VEKTORSZÁMÍTÁS

1. VEKTORALGEBRA

1.1. A vektor szemléletes értelmezése

Azok a fizikai mennyiségek, melyeknek nagyságukon kívül irányuk is van, **vektorok**. (A vektorok absztrakt matematikai definíciójában döntő szerepe van az összeadásnak és a skalárral való szorzásnak. Az olyan halmazok elemeit nevezik vektoroknak, amelyek elemeire értelmezve vannak ezek a műveletek, és a műveletek lényeges szabályai megegyeznek az irányított egyenes szakaszok összeadásának és számmal való szorzásának főbb szabályaival.)

A vektort egyértelműen megadhatjuk a hosszával és az irányával; nem tekintünk különbözőnek két vektort, ha azok párhuzamos eltolással átvihetők egymásba.

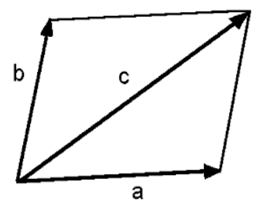
1.2. A vektor abszolút értéke

A vektor kezdő- és végpontjának távolságát a vektor **abszolút érték**ének (**hossz**ának, **nagyság**ának) nevezzük. Jelölése: $|\mathbf{a}|$ vagy a.

Ha a vektor hossza egységnyi, akkor a vektort **egységvektor**nak, ha nulla, akkor **nullvektor**nak mondjuk. Nullvektor csak egy van, de egységvektorból végtelen sok különböző van.

1.3. Vektorok összeadása

Két vektor összegét a paralelogramma-szabály definiálja:



Az összeadás invertálható művelet, inverz művelete a kivonás. Tehát ha

a + b = c, akkor (és csak akkor)

a = c – b.

1.4. Vektor szorzása skalárral

Az **a** vektornak λ számmal való szorzata **b** = λ **a** egy olyan vektor, melynek

nagysága $|\mathbf{b}| = |\lambda\mathbf{a}| = |\lambda||\mathbf{a}|$,

iránya pedig megegyezik az **a** vektor irányával, ha $\lambda>0$, és ellentétes, ha $\lambda<0$.

1.5. A skalárszorzat

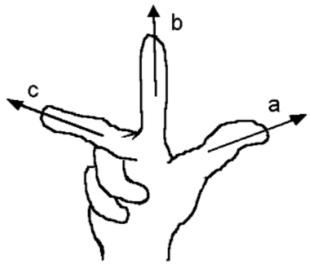
Két vektorhoz, **a**-hoz és **b**-hez rendeljünk hozzá egy számot (skalárt): a két vektor abszolút értékének és az általuk közbezárt szög koszinuszának szorzatát. Ezt a számot a két vektor **skaláris** (belső) **szorzat**ának nevezzük:

$\mathbf{a}\cdot\mathbf{b} = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\cos\varphi$, ahol φ a két vektor által bezárt szög.

Szokásos jelölések még (**a,b**) és (**a·b**) is.

1.6. Vektorszorzat

Két vektorhoz, **a**-hoz és **b**-hez rendeljünk hozzá egy **c** vektort, melynek nagysága a két vektor által meghatározott paralelogramma területe, iránya pedig merőleges az **a** és **b** vektorok által meghatározott síkra, úgy, hogy az **a, b** és **c** vektorok jobbrendszert alkossanak, azaz a **c** vektor végpontjából nézve az **a** vektort π-nél kisebb szögű pozitív (az óramutató járásával ellentétes) irányú forgatás vigye át a **b** vektor irányába. (Szemléletesebben: ha a jobb kéz hüvelykujja az **a**, mutatóujja a **b** vektor irányába mutat, akkor a középső ujj beállítható a **c** vektor irányába.)



Az így definiált **c** vektort az **a** és **b** vektor **vektoriális** (külső) **szorzat**ának nevezzük:

$\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b}$

Szokásos jelölés még [**a**,**b**] is.

A vektorszorzat abszolút értéke:

$|\mathbf{a}\times\mathbf{b}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}||\sin\varphi|$, ahol φ a két vektor által bezárt szög.

1.7. Vetület kifejezése skalárszorzattal; vektor felbontása adott vektorral párhuzamos és arra merőleges komponensekre

Az **a** vektor (merőleges) vetülete a **b** vektor irányára (a nagysága):

$a_b = |\mathbf{a}|\cos\varphi$, ami skalárszorzattal kifejezve

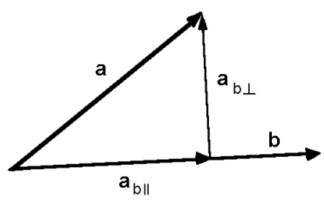
$a_b = (|\mathbf{a}||\mathbf{b}|\cos\varphi) / |\mathbf{b}| = \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} / |\mathbf{b}| = \mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_b$,

ahol bevezettük az $\mathbf{e}_b = \frac{\mathbf{b}}{|\mathbf{b}|}$ **b** irányú egységvektort.

Az **a** vektornak a **b** vektorral párhuzamos komponense, azaz az **a** vektor **b** irányú (vektor-)komponense a_b nagyságú és $\mathbf{e}_b$ irányú: $\mathbf{a}_{b\parallel} = a_b\, \mathbf{e}_b = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_b)\, \mathbf{e}_b$.

Az **a** vektor felbontható egy **b** irányú és egy **b**-re merőleges komponens összegére:

$\mathbf{a} = \mathbf{a}_{b\parallel} + \mathbf{a}_{b\perp}$, ahol tehát $\mathbf{a}_{b\parallel} = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{e}_b)\, \mathbf{e}_b$ és $\mathbf{a}_{b\perp} = \mathbf{a} - \mathbf{a}_{b\parallel}$.



A **b** vektorra merőleges $\mathbf{a}_{b\perp}$ komponens nagysága Pitagorasz-tétellel kifejezve:

$|\mathbf{a}_{b\perp}| = \sqrt{|\mathbf{a}|^2 - {a_b}^2} = |\mathbf{a}||\sin\varphi|$.

A következő azonosságokat írhatjuk fel még vetületekkel:

$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = a_b\, |\mathbf{b}| = \mathbf{a}_{b\parallel} \cdot \mathbf{b} = b_a\, |\mathbf{a}| = \mathbf{b}_{a\parallel} \cdot \mathbf{a}$

$|\mathbf{a}\times\mathbf{b}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}_{a\perp}| = |\mathbf{b}||\mathbf{a}_{b\perp}|$

1.8. A vektoralgebra fontosabb szabályai és azonosságai

Legyenek **a, b** és **c** tetszőleges vektorok, λ és μ tetszőleges skalárok.

