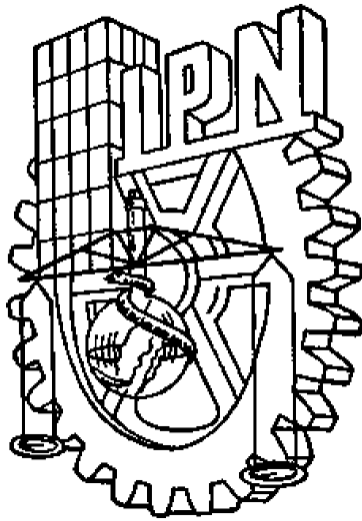


# INSTITUTO POLITÉCNICO NACIONAL

## NOTAS DE CÁLCULO VECTORIAL

*Notas dedicadas al curso de cálculo vectorial del tercer semestre*



**Director del proyecto:**

*Profesor Gabriel Gamiz Honorio Pérez*

**Ayudante de profesor**

*Israel Monjaraz Ramírez*

2020360966

Septiembre de 2024
--------------------

En cursos anteriores, se habían manejado funciones de las variables  $x$  y  $y$  es decir funciones en donde  $x$  denotaba, a la variable independiente que constituía el dominio de la función  $y = f(x)$ , así vamos a tener una variable  $y$  que entonces se va a poder establecer a partir del cual se define. Este tipo de expresiones las vamos a representar en un espacio de 2 dimensiones (2D) o también se lo notado  $2R$ , como se ilustra en la Figura 1.1.1

De la misma manera podemos denotar un espacio de una sola dimensión, como en el caso de la recta numérica, en la cual en el curso de haberlo definido. Respectivamente distintos tipos de intervalos, con el fin de establecer los valores en los cuales una función estaba definida, así teníamos  $\frac{a}{2}$ ,  $\rightarrow$  intervalo cerrado por ambos lados:  $a \leq x \leq b$  intervalo abierto por los dos lados  $a < x < b$  Intervalo abierto por el lado izquierdo  $a < x \leq b$  intervalo abierto por el todo derecho  $a \leq x < b$

Estas relaciones establecidas para estas funciones asíables en una y dos dimensiones, se puede establecer así para una función en tres dimensiones (3D) o usando otra notación  $R_3$ , aquí para este caso tendríamos tres rectas coordenadas mutuamente perpendiculares respectivamente hablando del eje  $x$ , eje  $Y$  y por último al eje  $z$ , para definir un punto cualesquiera, generalmente se utiliza la triada  $(x_0, Y_0, z_0)$ , los cuales necesariamente asumirán respectivamente para fines prácticos, los valores  $(a, b, c)$ , el punto de intersección de los ejes, de coordenadas se conoce como el origen de dicho sistema los ejes de coordenadas tomados en pares, definen a su vez tres planos de coordenadas, así vamos a tener respectivamente los planos  $xy$  (eje  $x$  y eje  $y$ ) y  $yz$  (eje  $y$  y eje  $z$ ) y  $xz$  (eje  $x$  y eje  $z$ ), a cada punto  $P(a, b, c)$ , lea a estar asociado para  $x$ , el valor de  $a$ , para  $y$ , el valor de  $b$  y para  $z$  se determina como se establece en las siguientes figuras:

así tendríamos respectivamente para el punto

Punto  $P(a, b, c)$

Figura 1.1.3 Ejemplo 1er 1. representar respectivamente en sistemas 1) Las coordenadas 3D, los puntos  $A(3, 2, 1)$ ,  $B(6, 3, -2)$  y  $C(-4, -6, -3)$  :

Figura 1.1.4 Escaneado con CamScanner

costumbre usual de presentarse en los lugares fermamente y marlarla. de hecho baprigas susperquiciones posiblemente ha cala cale mano derecha. Lo la mano dentro por los sisulos empuñan los de dos del la mano derecha mientas sures comolse pliede der enta figurati, Suea de eve de tos  $z$ . figura 1.1,5: Escaneado con CamScanner

1.1 Ecuaciones de la recta en el Espacio (1) En el plano, se utilizan para definir la recta ecuaciones paramétricas de la misma manera dos atributos de la recta. - Uno de los puntos por los que pasa en  $(x_1, Y_1)$  y la pendiente - Dos puntos por los que pasa:  $\rho_1(x_1, y_1)$  y  $\rho_2(x_2, y_2)$  - Pendiente y Ordenada al origen. el  $x$  que sería,  $\rho_2$  que mide al punto del origen en el espacio de tres dimensiones 1 recurbente tres parámetros posibles a ocupar de manera los números de proyección. Así vamos a tener que para la recta que pasa por el punto escalar.

Puede escribirse  $\overrightarrow{PQ} = t\vec{v}$  donde  $t$  es un

$$\begin{aligned}\overrightarrow{PQ} &= (x - x_1, y - y_1, z - z_1) = \langle at, bt, ct \rangle \\ &= t\vec{v}\end{aligned}$$

Iguando estos componentes

$$x - x_1 = at \quad y - y_1 = bt \quad z - z_1 = ct$$

Así vamos a tener Teorema 1.1 para la ecuación paramétrica de una recta en el plano por el punto  $P(x_1, y_1, z_1)$  se presenta que dadas las ecuaciones paramétricas:

$$x = x_1 + at, \quad y = y_1 + bt, \quad z = z_1 + ct$$

Escaneado con CamScanner

Las ecuaciones de la recta:

$$\frac{x - x_1}{a} = \frac{y - y_1}{b} = \frac{z - z_1}{c}$$

Ecuaciones simétricas Ejemplo 1.11 Hallar las ecuaciones paramétricas de la recta que es paralela al vector  $\vec{v} = \langle 4, -1/2 \rangle$  por el punto  $(3, 4, -1)$  y es solución para hallar la ecuación paramétrica de la recta que es paralela al vector  $\vec{v} = \langle 4, -1/2 \rangle$  solución para  $a = 4, b = -1$  y  $c = 2$ . Hallamos a tener:  $x = 3 + 4t, y = 4 - t, z = -1 + 2t$  (Ecuaciones paramétricas) Como  $a, b$  y  $c$  son todos distintos de 0, elegimos  $a \neq b \neq c \neq 0$ . Vamos a poder definir un conjunto de ecuaciones simétricas

$$\frac{x - 3}{4} = \frac{y - 4}{-1} = \frac{z + 1}{2}$$

(Ecuaciones simétricas) Es importante agregar que la ecuación paramétrica, puede escribirse en la ecuación paramétrica. Escaneado con CamScanner

Al cambiar el valor de  $t$  los puntos que conforman la recta, se van generando, de tal manera que al tener un número infinito de valores de  $t$ , vamos a poder generar un número infinito de puntos. Por ejemplo si hacemos el valor de  $t = 1$ , vamos a tener:

$$x = 3 + 4(1) = 7 \quad y = 4 - 1 = 3 \quad z = -1 + 2 = 1$$

Así el punto generado va a ser  $(7, 3, 1)$  y las ecuaciones paramétricas serían ahora:

$$x = 7 + 4t, y = 3 + t, z = 1 + 2t$$

si el valor de  $t = 2$ , luego tendríamos

$$x = 7 + 4(2) = 15, y = 3 + 2 = 5, z = 1 + 4 = 5$$

(2) A si el punto generado es el  $(15, 5, 5)$  Ejemplo 1.12: Hallar un conjunto de ecuaciones

paramétricas para la recta que pasa por los puntos  $(2, 3, 1)$  y  $(5, -2, -3)$  Solución: se empieza por usar los puntos:  $P(2, 3, 1)$  y  $Q(5, -2, -3)$  Para hallar un vector de dirección para la recta que pasa por  $PQ$ , el cual está dado por:

$$\vec{PQ} = \langle (5 - 2), (-2 - 3), (-3 - 1) \rangle = \langle 3, -5, -4 \rangle$$

$\langle a, b, c \rangle = \langle 3, -5, -4 \rangle$  es:  $a = 3, b = -5, c = -4$  usando los números de dirección y el punto  $P(2, 3, 1)$ , se obtienen las ecuaciones paramétricas  $x = 2 + 3t$   $y = 3 - 5t$   $z = 1 - 4t$  Nota: a medida que  $t$  cambia, las coordenadas paramétricas describen los puntos  $(x, y, z)$  (de =, se obtienen  $P(2, 3, 1)$  y  $Q(5, -2, -3)$  Escaneado con CamScanner

1.2 Planos en el espacio la ecuación de un plano en el espacio se obtiene a partir de un punto en el plano y un vector normal (perpendicular al plano que contiene el punto  $P(x_1, y_1, z_1)$ , el cual tiene un vector normal distinto de cero  $n = \langle a, b, c \rangle$ , como se muestra en la figura 1.2.1. Este plano consta de todos los puntos  $Q(x, y, z)$  para los que el vector  $\vec{PQ}$  es ortogonal g. utilizando el producto escalar se tiene que:  $n \cdot \vec{PQ} = 0$

La tercera ecuación está en forma estándar. teorema 1.2 Ecuación de un plano: El plano que contiene el punto  $(x_1, y_1, z_1)$  y tiene un vector normal:  $n = \langle a, b, c \rangle$  Puede reescribirse, en forma estándar de la ecuación.  $a(x - x_1) + b(y - y_1) + c(z - z_1) = 0$  Reagrupando, términos, se obtiene la forma general de ecuación de un plano en el espacio:

$$ax + by + cz + d = 0$$

Recta perpendicular a un plano:  $Ax + By + Cz + D = 0$  se ha de verificar que dichas componentes sean Escaneado con CamScanner

2 a los coeficientes de  $x, y, z$  de la ecuación del plano. Siempre que  $a, b, c, A, B$  y  $C$  sean todos distintos de cero y  $\frac{a}{A} = \frac{b}{B} = \frac{c}{C}$ , la recta y el plano son perpendiculares Planos paralelos y perpendiculares. Dos planos,  $A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$  y

$$A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

son paralelos si los coeficientes de  $x, y, z$  en sus ecuaciones son proporcionales, es decir se verifica

$$\frac{A_1}{A_2} = \frac{B_1}{B_2} = \frac{C_1}{C_2}$$

(d) Dos planos y  $A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$

$$\text{y } A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

son perpendiculares, cuando se verifica la relación entre coeficientes:

$$A_1A_2 + B_1B_2 + C_1C_2 = 0$$

Ejemplo 1.2 Encuentra la ecuación general del plano que contiene los puntos  $P(1, -6, 5)$  y  $Q(2, 3, 1)$

$(2, 5, 2, 13, -1, -1)$  y solución 1 para emplear el teorema 12. Se necesita un punto en el plano y un vector que sea normal al plano, se tienen los  $(3, -1, -1)$  y el  $(1, -6, 5)$  para el vector  $P$ , entonces obtenemos:

$$P(3 - 2, -1 - 5, -1 - 2); P(1, -6, -3)$$

(1).

Para el vector  $Q$ , vamos a tener  $Q(1 - 2, -6 - 5, 5 - 2)$  Elegir normal, vamos a usar: Escaneado con CamScanner

$$n = P \times Q = \begin{vmatrix} i & j & k \\ 7 & -6 & -3 \\ -1 & -11 & 3 \\ i & j & k \\ 1 & -6 & -3 \end{vmatrix} = (-18 - 33)i + (3 - 3)j + (-11 - 6)k$$

De estas componentes  $\langle a, b, c \rangle$  de este vector serán  $a = -51i$   $b = 0$   $c = -17k$ , sustituyendo en la ecuación del plano:  $-51(x-2) - 17(z-2) = 0$  ó: sea  $-51x + 102 - 17z + 34 = 0 \Rightarrow -51x - 17z + 136 = 0$  6 multiplicando la ecuación por  $(-1)$   $51x + 17z - 136 = 0$

Para el punto  $(2, 5, 2)$  haciendo la comprobación en  $(2, 5, 2)$  :  $51(2) + 17(2) - 136 = 0$  comprobando en el punto  $(3, -1, -1)$  :  $51(3) - 17(1) - 136 = 0$  haciendo la sustitución  $-n(1, -6, 5)$  :  $5(1) + 17(5) - 136 = 0$  Figura 1.2.2

En el espacio de 3 dimensiones dos planos distintos se intersectan en una recta o son paralelos. Para hallar el ángulo  $(0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2})$  formado entre ellos a partir del ángulo Escaneado con CamScanner

$\theta$  ejemplo 1.2.2. Hallar el punto de intersección de los planos  $x + 2y - z = 6$

$$2x - y + 3z = 13$$

$$3x - 2y + 3z = -16$$

tenemos tres ecuaciones lineales. la solución de este sistema nos da las coordenadas del punto de intersección de los 3 planos, Dicho punto es  $(-1, 2, -3)$  ción (2) Eona Normal la forma normal de la ecuación de un

$$\frac{Ax + By + Cz + D}{\pm \sqrt{A^2 + B^2 + C^2}} = 0$$

Entonces el signo del radical se considera opuesto al de  $D$ , para que la distancia sea siempre positiva. Ecuación del plano en función de los segmentos que intercepta en los ejes sea la ecuación del plano que corta a los ejes  $x, y, z$  por los puntos  $a, b, c$  respectivamente, la ecuación es

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} + \frac{z}{c} = 1$$

Escaneado con CamScanner

Distancia de un punto a un plano. O la distancia del punto  $(x_1, y_1, z_1)$  al plano  $Ax + By + Cz + D = 0$  es  $d = \left| \frac{Ax_1 + By_1 + Cz_1 + D}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}} \right|$  Ángulo de dos planos, El ángulo agudo  $\theta$  que forman dos planos,  $A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$  y el plano  $A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$  viene definido por  $\cos \theta = \left| \frac{A_1A_2 + B_1B_2 + C_1C_2}{\sqrt{A_1^2 + B_1^2 + C_1^2} \sqrt{A_2^2 + B_2^2 + C_2^2}} \right|$  Casos particulares de planos  $Ax + By + D = 0$   $By + Cz + D = 0$  Representan planos perpendiculares,  $Ax + Cz + D = 0$  Respectivamente a los planos  $xy$ , los planos  $Ax + D = 0$ ,  $By + D = 0$ ,  $Cz + D = 0$  representan planos, respectivamente, perpendiculares a los ejes  $x, y, z$ . 1.2.3 Hacer la ecuación del plano que pasa por el de componentes  $7, 2, -3$  i. C Solución aplicando la ecuación del plano Escaneado con CamScanner

