

Таким образом, формула (3) (со знаком «+») для единичной нормали  $\mathbf{n}(A)$  (а вместе с ней и формула (4)) инвариантна только по отношению к преобразованиям параметров, имеющим положительный якобиан. Поэтому следует рекомендовать преобразования с положительным якобианом.

Однако иногда мы вынуждены рассматривать преобразования с отрицательным якобианом. Тогда надо следить за правильностью знаков.

Формальные основы ориентации поверхностей (многообразий) и их краев даны в §§ 17.1 и 17.2.

### § 13.8. Интеграл по ориентированной плоской области

Пусть в плоскости, где задана прямоугольная система координат  $x, y$ , определена область  $G$  с кусочно гладкой границей  $\Gamma$  и на  $\Gamma$  задано направление обхода. Ориентированную таким образом область  $G$  обозначим через  $G_+$  или  $G_-$  в зависимости от того, ориентирован ли контур  $\Gamma$  положительно или отрицательно.

Пусть теперь на  $G$  задана интегрируемая функция  $f(x, y)$ . Введем понятие интеграла от  $f$  по ориентированной области. Имено, положим

$$\int_{G_+} f dx dy = \int_G f dx dy = - \int_{G_-} f dx dy.$$

Полезность этих определений можно видеть из следующего факта. Зададим две плоскости, где заданы прямоугольные системы координат  $x, y$  и  $x', y'$ , одинаково ориентированные. Пусть  $G$  обозначает ориентированную область плоскости  $x, y$  с кусочно гладкой (ориентированной) границей  $\Gamma$  и пусть непрерывно дифференцируемое преобразование

$$x' = \varphi(x, y), \quad y' = \psi(x, y) \quad ((x, y) \in \bar{G}) \quad (1)$$

отображает взаимно однозначно область  $G$  на область  $G'$  плоскости  $x', y'$  и  $\Gamma$  на границу  $\Gamma'$  области  $G'$ . Будем предполагать, что якобиан

$$D = \frac{D(x', y')}{D(x, y)} \neq 0 \quad (\text{на } G).$$

При этом преобразовании обход  $\Gamma$  индуцирует на  $\Gamma'$  вполне определенный обход и  $G'$  можно считать ориентированной областью.

Если  $D > 0$ , то при переходе от  $\Gamma$  к  $\Gamma'$  ориентация  $\Gamma$  не меняется. Если же  $D < 0$ , то обходы  $\Gamma$  и  $\Gamma'$  противоположны.

Докажем это утверждение в предположении, что  $\psi$  дважды непрерывно дифференцируема. Пусть ориентированный контур  $\Gamma$  определяется кусочно гладкими непрерывными функциями  $x = \lambda(s)$ ,  $y = \mu(s)$ ,  $0 \leq s \leq s_0$ , тогда соответствующий (тоже ориентированный) контур  $\Gamma'$  определяется функциями  $x' = \varphi(\lambda(s), \mu(s))$ ,  $y' = \psi(\lambda(s), \mu(s))$ ,  $0 \leq s \leq s_0$ .

Будем для определенности считать, что контур  $\Gamma'$  ориентирован положительно, тогда (пояснения ниже)

$$\begin{aligned} 0 < |G'| &= \int_{\Gamma'} x' dy' = \\ &= \int_0^{s_0} \varphi(\lambda(s), \mu(s)) \left[ \frac{\partial \psi}{\partial x}(\lambda(s), \mu(s)) \lambda'(s) + \frac{\partial \psi}{\partial y}(\lambda(s), \mu(s)) \mu'(s) \right] ds = \\ &= \int_{\Gamma} \varphi(x, y) \left( \frac{\partial \psi}{\partial x} dx + \frac{\partial \psi}{\partial y} dy \right) = \pm \int_G \left( \frac{\partial \varphi}{\partial x} \frac{\partial \psi}{\partial y} - \frac{\partial \varphi}{\partial y} \frac{\partial \psi}{\partial x} \right) dx dy = \\ &= \pm \iint_G D dx dy. \end{aligned}$$

В предпоследнем равенстве применена формула Грина, в силу которой перед кратным интегралом надо поставить  $+$ , если окажется, что  $\Gamma$  ориентировано положительно, или  $-$ , если  $\Gamma$  ориентировано отрицательно. Но это выражение в целом положительно, что может быть, лишь если  $D > 0$  и  $\Gamma$  ориентировано положительно или  $D < 0$  и  $\Gamma$  ориентировано отрицательно. Надо учесть, что  $\frac{\partial^2 \psi}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 \psi}{\partial y \partial x}$ .

