE f SIA INTEGRABILE SU Ω_1, Ω_2 .

METODI ANALITICI DI CALCOLO

FORMULE DI RIDUZIONE

CONSIDERIAMO $f(x,y) = h(x)$ PER $x,y \in [a,b] \times [c,d]$ (LIMITATA). SI TROVA $\Delta_n =$

$$= \sum_{i,j=1}^n \frac{b-a}{n} \cdot \frac{d-c}{n} \inf_{R_{ij}} f(x,y) \text{ ma}$$

$$\inf_{R_{ij}} f(x,y) = \inf_{R_{ij}} h(x) \quad \text{dove } R_{ij} \text{ è un rettangolo con } x \in [x_{i-1}, x_i] \text{ e } y \in [y_{j-1}, y_j]$$

$$= \inf_{[x_{i-1}, x_i]} h(x) \quad \text{QUINDI } \Delta_n =$$

$$= \sum_{i,j=1}^n \frac{b-a}{n} \cdot \frac{d-c}{n} \inf_{[x_{i-1}, x_i]} h(x) =$$

$$= \frac{b-a}{n} \cdot \frac{d-c}{n} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \inf_{[x_{i-1}, x_i]} h(x) =$$

$$= \frac{b-a}{n} \cdot \frac{d-c}{n} \sum_{i=1}^n n \inf_{[x_{i-1}, x_i]} h(x) =$$

$$= (d-c) \frac{b-a}{n} \sum_{i=1}^n \inf_{[x_{i-1}, x_i]} h(x)$$

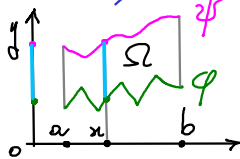
$$\text{QUINDI } \sup_n \Delta_n = (d-c) \int_a^b h(x) dx$$

SE h È INTEGRABILE. QUINDI:

$$\iint_{[a,b] \times [c,d]} h(x) dx dy = (d-c) \int_a^b h(x) dx$$

CONSIDERIAMO $f \in C^0(\Omega)$ CON $\Omega = \{ (x,y) : x \in [a,b], y \in [\varphi(x), \psi(x)] \}$ DOVE $\varphi, \psi \in C^0([a,b])$. ALLORA f È INTEGRABILE E

$$\iint_{\Omega} f(x,y) dx dy = \int_a^b \left(\int_{\varphi(x)}^{\psi(x)} f(x,y) dy \right) dx$$

$$= \int_a^b dx \int_{\varphi(x)}^{\psi(x)} f(x,y) dy$$


ESEMPIO: CALCOLIAMO $\iint_{\Omega} xy dx dy$ CON $\Omega =$

$$= [0,1]^2. \text{ SI TROVA } \iint_{\Omega} xy dx dy =$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 xy dy \right) dx =$$

PERCHÉ $\Omega = \{ (x,y) : x \in [0,1], y \in [\varphi(x), \psi(x)] \}$

CON $\varphi(x) = 0$ E $\psi(x) = 1$ PER $x \in [0,1]$.

$$= \int_0^1 \left(x \int_0^1 y dy \right) dx = \int_0^1 \frac{1}{2} x dx = \frac{1}{4}.$$

RISCONTRO: IL PARALLELEPIPEDO DI VERTICI $(0,0,0)$ E $(1,1,1)$ HA VOLUME $1 > \frac{1}{4}$.

NOTA: SE $f(x,y) = f(x)$ ALLORA $\iint_{\Omega} f dx dy$

$$= \int_a^b \left(\int_c^d f(x) dy \right) dx = (d-c) \int_a^b f(x) dx$$

IDEA DELLA DIMOSTRAZIONE. SCRIVO

$$\iint_{\Omega} f(x,y) dx dy = \sum_{i=1}^n \iint_{\Omega_i} f(x,y) dx dy$$

DOVE $\Omega_i = \{(x,y) : x \in [x_{i-1}, x_i]\}$ E

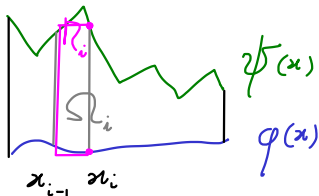
$$x_i = a + i \frac{b-a}{n}, \quad n = 1, 2, 3, \dots$$

