

Krivolinijski integrali / i // vrste

Osnovne definicije i oznake

Definicija

Kriva u prostoru \mathbb{R}^n je neprekidno preslikavanje

$$\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad a, b \in \mathbb{R}, \quad a < b$$

Kriva u ravni (\mathbb{R}^2): $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$

Kriva u prostoru (\mathbb{R}^3): $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$

Kriva u \mathbb{R}^n : $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$

Neka se tačka M kreće u prostoru \mathbb{R}^n . Neka je u momentu t položaj tačke M određen koordinatama $x_1(t), \dots, x_n(t)$. Vektor $(x_1(t), \dots, x_n(t))$ se naziva **vektorom položaja** tačke M .

Jednačine $x_1 = x_1(t), \dots, x_n = x_n(t)$ su **parametarske jednačine krive**.

t je **parametar** krive (može da se interpretira kao vreme, ugao,...).
Interval $[a, b]$ je **domen parametra** t .

Parametrizacija krive :

U ravni: $\vec{r}(t) = x(t) \cdot \vec{i} + y(t) \cdot \vec{j}$, $\vec{i} = [1, 0]^T$, $\vec{j} = [0, 1]^T$

U prostoru:

$\vec{r}(t) = x(t) \cdot \vec{i} + y(t) \cdot \vec{j} + z(t) \cdot \vec{k}$, $\vec{i} = [1, 0, 0]^T$, $\vec{j} = [0, 1, 0]^T$, $\vec{k} = [0, 0, 1]^T$

Parametrizacija krive nije jedinstvena. (primer na času).

Kriva C je uvek **orijentisana**: $\forall t_1, t_2 \in [a, b], t_1 < t_2$ kriva C je orijentisana od tačke $\vec{r}(t_1)$ ka tački $\vec{r}(t_2)$.

Specijalno, $\vec{r}(a)$ je **početak**, a $\vec{r}(b)$ je **kraj** krive C .

Ako je $\vec{r}(a) = \vec{r}(b)$ (početak i kraj se poklapaju) onda je C **zatvorena kriva**.

U slučaju zatvorenih kriva koristimo pojmove pozitivno i negativno orijentisana kriva.

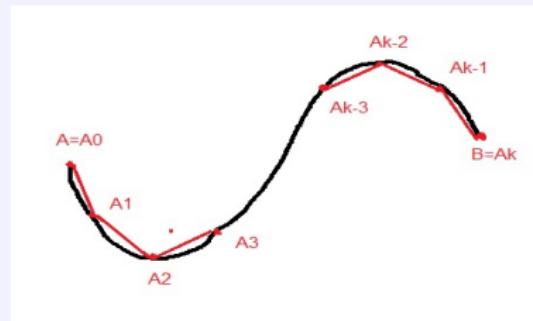
Pozitivno orijentisana zatvorena kriva - kada se krećemo po krivoj a unutrašnja oblast ostaje sa leve strane (smer suprotan od kazaljke na satu).

Negativno orijentisana zatvorena kriva - kada se krećemo po krivoj a unutrašnja oblast ostaje sa desne strane (smer kazaljke na satu).

Ako postoje tačke takve da za $t_1 \neq t_2$ važi $\vec{r}(t_1) = \vec{r}(t_2) = T$ onda je T **samopresečna tačka** krive (osim u slučaju $\vec{r}(a) = \vec{r}(b)$).

Ako kriva nema samopresek onda je ona **prosta** kriva.

Dužina krive



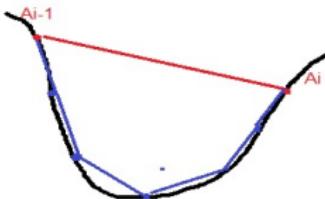
Neka je
 $P : a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$
 podela segmenta $[a, b]$.

$$A_0 = \vec{r}(t_0), \dots, A_k = \vec{r}(t_k)$$

r_P je **poligonalna linija** čija su temena $A_0 = \vec{r}(t_0), \dots, A_k = \vec{r}(t_k)$.
 Kaže se da je poligonalna linija upisana u krivu.