$\lambda \mathbf{0} = \mathbf{0}$

$0\, \mathbf{a} = \mathbf{0}$

$1\, \mathbf{a} = \mathbf{a}$

$\lambda(\mu\mathbf{a}) = (\lambda\mu)\mathbf{a}$

$(\lambda+\mu)\mathbf{a} = \lambda\mathbf{a} + \mu\mathbf{a}$

$\mathbf{a} + \mathbf{0} = \mathbf{a}$	$\mathbf{a} \cdot \mathbf{0} = 0$	$\mathbf{a} \times \mathbf{0} = \mathbf{0}$
$\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}$ kommutatív	$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \mathbf{b} \cdot \mathbf{a}$ kommutatív	$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = -\,\mathbf{b} \times \mathbf{a}$ antikommutatív!
$\lambda\, (\mathbf{a} + \mathbf{b}) = \lambda\mathbf{a} + \lambda\mathbf{b}$	$(\lambda\mathbf{a}) \cdot \mathbf{b} = \lambda(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) = \mathbf{a} \cdot (\lambda\mathbf{b})$	$(\lambda\mathbf{a}) \times \mathbf{b} = \lambda(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) = \mathbf{a} \times (\lambda\mathbf{b})$
	$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0 \quad \leftrightarrow \quad \mathbf{a} \perp \mathbf{b}$	$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \mathbf{0} \quad \leftrightarrow \quad \mathbf{a} \parallel \mathbf{b}$
$(\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} = \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c})$ asszociatív	$\mathbf{a} \cdot \mathbf{a} = \lvert\mathbf{a}\rvert^2$	$\mathbf{a} \times \mathbf{a} = \mathbf{0}$

$\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} + \mathbf{a} \cdot \mathbf{c}$ disztributív

$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) = \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}$ disztributív

---

A hármas vektorszorzat kifejtési tétele:

$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})\, \mathbf{b} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})\, \mathbf{c}$

Végül megemlítjük az ún. vegyes szorzatot:

$\mathbf{abc} = \mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c}$,

melynek értéke -előjeltől eltekintve- a három vektor által kifeszített paralelepipedon térfogatával egyenlő.

1.9. Vektorok Descartes-féle koordinátái

Legyenek **i, j** és **k** ortonormált bázisvektorok, amelyek jobbrendszert alkotnak:

$|\mathbf{i}|^2 = |\mathbf{j}|^2 = |\mathbf{k}|^2 = 1$

$\mathbf{i} \times \mathbf{j} = \mathbf{k}$

Ekkor bármely **a** vektor egyértelműen felírható három merőleges komponens összegeként:

$\mathbf{a} = a_x\, \mathbf{i} + a_y\, \mathbf{j} + a_z\, \mathbf{k}$

Az a_x, a_y, a_z számokat az **a** vektor koordinátáinak nevezzük az **i, j, k** bázisvektorok által meghatározott jobbsodrású Descartes-féle (x,y,z) koordinátarendszerben.

1.10. Vektorok közötti műveletek Descartes-féle koordinátákban

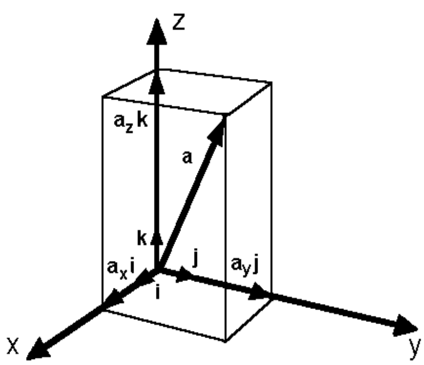
Összeadás: ha $\mathbf{c} = \mathbf{a} + \mathbf{b}$, akkor $c_x = a_x + b_x$, stb.*

Szorzás skalárral: ha $\mathbf{c} = \lambda\mathbf{a}$, akkor $c_x = \lambda a_x$, stb.*

Skalárszorzat: $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$

Vektorszorzat: ha $\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b}$, akkor $c_x = a_y b_z - a_z b_y$, stb.*

*Az összeadás, skalárral való szorzás és a vektoriális szorzat y koordinátáját az x koordináta kifejezéséből ciklikus permutációval kapjuk az x index helyett y-t, y helyett z-t és z helyett x-et írva. A z koordinátára vonatkozó kifejezéseket ismételt ciklikus permutációval kapjuk meg.



A vektorszorzatot az alábbi determináns kifejtésével is megkaphatjuk:

$$\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b} = \det \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

Vektor abszolút értéke:

$$|\mathbf{a}| = \sqrt{a_x{}^2 + a_y{}^2 + a_z{}^2}$$

A vektornak a koordinátatengelyekkel bezárt szögeinek koszinuszai, azaz a vektor iránykoszinuszai:

$$\cos\alpha = \frac{a_x}{|\mathbf{a}|}, \quad \cos\beta = \frac{a_y}{|\mathbf{a}|}, \quad \cos\gamma = \frac{a_z}{|\mathbf{a}|}$$

Az iránykoszinuszok egyben az **a** irányú $\mathbf{e}_a$ egységvektor koordinátái, ezért

$$\cos^2\alpha + \cos^2\beta + \cos^2\gamma = 1.$$

2. VEKTOR-SKALÁR FÜGGVÉNY

A vektor-skalár függvény független változója skalár, függő változója vektor.
Ilyen függvényekre a határérték, folytonosság, differenciálhatóság fogalma a valós függvényeknél tanultakhoz hasonlóan alkalmazható.

Az $\mathbf{a} = \mathbf{a}(t)$ függvény határértéke a $t = t_0$ pontban $\mathbf{a}_0$, vagyis

$\lim_{t\to t_0} \mathbf{a}(t) = \mathbf{a}_0$, ha tetszőleges $\varepsilon>0$ számhoz található olyan $\delta>0$, hogy

$|\mathbf{a}(t) - \mathbf{a}_0| < \varepsilon$, ha $|t - t_0| < \delta$.

Az $\mathbf{a} = \mathbf{a}(t)$ függvény a t_0 pontban folytonos, ha létezik határértéke, és az egyenlő a függvényértékkel:

$$\lim_{t\to t_0} \mathbf{a}(t) = \mathbf{a}(t_0).$$

A $t = t_0$ pontban az $\mathbf{a} = \mathbf{a}(t)$ függvény differenciálható, ha létezik a

$\frac{\Delta \mathbf{a}}{\Delta t} = \frac{\mathbf{a}(t)-\mathbf{a}(t_0)}{t-t_0}$ differenciahányados határértéke $t = t_0$-ban. Ezt a határértéket az $\mathbf{a}(t)$ függvény t_0-beli **differenciálhányados**ának, **derivált**jának nevezzük. Jelölése:

$$\dot{\mathbf{a}}(t_0) = \left.\frac{d\mathbf{a}}{dt}\right|_{t=t_0} \equiv \lim_{\Delta t\to 0} \frac{\Delta \mathbf{a}}{\Delta t} = \lim_{t\to t_0} \frac{\mathbf{a}(t)-\mathbf{a}(t_0)}{t-t_0}$$

A differenciálhányadost minden pontban képezve kapunk egy újabb vektor-skalár függvényt, a derivált függvényt:

$$\dot{\mathbf{a}} = \dot{\mathbf{a}}(t)\ .$$

Ha ez a függvény is differenciálható, akkor deriváltját az $\mathbf{a}(t)$ függvény második differenciálhányadosának nevezzük:

$$\ddot{\mathbf{a}}(t) = \frac{d^2\mathbf{a}(t)}{dt^2} = \frac{d\dot{\mathbf{a}}(t)}{dt}$$

Hasonló módon definiálhatjuk a magasabbrendű deriváltakat.

