

Přednáška 6

Riemannův integrál v \mathbb{R}^n

Osnova přednášky

1. Fubiniova věta.
2. Příklad $\iint_M y \, dx \, dy$, kde je $M \subset \mathbb{R}^2$ dána nerovnostmi $x^2 + y^2 - 2x \leq 0$ a $x + y \geq 2$.
3. Příklad $M = \iiint_{\mathcal{T}} \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy \, dz$, kde $\mathcal{T} \subset \mathbb{R}^3$ je dáno nerovnostmi
$$2x^2 + 2y^2 + z \leq 9, \quad x^2 + y^2 \leq z + 3, \quad x^2 + y^2 \geq 1.$$
4. Element plochy v polárních souřadnicích.
5. Regulární zobrazení a jakobián, element objemu.
6. Polární souřadnice.
7. Zobecněné polární souřadnice.
8. Cylické souřadnice; objem tělesa $x^2 + y^2 + z^2 \leq 16$ a $-1 \leq z \leq 3$.
9. Zobecněné cylindrické souřadnice; objem tělesa $2x^2 + 3y^2 + z \leq 4$, $z \geq 0$.
10. Sférické souřadnice.
11. Zobecněné sférické souřadnice
12. Jakobián inverzního zobrazení; objem tělesa

$$x < yz < 2x, \quad y < xz < 3y, \quad z < xy < 4z.$$

Pro výpočet Riemannova integrálu v \mathbb{R}^n se používají dvě základní věty: Fubiniova věta a věta o substituci.

Fubiniova věta

Pomocí Fubiniovy věty převádíme integrál přes množinu v \mathbb{R}^n na dva integrály v prostorech nižší dimenze. Body v prostoru $\mathbb{R}^n = \mathbb{R}^{r+s}$ budeme psát jako uspořádanou dvojici (\mathbf{x}, \mathbf{y}) , kde $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^r$ a $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^s$. Pro danou množinu $M \subset \mathbb{R}^n$ označíme $\Pi_{\mathbf{x}}$ kolmý průmět množiny M do nadroviny $\mathbf{y} = \mathbf{0}$, tj.

$$\Pi_{\mathbf{x}} = \{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^r ; \exists (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in M \}.$$

Pro každé $\mathbf{x}_0 \in \Pi_{\mathbf{x}}$ definujeme množinu $\mathcal{S}(\mathbf{x}_0)$ jako průnik nadroviny $\mathbf{x} = \mathbf{x}_0 \subset \mathbb{R}^n$ s množinou M , tj.

$$\mathcal{S}(\mathbf{x}_0) = \{ \mathbf{y} \in \mathbb{R}^s ; (\mathbf{x}_0, \mathbf{y}) \in M \}.$$

Poznámka. Podle definice je pro každé $\mathbf{x}_0 \in \Pi_{\mathbf{x}}$ množina $\mathcal{S}(\mathbf{x}_0)$ neprázdná. Množinu $\mathcal{S}(\mathbf{x}_0)$ bychom mohli definovat pro každé $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^r$. Ale pro $\mathbf{x}_0 \notin \Pi_{\mathbf{x}}$, by bylo $\mathcal{S}(\mathbf{x}_0) = \emptyset$.

Podobně lze definovat množiny

$$\Pi_{\mathbf{y}} = \{\mathbf{y} \in \mathbb{R}^s; \exists(\mathbf{x}, \mathbf{y}) \in M\}$$

a pro $\mathbf{y}_0 \in \Pi_{\mathbf{y}}$ neprázdnou množinu

$$\mathcal{S}(\mathbf{y}_0) = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^r; (\mathbf{x}, \mathbf{y}_0) \in M\}.$$

Věta (Fubiniova věta). Nechť je $M \subset \mathbb{R}^n$ a funkce $f(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ integrovatelná na množině M . Nechť pro skoro všechna $\mathbf{x} \in \Pi_{\mathbf{x}}$, resp. pro skoro všechna $\mathbf{y} \in \Pi_{\mathbf{y}}$, existuje integrál

$$F(\mathbf{x}) = \int_{\mathcal{S}(\mathbf{x})} f(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dy_1 dy_2 \dots dy_s,$$

respektive integrál

$$G(\mathbf{y}) = \int_{\mathcal{S}(\mathbf{y})} f(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dx_1 dx_2 \dots dx_r.$$