2 en la forma,  $A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$  y la condición de que los coeficientes sean proporcionales a las componentes dadas entonces:  $7(x - 4) + 2(y + 2) - 3(z - 1) = 0$  4 bien  $7x + 2y - 3z - 21 = 0$  1,2,4 Hallar la ecuación del plano perpendicular, en puntos medio del segmento perpendicular, en las componentes del  $(9, 4, 3)$  obtenidos del segmento son  $12, 2, 2$  - tiene de coordenadas  $(3, 3, 2)$  del segmento del plano es: a bien

$$6(x - 3) + (y - 3) + (z - 2) = 0$$

$$6x + y + z - 23 = 0$$

1.2.5 Hallar la ecuación del plano que pasa por el punto  $(1, 0, -2)$  y es perpendicular a punto  $(1, 0, -2)$  y es perpendicular a los planos  $2x + y - z = 2$  y  $x - y - z = 3$  La familia de planos que pasan por el punto  $(1, 0, -2)$  es:  $A(x - 1) + B(y - 0) + C(z + 2) = 0$  Para que uno de estos planos es perpendicular a los dados:

$$2A + B - C = 0$$

$$A - B - C = 0$$

Resolviendo el sistema,  $A = -2B$  y  $C = -3B$ , la ecuación pedida es:  $-2B(x - 1) + B(y - 0) - 3B(z + 2) = 0$  - bien  $2x - y + 3z + 4 = 0$  Escaneado con CamScanner

1.2.6-Hallar la ecuación del plano que pasa por los puntos  $(1, 1, -1), (-2, -2, 2), (1, -1, 2)$  sustituyendo las coordenadas de estos puntos en la ecuación  $Ax + By + Cz + D = 0$  se obtiene el sistema.  $A + B - C + D = 0$

$$-2A - 2B + 2C + D = 0$$

$$A - B + 2C + D = 0$$

Despejando  $A, B, C$  y  $D$  resultan  $D = 0, A = -\frac{C}{2}, B = \frac{3C}{2}, C = C$  Sustituyendo estos valores y dividiendo por  $C$  resulta la ecuación:  $x - 3y - 2z = 0$

1.2.7.- Hallar la distancia del punto  $(-2, 2, 3)$  al plano solución: la ecuación en forma de ecuación  $8x - 4y - z - 8 = 0$  normal es:

$$\frac{8x - 4y - z - 8}{\sqrt{64 + 16 + 1}} = \frac{8x - 4y - z - 8}{9} = 0$$

Sustituyendo las coordenadas,  $d = \frac{8(-2) - 4(2) - 1(3) - 8}{9} = -\frac{35}{9}$  el punto. El signo negativo indica el punto está al mismo lado del origen que el plano. El signo negativo indica el punto está al mismo lado del origen que el plano. Hallar el menor ángulo formado por los planos (1)  $3x + 2y - 5z - 4 = 0$  (2)  $2x - 3y + 5z - 8 = 0$

Los cosenos directores de los normales a los dos planos son  $\cos \alpha_1 = \frac{3}{\sqrt{38}}$ ,  $\cos \beta_1 = \frac{2}{\sqrt{38}}$ ,  $\cos \gamma_1 = -\frac{5}{\sqrt{38}}$  y  $\cos \alpha_2 = \frac{2}{\sqrt{38}}$ ,  $\cos \beta_2 = -\frac{3}{\sqrt{38}}$ ,  $\cos \gamma_2 = \frac{5}{\sqrt{38}}$ . Sea  $\theta$  el ángulo formado por las dos normales. Entonces:

Enonces:  $\cos \theta = \left| \frac{3}{\sqrt{38}} \cdot \frac{2}{\sqrt{38}} - \frac{2}{\sqrt{38}} \cdot \frac{3}{\sqrt{38}} - \frac{5}{\sqrt{38}} \cdot \frac{5}{\sqrt{38}} \right| = \frac{5}{\sqrt{38}}$

Problemas propuestos: 1.2.1 1.2.1.- La forma punto-normal de la ecuación del plano que pasa por (2, 3, 5) y es perpendicular a

$$\text{Sol: } 4x + 2y + 5z - 39 = 0$$

1.2.2. - Un vector normal al plano  $6x - y + 5z - 12 = 0$  es Sol:  $(6, -1, 5)$  1.2.3.- Un vector normal al plano  $x + 2y - z = 6$  y  $x - 3y + 4z = 3$  por los que se halla el ángulo  $\theta = 10,8933^\circ$  1.2.27. - de mostrar que las rectas son secantes (2)  $2y + z - 5^2x - 2y' + 5z = 8 = 0x - 3y + 6 - 0y'$

$$\begin{aligned} \cos \theta &= \left| \frac{3}{\sqrt{38}} \cdot \frac{2}{\sqrt{38}} - \frac{2}{\sqrt{38}} \cdot \frac{3}{\sqrt{38}} - \frac{5}{\sqrt{38}} \cdot \frac{5}{\sqrt{38}} \right| = \frac{5}{\sqrt{38}} \\ &= \frac{25}{38} = 0,6578 \\ \theta &= 48^\circ 86' \quad 0'48''51,6' \end{aligned}$$

1.25. - Hallar el ángulo formado por la recta  $x + 2y - z + 3 = 0$ ,  $2x - y + 3z + 5 = 0$  y el plano  $3x - 4y + 2z - 8 = 0$  sol:  $5,54,04^\circ$  1.26- Hallar la ecuación entera continua de la recta intersección de los planos:

$$2x - 3y + 3z - 4 = 0 \text{ y } x + 2y - z + 3 = 0$$

Sol: la intersección está definida por el  $(0, -5/2, -1/3)$  y tiene como componentes;

$$(3, -5, -7)$$

1.2.7.-Escribir en forma paramétrica, las ecuaciones de la recta de intersección de los planos  $3x + 3y - 4z - 3 = 0$  y

$$x + 6y + 2z - 6 = 0$$

Sol:  $x = 6t$ ,  $y = \frac{1}{3} - 2t$ ,  $z = 2 + 3t$  1.28- - hallar el ángulo agudo, formado por las rectas:

Sol:  $49^\circ 26'$

$$\begin{aligned} \frac{x-1}{6} &= \frac{y+2}{-3} = \frac{z-4}{6} \\ \frac{x+2}{3} &= \frac{y-3}{6} = \frac{z+4}{-2} \end{aligned}$$

22.9. - Hallar el ángulo agudo que forma la recta que pasa por los puntos  $(3, 4, 2)$ ,  $(2, 3, -1)$  con la que vale  $(1, -2, 3)$ ,  $(-2, -3, 1)$  Sol:  $36^\circ 19'$  Escaneado con CamScanner

112N 0. - Hallar las ecuaciones de la recta, que pasa por  $(1, 2, 12)$  Encuentre una ecuación del plano que pasa por el punto y tiene el vector  $h$  como normal por a)  $P(2, 6, 1); n = \langle 1, 4, 2 \rangle$  sol:  $x + 4y + 2z = 28$  b)  $P(1, 0, 0); n = \langle 0, 0, 1 \rangle$   $z = 0$ . 1.2.13- Determine si los planos son paralelos, perpendiculares o ninguno,  $n$  via a)  $2x - 8y - 6z - 2 = 0$  b.) c)  $-x + 4y + 3z - 5 = 0$

$$3x - 2y + z = 1$$

$$4x + 5y - 2z = 4$$

$$x - x + 3z - 2 = 0$$

$$2x + z = 1$$

b) Perpendiculares i) Nulo otro 1.2.14.- Determine si la recta y el plano son paralelos perpendiculares o ninguno, ni otro. a)  $x = 4 + 2t$   $y = -t$   $z = -1 - 4t$  sol: a) Paralelos

$$3x + 2y + z - 7 = 0$$

b)  $x = t, y = 2t, z = 3t$  b) Nulo otro, nulo otro

$$x - 4 + 2z = 5$$

$$x = -1 + 2t, y = 4$$

c)  $x = -1 + 2t, y = 4 + t, z = 1 - t$  c) Perpendiculares

$$4x + 2y - 2z = 7$$

1.2.15 - Encuentre una ecuación del plano que satisfaga - a) El plano que pasa por el origen y que es paralelo al plano  $4x - 2y + 7z + 12 = 0$ . b) El plano que pasa por el punto  $(-1, 4, 2)$  y que contiene la recta de intersección. soluciones; a)  $4x - 2y + 7z = 0$  b)  $4x - 13y + 21z = 14$  Escaneado con CamScanner

superficies en el espacio En la primera parte de nuestro curso, empezamos con la clasificación de varias superficies importantes en tres dimensiones que fueron los planos, los círculos, las elipses, etc., teníamos la ecuación:

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

El segundo tipo básico de superficies es la superficie esférica que puede ser en su totalidad un hemisferio, medio hemisferio o cualquier parte del hemisferio, lo que vendría siendo un octante, como podemos ver en la siguiente octante, como podemos ver en las siguientes figuras



Figura 1.3 .1  $(c(x-h)^2 + (y-1k)^2 + (z$  Corolario: bs rerfifio escinca suyt contho es esto es uendrin nendo solo un caso particular la ecuacion (22 de ta ecuacion a, sientosta. conocidar como lima ordiaaring te la ecuación de la es,fera, s, satrellamos us ar ecilaciomy Escaneado con CarnScanner

de denamas los tormenos, obtenomes una ecuacions

$$x^2 + y^2 + z^2 + 4x + Hy + Iz + k = 0$$

la evación (3) es la llamada forma general de la ecuación de la esfiras con tonne 4 zanstante arbitrarias inde pendientesi por lo tan to, una superflele ésfética queda perfectamente deter. Asi por ejemplo, cuatro contons indendientes, cle terminanuna cuatro pun ous no caplaraies Gemplo 1,3.1. tiene com: Halto la ecuación del descera,que  $r = 5$  i solveiónisustituyerío en 1 a ecua yéndi. ordinam delolis estery (fómuláit)

$$(x-2)^2 + (y-1)^2 + (z+3)^2 = 5^2$$

Siqueremas llegara la eración gezueral, basta condesilrillar esta expresiony sun. -pificarla -pificarla

$$\underline{x^2 - 4x + 4}$$

$$x^2 - 4x + 4 + y^2 - 2y + 1 + z^2 + 6z + 9 = 25$$

$$x^2 + y^2 + z^2 - 4x - 2y + 6z + 4 + 1 + 9 - 25 = 0$$

$x^2 + y^2 + z^2 - 4x - 2y + 6z - 11 = 0$  Ponién dola eñ forma Ejemplo 1,3.2 Hallar la ervadig de ie estio a que. ynio ale los difimetrestalefundo por los puntos  $(6, 2, -5)$  y  $(-2, 2, 9)$ , solución: Primeramente zeamos adejinkelacentio deesta esfera como el punth edio del seamento damio por dichos puntos:  $x_m = \frac{6-2}{2} = 2$ ,  $y_m = \frac{1,12}{2} = \frac{1}{2}$ ,  $z_m = \frac{-5+9}{2} = 2$ , por 10 tunto el centionsel Escaneado con CarnScanner

& punto  $(1, 1, 1)$ , de la misma cormayelradio de ejta esfera lo leimas a poder dealure, a paitir de la fórmula de la distancia

$$r = d = \sqrt{(6-2)^2 + (2-2)^2 + (-5-2)^2} = \sqrt{4^2 + 0^2 + (-7)^2} = \sqrt{16 + 0 + 49}$$

$r = \sqrt{65}$ , sustituyendo en la ecuacion andinama de la esfera:  $(x-2)^2 + (y-2)^2 + (z-2)^2 = 65$  Desarpollendo los cuadrados, llegaremos a la ecuación general  $x^2 - 4x + 4 + y^2 - 4y + 4 + z^2 - 4z + 4 = 65$  Luego la ee gteral sería:

$$x^2 + y^2 + z^2 - 4x - 4y - 4z - 53 = 0$$

Eemplo 1,3.3. Halla, la equación de la essera que entie es tos puntos, radio =  $r = d =$

$$\sqrt{(3-2)^2 + (1-2)^2 + (4-3)^2}$$

$$(x-3)^2 + (y-1)^2 + (z-4)^2 = 3 \Rightarrow x^2 - 6x + 9 + y^2 - 2y + 1 + z^2 - 8z + 16 = 3$$

$$x^2 + y^2 + z^2 - 6x - 2y - 8z + 19 + 1 + 16 - 3 = 0$$

$$x^2 + y^2 + z^2 - 6x - 2y - 8z + 23 = 0$$

Ejemplo 1.3.4 Hallar la ecuación de la esfera con centro en el punto  $(-5, 3, 4)$  y tangente al eje  $x$ . Solución: Se sustituye en la ecuación ordinaria.

$$(x+5)^2 + (y-3)^2$$

$$x^2 + 10x + 25 + y^2 - 6y + 9 + z^2 - 6z$$

$$- x^2 + y^2 + z^2 + 10x + 6y - 8z + 25 =$$

Escaneado con CamScanner

Ejemplo 13.5. Hallar la ecuación de la esfera que pasa por el punto  $(2, 2, 1)$  y es tangente al plano  $2x - y + 2z + 5 = 0$ . Solución: Se halla el radio  $r$  de la esfera,  $(2, 2, 1)$  al utilizar la distancia del punto

$$d = \left| \frac{2(2) - 2 + 2(\sqrt{2}) + 5}{\sqrt{2^2 + (-1)^2 + 2^2}} \right| = \left| \frac{4 - 2 + 2 + 5}{\sqrt{4 + 1 + 4}} \right| = \frac{9}{\sqrt{7}}$$

$$d = 3$$

$d = 3$  luego el radio de la esfera es 3

Luego la esfera queda dada por la ecuación:

$$(x-2)^2 + (y-2)^2 + (z-1)^2 = 3$$

$$x^2 - 4x + 4 + y^2 - 4y + 4 + z^2 - 2z + 1 = 3$$

Luego.  $x^2 + y^2 + z^2 - 4x - 4y - 2z = 0$  Ejemplo 1.3.6 hallar la ecuación de la esfera que pasa por los puntos  $(1, 2, 1)$ ,  $(2, 2, 1)$ ,  $(1, 1, 3)$  y  $(3, 3, 7)$  solución: como se determinan los coeficientes de la ecuación de la esfera es:  $x^2 + y^2 + z^2 + 2ux + 2vy + 2wz + d = 0$  sustituyendo respectivamente cada punto se genera el sistema,  $(1, 2, 1) \Rightarrow 1^2 + 2^2 + 1^2 + 2u + 4v + 2w + d = 0$ .  $(2, 2, 1) \Rightarrow 2^2 + 2^2 + 1^2 + 4u + 4v + 2w + d = 0$   $(3, 3, 1) \Rightarrow 3^2 + 3^2 + 1^2 + 6u + 6v + 2w + d = 0$

$$k = 0$$

Rearreglando las ecuaciones en un sistema de ecuaciones lineales: Restando

$$ace$$

$$5 = 3 de$$

$$4 + 3 + K =$$

$$3H + 4 + K =$$

$$2(G + 2H + 2 + K = +6 \dots \dots (1)$$

$$34 + 3\mu + \frac{1}{1} + K = \dots \dots (3)$$

Restando la ec. 4 de la 3

$$3L + K = 1 \dots (3) I = \frac{-10}{2} = -5$$

$$I + K = 11 \dots (4)$$

Justitupendo  $I = -5$  en la ec. (4)  $-5 + K = 11 \Rightarrow K = 16$  Juego  $G = -3H = -7I = -5$   $K = 16$  Luego la ecuación de la esfera, sería.

