[display]

Chapter0 5pt

[

]*

0pt0pt50pt name=

Chapter 1

,

numberless[display]5pt

1

1

Chapter 1Chapter 1 [L]5plain[L]5 [EL][OR][C] 5 plain[C] 5

Cálculo Multivariable - Clases y apuntes de clase

David Gabriel Corzo Mcmath

2020-01-06

Índice general

Capítulo 2

Clase - 2020-01-07

2.1. 12.1 Sistema tridimensional de coordenadas

- Para localizar un punto en un plano, se necesitan dos números.
- Los ejes de coordenadas son perpendiculares entre sí.
- En el sistema tridimensional de coordenadas rectangulares, cada punto en el espacio es una terna ordenada.

$$\text{Espacio: } IR^3\{\quad (x, y, z) \quad \text{Talque } x, y, z \in IR.$$

&

$$IR^3 = IR^2 \times IR$$

- Sistema 2-D vs. 3-D:
- Las líneas punteadas se usan para simbolizar las partes debajo, izquierda y detrás.

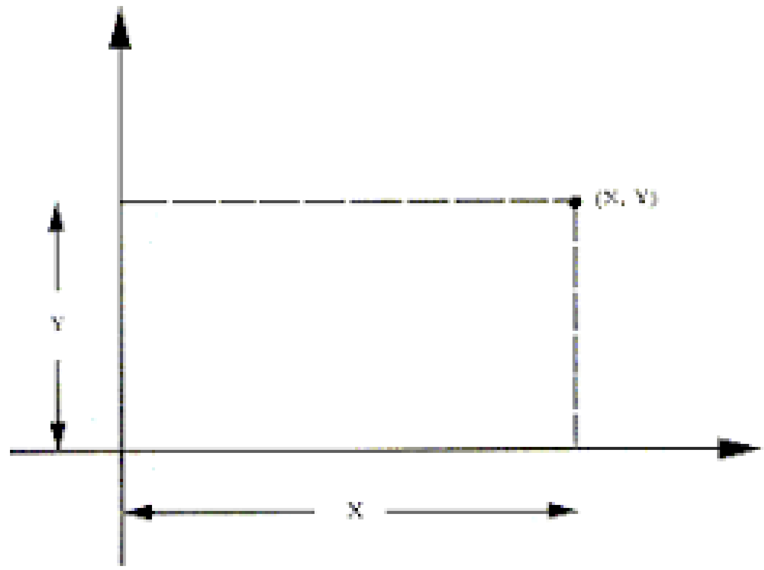

Figura 2.1:

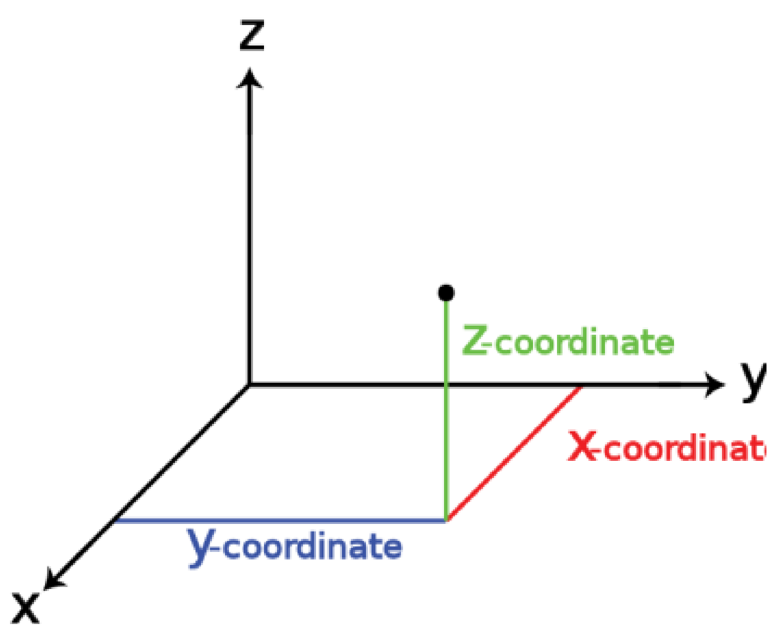

Figura 2.2:

Capítulo 3

Clase - 2020-01-23

3.1. 12.4 Producto Cruz

- ***Definición de "Determinantes":*** *Matriz (arreglo rectangular de números).*
- ***Definición de "Cuadrada":*** *Mismo número de filas y columnas.*
- $$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$$

  # Determinante de orden 2. Matriz de 2x2
- pie:

  $$\begin{vmatrix} 3 & 4 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} = 6 - (-1)(4) = 6 + 4 = 10$$

- Determinante de orden 3: Matriz 3x3 suma de tres determinantes de orden 2:

  $$\begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} + a_2 \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

  3 matrices de 2x2.

- p.e.

$$\begin{vmatrix} 2 & 0 & 2 \\ 1 & 3 & 0 \\ 1 & -1 & 2 \end{vmatrix} = 2\begin{vmatrix} 3 & 0 \\ -1 & 2 \end{vmatrix} - 0\begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{vmatrix} + 2\begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}$$

$$2(6-0) - 0 + 2(-1-3) = 12 - 8 = 4$$

3.2. Producto Cruz

- Dados dos vectores :

$$\vec{a} = a_1\hat{i} + a_2\hat{j} + a_3\hat{k}$$
$$\vec{b} = b_1\hat{i} + b_2\hat{j} + b_3\hat{k}$$

- **Nos preguntamos:** ¿Cómo se encuentra un vector $\vec{c}$ que es perpendicular a $\vec{a}$ y a $\vec{b}$?

$$\vec{c} \cdot \vec{a} = 0$$
$$\vec{c} \cdot \vec{b} = 0$$

- Resuelva para c_1, c_2, c_3 :

$$c_1a_1 + c_2a_2 + c_3a_3 = 0$$
$$c_1b_1 + c_2b_2 + c_3b_3 = 0$$

- El producto cruz $\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = 0$ es un vector perpendicular a ambos vectores $\vec{a}$ & $\vec{b}$.

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \hat{i}(a_2b_3 - a_3b_2) - \hat{j}(a_1b_3 - a_3b_1) + \hat{k}(a_1b_2 - a_2b_1)$$

- Observaciones:

- El producto cruz es un vector, mientras que el producto es un número o escalar.
- El producto cruz **no** es conmutativo $\vec{a} \times \vec{b} \neq \vec{b} \times \vec{a}$.

$$\vec{b} \times \vec{a} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \end{vmatrix} = \hat{i}(b_2a_3 - a_2b_3) + \hat{j}(a_1b_3 - a_3b_1) + \hat{k}(a_2b_1 - a_1b_2)$$

- Por ejemplo:

$$\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 2 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 5 \end{vmatrix} = \hat{i}\begin{vmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 5 \end{vmatrix} - \hat{j}\begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} + \hat{k}\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = 15\hat{\imath} - 10\hat{\jmath} - 3\hat{k}$$

- Verifique $\vec{a} \times \vec{b}$ es ortogonal a $\vec{a}$ & a $\vec{b}$.

$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{a} = \langle 15, -10, -3 \rangle \cdot \langle 2, 3, 0 \rangle = 30 - 30 + 0 = 0 \text{ son ortogonales}$$
$$(\vec{a} \times \vec{b}) \cdot \vec{b} = \langle 15, -10, -3 \rangle \cdot \langle 1, 0, 5 \rangle = 15 + 0 - 15 = 0 \text{ son ortogonales}$$

$$\vec{a} \times \vec{b} \perp a_1 b$$

- Aclaración: en dos dimensiones $\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} \\ a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$ No es posible evaluarlo.

- Existen en tres dimensiones pero si se intenta evaluar en cuatro dimensiones la siguiente matriz no es posible:

En 3-D: $\exists$ En 4-D:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} & \hat{l} \\ 1 & 0 & 2 & 3 \\ 4 & 1 & 5 & -2 \end{vmatrix}$$

No es posible evaluarlo.

- Ejemplo:

$$\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & 0 & 5 \\ 2 & 3 & 0 \end{vmatrix} = \hat{i} \begin{vmatrix} 0 & 5 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} - \hat{j} \begin{vmatrix} 1 & 5 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 3 \end{vmatrix}$$
$$= 15\hat{i} + 10\hat{j} + 3\hat{k}$$

Entonces... en general:

$$\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$$

Capítulo 4

Clase - 2020-01-28

4.1. 12.5 Rectas y planos

- Ecuación de una recta
- Vector posición $\vec{r}_0 = \langle x_0, y, z_0 \rangle$
- Vector dirección $\vec{v}_0 = \langle a, b, c \rangle$
- Ecuación vectorial: $\vec{r} = \vec{r}_0 + t\vec{v}$ donde t es el parámetro.
- Ecuaciónes paramétricas:

$$\begin{aligned} x &= x_0 + at \\ y &= y_0 + at \\ z &= z_0 + at \end{aligned}$$

- Resuelva para t en las tres ecuaciones:

$$t = \frac{x - x_0}{a} t = \frac{y - y_0}{b} t = \frac{z - z_0}{c}$$

  Estas son las ecuaciónes simétricas de la recta donde $a, b, c \neq 0$.

