

Teorema della divergenza (di Gauss - Green)

Dato un campo $\vec{F}: A \rightarrow \mathbb{R}^n$ (A aperto di $\mathbb{R}^n$)

~~di classe~~ di classe $C^1(A)$ chiameremo

divergenza di $\vec{F}$ in $x \in A$ l'operatore

che associa ad $\vec{F}$ la funzione

$$\operatorname{div} \vec{F}(x) := \frac{\partial \vec{F}_1}{\partial x_1}(x) + \dots + \frac{\partial \vec{F}_n}{\partial x_n}(x) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial \vec{F}_j}{\partial x_j}(x)$$

Un aperto $A \subseteq \mathbb{R}^n$ è limitato si dirà
regolare di classe C^1 se esiste una
funzione $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $f \in C^1(\mathbb{R}^n)$
tale che

$$A = \{x \in \mathbb{R}^n \mid f(x) < 0\}$$

$$\partial A = \{x \in \mathbb{R}^n \mid f(x) = 0\}$$

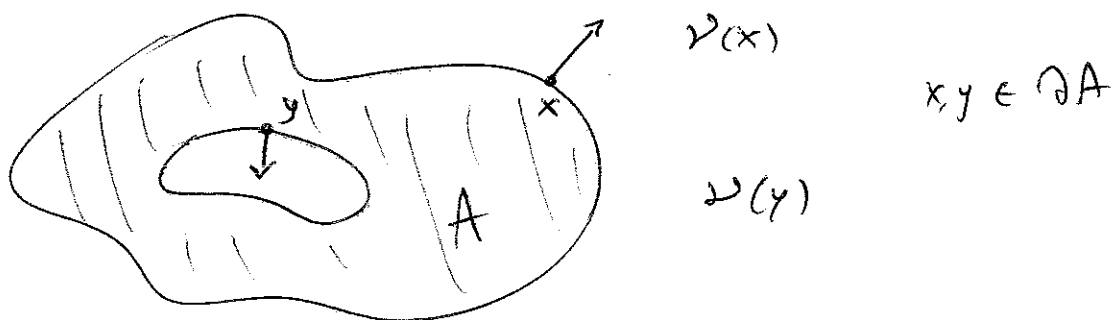
$$|\nabla f(x)| \neq 0 \quad \forall x \in \partial A$$

(Se A è regolare e $n=3$, ∂A è una superficie regolare, se $n=2$ ∂A è una curva regolare).

Il vettore $\nu(x) := \frac{\nabla f(x)}{|\nabla f(x)|} \quad x \in \partial A$

è il vettore di modulo 1 normale a ∂A nel punto x e che punta verso l'esterno di A .

Esempi:



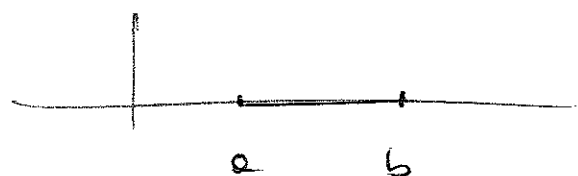
Teorema Sia $F: B \rightarrow \mathbb{R}^n$ campo di classe $C^1(B)$, B aperto di $\mathbb{R}^n$. Sia A un aperto regolare e limitato, $\bar{A} \subseteq B$.
 $n \geq 2$
 Allora

$$\textcircled{*} \quad \int_A \operatorname{div} F(x) \, dx = \int_{\partial A} (F(x), \nu(x)) \, d\sigma$$

Oss: Il teorema vale in qualunque dimensione
ma noi abbiamo dato un significato
all'integrale su un bordo solo se questo
è una curva o una superficie.

Il termine a destra nella formula
di Gauss-Green $\otimes$ va inteso come
integrale di linee (curvilinee) se $n=2$,
come un integrale di superficie se $n=3$.

Oss: Se $n=1$ che significato si potrebbe
dare al teorema della divergenza?



Sic $A = (a, b)$

L'unico modo di considerare
un vettore normale esterno ad A in $\mathbb{R}$
è considerare uno scalare di modulo 1
che sia 1 in b e -1 in a .

Un campo in dimensione 1 è semplicemente
una funzione $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

e la divergenza è $\frac{df}{dx}(x) = f'(x)$.

Si avrebbe allora la sinistra di $\otimes$

$$\int_0^b f'(x) dx \quad \text{Il bordo di } A = (a, b)$$

è semplicemente $\{a, b\}$ e l'integrale sul bordo

è semplicemente la somma sugli estremi,

quindi

$$f(b) \nu(b) + f(a) \nu(a) = f(b) - f(a)$$

Il teorema della divergenza può essere pensato
come un'estensione a $n \geq 2$ del teorema
in dimensione 1 che dice che se $f \in C^1(\mathbb{R})$
allora $\int_{(a,b)} f'(x) dx = f(b) - f(a)$.

~~Vediamo la dimostrazione nel caso in cui
A è un aperto di $\mathbb{R}^2$ la cui chiusura
~~non~~ ~~che~~ ~~potrebbe~~ ~~essere~~
~~non~~ ~~che~~ ~~potrebbe~~ ~~essere~~ ripartito come unione~~

