

## Επιφανειακά ολοκληρώματα

Για μία  $C^1$  διπαραμέτρηση  $\vec{r} = \vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v)) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ορίζουμε τα διανύσματα :

$$\vec{r}_u = \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} = \left( \frac{\partial x(u, v)}{\partial u}, \frac{\partial y(u, v)}{\partial u}, \frac{\partial z(u, v)}{\partial u} \right)$$

$$\vec{r}_v = \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} = \left( \frac{\partial x(u, v)}{\partial v}, \frac{\partial y(u, v)}{\partial v}, \frac{\partial z(u, v)}{\partial v} \right)$$

$$\vec{N} = \vec{N}(u, v) := (\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \end{vmatrix}$$

### Ορισμοί:

Μία διπαραμέτρηση  $\vec{r} = (x, y, z) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ονομάζεται

i) **απλή** όταν είναι 1-1 στο εσωτερικό του  $D$ .

ii) **λεία** όταν είναι  $C^1$  και ισχύει  $\vec{N}(u, v) = (\vec{r}_u \times \vec{r}_v) \neq \vec{0}$  στο εσωτερικό του  $D$ .

iii) **κανονική** όταν είναι απλή και λεία.

### Ορισμοί:

i) **Παραμετρική επιφάνεια**  $S$  του  $\mathbb{R}^3$  ονομάζεται ένα υποσύνολο του  $\mathbb{R}^3$ , όταν υπάρχει μία διπαραμέτρηση  $\vec{r} = \vec{r}(u, v) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  η οποία έχει πεδίο τιμών το σύνολο  $S$ , δηλαδή  $S = \vec{r}(D) = \{\vec{r}(u, v) : (u, v) \in D\}$ .

ii) **Κανονικό κάθετο διάνυσμα** της παραμετρικής επιφάνειας  $S = S(\vec{r})$  στο σημείο  $(x_0, y_0, z_0)$  ονομάζεται το διάνυσμα  $\vec{N}(u_0, v_0) = (\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u_0, v_0)$ , όπου  $(x_0, y_0, z_0) = \vec{r}(u_0, v_0)$ .

iii) **Εφαπτόμενο επίπεδο** της παραμετρικής επιφάνειας  $S = S(\vec{r})$  στο σημείο  $(x_0, y_0, z_0)$  ονομάζεται το επίπεδο στο  $\mathbb{R}^3$  το οποίο περιέχει το σημείο  $\vec{r}(u_0, v_0)$  της επιφάνειας  $S$  και είναι κάθετο προς το διάνυσμα  $\vec{N}(u_0, v_0) = (\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u_0, v_0)$ .

### Ορισμός : Εμβαδόν παραμετρικής επιφάνειας

Έστω  $S = S(\vec{r})$  μία κανονική παραμετρική επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  που ορίζεται από μία κανονική διπαραμέτρηση  $\vec{r}(u, v) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  (για  $D$   $u$ -απλό ή  $v$ -απλό υποσύνολο του  $\mathbb{R}^2$ ). Τότε το **εμβαδόν** της παραμετρικής επιφάνειας  $S = S(\vec{r})$  ορίζεται το διπλό ολοκλήρωμα

$$A(S) := \int \int_D \|\vec{N}(u, v)\| dudv = \int \int_D \|(\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v)\| dudv$$

### Ορισμός: Βαθμωτό επιφανειακό ολοκλήρωμα (αλλιώς επιφανειακό ολοκλήρωμα πρώτου είδους)

Έστω  $S = S(\vec{r})$  μία κανονική παραμετρική επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  που ορίζεται από μία κανονική διπαραμέτρηση  $\vec{r} : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  και  $f : S \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  μία συνεχής βαθμωτή συνάρτηση. Τότε ως **βαθμωτό επιφανειακό ολοκλήρωμα** της  $f$  πάνω στην επιφάνεια  $S$  ορίζεται το διπλό ολοκλήρωμα :

$$\begin{aligned} \int \int_S f dS &:= \int \int_D f(\vec{r}(u, v)) \|\vec{N}(u, v)\| dudv \\ &= \int \int_D f(\vec{r}(u, v)) \|(\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v)\| dudv \end{aligned}$$

όπου  $\vec{N} := \vec{r}_u \times \vec{r}_v$  το κανονικό κάθετο διάνυσμα της επιφάνειας  $S$ .