- Vector dirección $\vec{v} = \langle a, 0, c \rangle$ las ecuaciones en la recta cambian:

$$\underbrace{\vec{r} = \vec{r}_0 + t\vec{v}}_{\text{Vectorial}}$$
$$x = x_0 + at$$
$$y = y_0$$
$$z = z_0 + ct$$

Entonces queda así:

$$\frac{x - x_0}{a} = \frac{z - z_0}{c}$$
$$\underbrace{y = y_0}_{\text{Simétrica}}$$

4.1.1. Ejercicio 3: Encuentre las ecs. simétricas de la recta que pasa por los puntos dados. Encuentre en qué punto la recta interseca al plano xz. pg.41

- P(2,8,-2) & Q(2,6,4)

$$\text{Vector posición } = \overrightarrow{OP} = R_0 = \langle 2, 6, 7 \rangle$$
$$\text{Vector dirección } \overrightarrow{PQ} = \vec{V} = \langle 0, -2, 6 \rangle$$
$$\text{Ec. vectorial } = \vec{r} = \langle 2, 8, -2 \rangle + t\langle 0, -2, 6 \rangle$$
$$\text{Ecs. simétricas } = x = a, \frac{y - 8}{-2} = \frac{z + 2}{6}$$

- **Nos preguntamos:** ¿Cual es la intersección con el plano xz?

$$\text{Use, y=0}x = 2, \frac{-8}{-2} = \frac{z + 2}{6}$$
$$= 6 \cdot 4 = z + 2 \implies z = 22$$

- La intersección con el plano xz es el punto $(1, 0, 22)$:

$$\vec{r}_0 = \langle 4, 6, 10 \rangle$$
$$\vec{v} = PQ = \langle 2, 0, 0 \rangle$$
$$\text{Vectorial: } \vec{r} = \langle 4, 6, 10 \rangle + t\langle 2, 0, 0 \rangle$$
$$\text{Paramétricas: } x = 4 + 2t, y = 6, z = 10$$
$$\text{Simétricas: } t = \frac{x-4}{2}, y = 6, z = 10$$

- **Nos preguntamos:** ¿Cual es el punto de instersección con el plano xz?

  Use: y=0

  Explicación: por la recta $y = 6$ siempre será 6, nunca podrá ser 0, no puede intersecar con el plano xz, **No hay**.

4.2. Rectas paralelas

Dos rectas $\vec{r}_1 = \vec{r}_{01} + t\vec{v}$ & $\vec{r}_2 = \vec{r}_{02} + t\vec{v}_2$ son paralelas si y solo si sus vectores de dirección $\vec{v}_1$ y $\vec{v}_2$ son paralelas.

Figura 4.1:

Entones en el espacio tenemos 3 tipos de rectas:

1. Rectas paralelas
2. Rectas intersecan en un punto
3. Rectas Ublicuas (no paralelas & no intersecan)

4.2.1. Ejercicio 4: Determine si los siguientes pares de rectas son paralelas, oblicuas o se intersecan.

- $$\frac{x-2}{8} = \frac{y-3}{24} = \frac{z-2}{16}, \frac{x-10}{-2} = \frac{y+15}{-6} = \frac{z+24}{-4}$$
  $$\vec{v}_1 = \langle 8, 24, 16 \rangle, \vec{v}_2 = \langle -2, -6, -4 \rangle$$
  $$\text{Entoces... }, \left\langle \frac{8}{-2}, \frac{24}{-6}, \frac{16}{-4} \right\rangle$$
  $$\langle -4, -4, -4 \rangle, \text{ Son paralelas}$$

El vector dirección está en el denominador.

-

$$L_1 : x = 3 - 4t, y = 6 - 2t, z = 2 + 0t, t \in IR$$
$$L_2 : x = 3 + 8s, y = -2s, z = 8 + 2s, s \in IR$$

Utilize una variable parámetro para cada recta

$v_1 = \langle -4, -2, 0 \rangle, v_2 = \langle 8, -2, 2 \rangle$ No son paralelas

Analice si las rectas se intersecan

$$x = x \to 5 - 4t = 3 + 8s$$
$$y = y \to 6 - 2t = -2s$$
$$z = z \to 2 = 8 + 2s \to s = -3$$
$$5 - 4 = -22 \to 4t = -27 \to -4t = -27 \to= \frac{27}{4}$$
$$6 - 2t = 6 \to 2t = 0 \to t = 0$$

Como no hay una t única (no es posible $0 \neq \frac{27}{4}$), las dos rctas no se intersecan.

L_1 & L_2 Son oblicuas

Eliminación Gausiana

$$\begin{array}{r} 4t + 8s = 2 \\ 2t + 25 = 6 \\ 0t + 2s = -6 \end{array} = \begin{vmatrix} 4 & 8 & 2 \\ 2 & 2 & 6 \\ 0 & 2 & -6 \end{vmatrix} 0, 0, \text{ número } \implies \text{No hay solución}$$

4.3. La ecuación de un plano

Previamente en 12.1 $ax + by + cz = 0$. Para encontrar la ec. de un plano se

Figura 4.2:

necesita:

1. Un punuto sobre el plano P: $\vec{r_0} = \overrightarrow{OP}$
2. Un vector normal u ortognoal al plano: $\hat{n}_0 \langle a, b, c \rangle$

4.3.1. Derivación de la e. plano

$$
\begin{aligned}
P(x_0, y_0, z_0), Q(x_1, y_1, z_1) &\text{ Son dos puntos sobre el plano} \\
\vec{r_0} == \overrightarrow{0P} &= \langle x_0, y_0, z_0 \rangle \\
\vec{r} = \overrightarrow{0Q} &= \langle x, y, z \rangle
\end{aligned}
$$

El vector $\vec{RP} = \vec{r} + r \vec{-} 0$ está sobre el plano, por lo que tiene que ser ortogonal a $\hat{n}$.

$$
\begin{gathered}
\hat{n} \perp \vec{r} - \vec{r_0} \rightarrow \qquad \underbrace{\hat{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r_0})}_{\text{Ec. vectorial de un plano}} \\
\text{Se puede reescribir como:} \\
\underbrace{\langle a, b, c \rangle \cdot \langle x + x_0, y - y_0, z - z_0 \rangle + c(z - z_0) = 0}_{\text{Ecuación escalar de un plano}} \\
ax + by + cz = \underbrace{ax_0 + by_0 + cz_0}_{0}
\end{gathered}
$$

Para encontrar la ec. de un plano se necesita 3 puntos P,Q,R: **hay infinitas respuestas equivalentes** $\hat{n} = \vec{} \times \vec{}$.

$$
\begin{gathered}
\vec{r_0} = \overrightarrow{OP}, \overrightarrow{0Q}, \overrightarrow{0R} \\
\underbrace{\hat{n} = \overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR}}_{\text{Tienen que empezar en el mismo punto}} \\
\text{Hat infinitas respuestas:} \\
\hat{n} = PR \times PQ
\end{gathered}
$$

4.3.2. Ejercicio 1: pg45 Encuentre la ec. del plano que pasa por los 3 puntos dados.

1. $P(3, -1, 3), Q(8, 2, 4), R(1, 2, 5)$

$$
\begin{aligned}
\text{Ecuación del plano : } &, \hat{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r_0}) = 0 \\
\text{Ecuaciónn de la recta : } &, \vec{r} = \vec{r_0} + t\vec{v} \\
\vec{r_0} &= \langle 8, 2, 4 \rangle
\end{aligned}
$$

Encuentre dos vectores que están sobre el plano y que comiencen en el mismo punto.

$$
\begin{aligned}
\vec{u} = \overrightarrow{PQ} = \langle 5, 3, 1 \rangle, \vec{v} = \overrightarrow{PR} &= \langle -2, 3, 2 \rangle \\
\text{¡¡ } \hat{n} \text{ es ortogonal a ambos vectores !!} \\
\hat{n} = \overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 5 & 3 & 1 \\ -2 & 3 & 2 \end{vmatrix} &= 3\hat{i} - 12\hat{j} - +21\hat{k} \\
\text{Ec. Plano } &, \hat{n} \cdot (\vec{r} - \vec{r_0}) = 0 \\
\text{Ec. Vectorial } &, \langle 3, -12, 21 \rangle \cdot \langle x - 8, y - 2, z - 4 \rangle = 0 \\
\text{Escalar } &, 3(x - 8) -
\end{aligned}
$$

2. P(0,0,0), Q(1,0,2), y R(0,2,3)

$$
\begin{aligned}
\text{Vector normal:} \quad &= \overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR} \\
&= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \text{terminar} & & \end{vmatrix} \\
\text{Vector posición: } \vec{r_0} = \langle 0, 0, 0 \rangle \\
\text{dos vectoes sobre el plano:} \quad &= \langle 1, 0, 2 \rangle \\
&= \langle 0, 2, 3 \rangle \\
\text{Vector normal:} \quad &= \overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR} \\
&= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \text{terminar} & & \end{vmatrix}
\end{aligned}
$$

Ecuación del plano:

$$-4x - 3y + 2z = 0$$

4.4. Rectas paralelas v_1 y v_2 son paralelos

Dos planos $\hat{n_1} \cdot (\vec{r} - \vec{r_1}) = 0$ y $\hat{n_2} \cdot (\vec{r} - \vec{r_2}) = 0$ son paralelas sí y sólo si $\hat{n_1}$ y $\hat{n_2}$ son paralelas.

