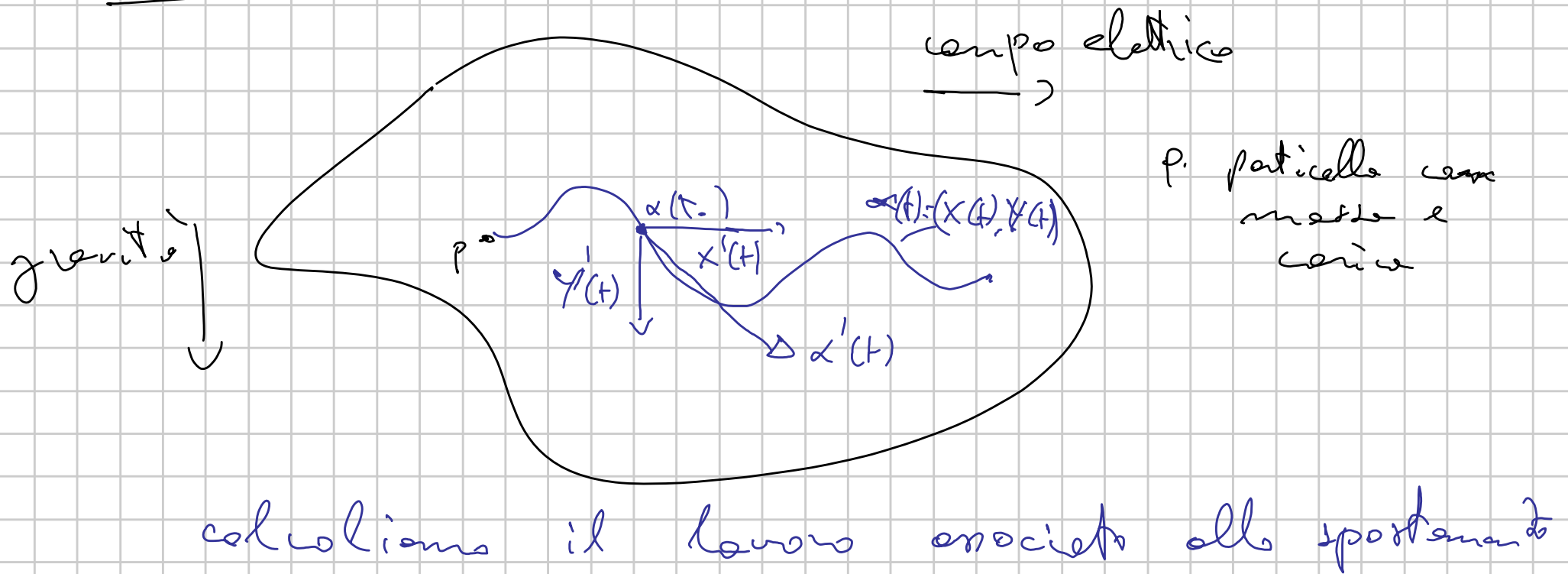


Geom 17 / 5 / 2017

Integrali su curve



Levora infinitesimale

$$f(\alpha(t)) \cdot \underbrace{X'(t) dt}_{\uparrow} + g(\alpha(t)) \cdot \underbrace{Y'(t) dt}_{\uparrow}$$