Из сказанного следует, что для любой функции  $f(x, y)$ , непрерывной на замыкании  $\bar{G}$  ориентированной измеримой области  $G$ ,

$$\iint_G f dx dy = \iint_{G'} f \frac{D(x, y)}{D(x', y')} dx' dy',$$

где  $G'$  обозначает соответствующую  $G$  ориентированную область. В этой формуле замены переменных якобиан не пишется под знаком абсолютной величины.

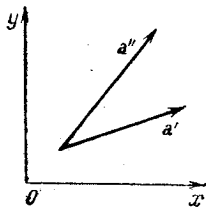


Рис. 13.14.

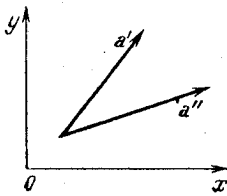


Рис. 13.15.

Остановимся еще на связи ориентации  $\Gamma$  со знаком  $D$ . В прямоугольной системе координат  $x, y$  зададим два неколлинеарных вектора  $a' = (a'_1, a'_2)$  и  $a'' = (a''_1, a''_2)$ . Если определитель

$$\Delta = \begin{vmatrix} a'_1 & a''_1 \\ a'_2 & a''_2 \end{vmatrix}$$

положителен (см. § 12.14), то это указывает на тот факт, что система  $a', a''$  ориентирована так же, как оси  $x, y$  (рис. 13.14). Если же  $\Delta < 0$ , то система  $a', a''$  ориентирована противоположно (рис. 13.15).

Преобразование (1) отображает прямоугольную сетку плоскости  $x, y$  в криволинейную (рис. 13.16—13.18). При этом могут иметь место два характерных случая отображений, изображенных на рис. 13.17 и на рис. 13.18.

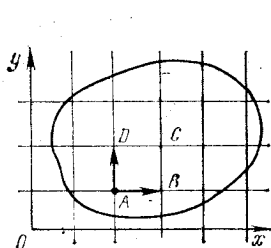


Рис. 13.16.

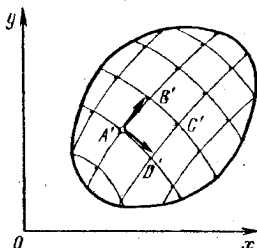


Рис. 13.17.

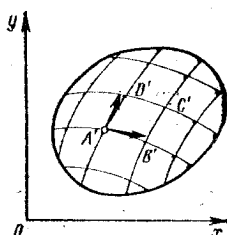


Рис. 13.18.

Квадрат  $ABCD$  переходит в криволинейный параллелограмм  $A'B'C'D'$ , вектор  $\vec{AB}$  переходит с точностью до бесконечно малых высшего порядка в касательную к дуге  $\widetilde{A'B'}$  в точке  $A'$ , определяемую вектором  $\left(\frac{\partial x'}{\partial x}, \frac{\partial y'}{\partial x}\right)$ , а вектор  $\vec{AD}$  — в касательную к дуге  $\widetilde{A'D'}$  в точке  $A'$ , определяемую вектором  $\left(\frac{\partial x'}{\partial y}, \frac{\partial y'}{\partial y}\right)$ .

Если определитель  $D' = \frac{D(x', y')}{D(x, y)} > 0$ , то расположение этих векторов будет таким, как на рис. 13.17, а это приводит к тому, что направления обхода у  $ABCD$  и  $A'B'C'D'$  совпадают, а следовательно, и обхода  $\Gamma$  и  $\Gamma'$ .

Если же  $D' < 0$ , то расположение касательных векторов к  $\widetilde{A'B'}$  и  $\widetilde{A'D'}$  друг к другу меняется на противоположное, что влечет за собой (рис. 13.18) тот факт, что обходы у  $\Gamma$  и  $\Gamma'$  делаются противоположными.

Аналогично определяются интегралы для областей  $G_+$  и  $G_-$ , определенных на других координатных плоскостях  $yz, zx$ .

### § 13.9. Поток вектора через ориентированную поверхность

В трехмерном пространстве  $R$ , с прямоугольной системой координат  $x, y, z$ , дана область  $H$  и на ней определено поле непрерывного вектора

$$a(x, y, z) = Pi + Qj + Rk.$$