A skalár-skalár függvények differenciálási szabályaival analóg összefüggések állnak fenn vektor-skalár függvényekre is. Ha λ(t) differenciálható skalár-skalár függvény, **a**(t) és **b**(t) differenciálható vektor-skalár függvények, akkor az alábbi differenciálási szabályok alkalmazhatók:

Összeg differenciálása:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{dt}}[\mathbf{a}(\mathrm{t})+\mathbf{b}(\mathrm{t})]=\frac{\mathrm{d}\mathbf{a}}{\mathrm{dt}}+\frac{\mathrm{d}\mathbf{b}}{\mathrm{dt}}$$

Szorzat differenciálása:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{dt}}[\lambda(\mathrm{t})\mathbf{a}(\mathrm{t})]=\frac{\mathrm{d}\lambda}{\mathrm{dt}}\mathbf{a}+\lambda\frac{\mathrm{d}\mathbf{a}}{\mathrm{dt}}$$

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{dt}}[\mathbf{a}(\mathrm{t})\cdot\mathbf{b}(\mathrm{t})]=\frac{\mathrm{d}\mathbf{a}}{\mathrm{dt}}\cdot\mathbf{b}+\mathbf{a}\cdot\frac{\mathrm{d}\mathbf{b}}{\mathrm{dt}}$$

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{dt}}[\mathbf{a}(\mathrm{t})\times\mathbf{b}(\mathrm{t})]=\frac{\mathrm{d}\mathbf{a}}{\mathrm{dt}}\times\mathbf{b}+\mathbf{a}\times\frac{\mathrm{d}\mathbf{b}}{\mathrm{dt}}$$

Közvetett függvény differenciálása:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{dt}}\mathbf{a}\big(\lambda(\mathrm{t})\big)=\frac{\mathrm{d}\mathbf{a}}{\mathrm{d}\lambda}\cdot\frac{\mathrm{d}\lambda}{\mathrm{dt}}$$

Ha az **a**(t) vektorokat közös kezdőpontból mérjük fel, akkor a vektorok végpontjai egy **térgörbét** írnak le, miközben a *t* változó értéke végigfut egy intervallumon; az $\dot{\mathbf{a}}(t)$ derivált vektor pedig a térgörbe érintőjének irányába mutat.

Ha az **a**(t) vektor egységvektor, akkor a térgörbe egy gömbfelületen lesz rajta, és az $\dot{\mathbf{a}}(t)$ derivált vektor merőleges lesz az **a**(t)-re. Ezt a következőképpen láthatjuk be:

a(t)·**a**(t) = $|\mathbf{a}(\mathrm{t})|^2$, mindkét oldalt deriválva

$$\frac{d}{dt}[\mathbf{a}(\mathrm{t})\cdot\mathbf{a}(\mathrm{t})]=2\mathbf{a}(\mathrm{t})\cdot\dot{\mathbf{a}}(\mathrm{t})=\frac{d}{dt}|\mathbf{a}(\mathrm{t})|^2=\frac{d}{dt}\{1\}=0\ ,$$

tehát mivel **a**(t) és $\dot{\mathbf{a}}(t)$ skalárszorzata zérus, a két vektor merőleges egymásra.

2.1. Vektor-skalár függvény Descartes-féle koordinátákban

Rögzített Descartes-féle koordinátarendszerben a vektort megadhatjuk koordinátáival, ezért az **a** = **a**(t) függvény három skalár-skalár függvénnyel egyenértékű:

$a_x = a_x(t)$, $a_y = a_y(t)$, $a_z = a_z(t)$.

Ezek az egyenletek az **a** = **a**(t) függvény által meghatározott térgörbe paraméteres egyenletei. Ha a *t* paramétert valamelyik egyenletből kifejezzük és behelyettesítjük a másik kettőbe, kapjuk a térgörbe egyenletét

$f(a_x,a_y,a_z) = 0$, $g(a_x,a_y,a_z) = 0$ alakban.

A vektor-skalár függvények tulajdonságai megfogalmazhatók a koordinátáik segítségével is. Így pl. bebizonyítható, hogy az **a** = **a**(t) függvény akkor és csak akkor differenciálható, ha az $a_x(t)$, $a_y(t)$, $a_z(t)$ koordináták mindegyike differenciálható, és ekkor fennáll az

$\dot{\mathbf{a}}(\mathrm{t})=\dot{\mathrm{a}}_{\mathrm{x}}(\mathrm{t})\mathbf{i}+\dot{\mathrm{a}}_{\mathrm{y}}(\mathrm{t})\mathbf{j}+\dot{\mathrm{a}}_{\mathrm{z}}(\mathrm{t})\mathbf{k}$ összefüggés.

Hasonló összefüggés áll fenn magasabb rendű deriváltakra.

3. SKALÁR- ÉS VEKTORTEREK

A fizikában gyakran előfordul, hogy egyes mennyiségek értéke függ a helytől. Mivel a helyet a helyvektorral adhatjuk meg, így ezeknek a mennyiségeknek a helyfüggését olyan függvények írják le, melyeknek független változója vektor.

Azokat a függvényeket, melyeknek független változója vektor, függő változója pedig skalár, **skalár-vektor függvények**nek vagy **skalárterek**nek nevezzük. Azokat a függvényeket pedig, melyeknek mindkét változója vektor, **vektor-vektor függvények**nek vagy **vektorterek**nek nevezzük.

Az ilyen típusú függvényekre hasonló módon értelmezhetjük a határérték és a folytonosság fogalmát, mint a vektor-skalár függvényekre. A képletek alakilag változatlanok maradnak, csak a független vektor változót kell az ott szereplő *t* helyébe írni, a függő változó helyébe pedig a megfelelő skalár vagy vektor függő változót, attól függően, hogy skalár- vagy vektortérről van szó. A differenciálhányados fogalmát azonban nem lehet közvetlenül a vektor-skalár függvény differenciálhányadosának mintájára értelmezni, hiszen a független változó jelen esetben vektor, mellyel osztani nem lehet.

3.1. Skalártér szintfelületei

Legyen

$\varphi = \varphi(\mathbf{r})$

egy skalártér. Mivel az **r** vektort kifejezhetjük x, y, z Descartes-féle koordinátáival:

$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}$,

ezért a skalárteret egy háromváltozós függvénnyel is leírhatjuk:

$\varphi = \varphi(x,y,z)$.

A skalártér szemléltetésére bevezethetjük a **szintfelületek** (nívófelületek) fogalmát. A szintfelületek azon **r** pontok mértani helyei, amelyekre a függvény értéke állandó. A szintfelületek egyenlete Descartes-féle koordinátákban:

$\varphi = \varphi(x,y,z) = \varphi_1 = \text{konst.}$

Különböző φ_1 értékekhez különböző szintfelületek tartoznak, így a $\varphi = \varphi(\mathbf{r})$ skalártérhez egyparaméteres szintfelület-sereg tartozik, paraméternek tekinthetjük a φ_1 értéket.

A hőmérséklet, a nyomás, ill. a potenciál térbeli eloszlását leíró skalárterek szintfelületeit izoterma, izobár, ill. ekvipotenciális felületeknek nevezzük.