Vediamo la dimostrazione nel caso in cui

A aperto di $\mathbb{R}^2$

e inoltre

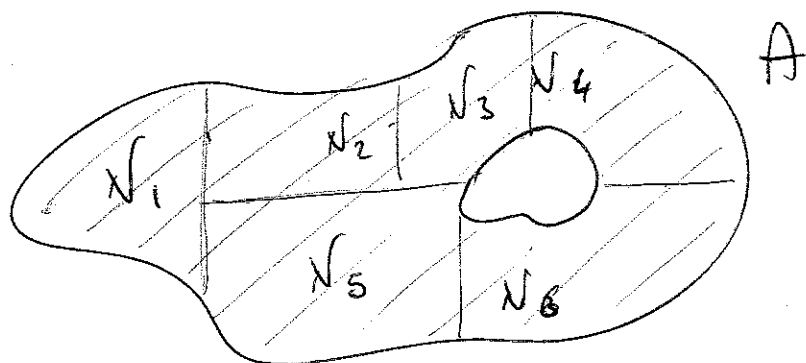
$\mathcal{F} \ N_1, \dots, N_k$ insiemi normali
(quindi chiusi) tali che

$$\overline{A} = \bigcup_{j=1}^k N_j$$

$$\overset{\circ}{N}_j \cap \overset{\circ}{N}_i = \emptyset \text{ se } i \neq j$$

★

N_j normali rispetto
ad entrambi
gli assi



Cominciamo considerando un aperto regolare e
limitato di $\mathbb{R}^2$ A e supponiamo che

∂A s'è il sostegno di una curva chiusa

e regolare $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ (o di più curve
chiusa)

Indichiamo con x e y le due componenti

di γ

cioè $\gamma(t) = (x(t), y(t))$.

Il vettore tangente $\tau(t)$ a ∂A nel punto $\gamma(t)$ è dato da

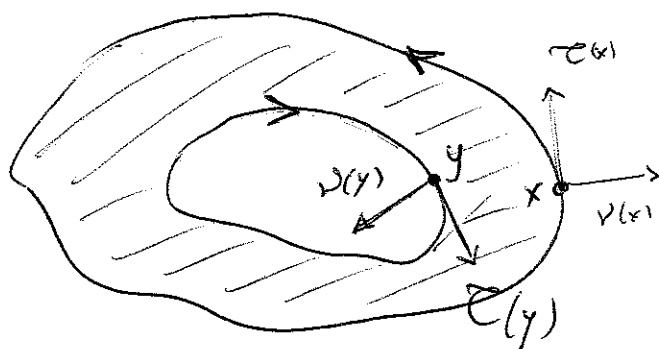
$$\tau(\gamma(t)) = \frac{\dot{\gamma}(t)}{|\dot{\gamma}(t)|} = \frac{(x'(t), y'(t))}{\sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2}}$$

Il vettore normale a ∂A nello stesso punto ed esterno ad A è dato da

$$\nu(\gamma(t)) = \frac{(y'(t), -x'(t))}{\sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2}}$$

Def Diremo che γ è in orientazione positiva per ∂A (o che γ orienta positivamente ∂A) se per ogni punto $x \in \partial A$ tra il vettore normale $\nu(x)$ e $\tau(x)$ misurato in senso antiorario è di $\pi/2$.

(Intuitivamente si può dire che γ orienta ∂A positivamente se percorrendo ∂A nel senso crescente del parametro t si lascia A a sinistra).



Il verso indica
le orientazioni
positive

$$A = \square$$

Dato un campo $\overline{F} : B \rightarrow \mathbb{R}^2$, $B \supseteq \overline{A}$,
scriveremo

$$\int_{\partial A^+} (\overline{F}_1(xy) dx + \overline{F}_2(xy) dy)$$

per indicare che ∂A è parametrizzato in modo
da avere l'orientazione positiva,

$$\int_{\partial A^-} (\overline{F}_1(xy) dx + \overline{F}_2(xy) dy)$$

nel caso in cui l'orientazione sia negativa
(cioè non positiva).

Cominciamo con il dimostrare un lemma
preliminare.

Lemma Siano $f \in C^1(B)$, B aperto di $\mathbb{R}^2$, A aperto con $\overline{A} \subseteq B$, $f: B \rightarrow \mathbb{R}$.
 Se A è normale rispetto all'asse x si ha

$$(1) \quad \iint_A \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) dx dy = - \int_{\partial A^+} f(x,y) dx ;$$

se A è normale rispetto all'asse y si ha

$$(2) \quad \iint_A \frac{\partial f}{\partial x}(x,y) dx dy = \int_{\partial A^+} f(x,y) dy .$$

Chiameremo (1) e (2) formule di Gauss-Green.

Oss: considerando due funzioni $F_1, F_2: B \rightarrow \mathbb{R}$
 (e pensando ad un campo $F = (F_1, F_2)$)
 si ottiene anche che

$$\int_{\partial A^+} (F_1 dx + F_2 dy) = \iint_A \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) dx dy$$

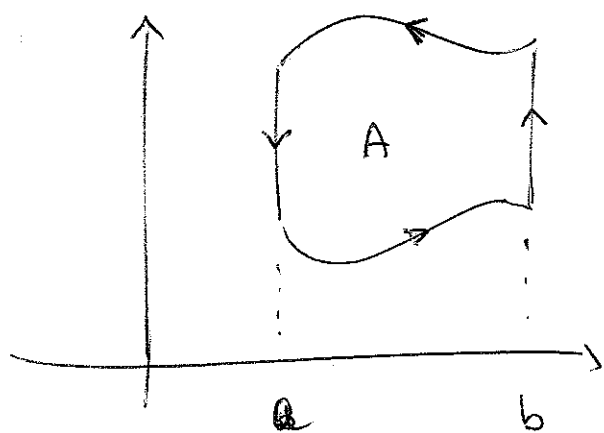
oppure

$$\iint_A \operatorname{div} F dx dy = \int_{\partial A^+} (F_1 dy - F_2 dx)$$

dim dimostriamo, ad esempio, la prima
(la seconda per $\mathbb{E}x$).