↑
intensità campo
elettrico in $\alpha(t)$

↑
spostamento
infinitesimo
orizzontale

↑
intensità di
gravità
in $\alpha(t)$

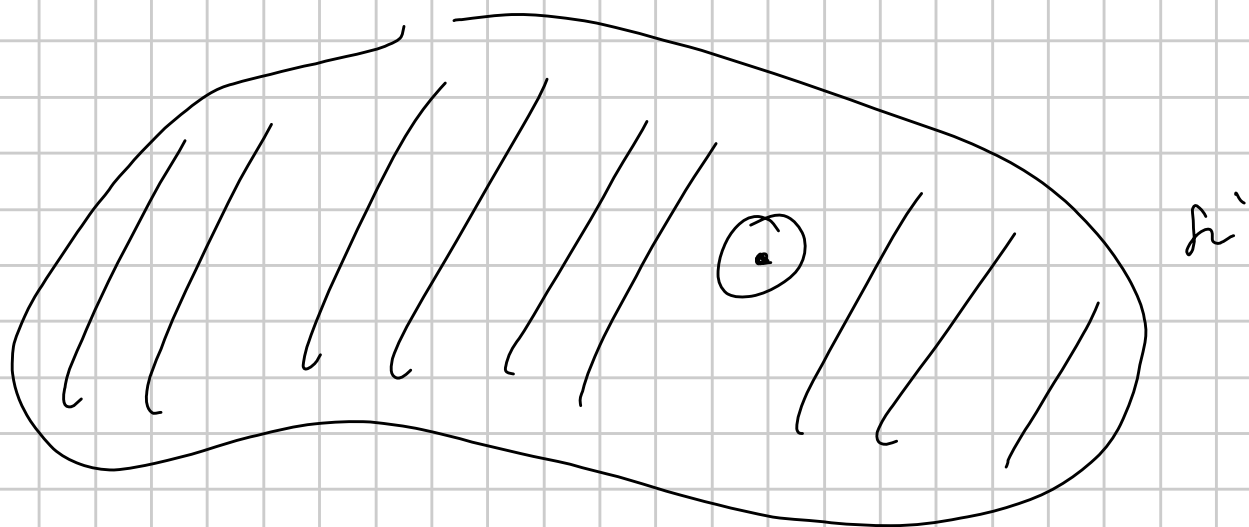
↑
spostamento
infinitesimo
verticale

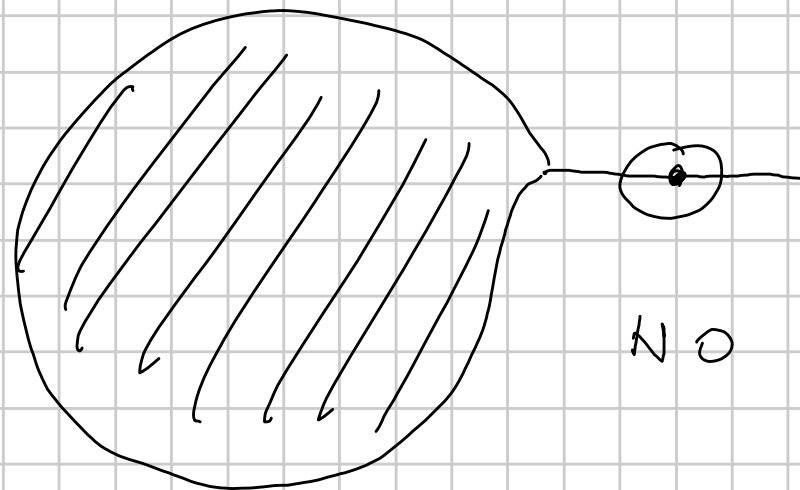
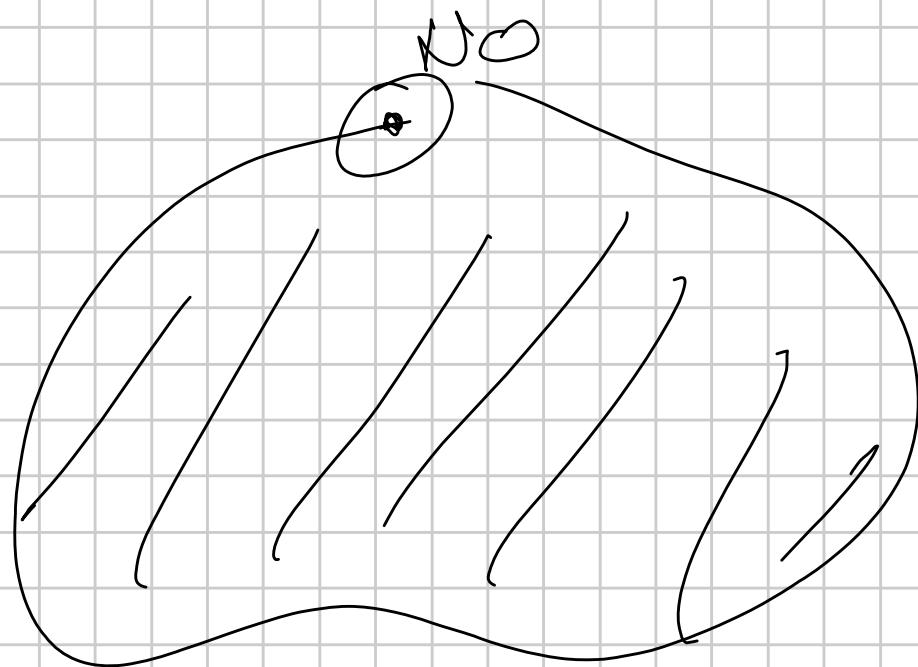
$\Rightarrow$ Levora totale