$$x^2 + y^2 + z^2 - 3x - 7y - 5z + 16 = 0$$

Ejemplo 1.3.7: Hallar las coordenadas del cento yel radio de la esfera:

$$x^2 + y^2 + z^2 - 8x + 6y - 12z = 20$$

Para, hallar las coordenadas del centro, debemos factoriaar los tormina coniespendientes a cado

$$(x^2 - 8x + 16) + (y^2 + 6y + 9) + (z^2 - 12z + 36) = 20 + 16 + 9 + 36$$

$$(x - 4)^2 + (y + 3)^2 + (z - 6)^2 = 81$$

tsto es una elposecca cimotra en el punto  $(1, -3, 6)$  y con radio iyuara a Ejemplo 1.3.8: Hallar el lugar geométrico de los puntos cuyas distancias a los pontes fllos  $(-3, 3, -3)$  y  $(4, -4, 4)$  estain en relacloh 3 : 4

$$\frac{\sqrt{(x+3)^2 + (y-3)^2 + (z+3)^2}}{\sqrt{(x-4)^2 + (y+4)^2 + (z-4)^2}} =$$

2d

$$\begin{aligned}
 4 \left( \sqrt{(x+3)^2 + (y-3)^2 + (z+3)^2} \right) &= 3 \sqrt{(x-4)^2 + (y+4)^2 + (z-4)^2} \\
 16 \left( (x+3)^2 + (y-3)^2 + (z+3)^2 \right) &= 9 \left( (x-4)^2 + (y+4)^2 + (z-4)^2 \right) \\
 7x^2 + 168x + 7y^2 + 168y + 7z^2 + 168z &= 0 \\
 7(x^2 + 24x + 144) + 7(y^2 + 168y + 144) + 7(z^2 + 168z + 144) &= 21(144) \\
 x^2 + 24x + 144 + y^2 + 24y + 144 + z^2 + 24z + 144 &= 3(144) \\
 (x+12)^2 + (y+12)^2 + (z+12)^2 &= 3(144) \\
 (5 \text{ to es}
 \end{aligned}$$

Es to es una esfera con centro en  $(-12, 12, -12)$  y con radio igudi a  $12\sqrt{3}$  1.3.1- Hallar lo equación de la. 2.- Stailfaty  $2z^2 - 4x + 2y^3 - 6z - 2 = ?$

$$2x + 2y - z + 5 = 0$$

2.3.6.- Aallar la eavacion lela 196x esera centto el. punto  $(3, 1, 3)$  y es tangente ac eje. ® \$3,7 - Obtoner la ecuni que heng filos puntos Sol:  $\left(x - \frac{5}{2}\right)^2 + (y - 1)$  Escaneado con CamScanner

superfices ciliíndricas. un tercertipo ale supexficie en el espacio quese pueraptciar en a aiquali3,2 Podemos considerar que este alingro setialia generado par ina secia ueertical que se mueue alo largo de la cigcunferemedad  $x^2 + y = a^2$  del plano  $xy$  Podemos llamarle a esta cirunterencia curcea generatri del cllindro, dada la uelefinición Aguka 1,3,2 . Escaneado con CamScanner

tanto todos sus nuntos situpdas a una distancia. sila de una inna reta, eleje deynaindro.El solido encerrado por estasuperficie ypor dos pla nos perpendiculares alepe tambrén es lomo cimado cilindro. Este sollido es etilizado como una superficil Gouslana. este cilindro heve como ecvaciones:  $x^2 + y^2 = a^2$  las hectasgeneratricesson para-

Figura 2,1. Escaneado con CamScanner

$dB$  cilindiricas: 2.- Cilindro elípticoi tomando como directrin unaellipse, se puede generqu unal superie, cilindra eliptical que indure a os ciindie circularica eliptica (que incluye a los cilindros circulares cuando los semieres de la elipse soniguales) 3.- cilindros oblícuas: a) Do base elphicuas,' angulo iecto y la superficie laferral esuna suppritlele. cilindridade reyoluctiós,i9 seccions se cta (perpendicius) aleje es.un cifuloy las B) bases son elipses. cilindro oblicuos debase circulate elangulo entreel eje y las base no e] un 1]. angulo recto. la sección recta o.herpendicular al ejees cha ellipse y las bases, son )

El tercer tipo de superficie del espacio es ronorndy como superficie ilindica, óabrocoridamegifo omo elindro. (4)

Figura 1,3,2 Para el cilindro  $x^2 + y^2 = a^2$  podemos considernar como Le sidcunseroncia

$x^2 + y^2 = y^2$  como lo duecter? de superfieie ilindsica y, in? diectel? Deffiipielón de superficle cificn atricat ts una superficie cilíndrica la, generada por una recta que se mueve de tal manera que se mantenga siempre paralela a una recta dada y pasa siempre (2) por una curcua lita dada Escaneado con CamScanner

los planos coordenados. Por ejemplo sea una porción de la recta en el plano  $xy$  y  $z$ , y sean  $[\alpha, \beta, \gamma]$  los números directores de la generatriz de la superficie cilíndrica, podemos escribir las ecuaciones

Figura: 1.3.3. Sea  $P(x, y, z)$  un punto cualquiera de la superficie, si suponemos que la generatriz que pasa por el punto  $P$ , y  $z'$ . Entonces las ecuaciones de esta generatriz son:

$$\frac{x}{a} = \frac{y - y'}{b} = \frac{z - z'}{c}$$

Además, como  $P'$  está sobre  $C$  sus coordenadas satisfacen a (2) y luego  $f(y', z'), x' = 0$  Ejemplo 13.9 Hallar la ecuación de la superficie

$$y^2 = 4x, z = 0$$

contenida en el plano  $xy$  y cuyas generatrices tienen por números directores  $[1, 1, 3]$  Escaneado con CamScanner

superficie corta a la directriz en el punto  $p(x, y, 0)$  entonces las ecuaciones

$$\frac{x - x'}{1} = \frac{y - y'}{1} = \frac{z}{3}$$

también como  $P'$  está sobre la parábola, tenemos

$$y'^2 = 4x', z' = 0$$

Eliminando  $x'y'z'$  de las ecuaciones (2) y (3) por sustitución de valores de  $x'$  y  $y'$  dados por las ecuaciones, obtenemos

$$9y^2 + z^2 - 6yz - 36x + 12z = 0 \quad (4)$$

que es la ecuación buscada. Y Figura. 1.3.4 la superficie (4) sobre el plano  $xy$  se la traza de (i) superficie (4): reordenamos en el espacio, la gráfica de una ecuación en dos de las tres variables  $x, y$  y  $z$  es un cilindro cuyas generatrices son paralelas al eje de la variable que falta. Ejemplo 13.10 Dibujar las superficies generadas por las ecuaciones siguientes a)  $z = x^2$  b)  $z = \sin y$   $0 \leq y \leq 2\pi$  solución: a) La gráfica de un cilindro cuya generatriz, al elevarse como se muestra en la figura 1.3.5. Escaneado con CamScanner

Figura. 13.5 son pasadas, al al  $x$  como se aprecia en/a figura 13.6: Escaneado con CamScanner

casas tiradas sabiendo  $z = 12$ . Ejemplo, ilustración 1.3.11 Mostrar la gráfica de  $x^2 = 12$  yendo

suya directrices son a) parábola  $x = 12$  en el plano  $xy$  con regladura ogenergtria para  $3x^2 + 4y^2 = 12$  b) El cilindro ya direir es alila ale c) El cilindro en el plano  $xy$  con ueglactura, p an ipárbola eje.  $16x^2 - 9y^2 = 144$  en el plano  $xy$  y generáring parallola al eje a) El cilindro cuya directriz es la parábola  $60'/x^2 = 12y$  si solución invetra en la figura 1.3.7:

Figura 1.3.7 b) El cilindro cuya directriz es la parábola  $\frac{1}{4} + \frac{y^2}{3} = 12$  se muestra en r) La figura 1.3.8 muestra el cilindro. la figura 1.3.8 directriz es la hipérbola  $16x^2 - 4y^2 = 0 \cdot \frac{x}{9} - \frac{y}{16} = 1$

Figura 0.3.9) ) Nota: para la superficie cilíndrica definida en el inciso a) ramos a tener un cilindro parabólico inciso b) el cilindro es un elíptico ya que es dirigido por una elipse y para el estudio del inciso c), vamos a decir que se trata, de un cilindro hiperbólico, ya que una hipérbola es la que actúa como directriz del lugar geométrico, Definición: si una curva plana se hace girar alrededor de una recta fija que está en el plano de la curva, la superficie generada se llama su superficie de revolución la recta fija se llama eje de revolución de la superficie y la curva plana se llama curva generatriz en volute. Escaneado con CamScanner

Problemas Propuestos 1.3, Superficies cilíndricas. 1.3.8 Trace la sección transversal del cilindro a) en el plano que se indica a)  $x^2 + 4y^2 = 16$  plano  $xy$  b)  $z = e^y$  plano  $yz$  b)  $z = e^y$  plano  $yz$  1.3.2 Dibuje el cilindro que tenga la ecuación que se indica. a)  $9x^2 + 4y^2 = 16$  b)  $x = |z|$  c)  $z = 2y^2$  d)  $y^2 = x^3$  1.3.9.0b tenga una ecuación de la superficie 2 de revolución dada se refiere al eje la Curva plana dada trace la superficie a)  $x^2 = 12$  y en el plano  $xy$  alrededor del eje  $y$  Sol:  $x^2 + z^2 = 12y$  b)  $x^2 + 4z^2 = 24$  en el plano  $xz$  alrededor del eje  $x$

Sol:  $x^2 + 4y^2 + 4z^2 = 44$  1.3.10 En los siguientes incisos obtenga una parametrización de la superficie a)  $x^2 + y^2 + z^2 = 48$

Sol: el eje  $x$ :  $x^2 + z^2 = 48$  b)  $x^2 + y^2 - z^2 = 12$

Sol:  $x^2 - z^2 = 12$  i eje  $z$ :  $x^2 + z^2 = |y|$

Sol:  $z = \sqrt{|y|}$ : eje  $z$  USUnL Escaneado con CamScanner

Localización de cilindros en la Tabla 1.3.1 con centro:  $Kx^2 + Ly^2 + Mz^2 = N$  I) Los dos ejes El plano  $XY$  II) Uno de los ejes El cilindro parabólico II) El mismo El paraboloide elíptico IV) Signo distinto El paraboloide hiperbólico Escaneado con CamScanner

superficies cuadráticas En el capítulo de superficies que vamos a analizar son las superficies cuadráticas. la ecuación general de una superficie cuadrática es una ecuación de segundo grado, como se puede ver a continuación,

$$Ax^2 + By^2 + Cz^2 + Dxy + Exz + Fyz + Gx + Hy + Iz + K = 0.$$

En donde por lo menos uno de los coeficientes  $A, B, C, D, E$  y  $F$  es diferente a cero. Una superficie cuya ecuación sea de la forma (i) se conoce como superficie cuadrática de dos formas generales como cuadrática, podemos asociar este concepto con los lugares geométricos estudiados con anterioridad por ejemplo la superficie esférica es una cuadrática, También las superficies cilíndricas y cónicas cuyas ecuaciones sean de segundo grado son

cuadráticas así como a encontrar el cilindro y la cono cuádrica. De la misma manera cualquier superficie, dada representada por una ecuación de segundo grado con respecto a una superficie cuadrática es cortada por una superficie cuadrática es cortada por un plano cualquiera, la curva de intersección es una sección cónica o una forma limitada es una sección, cónica o una forma limitada es una sección cónica. así como a tener a) parábola c.) (circunferencia d) Atresbolla Escaneado con CamScanner

así como vemos que al ser proyectado una cuadrática como un cono las coordenadas obtenidas son las (x, y, z) sin embargo así como la ecuación  $Dx + Ey + Fz = 0$  traslaciones y rotaciones de x, y, z a dadas - podemos anular las coordenadas, así como a tener

$$Mx^2 + Ny^2 + Pz^2 = R$$

$$Mx^2 + Ny^2 = 5z$$

Para las superficies con una ecuación similar a (1) podemos leer que tienen un centro de simetría. el origen y por eso se llama: cuadrática con centro de simetría y se llama por tanto cuadrática sin centro. a continuación vamos a analizar por medio de una tabla las características de cada uno de ellas. Por facilidad de notación, estos valores se remplazan (por  $a^2 = \frac{R}{M}$ ,  $b^2 = \frac{R}{N}$  y  $c^2 = \frac{R}{P}$ , para las curvas del tipo (7) y  $a^2 = \frac{5}{M}$ ;  $b^2 = \frac{5}{N}$ , siendo en este caso 80,15 el valor para el coeficiente correspondiente al eje de simetría en el lugar geométrico de terminación:

Clasificación de las cuádricas

M/N/P: los lugares geométricos correspondientes estarán dados entonces como para  $R > 0$

TIPO(II)  $Hx^2 + My^2 = 5z$

M y N los lugares geométricos correspondientes estarán dados entonces como para  $S > 0$ , Escaneado con CamScanner

Escaneado con CamScanner

Escaneado con CamScanner

Ejemplos Resueltos Cuádricas W14. Reemplazamos y Analice la ecuación:  $\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} - \frac{z^2}{16} = 1$  Solución los trazamos en los ejes, se obtienen haciendo  $z = 0$ , Solución su gráfica  $z = 0$ , Plano  $xy$  respectiva:  $\vec{x} = 0$ : Plano  $yz$ ;  $\frac{y^2}{9} + \frac{z^2}{4} = 1$ , Una elipse  $y = 0$ ; plano  $xz = \frac{x^2}{9} - \frac{z^2}{16} = 1$ , una hiperbola observe que a sustruir  $\approx \pm 4$  en la ecuación original, se obtiene,  $\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} - \frac{16}{16} = 1$

$$\frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} = 1 + \frac{16}{16} \Rightarrow \frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} = 2$$

$$b^2 = 8 \Rightarrow b = 2,828$$

que es un elipse con eje mayor al 4.24 x e eje menor  $b = 2,828$ , T para esta elipse

terideriamosi

$$c = \sqrt{a^2 - b^2} \text{ drstanc,}$$

$$c = 19 - 8 \times \sqrt{10}$$

$$c = 3,16$$

y unia excontricidad

$$eq \frac{c_2}{Q} = \frac{316}{4,24} = 7,45$$

Figura 14.4 Escanereado con Cams Samner

1.4.2. Estudiar y representar la superficie:

$$\frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{25} + \frac{z^2}{9} = 1$$