$$\text{Sia } A = \{ (x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid a \leq x \leq b, \varphi_1(x) \leq y \leq \varphi_2(x) \}$$

$$\begin{aligned} \textcircled{*} \quad \left| \iint_A \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) \, dx \, dy \right. &= \int_a^b dx \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} dy \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = \\ &= \int_a^b [f(x, \varphi_2(x)) - f(x, \varphi_1(x))] \, dx \end{aligned}$$



parametrizziamo ∂A positivamente

con una curva γ
data dall'unione
di $\gamma^{(1)}$, $\gamma^{(2)}$, $\gamma^{(3)}$, $\gamma^{(4)}$
dove

$$\gamma^{(1)}(t) = (a, (1-t)\varphi_2(a) + t\varphi_1(a)) \quad t \in [0,1]$$

$$\gamma^{(2)}(t) = (t, \varphi_1(t)) \quad t \in [a,b]$$

$$\gamma^{(3)}(t) = (b, (1-t)\varphi_1(b) + t\varphi_2(b)) \quad t \in [0,1]$$

$$\gamma^{(4)}(t) = (b+a-t, \varphi_2(b+a-t)) \quad t \in [a,b]$$

Ore valutando $\int f dx$ usando la
parametrizzazione γ ∂A^+ si ha

$$\begin{aligned} \int_{\partial A^+} f dx &= \int_a^b f(\gamma^{(1)}(t)) \dot{\gamma}_1^{(1)}(t) dt + \\ &+ \int_a^b f(\gamma^{(2)}(t)) \dot{\gamma}_1^{(2)}(t) dt + \\ &+ \int_0^a f(\gamma^{(3)}(t)) \dot{\gamma}_1^{(3)}(t) dt + \\ &+ \int_0^b f(\gamma^{(4)}(t)) \dot{\gamma}_1^{(4)}(t) dt \end{aligned}$$

$$\dot{\gamma}_1^{(1)}(t) = \dot{\gamma}_1^{(3)}(t) = 0 \quad \text{mentre}$$

$$\dot{\gamma}_1^{(2)}(t) = 1, \quad \dot{\gamma}_1^{(4)}(t) = -1 \quad \text{Per cui}$$

$$\int_{\partial A^+} f dx = \int_a^b f(t, \varphi_1(t)) dt - \int_a^b f(b+a-t, \varphi_2(b+a-t)) dt$$

Chiamando s la quantità $b+a-t$ nel secondo
integrale si ottiene

$$\int_{\partial A^+} f dx = \int_a^b [f(t, \varphi_1(t)) - f(t, \varphi_2(t))] dt$$

da cui, con $\oplus$, si conclude. //

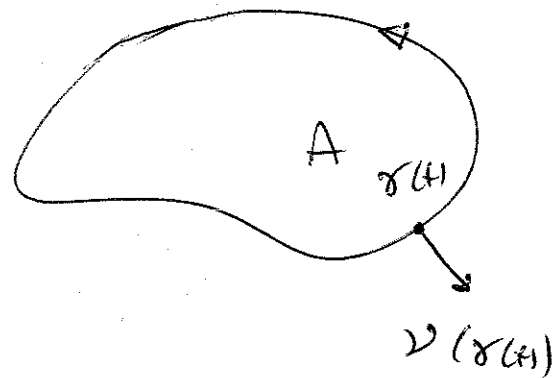
Vediamo ora come scrivere in forme diverse gli integrali orientati delle formule di Gauss-Green.

Dato $\gamma(t) = (x(t), y(t))$

una parametrizzazione

che oriente positivamente ∂A ,

$\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$, si ha che



$$\nu(\gamma(t)) = \frac{1}{\sqrt{(x'(t))^2 + (y'(t))^2}} (y'(t), -x'(t))$$

Se $f: B \rightarrow \mathbb{R}$, $B \supseteq \overline{A}$, si ha

$$\int_{\partial A^+} f(x, y) dy = \int_{\gamma} f(x, y) dy =$$

$$= \int_a^b f(\gamma(t)) y'(t) dt =$$

$$y(t) = \gamma_2(t)$$

$$= \int_a^b f(\gamma(t)) \frac{y'(t)}{|\dot{\gamma}(t)|} |\dot{\gamma}(t)| dt =$$

$$= \int_a^b f(\gamma(t)) \gamma_2'(\gamma(t)) |\dot{\gamma}(t)| dt =$$

$$= \int_{\gamma} f \nu_1 ds \quad \text{c.d.o.e.}$$

A normale
risp. alla y

$$\int_{\partial A^+} f(x,y) dy = \int_{\partial A} f \nu_1 ds \quad \parallel (2)\text{-bis}$$

Analogamente si mostra (Ex)

A normale
risp. alla x

$$\int_{\partial A^+} f dx = - \int_{\partial A} f \nu_2 ds \quad \parallel (1)\text{-bis}$$

Si noti che nelle ultime due uguaglianze
 gli integrali a sinistra sono integrali
 di campi lungo cammini orientati
 (il campo $(0, f)$ nel primo, il campo
 $(f, 0)$ nel secondo caso) e quindi
 integrali di 2° specie; gli integrali a
 destra sono integrali curvilinei (di 1° specie)

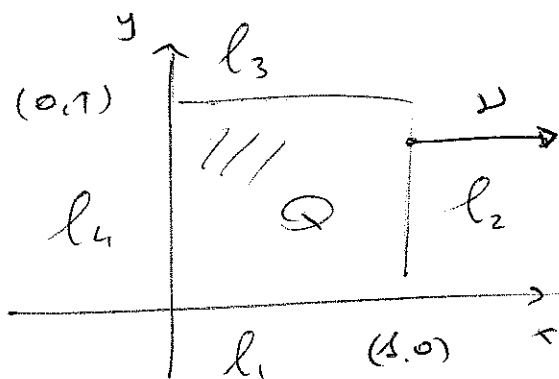
Ora dalle formule di Gauss - Green e
 da queste ultime uguaglianze si ha

$$\begin{aligned}
 (1), (1)\text{-bis} \Rightarrow \quad & \iint_A \frac{\partial f}{\partial y} dx dy = \int_{\partial A} f v_2 ds \\
 (2), (2)\text{-bis} \Rightarrow \quad & \iint_A \frac{\partial f}{\partial x} dx dy = \int_{\partial A} f v_1 ds
 \end{aligned}$$

altre versioni delle formule di

Gauss - Green. Perché valgono entrambe
 dobbiamo richiedere A normale sia rispetto
 a x che a y .

