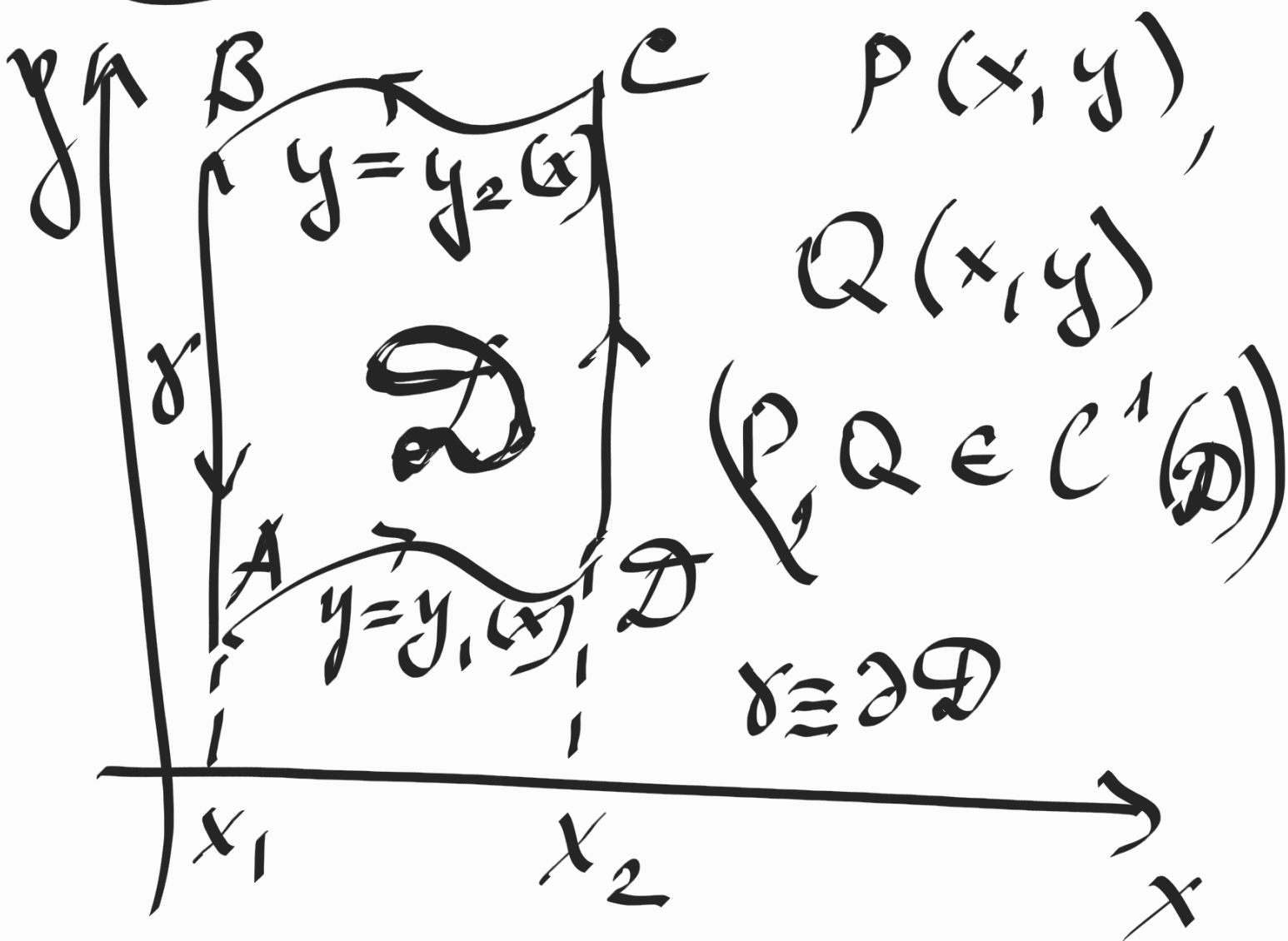


лекция 06.10.21.