3.2. Iránymenti derivált és gradiens

A közönséges derivált a függő változó változási sebességét jelenti. Skalárterek esetén bevezetjük az **iránymenti derivált** fogalmát. Legyen **e** egy egységvektor. A $\varphi = \varphi(\mathbf{r}) = \varphi(x,y,z)$ skalártér **e** irányú iránymenti deriváltjának az $\mathbf{r}_0$ pontban az ehhez az irányhoz tartozó függvényérték-változási sebességet nevezzük:

$$\left.\frac{d\varphi}{ds_{\mathbf{e}}}\right|_{\mathbf{r}_0} = \lim_{\Delta s\to 0}\frac{\varphi(\mathbf{r}_0+\Delta s\mathbf{e})}{\Delta s} \quad .$$

Látható, hogy ez a derivált egyenlő a $\hat{\varphi}$: s → φ($\mathbf{r}_0$ + s**e**) függvénynek *s* szerinti közönséges deriváltjával az *s=0* pontban:

$$\left.\frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{ds}_\mathbf{e}}\right|_{\mathbf{r}_0} = \left.\frac{\mathrm{d}\varphi(\mathbf{r}_0 + \mathrm{s}\mathbf{e})}{ds}\right|_{s=0}$$

Az iránymenti derivált segítségével szemléletesen definiálhatjuk a **gradiens** fogalmát. Képezzük az $\mathbf{r}_0$ pontban az összes iránymenti deriváltat, majd keressük meg azt az $\mathbf{e}_0$ egységvektort, amelyhez tartozó iránymenti derivált a legnagyobb. Az $\mathbf{r}_0$ pontban a gradiens vektor abszolút értéke egyenlő a legnagyobb iránymenti deriválttal, iránya pedig az $\mathbf{e}_0$ irányával megegyező. A gradiens abszolút értéke tehát az adott pontbeli legnagyobb függvényérték-változási sebességet jelenti, iránya pedig a leggyorsabb növekedés irányába mutat.

A gradiens vektor definiálása történhet más módon, a közönséges derivált mintájára is. Ehhez azonban nem használható a differenciahányados alak, mivel vektor nem kerülhet a nevezőbe. Viszont a nevezővel átszorozva a következőképpen definiálható egy skalár-skalár függvény deriváltja: az y=y(x) függvény deriváltja az x_0 pontban y', ha y megváltozása

$$\Delta y = y'(x_0)\,\Delta x + \varepsilon(x_0,\Delta x)\,\Delta x$$

alakban felírható, ahol

$$\lim_{\Delta x\to 0} \varepsilon(x_0, \Delta x) = 0 \ .$$

Ennek mintájára egy φ = φ(**r**) skalár-vektor függvény deriváltja az $\mathbf{r}_0$ pontban a $\boldsymbol{\Phi}$ = **grad**φ vektor, ha

$$\Delta\varphi = \mathbf{grad}\varphi \cdot \Delta\mathbf{r} + \boldsymbol{\varepsilon}(\mathbf{r}_0,\Delta\mathbf{r}) \cdot \Delta\mathbf{r}$$

alakban felírható, ahol

$$\lim_{\Delta\mathbf{r}\to 0} \boldsymbol{\varepsilon}(\mathbf{r}_0, \Delta\mathbf{r}) = \mathbf{0} \ .$$

3.3. Iránymenti derivált és gradiens Descartes-féle koordinátákban

Legyenek az **e** egységvektor koordinátái e_x, e_y, e_z, az $\mathbf{r}_0$ ponté pedig x_0, y_0, z_0. Akkor az iránymenti derivált a közvetett függvényre vonatkozó differenciálási szabály felhasználásával:

$$\left.\frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{ds}_\mathbf{e}}\right|_{\mathbf{r}_0} = \left.\frac{\mathrm{d}\varphi(\mathbf{r}_0 + \mathrm{s}\mathbf{e})}{ds}\right|_{s=0} = \left.\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{ds}}\varphi\big(\mathrm{x}_0 + \mathrm{se}_\mathrm{x}, \mathrm{y} + \mathrm{se}_\mathrm{y}, \mathrm{z}_0 + \mathrm{se}_\mathrm{z}\big)\right|_{\mathrm{s}=0} =$$

$$= \left.\frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{x}}\right|_{\mathbf{r}_0} \cdot \mathrm{e}_\mathrm{x} + \left.\frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{y}}\right|_{\mathbf{r}_0} \cdot \mathrm{e}_\mathrm{y} + \left.\frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{z}}\right|_{\mathbf{r}_0} \cdot \mathrm{e}_\mathrm{z} \ ,$$

ami az **e** vektor skalárszorzata a $\left(\frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{x}}, \frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{y}}, \frac{\partial\varphi}{\partial\mathrm{z}}\right)$ vektorral. Az utóbbi éppen a gradiens vektor Descartes-féle koordinátákban kifejezve:

$$\mathbf{grad}\varphi = \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{d}\mathbf{r}} = \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{dx}}\mathbf{i} + \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{dy}}\mathbf{j} + \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{dz}}\mathbf{k} \ , \quad \text{amivel tehát}$$

$$\left.\frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{ds}_\mathbf{e}}\right|_{\mathbf{r}_0} = \mathbf{grad}\varphi|_{\mathbf{r}_0} \cdot \mathbf{e} = \left|\mathbf{grad}\varphi|_{\mathbf{r}_0}\right| \cos\alpha \ ,$$

ahol α a **grad**φ és az **e** vektorok által bezárt szög. Az utóbbi alakból az is látható, hogy az iránymenti derivált maximuma éppen **grad**φ (cosα=1). Másrészt –**grad**φ éppen a leggyorsabb csökkenés irányába mutat (cosα=–1). Ha viszont **grad**φ és **e** merőlegesek egymásra (cosα=0), az iránymenti derivált zérus, azaz a **grad**φ merőleges a φ=φ(**r**) skalártér szintfelületeire.

3.4. A vektortér vektorvonalai

Legyen

a = **a**(**r**)

egy vektortér. Az **a** vektor koordinátáival kifejezhető, ezért az $\mathbf{a} = \mathbf{a}(\mathbf{r})$ vektortér egyenértékűen megadható az

$a_x = a_x(\mathbf{r}) = a_x(x,y,z)$

$a_y = a_y(\mathbf{r}) = a_y(x,y,z)$

$a_z = a_z(\mathbf{r}) = a_z(x,y,z)$

három skalártérrel, ill. három darab háromváltozós függvénnyel.

A vektortér szemléltetésére bevezetjük a **vektorvonalak** fogalmát. A vektorvonalak érintője bármely pontban egyező irányú az ahhoz a ponthoz tartozó függvényérték irányával.

A fizikában előforduló két legfontosabb vektortér: az erőtér és az áramlási tér – az **a** vektor ekkor a térerősséget, ill. az áramló folyadék sebességét jelenti. Az erőtér vektorvonalait erővonalaknak, az áramlási tér vektorvonalait áramvonalaknak nevezzük.

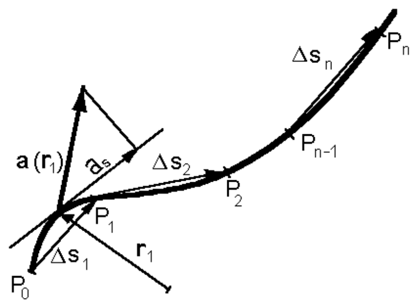
Szokás a vektortér függő változójának $|\boldsymbol{a}|$ abszolút értékét a vektorvonalak sűrűségével jellemezni oly módon, hogy a vektorvonalakra merőleges egységnyi felületen éppen annyi vektorvonal haladjon át, amennyi a függő változó abszolút értéke (ld. később a fluxust).

