

MS-A0202 Differentiaali- ja integraalilaskenta 2 (SCI)

Luento 9: Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa

Antti Rasila

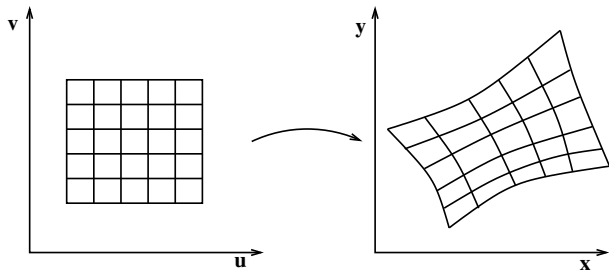
Matematiikan ja systeemianalyysin laitos
Aalto-yliopisto

Syksy 2016

Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa 1/5

Tutkitaan funktiota $\mathbf{F}: D \rightarrow G$, missä D ja G ovat \mathbb{R}^n :n osajoukkoja ja $n \geq 2$. Tällaista funktiota kutsutaan myös vektorikentäksi.

Oletetaan, että funktion \mathbf{F} kaikki osittaisderivaatat ovat olemassa ja jatkuvia. Lisäksi oletetaan, että \mathbf{F} on bijektio, jokaista pistettä $\mathbf{y} \in G$ vastaa yksikäsitteinen piste $\mathbf{x} \in D$, jolle $\mathbf{F}(\mathbf{y}) = \mathbf{x}$. Tällöin $G = \mathbf{F}(D)$.



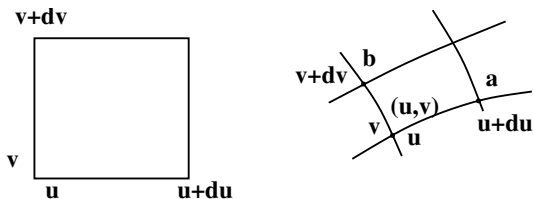
$$\mathbf{F}(u, v) = (x(u, v), y(u, v)).$$

Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa 2/5

Tutkitaan aluksi muuttujanvaihtoa tasointegraalin tapauksessa:

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_G ??? du dv.$$

Tarvitaan tieto siitä, miten pinta-ala skaalautuu funktiossa $\mathbf{F} = (u, v)$.



Kuvassa **a** (vast. **b**) sijaitsee käyrällä, jolla v (vast. u) on vakio.

Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa 3/5

Koska funktiolla \mathbf{F} on jatkuvat osittaisderivaatat, käyrät ovat sileitä. Vektorien \mathbf{a} ja \mathbf{b} ei tarvitse olla keskenään kohtisuorassa, vaikka sovelluksissa näin usein onkin.

Kirjoitetaan formaalisti $\mathbf{a} = dx\mathbf{i} + dy\mathbf{j}$, ja myös

$$dx = \frac{\partial x}{\partial u} du + \frac{\partial x}{\partial v} dv \text{ ja } dy = \frac{\partial y}{\partial u} du + \frac{\partial y}{\partial v} dv.$$

Edettäessä vektorin \mathbf{a} suuntaan, koordinaati v on vakio ja siten $dv = 0$. Saadaan

$$\mathbf{a} \approx \frac{\partial x}{\partial u} du \mathbf{i} + \frac{\partial y}{\partial u} du \mathbf{j}.$$

Samaan tapaan voidaan päätellä, että

$$\mathbf{b} \approx \frac{\partial x}{\partial v} dv \mathbf{i} + \frac{\partial y}{\partial v} dv \mathbf{j}.$$

Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa 4/5

Approksimaatiokaava pinta-alelementin dA muutokselle siis on

$$dA \approx |a \times b| = \left\| \begin{array}{ccc} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial x}{\partial u} du & \frac{\partial y}{\partial u} du & 0 \\ \frac{\partial x}{\partial v} dv & \frac{\partial y}{\partial v} dv & 0 \end{array} \right\|$$

Käytetään merkintää (huom. neliömatriiseille $\det A = \det A^T$)

$$\left\| \begin{array}{cc} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{array} \right\| du dv := |\det J_{\mathbf{F}}(x, y)| du dv.$$

Determinantti $\det J_{\mathbf{F}}(x, y)$ on funktion $\mathbf{F}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ Jacobin determinantti. Sille käytetään myös merkintää

$$\det J_{\mathbf{F}}(x, y) = \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right|, \text{ kun } \mathbf{F}(x, y) = (u(x, y), v(x, y)).$$

Muuttujanvaihto taso- ja avaruusintegraaleissa 5/5

Olkoon $\mathbf{F}: D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, $n \geq 2$. Matriisi

$$J_{\mathbf{F}}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial F_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial F_n}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial F_n}{\partial x_n} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n),$$

on funktion \mathbf{F} Jacobin matriisi.