Dužina duži određene tačkama A_{i-1} i A_i : $||\vec{r}(t_i) - \vec{r}(t_{i-1})||$.

Dužina poligonalne linije r_P : $\ell(r_P) = \sum_{i=1}^k ||\vec{r}(t_i) - \vec{r}(t_{i-1})||$.



Ako svaki deo krive $\widehat{A_{i-1}A_i}$ izdelimo na još tačaka, dobijamo finiju podelu P' .

Njoj odgovara poligonalna linija $r_{P'}$, čija je dužina $\ell(r_{P'})$.

Na osnovu nejednakosti trougla $\Rightarrow \ell(r_P) \leq \ell(r_{P'})$.

Dakle, finije podele rezultiraju poligonalnim linijama veće dužine.

Kriva može imati konačnu ili beskonačnu dužinu.

Kriva koja ima konačnu dužinu je **rektificirljiva** kriva.

Definicija

Kriva je **rektificirljiva** (ima konačnu dužinu) ako postoji M , $(0 < M < \infty)$, takvo da $\sum_{i=1}^k \|\vec{r}(t_i) - \vec{r}(t_{i-1})\| < M$ za svaku podelu $P : a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$ segmenta $[a, b]$.

Ako je kriva C rektificirljiva onda je **dužina krive** C jednaka

$$\ell(C) = \sup_P \sum_{i=1}^k \|\vec{r}(t_i) - \vec{r}(t_{i-1})\|.$$

Kriva je **diferencijabilna** akko su sve koordinatne funkcije diferencijabilne.

Za diferencijabilnu vektorskú funkciu $\vec{r}(t) = (x_1(t), \dots, x_n(t))$ vektor $(x'_1(t), \dots, x'_n(t))$ zovemo njenim **prvím izvodom** i označavamo $\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{r}' = (x'_1(t), \dots, x'_n(t))$.

Kriva je **neprekidno diferencijabilna** akko $\exists \vec{r}'$ i \vec{r}' je neprekidna funkcija.

Ekvivalentno, \vec{r} je neprekidno diferencijabilna ako su joj sve koordinatne funkcije neprekidno diferencijabilne.

Tačka krive C je **singularna tačka krive** ako je $\vec{r}'(t) = \vec{0}$ (u toj tački postoji dve ili više tangenti na krivu).

Ako je $\vec{r}'(t) \neq \vec{0}$ za neko $t \in [a, b]$ onda je sa $\vec{r}'(t)$ određena **tangenta krive** u tački $\vec{r}(t)$.

Tangenta je prava koja prolazi kroz $\vec{r}(t)$ i čiji je vektor pravca $\vec{r}'(t)$.

Kriva je **glatka** ako postoji $\vec{r}'(t)$, ako je $\vec{r}'(t)$ neprekidna na $[a, b]$ i $\vec{r}'(t) \neq \vec{0}, \forall t \in [a, b]$ (nema singularnih tačaka).

Kriva je glatka ako se u svakoj tački te krive može odrediti jedinstvena tangenta.

Teorema

Neka je $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ glatka kriva. Tada je r rektificirljiva kriva i njena dužina je data sa:

$$\ell(r) = \int_a^b \|\vec{r}'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{(x_1'(t))^2 + \dots + (x_n'(t))^2} dt.$$

Neka je $P : a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$ proizvoljna podela segmenta $[a, b]$.