Jestliže rozšíříme funkci $F(\mathbf{x})$ na množinu $\Pi_{\mathbf{x}}$ tak, že v bodech \mathbf{x} , kde není definována, položíme $F(\mathbf{x}) = 0$, respektive rozšíříme funkci $G(\mathbf{y})$ na množinu $\Pi_{\mathbf{y}}$ tak, že v bodech \mathbf{y} , kde není definována, položíme $G(\mathbf{y}) = 0$, platí rovnost

$$\int_M f(\mathbf{x}, \mathbf{y}) dx_1 \dots dx_r dy_1 \dots dy_s = \int_{\Pi_{\mathbf{x}}} F(\mathbf{x}) dx_1 \dots dx_r = \int_{\Pi_{\mathbf{y}}} G(\mathbf{y}) dy_1 \dots dy_s.$$

Význam Fubiniovy věty spočívá v tom, že její postupnou aplikací lze integrál v \mathbb{R}^n najít pomocí n jednorozměrných integrálů.

Příklad. Najděte integrál $\iint_M y dx dy$, kde je množina $M \subset \mathbb{R}^2$ dána nerovnostmi

$$x^2 + y^2 - 2x \leq 0, \quad x + y \geq 2.$$

ŘEŠENÍ: Nejjednodušší je si množinu M nakreslit. Je dána jako průnik vnitřku kruhu $x^2 + y^2 - 2x \leq 0$, tj. $(x-1)^2 + y^2 \leq 1$ s polorovinou $x + y \geq 2$. Hranice kruhu, tj. kružnice $x^2 + y^2 - 2x = 0$, se s hranicí poloroviny, tj. přímkou $x + y = 2$, protíná v bodech $[1, 1]$ a $[2, 0]$.

Abychom spočítali daný integrál vybereme si nejprve pořadí integrace ve Fubiniově větě. Jestliže zvolíme

$$\iint_M y dx dy = \int_{\Pi_x} dx \int_{\mathcal{S}(x)} y dy,$$

vidíme, že průmět množiny M na osu x , tj. množina $\Pi_x = \langle 1, 2 \rangle$. Tedy

$$\iint_M y dx dy = \int_1^2 dx \int_{\mathcal{S}(x)} y dy.$$

Pro dané $x \in \langle 1, 2 \rangle$ sestrojíme množinu $\mathcal{S}(x)$. To je interval, jehož počáteční bod leží na přímce $x + y = 2$ a koncový bod na kružnici $x^2 + y^2 - 2x = 0$. Proto je pro dané x počáteční bod intervalu $\mathcal{S}(x)$ roven $y_1 = 2 - x$ a jeho koncový bod je $y_2 = \sqrt{2x - x^2}$. Podle Fubiniovy věty tedy je

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_1^2 dx \int_{2-x}^{\sqrt{2x-x^2}} y \, dy = \int_1^2 \left[\frac{1}{2} y^2 \right]_{2-x}^{\sqrt{2x-x^2}} dx = \int_1^2 (-2 + 3x - x^2) dx = \frac{1}{6}.$$

Kdybychom zvolili Fubiniovu větu ve tvaru

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_{\Pi_y} dy \int_{\mathcal{S}(y)} y \, dx,$$

zjistili bychom, že průmět Π_y množiny M na osu y je interval $\langle 0, 1 \rangle$. Tedy podle Fubiniovy věty je

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_0^1 dy \int_{\mathcal{S}(y)} y \, dx.$$

Pro dané $y \in \langle 0, 1 \rangle$ je množina $\mathcal{S}(y)$ interval s počátečním bodem $x = 2 - y$ a koncovým bodem, který leží na kružnici $x^2 - 2x + y^2 = 0$. Protože je dáno y , jedná se o kvadratickou rovnici pro x , jejíž řešení je $x_{\pm} = 1 \pm \sqrt{1 - y^2}$. Je tedy vidět, že množina $\mathcal{S}(y)$ je interval $\langle 2 - y, 1 + \sqrt{1 - y^2} \rangle$ a podle Fubiniovy věty platí

$$\begin{aligned} \iint_M y \, dx \, dy &= \int_0^1 dy \int_{2-y}^{1+\sqrt{1-y^2}} y \, dx = \int_0^1 [yx]_{2-y}^{1+\sqrt{1-y^2}} dy = \int_0^1 y(y - 1 + \sqrt{1 - y^2}) dy = \\ &= \int_0^1 (y^2 - y + y\sqrt{1 - y^2}) dy = \left[\frac{1}{3} y^3 - \frac{1}{2} y^2 - \frac{1}{3} (1 - y^2)^{3/2} \right]_0^1 = \frac{1}{6}, \end{aligned}$$

kde jsme při výpočtu integrálu $\int y\sqrt{1 - y^2} dy$ použili substituci $1 - y^2 = t$.

