

Lösningförslag till Tentamenskrivning, 2006-01-17, kl. 14.00-19.005B1117, matematik III för E och ME (6p)

1. Plattans totala massa är $\iint_S \sqrt{1+x^2+y^2} d\sigma$, där S är ytan av $z = 1 + xy$, $x^2 + y^2 \leq 1$ med

normal $\mathbf{n} = \left(\frac{\partial z}{\partial x}, \frac{\partial z}{\partial y}, -1 \right)$. Vi har $d\sigma = |\mathbf{n}| dx dy = \sqrt{1 + (z'_x)^2 + (z'_y)^2} dx dy = \sqrt{1+x^2+y^2} dx dy$

alltså massan $\iint_{x^2+y^2 \leq 1} (1+x^2+y^2) dx dy$. Polär substitution ger $\int_0^{2\pi} \int_0^1 (1+r^2) r dr d\varphi = \frac{3\pi}{2}$.

Svar: $\frac{3\pi}{2}$.

2. Se kursboken sid 243 ex 9.19.

3. Se kursboken sid 276 ex 10.7

4. Se kursboken sid 301 ex 11.4

5. Γ är en cirkel i planet $x+z=1$; låt motsvarande cirkelskiva vara S .

Projektionen γ på xy -planet fås ur $x^2 + y^2 + (z-1)^2 = 1$, $2x^2 - 2x + y^2 = 0$.

Efter kvadratkomplettering fås ekvationen $\frac{(x-1/2)^2}{1/4} + \frac{(y)^2}{1/2} = 1$ vilket visar

att γ är en ellips med halvaxlarna $1/2$ och $1/\sqrt{2}$. Låt D vara området innanför γ .

Stokes'sats är $\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \iint_S (\nabla \times \mathbf{F}) \cdot \mathbf{n} dS$. Vi har $\nabla \times \mathbf{A} = (x, 2z - 2y, z)$. Vidare

är $\mathbf{n} = (1, 0, 1) / \sqrt{2}$. Alltså är $\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \iint_S \frac{(x+z)}{\sqrt{2}} dS$. På S är

$z = 1 - x$, $dS = \sqrt{2} dx dy$, så att $\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \iint_D dx dy = \frac{\pi\sqrt{2}}{4}$

Svar: $\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \frac{\pi\sqrt{2}}{4}$.

6. a. $\text{grad } f = \nabla f = (2xz, 2, x^2)$ och $\text{div grad } f = \nabla \cdot \text{grad } f = 2z$.

b. $\text{grad } f = \nabla f = (2xz, 2, x^2)$

$\text{rot grad } f = \nabla \times \text{grad } f = (0, 0, 0)$ (vilket inträffar för alla f).

c. $\text{rot } \mathbf{F}$ är en vektor, grad är ej definierad för en vektor, alltså $\text{grad rot } \mathbf{F}$ ej definierad.

d. $\text{rot } \mathbf{F} = \nabla \times \mathbf{F} = (z, 2z, 2)$

$\text{div rot } \mathbf{F} = \nabla \cdot \text{rot } \mathbf{F} = 0$ (vilket inträffar för alla \mathbf{F}).

Svar: $\text{div grad } f = 2z$, $\text{rot grad } f = (0, 0, 0)$, $\text{grad rot } \mathbf{F}$ ej definierad, $\text{div rot } \mathbf{F} = 0$.

7. $\mathbf{r}'(t) = (3\cos t, 4, -3\sin t) \Rightarrow |\mathbf{r}'(t)| = \sqrt{9\cos^2 t + 16 + 9\sin^2 t} = 5$

$\int_{\gamma} ds = \int_{-\pi/2}^{\pi/2} |\mathbf{r}'(t)| dt = 5\pi$

$\int_{\gamma} r ds = \int_{-\pi/2}^{\pi/2} \mathbf{r}(t) |\mathbf{r}'(t)| dt = 5 \int_{-\pi/2}^{\pi/2} (3\sin t, 5 + 4t, 3\cos t) dt = 5(0, 5\pi, 6)$

svar $\mathbf{r}_{TP} = (0, 5, 6 / \pi)$

8. Ytorna Σ_1 och Σ_2 har samma rand, nämligen enhetscirkeln $\gamma: x^2 + y^2 = 1, z = 0$ med samma Orientering. Vidare är $\text{div}(\mathbf{F}) = 0$.