Solvcióni estasupersicie es simétrica con respecto alorigen, como a os pinqt coordenados. Corta a los eje  $x, y$  y  $z$ , los puntar  $\pm 4, \pm 5, \pm 3$ . su traza con el plano  $xy$  es la elipse de ecuación.

$$\frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{25} = 1 \text{ y semiejes } 4 \text{ y } 5$$

asismo lostrazas con los planes  $xz$  e  $yz$  son también el ipsees esta superficie es un elipsode como sepade leer en la figuta 1,45 1.43, pemostrar que la ecuación

$$4x^2 + 3y^2 + z^2 + 8x - 6y + 2z - 4 = 0$$

es unelipsorde, hallarsU centro, y las Yongitudes de los Figura 1,4,5 senieses. solucion para resolver esta situacibn lea mos a separar los terminos que tengan  $x$ , es detir se agrupa poruep prinara a los ferminos can it y pos- - teriormente y y luego  $z$ , luego tendriamos:

$$4(x^2 + 2x) + 3(y^2 - 2y) + (z^2 + 2z) = 4$$

completarido toinomio cuadrado perfecto.

$$4(x^2 + 2x + 1) + 3(y^2 - 2y + 1) + (z^2 + 2z + 1) = 4 + 4 + 3 + 1$$

$4(x + 1)^2 + 3(y - 1)^2 + (z + 1)^2 = 12$  mu(tiplicando por  $1/2$  toda la ecuación.

$$\frac{4(x + 1)^2}{12} + \frac{3(y - 1)^2}{12} + \frac{(z + 1)^2}{12} = \frac{12}{12}, \text{ luego } \frac{(x + 1)^2}{3} + \frac{(y - 1)^2}{4} + \frac{(z + 1)^2}{12} = \frac{1}{1}$$

suego sería un elipsorde (on centra en  $(-1, 1, -1)$  y semiejes  $a^2 = 3; a = \sqrt{3}$   $b^2 = 4$   $b = 2; c^2 = 12$   $c = 2\sqrt{3}$  Escaneado con CamScanner

1.4.4: Demostras que el lugar geométrico de los puntos cuya suma de distancias a los puntos fijos  $(3, 1, 5)$  y  $(3, -1, 5)$  es constante igual a 4, es un elipsoide Soluciónisea la suma



de las distancias:

$$\sqrt{(x-3)^2 + (y-1)^2 + (z-5)^2} + \sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2} = 4$$

Rearreglando la ecuación:

$$\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2} = 4 - \sqrt{(x-3)^2 + (y-1)^2 + (z-5)^2}$$

Eleuando cuadrado

$$(x-3)^2 + (y-1)^2 + (z-5)^2 = 16 - 8\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2} + (y-1)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2$$

$$\text{Es to es: } (y-1)^2 = (y+1)^2 + 16 - 8\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2}$$

$$y^2 - 2y + 1 = y^2 + 2y + 1 + 16 - 8\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2}$$

$$-2y - 2y = 16 - 8\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2}$$

Dividiendo entre 2 y haciendo transposición de términos

$$4\sqrt{(x-3)^2 + (y+1)^2 + (z-5)^2} = y + 8$$

Eleceando al cuadrado, para eliminar la raíz

Aplicando regla del Sandwich

$$\frac{\frac{16}{1}(x-3)^2}{\frac{784}{15}} + \frac{\frac{15}{1}\left(y + \frac{8}{15}\right)^2}{184} + \frac{16(z-5)^2}{18} = 1 \frac{(x-3)}{\frac{4}{15}}$$

Escaneado con CamScanner

$$16(x-3)^2 + 16\left(y^2 + 2y + 1\right) + 16(z-5)^2 = y^2 + 16y + 64$$

$$16(x-3)^2 + 16y^2 + 32y + 16 + 16(z-5)^2 = y^2 + 16y + 64 + 25$$

$$16(x-3)^2 + 16y^2 - y^2 + 32y - 16y + 16 - 64 + 16(z-5)^2 = 0 \text{ elipsoide con}$$

$$16(x-3)^2 + 15y^2 + 16y - 48 + 16(z-5)^2 = 0$$

$$16(x-3)^2 + 15\left(y^2 + \frac{16}{15} + \frac{64}{225}\right) + 16(z-5)^2 = 48 + \frac{64}{15}$$

$$(3, -8/5, 5)$$

$$16(x-3)^2 + 15\left(y + \frac{8}{15}\right)^2 + 16(z-5)^2 = \frac{784}{15}$$

$$\frac{16(x-3)^2}{\frac{784}{15}} + \frac{15\left(y + \frac{8}{15}\right)^2}{\frac{784}{15}} + \frac{16(z-5)^2}{\frac{784}{15}} = 1$$

$$a^2 = 3,2666 \quad a = 1,807$$

$$c^2 = 3,2$$

contresperto a los ejes cuordenados. solución: la ecuación de un elipsorde será

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

sustituyendo las coordenadas de cada uno de nuestros puntosi le amos a ob tener las siguientes ecuaciones sustituyendo en la ecuacion ordinaria

$$\begin{aligned}\frac{9}{a^2} + \frac{9}{b^2} + \frac{36}{c^2} &= 1. \\ \frac{0}{a^2} + \frac{0}{b^2} + \frac{81}{c^2} &= 1. \\ \frac{9}{a^2} + \frac{36}{b^2} + \frac{9}{c^2} &= 1\end{aligned}$$

de la ecuación (2)  $c^2 = 81$   $c = 9$  ( )

$$\begin{aligned}\frac{9}{a^2} + \frac{9}{b^2} &= 1 - \frac{36}{8,1} \Rightarrow \frac{9}{a^2} + \frac{9}{b^2} = \frac{45}{81} \Rightarrow \frac{1}{a^2} + \frac{1}{b^2} = \frac{5}{81} \\ \frac{9}{a^2} + \frac{36}{b^2} &= 1 - \frac{9}{8,1} \Rightarrow \frac{9}{a^2} + \frac{36}{b^2} = \frac{72}{81} \Rightarrow \frac{1}{a^2} + \frac{4}{b^2} = \frac{8}{81}\end{aligned}$$

sustituyendo en (1) y en (3) testando (1) de (2)

$$\begin{aligned}\therefore \frac{1}{a^2} + \frac{4}{b^2} &= \frac{8}{81} \\ \frac{1}{a^2} + \frac{1}{b^2} &= \frac{5}{81} \\ 0 \quad \frac{3}{b^2} &= \frac{3}{81}\end{aligned}$$

$b^2 = 81$   $b = 9$  Luego sustituyendo en (2)

$$\frac{1}{a^2} = \frac{8}{81} - \frac{4}{81} \quad \frac{1}{a^2} = \frac{4}{81}$$

$a^2 = \frac{81}{4}$   $a = \frac{9}{2}$ , sustituyendo  $a, b$  y  $c$  en la ecuación ordinaria

$$\frac{x^2}{\frac{81}{4}} + \frac{y^2}{81} + \frac{z^2}{81} = 1$$

$\Rightarrow 4x^2 + y^2 + z^2 = 81$  que es la ecuación del lugar geométrico. Escaneado con CamScanner

1.46: Demostrar que la ecuación siguiente es un elipsoide. Hallar su centro y las longitudes de los semiejes.

$$4x^2 + 3y^2 + 2z^2 - 16x + 12y - 12z - 6 = 0$$

solución: reagrupando, y completando los cuadrados en esta expresión:

$$4(x^2 - 4x) + 3(y^2 + 4y) + 2(z^2 - 6z) = 6$$

$$4(x^2 - 4x + 4) + 3(y^2 + 4y + 4) + 2(z^2 - 6z + 9) = 6 + 18 + 12 + 16$$

$$4(x + 2)^2 + 3(y + 2)^2 + 2(z - 3)^2 = 52$$

Dividiendo todo entre 52

$$\frac{4(x + 2)^2}{52} + \frac{3(y + 2)^2}{52} + \frac{2(z - 3)^2}{52} = 1$$

$$\frac{(x + 2)^2}{13} + \frac{(y + 2)^2}{14} + \frac{(z - 3)^2}{26} = 1$$

Que es un elipsoide de centro el punto  $(-2, -2, 3)$  y semiejes  $\sqrt{13}$ ,  $\sqrt{14}$  y  $\sqrt{26}$  siendo  $a$ ,  $b$  y  $c$ . 1.47 Demostrar que el lugar geométrico de los puntos cuya suma de distancias a los puntos fijos 3, 4, 5 y  $-3$ ,  $-4$ ,  $-5$  es constante e igual al 12 es un elipsoide. Hallar su centro y las longitudes de las semiejes: de las semiejes:

$$\sqrt{(x - 3)^2 + (y - 4)^2 + (z - 5)^2} + \sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} = 12$$

$$\sqrt{(x - 3)^2 + (y - 4)^2 + (z - 5)^2} = 12 - \sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2}$$

Elevando al cuadrado, ambos miembros Escaneado con CamScanner

$$\text{de la ecuación. } \left( \sqrt{(x - 3)^2 + (y - 4)^2 + (z - 5)^2} \right)^2 = \left( 12 - \sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} \right)^2$$

$$(x - 3)^2 + (y - 4)^2 + (z - 5)^2 = 144 - 24\sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} + (x - 3)^2$$

$$(y - 4)^2 = 144 - 24\sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} + (y + 4)^2$$

$$y^2 - 8y + 16 = 144 - 24\sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} + y^2 + 8y + 16$$

$$\left( 24\sqrt{(x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2} \right)^2 = (144 + 16y)^2$$

$$576 \left( (x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2 \right) = 20736 + 4608y + 256y^2$$

$$9 \left( (x - 3)^2 + (y + 4)^2 + (z - 5)^2 \right) = 324 + 72y + 4y^2$$

Desarrollando los cuadrados:

$$9(x - 3)^2 + 9y^2 + 72y + 144 + 9(z - 5)^2 = 324 + 72y + 4y^2$$

$$9(x - 3)^2 + 5y^2 + 9(z - 5)^2 = 180$$

Dividiendo entre 180

$$\frac{(x - 3)^2}{20} + \frac{y^2}{36} + \frac{(z - 5)^2}{20} = 1$$

esto es un elipsoide con centro en  $(3, 0, 5)$  y semiejes  $a = \sqrt{20} = 2\sqrt{5}$   $b = 6$   $c = 2\sqrt{5}$  1.48  
 Hallar la ecuación del elipse que pasa por los puntos  $(6, 39)$ ,  $(0, 9, 0)$ ,  $(6, 63)$  y es simétrico con respecto a los planos coordenados. La ecuación del elipsoide que, centrado en los ejes coordenados se define por  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$  sustituyendo por cada uno de los puntos:

$$\frac{36}{a^2} + \frac{36}{b^2} + \frac{81}{c^2} = 1 \dots (1)$$

$$\frac{0}{a^2} + \frac{81}{b^2} + \frac{0}{c^2} = 1 \dots (2)$$

$$\frac{36}{a^2} + \frac{36}{b^2} + \frac{9}{c^2} = 1 \dots (3)$$

de la ecuación (2), tenemos  $b^2 = 81$  sustituyendo en (1) y en (2)

$$\begin{aligned} \frac{36}{a^2} + \frac{9}{81} + \frac{81}{c^2} &= 1 & \frac{36}{a^2} + \frac{81}{c^2} &= 1 - \frac{1}{9} \\ \frac{36}{a^2} + \frac{81}{c^2} &= \frac{8}{9} \dots (1') \\ \frac{36}{a^2} + \frac{36}{81} + \frac{9}{c^2} &= 1 & \frac{36}{a^2} + \frac{3}{c^2} &= 1 - \frac{4}{9} \\ \frac{36}{a^2} + \frac{1}{c^2} &= \frac{5}{9} \end{aligned}$$

Escaneado con CamScanner

Resolviendo el sistema de ecuaciones formado por (1') y (2')

Sustituyendo 111 Hallar la naturaleza de la cúbica cuya 1.4.9 Hallón es  $4x^2 + 2y^2 - 3z^2 + 8x - 16y + 12z = 6$  Agrupando y completando cuadrados:

$$\begin{aligned} 4(x^2 + 2x + 1) + 2(y^2 - 8y + 16) - 3(z^2 - 4z + 4) &= (1 + 4 + 32 - 12) \\ 4(x + 1)^2 + 2(y - 4)^2 - 3(z - 2)^2 &= 24 \end{aligned}$$

dividiendo entre 24

$$\left(\frac{x+1}{6}\right)^2 + \frac{(y-4)^2}{12} - \frac{(z-2)^2}{8} = 1$$

de las coordenadas  $z$  a secciones por planos paralelos a los  $xz$  y  $yz$  Escaneado con CamScanner

$$\begin{aligned} \frac{36}{a^2} + \frac{81}{c^2} &= \frac{8}{9} \\ &= \left(\frac{36}{a^2} + \frac{9}{c^2} = \frac{5}{9}\right) \\ c^2 &= \frac{9(72)}{3} \\ 0 + \frac{72}{c^2} &= \frac{3}{9}c^2 = 3(72) \\ c^2 &= 216 \quad c = \sqrt{216} \\ C &= 3\sqrt{24} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\frac{36}{a^2} + \frac{81}{216} &= \frac{8}{9} \Rightarrow \frac{36}{a^2} = \frac{8}{9} - \frac{81}{216} \\ \frac{8}{9} - \frac{9}{24} &= \frac{192 - 81}{216} \quad \frac{36}{a^2} = \frac{8}{9} - \frac{9}{24} \\ \frac{36}{a^2} &= \frac{111}{216} \\ a^2 &= \frac{36(216)}{111} = \frac{12(216)}{37}, \quad a = \frac{\sqrt{12(216)}}{\sqrt{37}}\end{aligned}$$

4. 10 : Hallar la naturaleza de la cuádrica de ecuación  $3x^2 - 2y^2 - 3z^2 - 18x + 6y - 12z - 21 = 0$

Solució :  $3(x^2 - 6x + 9) - 2(y^2 - 6y + 9) - 3(z^2 + 4z + 4) = 25 + 27 - 18 - 16$

$$3(x - 3)^2 - 2(y - 3)^2 - 3(z + 2)^2 = 52 - 34$$

$$3(x - 3)^2 - 2(y - 3)^2 - 3(z + 2)^2 = 18$$

$$\left(\frac{x-3}{\sqrt{6}}\right)^2 - \frac{(y-3)^2}{9} - \left(\frac{z+2}{\sqrt{6}}\right)^2 = 1$$