En caso que no sean paralelas, se puede encontrar el ángulos de intersección entre dos planos.

Capítulo 5

Clase - 2020-01-30

5.1. Resolución de corto

- Determine el área del triángulo entre los puntos P(), Q(), R():

$$\begin{aligned}
\vec{a} = PQ &= \langle 4, 3, -2 \rangle \\
\vec{b} = PR &= \langle 5, 5, 1 \rangle \\
\text{Área } &= \frac{1}{2} \left| \vec{a} \times \vec{b} \right| \\
\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 4 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & 1 \end{vmatrix} &= 13\hat{i} - 14\hat{j} + 5\hat{k} \\
\text{Área } &= \frac{1}{2}\sqrt{}
\end{aligned}$$

5.2. Rectas y planos

- Ecs. Rectas: $\vec{r} = \vec{r_0} + t\vec{v}$

$$\text{si } a \neq b \neq c \neq 0 \quad \frac{x - x_0}{a} = \frac{y - y_0}{b} = \frac{z - z_0}{c}$$

- Paramétricas:

$$
\begin{aligned}
x &= x_0 + at \\
y &= y_0 + bt \\
z &= z_0 + ct
\end{aligned}
$$

- Ecuación de plano:

$$
\begin{aligned}
\hat{n} &= \cdot\vec{r} - \vec{r_0} \\
a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) &= 0 \\
\hat{n} &= \vec{a} \times \vec{b}
\end{aligned}
$$

5.2.1. Ejercicios

1. Considere los planos $x + y = 0$ & $x + 2y + z = 1$.

   a) Determine si los planos son paralelos so no lo son encuentre el ángulo entr ellos:

$$
\begin{aligned}
\hat{n_1} &= \langle 1, 1, 0 \rangle \\
\hat{n_2} &= \langle 1, 2, 1 \rangle \\
\text{Los dos planos no son paralelos}
\end{aligned}
$$

   - El $\hat{n_1}$ & $\hat{n_2}$ no son necesariamente ortogonales.

$$
\cos\theta = \frac{\hat{n_1} \cdot \hat{n_2}}{|\hat{n_1}|\,|\hat{n_2}|} = \frac{3}{\sqrt{2}}
$$

$$
\cos\theta = \frac{3}{2\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{2} \qquad \theta = \frac{\pi}{2}
$$

2. Encuentre la ec. de la recta que interseca a ambos planos $x + y = 0$ & $x + 2y + z = 1$:

$$r = \vec{r_0} + t\vec{v}$$

Dos puntos sobre la recta

Como la recta esta en ambos planos, se debe resolver el sig. sistema de ecuaciones

$$x + y = 0 \implies x = -y$$

$$x + 2y + z = 1 \implies y = z - 1$$

z tiene cualquier valor, ahora encontrar escogiendo cualquier punto sobre la recta, en este caso 0

Primer punto $\quad z = 0$

$$y = 1$$

$$x = -1$$

$$\langle -1, 1, 0 \rangle$$

Segundo punto $\quad z = 1$

$$y = 0$$

$$x = 0$$

$$\langle 0, 0, 1 \rangle$$

3. Encuentre la ecuación de la recta que pasa por P(-1,1,0) y Q$\underbrace{(0,0,1)}_{r_0}$:

$$\vec{r_0} = \langle 0, 0, 1 \rangle \langle -1, 1, 0 \rangle$$

$$\vec{v} = QP0 \, \langle -1, 1, -1 \rangle$$

Ecuaciones paramétricas de la recta:

$$x = 0 - t \quad y = 0 + t \quad z = 1 - t$$

4. Solución alterna:

$x = -y \quad y = 1 - z$ Más incognitas que ecuaciones.

x, y ó z pueden tener cualquier valor $\quad z = t$

$$x = -1 + t$$

$$y = 1 - t \;\; v_2 = \langle 1, -1, 1 \rangle \quad \vec{r_0} = \langle -1, 1 - 0 \rangle$$

$$t = t$$

5. Solución geométrica:

- Encuentre un punto en ambos planos (0,0,1).
- L arecta está en el plano I, entonces la recta es perpendicular al vector normal del plano I.
- Está en el plano z, entonces también es perpendicular al segundo vector normal.
- la recta es perpendicular a ambos $\hat{n_1}$ & $\hat{n_2}$

$$\vec{v} = \hat{n_1} \times \hat{n_2} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = \hat{i} - \hat{j} + \hat{k}$$

$$\text{Ecuación de la recta:} \quad r = \langle 0,0,1 \rangle + t\,\langle 1,-1,0 \rangle$$

6. Ejercicio 3: Encuentre el punto en el que la línea recta $x = 1 + 2t$, $y = 4t$, $z = 5t$ interseca al plano. $x - y + 2z = 17$.

$$\begin{aligned} x &= 1 + 2t \\ y &= 4t \\ z &= 5t \\ &\text{Plano} \\ x - y + 2z = 17 \quad 1 + 2t - 4t + 10t &= 17 \\ 8t = 16 &\implies t = 2 \end{aligned}$$

El punto de intersección es (5,8,10).

7. Ejercicio 4: Encuentre una ec. del plano que contiene la recta $x = 1 + t$, $y = 2 - t$, $z = 4 - 3t$ y es paralela a plano $5x + 2y + z = 1$.

- Cualquier punto sobre la recta que también esté sobre el plano, t= 0.

$$\begin{aligned} \text{Evaluemos en t=0} \quad x = 1,\, y = 2,\, z &= 4 \\ \vec{r_0} &= \langle 1,2,4 \rangle \end{aligned}$$

- **Nos preguntamos:** ¿Cómo se encuentra $\hat{n}$?
- El vectos de dirección de la recta $v = \langle 1,-1,-2 \rangle$ es paralelo al plano.

- Como es paralelo al seguno plano, entonces tiene que ser perpendicular $\hat{n_2} = \langle 5, 2, 1\rangle$
- Lo que ocurre entonces es:

$$\begin{aligned} &\vec{r_0} = \langle 1, 2, 4\rangle \quad \hat{n} = \langle 5, 2, 1\rangle \\ \text{Ec. Plano:} \quad \Longrightarrow \quad &5(x-1) + 2(y-2) + 1(z-4) = 0 \end{aligned}$$

8. Ejercicio 5: Encuentre los números directores para la recta de intersección entre los planos $x + y + z = 1$ & $x + 2y + 3z = 1$.

   - ***Definición de "numeros directores":*** *a,b,c del vector de dirección* $\langle a, b, c\rangle$
   - La recta es ortogonal a ambos vectores normales:

$$\begin{aligned} \hat{n_1} = \langle 1, 1, 1\rangle \quad text\&\hat{n_2} = \langle 1, 2, 3\rangle \quad &\text{de ambos planos} \\ \vec{v} = \hat{n_1} \times \hat{n_2} = &\begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \end{vmatrix} = \hat{i} - 2\hat{j} + \hat{k} \\ \text{Los números directores:} \quad &a = 1, b = 2, c = 1 \end{aligned}$$

9. Ejercicio 6: Encuentre las ecs. aparamétricas de la recta que pasa por el punto (0,1,2), que es paralelo al plano $x + y + z = 2$ y es perpendicular a la recta $r = \langle -2t, 0, 3t\rangle$.

$$L_1 r = \vec{r_0} + t\vec{v} \quad r_0 = \langle 0, 1, 2\rangle$$

   - Aclaraciones: L_1 es la incógnita que tenemos que encontrar.
   - **Nos preguntamos:** ¿Cómo se encuentra r?
   - Plano I: $\hat{n} = \langle 1, 1, 1\rangle$ es perpendicular al plano, es paralelo a L_1.
   - Recta II: $\hat{v_2} = \langle -2, 0, 3\rangle$ es perpendicular a L_1
   - La recta es perpendiculae a $\hat{n}$ y a $\vec{v_2}$

$$v = \hat{n} \times \vec{v_2} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & 1 & 1 \\ -2 & 0 & 3 \end{vmatrix} = 3\hat{i} - 5\hat{j} + 2\hat{k}$$

$$r_0 = \langle 0, 1, 2 \rangle$$

$v = \hat{v}_2 \times \hat{n}$ Ecuaciones paramétricas:

$$x = 0 - 3t$$
$$y = 1 - 5t$$
$$z = 2 + 2t$$

Capítulo 6

Clase - 2020-02-04

6.1. 13.1 Funciones vectoriales y curvas en el espacio

- Una función vectorial $\vec{r} : R \implies V_3$:

$$\vec{r}(t) = \langle f(t), g(t), z(t) \rangle$$

  La variable t es un parámetro.