$$\int_a^b (f(\alpha(t)) \cdot X'(t) + g(\alpha(t)) \cdot Y'(t)) dt$$

Def $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ aperto $x, p \in \Omega$

$\exists r > 0$ t.c. disco r centrato p è
reggito r sta in Ω





Def se $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ è aperto diciamo 1-forma in Ω l'oggetto

$$\omega = f \cdot dx + g \cdot dy$$

$$(\omega(x,y) = f(x,y) \cdot dx + g(x,y) \cdot dy)$$

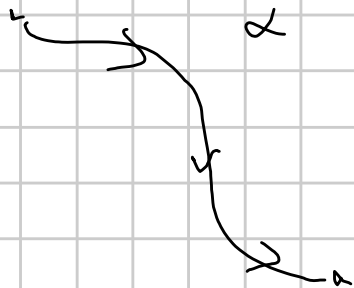
Se $\alpha: [a,b] \rightarrow \Omega$ è curva $\alpha = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

definisco
integrale ω
su α

$$\int_{\alpha} \omega = \int_a^b (f(\alpha(t)) \cdot x'(t) + g(\alpha(t)) \cdot y'(t)) dt$$

Prop $\int_{\alpha} \omega$ non cambia se riparametrizzo α
mantenendo l'orientazione,
cambia segno se cambio orient. di α .