PER LA **CONTINUITÀ UNIFORME** DI $f(x,y)$ E DI $\varphi(x), \psi(x)$, PER OGNI $\epsilon \in (0, +\infty)$ ESISTE n_0 TALE CHE PER OGNI $n \geq n_0$ L'INTEGRALE

$$\iint_{\Omega} f(x,y) dx dy \text{ SI APPROSSIMA CON}$$

$$\iint_{R_i} f(x_i, y) dx dy$$

DOVE $R_i = [x_{i-1}, x_i] \times [\varphi(x_i), \psi(x_i)]$



E DI CONSEGUENZA

$$\text{L'INTEGRALE } \iint_{\Omega} f(x,y) dx dy \text{ SI APPROSSIMA}$$

$$\text{A SUA VOLTA CON } \sum_{i=1}^n \iint_{R_i} f(x_i, y) dx dy =$$

$$\sum_{i=1}^n (x_i - x_{i-1}) \int_{\varphi(x_i)}^{\psi(x_i)} f(x_i, y) dy \xrightarrow{n \rightarrow +\infty}$$

$$\int_a^b \left(\int_{\varphi(x)}^{\psi(x)} f(x,y) dy \right) dx$$

ESTENSIONE ALL'INTEGRALE TRIPLO

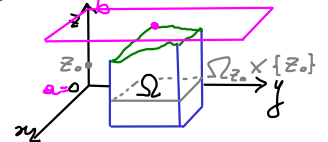
SE $f \in C^0(\Omega)$ CON $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ SEMPLICE:

$\Omega = \{(x,y,z) : (x,y) \in \Omega_0 \text{ e } z \in [\varphi(x,y), \psi(x,y)]\}$ CON $\Omega_0 \subset \mathbb{R}^2$ REGOLARE, ALLORA

$$\iiint_{\Omega} f(x,y,z) dx dy dz = \iint_{\Omega_0} \left(\int_{\varphi(x,y)}^{\psi(x,y)} f(x,y,z) dz \right) dx dy$$

MOLTRE, POSTO $a = \min_{(x,y,z) \in \Omega} z$ E

$$b = \max_{(x,y,z) \in \Omega} z$$



E $\Omega_{z_0} = \{(x,y) : (x,y,z_0) \in \Omega\}$ SEZIONE

ORIZZONTALE, SI PUO' ANCHE SCRIVERE

$$\iiint_{\Omega} f(x,y,z) dx dy dz = \int_a^b \left(\iint_{\Omega_{z_0}} f(x,y,z) dx dy \right) dz$$

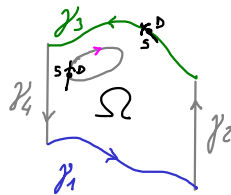
ESEMPIO: SE $\Omega = \overline{B}_R(0,0,0)$ ALLORA $a = -R$, $b = R$, $\Omega_{z_0} = \{(x,y) : x^2 + y^2 \leq R^2 - z_0^2\}$

$$|\Omega| = \int_{-R}^R \left(\iint_{\Omega_{z_0}} dx dy \right) dz = \int_{-R}^R \pi (R^2 - z^2) dz = \frac{4}{3} \pi R^3$$

FORMULE DI GAUSS - GREEN

CONSIDERIAMO $f \in C^1(\Omega)$ IN Ω SEMPLICE NEL PIANO, E SIANO $\gamma_1: \begin{cases} x=t, \\ y=\varphi(t), \end{cases} t \in [a,b];$

$-\gamma_3: \begin{cases} x=t \\ y=\psi(t) \end{cases}$ CURVE REGOLARI, QUINDI $\varphi, \psi \in C^1([a,b])$.



SI TROVA $\iint_{\Omega} \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) dx dy =$

$= \int_a^b \left(\int_{\varphi(x)}^{\psi(x)} \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) dy \right) dx =$

$= \int_a^b (f(x, \psi(x)) - f(x, \varphi(x))) dx =$

$= \int_a^b f(x, \psi(x)) dx - \int_a^b f(x, \varphi(x)) dx$

$= \int_{-\gamma_3} f dx - \int_{\gamma_1} f dx = - \int_{\gamma_3} f dx - \int_{\gamma_1} f dx$

ESERCIZIO: $\int_{\gamma_2} f dx = \int_{\gamma_4} f dx = 0$

$= - \int_{\partial\Omega} f dx$ ESSENDO $\partial\Omega = \gamma_1 + \gamma_2 + \gamma_3 + \gamma_4$