$$\begin{aligned} \int_a^b \|\vec{r}'(t)\| dt &= \int_a^b \sqrt{(x_1'(t))^2 + \dots + (x_n'(t))^2} dt \\ &= \lim_{d(P) \rightarrow 0} \sum_{i=1}^k \sqrt{\left(\frac{x_1(t_i) - x_1(t_{i-1})}{t_i - t_{i-1}}\right)^2 + \dots + \left(\frac{x_n(t_i) - x_n(t_{i-1})}{t_i - t_{i-1}}\right)^2} (t_i - t_{i-1}) \\ &= \lim_{d(P) \rightarrow 0} \sum_{i=1}^k \sqrt{(x_1(t_i) - x_1(t_{i-1}))^2 + \dots + (x_n(t_i) - x_n(t_{i-1}))^2} = \ell(r) \end{aligned}$$

Definicija

Kriva je **deo-po-deo glatka** ako postoji podela

$P : a = S_0 < S_1 < \dots < S_m = b$ segmenta $[a, b]$ takva da je kriva
glatka na svakom od segmenata $[S_{i-1}, S_i]$, $i = 1, \dots, m$.

Jedine tačke koje remete neprekidnost "kretanja" tangente su
konacno mnogo tačaka S_1, \dots, S_{m-1} .

Deo-po-deo glatka kriva zove se **putanja**.

Teorema

Neka je $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$ deo-po-deo glatka kriva. Tada je r rektificijabilna kriva i njena dužina je data sa:

$$\ell(r) = \int_a^b \|\vec{r}'(t)\| dt = \int_a^b \sqrt{(x_1'(t))^2 + \dots + (x_n'(t))^2} dt, \text{ pri čemu}$$

zanemarujemo konačno mnogo tačaka S_i u kojima ne postoji prvi izvod $\vec{r}'(S_i)$.

Dokaz:

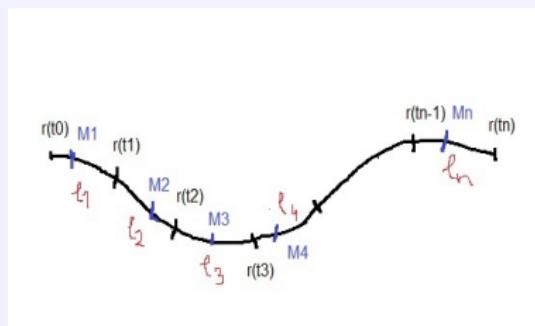
Dužina krive na $[a, b]$ jednaka je sumi dužina delova krive na $[S_{i-1}, S_i]$.

$$\ell(r) = \int_a^b \|\vec{r}'(t)\| dt = \sum_{i=1}^k \int_{S_{i-1}}^{S_i} \|\vec{r}'(t)\| dt.$$

Pošto je r glatka na $[S_{i-1}, S_i]$ (na osnovu prethodne teoreme) ona je i rektificijabilna na $[S_{i-1}, S_i]$
 \Rightarrow ima konačnu dužinu.

Krivolinijski integral prve vrste

Neka je $P : a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ proizvoljna podela segmenta $[a, b]$ kojom je glatka kriva C sa parametrizacijom $\vec{r}(t)$, $t \in [a, b]$ podeljena na n lukova l_i .



Δl_i - dužina luka l_i .

Neka je $f : C \rightarrow \mathbb{R}$ (domen je kriva).

Na svakom luku l_i izaberemo proizvoljnu tačku M_i .

Krivolinijski integral funkcije f duž glatke krive C definiše se preko Rimanovih integralnih suma na sledeći način:

$$\int_C f \cdot ds = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(M_i) \cdot \Delta l_i.$$

Teorema

Izračunavanje krilolinjskog integrala prve vrste

Ako kriva C ima deo-po-deo glatku parametrizaciju $\vec{r}(t)$ na $[a, b]$ i ako je \vec{r} neprekidna, onda krilolinjski integral prve vrste neprekidne funkcije $f(x, y, z)$ duž krive C postoji i on je jednak:

$$\begin{aligned} \int_C f(x, y, z) ds &= \int_a^b f(\vec{r}(t)) \cdot ||\vec{r}'(t)|| dt \\ &= \int_a^b f(x(t), y(t), z(t)) \cdot \sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2 + (z'(t))^2} dt \end{aligned}$$

Specijalno: Ako je $f \equiv 1$ na $[a, b]$ onda je dužina krive $\ell(C) = \int_C ds$.

