

KŘIVKA je množina bodů v rovině resp. v prostoru
zadaná parametrickými rovnicemi

$$x = x(t), y = y(t) \text{ resp. } x = x(t), y = y(t), z = z(t)$$

pro $t \in \langle a, b \rangle$, kde $x = x(t), y = y(t)$ a $z = z(t)$ jsou
spojité funkce na $\langle a, b \rangle$.

JEDNODUCHÁ KŘIVKA: Každým dvěma $t_1, t_2 \in \langle a, b \rangle, t_1 \neq t_2$,

přičemž ani jedno není hraniční bod $\langle a, b \rangle$ odpovídají
různé body $[x(t_1), y(t_1)]$ a $[x(t_2), y(t_2)]$.

→ Jednoduchá křivka se nepřetíná. konce se napojit
můžou. Taková křivka se nazývá uzavřená: $[x(a), y(a)] = [x(b), y(b)]$.

(a v prostoru analogicky)

ORIENTACE KŘIVKY: ZADÁNÍ POČÁTEČNÍHO A KONCOVÉHO BODU

U uzavřené křivky mluvíme o kladné orientaci při
obíhání proti směru hod. ručiček.

A ZÁROVENĚ / NEBO

uspořádání bodů s ohledem na rostoucí hodnoty
parametru: $[x(t_1), y(t_1)]$ předchází $[x(t_2), y(t_2)]$ pro $t_1 < t_2$

Příklady: $A = [1, 1]$, $B = [2, 3]$

(2)

úsečka z A do B : $X = A + (B - A)t$, $t \in \langle 0, 1 \rangle$

$x = 1 + t$ $t \in \langle 0, 1 \rangle$ je úsečka AB orientovaná z A do B

$$y = 1 + 2t$$

$x = 2 - t$ $t \in \langle 0, 1 \rangle$ — orientovaná z B do A

$$y = 3 - 2t$$

$x = 1 + 4 \cos t$ $t \in \langle 0, 2\pi \rangle$ je kružnice $S = [1, 2]$

$$y = 2 + 4 \sin t$$

$$R = 4$$

křivka sodaná jako graf spojitě funkce: např. $y = x^2$ pro $x \in \langle 1, 2 \rangle$

$$x = t$$

$$y = t^2$$

$$t \in \langle 1, 2 \rangle$$

KŘIVKA se nazývá HLADKÁ na $\langle a, b \rangle$, jestliže pro každé $t \in \langle a, b \rangle$ existují spojitě $x'(t)$, $y'(t)$ příp. $z'(t)$ a nejsou současně rovny nule.

KŘIVKA se nazývá PO ČÁSTECH HLADKÁ, jestliže vznikne spojením hladkých křívek.

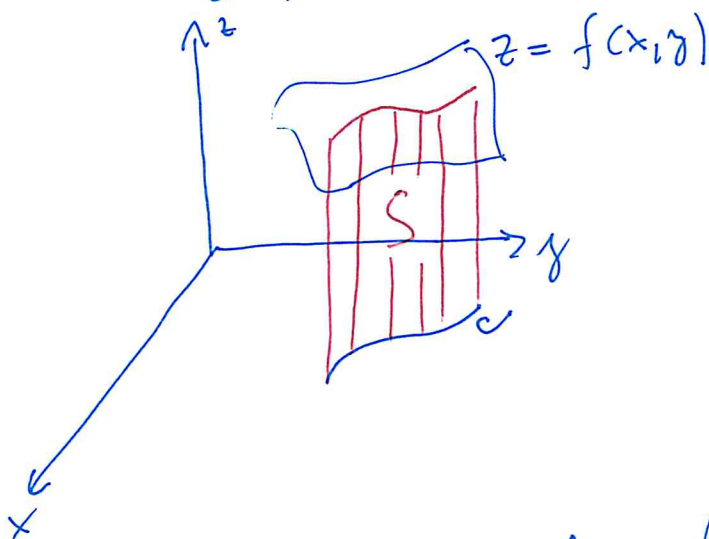
KŘIVKOVÝ INTEGRÁL 1. DRUHU

(3)

Geom. interpretace u funkce dvou proměnných $z = f(x, y)$:

chceme spočítat obsah plochy mezi kružnicovou rovinou xy a grafem $z = f(x, y)$. Integrál by se dal definovat z této úlohy pomocí dělení, obrazů oddělení atd.

Uděláme to ale jinak.



def: Nechtě je dána reálná funkce f na po částech hladké křivce $c : x = x(t), y = y(t)$ (a příp. $z = z(t)$), tč. křivkový integrál 1. druhu funkce f podél c definujeme jako:

$$\int f(x, y) ds = \int_a^b f(x(t), y(t)) \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2} dt \quad \text{pro } u = f(x, y)$$

případně

$$\int f(x, y, z) ds = \int_a^b f(x(t), y(t), z(t)) \sqrt{x'(t)^2 + y'(t)^2 + z'(t)^2} dt \quad \text{pro } u = f(x, y, z)$$

Vlastnosti: $\int_C \alpha f ds = \alpha \int_C f ds \quad (\alpha \in \mathbb{R})$

$$\int_C (f+g) ds = \int_C f ds + \int_C g ds$$

$$\int_C f ds = \int_{C_1} f ds + \int_{C_2} f ds, \text{ kde } C = C_1 \cup C_2 \text{ a}$$

C_1 a C_2 jsou na sebe navazující křivky nemají společné vnitřní body.