Доказательство

теоремы Грина.



$$\oint_D \frac{\partial P}{\partial y} dx dy =$$

получим

$$\int_{x_1}^{x_2} dx \int_{y_1(x)}^{y_2(x)} dy \frac{\partial P}{\partial y} =$$

$$= \int_{x_1}^{x_2} dx [P(x, y_2(x)) - P(x, y_1(x))] =$$

$$= \int_{BC} P(x, y) dx - \int_{AD} P(x, y) dx =$$

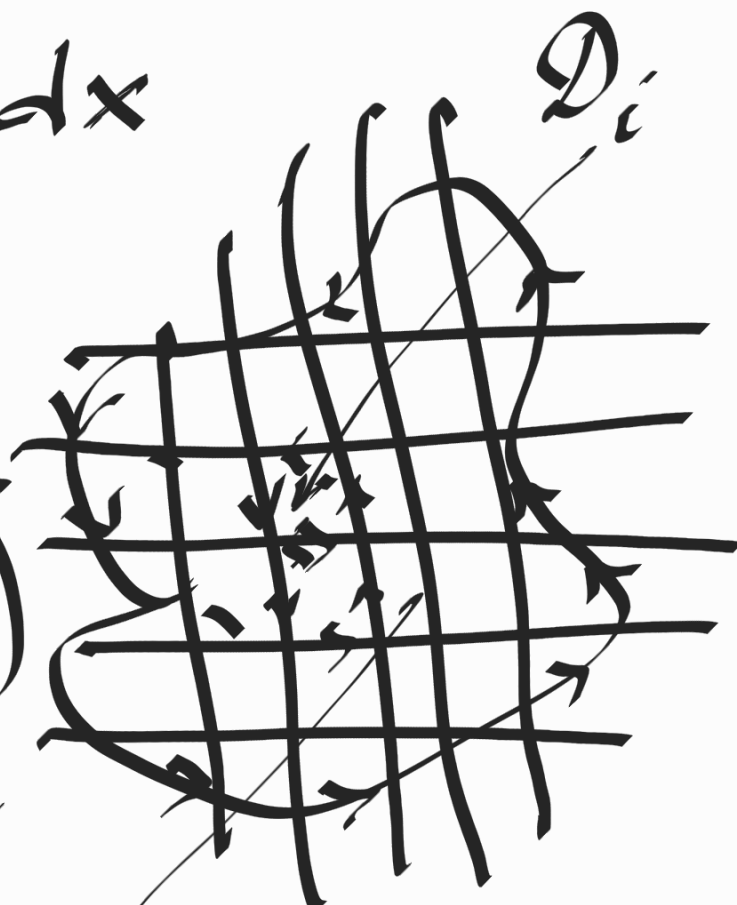
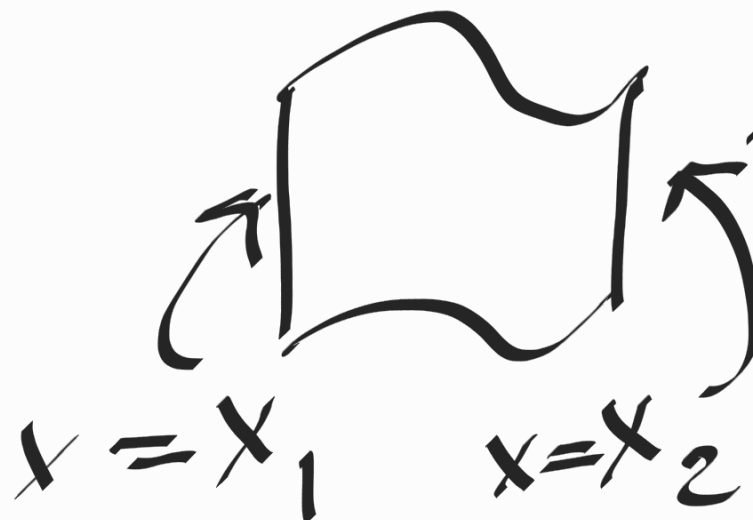
$$= - \oint_{\delta} P(x, y) dx$$

$$\left\{ \int_{\mathcal{D}} \frac{\partial P}{\partial y} dx dy = \sum_i \left(\int_{\mathcal{D}_i} \frac{\partial P}{\partial y} dx dy \right) \right.$$

$$\left. \delta i \equiv \partial \mathcal{D}_i \right.$$

$$= - \sum_i \oint_{\partial D_i} P(x,y) dx =$$

$$= - \int_{\partial} P dx$$



~~D~~

$$(1) \left(\int_{\partial} \int_{\partial} \frac{\partial P}{\partial y} dx dy = - \int_{\partial} P dx \right)$$

$$(2) \left(\int_{\partial} \int_{\partial} \frac{\partial Q}{\partial x} dx dy = \int_{\partial} Q dy \right)$$

Второе уравнение (1) и
уравнения (2) :

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

Интегралы не
зависят от пути.