3.5. Vektorterek integráljai

3.5.1. Vonalintegrál

Legyen *g* egy irányított térgörbe, **a** = **a**(**r**) pedig egy vektortér. Osszuk fel a *g* görbét *n* részre, az osztópontok legyenek $P_0, P_1, \ldots, P_n$. Jelöljük a $\overrightarrow{P_{i-1}P_i}$ vektort $\Delta\mathbf{s}_i$ -vel, a $P_{i-1}P_i$ görbeív valamely közbenső pontjának helyvektorát $\mathbf{r}_i$-vel. Képezzük a

$$\sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \cdot \Delta\mathbf{s}_i$$



integrálközelítő összeget. Ennek az összegnek a "végtelenül finomodó beosztásra vonatkozó határértéke" a **vonalintegrál**:

$$\lim_{\Delta\mathbf{s}_i \to 0} \sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \cdot \Delta\mathbf{s}_i = \int_g \mathbf{a}(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{dr} = \int_g a_s \, ds \, ,$$

ahol ds jelöli az ívhosszelemet, a_s pedig az **a** vektornak a görbe érintője irányába eső vetületét.

Descartes-féle koordinátarendszerben a vonalintegrál egy közönséges egyváltozós határozott integrállá alakítható át. Legyen adott a *g* görbe paraméteres alakban (a paraméter lehet pl. az ívhossz vagy az idő):

$x = x(\tau)$, $y = y(\tau)$, $z = z(\tau)$, $\tau_1 \le \tau \le \tau_2$

Ekkor a vonalintegrál a következőképpen alakítható át:

$$\int_g \mathbf{a}(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{dr} = \int_g (a_x dx + a_y dy + a_z dz) = \int_{\tau_1}^{\tau_2} \left\{ a_x [x(\tau), y(\tau), z(\tau)] \frac{dx(\tau)}{d\tau} + \right.$$

$$\left. a_y [x(\tau), y(\tau), z(\tau)] \frac{dy(\tau)}{d\tau} + a_z [x(\tau), y(\tau), z(\tau)] \frac{dz(\tau)}{d\tau} \right\} d\tau \; .$$

3.5.2. Felületi integrál

Legyen *A* egy felület, **a** = **a**(**r**) pedig egy vektortér. Osszuk be az *A* felületet *n* részre, a részek területei: ΔA_1, ΔA_2,…, ΔA_n. Mindegyik részfelületen válasszunk ki egy pontot, melyek helyvektorai: $\mathbf{r}_1$, $\mathbf{r}_2$,…, $\mathbf{r}_n$. A felület normálisa az **r** pontban legyen **n**(**r**). Képezzük a

$$\sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \cdot \mathbf{n}(\mathbf{r}_i) \Delta A_i$$

integrálközelítő összeget. Ennek az összegnek a "végtelenül finomodó beosztásra vonatkozó határértéke" a **felületi integrál**:

$$\lim_{\Delta A_i \to 0} \sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \cdot \mathbf{n}(\mathbf{r}_i) \Delta A_i = \int_A \mathbf{a}(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{dA} = \int_A a_n dA \equiv \Phi_a , \qquad \text{ahol}$$

$$a_n = \mathbf{a}(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{n}(\mathbf{r})$$

az **a** vektor normális irányú komponense. Az $\mathbf{a}(\mathbf{r})$ vektortérnek az *A* felületre vett felületi integrálját az **a** **fluxusának** nevezzük. A vektorvonalak sűrűségének szokásos megválasztása esetén a fluxus éppen egyenlő az *A* felületen áthaladó vektorvonalak számával.

Ha a felület normálvektorának **n** helyett –**n**-et választjuk, akkor a felületi integrál előjelet vált. Bizonyos speciális esetekben az egyik irány kitüntetett irány:

1./ zárt felület esetében mindig a "külső" (kifelé mutató) normálist választjuk;

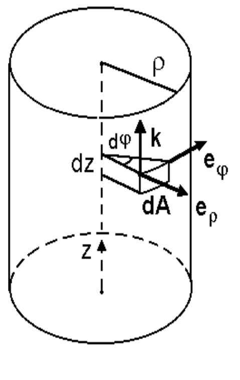
2./ ha a felületet egy irányított zárt görbe határolja, akkor a felület normálisát úgy választjuk meg, hogy az a görbe körüljárási irányával jobbcsavart alkosson.

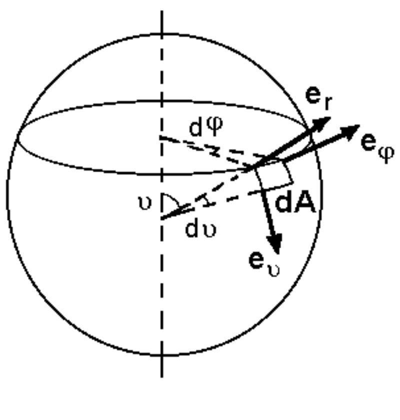
Lerögzítve a felület normálisának irányát, a felületen a zárt görbéket mindig olyan körüljárással vesszük fel, hogy a normális iránya azzal jobbcsavart alkosson.

Ezek a konvenciók különösen olyan azonosságok alkalmazásánál fontosak, ahol egyidejűleg többféle integrál fordul elő (ld. később Gauss-Osztrogradszkij-tétel, Stokes-tétel).

A felületi integrál általában kétszeres integrállal számítható ki. Az integrál kiszámításához szükséges, hogy a ***dA*** felületelemet a koordinátákkal és a koordináta-differenciálokkal fejezzük ki.

Henger-, ill. gömbfelület esetében a ***dA*** felületelemet célszerű úgy megválasztani, hogy élei az $\mathbf{e}_\varphi$, **k**, ill. az $\mathbf{e}_\varphi$, $\mathbf{e}_\upsilon$ bázisvektorok irányába mutassanak.





$dA = \rho \, d\varphi \, dz$ $\qquad$ $dA = r^2 \sin\upsilon \, d\upsilon \, d\varphi$

3.5.3. Vektorértékű vonal- és felületi integrál

Ha a vonalintegrál integrálközelítő összegében a skaláris szorzást vektoriális szorzásra cseréljük ki, akkor a

$$\sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \times \Delta\mathbf{s}_i$$

integrálközelítő összeget kapjuk, melynek határértéke az

$$\int_g \mathbf{a} \times \mathbf{dr}$$

vektorértékű vonalintegrál.

Hasonlóan a

$$\sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i) \times \mathbf{n}(\mathbf{r}_i)\Delta A_i$$

integrálközelítő összeg határértéke az

$$\int_A \mathbf{a} \times \mathbf{dA}$$

vektorértékű felületi integrál.

