

О. С. КОВАНЬКО

ПРО ІСНУВАННЯ ІНТЕГРУЮЧОГО МНОЖНИКА ДИФЕРЕНЦІАЛА ТРЬОХ ЗМІННИХ

В цій статті ми розглянемо відоме класичне питання інтегровальності рівняння виду

$$Adx + Bdy + Cdz = 0 \quad (1)$$

одним співвідношенням або, що те саме, питання існування інтегруючого множника ϱ , що перетворює ліву частину (1) в новий диференціал.

Цю задачу будемо трактувати і розв'язувати методом векторного аналізу.

Розглядаючи A , B і C як проекції деякого вектору $\bar{R}$, ми можемо записати (1) в такому векторному виді:

$$\bar{R} d\bar{r} = 0, \quad (1')$$

де $\bar{r}$ — радіус-вектор або координатний вектор простору.

Задача тепер ставиться так:

Дано поле векторів $\bar{R}(x, y, z)$. Питається: при яких умовах існує такий скалярний множник $\varrho(x, y, z)$, що $\varrho \cdot \bar{R}$ є градієнт деякої функції $U(x, y, z)$ тобто

$$\text{grad } U = \varrho \bar{R}. \quad (2)$$

Відповідь на цю задачу дається наступною теоремою:

Теорема: Необхідна та достатня умова існування рівності (2) (а, значить, і відповідних ϱ і U) полягає в тому, що

$$\bar{R} \text{rot } \bar{R} = 0 \quad (3)$$

або інакше

$$\bar{R} \perp \text{rot } \bar{R}.$$

Доведення:

1) Умова необхідна:

Нехай (2) має місце, тоді, беручи rot обох частин (3), дістанемо:

$$\operatorname{rot}(\operatorname{grad} U) = \varrho \operatorname{rot} \bar{R} + (\operatorname{grad} \varrho \times R).$$

Але $\operatorname{rot}(\operatorname{grad} U) = 0.$

Отже $\varrho \operatorname{rot} \bar{R} + \bar{R}(\operatorname{grad} \varrho \times R) = 0. \quad (4)$

Помножаючи (4) скалярно на $\bar{R}$, одержимо

$$\varrho (R \operatorname{rot} \bar{R}) + \bar{R}(\operatorname{grad} \varrho \times R) = 0, \quad (5)$$

але $\bar{R}(\operatorname{grad} \varrho \times R) = 0$, оскільки мішаний добуток містить два однакових множники.

А звідси виникає, що

$$\bar{R} \operatorname{rot} \bar{R} = 0, \quad (6)$$

що й треба довести.

2) Умова теореми достатня.

Отже, нехай (3) має місце.

Нехай ϱ_1 — довільний скаляр, тоді

$$\operatorname{rot}(\bar{R} \varrho_1) = \varrho_1 \operatorname{rot} \bar{R} + (\operatorname{grad} \varrho_1 \times R). \quad (7)$$

Помножаючи обидві частини (7) скалярно на $\bar{R}$, одержимо:

$$R \operatorname{rot}(\bar{R} \varrho_1) = \varrho_1 (\bar{R} \operatorname{rot} \bar{R}) + \bar{R}(\operatorname{grad} \varrho_1 \times R).$$

Але тому, що обидва доданки правої частини рівні нулеві, то

$$\bar{R} \operatorname{rot}(\bar{R} \varrho_1) = 0. \quad (8)$$

Оберемо ϱ_1 , як інтегруючий множник виразу $R_x dx + R_y dy$,* причому z вважаємо постійним параметром. Такий множник завжди існує для диференціалів двох змінних.

Хай $V(x, y, z)$ є та функція (z входить як параметр), для якої

$$dV(x, y) = \varrho R_x dx + \varrho R_y dy, \quad (9)$$

звідки

$$\frac{\partial V}{\partial x} = \varrho R_x; \quad \frac{\partial V}{\partial y} = \varrho R_y; \quad (10)$$

* R_x, R_y, R_z — проекції R на осі координат.