Jestliže neumíme nebo si z nějakého důvodu nechceme nakreslit množinu M , lze najít množiny Π_x a $\mathcal{S}(x)$, respektive Π_y a $\mathcal{S}(y)$, výpočtem. Nejprve si opět vybereme pořadí, ve kterém chceme integrovat. Například se rozhodneme, že použijeme Fubiniovu větu ve tvaru

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_{\Pi_x} dx \int_{\mathcal{S}(x)} y \, dy.$$

Zvolíme pevné x a budeme pro toto x hledat množinu všech y , pro která jsou splněny nerovnice $x^2 + y^2 - 2x \leq 0$ a $x + y \geq 2$, které definují množinu M . Tím najdeme množinu $\mathcal{S}(x)$. Množina Π_x je pak množina všech, pro které má tato soustava nerovnic aspoň jedno řešení.

Z uvedených nerovnic dostaneme

$$2 - x \leq y \quad \text{a} \quad -\sqrt{2x - x^2} \leq y \leq \sqrt{2x - x^2}.$$

Je zřejmé, že musí platit $2x - x^2 \geq 0$, tj. $0 \leq x \leq 2$, a

$$\max(2 - x, -\sqrt{2x - x^2}) \leq y \leq \sqrt{2x - x^2}.$$

Protože pro $0 \leq x \leq 2$, je $-\sqrt{2x-x^2} \leq 0 \leq 2-x$, je $\max(2-x, -\sqrt{2x-x^2}) = 2-x$. Proto jsou dané nerovnice ekvivalentní nerovnicím

$$2-x \leq y \leq \sqrt{2x-x^2}, \quad 0 \leq x \leq 2. \quad (1)$$

Z první nerovnosti získáme $\mathcal{S}(x) = \langle 2-x, \sqrt{2x-x^2} \rangle$, a tedy

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_{\Pi_x} dx \int_{2-x}^{\sqrt{2x-x^2}} y \, dy = \int_{\Pi_x} (-2 + 3x - x^2) \, dx,$$

kde množina Π_x je dána nerovnostmi

$$2-x \leq \sqrt{2x-x^2}, \quad 0 \leq x \leq 2.$$

Poznámka: První z těchto nerovností je skryta v první nerovnosti (1), ve které jsme vynechali y . V podstatě říká, že je horní mez v integrálu přes y větší než dolní. Formálně matematicky plyne tato nerovnost z faktu, že pokud x nerovnost nespĺňuje, je množina $\mathcal{S}(x)$ prázdná.

Z těchto nerovností pak plyne, že $\Pi_x = \langle 1, 2 \rangle$ a opět dostaneme

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_1^2 (-2 + 3x - x^2) \, dx = \frac{1}{6}.$$

Kdybychom se rozhodli použít Fubiniovu větu ve tvaru

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_{\Pi_y} dy \int_{\mathcal{S}(y)} y \, dx,$$

hledali bychom pro dané y množinu všech x , pro která platí nerovnosti $x^2 + y^2 - 2x \leq 0$ a $x + y \geq 2$, tj. množinu $\mathcal{S}(y)$. Tato soustava nerovností je ekvivalentní se systémem nerovností

$$\max(2-y, 1 - \sqrt{1-y^2}) \leq x \leq 1 + \sqrt{1-y^2}, \quad -1 \leq y \leq 1.$$

Protože pro $y \in \langle -1, 1 \rangle$ je $1 - \sqrt{1-y^2} \leq 1 \leq 2-y$, vede tato soustava nerovností k nerovnostem

$$2-y \leq x \leq 1 + \sqrt{1-y^2}, \quad -1 \leq y \leq 1. \quad (2)$$

Tedy množina $\mathcal{S}(y) = \langle 2-y, 1 + \sqrt{1-y^2} \rangle$ a množina Π_y je dána nerovnostmi

$$2-y \leq 1 + \sqrt{1-y^2}, \quad -1 \leq y \leq 1,$$

kde první nerovnost je opět důsledkem první nerovnosti v (2). Z těchto nerovností pak zjistíme, že $\Pi_y = \langle 0, 1 \rangle$. Tedy podle Fubiniovy věty je

$$\iint_M y \, dx \, dy = \int_0^1 dy \int_{2-y}^{1+\sqrt{1-y^2}} y \, dx = \frac{1}{6}.$$

Příklad. Najděte hmotnost tělesa \mathcal{T} , které je dáno nerovnostmi

$$2x^2 + 2y^2 + z \leq 9, \quad x^2 + y^2 - z \leq 3, \quad x^2 + y^2 \geq 1, \quad (3)$$

jehož hustota $\rho(x, y, z) = \sqrt{x^2 + y^2}$.