3.5.4. Vektortér térfogati integrálja

Legyen **a** = **a**(**r**) egy vektortér, *V* pedig a tér egy tartománya. Osszuk be a *V* tartományt *n* részre, melyek térfogatai: ΔV_1, ΔV_2,…, ΔV_n. Minden résztartományból válasszunk ki egy pontot, melyek helyvektorai: $\mathbf{r}_1$, $\mathbf{r}_2$,…, $\mathbf{r}_n$. Képezzük a

$$\sum_{i=1}^{n} \mathbf{a}(\mathbf{r}_i)\Delta V_i$$

integrálközelítő összeget. Ennek az összegnek a "végtelenül finomodó beosztásra vonatkozó határértéke" a

$$\int_V \mathbf{a}(\mathbf{r})dV$$

térfogati integrál.

Henger, ill. gömb esetén célszerű a *dV* térfogatelemet téglatestnek választani, melynek élei a henger-, ill. polárkoordináta-rendszer bázisvektorai irányába mutatnak; ekkor:

hengernél: $dV = dA\, d\rho = \rho\, d\rho\, d\varphi\, dz$,

gömbnél: $dV = dA\, dr = r^2 \sin\upsilon\, dr\, d\upsilon\, d\varphi$.

3.5.5. Az integrálok tulajdonságai

A fentebb tárgyalt integrálokra is érvényesek a közönséges integrálszámítás fontosabb szabályai:

a) összeg tagonként integrálható;

b) konstans az integráljel elé kiemelhető;

c) egymásba nem nyúló tartományok (intervallumok, felületek) egyesítésére vett integrál egyenlő a résztartományokra vett integrálok összegével.

3.6. Rotáció

Legyen **a**(**r**) egy vektortér, *S* pedig egy az **r** ponton átmenő sík, melynek normálvektora **n**. Az *S* síkon vegyünk fel egy irányított zárt *g* görbét úgy, hogy az **r** pont a görbe belsejébe essen. Az

$$\frac{1}{\Delta A}\oint_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr}$$

mennyiség határértékét, miközben a (rögzített) *S* síkban lévő *g* görbe a (rögzített) **r** pontra zsugorodik, jelöljük b_n-nel:

$$b_n = \lim_{\Delta A\to 0}\frac{1}{\Delta A}\oint_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr},$$

ahol ΔA jelöli a *g* görbe által körülzárt területet. Az **r** pontot továbbra is rögzítve, de az *S* síkot (így az **n** normálvektort is) változtatva, minden **n**-hez kapunk egy b_n értéket. Kimutatható, hogy az így kapott b_n értékek egy vektornak az **n** irányú komponensei; ezt a vektort az **a** vektor **rotáció**jának nevezzük az **r** pontban:

$$(\mathbf{rot a})\cdot\mathbf{n} = (\mathbf{rot a})_n = \mathrm{rot}_n\mathbf{a} = \lim_{\Delta A\to 0}\frac{1}{\Delta A}\oint_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr}$$

Kimutatható, hogy Descartes-koordinátákban

$$\mathrm{rot}_x\mathbf{a} = \frac{\partial a_z}{\partial y} - \frac{\partial a_y}{\partial z}$$

A másik két koordinátát ciklikus permutációval kapjuk:

$$\mathrm{rot}_y\mathbf{a} = \frac{\partial a_x}{\partial z} - \frac{\partial a_z}{\partial x}$$

$$\mathrm{rot}_z\mathbf{a} = \frac{\partial a_y}{\partial x} - \frac{\partial a_x}{\partial y}$$

A $\oint_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr}$ mennyiséget a vektortérnek a *g* görbén vett **cirkuláció**jának nevezik. Ez a mennyiség a vektortér vektorvonalainak csavarodásával függ össze. A cirkulációnak és a bezárt felületnek a hányadosát, ami a rotáció definíciójában szerepel, átlagos felületi örvénysűrűségnek nevezik. Ha az **a** vektortér áramlási tér, akkor a rotáció az áramlás forgó, örvénylő jellegével függ össze.

3.7. Divergencia

Az **a**(**r**) vektortér fluxusa egy zárt *A* felületen megadja az *A* felület belsejéből kijövő vektorvonalak számát (ez természetesen úgy értendő, hogy a felületbe bemenő vektorvonalak negatív előjellel jönnek számításba). Ezt a mennyiséget az **a** vektortér **forrás**ának nevezzük az *A* felület által körülzárt ΔV térfogatú tartományban. Ha **a** az egységnyi sűrűségű inkompresszibilis folyadék sebessége, akkor az **a** forrása számértékben egyenlő a ΔV térfogatból időegység alatt kiáramló folyadék térfogatával - ez indokolja a "forrás" elnevezést.

A forrásnak és a térfogatnak a hányadosát **átlagos forrássűrűség**nek nevezzük. Az átlagos forrássűrűség határértékét, amint a ΔV térfogat egy (rögzített) **r** pontra zsugorodik, az **a** vektortér **r** pontbeli **forrássűrűség**ének vagy **divergenciá**jának nevezzük:

$$\mathrm{div}\mathbf{a} = \lim_{\Delta V \to 0} \frac{1}{\Delta V} \int_A \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA}$$

Kimutatható, hogy Descartes-koordinátákban

$$\mathrm{div}\mathbf{a} = \frac{\partial a_x}{\partial x} + \frac{\partial a_y}{\partial y} + \frac{\partial a_z}{\partial z}.$$

Integrál-átalakító tételek

3.8. Stokes-tétel

A zárt görbe menti és a felületi integrálok között állapít meg összefüggést Stokes tétele (rotáció-tétel):

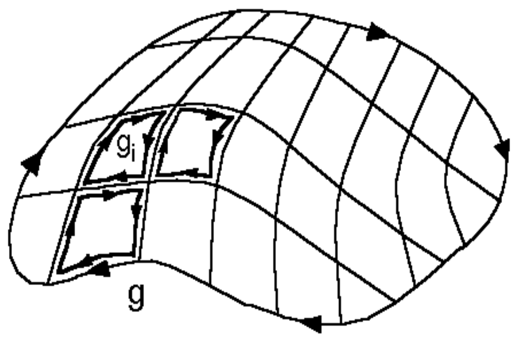
$$\oint_g \mathbf{a} \cdot \mathbf{dr} = \int_A \mathbf{rot a} \cdot \mathbf{dA}$$

ahol *A* a *g* irányított zárt görbe által határolt felület.

A Stokes-tétel bizonyítása a következő gondolatmeneten alapul: osszuk be az *A* felületet olyan kis felületrészekre, amelyeken az átlagos felületi örvénysűrűség már jól megközelíti a rotáció értékét, azaz

$$\Delta A_i \,\mathrm{rot}_{n_i} \mathbf{a} \approx \oint_{g_i} \mathbf{a} \cdot \mathrm{d}\mathbf{r}$$

ahol g_i az i-edik részfelületet, a ΔA_i területű, $\mathbf{n}_i$ normálisú felületet határoló zárt görbe.