Jacobin determinantin itseisarvo kertoo pinta-alan (yleisemmin n -ulotteisen tilavuuselementin) muutoksen, joten

$$\iint_D f(x, y) \det J_{\mathbf{F}}(x, y) \, dx \, dy = \iint_G g(u, v) \, du \, dv,$$

missä $g(u, v) = f(x(u, v), y(u, v))$ ja $G = \mathbf{F}(D)$.

Etumerkki kertoo, onko \mathbf{F} suunnistuksen säilyttävä vai kääntävä.

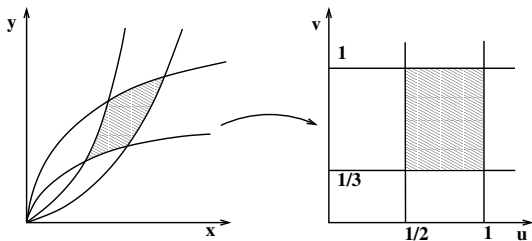
Itseisarvo tarvitaan, koska pinta-alalla (tilavuudella) ei ole suuntaa.

Esimerkki 1 1/3

Lasketaan neljän paraabelin $y = x^2$, $y = 2x^2$, $x = y^2$ ja $x = 3y^2$ rajoittamaan alueen D pinta-ala.

Huomataan, että karteesiseen koordinaatistoon päästään muunnoksella

$$\mathbf{F} = u\mathbf{i} + v\mathbf{j}, \quad u(x, y) = \frac{x^2}{y}, \quad v(x, y) = \frac{y^2}{x}.$$



Esimerkki 1 2/3

Halutaan kuitenkin muunnos $\mathbf{F}^{-1}: G \rightarrow D$, joka vie karteesiset koordinaatit alkuperäiseen tilanteeseen.

Lineaarialgebran perusteella

$$\det J_{\mathbf{F}^{-1}}(u, v) = \frac{1}{\det J_{\mathbf{F}}(x, y)}.$$

Lasketaan

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{2x}{y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{x^2}{y^2}.$$

Saadaan myös

$$\frac{\partial v}{\partial x} = -\frac{y^2}{x^2}, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{2y}{x}.$$

Esimerkki 1 3/3

Lasketaan edelleen

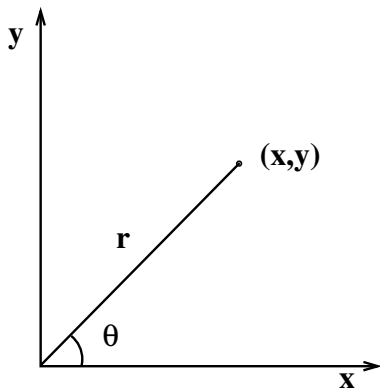
$$\begin{aligned}\det J_{\mathbf{F}}(x, y) &= \begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{2x}{y} & -\frac{x^2}{y^2} \\ -\frac{y^2}{x^2} & \frac{2y}{x} \end{vmatrix} \\ &= 4 - 1 = 3, \text{ eli } |\det J_{\mathbf{F}^{-1}}(u, v)| = \frac{1}{3}.\end{aligned}$$

Tulokseksi siis saadaan

$$\iint_D 1 \, dx \, dy = \iint_G \frac{1}{3} \, du \, dv = \frac{1}{3} \cdot \frac{2}{3} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{9}.$$

Tavallisimmat sovelluksissa esiintyvät muuttujanvaihdot ovat suoraviivaisempia kuin tämän esimerkin tapaus.

Napakoordinaatit 1/2



Piste $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ voidaan kirjoittaa muodossa (r, θ) , missä $r > 0$ ja $0 \leq \theta < 2\pi$.

Alkeisgeometriasta saadaan kaavat

$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases}, \text{ kun } r^2 = x^2 + y^2.$$

Napakoordinaatit 2/2

Jacobin determinantille saadaan kaava

$$\frac{\partial(x, y)}{\partial(r, \theta)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{vmatrix} = r.$$

Siten

$$dx dy = \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(r, \theta)} \right| dr d\theta = r dr d\theta.$$

Integraali napakoordinaateissa voidaan siis laskea

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_G g(r, \theta) r dr d\theta,$$

missä $g(r, \theta) = f(r \cos \theta, r \sin \theta)$.

Esimerkki 2

Olkoon $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 1 < x^2 + y^2 < 4\}$.