ŘEŠENÍ: Hmotnost tělesa \mathcal{T} je dána integrálem

$$M = \iiint_{\mathcal{T}} \rho(x, y, z) \, dx \, dy \, dz = \iiint_{\mathcal{T}} \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy \, dz .$$

Geometricky je těleso \mathcal{T} část průniku dvou rotačních paraboloidů $2x^2 + 2y^2 + z \leq 9$ a $x^2 + y^2 - z \leq 3$, která leží vně válce $x^2 + y^2 \leq 1$.

Pokud si těleso \mathcal{T} nechceme představovat geometricky, budeme muset meze v integrálech spočítat. Na tomto příkladě se pokusíme vysvětlit, jak lze v podobných případech postupovat.

Pokud nerovnice (3) zapíšeme ve tvaru

$$x^2 + y^2 - 3 \leq z \leq 9 - 2(x^2 + y^2), \quad x^2 + y^2 \geq 1,$$

vidíme, že pro dané x a y musí být $z \in \langle x^2 + y^2 - 3, 9 - 2(x^2 + y^2) \rangle$. Proto bude výhodné použít Fubiniovu větu ve tvaru

$$\begin{aligned} M &= \iiint_{\mathcal{T}} \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy \, dz = \iint_{\Pi(x,y)} dx \, dy \int_{\mathcal{S}(x,y)} \sqrt{x^2 + y^2} \, dz = \\ &= \iint_{\Pi(x,y)} dx \, dy \int_{x^2+y^2-3}^{9-2(x^2+y^2)} \sqrt{x^2 + y^2} \, dz = \\ &= \iint_{\Pi(x,y)} 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2} \, dx \, dy, \end{aligned}$$

kde množina $\Pi(x,y)$ je dána nerovnostmi

$$x^2 + y^2 - 3 \leq 9 - 2(x^2 + y^2), \quad x^2 + y^2 \geq 1,$$

neboli nerovnostmi

$$1 \leq x^2 + y^2 \leq 4. \tag{4}$$

Průmět $\Pi(x,y)$ tělesa \mathcal{T} na rovinu (xy) je tedy mezikruží (4). Pokud bychom použili na intergál přes toto mezikruží Fubiniovu větu, dostali bychom

$$\begin{aligned} M &= \int_{-2}^{-1} dx \int_{-\sqrt{4-x^2}}^{\sqrt{4-x^2}} f(x, y) \, dy + \int_{-1}^1 dx \int_{-\sqrt{4-x^2}}^{-\sqrt{1-x^2}} f(x, y) \, dy + \\ &\quad + \int_{-1}^1 dx \int_{\sqrt{1-x^2}}^{\sqrt{4-x^2}} f(x, y) \, dy + \int_1^2 dx \int_{-\sqrt{4-x^2}}^{\sqrt{4-x^2}} f(x, y) \, dy, \end{aligned}$$

kde $f(x, y) = 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2}$.

Tedy spočítali naši uvedený interál, musíme najít čtyři integrály. Navíc integrace vede k integrálům typu

$$\int \sqrt{x^2 + y^2} \, dy \quad \text{a} \quad \int y^2 \sqrt{x^2 + y^2} \, dy,$$

jejichž výpočet není úplně snadný. Proto se při výpočtech často používá věta o substituci, pomocí které se snažíme zjednodušit popis množiny, přes kterou integrujeme.

Věta o substituci

Mnohdy se stává, že danou množinu M , přes kterou integrujeme, je jednodušší popsat pomocí jiných než kartézských souřadnic.

Například v předcházejícím příkladě jsme integrovali přes mezikruží $M = \Pi_{(x,y)}$ popsané nerovnicemi (4). Tato množina se ale snadněji popíše pomocí souřadnic r a φ , které jsou definovány vztahy

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi, \quad r > 0, \quad \varphi \in (0, 2\pi).$$