Que es un hiperboloide de 2 hojas con su centro en el punto  $(3, 3, -2)$  y eje real paralelo al de coordenadas  $x$ . 1.4.11: Hallar el lugar geométrico de los puntos  $c$  y a diferencia de distancias a los puntos fijos  $(2, -3, 1)$  y  $(2, 3, 1)$  sea igual a 4.  $(2, -3, 1)$  y  $(2, 3, 1)$  sea igual a 4. solución  $\sqrt{(x-2)^2 + (y+3)^2 + (z-1)^2} - \sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2} = 4$

$$\text{obten: } \sqrt{(x-2)^2 + (y+3)^2 + (z-1)^2} = 4 + \sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2}$$

Eleceando al cuadrado:

$$\begin{aligned}(x-2)^2 + (y+3)^2 + (z-1)^2 &= 16 + 8\sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2} + (y-1)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2 \\ y^2 + 6y + 9 &= 16 + 8\sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2} + y^2 - 6y + 9 \\ 12y - 13 &= 8\sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2}\end{aligned}$$

Dividiendo toda la ecuación entre 4

$$3y - 4 = 2\sqrt{(x-2)^2 + (y-3)^2 + (z-1)^2}$$

Elevando al cuadrado

$$\begin{aligned}(3y - 4)^2 &= 4(x-2)^2 + 4y^2 - 24y + 36 - 4 \\ 9y^2 - 24y + 4 &= 4(x-2)^2 + 4y^2 - 24y + 36 - 4 \\ 5y^2 - 4(x-2)^2 - 4(z-1)^2 &= 20 \\ \frac{y^2}{4} - \frac{(x-2)^2}{5} - \frac{(z-1)^2}{5} &= 1\end{aligned}$$

Es to es un hiperboloides de 2 hojas con centro en el punto  $(2, 0, 1)$  y eje real paralelo al de coordenadas  $y$ . 1.2 .es un hiperboloide d. Escaneado con CamScanner

) 1.4.12. Hallar el lugar geométrico de los puntos cuya distancia al punto  $(3, 2, -3)$  es triple de la distancia al eje  $z$ : Solución:  
 $\sqrt{(x-3)^2 + (y-2)^2 + (z+3)^2} = 3\sqrt{x^2 + y^2}$  Elevando al cuadrado, reduciendo y simplificando

$$\begin{aligned}(x-3)^2 + (y-2)^2 + (z+3)^2 &= 9x^2 + 9y^2 \\ x^2 - 6x + 9 + y^2 - 4y + 4 + z^2 + 6z + 9 &= 9x^2 + 9y^2 \\ (y^2 - 4y + 4) - 3(x^2 + 2x + 1) - 3(z^2 - 2z + 1) &= -9 - y - 9 - 3 - 3 + 4 \\ (y^2 - 4y + 4) - 3(x^2 + 2x + 1) - 3(z^2 - 2z + 1) &= -24 \\ \frac{x^2 + 2x + 1}{8} + \frac{z^2 - 2z + 1}{8} - \frac{y^2 - 4y + 4}{24} &= 1 \\ \frac{(x+1)^2}{8} + \frac{(z-1)^2}{8} - \frac{(y-2)^2}{24} &= 1\end{aligned}$$

) Esto es un hiperboloide de revolución de una hoja con centro en  $(-1, 2, 1)$  y con semiejes

$$a = 8, b = 2, c = 8$$

1.4.13 Hallar el vértice del paraboloides elíptico

$$\begin{aligned}4x^2 + 3y^2 - 12z - 8x + 5y - 5 &= 0 \\ 4(x^2 - 2x + 1) + 3(y^2 + 2y + 1) &= 15 + 4 + 3 + 12z \\ 4(x-1)^2 + 3(y+1)^2 &= 12z + 1\end{aligned}$$

El vértice es  $(1, -1, -1)$  1.4. 14 Hallar la ecuación de un paraboloide de revolución que pase por los puntos  $(2, -3, 2)$  y  $(-6, -6, 4)$  y cuyo eje de simetría es el eje  $y$ :  
 Solución sustituyendo las coordenadas de las soluciones Solución sustituyendo las coordenadas de las

$$Ax^2 + Cz^2 = B \begin{pmatrix} 4A + 4C = -3B \\ 36A + 16C = -36B \end{pmatrix}$$

Escaneado con CamScanner

Despejando  $A$  y  $C$  en Función de  $B$

$$\begin{aligned}36A + 36C &= -27B \\ -(36A + 16C &= -36B) \\ \hline 0 \quad 20C &= 9B\end{aligned}$$

$$C = \frac{9}{20}B$$

sustituy endo  $^{20}en(1)$  Sustituyendo eri

$$4A + 4\left(\frac{9}{20}B\right) = -3B$$

$$4A + \frac{36}{20}B = -3B$$

$$4A \neq -3B - \frac{36}{20}B$$

$$4A = -\frac{56}{20}B$$

$$Ax^2 + Cz^2 = BY$$

$$-\frac{7}{10}Bx^2 + \frac{9}{20}Bz^2 = BY$$

multiplicando por  $\frac{20}{B}$

$$-14x^2 + 9z^2 = 20y$$

$$9z^2 - 14x^2 = 20y$$

que sería la elevación hso  $A = -\frac{14}{20}B$   $A = -\frac{7}{10}B$  del paraboloide elíptico. Escaneado con CamScanner

## PROBIEMAS PROPUESTOS 1,4

1.4.1 2dentifique los lugares geométricos al graficar las siguientes ecuaciones en la gráfica correspondiente a cada función. a)  $8x^2 - 2y^2 + 50z^2 = 0$  b)  $4y^2 - x^2 + 25z^2 = 0$

Solila superfcie er un fone elliptico uue tienecfi, yome tie de sime. yepico que de simofica. soli la superfciesun simetría es el eje'X sol: a superficle es elipice Hiperboltole eliptice de 2 miantac cuyo ele de y d)  $5y^2 + 15z^2 = 20x$  cuyo eje de simetría es el  $x$  e)  $6y^2 - 18z^2 = 22x$  Soli la superficie es un paraturide Hiper 60 diro las seccinges tuans eerralesentos plane  $z = k$ , on 1,4.2. Ide intifique la spperficie que tiene laeciación dada: a)  $9x^2 - 5y^2 + 45z^2 = 45$  solstiper bolorde diphro deominga. b)  $6x^2 - 3z^2 + 2y = 0$  Sol: Patábolorde lliparéctico c)  $2y^2 - 20x^2 = 40$  solcilindro Hiperbolto 14.3. En los siguientes merisoritace la graficadela a)  $5x^2 + 9y^2 + z^2 = 36$  sel: Elypsoide b)  $5x^2 + 20y^2 - z^2 = 100$  1Atperculoude Eliptio c)  $x^2 = y^2 - z^2$  di Cono Eliptivo d)  $\frac{x^2}{36} + \frac{z^2}{25} = 41$  salpar Escaneado con CamScanner

14.4 Encada uno de; as siguientes incisos, discualie y copstruyase el hiperboloide cuya ecuacion se da. a)  $\frac{x^2}{1} - \frac{y^2}{4} - \frac{z^2}{9} = 1$  Dedos hojas b)  $x^2 + y^2 - 2z^2 + 16 = 0$  De una solahoja c)  $2x^2 - y^2 + 8z^2 + 18 = 0$  de una solahoja 1.4.5: Hallase renentificar la ecuación del lugar geome trico de on punto que se mueve de tal maneraque la sima de 10 suadrados de sus a 4 tancias a los ejes  $x$  y  $y$  es slempleigual

**Sol:**  $x^2 + y^2 + 2z^2 = 4$

1.46: En cálculo diferencial se de maestra que el volumen limitado por un elipsoide es igual a  $\frac{4}{3}\pi abc$ , siendo  $a$ ,  $b$  y  $c$  los semiejes. El volumen limitado por el elipsoide  $2x^2 + 3y^2 + 4z^2 = 1$  es:

$4z^2 - 8x + 12y - 4 = 0$  Soli  $96\pi U^3$  1.4.7: Hablar la ecuación del Hiperboloide de revolución de una sola hoja formada por la rotación de la recta  $y = 4, z = x$  en torno al eje  $z$ , constituya la superficie:

$$\text{Sol: } x^2 + y^2 - z^2 = 16$$

64.8 Hallar el lugar geométrico de los puntos equidistantes del plano  $xy$  y del punto  $(-1, 2, -5)$   
 Sol.  $x^2 + y^2 + 2x - 4y + 5z + 14 = 0$  Soli  $3x^2 + 4y^2 + 4z^2 - 32x + 16y - 8z + 84 = 0$  Escaneado con CamScanner

Unidad II otros sistemas de  $\omega$  y geometría, además de usar recursos como en prácticas y trabajos ordinarios se usa con frecuencia el catenograma de coordenadas rectangulares a polares, cilíndricas y esféricas. Y sobre todo dentro de estas mismas se dice polares a cilíndricas, cilíndricas a esféricas, etcétera. 2.1 Coordenadas polares. un punto  $P$  del espacio (ver figura 2.1.1) respectivamente sean  $(\rho, \alpha, \beta, \gamma)$  siendo  $B$  la distancia al origen, el ángulo de dirección  $\alpha$  y  $\beta, \gamma$  y los ángulos de dirección de  $OP$  con los ejes  $x, y, z$  respectivamente. Las relaciones entre las coordenadas polares y rectangulares se dan a través de los vectores que vienen a ser los cosenos directores:

polares:

$$\cos \alpha = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{x}{\rho}$$

$$\cos \beta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\cos \gamma = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\cos \gamma' = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

Existe una identidad que se cumple en todas las coordenadas polares:

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

para convertir de polares a coordenadas  $[x = \rho \cos \alpha] \mid [y = \rho \cos \beta] \mid [z = \rho \cos \gamma]$  Escaneado con CamScanner

Ejemplo Resueltos: 2.1.1 Hallar las coordenadas polares de los puntos siguientes  $(0, 3, 4)$   
 (b)  $(1, 2, -2)$  y  $(6, 3, 2)$

Solución;  $y = 3$  e  $z = 4$

$$x = 0, \sqrt{0^2 + 3^2 + 4^2} = \sqrt{0 + 9 + 16} = \sqrt{25} = 5$$

$$\cos \alpha = \frac{0}{5} = 0 \quad \alpha = \arccos 0 = 90^\circ$$

$$\cos \beta = \frac{3}{5} = 0,6 \quad \beta = \arccos 0,6 = 53,13^\circ$$

$$\cos \gamma = \frac{4}{5} = 0,8 \quad \gamma = \arccos 0,8 = 36,86^\circ$$

$$\text{sol: } (5, 90^\circ, 53,13^\circ, 36,86^\circ)$$



b)

$$x = 1 \quad y = 2; z = -2$$

$$p = \sqrt{1^2 + 2^2 + (-2)^2} = \sqrt{1 + 4 + 4} = \sqrt{9} = 3$$

$$\cos \alpha = \frac{1}{3} \quad \alpha = \arccos \frac{1}{3} = 70,53^\circ$$

$$\cos \theta = \frac{2}{3} \quad \theta = \arccos \frac{2}{3}$$

$$\cos \phi = \frac{-2}{3} \quad \phi = \arccos \frac{-2}{3} = 131,81$$

$$\text{sol: } (3, 70,53, 48,18, \sqrt{31,81})^3$$

c)

$$x = 6/y = 3, z = 2$$

$$P = \sqrt{6^2 + 3^2 + 2^2} = \sqrt{36 + 9 + 4} = 149$$

$$\cos \alpha = \frac{6}{7} \quad \alpha = \arccos \frac{6}{7} = 316$$

$$\cos \beta = \frac{3}{7} \quad \beta = \arccos \frac{3}{7} = 670$$

$$\cos \phi = \frac{2}{7} \quad \phi = \arccos \frac{2}{7} = 73,39$$

$$\text{sol } (7, 31,00, 69,62^\circ)$$

Escaneado con CamScanner

2.2 Coordenadas cilíndricas Este sistema es una extensión para el espacio tridimensional del sistema de coordenadas polares para el plano. El sistema de coordenadas cilíndricas  $(r, \theta, z)$  es una representación polar de la proyección 2D, donde  $r$  es la distancia radial en el plano  $xy$  y  $\theta$  es el ángulo medido desde el eje  $x$  positivo. Para convertir coordenadas rectangulares en cilíndricas se utilizan las siguientes fórmulas:

Para convertir de cilíndricas a rectangulares

$$x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, z = z$$

para convertir de rectangulares a cilíndricas:  $r^2 = x^2 + y^2$ ,  $\theta = \arctan \frac{y}{x}$ ,  $z = z$  el punto  $(0, 0, 0)$  es el polo, como la representación como la representación en el sistema de coordenadas polares no es única, se sigue que que cualquier punto en el sistema de coordenadas polares es único. Figura 2.2.1 es única.

Ejemplo 2.2.1 (convertir el punto  $(r, \theta, z) = (5, \frac{2\pi}{3}, 12)$  a coordenadas rectangulares: Solución usando las ecuaciones de conversión cilíndricas a

rectangulares, se obtiene:

$$x = 5 \cos \frac{2\pi}{3} = 5 \left( -\frac{1}{2} \right) = -2.5 = -\frac{5}{2}$$

$$y = 5 \sin \frac{2\pi}{3} = 5 \frac{\sqrt{3}}{2} = 5(0.8660) = 4.33$$

$$z = 12$$

Escaneado con CamScanner

Por lo tanto en coordenadas rectangulares el punto es  $(x, y, z) = \left( -\frac{5}{2}, 4.33, 12 \right)$

Ejemplo 2.22 Convierta el punto  $(x, y, z) = (4, 3, 1)$  a coordenadas cilíndricas. Solución: Para las conversiones de rectangulares a cilíndricas, se obtiene

$$r = \sqrt{4^2 + 3^2} = \sqrt{16 + 9} = \sqrt{25} = 5$$

$$\tan \theta = \frac{3}{4} \Rightarrow \theta = \arctan \frac{3}{4} + n\pi = 36.86^\circ + n\pi$$

$$z = 1$$

Existen dos opciones para  $r$  y una cantidad infinita de opciones para  $\theta$ , dos representaciones convenientes para este punto son:  $(5, 36.86^\circ, 1) > 0$  y  $\theta$  en el cuadrante I  $(-5, 216.86^\circ, 1) < 0$  y  $\theta$  en el cuadrante II las coordenadas cilíndricas son especialmente adecuadas para la representación de superficies cilíndricas y de superficies de revolución que el eje  $z$  se a lo largo de la simetría como se muestra en la figura 2.1, 3 a y 2.1, 3 b

$$x^2 + y^2 = z^2 \quad x^2 + y^2 = z^2$$

paraboloide cono

Figura 2.1

$$x^2 + y^2 - z^2 = 1$$

$$r^2 = z^2 + 1$$

Hyper Golonde Escaneado con CamScanner 

181width = 458height = 492topleft\_x = 41)

Los planos verticales contienen al eje  $z$  y los planos horizontales tienen coordenadas cilíndricas como se muestra en la figura 2.2, 3 a y 1 a la figura 2.2, 3 b.