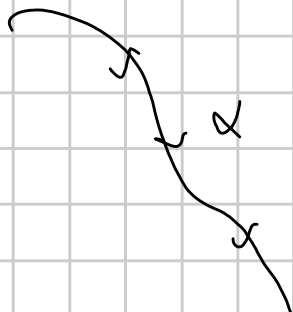
$\downarrow g$



$$\int_{\alpha} g dx$$

non dipende
dalla legge di
parametrizzazione

$g \downarrow$

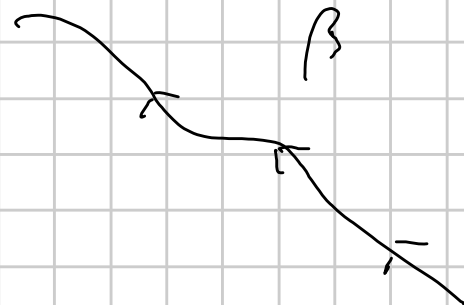


$$\int_{\alpha} g$$

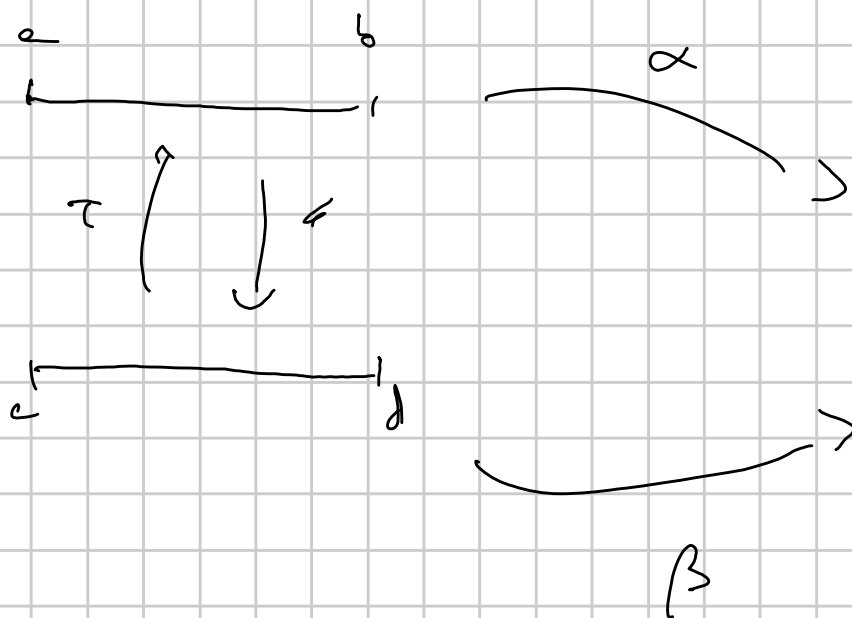
$=$

$$- \int_{\beta} g$$

$g \downarrow$



Diam



$$\beta(s) = \alpha(\tau(s))$$

over $\alpha(t) = \beta(\sigma(t))$

$$\sigma = \tau^{-1}$$

$$\alpha = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\beta = \begin{pmatrix} z \\ u \end{pmatrix}$$

$$\int_{\beta} \omega = \int_c^d (f(\beta(s)) \cdot z'(s) + g(\beta(s)) \cdot v'(s)) ds$$

$$\beta(s) = \alpha(\tau(s))$$

$$z(s) = x(\tau(s))$$

$$z'(s) = x'(\tau(s)) \tau'(s)$$

$$v(s) = y(\tau(s))$$

$$v'(s) = y'(\tau(s)) \tau'(s)$$

$$\Rightarrow \int_{\beta} \omega = \int_c^d (f(\alpha(\tau(s))) \cdot x'(\tau(s)) + g(\alpha(\tau(s))) \cdot y'(\tau(s)) \cdot \tau'(s)) ds$$

possiamo fare un cambio di variabili $t = \tau(s)$

$[c, d]$ si trasforma in $[a, b]$

$$\Rightarrow \underbrace{\operatorname{sgn}(\tau'(s))}_{(\text{costante})} \cdot \underbrace{\int_a^b (f(\alpha(t)) \cdot X'(t) + g(\alpha(t)) Y'(t)) dt}_{\int_a^b w}$$

± 1

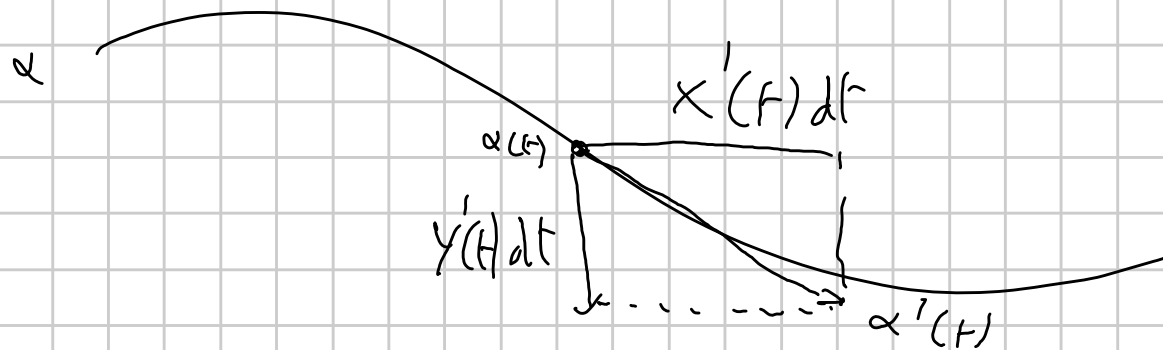
a seconda se τ

mantiene o inverte l'orientazione —

In fisica una forza è conservativa è
una forza A.C. il lavoro dipende solo dagli
estremi dello spostamento - sono conservative
quelle forze che hanno un potenziale
lavoro lungo una curva α = differenza di
potenziale tra
estremi di α