### Ορισμός: Διανυσματικό επιφανειακό ολοκλήρωμα (αλλιώς επιφανειακό ολοκλήρωμα δευτέρου είδους)

Έστω  $S = S(\vec{r})$  μία κανονική παραμετρική επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  που ορίζεται από μία κανονική διπαραμέτρηση  $\vec{r} : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  και  $\vec{F} = (P, Q, R) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$  μία συνεχής διανυσματική συνάρτηση. Τότε ως **διανυσματικό επιφανειακό ολοκλήρωμα** της  $\vec{F}$  πάνω στην επιφάνεια  $S$  ορίζεται το διπλό ολοκλήρωμα :

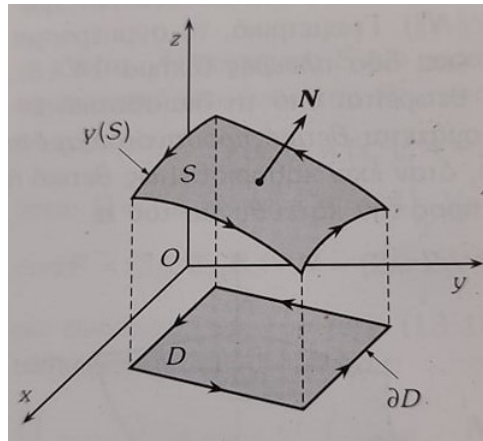
$$\begin{aligned} \int \int_S \vec{F} \cdot d\vec{S} &:= \int \int_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot \vec{N}(u, v) dudv \\ &= \int \int_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot (\vec{r}_u \times \vec{r}_v)(u, v) dudv \end{aligned}$$

όπου  $\vec{N}$  το κανονικό κάθετο διάνυσμα στην επιφάνεια  $S$ .

## Θεωρήματα Stokes και Gauss

Έστω μία παραμετρική επιφάνεια  $S = S(\vec{r})$  που ορίζεται από τη διπαράμετρη  $\vec{r}(u, v) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ .

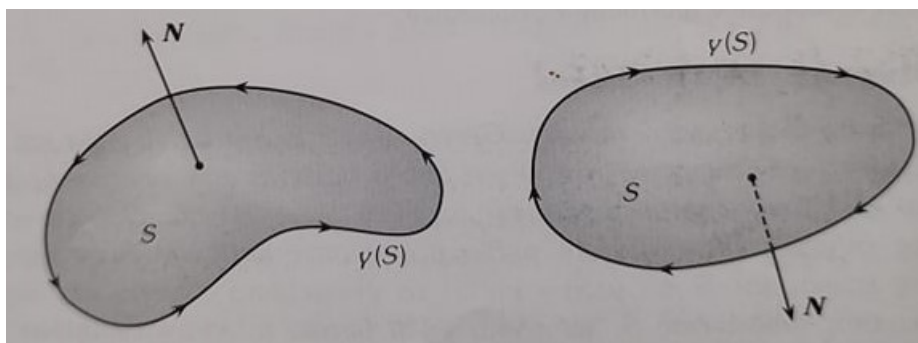
**Ορισμός: Γεωμετρικό σύνορο** της παραμετρικής επιφάνειας  $S$  ορίζεται η καμπύλη  $\gamma(S) := \vec{r}(\partial D)$ , όπου  $\partial D$  το σύνορο του συνόλου  $D$ .



Σχήμα: Γεωμετρικό σύνορο

Το γεωμετρικό σύνορο  $\gamma(S)$  λέμε ότι είναι θετικά προσανατολισμένη καμπύλη, όταν έχουμε καθορίσει σαν προσανατολισμό της τη φορά κίνησης ενός ατόμου το οποίο κινούμενο κατά μήκος της καμπύλης  $\gamma(S)$  έτσι ώστε το κεφάλι του να δείχνει την κατεύθυνση του  $\vec{N}$ , έχει την επιφάνεια  $S$  στα αριστερά του.