$$x^2 + y^2 = 1$$

Figura 2.2, 2 b) Ejemplo 2.2.3 Conversión de coordenadas rectangulares a coordenadas cilíndricas para cada una de las superficies dadas en coordenadas rectangulares. 5 Figura 2.23 a)  $x^2 + y^2 = 9z^2$  b)  $y^2 = x$ . Solución: Dichas superficies se muestran como se ve

Figura 2.2.3 h) Escaneado con CamScanner

figura 2. [ J/4 b) Figura 2,2,2 b) a.) Solución: la gráfica de  $x^2 + y^2 = 9z^2$  es un cono de se aprecia en la figura 22,4, a) al sustituir  $x^2 + y^2 = r^2$  en esta ecuación se convierte en coordenadas cilíndricas

$$x^2 + y^2 = 9z^2 \leftarrow \text{Ecuación rectangular}$$

$$r^2 = 9z^2 \leftarrow \text{Ecuación cilíndrica}$$

b). La gráfica de la superficie  $x^2 = y$  es un cilindro parabólico curvo sobre la recta  $y = 0$  en el plano  $xy$  y por lo tanto es cilíndrico. La ecuación rectangular en  $x, y, z$  es  $x^2 = y$ . Sustituyendo  $x = r \cos \theta$  y  $y = r \sin \theta$  en la ecuación  $x^2 = y$  se obtiene  $r^2 \cos^2 \theta = r \sin \theta$ . Sustituyendo  $x$  por  $r \cos \theta$  y  $y$  por  $r \sin \theta$  se obtiene  $r^2 \cos^2 \theta = r \sin \theta$ . Dividiendo ambos lados de la ecuación por  $r \cos^2 \theta$  se obtiene  $r = \frac{\sin \theta}{\cos^2 \theta}$ . Escaneado con CamScanner

  $r = \frac{\sin \theta}{\cos^2 \theta} \cdot \frac{1}{\cos \theta} = \sec \theta \tan \theta$  Ecuación cilíndrica  
 observe que existe un punto en el cual  $t = 0$ , así que al dividir entre  $r$  ambos miembros de la ecuación, no se ha perdido nada. La transformación de coordenadas rectangulares a coordenadas cilíndricas es mucho más sencilla que la transformación de coordenadas rectangulares a coordenadas esféricas. Ejemplo 2.2.4i conversión de coordenadas cilíndricas a coordenadas rectangulares. Encuentra la ecuación en coordenadas rectangulares de la superficie representada por la ecuación cilíndrica  $y^2 \cos^2 \theta + z^2 + 9 = 0$ . Ecuación cilíndrica como  $\cos^2 \theta = \cos^2 \theta - \sin^2 \theta$   $r^2 (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta) + z^2 + 9 = 0$  Aplicando la identidad  $\cos^2 \theta - \sin^2 \theta = \cos 2\theta$   $r^2 \cos 2\theta + z^2 + 9 = 0$  trigonométrica  $x^2 - y^2 + z^2 + 9 = 0$  sustituyendo  $x^2 - y^2 + z^2 = -9$  multiplicando por  $(-1)$   $y^2 - x^2 - z^2 = 9$  sustituyendo multiplicando por  $(-1)$  véase figura 2.2.5  $-y$

2.3 Coordenadas esféricas a las tres coordenadas principales son las coordenadas esféricas. En las coordenadas que vemos en la figura 2.3.1 podemos ver en las coordenadas que se utilizan para la navegación en los aviones por ejemplo:  $(7500, -60^\circ, 45^\circ)$  esto es un radio de 7500 Km, el que diga  $-60^\circ$  implica  $60^\circ$  en sentido opuesto el que diga  $-60^\circ$  implica  $60^\circ$  en sentido opuesto el que diga  $-60^\circ$  implica  $60^\circ$  en  $45^\circ$  implica  $45^\circ$  a las manecillas del reloj el polo norte, esto hace referencia a la longitud, latitud y altitud son medidas de longitud son medidas de longitud, latitud y altitud, por ejemplo: (Altitud, longitud y latitud) 2.3.1 sistemas de coordenadas esféricas en el espacio, se representa mediante una triada ordenada  $(\rho, \theta, \phi)$  1.-  $\rho$  (rho) es la distancia de  $P$  al origen,  $P \geq 0$  2. -  $\theta$  es el mismo ángulo que se emplea en las coordenadas rectangulares 3.-  $\phi$  es el ángulo entre el eje  $z$  positivo  $z+$  y observe que la primera y la tercera coordenadas  $\theta$  y  $\phi$ , son no negativas, pero la letra griega minúscula  $\theta$  y la letra griega minúscula  $\phi$  A continuación presentamos una relación entre las coordenadas rectangulares y coordenadas esféricas para pasar de uno a otro sistema se usan las siguientes

Esféricas a rectangulares

$$x = \rho \sin \phi \cos \theta, y = \rho \sin \phi \sin \theta, z = \rho \cos \phi$$

Rectangulares a esférica's

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \text{ tangente } \theta = \frac{y}{x}, \phi = \arccos \left( \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \right)$$

Escaneado con CamScanner

Pasainaliaar un cambio entre coordenadas cartesianas a coordenadas esféricas, se usan (v)  
Las ecuaciones siguientes:

Esféricas a cilíndricas ( $r \geq 0$ )  $r^2 = \rho^2 \sin^2 \phi$ ,  $\theta = \theta$ ,  $z = \rho \cos \phi$  cilíndricas a esféricas ( $\rho \geq 0$ ):

$$\rho = \sqrt{r^2 + z^2}, \theta = \theta, \phi = \arccos \left( \frac{z}{\sqrt{r^2 + z^2}} \right)$$

$$\text{Figura 2.2.6 } r = \rho \sin \phi = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Este sistema de coordenadas es útil para: Escaneado con CamScanner

Ejemplo de conversión de coordenadas rectangulares a coordenadas esféricas Encuentre una ecuación en coordenadas esféricas para la superficie representada por cada una de las ecuaciones rectangulares siguientes: a) Cono:  $x^2 + y^2 = z^2$  b) Esfera  $x^2 + y^2 + z^2 - 4z = 0$  solución sustituyendo  $x, y, z$  tenemos lo siguiente:

$$x^2 + y^2 = z^2$$

$$\rho^2 \sin^2 \phi \cos^2 \theta + \rho^2 \sin^2 \phi \sin^2 \theta = \rho^2 \cos^2 \phi \quad \rho^2 \sin^2 \phi (\underbrace{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta}_{\rho^2}) = \rho^2 \cos^2 \phi$$

$$\rho^2 \sin^2 \phi = \rho^2 \cos^2 \phi \Rightarrow \frac{\sin^2 \phi}{\cos^2 \phi} = 1 \quad \rho \geq 0$$

$\tan^2 \phi = 1 \quad \phi = \frac{\pi}{4} \quad \phi' = \frac{3\pi}{4}$  b) como  $\rho^2 = x^2 + y^2 + z^2$  y  $z = \rho \cos \phi$ , la ecuación tiene la siguiente forma esférica:

$$\rho^2 - 4\rho \cos \phi = 0 \Rightarrow \rho(\rho - 4 \cos \phi) = 0$$

Descartando la posibilidad de que  $\rho = 0$ , se tiene la ecuación esférica:

$$\rho - 4 \cos \phi = 0 \quad \rho = 4 \cos \phi$$

Por lo tanto el cono es la esfera que se puede ver en la figura 2.2.6  
Escaneado con CamScanner

Ejercicios propuestos unidad II 2.1: Hallar las coordenadas polares y cilíndricas de los puntos (1, 2, 2) de punto, cuyas coordenadas rectangulares son Respuesta; Coordenadas polares  $P =$

$$\sqrt{1^2 + 2^2 + 2^2} = \sqrt{9} = 3$$

$$\alpha = \arccos \frac{1}{3} = 70^\circ 32' \quad \beta = \arccos \frac{2}{3} = 48,11^\circ$$

$$\gamma = \arccos \frac{2}{3} = 48,11^\circ$$

sol:  $(3, 70^\circ, 32', 48^\circ, 11', 48^\circ, 11^\circ)$  coordenadas alíndricas  $\rho = \sqrt{\sqrt{2}^2 + 2^2} = \sqrt{5}$   $\theta = \arccos \frac{2}{\rho} = \arccos \frac{2}{\sqrt{5}} = 63,435^\circ$ ;  $z = 2$  sol  $(\sqrt{5}, 6, 3935, 2)$  Coordenadas esféricas ;  $\rho = \sqrt{1^2 + 2^2 + 2^2} = \sqrt{9} = 3$   $\theta = \arccos \frac{2}{\rho} = \arccos \frac{2}{3} = 48,11^\circ$   $\phi = \arccos \frac{1}{\rho} = \arccos \frac{1}{3} = 70,52^\circ$  Escaneado con CamScanner

2.2 Hallar las coordenadas rectangulares del punto cuyas coordenadas cilíndricas son  $(6, 120^\circ, -2)$  :

$$\text{Sol: } (-3, 3\sqrt{3}, -2)$$

2.3 Hallar las coordenadas rectangulares del punto cuyas coordenadas esféricas son  $(6, 45^\circ, 30^\circ)$  Sol:  $x = 6 \cos 30^\circ \cos 45^\circ = 6 \left(\frac{1}{2}\right) \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right) = \frac{6\sqrt{3}}{4} = \frac{3\sqrt{3}}{2} = 2,598$

$$y = 6 \sin 30^\circ \sin 45^\circ = 6 \left(\frac{1}{2}\right) \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = \frac{6\sqrt{2}}{4} = \frac{3\sqrt{2}}{2} = 2,121$$

$$z = 6 \cos 30^\circ = \frac{6\sqrt{3}}{2} = 3\sqrt{3}$$

Juego la solución:  $\left(\frac{2}{\sqrt{2}}, \frac{3}{\sqrt{3}}, 3\sqrt{3}\right)$  2.4: Hallar las coordenadas rectangulares, polares y esféricas del punto cuyas coordenadas cilíndricas son  $(3, 120^\circ, 2)$  Solución: por las coordenadas rectangulares:

$$\text{Sol: } \left(-\frac{3}{2}, \frac{3\sqrt{3}}{2}, 2\right)$$

$$x = 3 \cos 120^\circ = 3 \left(-\frac{1}{2}\right) = -\frac{3}{2} \quad z = 2$$

$$y = 3 \sin 120^\circ = 3 \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right) = \frac{3\sqrt{3}}{2}$$

$$\left(\frac{3\sqrt{3}}{2}, 2\right)$$

Para las coordenadas polares:

$$\rho = \sqrt{\left(-\frac{3}{2}\right)^2 + \left(\frac{3\sqrt{3}}{2}\right)^2 + 2^2} = \sqrt{\frac{9}{4} + \frac{27}{4} + 4} = \sqrt{\frac{9 + 27 + 16}{4}} = \sqrt{\frac{52}{4}} = \sqrt{13}$$

$$\alpha = \arccos \left(\frac{3}{2\sqrt{13}}\right) = 71,57^\circ \quad \beta = \arccos \left(\frac{3\sqrt{3}}{2\sqrt{13}}\right) = 46,7^\circ$$

$$\gamma = \arccos \frac{2}{\sqrt{13}} = 56,31^\circ$$

Espéricas  $\rho = \sqrt{13}$   $\theta = \text{arctangente } \frac{3\sqrt{3}/2}{-3/2} = \text{archangente } \frac{3\sqrt{3}}{3} \phi = \text{arcocoseno } \frac{2}{\sqrt{13}} = 56^\circ 9'$   $\theta = \text{arctangente } -\sqrt{5} = 120^\circ$

$$\text{sol} (\sqrt{13}, 120^\circ, 56^\circ 9')$$

Escaneado con CamScanner

2.5 Expresar la ecuación  $x^2 + y^2 + 2z^2 - 2x - 3y - z + 2 = 0$  en coordenadas cilíndricas!

Sol:  $\rho^2 - \rho(2 \cos \theta + 3 \sin \theta) + 2z^2 - z + 2 = 0$  2.6.- Expresar la ecuación  $2x^2 + 3y^2 - 6z = 0$  en coordenadas esféricas: Sol:  $2\rho^2 \cos^2 \phi \cos^2 \theta + 3\rho^2 \cos^2 \phi \sin^2 \theta - 6 \cos \theta \phi = 0$  2.7 Expresar la ecuación  $p + 6 \sin \phi \cos \theta + 4 \sin \phi \sin \theta = 0$  en coordenadas rectangulares: sol:  $x^2 + y^2 + z^2 + 6x + 4y - 8z = 0$  2.8.- Expresar la ecuación  $z = \rho^2 \cos \theta$  en coordenadas rectangulares: Sol:  $z = x^2 + y^2$  2.9.- Expresar la ecuación  $x^2 + y^2 - z^2 = 36$  en coordenadas polares! sol:  $\rho^2 (1 - 2 \cos^2 \gamma') = 36$  2.10 Expresar la ecuación escrita en coordenadas polares,  $y = \rho \cos \alpha \cos \beta$  en coordenadas rectangulares. Sol:  $z = xy$  2.11: Hallar las coordenadas polares de los puntos siguientes. a) (0, 11); b) (0, -2, 2); c) (1, -2, 2); d) (6, 3, 2) e) (8, -4, 1,

Sol: a)  $(\sqrt{2}, 90^\circ, 45^\circ)$  b)  $(2\sqrt{2}, 90^\circ, 135^\circ)$  c)  $(3, \arccos \frac{1}{3}, \arccos(-2/3))$ ,  $\arccos \frac{2}{3}$  d)  $(7, \arccos 6/7, \arccos(3/4))$   $\arccos 2/7$  e)  $(9, \arccos 8/9, \arccos 4/5)$ ,  $\arccos 1/9$  2.12: Hallar las coordenadas cilíndricas de los puntos del

Sol: A  $(1, 90^\circ, 1)$  b)  $(2, 270^\circ, -2)$  c)  $(\sqrt{5}, 2\pi - \arccos 1/2, 2)$  d)  $(3\sqrt{5}, \arccos 1/2, 2)$  e)  $(4\sqrt{5}, 2\pi - \arccos 2, 2)$  2.3 Hallar las coordenadas esféricas de los puntos sol: a)  $(12, 90^\circ, 45^\circ)$ ; b)  $(2\sqrt{2}, 270^\circ, 135^\circ)$  c)  $(3, 2\pi - \arccos 2, \arccos 2)$  d)  $(7, \arccos(\frac{1}{2}), \arccos 0\frac{3}{7})$  e)  $(\frac{1}{2}, 2\pi - \arccos(\frac{1}{2}), \arccos \frac{1}{9})^3$  Escaneado con CamScanner