ESERCIZIO: $\iint_{\Omega} \frac{\partial f}{\partial x} dx dy = \int_{\partial\Omega} f dy$

PRINCIPALI SISTEMI DI COORDINATE CURVILINEE

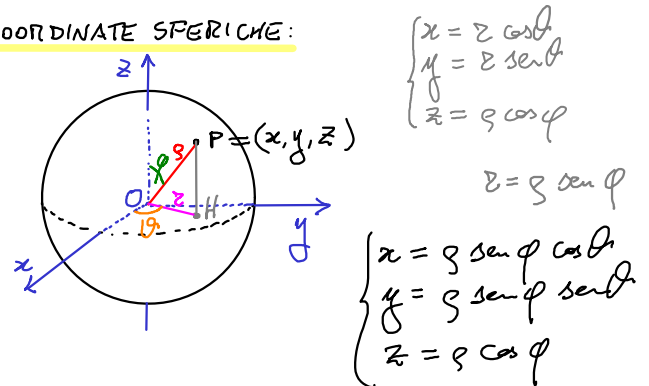
COORDINATE POLARI PIANE: $\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases}$

COORDINATE CILINDRICHE NELLO SPAZIO:

$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \\ z = z \end{cases}$ ESEMPIO: L'EQUAZIONE DI UN CILINDRO SI SCRIVE $r = R$ (RAGGIO DI BASE)

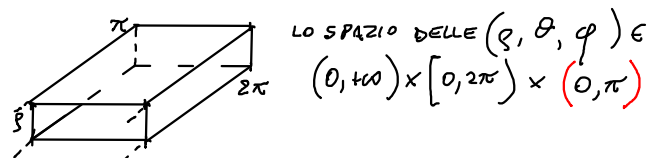
ESERCIZIO: SCRIVERE L'EQUAZIONE DELLA SFERA $\partial B_R(0,0,0)$ NEL SISTEMA DI COORDINATE CILINDRICHE (r, θ, z)

COORDINATE SFERICHE:



QUI $\rho \in (0, +\infty)$, $\theta \in [0, 2\pi)$ E $\phi \in (0, \pi)$

ESEMPIO: L'EQUAZIONE DELLA SFERA $\partial B_R(0,0,0) \hat{=} \rho = R$ (CONSTANTE)

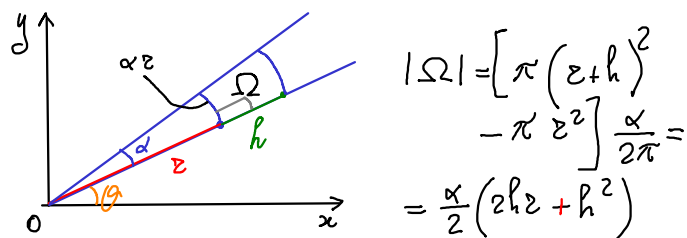


CAMBIAMENTO DI VARIABILI NEGLI INTEGRALI MULTIPLI

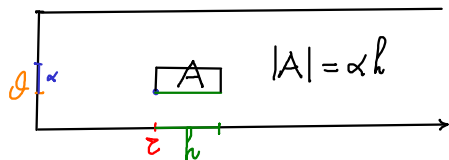
ESEMPIO: L'AREA DEL CERCHIO $\overline{B}_R(0,0)$ È

DATA DA $|\overline{B}_R(0,0)| = \iint_{\overline{B}_R(0,0)} dx dy =$

$$= \iint_{[0,R] \times [0,2\pi]} r dr d\theta = 2\pi \int_0^R r dr = 2\pi \frac{R^2}{2}$$



$$\lim_{\alpha, h \rightarrow 0} \frac{|\Omega|}{\alpha h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{2} (2z + h) = z$$



QUINDI SOSTITUIAMO $dx dy$ CON $r dr d\theta$.