(Σχόλιο:  $\vec{N}$  κάθετο διάνυσμα στην επιφάνεια και  $\vec{n} = \vec{N} / \|\vec{N}\|$  μοναδιαίο κάθετο διάνυσμα στην επιφάνεια).



Σχήμα: Προσανατολισμός γεωμετρικού συνόρου

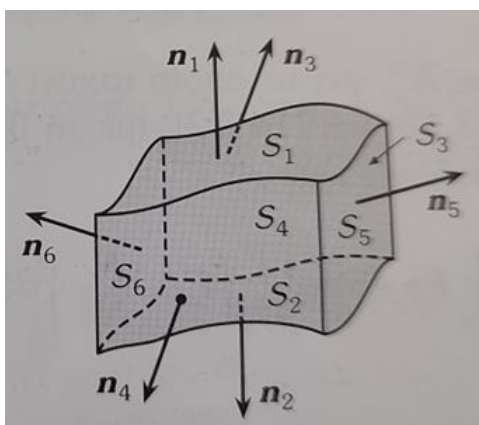
**Θεώρημα Stokes:** Έστω  $D$  ένα απλό σύνολο Green,  $S = S(\vec{r})$  μία απλή, λεία και  $C^2$  παραμετρική επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  που ορίζεται από την (απλή, λεία και  $C^2$ ) διπαραμέτρηση  $\vec{r}(u, v) : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ . Έστω επίσης,  $\vec{n} : S \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ένα συνεχές διανυσματικό πεδίο μοναδιαίων κάθετων διανυσμάτων της επιφάνειας  $S$  και  $\gamma(S) = \vec{r}(\partial D)$  το γεωμετρικό σύνορο της παραμετρικής επιφάνειας  $S$ , το οποίο είναι θετικά προσανατολισμένο ως προς το διανυσματικό πεδίο  $\vec{n}$ . Τότε για κάθε  $C^1$  διανυσματικό πεδίο  $\vec{F} = (P, Q, R) : S \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ισχύει ο τύπος Stokes:

$$\int_{\gamma(S)} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \iint_S ((\nabla \times \vec{F}) \cdot \vec{n}) dS$$

Το Θεώρημα Stokes συσχετίζει το επικαμπύλιο ολοκλήρωμα ενός διανυσματικού πεδίου  $\vec{F}$  κατά μήκος μίας καμπύλης  $\gamma$  του  $\mathbb{R}^3$  με ένα επιφανειακό ολοκλήρωμα πάνω σε μία προσανατολισμένη επιφάνεια  $S$  του  $\mathbb{R}^3$ , της οποίας το γεωμετρικό σύνορο είναι η καμπύλη  $\gamma$ .

**Ορισμός:** Ένα φραγμένο υποσύνολο  $D$  του  $\mathbb{R}^3$  ονομάζεται **κανονικό σύνολο με τμηματικά  $C^1$  σύνορο**, όταν το σύνορο  $\partial D$  εκφράζεται ως ένωση  $\partial D = \bigcup_{j=1}^k S_j$ , όπου κάθε  $S_j$  είναι απλή, λεία παραμετρική επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  και ανά δύο οι επιφάνειες  $S_j$  δεν έχουν κοινά εσωτερικά σημεία. (Γράφεται και ως  $\partial D = S_1 + S_2 + \dots + S_k$ ).

Για κάθε  $j = 1, 2, \dots, k$ , ορίζεται το συνεχές διανυσματικό πεδίο  $\vec{n}_j(x, y, z) : S_j \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  των εξωτερικών μοναδιαίων κάθετων διανυσμάτων της επιφάνειας  $S_j$ , το οποίο έχει φορά προς το εξωτερικό της κλειστής επιφάνειας  $\partial D$ .