Svojstva krivolinijskog integrala prve vrste

Teorema

Neka je \mathcal{C} luk krive između tačaka A i B , $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ i neka su f i g funkcije definisane na luku \mathcal{C} i integrali $\int\limits_{\mathcal{C}} f(x, y, z)ds$ i $\int\limits_{\mathcal{C}} g(x, y, z)ds$ postoje. Tada:

- $\int\limits_{\mathcal{C}} (\alpha f(x, y, z) + \beta g(x, y, z))ds = \alpha \int\limits_{\mathcal{C}} f(x, y, z)ds + \beta \int\limits_{\mathcal{C}} g(x, y, z)ds.$
- $\int\limits_{\mathcal{C}} ds = l(\mathcal{C})$ gde je $l(\mathcal{C})$ duzina luka krive \mathcal{C} .
- $\int\limits_{AB} f(x, y, z)ds = \int\limits_{AC} f(x, y, z)ds + \int\limits_{CB} f(x, y, z)ds$
gde je $C \in \mathcal{C}$ tačka između A i B .
- $|\int\limits_{\mathcal{C}} f(x, y, z)ds| \leq \int\limits_{\mathcal{C}} |f(x, y, z)|ds.$
- Ako $f(x, y, z) \leq g(x, y, z)$ $\Rightarrow \int\limits_{\mathcal{C}} f(x, y, z)ds \leq \int\limits_{\mathcal{C}} g(x, y, z)ds.$
- $\int\limits_{AB} f(x, y, z)ds = \int\limits_{BA} f(x, y, z)ds$
- $\int\limits_{\mathcal{C}} f(x, y, z)ds = f(x_0, y_0, z_0) \cdot l(\mathcal{C})$ za neku $(x_0, y_0, z_0) \in \mathcal{C}$.

Primena krivolinijskog integrala / vrste, geometrijsko tumačenje

Ako kriva \mathcal{C} pripada nekoj kod koordinatnih ravnih (npr. $\mathcal{C} \in Oxy$) tada se funkcija $f(x, y, z)$ svodi na funkciju dve promenljive $f(x, y, 0)$.

- Krivolinijski integral $\int_{\mathcal{C}} f(x, y) ds$ predstavlja površinu cilindrične površi čije su izvodnice paralelne z -osi. Donji bazis je ograničava kriva \mathcal{C} a gornji bazis se nalazi u preseku te površi i površi $z = f(x, y)$.

Krivolinijski integral druge vrste

Neka je kriva C data parametrizacijom $\vec{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$.

Neka su $P(x, y, z)$, $Q(x, y, z)$ i $R(x, y, z)$ funkcije definisane i ograničene na C .

Neka je $P : a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ podela segmenta $[a, b]$.

Izaberimo vrednosti $\tau_i \in [t_{i-1}, t_i]$.

Neka su tačke na krivoj:

$$A_i(x(t_i), y(t_i), z(t_i)) = \vec{r}(t_i) \text{ i}$$

$$M_i(x(\tau_i), y(\tau_i), z(\tau_i)) = \vec{r}(\tau_i)$$

Označimo:

$$\Delta x_i = x_i - x_{i-1}, \quad x_i = x(t_i), x_{i-1} = x(t_{i-1})$$

$$\Delta y_i = y_i - y_{i-1}, \quad y_i = y(t_i), y_{i-1} = y(t_{i-1})$$

$$\Delta z_i = z_i - z_{i-1}, \quad z_i = z(t_i), z_{i-1} = z(t_{i-1})$$

Sastavimo Rimanove integralne sume:

$$\mathcal{R}_1(P, C) = \sum_{i=1}^n P(M_i) \Delta x_i$$

$$\mathcal{R}_2(Q, C) = \sum_{i=1}^n Q(M_i) \Delta y_i$$

$$\mathcal{R}_3(R, C) = \sum_{i=1}^n R(M_i) \Delta z_i$$

Definicija

Ako za funkciju $P(x, y, z)$ (odnosno $Q(x, y, z), R(x, y, z)$) definisanu i ograničenu na krivoj C , postoji $\lim_{\Delta\ell_i \rightarrow 0} \mathcal{R}_1(P, C)$ (odnosno $\lim_{\Delta\ell_i \rightarrow 0} \mathcal{R}_2(Q, C), \lim_{\Delta\ell_i \rightarrow 0} \mathcal{R}_3(R, C)$) onda se on naziva **krvolinijski integral druge vrste** funkcije P (odnosno Q, R) po krivoj C i označava sa $\int_C P(x, y, z)dx$ (odnosno $\int_C Q(x, y, z)dy, \int_C R(x, y, z)dz$).

Definicija

Zbir $\int_C P(x, y, z)dx + \int_C Q(x, y, z)dy + \int_C R(x, y, z)dz$ obično se piše u obliku: $\int_C (P(x, y, z)dx + Q(x, y, z)dy + R(x, y, z)dz)$ i naziva se **opšti krvolinijski integral druge vrste**.

Teorema

Izračunavanje krivolinijskog integrala druge vrste

Ako kriva C ima deo-po-deo glatku parametrizaciju $\vec{r}(t)$ na $[a, b]$ i $P(x, y, z)$ je neprekidna, tada važi:

$$\int_C P(x, y, z) dx = \int_a^b P(x(t), y(t), z(t)) \cdot x'(t) dt.$$

Analogno i za:

$$\int_C Q(x, y, z) dy = \int_a^b Q(x(t), y(t), z(t)) \cdot y'(t) dt.$$

$$\int_C R(x, y, z) dz = \int_a^b R(x(t), y(t), z(t)) \cdot z'(t) dt.$$

Konačno:

$$\int_C (P(x, y, z) dx + Q(x, y, z) dy + R(x, y, z) dz) =$$

$$\int_a^b (P(x(t), y(t), z(t)) \cdot x'(t) +$$

$$+ Q(x(t), y(t), z(t)) \cdot y'(t) + R(x(t), y(t), z(t)) \cdot z'(t)) dt$$

Svojstva krivolinijskog integrala druge vrste

Teorema

Neka je C krive između tačaka A i B , neka su P_1 i P_2 funkcije definisane na C i postoje integrali $\int\limits_C P_1(x, y, z)dx$ i $\int\limits_C P_2(x, y, z)dx$ postoje. Tada:

- $\int\limits_C (\alpha P_1(x, y, z) + \beta P_2(x, y, z))dx = \alpha \int\limits_C P_1(x, y, z)dx + \beta \int\limits_C P_2(x, y, z)dx, \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R}.$
- $\int\limits_{AB} P_1(x, y, z)dx = \int\limits_{AM} P_1(x, y, z)dx + \int\limits_{MB} P_1(x, y, z)dx$
gde je $M \in C$ tačka između A i B .

Teorema

(Ovo svojstvo nema krivolinijski integral prve vrste)

Ako postoji $\int\limits_{BA}^{AB} P(x, y, z)dx$ onda je

$$\int\limits_{BA}^{AB} P(x, y, z)dx = - \int\limits_{AB}^{BA} P(x, y, z)dx.$$

Smatramo da je luk AB orijentisan. Oznake:

$$\int\limits_{AB}^{AB} P(x, y, z)dx = \int\limits_C^C P(x, y, z)dx$$

$$\int\limits_{BA}^{BA} P(x, y, z)dx = \int\limits_{C-}^C P(x, y, z)dx$$

Ako je C zatvorena kriva: $\oint\limits_C Pdx + Qdy + Rdz$.