2.14 Hallar las coordenadas rectangulares de los puntos e)  $(2, 45^\circ, 120^\circ, -60^\circ)$  a)  $(0, \sqrt{3}, 1)$ ; b)  $(\frac{3}{2}, \frac{3\sqrt{2}}{2}, -3/2)$ ; c)  $(-2, -2, -2\sqrt{2})$  d)  $(-3\sqrt{3}/2, 3/2, 0)$ ; e)  $(\sqrt{2}, -1, 1)$  2.15. Hallar las coordenadas rectangulares de los puntos b)  $(1, 330^\circ, -2)$ ; c)  $(4, 45^\circ, 2)$ ; d)  $(8, 120^\circ, 3)$ ; e)  $(6, 30^\circ, -3)$

Solución: a)  $(-3, 3\sqrt{3}, -2)$ ; b)  $(r/3, -1/2, -2)$ ; c)  $(2\sqrt{2}, 2\sqrt{2}, 2)$  2.16 Hallar las coordenadas d)  $(-4, 4\sqrt{3}, 3)$  e)  $(3\sqrt{3}, 3, -3)$

rectangulares de los puntos cuyas coordenadas esféricas son: a)  $(4, 210^\circ, 30^\circ)$  b)  $(3, 120^\circ, 240^\circ)$ ; c)  $(6, 330^\circ, 60^\circ)$  d)  $(5, 150^\circ, 210^\circ)$

Solución: a)  $(-\sqrt{3}, 1, 2\sqrt{3})$  b)  $(\frac{3\sqrt{3}}{4}, -9/4, -3/2)$  c)  $(9/2, -3\sqrt{3}/2)$  3.) d)  $(\frac{5\sqrt{3}}{4}, -5/4, -\frac{5\sqrt{3}}{2})$  2.17. Hallar las coordenadas esféricas de los puntos a)  $(8, 120^\circ, 6)$ ; b)  $(4, 30^\circ, -3)$ ; c)  $(6, 135^\circ, 2)$ ; d)  $(3, 150^\circ, 4)$  Solución: a)  $(10, 120^\circ, \arccos \frac{3}{5})$ ; b)  $(5, 30^\circ, \arccos(\frac{-3}{5}))$  c)  $(2\sqrt{10}, 135^\circ, \frac{\sqrt{10}}{10})$ ; d)  $(5, 150^\circ, \arccos \frac{4}{5})$  2.18. Expresar las coordenadas esféricas en ecuaciones c)  $x + 5y - 8z = 12$

Solvelón! a)  $\theta = \text{arcotangente } (-5/4)$  b)  $5\rho \cos^2 \theta - 4 \cdot \rho \sin^2 \theta + 2 \cos \theta + 3 \sin \theta = 0$  c)  $p - 8 \cos \theta = 0$  2.19. PG das las ecuaciones siguientes, en coordenadas cilíndricas, para expresarlas en c)  $\rho^2 + z = 25$ ;  $\rho = 2045$ ; e)  $\rho^2 - z^2 = 1$  Escaneado con CamScanner

Solveión 2.19 Y a)  $x^2 + y^2 + 3z^2 = 49$  Elipsoide de revolución b)  $x^2 + y^2 = by$  cilindro circular recto c)  $x^2 + y^2 + z^2 = 16$  esfera d)  $y = x$  Plan 0 e)  $x^2 + y^2 - z^2 = 1$ ; Hiperboloides de una hoja. 2.20.- Expresar en coordenadas polares, las ecuaciones siguientes. a)  $x^2 + y^2 - a^2 = 0$  c)  $2x^2 + 3y^2 + 2z^2 - 6x + 2y = 0$  d)  $z = 2xy$  chent solveión 2.20: a)  $p(1 - \cos^2 \theta) + 6 \cos \theta = 0$  b)  $p^2(1 - 2 \cos^2 \theta) = a^2$  c)  $\rho(2 + \cos^2 \beta) - 6 \cos \theta + 2 \cos \beta = 0$  d)  $\cos \mu = 2\rho \cos \alpha \cos \beta$  Escaneado con CamScanner

### 3.1 Funciones de Variables Vectoriales y Ecuaciones Paramétricas de una Función.

Un vector representa una magnitud que tiene dirección y se puede denotar que tiene un principio y un fin. ¿Qué hemos de notar cuando una distancia, a un punto de recordemos una distancia siempre la vamos a serpositiva cuando caminamos y al revés, si vamos simplemente que no andamos vuelta a los mismos caminando hacia el. Fíjate es por esto que un vector, al que denotaremos  $H(t)$  lo escribiremos como:  $H(t) = x(t)i + y(t)j + z(t)k \in \mathbb{R}^n$  el espacio

$$r(t) = x(t)i + y(t)j + z(t)k \in \mathbb{R}^n \text{ el espacio}$$

para estos dos vectores, vamos a considerar esa "línea" que llamamos módulo en un sistema de coordenadas: modifica el vector con el cambio de forma infinitesimal de tal manera que se pueda adecuar a cada caso con los mismos con el mismo de una parábola lo largo de una curva, es como  $x(t)$  y  $y(t)$  en (4) 12a, en con respecto a  $t$ , & i. n. b. l. = de cálculo diferencial elemental, es el nombre que le da una función de la forma  $x(t) = t(t)$ ,  $y(t) = y(t)$ ,  $z(t) = h(t)$  Definición de la función vectorial. Una función de la forma  $r(t) = f(t)i + g(t)j$  define el plano. 0  $| (t) = f(t)i + g(t)j + h(t)k$  en el espacio! Escaneado con CamScanner

$$|r(t)| = \sqrt{x(t)^2 + y(t)^2} \text{ En el plano}$$

$$|r(t)| = \sqrt{x(t)^2 + y(t)^2 + z(t)^2} \text{ En el espacio}$$

Es una función vectorial, donde las funciones componentes  $f$  y  $g$  son funciones al parámetro  $t$  el cual es un cono ya se dio anteriormente se aplicó para aplicaciones como integración, derivación y evaluación del límite. al igual que los vectores las funciones vectoriales se pueden denotar de la siguiente forma.  $r(t) = \langle f(t), g(t) \rangle$  para el plano, 0  $| (t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle$  para el espacio

$$r(t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle \text{ para el espacio}$$

Vamos a unir en el plano o en el espacio, para tomar un número infinito de puntos de hecho dos, curvas diferentes pueden tener la misma gráfica, lo podemos ver con las siguientes funciones: siguientes funciones:  $r(t) = \langle \sin t, \cos t \rangle$  las cuales podemos

, y tabulad:

$t$	$\sin t$	$\cos t$	$V_1(t) \  i_2(t)$	1
0	0	1	1	1
$\pi/3$	$1/2$	$\sqrt{3}/2$	1	1
$\pi/4$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	1	1
$\frac{\pi}{2}$	1	0	1	1
$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$-\frac{1}{\sqrt{2}}$	1	1
$\frac{\pi}{2}$	0	-1	1	1
$\frac{5\pi}{4}$	$-\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	1	1
$\frac{3\pi}{2}$	-1	0	1	1
$\frac{7\pi}{4}$	$-1/\sqrt{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	1	1
$2\pi$	0	1	1	1

$$y_2(t) = \sin^2 t i + \cos^2 t j \quad r_1(t) =$$

$$0(t) \quad r_i(t) = 0^2 (t1^2) \quad r_1(t) = 1\frac{1}{2}i \pm \frac{1}{2}J \quad r_2(t) = \frac{3}{4}\frac{1}{4} + \frac{1}{4}J$$

$$r_1(t) = \frac{1}{\sqrt{2}}i + \frac{L}{2}jr_2(t) = \frac{1}{2}i + \frac{i}{2}j$$

>

$$\hat{y}$$

bsto es la jrácica de. es tas de curadsise tabla 3.1 uni hairio. Escaneado con CamScanner

is claro entonces que cada kariaile  $f(t)$ ,  $g(t)$  y  $h(t)$  serian funciones de vna waslable parame - trica  $t$ , que representa un numero eal como sepudo ceer en la tabla 3.1 y como funciones podemos considerar que fiejen undominio y un contradominio, suje tandose a lo contemplado paste unal-uncon que séhabia wisto en cursos. anteriores. se vsa la letra  $t$  para de notar a la uoria ble independientejen frimer ug ar por que ya se, hapia nitudaconanderior tica dee plano yila ininea secta y porque inearia la plica alonés de Wa fisica ca les como desplazamiento lee la siclaidy a deleracion que son uunciones uectarialer debenson, parametrica ties básica. puesto aue nos permite dericear intearas y apiicas el concepto del Limite de una unción escalar a una coy a base son los wedtares, asimismo es limppitaite elconsiderar que para una funcion enien plano:  $r(t) = -f(t)i + g(t)j$  el dominico de estas dos cunciones debeéstar definido paro quelo pueda estar z ceqd  $\gamma(t)$  y para ef espario  $-f(t) = f(t)i + g(t)j + h(t)k$ , deben estar definidas esas tres funciones para que  $r(t)$  10 este. &jemplo 3.3 .1 , sea la funcioin  $r(t) = \langle t^2, 1 \text{ in } t, \frac{1}{t} \rangle$  El dominio que tendría estafunción seria -  $t > 0$  ya que int ni 1 ejtas delinicias para parat = 0, aunque  $t^2$  i la isté pant todos los cealoves reales, basta conque una de las Escaneado con CamScanner

Unflonis, no esté deflinida pasang poder aplican el cancepto defunción en olvector. 3, 3÷ El limite le una Auncios lectorial  $+(t)$ , se detine foinamdo los limite de sus Aonciowes

Silemre r cuandalos limites de tas funcioves componentes, existan. Enierminas generoles, se podfía hecer una también de la dexinicion e-s viamads también tagurosia del concepto de Los uimites de las tunciones uectorioles obe decen a las misma reglas que los limites de



funciones con valores reales. Ejemplo 3.2. Determine  $\lim_{t \rightarrow 0} \gamma(t)$  donde

$$\gamma(t) = (e^{-2t})i + \frac{t^2}{\cos 2t}j + \cos^2 t k$$

Solución, De acuerdo con la definición:  $\lim_{t \rightarrow a} x(t) = L$  así de esta forma tendríamos que el límite de los componentes del vector  $\gamma(t)$  son los límites de las funciones componentes:

$$\begin{aligned}\lim_{t \rightarrow 0} \gamma(t) &= \left[ \lim_{t \rightarrow 0} (e^{-2t}) \right] i + \left[ \lim_{t \rightarrow 0} \frac{t^2}{\cos 2t} \right] j + \left[ \lim_{t \rightarrow 0} \cos^2 t \right] k \\ &= [1]i + 0j + [1]k = i + k\end{aligned}$$

\* también las identidades trigonométricas en el límite, se basan habiendo estudiado  $\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sin t}{t} = 1$ , se puede aplicar entasturrones vectoriales Escaneado con CamScanner

$$\gamma(t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle, \text{ 1 lego}$$

$$\lim_{t \rightarrow a} x(t) = \left\langle \lim_{t \rightarrow a} f(t), \lim_{t \rightarrow a} g(t), \lim_{t \rightarrow a} h(t) \right\rangle$$

Una función vectorial  $\gamma$  es continua en  $a$ , si

$$\lim_{t \rightarrow a} \gamma(t) = \gamma(a)$$

En vista de la definición, podemos ver que  $\gamma$  es continua en  $a$  si, y solo si, sus funciones componentes  $f$ ,  $g$  y  $h$  son continuas en  $a$  y sus dominios contienen un intervalo  $I$  que contiene a  $a$ . Ejemplo 3.3. Halle el límite de la siguiente función:

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \left\langle \frac{1-t^2}{1+t^2}, \arccotangent t, \frac{1+t^2+2t^3}{3^2+t^3} \right\rangle$$

Solución  $\lim_{t \rightarrow \infty} \left\langle \frac{1-t^2}{1+t^2}, \arccotangent 1, \frac{1/t^3+t^2/t^3+2t^3/t^3}{3t/t^3+t^3/t^3} \right\rangle$

$$\left\langle -\frac{1}{1}, 0, \frac{0+0+2}{0+1} \right\rangle = \langle -1, 0, 2 \rangle$$

3.3.2 curvas en el espacio Existe una relación estrecha entre las funciones vectoriales continuas y las curvas en el espacio. vamos a considerar que las funciones  $f$  y  $h$  son funciones continuas con valores reales en un intervalo  $I$  entonces el conjunto  $C$  de todos los definidos por la curva, vamos a tener:

$$x = f(t), \quad y = g(t), \quad z = h(t)$$

y siendo  $t$  una variable paramétrica a lo largo del intervalo  $I$  se genera una curva en el espacio, las ecuaciones (1), se llaman ecuaciones paramétricas de  $C$ . Ejemplo 3.2.1,

Describe la curva definida por la función vectorial:

$$r(t) = \langle 2 + t, 3 - 5t, 4 + 8t \rangle$$

solución las ecuaciones paramétricas correspondientes son las siguientes,

$$x = 2t, t, y = 3 - 5t, z = 4 + 8t$$

quererán las ecuaciones paramétricas y pasalela alal pasa por el punto (2, 3, 4) Escaneado con CamScanner

las curvas en el plano, también. pueden describirse por su notación vectorial. así podríamos definir, para la curva dada por las ecuaciones paramétricas:  $x = t^2 + 2t + 1$  y  $y = t + 1$ , podría describirse mediante la notación vectorial

$$r(t) = \langle t^2 + 2t + 1, t + 1 \rangle = (t^2 + 2t + 1)i + (t + 1)j$$

nótese que  $x = y^2$  que en el plano de coordenadas representaría la parábola  $Y = \sqrt{X}$  que se podría definir de la siguiente forma: Figura 3.2.1 De esta forma podemos llevar, a la gráfica una función vectorial a través de la relación entre sus variables.

Ejemplo 3.2.3. Trace la curva cuya ecuación vectorial es  $r(t) = \cos t i + \sin t j + t k$  En este caso las ecuaciones paramétricas de la curva sean:

Figura 3.3.  $x = \cos 2t; y = \sin 0t; z = t$

Ejemplo 3.3.3. Determine una ecuación vectorial de todo  $i$  para  $\hat{e}$  cuánto de rectángulo vectorial. ar, esta dada por la elva croin

$$r(t) = (1 - t)r_0 + tr_1 \quad 0 \leq t \leq 1$$

así tomamos  $r_0 = \langle 2, 5, 7 \rangle$  y  $\sqrt{1}, \in \langle 3, 2, 5 \rangle$  Llévalo para una ecuación vectorial del segmento

$$r(t) = (1 - t)\langle 2, 5, 7 \rangle + t\langle 3, 2, 5 \rangle \quad 0 \leq t \leq 1$$

$$r(t) = \langle 2 + t, 5 - 3t, 7 - 2t \rangle \quad 0 \leq t \leq 1$$

Las ecuaciones paramétricas de esto logar geométrico se pueden definir como.

$$x = 2 + t; \quad y = 5 - 3t; \quad z = 7 - 2t \quad 0 \leq t \leq 1$$

### 3.4 Derivada de una función vectorial

La derivada de una función vectorial, se define a partir de un límite similar al de la derivada de una función de valores reales de valores reales -definición. Si  $r(t)$  es una función vectorial la derivada -vectorial con respecto a  $t$  se define como la función

$$r'(t) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(t+h) - r(t)}{h} \quad (.)$$

El dominio de  $r(t)$  consiste en todos los valores de  $t$  en el dominio de  $r(t)$  para los que el límite existe. la derivada de  $r(t)$  puede expresarse como

Es importante señalar que  $r'(t)$  es un vector, no un número escalar y por consiguiente tiene dirección para cada valor de  $t$ , excepto si  $r'(t) = 0$ , para ese caso, aunque su módulo es 0, no tiene una dirección específica.