Σχήμα: Κανονικό σύνολο με τμηματικά  $C^1$  σύνορο

**Θεώρημα Gauss (ή Θεώρημα Απόκλισης):** Έστω  $D$  ένα κανονικό υποσύνολο του  $\mathbb{R}^3$  με τμηματικά  $C^1$  σύνορο  $\partial D$ . Έστω επίσης,  $\vec{n}_j(x, y, z) : S_j \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  το συνεχές διανυσματικό πεδίο των εξωτερικών μοναδιαίων κάθετων διανυσμάτων της επιφάνειας  $S_j$ ,  $j = 1, 2, \dots, k$  και  $\vec{F} = (P, Q, R) : D \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  ένα  $C^1$  διανυσματικό πεδίο. Τότε ισχύει ο τύπος Gauss:

$$\iint_{\partial D} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS = \iiint_D \nabla \cdot \vec{F} \, dV .$$

Το Θεώρημα Gauss συσχετίζει το διανυσματικό επιφανειακό ολοκλήρωμα επάνω σε μία κλειστή επιφάνεια του  $\mathbb{R}^3$  με ένα τριπλό ολοκλήρωμα στο υποσύνολο του  $\mathbb{R}^3$  το οποίο περιβάλλεται από την επιφάνεια.

## ΑΣΚΗΣΗ 1

Να υπολογιστεί το διανυσματικό επιφανειακό ολοκλήρωμα  $\int_S (x, y - x, yz) \cdot dS$  με  $S$  τον κώνο που δίνεται από τη διπαραμετρηση  $\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v)) = (u \cos v, u \sin v, u)$ ,  $(u, v) \in [0, 1] \times [0, 2\pi]$ .

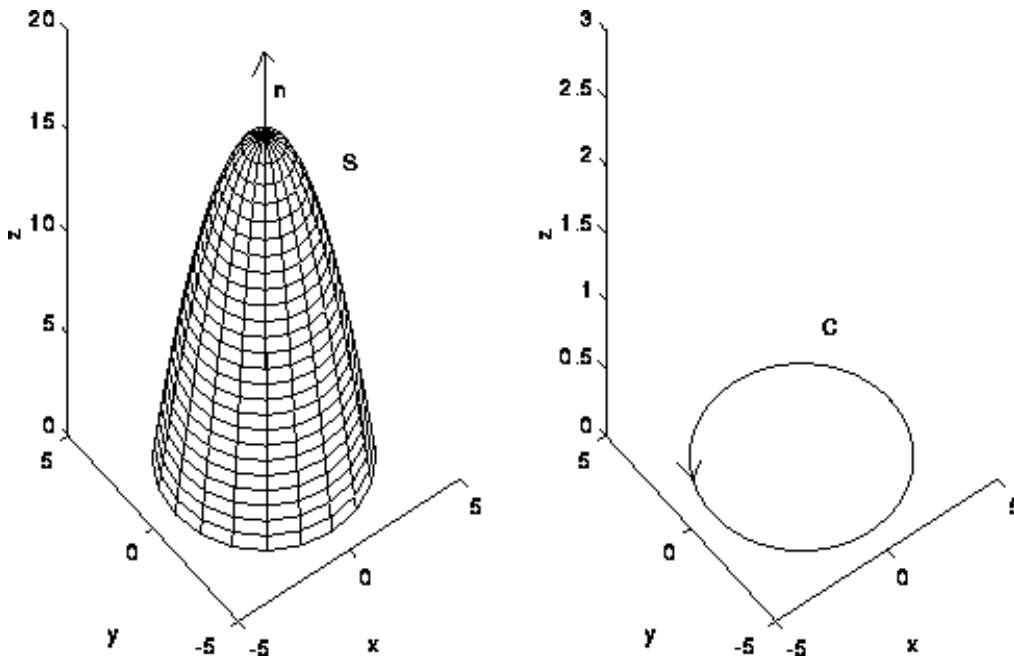
**ΛΥΣΗ:** Το διάνυσμα  $\vec{N} = \vec{r}_u \times \vec{r}_v$  είναι  $\vec{N} = (-u \cos v, -u \sin v, u)$ , επομένως το ζητούμενο ολοκλήρωμα δίνεται από :