Jestliže z množiny M vynecháme hranici, která má míru nula a pro výpočet integrálu není podstatná, dostaneme po dosazení za x a y pro množinu M nerovnosti

$$1 \leq r^2 \leq 4. \tag{5}$$

Protože $r > 0$ a $\varphi \in (0, 2\pi)$ zjistíme, že množinu M lze popsat pomocí polárních souřadnic r a φ nerovnicemi

$$1 < r < 2, \quad 0 < \varphi < 2\pi. \tag{6}$$

Jestliže do integrované funkce dosadíme za x a y a použijeme označení $dx dy = dS$, přejde integrál

$$\begin{aligned} \iint_{\Pi_{(x,y)}} 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2} dx dy &= \iint_{\Pi_{(x,y)}} 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2} dS \rightarrow \\ &\rightarrow \iint_{\Pi_{(r,\varphi)}} 3(4 - r^2)r dS, \end{aligned}$$

kde je $\Pi_{(x,y)}$ množina daná nerovnostmi (4) a $\Pi_{(r,\varphi)}$ množina daná nerovnostmi (6).

Jestě ale musíme pomocí r a φ vyjádřit plošný element dS . Ten souvisel s dělením množiny, přes kterou integrujeme. Jestliže jsme rozdělili rovinu na malé obdélníky se stranami $\mathbf{t}_x = (dx, 0)$ a $\mathbf{t}_y = (0, dy)$, byl plošný element roven obsahu obdélníka se stranami \mathbf{t}_x a \mathbf{t}_y , tj. $dS = dx dy$.

Ale při integraci podle r a φ dělíme množinu v rovině $(r\varphi)$ a plošný obsah obdélníku v této rovině už nesouvisí tak jednoduše s plošným elementem v rovině (xy) , který má skutečný geometrický význam. Proto musíme obsah $dr d\varphi$ z roviny $(r\varphi)$ "přepočítat".

V rovině $(r\varphi)$ uvažujme obdélníček $\Delta_{(r,\varphi)}$ s vrcholy v bodech (r, φ) , $(r + dr, \varphi)$, $(r + dr, \varphi + d\varphi)$ a $(r, \varphi + d\varphi)$. Tomuto obdélníčku při zobrazení (5) přibližně odpovídá¹ v rovině (xy) rovnoběžník se stranami

$$\mathbf{t}_r \sim \left(\frac{\partial x}{\partial r} dr, \frac{\partial y}{\partial r} dr \right) = (\cos \varphi, \sin \varphi) dr,$$

což je vlastně přibližný obraz úsečky z bodu (r, φ) do bodu $(r + dr, \varphi)$ a

$$\mathbf{t}_\varphi \sim \left(\frac{\partial x}{\partial \varphi} d\varphi, \frac{\partial y}{\partial \varphi} d\varphi \right) = (-r \sin \varphi, r \cos \varphi) d\varphi,$$

což je vlastně přibližný obraz úsečky z bodu (r, φ) do bodu $(r, \varphi + d\varphi)$.

¹až na veličiny druhého a vyššího řádu ve velmi malých proměnných dr a $d\varphi$

Geometrický obsah, který odpovídá obdélníčku $\Delta_{(r,\varphi)}$, je pak přibližně roven obsahu rovnoběžníka se stranami \mathbf{t}_r a \mathbf{t}_φ , tj.

$$dS = |J(r, \varphi)| dr d\varphi,$$

kde

$$J(r, \varphi) = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial r} \\ \frac{\partial x}{\partial \varphi} & \frac{\partial y}{\partial \varphi} \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi \\ -r \sin \varphi & r \cos \varphi \end{pmatrix} = r.$$

Z toho zjistíme, že $dS = r dr d\varphi$, a proto

$$\iint_{\Pi(x,y)} 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2} dx dy = \iint_{\Pi(r,\varphi)} 3(4 - r^2) r (r dr d\varphi).$$

A protože je množina $\Pi_{(r,\varphi)}$ dána nerovnostmi (6), dostaneme pomocí Fubiniovy věty

$$\begin{aligned} M &= \iint_{\Pi(x,y)} 3(4 - x^2 - y^2) \sqrt{x^2 + y^2} dx dy = \iint_{\Pi(r,\varphi)} 3(4r^2 - r^4) dr d\varphi = \\ &= \int_1^2 dr \int_0^{2\pi} 3(4r^2 - r^4) d\varphi = \frac{94}{5} \pi. \end{aligned}$$

Veličina $J(r, \varphi)$, která sloužila k přepočtu objemu z roviny $(r\varphi)$ do roviny (xy) se nazývá jakobián a musíme ji počítat pro každou substituci. Úvahy podobného typu vedou k následující větě:

Věta (o substituci). Nechť je $\mathbf{x} = \varphi(\mathbf{y})$ prosté regulární zobrazení² otevřené množiny $Y \subset \mathbb{R}^n$ na množinu $X \subset \mathbb{R}^n$. Nechť je $M \subset X$, funkce $f(\mathbf{x})$ je definovaná na M a

$$J(\mathbf{y}) = \frac{D(x_1, x_2, \dots, x_n)}{D(y_1, y_2, \dots, y_n)} = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial y_1} & \frac{\partial x_1}{\partial y_2} & \cdots & \frac{\partial x_1}{\partial y_n} \\ \frac{\partial x_2}{\partial y_1} & \frac{\partial x_2}{\partial y_2} & \cdots & \frac{\partial x_2}{\partial y_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial x_n}{\partial y_1} & \frac{\partial x_n}{\partial y_2} & \cdots & \frac{\partial x_n}{\partial y_n} \end{pmatrix} (\mathbf{y}) \neq 0 \quad (7)$$

je jakobián zobrazení $\varphi(\mathbf{y})$. Označme $\varphi^{-1}(M)$ vzor množiny M , tj.

$$\varphi^{-1}(M) = \{\mathbf{y} \in Y; \varphi(\mathbf{y}) \in M\}.$$

Pak platí

$$\int_M f(\mathbf{x}) dx_1 dx_2 \dots dx_n = \int_{\varphi^{-1}(M)} f(\mathbf{x}(\mathbf{y})) |J(\mathbf{y})| dy_1 dy_2 \dots dy_n,$$

²Zobrazení $\varphi: Y \rightarrow X$ se nazývá regulární zobrazení množiny $Y \subset \mathbb{R}^n$ do množiny $X \subset \mathbb{R}^n$, jestliže je třídy $C_1(Y)$, tj. má na množině Y spojitě všechny parciální derivace prvního řádu a jeho jakobián $J(\mathbf{y})$ je pro každé $\mathbf{y} \in Y$ nenulový.

pokud oba integrály existují.

Jakobián závisí pouze na substituci $\mathbf{x} = \boldsymbol{\varphi}(\mathbf{y})$, ne na integrované funkci $f(\mathbf{x})$ ani na množině M . Pro často užívané substituce je dobré jakobián znát, abychom jej nemuseli neustále počítat.

Polární souřadnice. V \mathbb{R}^2 se často používá substituce do polárních souřadnic r a φ , která je definována vztahy

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi, \quad r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi \quad \text{nebo} \quad -\pi < \varphi < \pi, \quad (8)$$

jejíž jakobián je $J(r, \varphi) = r$. Tato substituce se používá, když nerovnosti, které definují množinu M obsahují výrazy $x^2 + y^2$, protože tento výraz nezávisí na φ a je roven r^2 .

Zobecněné polární souřadnice. Trochu obecnější je substituce

$$x = ar \cos \varphi, \quad y = br \sin \varphi, \quad r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi \quad \text{nebo} \quad -\pi < \varphi < \pi, \quad (9)$$

pro kterou je $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = r^2$ a jejíž jakobián je roven $J(r, \varphi) = abr$.

Válcové (cylindrické) souřadnice. Pro integrály v \mathbb{R}^3 se často používají válcové (cylindrické) souřadnice, které jsou definovány vztahy

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi, \quad z = z, \quad r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi, \quad z \in \mathbb{R}. \quad (10)$$

Tato substituce je vlastně zobecněním polárních souřadnic (8) a její jakobián je roven $J(r, \varphi, z) = r$.

Příklad. Najděte objem tělesa \mathcal{T} , které je dáno nerovnostmi

$$x^2 + y^2 + z^2 \leq 16, \quad -1 \leq z \leq 3.$$

ŘEŠENÍ: Objem V tělesa \mathcal{T} je dán integrálem

$$V = \iiint_{\mathcal{T}} dx \, dy \, dz.$$

Když použijeme válcové souřadnice (10), jejichž jakobián je $J = r$, dostaneme

$$V = \iiint_{\mathcal{T}} dx \, dy \, dz = \iiint_{\widehat{\mathcal{T}}} r \, dr \, d\varphi \, dz,$$

kde množina $\widehat{\mathcal{T}} \subset \mathbb{R}^3$ je dána nerovnostmi

$$r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi, \quad r^2 + z^2 \leq 16, \quad -1 < z < 3.$$