тоді

$$\begin{aligned} \operatorname{rot} (R \varrho_1) &= \left(\frac{\partial (R_z \varrho_1)}{\partial y} - \frac{\partial (R_y \varrho_1)}{\partial z} \right) \bar{i} + \\ &+ \left(\frac{\partial (R_z \varrho_1)}{\partial z} - \frac{\partial (R_x \varrho_1)}{\partial x} \right) \bar{j} + \underbrace{\left(\frac{\partial (R_y \varrho_1)}{\partial x} - \frac{\partial (R_x \varrho_1)}{\partial y} \right)}_0 \bar{k} = \\ &= \left(\frac{\partial (R_z \varrho_1)}{\partial y} - \frac{\partial^2 V}{\partial z \partial y} \right) \bar{i} + \left(\frac{\partial^2 V}{\partial z \partial z} - \frac{\partial (R_z \varrho_1)}{\partial x} \right) \bar{j} = \\ &= \frac{\partial}{\partial y} \left[R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} \right] \bar{i} + \frac{\partial}{\partial x} \left[R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} \right] \bar{j}. \end{aligned}$$

звідси

$$\begin{aligned} \bar{R} \cdot \operatorname{rot} (\bar{R} \varrho_1) &= R_x \frac{\partial}{\partial y} \left[R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} \right] - R_y \frac{\partial}{\partial x} \left[R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} \right] = \\ &= \left\{ \frac{\partial V}{\partial x} \cdot \frac{\partial}{\partial y} \left[\varrho_1 R_z - \frac{\partial V}{\partial z} \right] - \frac{\partial V}{\partial y} \cdot \frac{\partial}{\partial x} \left[\varrho_1 R_z - \frac{\partial V}{\partial z} \right] \right\} \frac{1}{\varrho_1} = \\ &= \frac{1}{\varrho_1} \cdot \frac{D \left[V, \left(R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} \right) \right]}{D(x, y)} = 0. \end{aligned}$$

А тому з відомих властивостей якобіану $R_z \varrho_1 - \frac{\partial V}{\partial z} = \varphi(V, z)$, де φ — символ довільної функції (z входить під символ φ як параметр)

$$\begin{aligned} \bar{R} \varrho_1 &= \varrho_1 R_x \bar{i} + \varrho_1 R_y \bar{j} + \varrho_1 R_z \bar{k} = \frac{\partial V}{\partial x} \bar{i} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{j} + \\ &+ \left[\frac{\partial V}{\partial z} + \varphi(V, z) \right] \bar{k} = \operatorname{grad} V + \varphi(V, z) \bar{k}. \end{aligned}$$

(Тут z входить як рівноправне з x та y змінне). Звідси:

$$\begin{aligned} \operatorname{rot} (\bar{R} \varrho_1) &= \operatorname{rot} (\operatorname{grad} V) + \operatorname{rot} [\varphi(V, z) \cdot \bar{k}] = \\ &= \operatorname{rot} [\varphi(V, z) \cdot \bar{k}] = \varphi(V, z) \underbrace{\operatorname{rot} \bar{k}}_0 + [\operatorname{grad} \varphi(V, z) \times \bar{k}] = \\ &= \left[\frac{\partial \varphi}{\partial V} \operatorname{grad} V + \frac{\partial \varphi}{\partial z} \operatorname{grad} z \right] \times \bar{k} = \frac{\partial \varphi}{\partial V} (\operatorname{grad} V \times \bar{k}) + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 + \frac{\partial \varphi}{\partial z} (\text{grad } z \times \bar{k}) &= \frac{\partial \varphi}{\partial V} \left(\frac{\partial V}{\partial x} [\bar{i} \times \bar{k}] + \frac{\partial V}{\partial y} [\bar{j} \times \bar{k}] \right) = \\
 &= \frac{\partial \varphi}{\partial V} \left(-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right).
 \end{aligned}$$

Отже

$$\text{rot}(R \varrho_1) = \left[-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right] \frac{\partial \varphi}{\partial V}. \quad (11)$$

Візьмемо тепер деякий скаляр $\varrho_2 = \Phi(V, z)$ і розглянемо величину

$$\text{rot}(\bar{R} \varrho_1 \varrho_2);$$

$$\text{rot}(R \varrho_1 \varrho_2) \varrho_2 \text{rot}(\bar{R} \varrho_1) + (\text{grad } \varrho_2 \times R \varrho_1). \quad (12)$$