$$\begin{aligned} \int \int_S \vec{F} \cdot dS &= \int \int_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot \vec{N}(u, v) du dv \\ \Rightarrow \int \int_S (x, y - x, yz) \cdot dS &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} (x(u, v), y(u, v) - x(u, v), y(u, v)z(u, v)) \cdot \vec{N}(u, v) du dv \\ &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} (u \cos v, u(\sin v - \cos v), u^2 \sin v) \cdot (-u \cos v, -u \sin v, u) du dv \\ &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} (-u^2 + u^2 \sin v \cos v + u^3 \sin v) du dv \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^1 (-u^2 + u^2 \sin v \cos v + u^3 \sin v) dv du \\ &= \int_0^{2\pi} \left( \left[ \frac{u^3}{3} \right]_0^1 (-1 + \sin v \cos v) + \left[ \frac{u^4}{4} \right]_0^1 \sin v \right) dv \\ &= \int_0^{2\pi} -\frac{1}{3} + \frac{1}{3} \sin v \cos v + \frac{1}{4} \sin v \\ &= -\frac{1}{3} [v]_0^{2\pi} + \frac{1}{3} \left[ \frac{\sin^2 v}{2} \right]_0^{2\pi} - \frac{1}{4} [\cos v]_0^{2\pi} = -\frac{2\pi}{3} \end{aligned}$$

(όπου χρησιμοποιήθηκε το Θεώρημα *Fubini* αλλαγής σειράς ολοκλήρωσης).

**Άσκηση 2.** Επαληθεύστε το θεώρημα του *Stokes* για την επιφάνεια  $S$  ενός παραβολοειδούς  $z = 16 - x^2 - y^2$ , για  $z \geq 0$  και για το διανυσματικό πεδίο  $\vec{F}(x, y, z) = (3y, 4z, -6x)$ .

**Λύση:**



Από το θεώρημα του *Stokes* έχουμε:

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \iint_S \text{curl } \vec{F} \cdot \hat{n} dS ,$$

θεωρώντας ότι η καμπύλη  $C$  είναι θετικά προσανατολισμένη ως προς το κάθετο μοναδιαίο διάνυσμα  $\hat{n}$ . Για να επαληθεύσουμε το θεώρημα θα υπολογίσουμε ξεχωριστά το επικαμπύλιο ολοκλήρωμα (αριστερό μέλος) και ξεχωριστά το επιφανειακό ολοκλήρωμα (δεξί μέλος) και θα δούμε αν αυτά είναι ίσα.

- (Επικαμπύλιο ολοκλήρωμα):

Απαλοίφοντας το  $z$  με την επιφάνεια  $z = 0$  προκύπτει ότι το σύνορο του  $D$  που είναι η ορθή προβολή του στερεού θα είναι  $x^2 + y^2 = 16$ . Επομένως θα χρησιμοποιήσουμε την παραμέτρηση

$$\vec{r}(\theta) = (4\cos\theta, 4\sin\theta, 0) = (x(\theta), y(\theta), z(\theta)), \quad \theta \in [0, 2\pi].$$

Άρα:

$$\begin{aligned} \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} &= \int_0^{2\pi} \vec{F}(x(\theta), y(\theta), z(\theta)) \cdot \vec{r}'(\theta) d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} (12\sin\theta, 0, -24\cos\theta) \cdot (-4\sin\theta, 4\cos\theta, 0) d\theta \\ &= -48 \int_0^{2\pi} \sin^2(\theta) d\theta = -48 \int_0^{2\pi} \left( \frac{1 - \cos(2\theta)}{2} \right) d\theta = -48\pi. \end{aligned}$$

- (Επιφανειακό ολοκλήρωμα):

Αρχικά υπολογίζουμε το  $\text{curl } \vec{F}$ , όπου  $\vec{F} = (3y, 4z, -6x)$ , το οποίο είναι:

$$\text{curl } \vec{F} \equiv \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ 3y & 4z & -6x \end{vmatrix} = (-4, 6, -3)$$