- Dominio: Números reales, Rango: vector 3D:

$$\begin{aligned} \vec{r}IR \implies V_3 \quad & \vec{r}(t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle \\ \text{t es un parámetro} \quad & \vec{r} = f(t)\hat{\imath} + g(t)\hat{\jmath} + h(t)\hat{k} \end{aligned}$$

- Ejemplo de una función vectorial:

$$\begin{aligned} \vec{r} &= \langle a, b, c \rangle + t \langle d, e, f \rangle \\ \vec{r} &= \langle a + td, b + et, c + tf \rangle \\ x = f(t), \quad y &= g(t), \quad z = h(t) \end{aligned}$$

- Ecs. Paramétricas de una función vectorial:

- Dominio de ina función vectorial: encuentre el dominio de cada función componente. El dominio de $\vec{r}$ es la intersección de los dominios de cada función componente.

6.1.1. Ejercicios

1. Encuentre el dominio:

$$r(t) = \left\langle \sqrt{r^2 - 9}, e^{5ln(t)}, ln(t+5) \right\rangle$$

$$\text{Evadir raíces negativas, y ln(0)}$$

$$\sqrt{t^2-9} \quad \Longrightarrow \quad \text{Definida} \quad t^2 \geq 9$$

$$e^{\sin(t)} \quad \text{siempore definida}$$

$$ln(t+5) \quad \text{Definida cuando} \quad t+5>0 \quad (-5,\infty)$$

$$\text{El dominio es de} \quad (-5,\infty) \cup (-5,-3) \cup (-3,3) \cup [3,\infty)$$

[label=#]Recordar: [a,b] el numero si es parte del dominio a,b son partes del dominio. (a,b) los puntos a,b no son parte del dominio.

2.

$$\vec{s}(t) = \left\langle \sin^3(t^2), \cosh(\frac{t}{t^2+1}), \frac{1}{e^t+4} \right\rangle$$

$$sin^3(t^2), ID_{f(t)} = IR$$

$$\cosh(\tfrac{t}{t^2+1}), ID_{g(t)} = IR$$

$$\tfrac{1}{e^t+4}, ID_{h(t)} = IR$$

$$\text{Dominio de } \vec{s}(t) = (-\infty,\infty)$$

$$e^+4 \neq 0 \implies e^t = -4 \implies t = \underbrace{ln(-4)}_{\text{indefinido}}$$

6.2. Limites y continuidad

- $$\lim_{t\to a} \vec{r}(t) = \left\langle \lim_{t\to a} f(t), \lim_{t\to a} g(t), \lim_{t\to a} h(t) \right\rangle$$
- Evalúe el límite de cada función componente.
- Si no existe por lo menos un límite de una función componente, entonces $\lim_{t\to a} \vec{r}(t)$ no existe.
- f(t) está definida en t=a
  $$\lim_{t\to a} f(t) = f(a)$$
- Si se indefine y tiene forma de $\frac{0}{0}$, $\frac{\infty}{\infty}$ usar L'Hôpital.

$$\lim_{t\to a} \frac{f(t)}{g(t)} \underbrace{=}_{\frac{0}{0}} \lim_{t\to a} \frac{f'(t)}{g'(t)} \quad \text{L'Hopital}$$

- Contínua en $t = a$ si $\lim_{t\to a} \vec{r}(t) = \vec{r}(a)$
- Evite asíntotas verticales, saltos y agujeros. Ejemplo:

$$\lim_{t\to a} \frac{\sin(x)}{x} \underbrace{=}_{\text{LH}} \lim_{t\to a} \frac{cos(x)}{1} = 1$$

6.2.1. Ejercicios

- Sea $\vec{r}(t) = \left\langle \frac{\tan(\pi t)}{t}, e^{t-2}, \frac{ln(t-1)}{t^2-1} \right\rangle$.
- Analice si la función $\vec{r}(t)$ es contínua en $t = 2$.

$$\vec{r}(t) = \left\langle \frac{\tan 2\pi}{2}, e^0, \frac{ln(1)}{3} \right\rangle$$
$$\lim_{t\to 2} \underbrace{\frac{\tan \pi t}{t}}_{\frac{0}{2}} = 0$$
$$\lim_{t\to 2} e^{t-2} = 1$$
$$\lim_{t\to 2} \tfrac{ln(t-1)}{t^2-1} = 0$$
$$\vec{r} \text{ si es contínua en t=2 } \lim_{t\to 1} \vec{r}(t) = \vec{r}(2)$$

- Encuentre $\lim_{t\to 1} \vec{r}(t)$ analice el límite de cada función componente por separado.

$$f:\ \lim_{t\to 1} \frac{\tan 2\pi}{2} = \frac{0}{1}$$
$$g:\ \lim_{t\to 1} e^{t-2} = e^{-1}$$
$$h:\ \lim_{t\to 1} \frac{ln(t-1)}{t^2-1} = \text{ No existe, por ln(0) estar indefinido.}$$

- Analice si $\vec{r}(t)$ es contínua e t=1.

$$\underbrace{\lim_{t\to 1} \vec{r}(t) = \vec{r}(1)}_{\text{No es contínua en t=1, r(1) está indefinida.}}$$

- Agujero $\vec{s}(t) = \left\langle \frac{\tan \pi t}{t-1}, e^{t-2}, \frac{ln(2t-1)}{t^2-1} \right\rangle$
  No es contínua en t=1, pero su límite existe.

$$\lim_{t\to 1} \frac{\tan \pi t}{t-1} \underbrace{=}_{LH} \lim_{t\to 1} \frac{\pi \sec^2 \pi t}{1} = \frac{\pi}{(\cos \pi)^2} = \pi$$

$$\lim_{t\to 1} e^{t-2} = e^{-}1 = \frac{1}{e}$$

$$\lim_{t\to 1} \frac{\ln(2t-1)}{t^2-1} \underbrace{=}_{\frac{0}{0}} = \lim_{t\to 1} \frac{\frac{2}{2t-1}}{2t} = \lim_{t\to 1} \frac{2}{2t(2t-1)} = \frac{1}{1(2-1)} = 1$$

$$\lim_{t\to 1} \left\langle \pi, \frac{1}{e}, 1 \right\rangle \quad \text{es un agujero } \vec{s}(1) \text{ está indefinido}$$

6.3. Curvas en el espacio

$$x = f(t)$$
$$y = g(t)$$
$$z = h(t)$$

Figura 6.1: Curvas paramétricas en el espacio

6.3.1. Espirales

- Grafique la curva $\vec{r}(t)$:

$$\vec{r}(t) = \underbrace{2\hat{\imath}\sin(t)}_{x} + \underbrace{2\hat{\jmath}\cos(t)}_{y} + \underbrace{\hat{k}\frac{t}{\pi}}_{z}$$

t	x	y	z
0	0	2	$0{,}5$
$\frac{\pi}{2}$	2	0	$0{,}5$
π	0	-2	1
$\frac{3\pi}{2}$	2	0	$1{,}5$
2π	0	2	2

Figura 6.2: Curva paramétrica

- Grafique:

$$\vec{r}(t) = \langle \sin \pi t, t, \cos \pi t \rangle$$

Graficar la circumferencia $x^2 + z^2 = 1\,, y = 0$

$\vec{r}(0) = \langle 0, 0, 1 \rangle$ El vector que nos servirá para delimitar la gráfica del espiral

Por ejemplo: $\vec{s}(t) = \left\langle \sin t, t^2, \cos t \right\rangle$

Capítulo 7

Clase - 2020-02-06

7.1. 13.2 Cálculo con funciones vectoriales, pg.55

- Derivadas:

$$\vec{r}\,'(t) \quad \text{Respecto a t}$$

- Integrales:

$$\int \vec{r}\,'(t)dt \quad \text{Respecto a t}$$

7.1.1. Derivadas

- $$\vec{r}\,'(t) = \lim_{h\to 0} \frac{r(t+h) - r(t)}{h}$$

- Como la fucnión $\vec{r}(t)$ está definida por tres funciones componentes se puede hacer:

$$\vec{r}\,'(t) = \lim_{h\to 0} \left\langle \underbrace{\lim_{h\to 0} \frac{f(t+h) - f(t)}{h}}_{f'(t)}, \underbrace{\lim_{h\to 0} \frac{g(t+h) - g(t)}{h}}_{g'(t)}, \underbrace{\lim_{h\to 0} \frac{h(t+h) - h(t)}{h}}_{h('t)} \right\rangle$$

- Derivada entonces es :

$$\vec{r}\,'(t) = \langle f'(t), g'(t), h'(t) \rangle$$

7.1.2. Integrales

- Integral:

$$\int \vec{r}(t)dt == \int (f\hat{i} + g\hat{j} + h\hat{k})dt$$
$$\hat{i} \int f dt + \hat{j} \int g dt + \hat{k} \int h dt$$

Integrar la función componente.