Vediamo un esempio semplice. Se $A = Q$ quadrato di lato 1



$$\iint_Q \frac{\partial f}{\partial x} dx dy =$$

Q

$$= \int_0^1 dy \int_0^1 dx \frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = \int_0^1 dy (f(1,y) - f(0,y))$$

D'altra parte, $\nu(x,y) = \begin{cases} (0, -1) & \text{su } l_1 \\ (1, 0) & \text{su } l_2 \\ (0, 1) & \text{su } l_3 \\ (-1, 0) & \text{su } l_4 \end{cases}$

per cui

$$\int_{\partial A} f \nu_1 ds = \int_{l_2 \cup l_4} f \nu_1 ds =$$

$$\nu_1 = 1 \text{ su } l_2$$

$$\nu_1 = -1 \text{ su } l_4$$

$$= \int_{l_2} f ds - \int_{l_4} f ds$$

$$= \int_0^1 f(1,y) dy - \int_0^1 f(0,y) dy$$

Se si considera nelle formule di Gauss-Green appena ottenute una funzione $F_j : B \rightarrow \mathbb{R}$ che corrisponde all'integrale che coinvolge ν_j , $j = 1, 2$, si ha

$$\int_A \frac{\partial F_1}{\partial x} dx dy = \int_{\partial A} F_1 \nu_1 ds$$

$$\int_A \frac{\partial F_2}{\partial y} dx dy = \int_{\partial A} F_2 \nu_2 ds$$

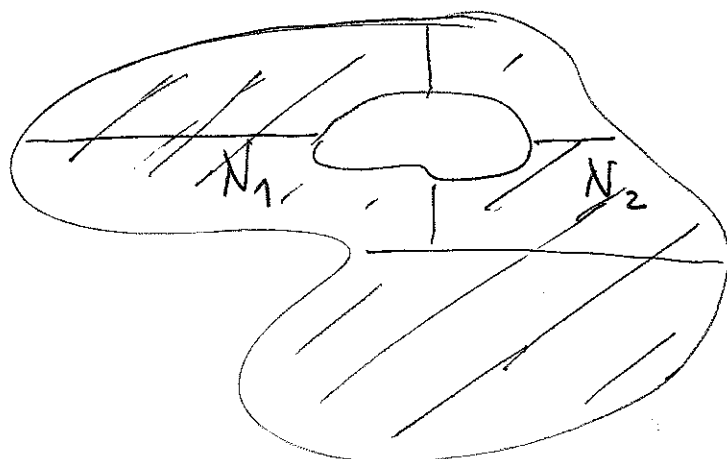
e pensando a F_1, F_2 come le componenti di un campo di classe C^1 $F : B \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$\int_A \operatorname{div} F dx dy = \int_{\partial A} (F, \nu) ds$$

Abbiamo mostrato quindi il teorema della divergenza nel caso in cui A sia normale sia rispetto all'asse x che all'asse y .

Se A è unione di insiemi normali
come sopra

$$A = \bigcup_{j=1}^k N_j \quad \text{s'ha}$$

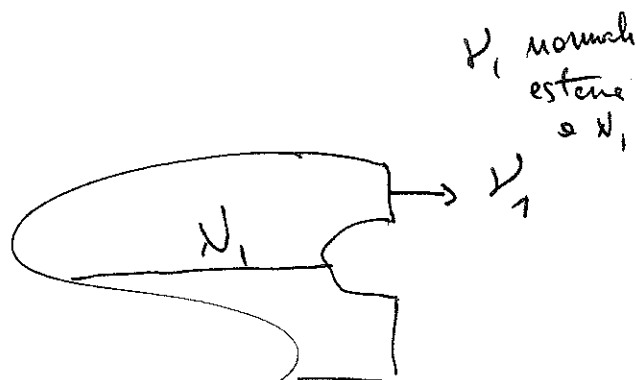


$$\int_A \operatorname{div} \vec{F} \, dx \, dy =$$

$$= \sum_{j=1}^k \int_{N_j} \operatorname{div} \vec{F} \, dx \, dy =$$

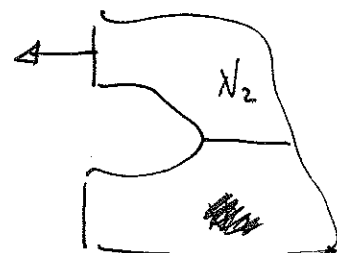
$$= \sum_{j=1}^k \int_{\partial N_j} (\vec{F}, \nu_j) \, ds =$$