Τώρα πρέπει να υπολογίσουμε το κάθετο διάνυσμα. Αν θεωρήσουμε την  $g(x, y, z) = z + x^2 + y^2 - 16 = 0$ , το κάθετο διάνυσμα δίνεται από τη σχέση:

$$\vec{N} = \nabla g(x, y, z) = (2x, 2y, 1).$$

Άρα έχουμε να υπολογίσουμε το ολοκλήρωμα:

$$\begin{aligned} \iint_S \text{curl } \vec{F} \cdot \hat{\mathbf{n}} dS &= \iint_S (-4, 6, -3) \cdot \hat{\mathbf{n}} dS = \iint_D (-4, 6, -3) \cdot \vec{N} dx dy \\ &= \iint_D (-8x + 12y - 3) dx dy. \end{aligned}$$

Μένει να υπολογίσουμε τα άκρα ολοκλήρωσης των  $x$  και  $y$  τα οποία ανήκουν στον δίσκο  $D = \{(x, y) : x^2 + y^2 \leq 16\}$ . Χρησιμοποιώντας πολικές συντεταγμένες έχουμε:

$$0 \leq r \leq 4, \quad 0 \leq \theta \leq 2\pi.$$



Επομένως το ολοκλήρωμα γίνεται:

$$\begin{aligned} \iint_D (-8x + 12y - 3) dx dy &= \int_0^{2\pi} \int_0^4 (-8r \cos \theta + 12r \sin \theta - 3) r dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^4 (-8r^2 \cos \theta + 12r^2 \sin \theta - 3r) dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \left[ -\frac{8}{3} r^3 \cos \theta + 4r^3 \sin \theta - \frac{3}{2} r^2 \right]_0^4 d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \left( -\frac{512}{3} \cos \theta + 256 \sin \theta - 24 \right) d\theta = -48\pi . \end{aligned}$$

**Άσκηση 3.** Έστω  $S$  η επιφάνεια που αποτελείται από το παραβολοειδές  $z = 4 - x^2 - y^2$  και τα επίπεδα  $z = 0$  και  $z = 4$  και η οποία είναι προσανατολι-σμένη ώστε το κάθετο μοναδιαίο διάνυσμα να δείχνει προς τα πάνω.

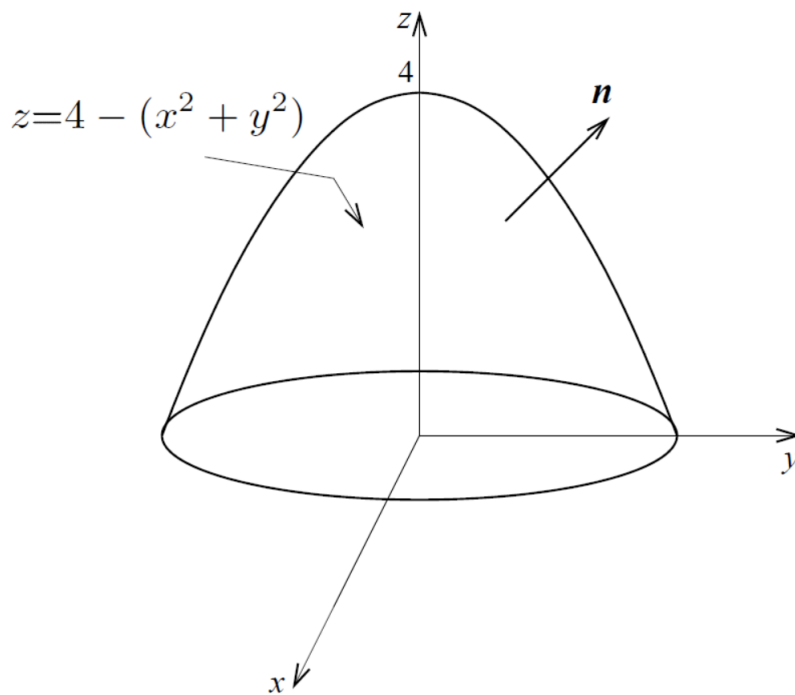
α) Να δείχθει ότι η παραμέτρηση  $\vec{r}(u, v) = (u \cos v, u \sin v, 4 - u^2)$  όπου  $0 \leq u \leq 2$  και  $0 \leq v \leq 2\pi$  διατηρεί τον προσανατολισμό.