ESEMPIO: IL VOLUME DELLA SEMISFERA È

$$\iint_{\overline{B}_R(0,0)} \sqrt{R^2 - x^2 - y^2} dx dy =$$

$$= \iint_{[0,R] \times [0,2\pi]} \sqrt{R^2 - z^2} r dr d\theta =$$

$$= 2\pi \int_0^R z \sqrt{R^2 - z^2} dz =$$

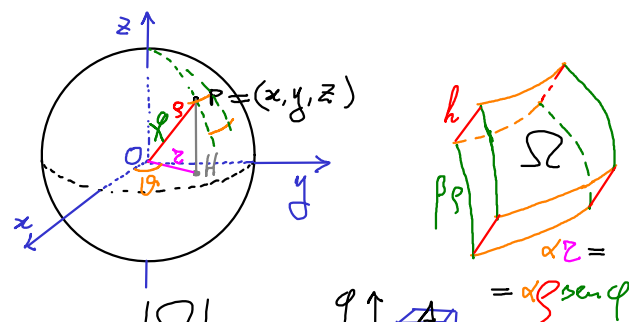
$$= 2\pi \left[-\frac{1}{3} (R^2 - z^2)^{\frac{3}{2}} \right]_0^R = \frac{2}{3} \pi (R^2)^{\frac{3}{2}}$$

ESEMPIO: IL VOLUME DELLA SFERA È DATO

$$\text{DA } |\overline{B}_R(0,0,0)| = \iiint_{\overline{B}_R(0,0,0)} dx dy dz =$$

$$= \iiint_A r^2 \sin \varphi dr d\theta d\varphi$$

DOVE $A = [0,R] \times [0,2\pi] \times [0,\pi]$



$$\lim_{h, \alpha, \beta \rightarrow 0} \frac{|\Omega|}{h \alpha \beta} =$$

$|A| = h \alpha \beta$

$$= \lim_{h, \alpha, \beta \rightarrow 0} \frac{h \alpha r \sin \varphi \beta r}{h \alpha \beta} = r^2 \sin \varphi$$

SI TROVA: $\iiint_A r^2 \sin \varphi dr d\theta d\varphi =$

$$2\pi \iint_{[0,R] \times [0,\pi]} r^2 \sin \varphi dr d\varphi =$$

$$= 2\pi \int_0^R \left(\int_0^\pi r^2 \sin \varphi d\varphi \right) dr =$$

$$= 2\pi \int_0^R r^2 \cdot 2 dr = 4\pi \frac{R^3}{3}$$

IN GENERALE, AVREMO (IN DIMENSIONE 2)

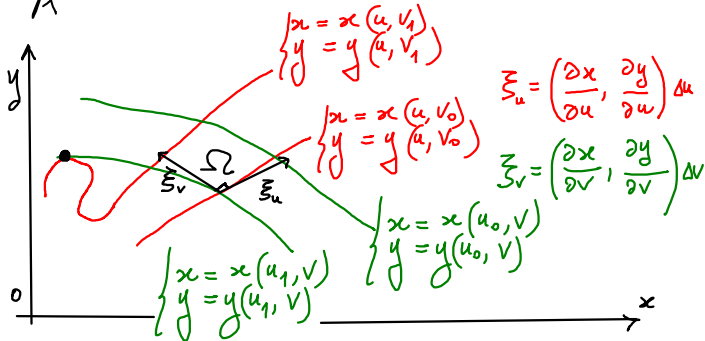
$$\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \end{cases} \quad \begin{cases} x = x(u, v, w) \\ y = y(u, v, w) \\ z = z(u, v, w) \end{cases}$$

$T: A \rightarrow \Omega$

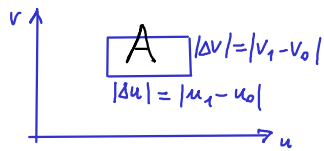
CHE TRASFORMA IL DOMINIO REGOLARE A NEL PIANO u, v NEL DOMINIO REGOLARE Ω NEL PIANO x, y . ANZEMO CHE

$$\iint_{\Omega} f(x, y) dx dy =$$

$$\iint_A f(x(u, v), y(u, v)) \left| \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \right| du dv$$



$$\lim_{\Delta u, \Delta v \rightarrow 0} \frac{|\Omega|}{\Delta u \cdot \Delta v} = \lim_{\Delta u, \Delta v \rightarrow 0} \frac{\|\vec{z}_u \times \vec{z}_v\|}{\Delta u \cdot \Delta v}$$



MATRICE JACOBIANA DI $T(u, v)$

$$\|\vec{z}_u \times \vec{z}_v\| = \left| \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \right| \cdot \Delta u \cdot \Delta v$$