$$= \sum_{j=1}^k \int_{\partial N_j \cap \partial A} (\vec{F}, \nu_j) \, ds$$



$$= \int_{\partial A} (\vec{F}, \nu) \, ds$$

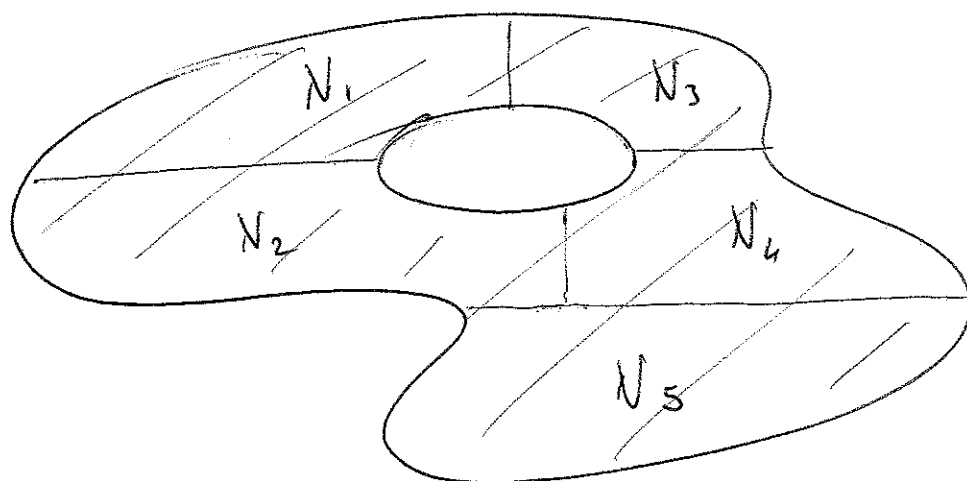
ν_2 normale esterne a N_2



perché gli integrali sui tratti di bordo interni
si compensano.

Abbiamo quindi mostrato il teorema della divergenza nel caso in cui A sia normale rispetto ad entrambi gli assi o unione di sistemi normali rispetto ad entrambi gli assi.

Si noti che (limitandoci a questo tipo di sistemi e alla dimensione 2) abbiamo mostrato qualcosa di più rispetto all'enunciato. Ad esempio $Q = [0,1]^2$ è un dominio che non è regolare, ma se i punti in cui il dominio non è regolare (e nei quali quindi non esiste la normale) è un insieme trascurabile per gli integrali curvilinei la cosa funziona comunque.

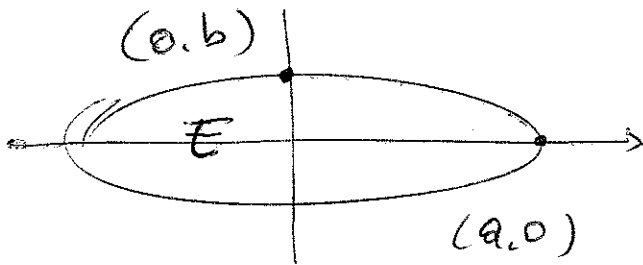


esempio

Alcuni esempi di applicazioni

Un esempio di applicazione del teorema della divergenza (delle formule di Gauss - Green) in dimensione 2 è quello di calcolare aree di insiemi regolari trasferendo il problema nel valutare integrali di campi su curve orientate.

Esempio Abbiamo già visto che l'area dell'ellisse in figura è πab .
Vediamo come valutare tale quantità in modo alternativo.



$$\iint_E \operatorname{div} \vec{F} \, dx \, dy = \int_{\partial E} (\vec{F}, \nu) \, ds =$$

$$= \int_{\partial E^+} \left[\vec{F}_1(x, y) \, dy - \vec{F}_2(x, y) \, dx \right]$$

Ricordando che ($M=2$)

$$\iint_E \frac{\partial f}{\partial y}(x,y) dx dy = - \int_{\partial E^+} f(x,y) dx = \int_{\partial E} f \nu_2 ds$$

$$\iint_E \frac{\partial f}{\partial x}(x,y) dx dy = \int_{\partial E^+} f(x,y) dy = \int_{\partial E} f \nu_1 ds$$

per una $f \in C^1(E)$ e ν normale esterna ad E .

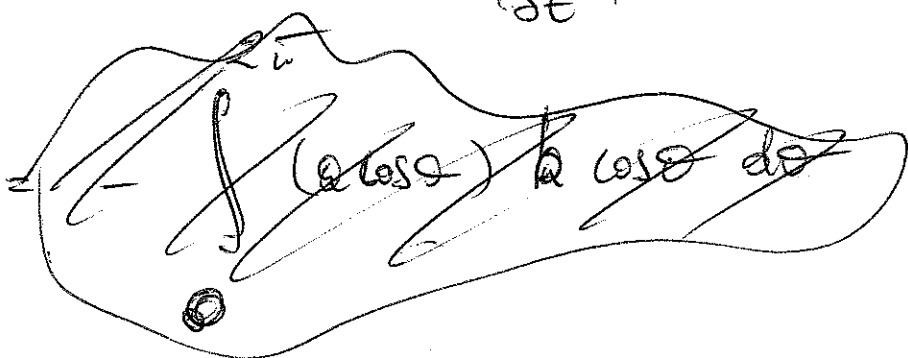
A questo punto basta scegliere un campo F che abbia divergenza 1. Ad esempio

$$F(x,y) = (x, 0) \quad \text{Allora}$$

$$\mu_{\text{ris}}(E) = \iint_E 1 dx dy = \iint_E \operatorname{div} F dx dy =$$

$$= + \int_{\partial E^+} x dy =$$

~~(0 \cos \theta, 1 \sin \theta)~~



Le parametrizzazioni $\theta \mapsto (a \cos \theta, b \sin \theta)$
orienta positivamente ∂E $\theta \in [0, 2\pi]$

per cui

$$\int_{\partial E^+} x \, dy = \int_0^{2\pi} (a \cos \theta) b \cos \theta \, d\theta =$$
$$= ab \pi$$

Analogamente se si sceglie $F(x, y) = (0, y)$

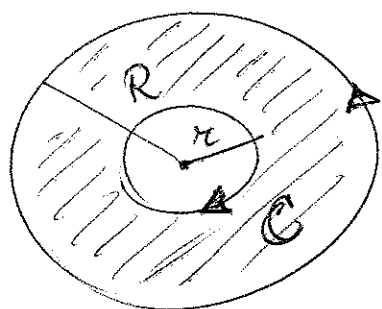
si ha

$$\text{mis}(E) = - \int_{\partial E^+} y \, dx = - \int_0^{2\pi} (b \sin \theta) (-a \sin \theta) \, d\theta$$
$$= \pi ab$$

e le stesse cose per ogni campo del tipo

$$F(x, y) = (\alpha x, (1-\alpha)y) \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