Теорема: Если функции

P и Q заданы и имеют
непрерывные частные

Угловые 1-го порядка
в одномерной области

D . A и B - произвольные точки в D .

Тогда: следующие
интегралы зависят только

$$1) \int_{AB} P dx + Q dy$$

AB

не зависят от пути

интегрирования, а зависят
лишь от начальной и конечной

точки

2) Справедливо равенство:

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$$

3) \exists функция u в D ,

таким, что:

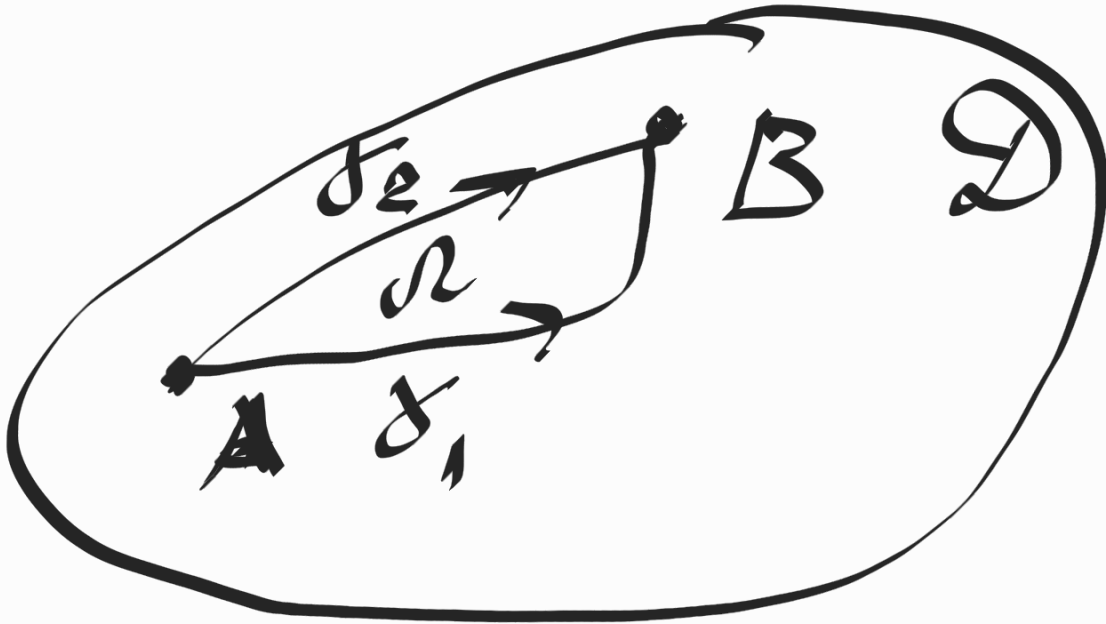
$$du = Pdx + Qdy,$$

$$P = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad Q = \frac{\partial u}{\partial y}.$$

Доказательство:

1) \Rightarrow 2)

$$\int_{\delta_1} Pdx + Qdy = \int_{\delta_2} Pdx + Qdy \quad (*)$$

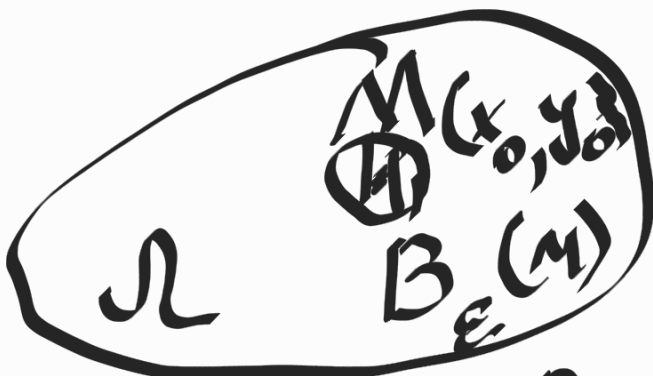


$$\exists \delta \equiv \delta_1 - \delta_2$$

$$\int_{\delta} P dx + Q dy \stackrel{(*)}{=} 0$$

Tогда $\int_{\Omega} \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy = 0$

но \neq - не спина



$$\exists \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \neq 0 \quad (0 <)$$

в (x_0, y_0) .