7.2. Ejercicios

1. Encuentre la 1era y segunda derivada de las siguientes funciones:

$$\vec{r}(t) = \left\langle \sin(4t), t^2, ln(\sin(t)) \right\rangle$$
$$\vec{r}\,'(t) = \left\langle 4\cos(4t), 2t, \frac{\cos(t)}{\sin(t)} \right\rangle$$
$$\vec{r}\,'(t) = \langle 4\cos(4t), 2t, \cot(t) \rangle$$

$$\vec{r}\,''(t) = \langle f''(t), g''(t), h''(t) \rangle$$
$$\vec{r}\,''(t) = \left\langle -16\sin(4t), 2, -\csc^2(t) \right\rangle$$

2. Derive: $\vec{s}(t) = \hat{i}\tan(4t) + hatjln(4t+1) + \hat{k}(5-2t)^{\frac{1}{2}}$

$$\vec{s}\,'(t) = 4\hat{i}(\sec(4t))^2 + \hat{j}4(4t+1)^{-1} - \hat{k}(5-2t)^{-\frac{1}{2}}$$
$$\vec{s}\,''(t) = 8\hat{i} \times \sec(4t) \times \sec(4t) \times \tan(4t) \times 4 - 16\hat{j}(4t-1)^{-2} - \frac{\hat{k}}{2}(5-2t)^{-\frac{3}{2}} \times (-2)$$
$$\vec{s}\,''(t) = 32\hat{i} \times \sec^2(4t) \times \tan(4t) - 16\hat{j}(4t-1)^{-2} - \frac{\hat{k}}{2}(5-2t)^{-\frac{3}{2}} \times (-2)$$

7.3. Recordatorios & rectas tangentes de funciones vectoriales

- ***Recordar lo siguiente:*** *$f'(a)$ es igual a la pendiente de la drecta tangeente a $f(x)$ en $x = a$.*
- ***Recordar lo siguiente:*** *La recta tangente.*

$$L_1: \quad y = f(a) + f'(a)(x-a) \qquad \text{Ec. Recta Tangente}$$

- Con una función vectorial:

$$\vec{r} = \langle f, g, h \rangle, \qquad x = f(t),\ y = g(t),\ z = h(t)$$
Hay ecuaciones paramétricas para cada variable:
$$\vec{r}\,'(a) = \langle f'(a), g'(a), h'(a) \rangle$$
Vector de pendientes de rectas tangentes a la curva $\vec{r}(t)$.

- La derivada de una función vectorial se le da elnombre de **"vector tangente"** $\vec{r}(t) : \vec{r}\,'(a)$.
- Recta tangente: es ahora una función vectorial.

$$\vec{r}(t) = \vec{r}(a) + \vec{r}\,'(a)t$$

- Ecs. Paramétricas:

$$\begin{aligned} x &= f(a) + f'(a)t \\ y &= g(a) + g'(a)t \\ z &= h(a) + h'(t)t \end{aligned}$$

- Vector tangente: $r'(a)$ en $t = a$
- Vector tangente unitario: $\frac{r'(a)}{|r'(a)|} = \vec{T}(a)$

7.4. Ejercicios

- Encuentre las ecs. paramétricas de la recta tangente a la curva : $s(t) = \langle 2\cos(t), 2\sin(t), 4\cos(2t)\rangle$ en el punto $(\sqrt{3}, 1, 2)$:

$$\begin{aligned} \text{Recta tangente:} \quad \vec{r}_T(t) &= \vec{r}(a) + t\vec{r}\,'(a) \\ \vec{r}_T(a) &= \left\langle \sqrt{3}, 1, 2 \right\rangle \\ \text{Derivada:} \quad \vec{r}\,'(t) &= \langle -2\sin(t), 2\cos(t), -8\sin(2t)\rangle \\ \textbf{Nos preguntamos: } \text{¿Cómo encuentro “a” ? igualamos} \quad r(t) &= \left\langle \sqrt{3}, 1, 2 \right\rangle \\ 2\cos(t) = \sqrt{3} \implies \cos(t) = \tfrac{\sqrt{3}}{2} &\implies t = \tfrac{\pi}{6} \\ 2\sin(t) = 1 \implies 2\sin(\tfrac{\pi}{6}) &= 2 \times \tfrac{1}{2} = 1 \\ 4\cos(2t) = 2 \implies 4\cos(\tfrac{\pi}{3}) &= 4 \times \tfrac{1}{2} = 2 \\ \text{Vector tangente:} \quad \vec{r}\,'(\frac{\pi}{6}) &= \left\langle -2\sin(\frac{\pi}{6}), 2cos(\frac{\pi}{6}), -8\sin(\frac{\pi}{3}) \right\rangle \\ \vec{r}_T(t) &= \left\langle \sqrt{3}, 1, 2 \right\rangle + t\left\langle -1, \sqrt{3}, -4\sqrt{3} \right\rangle \end{aligned}$$

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

Capítulo 8

Clase - 2020-02-11

8.1. 13.2 Cálculo de funciones vectoriales

- Derivadas:

$$\vec{r}\,'(t) = \langle f'(t), g'(t), h'(t) \rangle$$

- Vector Tangente:

$$\vec{r}\,'(t)$$

- Tangente unitario:

$$\vec{T}(t) = \frac{r'(t)}{|r'(t)|}$$

- Integrales indefinidas:

$$\int \langle f, g, h \rangle \, dt = \langle F + C_1, G + C_2, H + C_3 \rangle$$

$$\int \vec{r}(t)dt = \vec{R}(t) + \vec{C}$$

$$\vec{R} \quad \text{vector de Antiderivadas}$$

$$\vec{C} \quad \text{Vector de constantes}$$

- Integrales definidas:

$$\int_a^b \vec{r}(t)dt = \hat{i}\int_a^b f(t)dt + \hat{j}\int_a^b g(t)dt + \hat{k}\int_a^b h(t)dt$$

8.2. Ejercicios de integración

1. $\int_0^1 \left[\frac{4}{1+t^2}\hat{i} + sec^2(\frac{\pi t}{4})\right] dt$:

$$4\hat{i} \times \tan^{-1}(t)\Big|_0^1 + \hat{k} \times \tan(\frac{\pi t}{4})\Big|_0^1$$
$$I_i = 4\hat{i}\frac{\pi}{4} + \hat{k}\frac{4}{\pi} = pi\hat{i} + \hat{k}\frac{4}{\pi} = \left\langle \pi, 0, \frac{4}{\pi} \right\rangle$$

2. $\int \left\langle te^{t^2}, te^t, \frac{q}{\sqrt{1-t^2}} \right\rangle dt$:

$$x : \quad \int e^{t^2} t\, dt = \frac{1}{2}\int e^u du = \frac{1}{2}e$$
$$u = t^2$$
$$du = 2tdt$$
$$y : \quad \int te^t dt = te^t - \int te^t - e^t + C_2$$
$$\begin{matrix} u = t & dv = e^t dt \\ du = dt & v = e^t \end{matrix} \; t : \quad \int \frac{1}{1-t^2} dt = \frac{\cos(\theta)}{\sin(\theta)} d\theta = \int d\theta = \underbrace{\theta + C_3}_{\sin^{-1}(t)+C_3} = \sin^{-1}(t) + C_3$$
$$\int \left\langle te^{t^2}, te^t, \frac{1}{\sqrt{1-t^2}} \right\rangle dt = \frac{1}{2}et^{t^2} + C_1, te^t - e^t + C_2, \sin^1(t) + C_3$$

8.3. Movimiento en el espacio

Dado el vector posición $\vec{r}(t)$ de un objeto:

- Vector velocidad:
$$\vec{c}(t) = \vec{r}\,'(t)$$
- Vector aceleración:
$$\vec{a}(t) = \vec{v}\,(t) = \vec{r}\,''(t)$$
- Rapidez:
$$|\vec{v}(t)|$$
- Distancia:
$$|\vec{r}(t)|$$

Dado el vector de aceleración $\vec{a}(t)$:

- Velocidad:

$$\vec{v}(t) = \int \vec{a}(t)dt + \vec{C}_1$$

- Desplazamiento o posición:

$$\vec{r}(t) = \int \vec{v}(t)dt + C_2$$

8.3.1. Ejercicios

1. Encuentre la velocidad, aceleración y rapidez dada la posición del objeto:

$$\begin{aligned}
&& \vec{r}(t) = \hat{\imath}t + 2\hat{\jmath}\cosh(4t) + 3\hat{k}\sinh(3t) \\
\text{Encontramos velocidad:} && \vec{r}\,'(t) = \vec{v}(t) = \hat{\imath} + 8\hat{\jmath}\sinh(4t) + 9\hat{k}\cosh(3t) \\
\text{Encontramos la aceleración:} && \vec{r}\,''(a) = \vec{a}(t) + 32\hat{\jmath}\cosh(4t) + 27\hat{k}\sinh(3t) \\
\text{Encontramos la rapidez:} && |\vec{v}(t)| = \sqrt{1 + 64\sinh(4t) + 81\sinh^2(3t)} \\
\text{Encontramos la distancia:} && |\vec{r}(t)| = \sqrt{t^2 + 4\cosh^2(4t) + 9\sinh^2(3t)}
\end{aligned}$$

[label=#]

- Tarea # 6: Integrales func. vectoriales 14.1 Funciones en varias variables.