EX) Calcolare l'area delle corone circolari C



Scegliamo ad esempio

$$F(x, y) = \left(\frac{1}{2}x, \frac{1}{2}y \right)$$

$$\text{mis}(C) = \int_{\partial C^+} \left(\frac{1}{2}x \, dy - \frac{1}{2}y \, dx \right)$$

$$= \int_0^{2\pi} \left[\frac{1}{2} R \cos \theta \, R \cos \theta \, d\theta - \frac{1}{2} (R \sin \theta) (-R \sin \theta) d\theta \right] + \int_0^{2\pi} \left[\frac{1}{2} r \cos \theta \, (-r \cos \theta) - \frac{1}{2} (-r \sin \theta) (r \sin \theta) \right] d\theta$$

perché $\theta \mapsto (R \cos \theta, R \sin \theta)$

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

$\theta \mapsto (r \cos \theta, -r \sin \theta)$

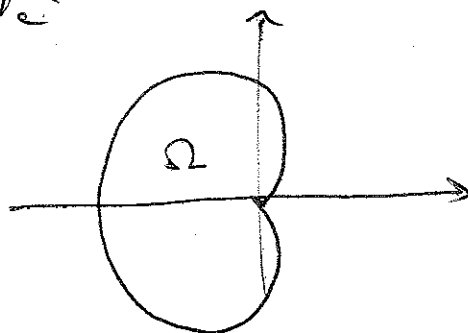
orientiamo positivamente ∂C . Per cui

$$\text{mis}(C) = \int_0^{2\pi} \left(\frac{1}{2} R^2 - \frac{1}{2} r^2 \right) d\theta = \pi (R^2 - r^2)$$

Ex Calcolare l'area ~~contenuta~~ delle figure limitate che ha come bordo le curve parametriche
 da

$$[0, 2\pi] \ni \theta \mapsto$$

$$\left((1 - \cos \theta) \cos \theta, (1 - \cos \theta) \sin \theta \right)$$



$$\int_{\partial \Omega^+} \left(\frac{1}{2} x \, dy - \frac{1}{2} y \, dx \right) =$$

$\partial \Omega^+$

$$= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} \left[(1 - \cos \theta) \cos \theta \left[(1 + \sin \theta) \sin \theta + (1 - \cos \theta) \cos \theta \right] + \right. \\ \left. - (1 - \cos \theta) \sin \theta \left[(1 + \sin \theta) \cos \theta + (1 - \cos \theta) \sin \theta \right] \right] d\theta$$

$$= \frac{1}{2} \int_0^{2\pi} (1 + \cos^2 \theta - 2 \cos \theta) \, d\theta = \frac{3}{2} \pi$$

Volemmo anche integrali più generali possono essere voluti. Ad esempio

$$\int_E (x^2 - y^2) dx dy \quad E = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} \leq 1 \right\}$$

Scegliendo ad esempio $F(x, y) = \left(\frac{x^3}{3} - xy^2, 0 \right)$

diventa $\int_{\partial E^+} \left(\frac{x^3}{3} - xy^2 \right) dy$

Parametrizzo ∂E con $[0, 2\pi] \ni \theta \mapsto (a \cos \theta, b \sin \theta)$

$$\int_0^{2\pi} \left(\frac{a^3 \cos^3 \theta}{3} - \frac{a^2 b \cos^2 \theta \sin \theta}{1} \right) (-b \cos \theta) d\theta$$

$$= \dots = \frac{1}{4} \frac{ab}{4} (a^2 - b^2)$$

Ex Provan con $F = \left(0, x^2 y - \frac{y^3}{3} \right)$

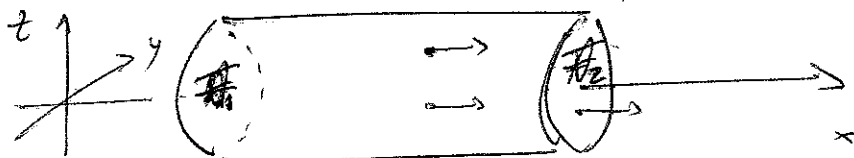
Valutare il flusso di un campo $\vec{F}$ attraverso una superficie S significa valutare

$$\int_S (\vec{F}, \vec{\nu}) d\sigma$$

Ad esempio se consideriamo un campo costante

$$\vec{F}(x, y, z) = (0, 0, 0) \quad \text{attraverso la}$$

superficie



s'ha che

$$d\text{iv } \vec{F} = 0 \quad \text{per cui} \quad \int_C d\text{iv } \vec{F} = 0$$

Se $\vec{F}$ rappresenta il campo di velocità di un fluido e C una porzione di un tubo

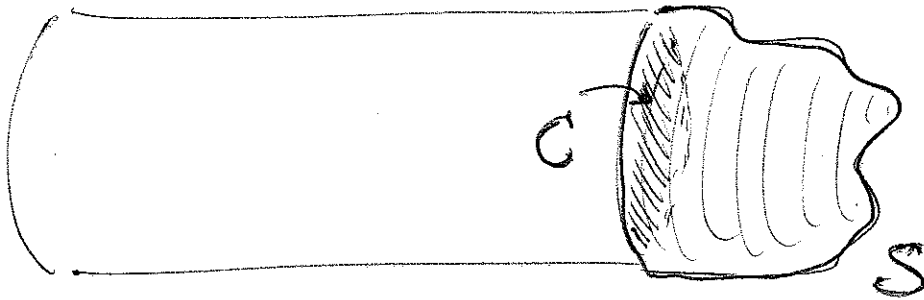
il fatto che $\int_C d\text{iv } \vec{F}$ sia nullo e che sia

anche uguale a $\int_{\partial C} (\vec{F}, \vec{\nu}) d\sigma$ s'ha che

$$\int_{\partial C} (\vec{F}, \vec{\nu}) d\sigma = \int_{A_2} \vec{F} - \int_{A_1} \vec{F}$$

cioè tanto fluido
attraverso la facciata
 A_1 e tanto in
esce dalla facciata A_2

Supponiamo di voler valutare il flusso del
campo costante $(a, 0, 0)$ con $a > 0$
attraverso la superficie S