Consider $U : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ (potenziale)

Levar infinitesimo fatto dalle forze associate al potenziale U lungo una curva $\alpha = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ è:



lavoro infinitesimo

$$\underbrace{\frac{\partial U}{\partial x}(\alpha(t)) \cdot X'(t) dt}_{\text{lavoro infinitesimo nella dir. orizz.}} + \underbrace{\frac{\partial U}{\partial y}(\alpha(t)) \cdot Y'(t) dt}_{\text{lavoro inf. nella dir. verticale}}$$

lavoro totale

$$\int_a^b \left(\frac{\partial U}{\partial x}(\alpha(t)) \cdot X'(t) + \frac{\partial U}{\partial y}(\alpha(t)) \cdot Y'(t) \right) dt$$


Def $dU = \frac{\partial U}{\partial x} dx + \frac{\partial U}{\partial y} dy$

Questo è il lavoro fatto $\Rightarrow \int_a^b dU$

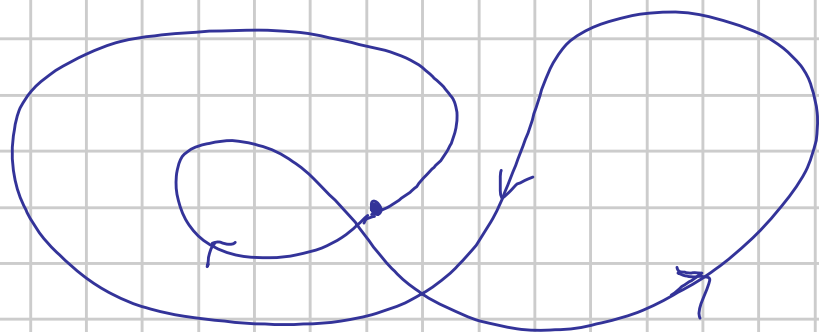
e mostriamo che è uguale alla diff. di potenziale:

Dim
$$\int_a^b dU = \int_a^b \left(\frac{\partial U}{\partial x}(x(t), y(t)) \cdot x'(t) + \frac{\partial U}{\partial y}(x(t), y(t)) \cdot y'(t) \right) dt =$$

$$= \int_a^b \frac{d}{dt} U(x(t), y(t)) dt = \frac{d}{dt} (U(x(t), y(t)))$$

$$= U(\alpha(t)) \Big|_{t=a}^{t=b} = U(\underbrace{\alpha(b)}_{\substack{\uparrow \\ \text{p.t. finale}}}) - U(\underbrace{\alpha(a)}_{\substack{\uparrow \\ \text{p.t. iniziale}}}) \quad \square$$

Cor Se α è curve chiuse, cioè $\alpha(a) = \alpha(b)$



allora

$$\int_{\alpha} dU = 0$$

Def chiamo $\omega = f dx + g dy$ su $\Omega \subset \mathbb{R}^2$
esatta se $\exists U : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ t.c. $\omega = dU$

cioè se $f = \frac{\partial u}{\partial x}$ e $g = \frac{\partial u}{\partial y}$

oss se w è esatta $w = f dx + g dy$ allora

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial g}{\partial x} &= \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= \frac{\partial}{\partial y} \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} \end{aligned} \right\} \text{sono uguali}$$

Quindi w può essere esatta solo a queste
condizioni (NECESSARIA, in generale NON SUFFICIENTE):

$$\boxed{\frac{\partial g}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y}}$$

Se ciò accade dico che
 ω è chiusa

Riassumiamo

$$\omega = f dx + g dy$$

• esatta se $\omega = dU$, cioè $f = \frac{\partial U}{\partial x}$, $g = \frac{\partial U}{\partial y}$

• chiusa se $\frac{\partial g}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y}$