\exists (в окрестности (x_0, y_0) ,
 $P, Q \in C^1(D)$)

окрестность $B_\varepsilon(x_0, y_0)$:

$$\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} > 0$$

$B_\varepsilon(M)$

Тогда $\iint_{B_\varepsilon(x_0, y_0)} \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy > 0$

$$\iint_{B_\varepsilon(x_0, y_0)} P dx + Q dy > 0$$

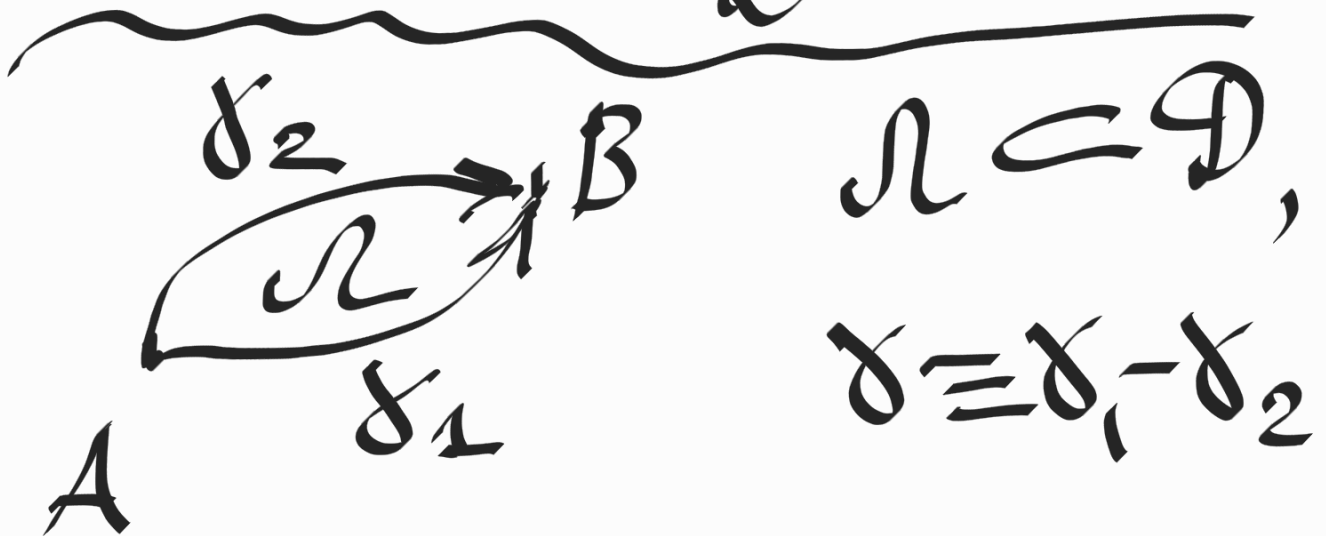


Принимая к рассмотрению
с учетом-ем 1). ■

$$\Downarrow \\ \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial P}{\partial y} \text{ верно на } \Omega.$$

2) \Rightarrow 1)

$$\int \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) = 0$$



$$\int_{\delta} P dx + Q dy =$$

$$= \iint_{\Omega} \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy \stackrel{J=0}{=} 0$$

Скрытие параметров:

$$\int_{\delta} = \int_{\delta_1} - \int_{\delta_2} = 0$$

⇐

$$\int_{\delta_1} P dx + Q dy =$$

$$= \int_{\delta_2} P dx + Q dy \quad \blacksquare$$

3) \Rightarrow 2)