È sufficiente considerare una superficie
chiusa, cioè che racchiuda un aperto limitato
di cui sia il bordo e integrando su tale
aperto il campo che ha divergenza nulla si
ha che

$$\int_S (\vec{F}, \nu) \, d\sigma = a \, \text{mis}(C)$$

Ex Trovare il flusso attraverso

$$S = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1, z \geq 0 \}$$

del campo di vettori

$$F(x, y, z) = (z^2 \cosh y, x \sqrt{z^4 + \log(x+5)}, y)$$

Perciò dato $\nabla \cdot F = 0$ (e solo per questo il

trucco funziona!) posso

considerare un aperto che

abbia come parte di bordo S .



Considero $\Omega = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z^2 + x^2 + y^2 \leq 1, z \geq 0 \}$

e $\partial\Omega = S \cup \Sigma$ dove

$$\Sigma = \{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 \leq 1, z = 0 \}$$

In questo modo si ha:

$$0 = \int_{\Omega} \operatorname{div} F \, dx \, dy \, dz = \int_{S \cup \Sigma} (F, \nu) \, d\sigma \quad \text{da cui}$$

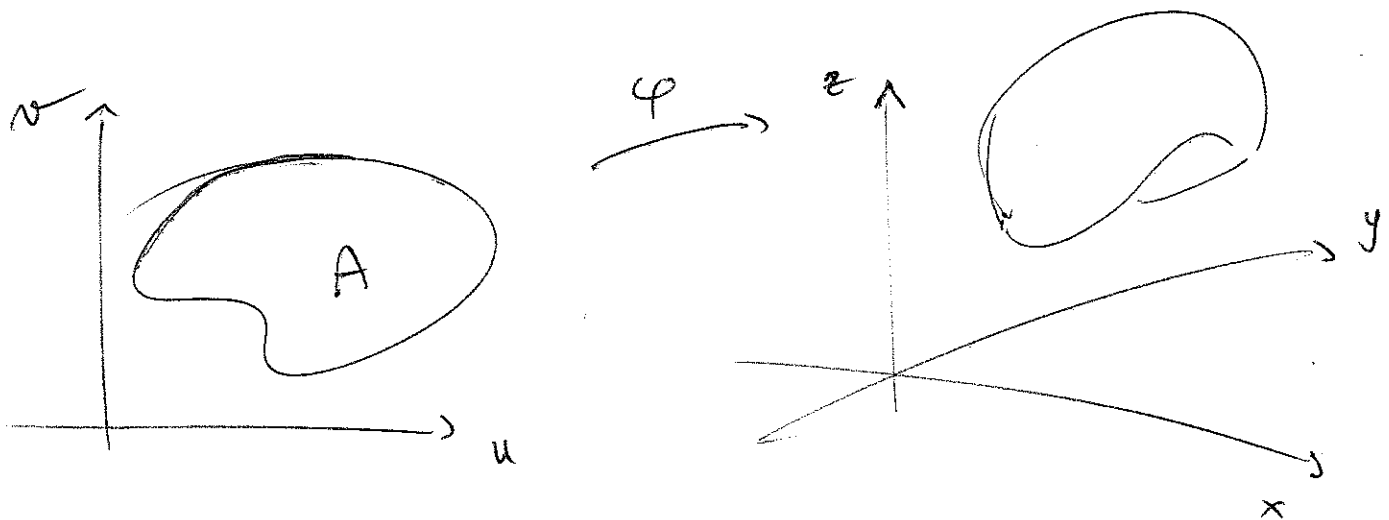
$$\int_S (\vec{F}, \vec{\nu}) \, d\sigma + \int_{\Sigma} \vec{F} \cdot (0, 0, -1) \, d\sigma = 0$$

$$\int_S (\vec{F}, \vec{\nu}) \, d\sigma = \int_{\Sigma} y = \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^1 dp \, p^2 \sin \theta = 0$$

↑ questo è più facile!

Vediamo ora il teorema di Stokes.

Consideriamo una superficie compatta, cioè
 $\varphi: K \rightarrow \mathbb{R}^3$, con K chiusura di A
 aperto connesso per archi e limitato,
 e orientabile. Denotiamo con $S = \varphi(A)$



Sia $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ che oriente positivamente

$$\partial A = \partial K$$

Denotiamo con Γ le curve $\varphi \circ \gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$,
 con ∂S l'insieme $\varphi(\partial A)$ e diciamo
 che Γ orienta positivamente ∂S e
 indicheremo con ∂S^+ il cammino orientato
 individuato da Γ .

Dato un campo $\vec{F}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$,
 Ω aperto di $\mathbb{R}^3$, si denota con $\text{rot } \vec{F}$
 un campo di vettori definito da

$$\text{rot } \vec{F} = \left(\frac{\partial \vec{F}_3}{\partial y} - \frac{\partial \vec{F}_2}{\partial z}, \frac{\partial \vec{F}_1}{\partial z} - \frac{\partial \vec{F}_3}{\partial x}, \frac{\partial \vec{F}_2}{\partial x} - \frac{\partial \vec{F}_1}{\partial y} \right)$$

Supponiamo di considerare un campo definito
 in Ω intorno di S . Vale il seguente risultato.