\mathbf{F} kontinuerligt deriverbar och $\text{div}(\mathbf{F}) = 0$ ger att det finns en kontinuerlig vektorpotential \mathbf{A} så att $\mathbf{F} = \text{rot}(\mathbf{A})$. Vi därför kan använda Stokes sats

$\Phi_1 = \iint_{\Sigma_1} \text{rot}(\mathbf{A}) \cdot \hat{\mathbf{n}}_1 d\sigma_1 = \oint_{\gamma} \mathbf{A} \cdot d\mathbf{r} = \iint_{\Sigma_2} \text{rot}(\mathbf{A}) \cdot \hat{\mathbf{n}}_2 d\sigma_2 = \Phi_2$. Liksom $\Phi_2 = \Phi_1$

$\Phi_1 = \iint_{\Sigma_1} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{n}}_1 d\sigma_1 = [\hat{\mathbf{n}}_1 d\sigma_1 = \mathbf{e}_z dx dy] = \iint_{x^2+y^2 \leq 1} \mathbf{F} \cdot \mathbf{e}_z dx dy =$

$\iint_{x^2+y^2 \leq 1} 3x^2 dx dy = \int_0^1 \int_0^{2\pi} 3r^2 \cos^2 \varphi r dr d\varphi = \frac{3\pi}{4}$

Svar $\Phi_1 = \Phi_2 = \frac{3\pi}{4}$

9. Formelblad ger med $\frac{\partial \Phi}{\partial v} = \frac{\partial \Phi}{\partial w} = 0$ och

$\Delta \Phi = \frac{1}{h_u h_v h_w} \frac{\partial}{\partial u} \left[\frac{h_v h_w}{h_u} \frac{\partial \Phi}{\partial u} \right]$. Vi behöver skalfaktorer h_u, h_v, h_w .

$\mathbf{r} = (u^2 - v^2, 2uv \cos(w), 2uv \sin(w))$ ger skalfaktorer

$\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} = (2u, 2v \cos w, 2v \sin w) \Rightarrow h_u = \left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial u} \right| = 2\sqrt{u^2 + v^2}$

$\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} = (-2v, 2u \cos w, 2u \sin w) \Rightarrow h_v = \left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial v} \right| = 2\sqrt{u^2 + v^2}$

$\frac{\partial \mathbf{r}}{\partial w} = (0, 2uv \sin w, 2uv \cos w) \Rightarrow h_w = \left| \frac{\partial \mathbf{r}}{\partial w} \right| = 2|uv| = 2uv$

vi får $\Delta \Phi = \frac{1}{2uv(u^2 + v^2)} \frac{\partial}{\partial u} \left[2uv \frac{\partial \Phi}{\partial u} \right]$, detta ger att $\Delta \Phi = 0$ om

$\frac{d}{du} \left[u \frac{d\Phi}{du} \right] = 0 \Rightarrow u \frac{d\Phi}{du} = K \Rightarrow \frac{d\Phi}{du} = \frac{K}{u} \Rightarrow \Phi(u) = K \ln u + B$

Svar: $\Phi(u) = K \ln|u| + B$, $K, B \in \mathbb{R}$.

10. \mathbf{F} är kontinuerligt deriverbar. Enligt formelbladet är

$$\operatorname{rot}(\mathbf{F}) = \frac{1}{h_r h_\theta h_\varphi} \begin{vmatrix} h_r \mathbf{e}_r & h_\theta \mathbf{e}_\theta & h_\varphi \mathbf{e}_\varphi \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial \varphi} \\ h_r r \sin^2 \theta \cos^2 \varphi & h_\theta r \sin \theta \cos \theta \cos^2 \varphi & -h_\varphi r \sin \theta \cos \varphi \sin \varphi \end{vmatrix} =$$

$$\frac{1}{r^2 \sin \theta} \begin{vmatrix} \mathbf{e}_r & r \mathbf{e}_\theta & r \sin \theta \mathbf{e}_\varphi \\ \frac{\partial}{\partial r} & \frac{\partial}{\partial \theta} & \frac{\partial}{\partial \varphi} \\ r \sin^2 \theta \cos^2 \varphi & r^2 \sin \theta \cos \theta \cos^2 \varphi & -r^2 \sin^2 \theta \cos \varphi \sin \varphi \end{vmatrix} = \mathbf{0}$$