$$\exists du = P dx + Q dy ,$$

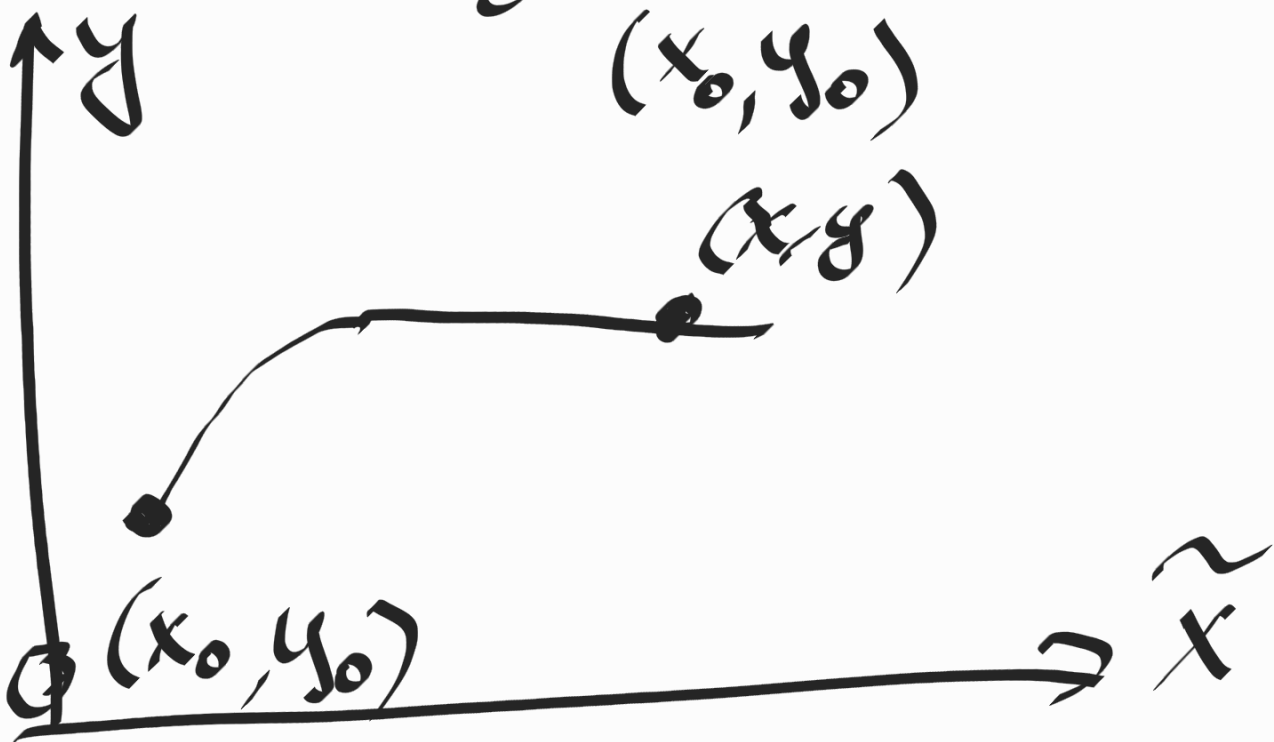
$$P = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad Q = \frac{\partial u}{\partial y}.$$

$$\Rightarrow \frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$$



1) \Rightarrow 3)

$$u(x, y) = \int_{(x_0, y_0)}^{(x, y)} P dx' + Q dy'$$



Выберем контур интегри-
рования так, чтобы
в одной точке (x, y)
он был бы параллелен
оси Ox .

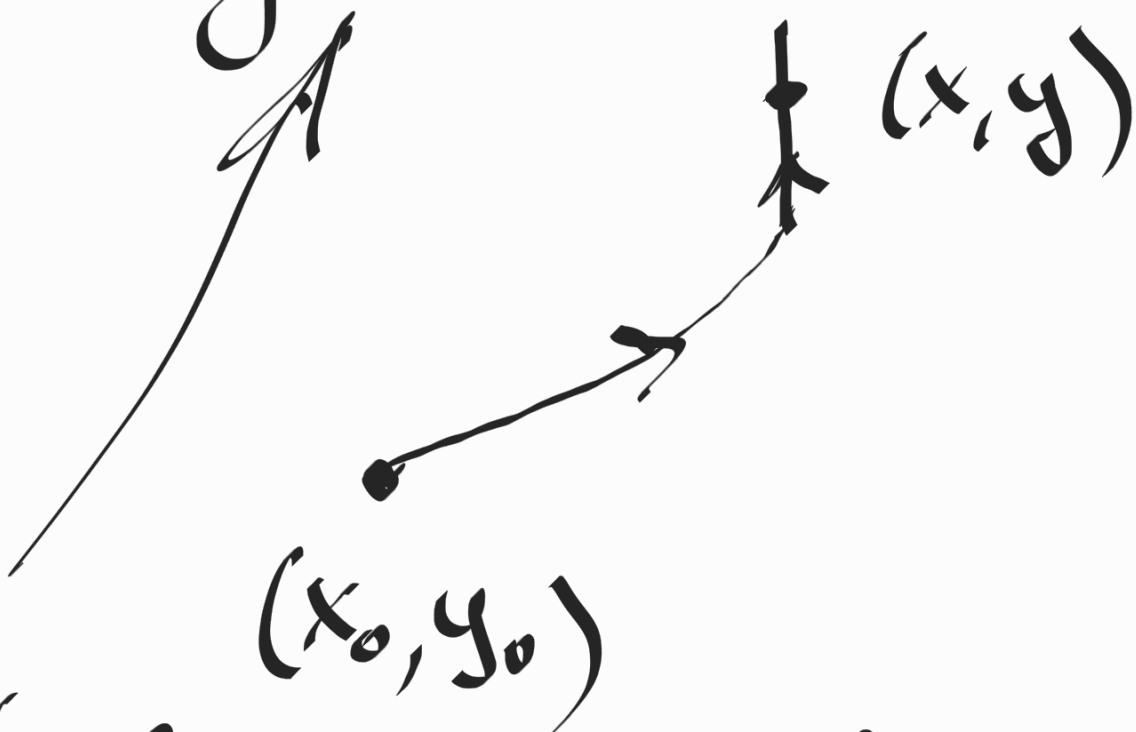
$$\begin{aligned} \text{Тогда } \neq \\ \frac{\partial u}{\partial x} &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta x} \left[\int_{(x_0, y_0)}^{(x+\Delta x, y)} (P dx' + Q dy') - \right. \\ &\quad \left. \int_{(x_0, y_0)}^{(x, y)} (P dx' + Q dy') \right] = \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{1}{\Delta x} \left[\int_{x_0}^{x+\Delta x} P(x', y) dx' - \right. \end{aligned}$$