Але

$$\begin{aligned}
 \text{grad } \varrho_2 &= \frac{\partial \Phi}{\partial V} \text{grad } V + \frac{\partial \Phi}{\partial z} \text{grad } z = \\
 &= \frac{\partial \Phi}{\partial V} \text{grad } V + \frac{\partial \Phi}{\partial z} \bar{k}.
 \end{aligned}$$

Звідси $\text{grad } \varrho_2 \times \bar{R} \varrho_1$ вираховується так:

Беремо значення $\text{grad } \varrho_2$ і $\bar{R} \varrho_1$

$$\begin{aligned}
 \text{grad } \varrho_2 \times \bar{R} \varrho_1 &= \left[\frac{\partial \Phi}{\partial V} \text{grad } V + \frac{\partial \Phi}{\partial z} \bar{k} \right] \times [\text{grad } V + \varphi(V, z) \bar{k}] = \\
 &= \frac{\partial \Phi}{\partial z} (\bar{k} \times \text{grad } V) + \frac{\partial \Phi}{\partial V} \varphi(V, z) \cdot (\text{grad } V \times \bar{k}) = \\
 &= \left[\frac{\partial \Phi}{\partial V} \varphi(V, z) - \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right] \cdot [\text{grad } V \times \bar{k}] = \\
 &= \left(\frac{\partial \Phi}{\partial V} \varphi(V, z) - \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right) \cdot \left(-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right).
 \end{aligned}$$

Вставляючи одержане значення $(\text{grad } \varrho_2 \times \bar{R} \varrho_1)$, а також значення $\text{rot}(R \varrho_1)$ з формули (11) в формулу (12), знаходимо:

$$\begin{aligned}
 \text{rot}(R \varrho_1 \varrho_2) &= \Phi(V, z) \left[-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right] \frac{\partial \varphi}{\partial V} + \\
 &+ \left(\frac{\partial \Phi}{\partial V} \cdot \varphi(V, z) - \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right) \left[-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right] = \\
 &= \left(\Phi \frac{\partial \varphi}{\partial V} + \frac{\partial \Phi}{\partial V} \varphi - \frac{\partial \Phi}{\partial z} \right) \left[-\frac{\partial V}{\partial x} \bar{j} + \frac{\partial V}{\partial y} \bar{i} \right].
 \end{aligned}$$

Виберемо Φ так, щоб

$$\Phi \frac{\partial \varphi}{\partial V} + \frac{\partial \Phi}{\partial V} \varphi - \frac{\partial \Phi}{\partial z} = 0,$$

звідки

$$\frac{\partial \ln \Phi}{\partial V} \varphi - \frac{\partial \ln \Phi}{\partial z} + \frac{\partial \varphi}{\partial V} = 0. \quad (13)$$

Ми прийшли до лінійного рівняння (13).

Розв'язавши його, знаходимо функцію $\Phi = \Phi(V, z)$, а тоді

$$\text{Rot}(\bar{R} \varphi_1 \varphi_2) = 0.$$

Поклавши $\varphi = \varphi_1 \varphi_2$, ми бачимо, що φ являється шуканим множником, тому що, якщо

$$\text{Rot}(\bar{R} \varphi) = 0,$$

значить існує така функція $U(x, y, z)$, що $\bar{R} \varphi = \text{grad } U$.

Достатність умови доведена.

Отже, теорема доведена повністю.

А. С. КОВАНЬКО. О СУЩЕСТВОВАНИИ ИНТЕГРИРУЮЩЕГО МНОЖИТЕЛЯ ДИФФЕРЕНЦИАЛА ТРЕХ ПЕРЕМЕННЫХ

Резюме

В этой работе автор даёт необходимое и достаточное условие существования интегрирующего множителя для уравнения вида $A dx + B dy + C dz = 0$. Это условие даётся в векторной форме, а именно, в поле векторов R имеется такой скаляр φ , чтобы $\bar{R} \varphi$ был бы градиентом некоторой функции.

Это условие выражается так: $\bar{R} \perp \text{rot } R$.