SERVE $x(u, v), y(u, v)$ DI CLASSE C^1 E

$$\det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \neq 0. \text{ IN TAL CASO,}$$

$$\lim_{\Delta u, \Delta v \rightarrow 0} \frac{\|\vec{z}_u \times \vec{z}_v\|}{\Delta u \cdot \Delta v} = \left| \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \right|$$

ESERCIZIO: IN COORDINATE POLARI, SI TROVA

$$\left| \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{pmatrix} \right| = r$$

SUPERFICI REGOLARI

SONO DATE DA $\begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \\ z = z(u, v) \end{cases}$

$\vec{x} = T(u, v)$
 $T: A \rightarrow \mathbb{R}^3$
SOTTO OPPOR-

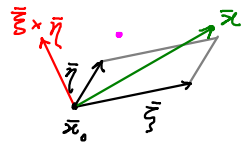
TUNE CONDIZIONI ESEMPLI:

$$\begin{cases} x = R \cos \varphi \cos \theta \\ y = R \sin \varphi \cos \theta \\ z = R \sin \theta \end{cases} \quad \theta \in [0, 2\pi), \varphi \in (0, \pi)$$

$$\vec{x} = \vec{x}_0 + u \vec{z}_u + v \vec{z}_v \quad u, v \in \mathbb{R}$$

$$\begin{cases} x = x_0 + u \vec{z}_x + v \vec{z}_y \\ y = y_0 + u \vec{z}_y + v \vec{z}_z \\ z = z_0 + u \vec{z}_z + v \vec{z}_z \end{cases}$$

$$\vec{z}_u \times \vec{z}_v \neq \vec{0}$$



$$(\vec{x} - \vec{x}_0) \cdot \vec{z}_u \times \vec{z}_v = 0$$

$$\hat{n} = \frac{\vec{z}_u \times \vec{z}_v}{\|\vec{z}_u \times \vec{z}_v\|} \text{ È UN VETTORE NORMALE, L'ALTRO È}$$

$$\hat{n} = -\frac{\vec{z}_u \times \vec{z}_v}{\|\vec{z}_u \times \vec{z}_v\|} \text{ SULLA SFERA, IL VETTORE}$$

$$\hat{n} = \frac{\vec{e}}{R} = \frac{x \hat{i} + y \hat{j} + z \hat{k}}{R} \text{ SI DICE NORMALE USCENTE, E } -\frac{\vec{e}}{R} \text{ NORMALE ENTRANTE}$$



LA BOTTIGLIA DI KLEIN NON È ORIENTABILE PERCHÉ NON POSSIEDE UN CAMPO CONTINUO $\hat{n}(x, y, z)$

LE CONDIZIONI PER LA REGOLARITÀ SONO:

- 1) CHE $x(u, v), y(u, v), z(u, v)$ SIANO DI CLASSE $C^1(A)$ CON $A \subset \mathbb{R}^2$ REGOLARE;
- 2) I VETTORI VELOCITÀ $\vec{z}_u = \left(\frac{\partial x}{\partial u}, \frac{\partial y}{\partial u}, \frac{\partial z}{\partial u}\right)$ $\vec{z}_v = \left(\frac{\partial x}{\partial v}, \frac{\partial y}{\partial v}, \frac{\partial z}{\partial v}\right)$ SODDISFANO $\vec{z}_u \times \vec{z}_v \neq \vec{0}$.

LA CONDIZIONE $\bar{e}_u \times \bar{e}_v \neq \bar{0}$ SIGNIFICA

$$\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ x_u & y_u & z_u \\ x_v & y_v & z_v \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} y_u & z_u \\ y_v & z_v \end{vmatrix} \hat{i} + \begin{vmatrix} z_u & x_u \\ z_v & x_v \end{vmatrix} \hat{j} + \begin{vmatrix} x_u & y_u \\ x_v & y_v \end{vmatrix} \hat{k} \neq \bar{0}$$

$$J = DT = \left(\frac{\partial(x,y,z)}{\partial(u,v)} \right) = \begin{pmatrix} x_u & x_v \\ y_u & y_v \\ z_u & z_v \end{pmatrix}$$

ABBIA RANGO 2.