$$\left[\int_{x_0}^x P(x', y) dx' \right]' =$$

$$= \frac{d}{dx} \int_{x_0}^x P(x', y) dx' =$$

$$= P(x, y) ;$$

$$* \frac{\partial u}{\partial y} = Q(x, y)$$



(полтерпад ирегралыуе)

рассуждений при
колебании вблизи равновесия).

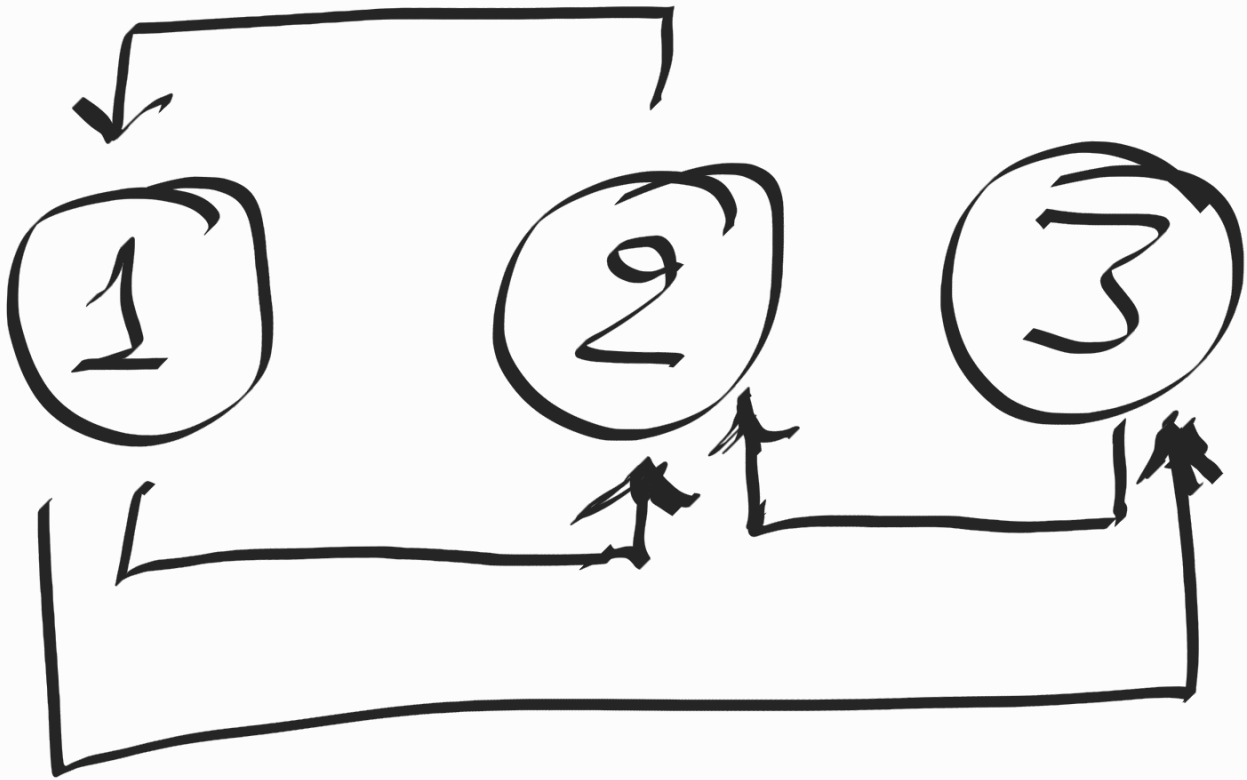
$$\Rightarrow u(x, y) = \int_{(x_0, y_0)}^{(x, y)} (P dx' + Q dy')$$

$$P = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad Q = \frac{\partial u}{\partial y} \quad \blacksquare$$