β) Να βρεθει η εξίσωση του εφαπτόμενου επιπέδου στο σημείο  $(1, 1, 2)$ .

γ) Να υπολογισθει το εμβαδόν της  $S$ .

δ) Να βρεθει ο ρυθμός ροής του διανυσματικού πεδίου  $\vec{F}(x, y, z) = (y, -x, 3)$  δια μέσου της  $S$ .

**Λύση:**



α) Αφού δίνεται η παραμέτρηση αρκεί να υπολογίσουμε το κάθετο διάνυσμα  $\vec{r}_u \times \vec{r}_v$  και να δείξουμε ότι δείχνει προς τα πάνω.

$$\vec{r}_u = (\cos v, \sin v, -2u)$$

$$\vec{r}_v = (-u \sin v, u \cos v, 0)$$

$$\vec{r}_u \times \vec{r}_v = (2u^2 \cos v, 2u^2 \sin v, u)$$

Επειδή λοιπόν έχουμε ότι  $u \geq 0$  έπεται ότι το  $\vec{r}_u \times \vec{r}_v$  έχει φορά προς τα πάνω. Άρα η παραμετρικοποίηση διατηρεί τον προσανατολισμό.

β) Η εξίσωση του εφαπτομένου επιπέδου στο σημείο  $(1, 1, 2)$  δίνεται από την εξίσωση:

$$(x - 1, y - 1, z - 2) \cdot \vec{N} ,$$

όπου  $\vec{N} = \vec{r}_u \times \vec{r}_v$  το κάθετο διάνυσμα στην επιφάνεια. Έχουμε ότι  $\vec{N} = \vec{r}_u \times \vec{r}_v = (2u^2 \cos v, 2u^2 \sin v, u) = u(2u \cos v, 2u \sin v, 1) = u(2x, 2y, 1)$ . Άρα στο σημείο  $(1, 1, 2)$  ένα κάθετο διάνυσμα είναι το  $(2, 2, 1)$ . Επομένως η εξίσωση του εφαπτομένου επιπέδου στο  $(1, 1, 2)$  είναι:

$$2(x - 1) + 2(y - 1) + 1(z - 2) = 0 \quad \Rightarrow \quad 2x + 2y + z - 6 = 0 .$$

γ) Για το εμβαδόν χρησιμοποιούμε τον τύπο με την παραμέτρηση:

$$A(S) = \int_S dS = \int_D \|\vec{r}_u \times \vec{r}_v\| dudv ,$$

όπου  $D$  το πεδίο ορισμού της παραμέτρησης. Άρα:

$$A(S) = \int_0^{2\pi} \int_0^2 u \sqrt{1 + 4u^2} dudv = 2\pi \left[ \frac{1}{12} (1 + 4u^2)^{\frac{3}{2}} \right]_0^2 = \frac{\pi}{6} (17\sqrt{17} - 1) .$$

δ) Ο ρυθμός ροής του  $\vec{F}$  δια μέσου της  $S$  δίνεται από το επιφανειακό ολοκλήρωμα:

$$\iint_S \vec{F} \cdot d\vec{S}$$

Αφού έχουμε την παραμέτρηση της  $S$  θα χρησιμοποιήσουμε την ισοδύναμη μορφή του παραπάνω ολοκληρώματος:

$$\begin{aligned} \iint_D \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot (\vec{r}_u \times \vec{r}_v) dudv &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot (\vec{r}_u \times \vec{r}_v) dudv \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (u \sin v, -u \cos v, 3) \cdot (2u^2 \cos v, 2u^2 \sin v, u) dudv \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (2u^3 \sin v \cos v - 2u^3 \sin v \cos v + 3u) du dv \\
&= \int_0^{2\pi} \int_0^2 3u du dv = \int_0^2 3u [v]_0^{2\pi} du = 6\pi \int_0^2 u du \\
&= 6\pi \left[ \frac{u^2}{2} \right]_0^2 = 12\pi .
\end{aligned}$$