Nezavisnost integracije od putanje

Krivolinijski integral $\int\limits_{AB} Pdx + Qdy + Rdz$ u opštem slučaju zavisi od putanje po kojoj se vrši integracija.

Međutim, nekad to nije tako: Ako izraz $Pdx + Qdy + Rdz$ predstavlja totalni diferencijal neke funkcije, onda krivolinijski integral po luku AB zavisi samo od tačaka A i B , a ne od luka AB .

Teorema

Sledeća tvrđenja su međusobno ekvivalentna:

- 1 Postoji funkcija $u(x, y, z)$ sa neprekidnim parcijalnim izvodima takva da važi: $\frac{\partial u}{\partial x} = P$, $\frac{\partial u}{\partial y} = Q$ i $\frac{\partial u}{\partial z} = R$.
- 2 Krivolinijski integral $\int\limits_{AB} Pdx + Qdy + Rdz$ po putanji AB ne zavisi od oblika putanje, nego samo od tačaka A i B .
Ako su $A = (a_1, a_2, a_3)$ i $B = (b_1, b_2, b_3)$ onda je vrednost integrala $\int\limits_{AB} Pdx + Qdy + Rdz =$

$$\int\limits_{AB} Pdx + Qdy + Rdz = u(b_1, b_2, b_3) - u(a_1, a_2, a_3).$$
- 3 Krivolinijski integral $\oint\limits_C Pdx + Qdy + Rdz$ po proizvoljnoj zatvorenoj putanji C jednak je 0.

Još jedan kriterijum za raspoznavanje da li je podintegralna funkcija $Pdx + Qdy + Rdz$ gradijent neke funkcije $u(x, y, z)$:

Definicija

*Oblast $D \subset \mathbb{R}^3$ je **prosto (jednostruko) povezana** ako se svaka zatvorena deo-po-deo glatka kriva $C \subset D$ može "stegnuti" u proizvoljnu tačku $M \in C$ ostajući pri tome u D .*

Primeri na času.

Teorema

Neka je $D \subset \mathbb{R}^3$ prosto povezana oblast i neka neprekidna funkcija $u(P(x, y, z), Q(x, y, z), R(x, z, y))$ ima neprekidne parcijalne izvode $\frac{\partial P}{\partial y}, \frac{\partial P}{\partial z}, \frac{\partial Q}{\partial x}, \frac{\partial Q}{\partial z}, \frac{\partial R}{\partial x}, \frac{\partial R}{\partial y}$. Potreban i dovoljan uslov da integral $\int_A^B Pdx + Qdy + Rdz$ ne zavisi od putanje AB je da su ispunjene jednakosti: $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}, \frac{\partial Q}{\partial z} = \frac{\partial R}{\partial y}, \frac{\partial R}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial z}$.



Primena krivolinijskog integrala // vrste, geometrijsko tumačenje

Grinova teorema

(Veza između dvostrukog integrala po nekoj oblasti i krivolinijskog integrala po granici te oblasti)

Neka je $D \subset \mathbb{R}^2$ oblast ograničena deo-po-deo glatkom krivom C . Ako su funkcije $P(x, y)$ i $Q(x, y)$ neprekidne, zajedno sa svojim parcijalnim izvodima $\frac{\partial P}{\partial y}$, $\frac{\partial Q}{\partial x}$ na zatvorenoj oblasti D onda važi:

$$\oint_{C^+} P(x, y)dx + Q(x, y)dy = \iint_D \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy.$$

\oint_{C^+} znači da se integracija vrši u pozitivno orijentisanom smeru.

Ako je D prosto povezana oblast u ravni i C njena kontura, $P(x, y) = -y$ i $Q(x, y) = x$. Tada je

$$\oint_{C^+} xdy - ydx = 2 \iint_D dx dy \implies P(D) = \frac{1}{2} \oint_{C^+} xdy - ydx.$$