Příklad: $\int_C x^2 ds$, kde C je $y = \ln x$ pro $x \in \langle 1, 3 \rangle$

1) parametrizace: $x = t \quad t \in \langle 1, 3 \rangle \quad x' = 1$
 $y = \ln t \quad y' = \frac{1}{t}$

$$ds = \sqrt{x'^2 + y'^2} dt = \frac{\sqrt{t^2 + 1}}{t} dt$$

2) výpočet:

$$\int_C x^2 ds = \int_1^3 t^2 \frac{\sqrt{t^2 + 1}}{t} dt = \int_1^3 t \sqrt{t^2 + 1} dt = \left| \begin{matrix} u = t^2 + 1 \\ du = 2t dt \end{matrix} \right| =$$

$$= \frac{1}{2} \int_2^{10} \sqrt{u} du = \frac{1}{2} \cdot \frac{2}{3} \left[u^{\frac{3}{2}} \right]_2^{10} = \frac{1}{3} \left(\sqrt[3]{1000} - 2\sqrt{2} \right)$$

Aplika : delba huf : $l = \int_C 1 ds$

hmotnost : $m = \int_C h \rho ds$, kde $h = h(x, y)$ p[ro]p[ra]n.
 $h = h(x, y, z)$ je delba hmotn

st[re]d[iska] : $T = [x_T, y_T]$ nebo $T = [x_T, y_T, z_T]$

$$x_T = \frac{1}{m} \int_C x h ds$$

$$y_T = \frac{1}{m} \int_C y h ds$$

pr[is]pe[di] : $z_T = \frac{1}{m} \int_C z h ds$

momenty v[er]z[ity] v[el]edem hmotn (v[er]p[is]tan)

$$I_x = \int_C (y^2 + z^2) h ds$$

ved[er] l[ic]nost od osy na druhou

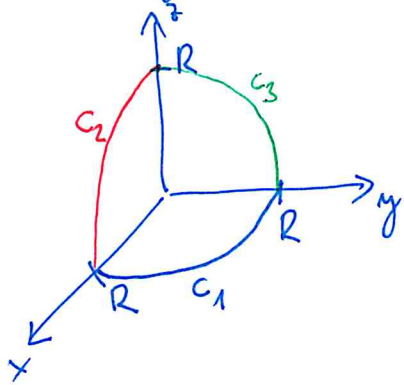
$$I_y = \int_C (x^2 + z^2) h ds$$

$$I_z = \int_C (x^2 + y^2) h ds$$

Příklad: Nalezněte těžiště křivky složené

(6)

ze tří čtvrtkružnic - dle abstraktních - ležících v souřadných rovinách. Délková hustota $h(x,y,z) = 1$



$$m = h \cdot l = 3 \cdot \frac{1}{2} \pi R = \frac{3}{2} \pi R$$

$$\boxed{x_T = y_T = z_T} \quad (\text{symetrie})$$

$$x_T = \frac{1}{m} \int_C x \cdot h \, ds = \frac{2}{3\pi R} \int_C x \, ds = \frac{2}{3\pi R} \cdot 2R^2 = \boxed{\frac{4}{3\pi} R} = y_T = z_T$$

$$\int_C x \, ds = \int_{C_1} x \, ds + \int_{C_2} x \, ds + \int_{C_3} x \, ds = R^2 + R^2 = 2R^2$$

$$\int_{C_1} x \, ds = \int_0^{\frac{\pi}{2}} R \cos t \cdot R \, dt = R^2 [\sin t]_0^{\frac{\pi}{2}} = R^2$$

$$\begin{aligned} x &= R \cos t & x' &= -R \sin t \\ y &= R \sin t & y' &= R \cos t \\ z &= 0 \end{aligned} \quad t \in \langle 0, \frac{\pi}{2} \rangle \quad ds = R \, dt$$

$$\int_{C_2} x \, ds = \int_0^{\frac{\pi}{2}} R \cos t \cdot R \, dt = R^2$$

$$\begin{aligned} x &= R \cos t \\ y &= 0 \\ z &= R \sin t \end{aligned} \quad t \in \langle 0, \frac{\pi}{2} \rangle$$

$$\int_{C_3} x \, ds = 0 \quad \begin{aligned} x &= 0 \\ y &= R \cos t \\ z &= R \sin t \end{aligned} \quad t \in \langle 0, \frac{\pi}{2} \rangle$$