- Tarea opcional consolidado: 12,13,14.1

2. Encuentre la velocidad y posición del objeto dada $\vec{a}(t)$ y las condiciones iniciales:

$$\vec{a}(t) = 6t\hat{\imath} + \hat{\jmath}\cos(t) - \hat{k}\sin(2t), \quad \vec{v}(0) = \begin{array}{c} \hat{\imath} + \hat{k} \\ \vec{r}(0) = 2\hat{\jmath} - \hat{k} \end{array}$$

$$\text{Velocidad:} \quad \int \vec{a}(t)dt$$

$$\vec{v}(t) = \left\langle 3t^2 + C_1, \sin(t) + C_2, \frac{1}{2}\cos(2t) + C_3 \right\rangle$$

$$\text{Encuentro} \;\; \vec{v}(0) = \left\langle C_1, C_2, \frac{1}{2} + C_3 \right\rangle = \langle 1, 0, 1 \rangle$$

$$\text{Resolver para las constantes:} \quad \begin{array}{c} C_1 = 1, \\ C_2 = 0, \\ \frac{1}{2} + C_3 = 1 \quad \Longrightarrow \quad C_3 = \frac{1}{2} \end{array}$$

$$\text{Posición:} \quad \int \vec{v}(t)dt$$

$$\vec{r}(t) \left\langle t^3 + t + d_1, -\cos(t) + d_2, \frac{1}{4}\sin(2t) + \frac{t}{2} + d_3 \right\rangle$$

$$\vec{r}(0) = \left\langle \underbrace{d_1, -1 + d_2, d_3} \right\rangle$$

$$\begin{array}{c} d_1 = 0 \\ -1 + d_2 = 2 \implies d_2 = 3 \\ d_3 = -1 \end{array}$$

$$\text{Posición:} \quad \vec{r}(t) = \left\langle t^3 + t, 3 - \cos(t), \frac{1}{4}\sin(2t) + \frac{t}{2} - 1 \right\rangle$$

3. $\vec{a}(t) = 8t\hat{\imath} + \sinh(t)\hat{\jmath} - \hat{k}e^{\frac{t}{2}}$:

$$\underbrace{\vec{v}(0) = \vec{0}}_{\text{Está en reposo}} \qquad \vec{s}(0) = 2\hat{\imath} + \hat{\jmath} - 3\hat{k}$$

$$\text{Velocidad:} \quad \vec{v}(t) = \left\langle 4t^2 + C_1, \cosh(t) + C_2, -2e^{\frac{t}{2}} + C_3 \right\rangle$$

$$\vec{v}(0) = \left\langle \underbrace{C_1, 1 + C_2, -2 + C_3}_{\substack{C_1 = 0, \\ C_2 = -1 \\ C_3 = 2}} \right\rangle = \langle 0, 0, 0 \rangle$$

$$\vec{v}(t) = \left\langle 4t^2, \cosh(t) - 1, -2e^{\frac{t}{2}+2} \right\rangle$$

$$\text{Posición:} \quad \vec{r}(t) = \left\langle \frac{4}{3}t^3 + C_1, \sinh(t) - t + C_2, -4e^{\frac{t}{2}} + 2t + C_3 \right\rangle$$

$$\vec{r}(0) = \langle C_1, C_2, -4 + C_3 \rangle = \underbrace{\langle 2, 1, -3 \rangle}_{C_2 = 1}$$

$$C_3 = -3 + 4 = 1$$

$$\vec{r}(t) = \left\langle \frac{4}{3}t^3 + 2, \sinh(t) - t + 1, -4e^{\frac{t}{2}} + 2t + 1 \right\rangle$$

[label=#]

- Se evalúa el vector en 0 por que se quiere saber el valor de las constantes cuando están en reposo.
- Por defecto siempre evaluar en 0 para encontrar $C_1, C_2 \& C_3$.

8.4. 13.3 Longitud de arco

10.4 Ecs. Paramétricas de una curva en el plano de dos dimensiones era:

$$x = f(t)$$
$$y = g(t)$$

- La longitud de arco:

$$L = \int_a^b \sqrt{(x')^2 + (y')^2 + (z')^2}dt$$

- Función vectorial:

$$\vec{r} = \langle f, g, h \rangle = \langle x, y, z \rangle$$

- Derivada de función vectorial:

$$\vec{r}\,' = \langle x', y', z' \rangle$$

- Magnitud:

$$|\vec{r}\,'| = \sqrt{(x')^2 + (y')^2 + (z')^2}$$

- En general:

$$L = \int_a^b = |\vec{r}\,'(t)|\, dt$$

8.5. Ejercicios

Encuentre la longitud de las siguientes curvas:

1. $\vec{r}(t) = \langle \cos(t), \sin(t), \ln(\cos) \rangle$ en $0 \leq t \leq \frac{\pi}{4}$

$$L = \int_0^{\frac{\pi}{4}} |\vec{r}\,'(t)|\, dt$$

$$\vec{r}\,'(t) = \left\langle -\sin(t), \cos(t), \tan^2(t) \right\rangle$$

$$|\vec{r}\,'(t)| = \sqrt{\sin^2(t) + \cos^2(t) + \tan^2(t)} = \sqrt{1 + \tan^2(t)} = \sec^2(t) = \sec^2(t)$$

$$L = \int_0^{\frac{\pi}{4}} \sec(t) dt = \ln|\sec(t) + \tan(t)| \Big|_0^{\frac{\pi}{4}} = \ln\left|\sec(\frac{\pi}{4}) + \tan(\frac{\pi}{4})\right| - \ln|\sec(0) + \tan(0)|$$

$$L = \ln\left|\frac{2}{\sqrt{2}} + 1\right| - \ln|1| = \ln\left|\sqrt{2} + 1\right|$$

2. $\vec{r}(t) = \left\langle 12t, 8t^{\frac{3}{2}}, 3t^2 \right\rangle$ en $0 \leq t \leq 1$:

$$\vec{r}\,'(t) = \left\langle 12, 12t^{\frac{1}{2}}, 6t \right\rangle = 6\left\langle 2, 2t^{\frac{1}{2}}, t \right\rangle$$

$$|\vec{r}\,'(t)| = 6\sqrt{4 + 4t + t^2} = 6\sqrt{(t+2)^2} = 6(t+2)$$

$$L = \int_0^1 (6t + 12) dt = 3t^2 + 12t\Big|_0^1 = 3 + 12 = 15$$

Capítulo 9

Clase - 2020-02-11

9.1. Resolución de corto

1. Analice la función $r = \left\langle 3e^{-t}, ln(2t^2-1), \tan(2\pi) \right\rangle$ en $t=1$:

$$\lim_{t\to 1} \vec{r}(t) = \left\langle \lim_{t\to 1} 3e^{-t}, \lim_{t\to 1} ln(2t^2-1), \lim_{t\to 1} \tan(2\pi) \right\rangle$$
$$\vec{r} = \left\langle 3e^{-1}, ln(1), \tan(2\pi) \right\rangle = \left\langle 3e^{-1}, 0, 0 \right\rangle$$
$$\text{r es contínua en t=1}$$

[label=#]

- Si la pregunta hubiese sido en cuándo se indefine, se saca el dominio de cada función.

2. Encuentre la ec. de la recta tatente a $r(t) = \left\langle te^{t-1}, \frac{8}{\pi}\arctan(t), 2\ln(t) \right\rangle$ en $t=1$.

$$\vec{r}(0) = \left\langle 1 \times e^0, \frac{8}{\pi}\arctan(1), 2ln(0) \right\rangle = \langle 1, 2, 0 \rangle$$
$$\text{Terminar de copiar}$$

9.2. 14.1 Funciones de varias variables

- Cuando teníamos sólo una función de una variable no había tanta complicación, las gráficas eran curvas en el plano. Cuando empezaba y terminaba la curva en x nos daba el dominio. Había una variable independiente x y la variable dependiente y, los dominios eran intervalos, y cada x sólo podía tener **un** sólo valor de y.

- En funciones de 2 variables se va a describir como:

$$z = f(x,y) \quad \begin{array}{l}\text{Dos variables independientes x,y} \\ \text{Variable dependiente z}\end{array}$$

  - Entonces f es una regla que asigna a cada punto (x, y) a lo sumo un valor de z.

$$f : \underbrace{R^2}_{\text{Dominio}} \rightarrow \underbrace{R}_{\text{Rango}}$$

  - Estamos pasando de una región por medio de una función z llego a tener $f(x, y)$ en la dimensión correspondiente.
  - Los dominios en estas funciones se vuelven superficies.

- El dominio de una función de dos variables: un conjunto que consiste de todos los puntos o pares ordenados (x, y) para los cuales $f(x, y)$ para los cuales $f(x, y)$ está definida.

  D : En una dimensión: Todos los números x para los cuales f(x) está definida

  - Evite la división por cero.
  - Raíces pares de números negativos.
  - Logaritmos de números negativos o cero.

- El dominio de f en una función de dos variables es una región:

  - Las regiones que estén sombreadas son partes del dominio.

    [label=#]Para graficar funciones de dos variables son más fáciles de graficar que de una sola variable.