L'INTEGRALE SUPERFICIALE

DATA UNA SUPERFICIE REGOLARE Σ RAPPRESENTATA DA $\bar{x} = T(u,v)$, $(u,v) \in A$ E UNA FUNZIONE CONTINUA $f: \Sigma \rightarrow \mathbb{R}$

SI DEFINISCE $\iint_{\Sigma} f \, d\sigma =$

$$= \iint_A f(T(u,v)) \|\bar{e}_u \times \bar{e}_v\| \, du \, dv$$

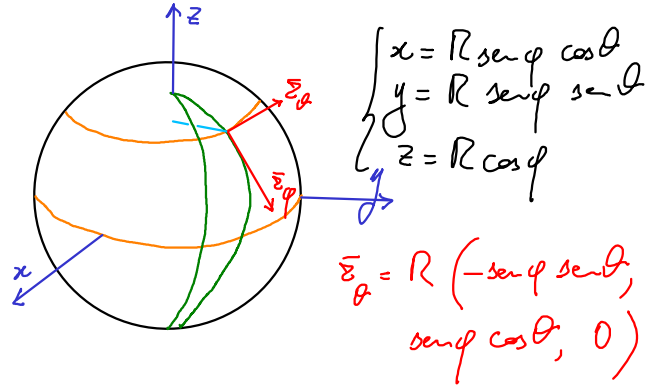
IN PARTICOLARE, L'AREA DI Σ È $\iint_{\Sigma} d\sigma =$

$$= \iint_A \|\bar{e}_u \times \bar{e}_v\| \, du \, dv. \quad \text{SI ESTENDE ALLE}$$

SUPERFICI REGOLARI A PEZZI

ESEMPIO: L'AREA DELLA SFERA $\partial B_R(0,0,0)$

$$\text{È } \iint_{\partial B_R(0,0,0)} d\sigma = \iint_{[0,2\pi] \times [0,\pi]} R^2 \sin \varphi \, d\theta \, d\varphi$$



$$\bar{e}_\varphi = R (\cos \varphi \cos \theta, \cos \varphi \sin \theta, -\sin \varphi)$$

PIANO TANGENTE

$$\begin{cases} x = x_0 + \lambda x_u(u_0, v_0) + \mu x_v(u_0, v_0) \\ y = y_0 + \lambda y_u(u_0, v_0) + \mu y_v(u_0, v_0) \\ z = z_0 + \lambda z_u(u_0, v_0) + \mu z_v(u_0, v_0) \end{cases}$$

$\lambda, \mu \in \mathbb{R}$. PUNTO DI TANGENZA $(x_0, y_0, z_0) = T(u_0, v_0)$

OSSERVAZIONE: $\bar{e}_\theta \cdot \bar{e}_\varphi = R^2 \cdot 0 = 0$

MA ALLORA $\|\bar{e}_\theta \times \bar{e}_\varphi\| = \|\bar{e}_\theta\| \cdot \|\bar{e}_\varphi\|$.

SI TROVA CHE $\|\bar{e}_\theta\| = R \sin \varphi$ E $\|\bar{e}_\varphi\| = R$, DUNQUE $\|\bar{e}_\theta \times \bar{e}_\varphi\| = R^2 \sin \varphi$

$$\iint_{[0,2\pi] \times [0,\pi]} R^2 \sin \varphi \, d\theta \, d\varphi = 2\pi R^2 \int_0^\pi \sin \varphi \, d\varphi = 4\pi R^2$$

FLUSSO DI UN CAMPO VETTORIALE
ATTRAVERSO UNA SUPERFICIE
REGOLARE **ORIENTABILE**

ABBIAMO UN CAMPO $\hat{n}(x, y, z)$ DI VETTORI
NORMALI **CONTINUO** SU Σ . DATO ALLORA
UN CAMPO VETTORIALE $\vec{E}(x, y, z)$ CON-
TINUO SU Σ SI PUÒ DEFINIRE IL FLUSSO
 Φ DI \vec{E} ATTRAVERSO Σ PONENDO

$$\Phi = \iint_{\Sigma} \vec{E} \cdot \hat{n} \, d\sigma \quad \text{E SI HA}$$

$$\iint_{-\Sigma} \vec{E} \cdot \hat{n}_{-\Sigma} \, d\sigma = - \iint_{\Sigma} \vec{E} \cdot \hat{n}_{\Sigma} \, d\sigma$$

ESSENDO $-\Sigma$ LA SUPERFICIE CHE HA LO
STESSO **SOSTEGNO** DI Σ E LA CUI NORMALE
È $\hat{n}_{-\Sigma}(x, y, z) = -\hat{n}_{\Sigma}(x, y, z)$.