Detta ger att

$\mathbf{F} = \nabla \Phi$ som skall uppfylla

$$\begin{cases} \mathbf{A}_r = r \sin^2 \theta \cos^2 \varphi = \frac{1}{h_r} \frac{\partial \Phi}{\partial r} \\ \mathbf{A}_\theta = r \sin \theta \cos \theta \cos^2 \varphi = \frac{1}{h_\theta} \frac{\partial \Phi}{\partial \theta} \\ \mathbf{A}_\varphi = -r \sin \theta \cos \varphi \sin \varphi = \frac{1}{h_\varphi} \frac{\partial \Phi}{\partial \varphi} \end{cases}$$

Sedvanliga metoder ger att $\Phi = \frac{1}{2} r^2 \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + \text{konstant} = \frac{1}{2} x^2 + \text{konstant}$

Det arbete som \mathbf{F} utför längs den sträcka som går från punkten $(0,0,0)$ till punkten $(2,0,0)$.

$$\text{ges av } \int_{(0,0,0)}^{(2,0,0)} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \Phi(2,0,0) - \Phi(0,0,0) = 2$$

Svar : 2

11. Ytan Σ kan skrivas $\left(\frac{x+a}{2a}\right)^2 + \left(\frac{y}{a}\right)^2 + \left(\frac{z}{a}\right)^2 = 1$ är den del av ellipsoiden med medelpunkt

i $(-a, 0, 0)$ och halvaxlarna $2a$, a och a , som ligger på negativa sidan av yz -planet. Fältet \mathbf{F} är singularärt i origo, men utanför origo är det kontinuerligt deriverbart och kan skrivas på en enkel form i sfäriska koordinater

$$\mathbf{F} = \frac{1}{r^2} \mathbf{e}_r. \text{ Vi har } \nabla \cdot \mathbf{F} = \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \sin \theta \frac{1}{r^2} \right) = 0, r \neq 0.$$

Vi slutar ytan Σ med $\Sigma_1 : x^2 + y^2 + z^2 = \frac{3a^2}{4}, x < 0, \hat{\mathbf{n}} = \mathbf{e}_r.$

Gauss' sats ger

$$\iint_{\Sigma - \Sigma_1} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{n}} d\sigma = \iiint_V \nabla \cdot \mathbf{F} dv = 0 \text{ och vi får då}$$

$$\iint_{\Sigma} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{n}} d\sigma = \iint_{\Sigma_1} \mathbf{F} \cdot \hat{\mathbf{n}} d\sigma = \iint_{\Sigma_1} \frac{\mathbf{e}_r}{r^2} \cdot \mathbf{e}_r d\sigma =$$

$$\iint_{\Sigma_1} \frac{1}{r^2} d\sigma = \frac{4}{3a^2} \text{ area av } \Sigma_1 = \frac{4}{3a^2} \left(\frac{4\pi 3a^2 / 4}{2} \right) = 2\pi$$

Svar: 2π

12. Eftersom \mathbf{F} är källfritt har det en vektorpotential \mathbf{A} och kan skrivas $\mathbf{F} = \operatorname{rot}(\mathbf{A})$.

Vi får då

$$\iiint_V (\mathbf{r} \cdot \mathbf{F}(\mathbf{r})) dv = \iiint_V \operatorname{rot}(\mathbf{A}) \cdot \mathbf{r} dv.$$

Nu gäller $\operatorname{div}(\mathbf{A} \times \mathbf{r}) = \mathbf{r} \cdot \operatorname{rot}(\mathbf{A}) - \mathbf{A} \cdot \underbrace{\operatorname{rot}(\mathbf{r})}_{=0} = \mathbf{r} \cdot \operatorname{rot}(\mathbf{A})$ (se ex 11.16 sid 324 i kursboken).

Gauss' sats ger

$$\iiint_V (\mathbf{r} \cdot \mathbf{F}(\mathbf{r})) dv = \iiint_V \operatorname{rot}(\mathbf{A}) \cdot \mathbf{r} dv = \iiint_V \operatorname{div}(\mathbf{A} \times \mathbf{r}) dv = \oiint_S (\mathbf{A} \times \mathbf{r}) \cdot \hat{\mathbf{n}} d\sigma.$$

Nu är $\hat{\mathbf{n}} = \mathbf{e}_r$ på sfären varför $(\mathbf{A} \times \mathbf{r}) \cdot \hat{\mathbf{n}} = (\mathbf{A} \times \mathbf{r}) \cdot \mathbf{e}_r = \mathbf{A} \cdot (\mathbf{r} \times \mathbf{e}_r) = 0$ på sfären

Svar: $\iiint_V (\mathbf{r} \cdot \mathbf{F}(\mathbf{r})) dv = 0$