Z těchto nerovnic je vidět, že bude výhodné integrovat nejprve přes proměnnou φ . To dává

$$V = \iint_{\Omega} dr \, dz \int_0^{2\pi} r \, d\varphi = 2\pi \iint_{\Omega} r \, dr \, dz,$$

kde $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ je dána nerovnostmi

$$r > 0, \quad r^2 + z^2 \leq 16, \quad -1 < z < 3.$$

Protože $r > 0$ jsou tyto nerovnosti ekvivalentní nerovnostem

$$0 < r \leq \sqrt{16 - z^2}, \quad -1 < z < 3.$$

Proto budeme nejprve integrovat přes proměnnou r . Tím dostaneme

$$V = 2\pi \iint_{\Omega} r \, dr \, dz = 2\pi \int_{\mathcal{I}} dz \int_0^{\sqrt{16-z^2}} r \, dr = \pi \int_{\mathcal{I}} (16 - z^2) \, dz,$$

kde \mathcal{I} je množina daná nerovnostmi

$$z^2 \leq 16, \quad -1 < z < 3 \quad \text{tj.} \quad -1 < z < 3.$$

Tedy objem daného tělesa je

$$V = \pi \int_{-1}^3 (16 - z^2) \, dz = \frac{165}{3} \pi.$$

Zobecněné válcové (zobecněné cylindrické) souřadnice. Podobně jako v \mathbb{R}^2 lze definovat substituci

$$x = ar \cos \varphi, \quad y = br \sin \varphi, \quad z = z, \quad r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi, \quad z \in \mathbb{R}, \quad (11)$$

jejíž jakobián je $J(r, \varphi, z) = abr$.

Příklad. Najděte objem tělesa \mathcal{T} , které je dáno nerovnostmi

$$2x^2 + 3y^2 + z \leq 4, \quad z \geq 0.$$

ŘEŠENÍ. Máme najít integrál

$$V = \iiint_{\mathcal{T}} dx \, dy \, dz.$$

Protože řezy tělesa s rovinami $z = \text{konst.}$ jsou elipsy, použijeme zobecněné válcové souřadnice (11). V našem konkrétní případě použijeme souřadnice

$$x = \frac{1}{\sqrt{2}} r \cos \varphi, \quad y = \frac{1}{\sqrt{3}} r \sin \varphi, \quad z = z, \quad r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi, \quad z \in \mathbb{R},$$

Protože jakobián této substituce je $J = \frac{1}{\sqrt{6}} r$, je objem tělesa \mathcal{T} dán integrálem

$$V = \iiint_{\mathcal{T}} dx \, dy \, dz = \iiint_{\widehat{\mathcal{T}}} \frac{r}{\sqrt{6}} \, dr \, d\varphi \, dz,$$

kde množina $\widehat{\mathcal{T}} \subset \mathbb{R}^3$ je dána nerovnostmi

$$r > 0, \quad 0 < \varphi < 2\pi, \quad r^2 + z < 4, \quad z > 0.$$

Po jednoduché integraci pře proměnnou φ , dostaneme

$$V = \sqrt{\frac{2}{3}} \pi \iint_{\Omega} r \, dr \, dz,$$

kde $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ je dána nerovnostmi

$$r > 0, \quad r^2 + z < 4, \quad z > 0, \quad \text{tj.} \quad 0 < z < 4 - r^2, \quad r > 0.$$

Nyní můžeme integrovat přes proměnnou z a dostaneme

$$V = \sqrt{\frac{2}{3}} \pi \int_{\mathcal{I}} r(4 - r^2) \, dr,$$

kde $\mathcal{I} \subset \mathbb{R}$ je dána nerovnostmi

$$r > 0, \quad r^2 < 4, \quad \text{tj.} \quad 0 < r < 2.$$

Tedy objem daného tělesa je

$$V = \sqrt{\frac{2}{3}} \pi \int_0^2 r(4 - r^2) \, dr = 4 \sqrt{\frac{2}{3}} \pi.$$

Sférické souřadnice. Pokud se v nerovnicích, které popisují množinu $M \subset \mathbb{R}^3$ vyskytují výrazy $x^2 + y^2 + z^2$, je někdy výhodné použít sférické souřadnice

$$\begin{aligned} x &= r \cos \vartheta \cos \varphi, & y &= r \cos \vartheta \sin \varphi, & z &= r \sin \vartheta, \\ r &> 0, & -\frac{1}{2}\pi &< \vartheta < \frac{1}{2}\pi, & 0 &< \varphi < 2\pi, \end{aligned} \tag{12}$$

protože v těchto souřadnicích je $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$. Jakobián substituce do sférických souřadnic je $J(r, \vartheta, \varphi) = r^2 \cos \vartheta$.