DEFINIZIONE: UN APERTO $\Omega \subset \mathbb{R}^m$ SI
DICE **CONNESSO** SE OGNI COPPIA DI PUNTI
 $P, Q \in \Omega$ SI PUÒ COLLEGARE CON
UNA CURVA $\gamma \subset \Omega$

ESEMPI: LA PALLA $B_R(0, 0, 0) \subset \mathbb{R}^3$
È CONNESSA PERCHÉ SE PRENDO $P, Q \in$
 $B_R(0, 0, 0)$ LI COLLEGO CON γ DATA DA
 $\vec{x}(t) = tP + (1-t)Q, \quad t \in [0, 1]$.

LA CIRCONFERENZA $\partial B_R(0, 0) \subset \mathbb{R}^2$
È CONNESSA PERCHÉ SE PRENDO P, Q
 $\in \partial B_R(0, 0)$ LI COLLEGO CON γ DATA DA
 $\vec{x}(t) = R(\cos((1-t)\alpha + t\beta), \sin((1-t)\alpha + t\beta))$
(LA CIRCONFERENZA NON È UN APERTO DI \mathbb{R}^2)

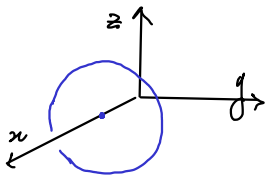
UN APERTO CONNESSO Ω SI DICE **SEMPLICE-
MENTE CONNESSO** SE OGNI CURVA **CHIUSA** γ
INCLUSA IN Ω È **CONTRATTILE**, CIOÈ SI PUÒ
RIDURRE CON CONTINUITÀ AD UN PUNTO SENZA
USCIRE DA Ω .

ESEMPIO: LA CURVA CHIUSA $\gamma: \vec{x}(t) = \cos t \hat{i}$
 $+ \sin t \hat{j}, \quad t \in [0, 2\pi]$ SI PUÒ RIDURRE CON
CONTINUITÀ AD UN PUNTO SENZA USCIRE DA Ω
 $= B_2(0, 0, 0)$ PONENDO $\vec{x}_{\lambda}(t) = \lambda \vec{x}(t) =$
 $\lambda \cos t \hat{i} + \lambda \sin t \hat{j}, \quad \lambda \in [0, 1]$

TUNNEL: $\Omega = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 > 0 \}$ È UN APERTO CONNESSO NON

SEMPLICEMENTE. ALCUNE CURVE CHIUSE

SONO CONTRATTILI:



$$\begin{cases} x = 1 \\ y = \cos t, \quad t \in [0, 2\pi] \\ z = \sin t \end{cases}$$

ALTRE NON LO SONO: $\begin{cases} x = \cos t \\ y = \sin t, \quad t \in [0, 2\pi] \\ z = 0 \end{cases}$

DEFINIZIONE: UN CAMPO CONTINUO

$\vec{E}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ SI DICE **CONSERVATIVO**

SE PER OGNI COPPIA DI CURVE REGOLARI $\gamma_1, \gamma_2 \subset \Omega$ PARAMETRIZZATE DA $\vec{\gamma}_1(t), \vec{\gamma}_2(t), t \in [a, b]$ E TALI CHE $\vec{\gamma}_1(a) = \vec{\gamma}_2(a) = \vec{\gamma}_1(b) = \vec{\gamma}_2(b)$ RISULTA

$$\int_{\gamma_1} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = \int_{\gamma_2} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma}. \quad (1)$$

EQUIVALENTEMENTE, SE PER OGNI CURVA REGOLARE **CHIUSA** $\gamma \subset \Omega$ RISULTA

$$\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = 0. \quad (2)$$

DIMOSTRAZIONE DELL'EQUIVALENZA. SUP-

PONIAMO CHE VALGA LA (1). PRENDIAMO UNA CURVA CHIUSA $\gamma: \vec{\gamma} = \vec{\gamma}(t)$ CON $t \in [0, 1]$

E DEFINIAMO $\gamma_1: \vec{\gamma} = \vec{\gamma}(t)$ CON $t \in [0, \frac{1}{2}]$

$-\gamma_2: \vec{\gamma} = \vec{\gamma}(t)$ CON $t \in [\frac{1}{2}, 1]$

$\gamma_2: \tau = 1-t, t = 1-\tau, \vec{\gamma} = \vec{\gamma}(1-\tau), \tau \in [0, \frac{1}{2}]$