Összegezve:

$$\sum_{i=1}^{n} \Delta A_i \,\mathrm{rot}_{n_i} \mathbf{a} \approx \sum_{i=1}^{n} \oint_{g_i} \mathbf{a} \cdot \mathrm{d}\mathbf{r} \qquad (\blacklozenge)$$

Figyeljük meg, hogy a görbe menti integráloknál a "belső" szakaszok járulékai két szomszédos görbénél szerepelnek ellentétes előjellel (ábra), ezért az összegezésnél kiesnek. Marad tehát

$$\sum_{i=1}^{n} \oint_{g_i} \mathbf{a} \cdot \mathbf{dr} = \oint_g \mathbf{a} \cdot \mathbf{dr}$$

míg (♦) bal oldalán a $\int_A \mathbf{rot a} \cdot \mathbf{dA}$ integrál közelítő összege szerepel, így a (♦) összefüggésből határértékben következik a Stokes-tétel.

3.9. Vektortér örvénymentességének feltételei

Örvénymentesnek nevezzük az **a** vektorteret, ha rotációja nulla. Az örvénymentes vektorterek főbb sajátosságai:

a./ **rota** = **0** .

b./ A vektortér egy φ **skalárpotenciál**ból származtatható: **a** = **grad**φ .

c./ A vektortér vonalintegrálja minden olyan görbére egyenlő, melyek kezdő- és végpontja megegyezik; azaz a vonalintegrál független az úttól, csak a kezdő- és végponttól függ.

d./ A vektortérnek bármely zárt görbére vett vonalintegrálja nulla.

Ha a vektortér a fenti tulajdonságok bármelyikével rendelkezik, akkor rendelkezik a többivel is. Az a./ és d./ tulajdonságok egyenértékűségét a Stokes-tételből közvetlenül láthatjuk. A c./ tulajdonságot a következőképpen láthatjuk be: Legyen g_1 és g_2 két olyan görbe, amelynek kezdőpontja P_1, végpontja P_2. A g_2 görbe irányítását megfordítva egy g zárt görbét kapunk, amelyre:

$$\oint_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr} = \oint_{g_1} \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr} - \oint_{g_2} \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr}$$

Ezért d./-ből következik c./ és viszont.

Végül tegyük fel, hogy

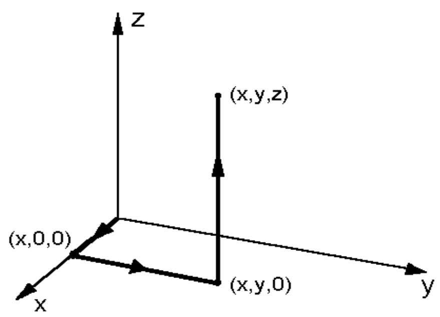
rota = **0**, azaz $\dfrac{\partial a_z}{\partial y} = \dfrac{\partial a_y}{\partial z}$, stb.

Jelöljük $\varphi(\mathbf{r})$-rel az alábbi módon definiált skalárteret:

$$\varphi(x,y,z) = \int_0^x a_x(x,0,0)\,dx + \int_0^y a_y(x,y,0)\,dy + \int_0^z a_z(x,y,z)\,dz, \quad \text{azaz}$$

$$\varphi(\mathbf{r}) = \int_g \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr}$$

ahol g egy koordinátatengelyekkel párhuzamos élekből álló töröttvonal, melynek kezdőpontja az origó, végpontja az (x,y,z) pont.



Bebizonyítható, hogy ha **rota** = **0**, akkor **grad**φ = **a**, azaz az a./ sajátságból következik a b./ sajátság; ugyanakkor b./-ből is következik a./, mert

rot(**grad**φ) = 0 bármely φ(**r**) -re.

A c./ tulajdonság miatt

$$\varphi = \int_{g_1} \mathbf{a}\cdot\mathbf{dr},$$

ahol g_1 az origóban kezdődő és az **r** pontban végződő tetszőleges görbe. Ha φ_0 kielégíti az **a** = **grad**φ_0 egyenletet, akkor minden olyan φ skalártér is kielégíti, amelyik a φ_0(**r**) -től csak konstansban tér el ($\varphi = \varphi_0 + c$), mert

gradφ = **grad**(φ_0+c) = **grad**φ_0 + **grad**c = **grad**φ_0 = **a** .

Adott örvénymentes térhez tehát a potenciált csak egy önkényesen választható additív állandó erejéig határozhatjuk meg, emiatt a *g* görbéről szükségtelen kikötni, hogy az origóban kezdődjön.

3.10. Gauss-Osztrogradszkij-tétel

A zárt felületi és térfogati integrálok között állapít meg összefüggést a Gauss-Osztrogradszkij-tétel (Gauss-tétel, divergencia-tétel):

$$\int_A \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA} = \int_V \mathrm{div}\mathbf{a}\ \mathrm{dV}$$

ahol *A* a *V* térfogatot határoló zárt felület.

A Gauss-tétel bizonyítása teljesen analóg a Stokes-tételével. A *V* térfogatot kis részekre osztva, a divergencia definíciójából kapjuk, hogy közelítőleg

$$\int_{A_i} \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA}_i \approx \Delta V_i \mathrm{div}\mathbf{a} \qquad i = 1,...,n$$

ahol A_i a ΔV_i térfogatot határoló zárt felület. Összegezésnél a "belső" felületek járulékai eltűnnek, és határértékben adódik a Gauss-tétel.

3.11. Vektortér forrásmentességének feltétele

A forrásmentes vektorterek főbb sajátságai:

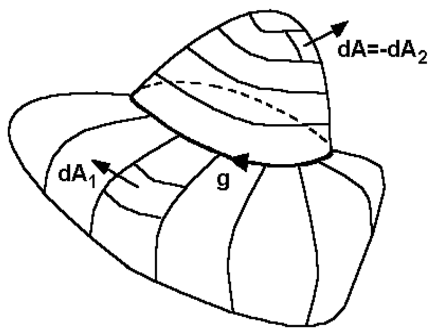
a./ div**a** = 0

b./ A vektortér **vektorpotenciál**ból származtatható, azaz van olyan **b** vektortér, amelyre **rotb** = **a**

c./ A vektortér felületi integrálja egyenlő az olyan felületekre, amelyeket ugyanaz a *g* irányított zárt görbe határol.

d./ A vektortér fluxusa bármely zárt felületen zérus.

A fenti tulajdonságok bármelyikéből következik a többi. Az a./ és d./ tulajdonságok egyenértékűsége közvetlenül jön a Gauss-tételből. A c./ és d./ tulajdonságok egyenértékűségét könnyen beláthatjuk, ha a *g* zárt görbére két felületet fektetünk rá. Az A_2 felület irányítását megfordítva egy zárt *A* felületet kapunk, amelyre



$$\int_A \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA} = \int_{A_1} \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA}_1 - \int_{A_2} \mathbf{a} \cdot \mathbf{dA}_2$$

A vektorpotenciálból származtatott vektortér forrásmentes, mert div(**rotb**) bármely **b**(**r**) vektortér esetén zérus. A tétel fordítottjának igazolása és adott forrásmentes vektortérhez tartozó vektorpotenciál megkonstruálása bonyolultabb, ezért ezzel itt nem foglalkozunk.

3.12. Nabla-operátor. Magasabbrendű deriváltak.
Vektoranalitikai azonosságok

A skalár- és vektorterek differenciálásával kapcsolatban szokás bevezetni a nabla-operátort:

$$\nabla = \mathbf{i}\frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j}\frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k}\frac{\partial}{\partial z}$$

A nabla egy vektoroperátor, amelyet szorozhatunk jobbról skalár- vagy vektortérrel. Ezzel a jelöléssel könnyen megjegyezhetővé válnak a vektoranalitikai azonosságok, mert a vektoroknál tanult szorzás szabályai általában érvényesek maradnak olyan szorzatban, amelynek első tényezője a ∇.