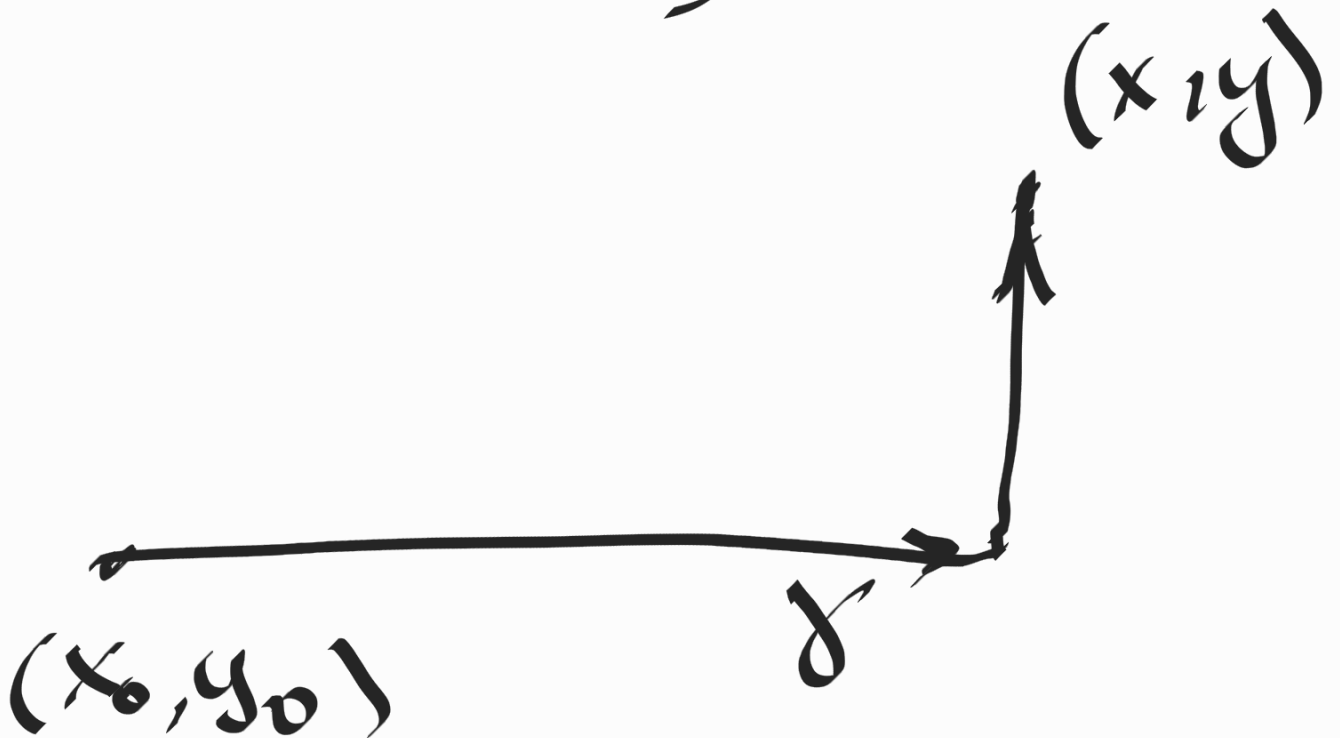
Вводящие интегралы,
не зависящие от
пути.

$$\int du = P dx + Q dy \quad \zeta$$

$$P \equiv \frac{\partial z}{\partial x}, \quad Q \equiv \frac{\partial z}{\partial y} \quad \text{③}$$