3.4.1: Definición de las derivadas de funciones vectoriales para el plano y el espacio

Teorema 3.1: Derivación de Funciones vectoriales

$$r'(t) = f'(t)i + g'(t)j \text{ en el plano}$$

$$r'(t) = f'(t)i + g'(t)j + h'(t)k \text{ en el espacio}$$

**Ejemplo 3.4.1. Derivación de Funciones vectoriales** Para la función vectorial dada por  $r(t) = (t+1)i + (t^2 + 2t + 1)j$  encontrar  $r'(t)$ , bosquejar además la curva plana representada por  $r(t)$  y las gráficas de  $t(1)$  y  $r'(1)$  : Solución: Derivando cada una de las componentes  $r'(1) = i + (2(1) + 2)j$   $r'(1) = i + 4j$  Para  $t(1) = (1+1)i + (1^2 + 2(1) + 1)j$

$$= 2i + 4j$$

La gráfica plana de la curva La vamos a definir a partir de  $x = t + 1$   $y = t^2 + 2t + 1$  bien sería la parábola  $y = x^2$  como se puede ver en la (1.90. a # 3.31

3.42 Reglas de Derivación teorema 3.3 Q 1 sean dadas dos funciones vectoriales derivables, en un espacio y una función escalar  $\theta$ ,  $\theta - \frac{d}{dt}[u(t) + v(t)] = u'(t) + v(t)$   $21 - \frac{d}{dt}[cu(t)] = cv'(t)$  3:  $-\frac{d}{dt}[f(t)u(t)] = f'(t)u(t) + f(t)u'(t)$  4.  $-\frac{d}{dt}[u(t) \cdot v(t)] = u'(t) \cdot v(t) + u(t) \cdot v'(t)$  5,  $-\frac{d}{dt}[u(t) \times v(t)] = u'(t) \times v(t) + u(t) \times v'(t)$  6  $1 - \frac{d}{dt}[u(f(t))] = f'(t)u'(f(t))$  Regla de la 7,  $-S_1^i f(t) \cdot f(t) = c$ , entonces  $f'(t) - f'(t) = 0$

**Ejemplo 3.42. Aplicación de las propiedades** Para las funciones vectoriales dadas por  $r(t) = 5ti + 4j + \ln t k$   $yu(t) = 2t^2i - 5j + 8k$  hallar a)  $D_t[r(t) \cdot u(t)]$  b)  $D_t[u(t) \times u'(t)]$  a) Como  $r'(t) = 5i + 0j + \frac{1}{t}k$   $y u'(t) = 4ti + 0j + 0k$

Utilizando la fórmula (4)

$$\frac{d}{dt}[r(t) \cdot u(t)] = r(t) \cdot u'(t) + r'(t) \cdot u(t) = \left\langle 5i + 0j + \frac{k}{t} \right\rangle \cdot \left\langle 2t^2i + 5j + 8k \right\rangle +$$

$$10t^2 + \frac{8}{t} + 20t^2 = 30t^2 + \frac{8}{t}$$

$$< 5i + 0j + \frac{k}{t} \cdot 8k > = 8/t < 4ti + 0j + 0k \cdot 5i > = 20t < 4ti + 0j + 0k \cdot 2t^2i > = 8t^2$$

b)

$$u(t) = 2t^2i - 5j + 8k \quad u''(t) = 4i$$

$$u'(t) = 4ti + 0j + 0k$$

63

Así tendríamos, que aplicando la fórmula a 3.5 La integral definida de una función vectorial como  $Y(t)$  puede dejarse igual que las funciones con los mismos valores, salvo que la

integral es un vector, pero entonces se puede expresar la integral de  $r$  en términos de las integrales de sus funciones componentes  $f, g$  y  $h$  como sigue: Escaneado con CamScanner

$$D_t [u(t) \times u'(t)] = [u(t) \times u''(t)] + [u'(t) \times u'(t)]$$

$$= \begin{vmatrix} i & j & k \\ 2t^2 & -5 & 8 \\ 4 & 0 & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} i & k & k \\ 4t & 0 & 0 \\ i & j & k \\ 4+0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$6 + 0 + 32j - 20k + \vec{0} + 0 + 0$$

$$32j - 20K$$

$$\int_a^b r(t) dt = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n r(t_i) \Delta t$$

y portanto

$$= \lim_{n \rightarrow \infty} \left[ \sum_{i=1}^n r(t_i) \Delta t \right] i + \left( \sum_{i=1}^n g(t_i^*) \Delta t \right) j + \left( \sum_{i=1}^n h(t_i^*) \Delta t \right) k$$

$$\int_a^b r(t) dt = \left( \int_a^b f(t) dt \right) i + \left( \int_a^b g(t) dt \right) j + \left( \int_a^b h(t) dt \right) k$$

Es lo que quieres decir que podemos elevar/vincular la integral de, una función vectorial integrando cada función componente. Así tenemos a tener lo siguiente: Definición de la integral de una función vectorial 1.  $r(t) = f(t)i + g(t)j + h(t)k$  donde  $f, g$  y  $h$  son continuas en  $[a, b]$ , entonces la integral definida en el intervalo  $a \leq t \leq b$ , es:  $\int_a^b r(t) dt = \left[ \int_a^b f(t) dt \right] i + \left[ \int_a^b g(t) dt \right] j + \left[ \int_a^b h(t) dt \right] k$ . En el plano 2,  $r(t) = f(t)i + g(t)j + h(t)k$  donde  $f, g$  y  $h$  son continuas en  $[a, b]$  entonces la integral indefinida de  $r(t)$  es:

La antiderivada

$$\int r(t) dt = \left[ \int f(t) dt \right] i + \left[ \int g(t) dt \right] j + \left[ \int h(t) dt \right] k$$

para el espacio y su integral definida en el intervalo  $a \leq t \leq b$  es

$$\int_a^b r(t) dt = \left[ \int_a^b f(t) dt \right] i + \left[ \int_a^b g(t) dt \right] j + \left[ \int_a^b h(t) dt \right] k$$

Escaneado con CamScanner

La antiderivada de una función vectorial es una familia de funciones vectoriales) te:  $\square$  ayuda a determinar si es un vector constante  $C$ , de tal manera que si  $r(t)$  es una función vectorial tridimensional  $\int r(t) dt$ , se obtienen tres constantes diferentes de integración,

$$\int f(t)dt = F(t) + C_1 \cdot \int g(t)dt = G(t) + C_2$$

$$\int h(t)dt = H(t) + C_3$$

donde  $F'(t) = f(t)$ ,  $G'(t) = g(t)$  y  $H'(t) = h(t) \rightarrow$  Estas tres constantes de integración forman un vector como constante de integración

$$\begin{aligned}\int r(t)dt &= [F(t) + C_1]i + [G(t) + C_2]j + [H(t) + C_3]k \\ &= [F(t)i + G(t)j + H(t)k] + [C_1i + C_2j + C_3k] \\ &= R(t) + e\end{aligned}$$

donde  $R'(t) = r(t)$  Ejemplo 3.5.1 integración de una función Hallar la integral indefinida

$$\int (t^2i + 2tj + 6k) dt.$$

Escaneado con CamScanner

Solución integrando componente por componente:  $\int (t^2i + 2tj + 6k) dt = \frac{t^3}{3}i + 2\frac{t^2}{2}j + 6tk + C$  Procederíamos de la misma manera para una función en el plano, en el siguiente ejemplo se muestra como, muestra como, evaluar la integral definida de una función vectorial: Ejemplo 3.5.2 integral definida una función Evaluar la integral

$$\begin{aligned}\int_0^2 (e^{2t}i; e^{-t} + tk) dt &= \left. \frac{e^{2t}}{2}i - e^{-\frac{t}{2}} + \frac{t^2}{2}k \right|_0^2 \\ &= \frac{e^4}{2}i - e^{-2} + \frac{2^2}{2}k \\ &= (27,3i - 0,1353j + 2k) - (0,5i - j + 0k) \\ &= 26,8i + 0,8647j + 2k\end{aligned}$$

Ejemplo 3.5.3: Evaluar la integral:

$$\int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{\pi}{4}} \left[ (\sec t \tan t)i + (\sec^2 t)' + (2 \sin t \cdot \cos t)k \right] dt :$$

Secante  $\frac{i}{3} + \tan t + \frac{\sec 2t}{2} K \frac{\pi}{2}$  (Secante  $\frac{\pi}{4}i + \tan t \frac{\pi}{4} + \frac{2}{2}\pi/2K$ )  $\Rightarrow$  secante  $\frac{\pi}{6}i + \tan t \frac{\pi}{6} + \frac{\sec \pi/3}{2}K$  Escaneado con CamScanner

$$\begin{aligned}(\sqrt{2}i + j + 0k) - \left( \frac{2}{\sqrt{3}}i + \frac{1}{\sqrt{3}}i + 0,25k \right) \\ \left( \sqrt{2} - \frac{2}{\sqrt{3}} \right)i + \left( 1 - \frac{1}{\sqrt{3}} \right)j - 0,25k \\ \left( \frac{\sqrt{6}-2}{\sqrt{3}} \right)i + \left( \frac{\sqrt{3}-1}{\sqrt{3}} \right)j - 0,25k = 0,26i + 0,4226j - 0,25k\end{aligned}$$

Ejemplo, 3.5.4 La primitiva de una función vectorial Hallar la primitiva de la función.

$$r(t) = t \sin t \mathbf{i} + t \cos t \mathbf{j} + \frac{1}{1+t^2} \mathbf{k}$$

) Que satisface la condición:  $r(0) = 3\mathbf{i} - 2\mathbf{j} + K$  Solución:  $r(t) = \int_0^t r'(t) dt$  así tendríamos que

$$= \left( \int_0^t t \sin t dt \right) \mathbf{i} + \left( \int_0^t t \cos t dt \right) \mathbf{j} + \left( \int_0^t \frac{dt}{1+t^2} \right) K$$

$(\sin t - t \cos t + C_1) \mathbf{i} + (\cos t + t \sin t + C_2) \mathbf{j} + (\arctan t + C_3) K$  haciendo  $t = 0$ , usando el hecho de que;  $r(0) = 3\mathbf{i} - 2\mathbf{j} + K$ , se tiene:

$$\begin{aligned} r(0) &= (\sin 0 - 0(1) + C_1) \mathbf{i} + (\cos 0 + 0(0) + C_2) \mathbf{j} + (0 + C_3) K \\ &= (0 + 0 + C_1) \mathbf{i} + (1 + C_2) \mathbf{j} + (0 + C_3) K = 3\mathbf{i} - 2\mathbf{j} + K \end{aligned}$$

así vamos a tener  $C_1 \mathbf{i} + (1 + C_2) \mathbf{j} + C_3 K = 3\mathbf{i} - 2\mathbf{j} + K$   $C_1 = 3$   $1 + C_2 = -2$   $C_3 = 1 \Rightarrow$   
 $C_1 = 3$   $C_2 = -3$   $C_3 = 1$  así tendríamos que la función original sería  $r(t) = (\sin t - t \cos t + 3) \mathbf{i} + (\cos t + t \sin t - 3) \mathbf{j} + (\arctan t + 1) K$  Problemas propuestos 3,5 1.- Bosqueja la gráfica de la curva representada por la función

$$r(t) = 2 \cos t \mathbf{i} + 2 \sin t \mathbf{j} + t \mathbf{k}$$

2.- Bosqueja la curva representada por la función

$$r(t) = t \mathbf{i} + t^2 \mathbf{j} + \frac{3t}{2} \mathbf{k}$$

3.- Encuentre el límite  $\lim_{t \rightarrow 0} (t^2 \mathbf{i} + 3t \mathbf{j} + \frac{-\cos t}{t} \mathbf{k})$  Sol:  $0\mathbf{i} + 0\mathbf{j} + 0\mathbf{k}$  Escaneado con CamScanner

4.- Encuentre  $r'(t)$  para  $r(t) = \langle t \sin t, t \cos t, t \rangle$  Solución:  $\langle t \cos t + \sin t, -t \sin t + \cos t, 1 \rangle$

5.- Encuentre el vector de posición si

$$r'(t) = 4e^{2t} \mathbf{i} + 3e^t r'(0) = 2$$

Solución:  $r(t) = (2e^{2t}) \mathbf{i} + (3e^t - 3) \mathbf{j} = (2e^{2t}) \mathbf{i} + 3(e^t - 1) \mathbf{j}$  6.- Evalúe la integral definida:  $\int_0^1 (8t \mathbf{i} + t \mathbf{j} - k) dt$  Solución:  $4\mathbf{i} + \frac{1}{2}\mathbf{j} - k$  3.6 longitud de Arco y Curvatura de una curva, Longitud de arco de una curva en el espacio. la longitud de arco de una curva es 0

$$s = \int_c^b \sqrt{[x'(t)]^2 + [y'(t)]^2 + [z'(t)]^2} dt$$

Ejemplo: Encuentre la longitud de la hélice circular:  $r(t) = 3 \cos t \mathbf{i} + 3 \sin t \mathbf{j} + 4t \mathbf{k}$  En el intervalo  $[0, 2\pi]$ : es decir  $0 \leq t \leq 2\pi$  Solución: la gráfica es una hélice circular de radio

2% lee ase la figura: O.

$t$	$x(t) = 3 \cos t$	$y(t) = 3 \sin t$	$z(t) = 4t$
0	3	0	0
$\pi/4$	$3/\sqrt{2}$	$3/\sqrt{2}$	$\pi$
$\pi/2$	0	3	$2\pi$
$\pi/4$	$-3/\sqrt{2}$	$3/\sqrt{2}$	$3\pi$
$\pi$	-3	0	$4\pi$
$\pi/4$	$-3/\sqrt{2}$	$-3/\sqrt{2}$	$5\pi$
$3/2$	0	-3	$6\pi$
$\pi/4$	$3/\sqrt{2}$	$-3/\sqrt{2}$	$7\pi$
$2\pi$	3	0	$8\pi$

Escaneado con

CamScanner

Escaneado con CamScanner

I