Zobecněné sférické souřadnice. Tyto souřadnice lze zobecnit podobně jako polární souřadnice v rovině a definovat substituci

$$\begin{aligned} x &= ar \cos \vartheta \cos \varphi, & y &= br \cos \vartheta \sin \varphi, & z &= cr \sin \vartheta, \\ r &> 0, & -\frac{1}{2}\pi &< \vartheta < \frac{1}{2}\pi, & 0 &< \varphi < 2\pi, \end{aligned} \tag{13}$$

jejíž jakobián je $J(r, \vartheta, \varphi) = abc r^2 \cos \vartheta$. V těchto souřadnicích platí $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = r^2$.

Poznámka: Často bývá výhodnější přejít k souřadnicím (12) nebo (13) tak, že postupně použijeme substituce (10) a (8) nebo (11) a (9).

V některých případech je vidět, že pro výpočet integrálu bude výhodná substituce $\mathbf{y} = \mathbf{y}(\mathbf{x})$. Ale věta o substituci je formulována pro její inverzní substituci $\mathbf{x} = \mathbf{x}(\mathbf{y})$. Mezi jakobiány těchto substitucí platí vztah $J(\mathbf{y})\widehat{J}(\mathbf{x}) = 1$, kde $J(\mathbf{y})$ je jakobián substituce

$\mathbf{x} = \mathbf{x}(\mathbf{y})$, který je dán vztahem (7), a $\widehat{J}(\mathbf{x})$ je jakobián substituce $\mathbf{y} = \mathbf{y}(\mathbf{x})$, který je definován jako

$$\widehat{J}(\mathbf{x}) = \frac{D(y_1, y_2, \dots, y_n)}{D(x_1, x_2, \dots, x_n)} = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial y_n}{\partial x_1} & \frac{\partial y_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial y_n}{\partial x_n} \end{pmatrix} (\mathbf{x}) = \frac{1}{J(\mathbf{y}(\mathbf{x}))}.$$

Proto stačí spočítat jakobián substituce $\mathbf{y} = \mathbf{y}(\mathbf{x})$. Ale nesmíte zapomenout, že jakobián ve větě o substituci je $J(\mathbf{y}) = (\widehat{J}(\mathbf{x}))^{-1}$.

Příklad. Najděte objem tělesa \mathcal{T} , které je dané nerovnostmi

$$x < yz < 2x, \quad y < xz < 3y, \quad z < xy < 4z. \quad (14)$$

ŘEŠENÍ: Z nerovností (14) plyne, že $x, y, z > 0$. Proto lze tyto nerovnice zapsat jako

$$1 < \frac{yz}{x} < 2, \quad 1 < \frac{xz}{y} < 3, \quad 1 < \frac{xy}{z} < 4.$$

Proto se přímo nabízí zavést nové proměnné

$$u = \frac{yz}{x}, \quad v = \frac{xz}{y}, \quad w = \frac{xy}{z}, \quad (15)$$

ve kterých je těleso \mathcal{T} popsáno nerovnostmi

$$1 < u < 2, \quad 1 < v < 3, \quad 1 < w < 4. \quad (16)$$

Objem tělesa \mathcal{T} je dán integrálem

$$V = \iiint_{\mathcal{T}} dx dy dz = \iiint_{\widehat{\mathcal{T}}} |J(u, v, w)| du dv dw,$$

kde \mathcal{T} je dáno nerovnostmi (14), $\widehat{\mathcal{T}}$ nerovnostmi (16) a

$$J(u, v, w) = \frac{D(x, y, z)}{D(u, v, w)}.$$

Ale protože máme máme substituci $u = u(x, y, z)$, $v = v(x, y, z)$, $w = w(x, y, z)$, museli bychom pro přímý výpočet jakobiánu $J(u, v, w)$ najít inverzní transformaci $x = x(u, v, w)$, $y = y(u, v, w)$, $z = z(u, v, w)$. Jiná možnost je spočítat jakobián $\widehat{J}(x, y, z)$ substituce (15), neboli

$$\widehat{J}(x, y, z) = \frac{D(u, v, w)}{D(x, y, z)} = \det \begin{pmatrix} -\frac{yz}{x^2} & \frac{z}{x} & \frac{y}{x} \\ \frac{z}{y} & -\frac{xz}{y^2} & \frac{x}{y} \\ \frac{y}{z} & \frac{x}{z} & -\frac{xy}{z^2} \end{pmatrix} = 4.$$

Tedy platí

$$J(u, v, w) = \frac{1}{\widehat{J}(x, y, z)} = \frac{1}{4}$$

a objem daného tělesa je $V = \frac{3}{2}$.