Teorema

esatta $\Rightarrow$ chiusa

Esempio

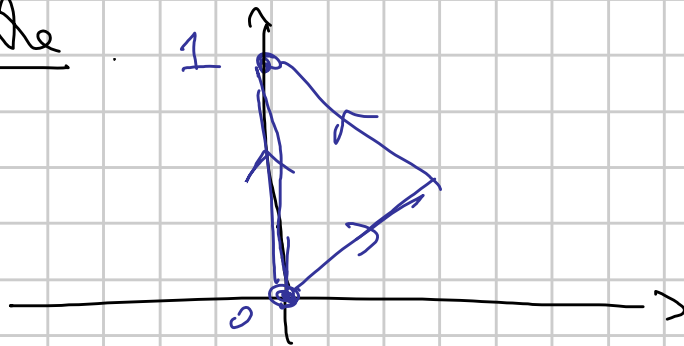
$$\omega = x \, dy = \underbrace{0}_{f(x,y)} \cdot dx + \underbrace{x}_{g(x,y)} \cdot dy$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 1 \quad \frac{\partial g}{\partial y} = 0$$

$\Rightarrow$ questa ω non è chiusa

$\Rightarrow$ non è esatta

potremmo vederlo anche in un altro modo che non è esatto.



$$\alpha(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ t \end{pmatrix} \quad t \in [0,1]$$

$$\beta(t) = \begin{cases} \begin{pmatrix} t \\ t \end{pmatrix} & t \in [0, \frac{1}{2}] \\ \begin{pmatrix} 1-t \\ t \end{pmatrix} & t \in [\frac{1}{2}, 1] \end{cases}$$

$$\int_a^b x \, dy = \int_0^1 0 \cdot 1 \cdot dt = 0$$

$$\int_B x \, dy = \int_0^{1/2} t \cdot dt + \int_{1/2}^1 (1-t) \, dt =$$

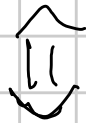
$$= \left. \frac{t^2}{2} \right|_0^{1/2} - \left. \left(t - \frac{t^2}{2} \right) \right|_{1/2}^1 =$$

$$= \frac{1}{8} + 1 - \frac{1}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{8} = \frac{1}{4} \neq 0$$

Q : come calcolare se una certa ω è esatta?

Il fatto che ω sia chiusa non basta
a garantire che sia esatta.

Teorema ω su Ω è esatta



detta $\alpha : [a, b] \rightarrow \Omega$

$\int_a^b \omega$ dipende solo da $\alpha(a), \alpha(b)$

Diciam $\Downarrow$ visto prima

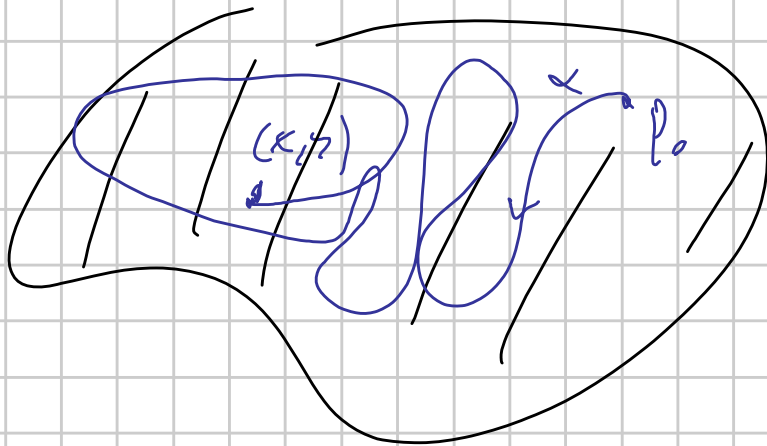
$\Uparrow$ Dico "trovo" il potenziale U ;
voglio che $\int_{\alpha} \omega = U(\alpha(b)) - U(\alpha(a))$