9.3. Ejercicios

Encuentre y bosqueje el dominio de las sigs. funciones.
Sombree la región dque es parte del D y utilice líneas discontínuas para denotar a curvas que no son parte del D

1. $c(x, y) = 10x + 20y$:

$$D : \underbrace{(-\infty,\infty)}_{x} \underbrace{\times}_{\text{Producto cartesiano}} \overbrace{\underbrace{(-\infty,\infty)}_{y}}^{\text{Nunca se indefine.}} = R^2$$

[label=#]

- Producto cartesiano denota **todas las combinaciones posibles en un conjunto de n elementos**.
- Explicaciones de productos cartesianos:

$$R \cup R = R \quad R \times R = R^2$$

- Definición de producto cartesiano:

$$x \times y = \{(x,y) \ \text{ tal que } \ x \in X,\, y \in Y\}$$

- Producto cartesiano vs. unión:

$$\begin{aligned} x \times y = \{(1,1),(1,2),(1,3),(2,1),(2,2),(2,3),(3,1),(3,2),(3,3)\} \\ x \cup y = \{(1),(2),(3)\} \end{aligned}$$

2. $z = \frac{8}{x^2-y^2}$:

$$\begin{aligned} \text{Definida si } \ x^2 \neq y^2 \\ R^2 - \{x^2 \neq y^2\} \\ y \neq \sqrt{x^2} \\ y \neq \pm x \end{aligned}$$

3. $R(x,y) = \sqrt{9-x^2-y^2}$:

$$\begin{aligned} 9 - x^2 - y^2 \geq 0 \\ \text{Definida} \quad 9 \geq x^2 + y^2 \\ D : x^2 + y^2 \neq 9 \\ \text{Círculo de radio 3 centrado en el orígen} \\ D = \{(x,y) \ \text{ tal que } \ x^2 + y^2 \leq 9\} \end{aligned}$$

4. $Q(x,y) = \frac{1}{\sqrt{x^2+y^2-9}}$:

$$D : \begin{array}{l} x^2 + y^2 > 0 \\ x^2 + y^2 > 9 \end{array}$$

Afuera del círculo o disco de radio 3

5. $z = \frac{(x+4)}{(y-2)(x-4)(y+2)}$:

$$\begin{aligned} \text{Definida si} &: \quad y \neq \pm 2,\ x \neq 4 \\ D &: \quad R^2 - \{y \neq \pm 2, x \neq 4\} \end{aligned}$$

6. $h(x,y) = \ln(2 - yx)$:

$$\text{Definida si} : \begin{array}{ll} 2 - yx & > 0 \\ 2 & > yx \\ y & < \frac{2}{x} \end{array}$$

$$D : \ y < \frac{2}{x}$$

9.3.1. Gráfica de $z = f(x,y)$

- Gráfica de $z = f(x,y)$: Son superficies y consisten de todas las *triplas* ordenadas (x,y,z) donde z.

9.4. Curva de nivel o traza horizontal

- En $f(x,y) = k$ k es una constante, rebane la superficie con los planos horizontales $z = k$ y grafique cada curva en el plano.

Capítulo 10

Clase - 2020-02-20

10.1. 14.3 Derivadas parciales

- Derivada en una dimensión:

$$\lim_{h\to 0} \frac{f(x+h)-f(x)}{h} = f'(x)$$

- En una función con dos variables independientes:

$$f(x,y) = \begin{matrix} f_x(x,y) \\ f_y(x,y) \end{matrix} \text{ Derivadas parciales}$$

- Al derivarse parcialmente respecto a una variable, la otra se mantiene constante:

$$\begin{aligned} f_x(x,y) &= \lim_{h\to 0} \frac{f(x+h,y)-f(x,y)}{h} && \text{\# y se mantiene constante} \\ f_y(x,y) &= \lim_{h\to 0} \frac{f(x,y+h)-f(x,y)}{h} && \text{\# x se mantiene constante} \end{aligned}$$

- Se pueden utilizar todas las reglas de derivación para funciones de 1 variable:
  - Suma
  - Producto
  - Cociente
  - Cadena
- 1 $^{\text{eras}}$ derivadas parciales de $f(x,y)$: encuentre todas las derivadas parciales posibles de f_x & f_y

- Notación:

$$f_x = \frac{\delta f}{\delta x} = \frac{\delta z}{\delta x}$$
$$f_x = \frac{\delta f}{\delta y} = \frac{\delta z}{\delta y}$$

- Evite $f'(x, y)$ para evitar ambigüedad.

10.1.1. Ejercicios

Encuentre las derivadas parciales de las siguientes funciones.

1. $f(x, y) = 2x^2 + 3xy$: ***Recordar lo siguiente:*** $f_x(x, y)$ *&* $f_y(x, y)$

$$f_x = 4x + 3y \qquad f_y = 0 + 3x$$

2. $g(x, y) = y(x^2 + 1)^3 + x^2(y^4 - 4)^4 + 5x^2y^3$:

$$g_x = 3y(x^2 + 1)^2 2x + 2x(y^4 - 4)^4 + 10xy^3$$
$$g_y = 1 \cdot (x^2 + 1)^3 + 16y^3x^2(y^4 - 4)^3 + 15x^2y^2$$

3. $h(s, t) = (s^2 + 10t)^2 \cdot (t^4 + s^3)^3$: # Regla del producto y de la cadena.

$$h_s = 4s(s^2 + 10t)^1 \cdot (t^4 + s^3)^3 + 3 \cdot 3s^2(s^2 + 10t)^2 \cdot (t^4 + s^3)^2$$
$$h_t = 20(s^2 + 10t)^1 \cdot (t^4 + s^3)^3 + 12t^3(s^2 + 10t)^2, .(t^4 + s^3)^2$$

[label=#]Evalúe la derivada en punto (a, b):

$$f_x(a, b) = \frac{\delta f}{\delta x}\Big|_{(a,b)}$$

1. $w(r, \theta) = r^2 \sin(2\theta) + e^{\pi r - \theta}$, encuentre $\frac{\delta w}{\delta \theta}\Big|_{(2,\pi)}$

$$\frac{\delta w}{\delta \theta} = 2r^2 \cos(2\theta) - e^{\pi r - \theta}$$
$$\frac{\delta w}{\delta \theta}\Big|_{(2,\pi)} = w_\theta(2, \pi) = 2 \cdot 4 \cos(2\pi) - e^{2\pi - \pi}$$
$$= 8 - e^{\pi}$$

10.2. Derivadas parciales par funciones de 2 o más variables

- Se deriva respecto a una variable y el resto se mantienen constantes.

$$w = f(x, y, z)$$

3 1 $^{\text{eras}}$ derivadas parciales: f_x, f_y, f_z.

$$u = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

n derivadas parciales:

$$\frac{\delta u}{\delta x}, \dots \frac{\delta u}{\delta x_n}$$

10.2.1. Ejercicio

Encuentre todas las primeras derivadas pariales de las sigentes funciones:

- $f(x, y, z) = \sqrt[4]{x^4 + 8xz + 2y^2}$

$$f_x = \frac{1}{4}(x^4 + 8xz + 2y^2)^{-\frac{3}{4}} \cdot (4x^3 + 8z + 0)$$
$$f_y = \frac{1}{4}(x^4 + 8xz + 2y^2)^{-\frac{3}{4}} \cdot (4y)$$
$$f_z = \frac{1}{4}(x^4 + 8xz + 2y^2)^{-\frac{3}{4}} \cdot (8x)$$

- $p(r, \theta, \phi) = r \cdot \tan(\phi^2 - 4\theta)$:

$$p_r = \tan(\phi^2 - 4^\theta)$$
$$p_\theta = -4r \sec^2(\phi^2 - 4\theta)$$
$$p_\phi = 2\phi r \sec^2(\phi^2 - 4\theta)$$

[label=#]

- Funciones vectoriales 1 variable: $\vec{r}\,'(t), \dots$

10.3. Derivadas parciales de orden superior (pág. 100)

- Orden superior: Segundas, terceras, cuartas, etc. derivadas.
- Como $f_x(x, y)$ & $f_y(x, y)$ son también funciones en dos variables, pueden tener derivadas parciales.

$$\begin{tikzcd} f_x \arrow[r] \arrow[dr] & f_{xx} & f_y \arrow[r] \arrow[dr] & f_{yy} \\ & f_{xy} & & f_{yx} \end{tikzcd}$$

- Las segundas derivadas parciales, éstas también tienen sus derivadas parciales, terceras derivadas parciales.

$$\begin{array}{cccc} f_{xxx} & f_{xxy} & f_{yyy} & f_{yxy} \\ f_{xxy} & f_{xyx} & f_{yyx} & f_{yxx} \end{array}$$

- Las derivadas parciales cruzadas f_{xy} & f_{yx} son iguales si la función es diferenciable.

$$f_{xy} = f_{yx} \qquad f_{xyy} = f_{yyx} = f_{yxy}$$

- Notación delta:

$$f_{xx} = \frac{\delta}{\delta x}\left(\frac{\delta f}{\delta x}\right) = \frac{\delta^2 f}{\delta x^2} \qquad f_{yy} = \frac{\delta^2 f}{\delta y^2}$$
$$f_{xy} = \frac{\delta}{\delta y}\left(\frac{\delta f}{\delta x}\right) = \frac{\delta^2 f}{\delta y \delta x} \qquad f_{yx} = \frac{\delta^2 f}{\delta y \delta y}$$

10.3.1. Ejercicios

Encuentre todas las 2das derivadas parciales:

1. $f(x, y) = \sin(mx + ny) \quad m, n \in R$:

Iguales

Primeras derivadas parciales :$f_x =$ $m\cos(mx + ny)$ f_y $= n\cos(mx + ny)$ Segundas derivadas parciales: Iguales

$z = \cos(2xy)$:

$$
\begin{aligned}
1^{\text{ eras}} \ : \quad & \frac{\delta z}{\delta x} = -2\sin(2xy), \quad \frac{\delta z}{\delta y} = -2x\sin(2xy) \\
2^{\text{ das}} \ : \quad & \frac{\delta^2 z}{\delta x^2} = -4y^2\cos(2xy), \quad \frac{\delta^2 z}{\delta y^2} = -4x^2\cos(2xy)
\end{aligned}
$$

Capítulo 11

Clase - 2020-02-27

11.1. Derivadas parciales, rectas tangentes y planos tangentes

11.1.1. Interpretación de la derivada parcial

- C curva de intersección entre $z = f(x, y)$ y $y = b$.
- Recta tantente a eta curva en el punto $(a, b, f(a, b))$:

$$\text{Derivada : } f_x(x, b) \qquad \text{Pendiente: } f_x(a, b)$$

- Derivadas parciales: $f_x(a, b)$ resulta ser la pendiente de la recta tangente a la curva $f(x, b)$ en la dirección de x.

$$L = \langle a, b, f(a, b)\rangle + t\,\langle 1, 0, f(a, b)\rangle \qquad \text{donde: } x = t, y = b, z = f(t, b)$$

- Para encontrar L_2 $x = a$:

$$x = a, y = t, x = f(z, y) \implies z_y = f_y(a, y) \implies z_y = f_y(a, b)$$
$z_y = f(a, b)$ es la pendiente de la tangente a la curva $f(a, y)$ en la dirección de y
$$L_2 = \langle a, b, f(a, y)\rangle + t\,\langle 0, 1, f_y(a, b)\rangle$$

- Estas dos rectas se utilizan para construir un plano tangente a la superficie.
- La ecuación del plano es un plano que es paralelo a L_1 & L_2.

$$\begin{aligned} L_1 &= \langle a, b, f(a,b)\rangle + t\,\overbrace{\langle 1, 0, f(a,b)\rangle}^{v_1} \\ L_2 &= \langle a, b, f(a,b)\rangle + t\,\underbrace{\langle 0, 1, f(a,b)\rangle}_{v_2} \end{aligned}$$

La ec. vectorial:

$$\hat{n} \cdot (-r_0) = 0 \quad \vec{r}_0 = \langle a, b, f(a,b)\rangle$$

terminar excursión.

11.1.2. Ejercicios

- Encuentre el plano tangenge a la superficie $z = \ln(x - 2y)$ en el punto $(3, 1, 0)$:

$$\begin{aligned} f(a,b) \quad f_x(a,b) \quad f_y(a,b) \quad a = 3,\ b = 1 \\ f(3,1) = \ln(3-2) = \ln(1) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{x-2y} \quad \frac{\partial f}{\partial x}\bigg|^{(3,1)} = \frac{1}{3-2} = 1 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = \frac{-2}{x-2y} \quad \frac{\partial f}{\partial y}\bigg|^{(3,1)} = \frac{-2}{3-2} = -2 \\ z = f(3,1) + f_x(x-3) + f_y(y-1) \end{aligned}$$

La ecuación del plano tangente:

$$\begin{aligned} z &= 0 + x - 3 - 2y + 2 \\ z &= x - 2y - 1 \end{aligned}$$

11.2. Aproximaciones lineales

- La aproximación lienal de $z = f(x, y)$, linearización.
- La aproximación lineal de z en (a, b) es el plano tangente a la superficie.

$$L(x,y) = f(a,b) + \frac{\partial}{}$$

11.2.1. Ejercicios

Considere la función $f(x, y) = \sqrt{2x + 2e^y}$:

- Encuentre la aproximación lineal de f en el punto $(7,0)$:
  Encuentre $f(7,0) \quad f_y(7,0)$

$$f(7,0) = \sqrt{14+2} = 4$$
$$f_x(x,y) = (2x+2e^y)^{-\frac{1}{2}} \qquad f_x(0,7) = \frac{1}{\sqrt{14+2}} ? \frac{1}{4}$$
$$f_y(x,y) = \frac{e^y}{\sqrt{2x+2e^y}} \qquad f_y(7,0) = \frac{1}{\sqrt{14+2}} ? \frac{1}{4}$$

La aproximación lineal o plano tangente: $L = 4 + \frac{1}{4}(x-7) + \frac{1}{4}y$

Cerca de (7,0): $\sqrt{2x+2e^y} \approx \frac{9}{4} + \frac{1}{4}x + \frac{1}{4}y$

- Utilice la aproximación lineal para aproximar el valor de $\sqrt{8+2e}$:

$$f(4,1) = \sqrt{8+2e} \approx 3{,}5 \approx L(4,1)$$
$$L(4,1) = \frac{9}{4} + \frac{4}{4} + \frac{1}{4} = \frac{7}{2} = 3{,}5$$

En realidad : $\sqrt{8+2e} \approx 3{,}665592$

- Ejercicio 3: Encuentre la aproximación lineal de $g(x,y) = 1 + \ln(xy-5)$ en el punto $(2,3)$:

$$g(2,3) = 1 + 2\ln(6-5) = 1 + 0 = 1$$
$$g_x(x,y) = 0 + 1 \cdot \ln(xy-5) + \frac{xy}{xy-5}$$
$$g_x(2,3) = \ln(1) + \frac{6}{6-5} = 0 + \frac{6}{1} = 6$$
$$g_y(x,y) = 0 + \frac{x \cdot x}{xy-5}$$
$$g_y(2,3) = \frac{4}{6-5} = 4$$

La aproximación lineal entonces es:

$$L(x,y) = 1 + 6(x-2) + 4(y-3)$$
$$L(x,y) = -23 + 6x + 4y$$

11.3. 12.4 Derivadas implicitas y 12.5 Regla de la cadena

- Funciones 2 variables $z = f(x,y)$
- Explícita: z no está sólo en función de x & y.
- Ejemplos: $x^2 + y^2 + z^2 = 16, \sqrt{z^2 - x^2} = y + z$
- ¿Cómo se encuetnran $\frac{\partial z}{\partial x}$ & $\frac{\partial z}{\partial y}$ **?**:
  - Implicita $x^2 + y^2 + z^2 = 16$ es una esfera de 4 (rango [-4,4]) en dos hemisferios:
    $$z = +\sqrt{16 - x^2 - y^2}$$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{1}{2}(16 - x^2 - y^2)^{-\frac{1}{2}}(-2x) = \frac{-x}{\sqrt{16 - x^2 - y^2}} = -\frac{x}{z}$$
$$\frac{\partial z}{\partial y} = -\frac{y}{z}$$

- Derivación implicita, se pueden encontrar z_x & z_y sin necesidad de resolver para z.

$$\begin{aligned}
x^2 + y^2 + z^2 = 16 \quad & \text{z \& y son independientes} \\
\frac{\partial}{\partial x}(x^2 + y^2 + z^2(x,y)) &= \frac{\partial}{\partial x}(16) \\
2x + 0 + 2z\frac{\partial z}{\partial x} &= 0 \\
2z\frac{\partial z}{\partial x} = -2x \quad \implies \quad & \frac{\partial z}{\partial x} ? \frac{-x}{z} \\
\frac{\partial}{\partial y}(x^2 + y^2 + z^2) &= \frac{\partial}{\partial y}(0) \\
0 + 2y + 2z\frac{\partial z}{\partial y} = 0 \quad \implies \quad & \frac{\partial z}{\partial y} = \frac{-y}{z}
\end{aligned}$$

11.3.1. Derivación parcial implícita abreviada

- $x^2 + y^2 + z^2 = 16$ como $x\ln(y) + x^2\sqrt{1+x+z} = k$
- Forma implícita: $F(x, y, z(x, y)) =$ constante. $\frac{\partial z}{\partial x}$ use la regla de la cadena.

$$\frac{\partial F}{\partial x} + \frac{\partial F}{\partial z}\frac{\partial z}{\partial x} = 0 \quad \Longrightarrow \quad z_x = -\frac{f_x}{f_z}$$
$$\frac{\partial f}{\partial y} + \frac{\partial f}{\partial z}\frac{\partial z}{\partial y} = 0 \quad \Longrightarrow \quad z_y = -\frac{f_y}{f_z}$$

11.3.2. Ejercicios

Encuentre las primeras derivadas parciales de z.

1. $\ln(zy) + 9z - xyz = 1$:

$$\begin{array}{cc} F_x = -yz & \frac{\partial z}{\partial x} = -\frac{F_x}{F_y} = \frac{yz}{z^{-1}+9-xy} \\ F_y = y^{-1} + 0 - xy & \frac{\partial z}{\partial y} = \frac{xz-y^{-1}}{z^{-1}+9-xy} \\ F_z = z^{-1} + 9 - xy & \end{array}$$

[label=#]

- Sin derivación parcial implícita
- $z(x, y)$ agregue z_x cada vez que aparece z.

$$\frac{yz_x}{z_y} + 9z_x - y_x$$