Teorema (di Stokes) Data S regolare
 e orientabile ~~si ha~~ con φ di classe C^2 si ha

$$\int_S (\text{rot } \vec{F}, \nu) \, d\sigma = \int_{\partial S^+} (\vec{F}_1 dx + \vec{F}_2 dy + \vec{F}_3 dz)$$

$$\text{dove } \omega = \frac{\varphi_u \wedge \varphi_v}{|\varphi_u \wedge \varphi_v|}$$

Oss: poiché φ è orientabile è possibile definire la normale senza ambiguità

$$\begin{aligned} \text{dunque} \quad \int_S (\text{rot } \vec{F}, \omega) \, d\sigma &= \\ &= \int_A \left((\text{rot } \vec{F})(\varphi(u,v)), \frac{\varphi_u \wedge \varphi_v}{|\varphi_u \wedge \varphi_v|} \right) |\varphi_u \wedge \varphi_v| \, du \, dv \end{aligned}$$

$$= \int_A \left((\text{rot } \vec{F})(\varphi(u,v)), \varphi_u(u,v) \wedge \varphi_v(u,v) \right) \, du \, dv$$

$$\begin{aligned} (\text{rot } \vec{F}, \varphi_u \wedge \varphi_v) &= \left(\frac{\partial \vec{F}_3}{\partial y} - \frac{\partial \vec{F}_2}{\partial z} \right) \left(\frac{\partial \varphi_2}{\partial u} \frac{\partial \varphi_3}{\partial v} - \frac{\partial \varphi_3}{\partial u} \frac{\partial \varphi_2}{\partial v} \right) \\ &+ \left(\frac{\partial \vec{F}_1}{\partial z} - \frac{\partial \vec{F}_3}{\partial x} \right) \left(\frac{\partial \varphi_3}{\partial u} \frac{\partial \varphi_1}{\partial v} - \frac{\partial \varphi_1}{\partial u} \frac{\partial \varphi_3}{\partial v} \right) + \\ &+ \left(\frac{\partial \vec{F}_2}{\partial x} - \frac{\partial \vec{F}_1}{\partial y} \right) \left(\frac{\partial \varphi_1}{\partial u} \frac{\partial \varphi_2}{\partial v} - \frac{\partial \varphi_2}{\partial u} \frac{\partial \varphi_1}{\partial v} \right) \end{aligned}$$

Se ora si considera il campo G definito da A e i valori in $\mathbb{R}^2$ definito da

$$G_1(u, v) = \overline{F}_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial u} + \overline{F}_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial u} + \overline{F}_3 \frac{\partial \varphi_3}{\partial u}$$

$$G_2(u, v) = \overline{F}_1 \frac{\partial \varphi_1}{\partial v} + \overline{F}_2 \frac{\partial \varphi_2}{\partial v} + \overline{F}_3 \frac{\partial \varphi_3}{\partial v}$$

$$G_1(u, v) = \sum_{j=1}^3 \overline{F}_j(\varphi(u, v)) \frac{\partial \varphi_j'}{\partial u}(u, v)$$

$$G_2(u, v) = \sum_{j=1}^3 \overline{F}_j(\varphi(u, v)) \frac{\partial \varphi_j'}{\partial v}(u, v)$$

si ha che

qui si usa $\varphi \in \mathbb{C}^2$

$$(\text{rot } \overline{F}(\varphi(u, v)), \varphi_u(u, v) \wedge \varphi_v(u, v))$$

↓
=

$$= \frac{\partial G_2}{\partial u}(u, v) - \frac{\partial G_1}{\partial v}(u, v)$$

quindi

$$\int_A (\text{rot } \overline{F}, \nu) d\sigma = \int_A \left(\frac{\partial G_2}{\partial u} - \frac{\partial G_1}{\partial v} \right) du dv =$$

Σ

Vedi Lemma 6.6
pag. 23. b

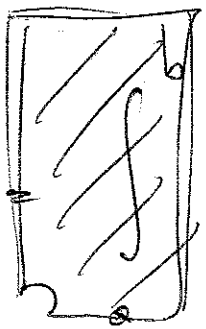
$$= \int_{\partial A^+} (G_1 du + G_2 dv)$$

Ora valutando quest'ultimo termine si ha

$$\int_a^b [G_1(\gamma(t)) \dot{\gamma}_1(t) + G_2(\gamma(t)) \dot{\gamma}_2(t)] dt =$$

$$= \int_a^b \left[\sum_{j=1}^3 \overline{F}_j(\varphi(\gamma(t))) \frac{\partial \varphi_j}{\partial u}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_1(t) + \right.$$

$$\left. + \sum_{j=1}^3 \overline{F}_j(\varphi(\gamma(t))) \frac{\partial \varphi_j}{\partial v}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_2(t) \right] dt$$



Ricordando che $\Gamma(t) = \varphi \circ \gamma(t) =$

$$= (\varphi_1(\gamma_1(t), \gamma_2(t)), \varphi_2(\gamma_1(t), \gamma_2(t)), \varphi_3(\gamma_1(t), \gamma_2(t)))$$

si ha che

$$\frac{d}{dt} \overline{T}_j(t) = \frac{\partial \varphi_j}{\partial u}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_1(t) + \frac{\partial \varphi_j}{\partial v}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_2(t)$$

per cui l'integrale di sopra diventa

$$\int_a^b \sum_{j=1}^3 \overline{F}_j(\Gamma(t)) \dot{\overline{T}}_j(t) dt = \int_{\partial S^+} (\overline{F}_1 dx + \overline{F}_2 dy + \overline{F}_3 dz)$$