Fisso $p_0 \in \Omega$ e definisco

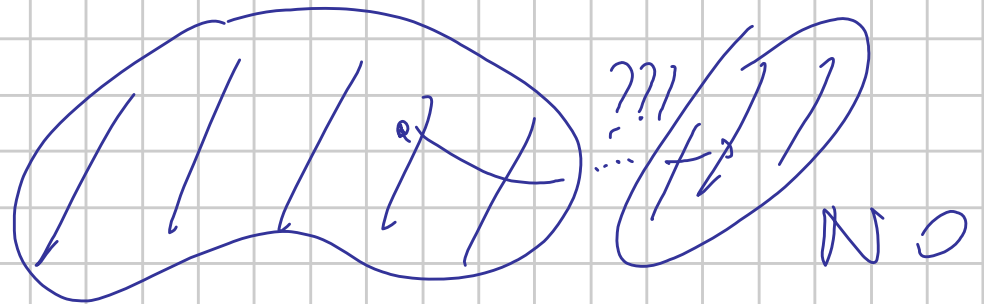
$U : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ come segue :

$U(x, y) = \int_{\alpha} \omega$ α è qualsiasi curva

che unisce p_0 a (x, y)



NOTA non vanno bene
aperti non connessi

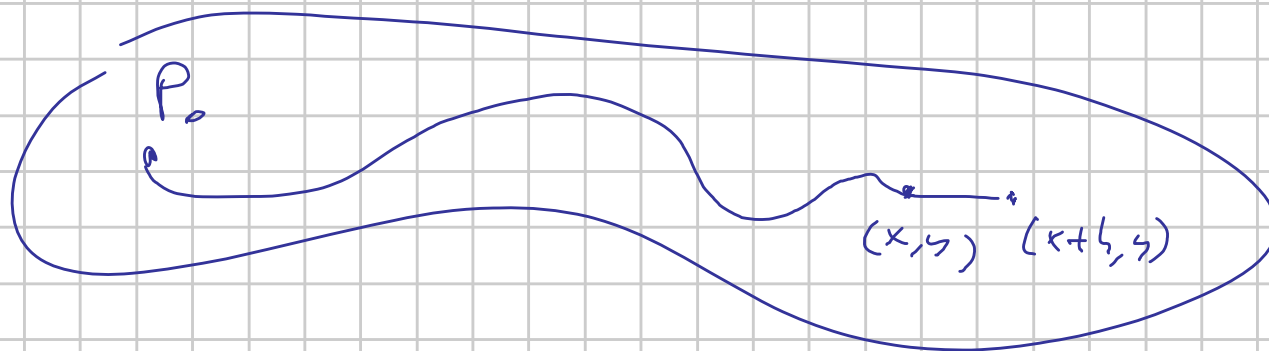


Per semplicità assumo che ω è
sempre CONNESSO

So che $\int_C \omega$ dipende solo dagli estremi
 $\Rightarrow$ la def ha senso -

Deriviamo $\frac{\partial U}{\partial x} = 1$, $\frac{\partial U}{\partial y} = 2$

$$\frac{\partial U}{\partial x}(x, y) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{U(x+h, y) - U(x, y)}{h}$$



Considera β l'arco P_0 e $(x+h, y)$ scelto α
 del segmento $[x, x+h] \times \{y\}$
 parametrizzato da $\sigma = (x+t, y)$ $t \in [0, h]$

$$\Rightarrow \frac{U(x+h, y) - U(x, y)}{h} = \frac{\int_{\alpha} \omega + \int_{\sigma} \omega - \int_{\alpha} \omega}{h} =$$

$$= \frac{1}{h} \int_0^h (f(x+t, y) \cdot 1 + g(x+t, y) \cdot 0) dt =$$

$$= \frac{1}{h} \int_0^h f(x+t, y) dt \xrightarrow{h \rightarrow 0} \frac{d}{dh} \int_0^h f(x+t, y) dt \Big|_{h=0} =$$

$$= f(x, y) \quad \text{gerade}$$

$$\frac{\partial U}{\partial x}(x, y) = f(x, y)$$

analoge

$$\frac{\partial U}{\partial y}(x, y) = g(x, y)$$