OTTENIAMO CHE $\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = \int_{\gamma_1} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} +$

$$+ \int_{-\gamma_2} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = \int_{\gamma_1} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} - \int_{\gamma_2} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma}$$

= 0 IN VIRTÙ DELLA (1), QUINDI VALE

ANCHE LA (2). VICEVERSA: SUPPONIA-

MO CHE VALGA LA (2) E PRENDIAMO DUE

CURVE $\gamma_1, \gamma_2 \subset \Omega$ AVENTI GLI STESSI

ESTREMI. **DIMOSTRARE LA (1) PER ESERCIZIO.**

ESEMPIO: $\vec{E}(x, y, z) = -z \hat{j} + y \hat{k}$;

$$\gamma: \begin{cases} x = \cos t \\ y = \sin t, \quad t \in [0, 2\pi] \\ z = 0 \end{cases}$$

$$\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = \int_0^{2\pi} \vec{E} \cdot (-\sin t \hat{i} + \cos t \hat{j}) dt$$

MA $\vec{E} \cdot (-\sin t \hat{i} + \cos t \hat{j}) =$

$$(-z \hat{j} + y \hat{k}) \cdot (-\sin t \hat{i} + \cos t \hat{j}) =$$

$$= -z \cos t = 0 \text{ PERCHÉ } z = 0$$

LUNGO γ , QUINDI $\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{\gamma} = 0.$

ADesso PRENDIAMO $\tilde{\gamma}: \begin{cases} x = 0 \\ y = \cos t \\ z = \sin t \end{cases}$

così $\vec{\gamma}'(t) = -\sin t \hat{j} + \cos t \hat{k}$ e

$$\vec{E} = -\sin t \hat{j} + \cos t \hat{k}$$

QUANDO UN CAMPO \vec{E} È CONSERVATIVO IN Ω CONNESSO, SI PUÒ FISSARE P_0 E Ω E DEFINIRE LA FUNZIONE SCALARE

$$u(P) = \int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{s} \text{ ESSENDO } \gamma \text{ UNA}$$

QUALUNQUE CURVA DA P_0 A P .

SI PUÒ DIMOSTRARE APPLICANDO LA DEFINIZIONE CHE $\nabla u = \vec{E}$.

SI PUÒ ANCHE DIMOSTRARE IL VICEVERSA:

DATO UN CAMPO CONTINUO $\vec{E} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ CHE AMMETTE POTENZIALE, CIOÈ ESISTE $u \in C^1(\Omega)$ TALE CHE $\nabla u = \vec{E}$ IN Ω , ALLORA IL CAMPO \vec{E} È CONSERVATIVO.

DISCENDE DAL FATTO CHE

$$\int_{\gamma} \vec{E} \cdot d\vec{s} = u(\vec{s}(b)) - u(\vec{s}(a))$$

$$\int_{\gamma} \nabla u \cdot d\vec{s} = \int_a^b \frac{\partial u}{\partial \tau} \|\vec{s}'(t)\| dt$$

CONDIZIONE NECESSARIA

CONSIDERIAMO UN CAMPO $\vec{E} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ DI CLASSE $C^1(\Omega)$, COSÌCHÉ È DEFINITO

$$\nabla \times \vec{E} = \text{rot } \vec{E} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ X & Y & Z \end{vmatrix} = (Z_y - Y_z)\hat{i} + (X_z - Z_x)\hat{j} + (Y_x - X_y)\hat{k}$$

SE IL CAMPO È CONSERVATIVO, ALLORA ESISTE UNA FUNZIONE SCALARE u TALE CHE $\vec{E} = \nabla u$ E QUINDI $\text{rot } \vec{E} = \text{rot } \nabla u = \vec{0}$.

$$\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ u_x & u_y & u_z \end{vmatrix} = (u_{zy} - u_{yz})\hat{i} + (u_{xz} - u_{zx})\hat{j} + (u_{yx} - u_{xy})\hat{k}$$

CONDIZIONE SUFFICIENTE

SE $\vec{E} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ È DI CLASSE $C^1(\Omega)$ E Ω È SEMPLICEMENTE CONNESSO, E RISULTA CHE $\text{rot } \vec{E} = \vec{0}$ IN Ω , ALLORA IL CAMPO È CONSERVATIVO.