Skalártérre alkalmazva a nabla-operátort:

$$\nabla\varphi = \left(\mathbf{i}\frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j}\frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k}\frac{\partial}{\partial z}\right)\varphi = \mathbf{i}\frac{\partial\varphi}{\partial x} + \mathbf{j}\frac{\partial\varphi}{\partial y} + \mathbf{k}\frac{\partial\varphi}{\partial z} = \mathbf{grad}\varphi$$

Vektortérrel skalárisan szorozva:

$$\nabla\cdot\mathbf{a} = \left(\mathbf{i}\frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j}\frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k}\frac{\partial}{\partial z}\right)\cdot\mathbf{a} = \frac{\partial a_x}{\partial x} + \frac{\partial a_y}{\partial y} + \frac{\partial a_z}{\partial z} = \mathrm{div}\mathbf{a}$$

és vektoriálisan szorozva:

$$\nabla\times\mathbf{a} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ a_x & a_y & a_z \end{vmatrix} = \mathbf{rota}$$

A nabla-operátor önmagával vett skalárszorzatát Laplace-operátornak nevezzük:

$$\Delta = \nabla\cdot\nabla = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}, \quad \text{tehát}$$

$$\Delta u = \nabla\cdot(\nabla u) = \mathrm{div}(\mathbf{grad}u) = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2}$$

Megjegyezzük, hogy a nabla-operátort lehetséges definiálni nemcsak Descartes-koordinátákkal, hanem általánosan is. Más koordinátákban az első- és másodrendű deriváltak kifejezése más, ugyanakkor az alábbi vektoranalitikai azonosságok minden koordinátarendszerben érvényesek.

A skalár- és vektorterek differenciálási szabályai származtathatók a közönséges differenciálás szabályaiból, amelyek felhasználásával könnyű igazolni Descartes-féle koordinátákban az alábbi vektoranalitikai azonosságokat:

Összeg differenciálása:

grad($\varphi+\psi$) = **grad**φ + **grad**ψ

rot(**a**+**b**) = **rota** + **rotb**

div(**a**+**b**) = div**a** + div**b**

Szorzat differenciálása:

grad($\varphi\cdot\psi$) = φ**grad**ψ + ψ**grad**φ

rot(φ**a**) = φ**rota** + **grad**$\varphi\times$**a**

div(φ**a**) = φdiv**a** + **grad**$\varphi\cdot$**a**

div(**a**$\times$**b**) = –**a**$\cdot$**rotb** + **b**$\cdot$**rota**

Közvetett függvény differenciálása:

$$\frac{d}{dt}\varphi(\mathbf{r}(t)) = \mathbf{grad}\varphi \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt}$$

$$\mathbf{grad}f(\varphi(\mathbf{r})) = \frac{df}{d\varphi} \cdot \mathbf{grad}\varphi$$

Magasabbrendű deriváltak:

div(**grad**φ) = Δφ

grad(div**a**) = **rot**(**rota**) + Δ**a**

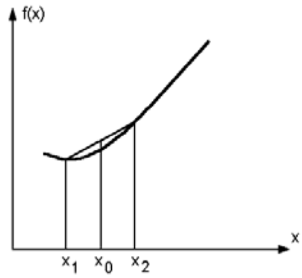
rot(**grad**φ) = 0

div(**rota**) = 0

Ezekben az összefüggésekben φ és ψ skalártereket, **a** és **b** vektortereket jelölnek, *t* skalárváltozó, *f* pedig skalár-skalár függvény.

Homogén vektortér divergenciája ill. rotációja nulla ill. nullvektor; homogén (azaz konstans) skalártér gradiense zérus. Az utóbbi állítás megfordítható: ha egy skalártér gradiense a tér egy összefüggő tartományában zérus, akkor a skalártér ebben a tartományban konstans.

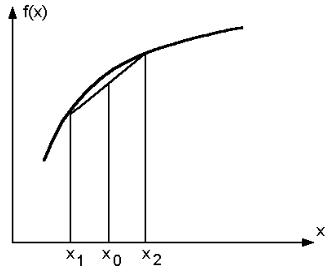
A fentiekben láttuk az első deriváltak ($\nabla\varphi, \nabla\cdot\mathbf{a}, \nabla\times\mathbf{a}$) "invariáns" (azaz koordinátarendszertől független) jelentését. A Δ **Laplace-operátor**nak is van ilyen jelentése. Emlékeztetőül: ha az *f* egyváltozós függvény grafikonja alulról konvex (ill. konkáv), akkor az f'' második derivált negatív (ill. pozitív). Ezt a sajátságot többváltozós függvényekre a következőképpen általánosíthatjuk.



konvex függvény

$f'' > 0$

$$f\left(\frac{x_1 + x_2}{2}\right) < \frac{f(x_1) + f(x_2)}{2}$$



konkáv függvény

$f'' < 0$

$$f\left(\frac{x_1 + x_2}{2}\right) > \frac{f(x_1) + f(x_2)}{2}$$

$\Delta\varphi > 0 \quad \Rightarrow$ a kérdéses pontban a φ értéke kisebb, mint a "környezeti átlag". Itt a környezeti átlagot a következőképpen értjük: vegyük körül az $\mathbf{r}_0$ pontot egy kis ε sugarú g_ε gömbbel; ekkor a környezeti átlag φ-nek a g_ε felületre vett átlaga:

$$\rangle\varphi\langle_\varepsilon = \frac{1}{4\pi\varepsilon^2}\int_{g_\varepsilon}\varphi(\mathbf{r})\cdot\mathbf{dA}$$

A gömbfelület pontjaiban

$$\varphi(\mathbf{r}) \approx \varphi(\mathbf{r}_0) + \mathbf{grad}\varphi\big|_{\mathbf{r}_0}\cdot\mathbf{n}\varepsilon \approx \varphi(\mathbf{r}_0) + \mathbf{grad}\varphi\big|_{\mathbf{r}}\cdot\mathbf{n}\varepsilon\,, \quad \text{ezért}$$

$$\rangle\varphi\langle_\varepsilon \approx \varphi(\mathbf{r}_0) + \frac{1}{4\pi\varepsilon^2}\int_{g_\varepsilon}\mathbf{grad}\varphi\cdot\varepsilon\mathbf{dA}$$

$$\int_{g_\varepsilon}\mathbf{grad}\varphi dA = \int \mathrm{div}\,\mathbf{grad}\varphi dV \approx \Delta\varphi\big|_{\mathbf{r}_0}\cdot\frac{4\pi}{3}\varepsilon^3$$

Ezen összefüggésekből

$$\Delta\varphi = 3\lim_{\varepsilon\to 0}\frac{\rangle\varphi\langle_\varepsilon - \varphi}{\varepsilon^2}$$

Tehát ha $\Delta\varphi > 0$, akkor a környezeti átlag -elég kis környezetben- nagyobb, mint a φ pontbeli értéke ($\langle\varphi\rangle_\varepsilon > \varphi$).