Lasketaan napakoordinaateissa integraali

$$I = \iint_D \frac{1}{x^2 + y^2} dx dy.$$

Saadaan

$$\begin{aligned} I &= \int_0^{2\pi} \int_1^2 \frac{1}{r^2} r dr d\theta = 2\pi \int_1^2 \frac{1}{r} dr \\ &= 2\pi \ln r \Big|_{r=1}^2 = 2\pi \ln 2. \end{aligned}$$

Esimerkki 3 1/2

- Integraali

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx$$

on erittäin tärkeä mm. todennäköisyslaskennassa ja tilastotieteessä.

- Tämä integraali on vaikea, koska integraalifunktiota ei ole mahdollista kirjoittaa alkeisfunktioiden avulla.
- Ylläoleva integraali on kuitenkin mahdollista laskea seuraavan tempun avulla: Huomataan aluksi, että

$$I = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2-y^2} dx dy = \left(\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx \right)^2.$$

Nyt

$$I = \int_0^{2\pi} \int_0^{\infty} e^{-r^2} r dr d\theta = 2\pi \int_0^{\infty} re^{-r^2} dr.$$

Esimerkki 3 2/2

Sijoittamalla $t = r^2$, $dt = 2r dr$, saadaan

$$\int r e^{-r^2} dr = \frac{1}{2} \int e^{-t} dt = -\frac{1}{2} e^{-t} + C = -\frac{1}{2} e^{-r^2} + C.$$

Siten

$$I = 2\pi \lim_{R \rightarrow \infty} -e^{-r^2} \Big|_{r=0}^R = \pi.$$

- Näin ollen, alkuperäisen integraalin arvo on

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx = \sqrt{\pi}.$$

Muuttujanvaihto avaruusintegraalissa

- Yleinen idea: Muunnoskaavat

$$\begin{cases} x = x(u, v, w), \\ y = y(u, v, w), \\ z = z(u, v, w). \end{cases}$$

- Tällöin

$$dx \, dy \, dz = \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right| du \, dv \, dw,$$

missä

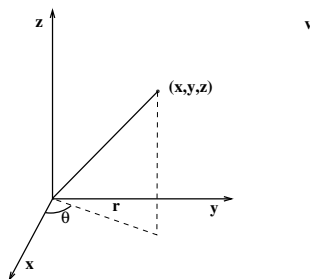
$$\frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{vmatrix}.$$

- Jos siis $g(u, v, w) = f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w))$, niin

$$\iiint_D f(x, y, z) \, dx \, dy \, dz = \iiint_G g(u, v, w) \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right| du \, dv \, dw.$$

Sylinterikoordinaatit

Koordinaatit (r, θ, z) , missä $0 < r$, $0 \leq \theta < 2\pi$, $z \in \mathbb{R}$.



Muunnoskaavat:

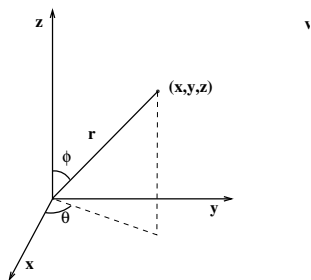
$$\begin{cases} x = r \cos \theta, \\ y = r \sin \theta, \\ z = z. \end{cases}$$

Muunnoksen Jacobin determinantiksi saadaan

$$dx dy dz = \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, z)} \right| dr d\theta dz = r dr d\theta dz.$$

Pallokoordinaatit

Koordinaatit (r, θ, ϕ) , missä $0 < r$, $0 \leq \theta < 2\pi$, $0 \leq \phi < \pi$.



Muunnoskaavat:

$$\begin{cases} x = r \sin \phi \cos \theta, \\ y = r \sin \phi \sin \theta, \\ z = r \cos \phi. \end{cases}$$

Muunnoksen Jacobin determinantiksi saadaan

$$dx \, dy \, dz = \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \phi)} \right| dr \, d\theta \, d\phi = r^2 \sin \phi \, dr \, d\theta \, d\phi.$$

Esimerkki 4

Lasketaan R -säteisen pallon $\mathbb{B}^3(R)$ tilavuus:

$$\begin{aligned}\iiint_{\mathbb{B}^3(R)} 1 \, dx \, dy \, dz &= \int_0^R \int_0^{2\pi} \int_0^\pi r^2 \sin \phi \, d\phi \, d\theta \, dr \\ &= \int_0^R \int_0^{2\pi} -r^2 \cos \phi \Big|_{\phi=0}^{\pi} \, d\theta \, dr = \int_0^R \int_0^{2\pi} 2r^2 \, d\theta \, dr \\ &= \int_0^R 4\pi r^2 \, dr = \frac{4\pi r^3}{3} \Big|_{r=0}^R = \frac{4\pi R^3}{3}.\end{aligned}$$