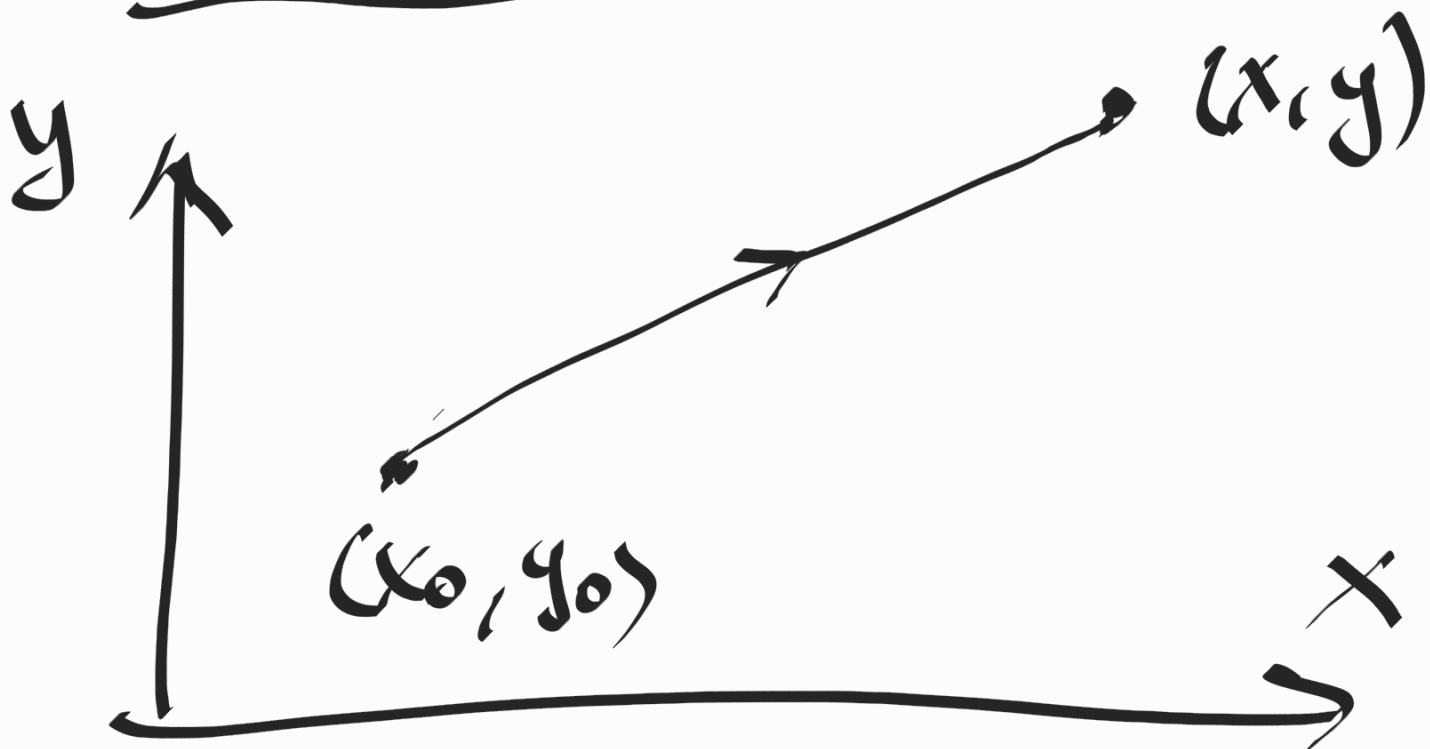


Ho torza bun-a
u cl-lo 1).



$$\begin{aligned}
& \int_{\delta} P dx' + Q dy' = \\
& = \int_{(x_0, y_0)}^{(x, y_0)} \cancel{(P dx' + Q dy')} + \\
& + \int_{(x, y_0)}^{(x, y)} \cancel{(P dx' + Q dy')} = \\
& = \int_{(x_0, y_0)}^{(x, y_0)} P(x', y_0) dx' + \\
& + \int_{(x, y_0)}^{(x, y)} Q(x, y') dy';
\end{aligned}$$

Ф-на Туканкаре



Вследствие параметризации

контуры :

$$\begin{cases} x' = x_0 + t(x - x_0) \\ y' = y_0 + t(y - y_0) \end{cases}$$

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

Тогда :

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}_{t=0} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}_{t=1} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

φ. na Iyattkape :

$$\int_{(x_0, y_0)}^{(x, y)} P dx' + Q dy' =$$

$$= \int_0^1 dt \left[\tilde{P}(t)(x-x_0) + \tilde{Q}(t)(y-y_0) \right]$$

$$\text{use } \tilde{P}(t) =$$

$$= P(x_0 + t(x-x_0), y_0 + t(y-y_0)),$$

$$\tilde{Q}(t) = Q(x_0 + t(x - x_0), y_0 + t(y - y_0)).$$