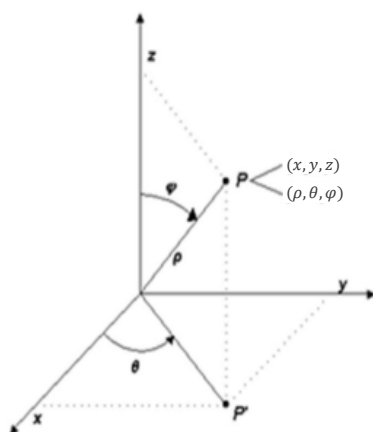


Cambio de Variables en Integrales Triples

- Teorema de Cambio de Variables en Integrales Triples. (sección 5.2)
- Sistema de Coordenadas Cilíndricas y Cambio de Variables a Coordenadas Cilíndricas. (sección 5.3)
- Sistema de Coordenadas Esféricas y Cambio de Variables a Coordenadas Esféricas. (sección 5.4)

Sistema de Coordenadas Esféricas



$$\rho > 0 ; \quad 0 \leq \theta < 2\pi ; \quad 0 \leq \varphi \leq \pi$$

(ρ, θ, φ) son las coordenadas esféricas del punto P

$$\begin{cases} x = \rho \cos \theta \sin \varphi \\ y = \rho \sin \theta \sin \varphi \\ z = \rho \cos \varphi \end{cases} \leftrightarrow \begin{cases} \rho^2 = x^2 + y^2 + z^2 \\ \operatorname{tg} \theta = \frac{y}{x} \quad (\text{si } x \neq 0) \\ \operatorname{tg} \varphi = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} \quad (\text{si } z \neq 0) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \text{Si } x = 0 \text{ e } y > 0 &\rightarrow \theta = \frac{\pi}{2} \\ \text{Si } x = 0 \text{ e } y < 0 &\rightarrow \theta = \frac{3\pi}{2} \\ \text{Si } z = 0 &\rightarrow \varphi = \frac{\pi}{2} \end{aligned}$$

Veamos cómo se describen las Superficies y los Sólidos en coordenadas esféricas:

Ejemplo: Describir en coordenadas esféricas la superficie $S: x^2 + y^2 + z^2 = 4$.

Reemplazando: $x^2 + y^2 + z^2 = 4 \rightarrow (\rho \cos\theta \operatorname{sen}\varphi)^2 + (\rho \operatorname{sen}\theta \operatorname{sen}\varphi)^2 + (\rho \cos\varphi)^2 = 4$
 $\rightarrow \rho^2 \operatorname{sen}^2\varphi(\cos^2\theta + \operatorname{sen}^2\theta) + \rho^2 \cos^2\varphi = 4 \rightarrow \rho^2 = 4 \rightarrow \rho = 2$

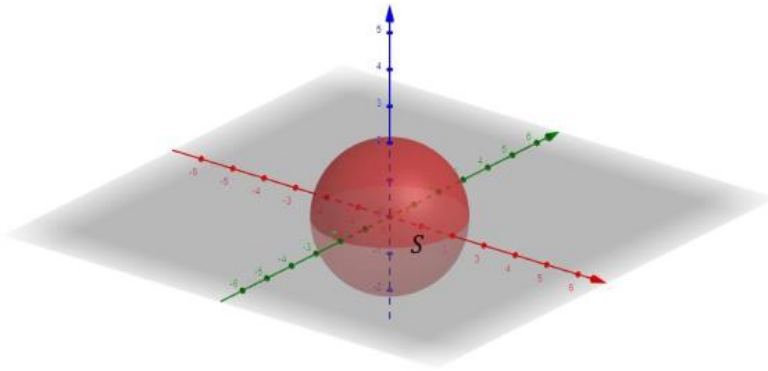
Entonces:

$$S: x^2 + y^2 + z^2 = 4$$

En coordenadas esféricas,

$$S: \rho = 2$$

(Para los puntos de S , ρ es constante e igual a 2, mientras que θ y φ varían libremente)



Ejemplo: Describir en coordenadas esféricas al semiplano de ecuación $y = x$, con $x \geq 0$.

Reemplazando: $y = x$ (con $x > 0$) $\rightarrow 1 = \frac{y}{x} = \operatorname{tg}\theta$ (con $0 < \theta < \frac{\pi}{2}$) $\rightarrow \theta = \operatorname{arctg}(1) = \frac{\pi}{4}$

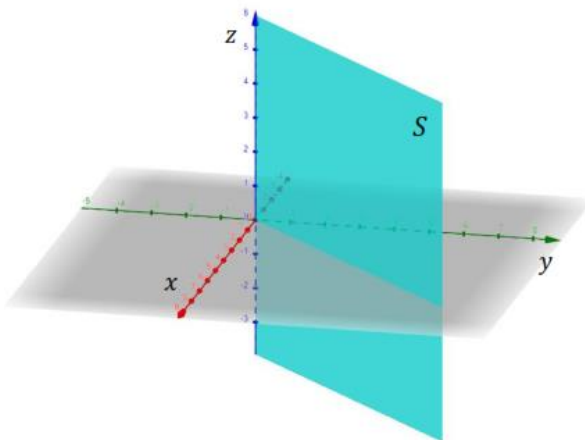
Entonces:

$$S: y = x, \text{ con } x \geq 0.$$

La ecuación en coordenadas esféricas de ese *semiplano* se escribe:

$$\theta = \frac{\pi}{4}$$

(para los puntos de S , θ es constante e igual $\frac{\pi}{4}$, mientras que ρ y φ varían libremente)



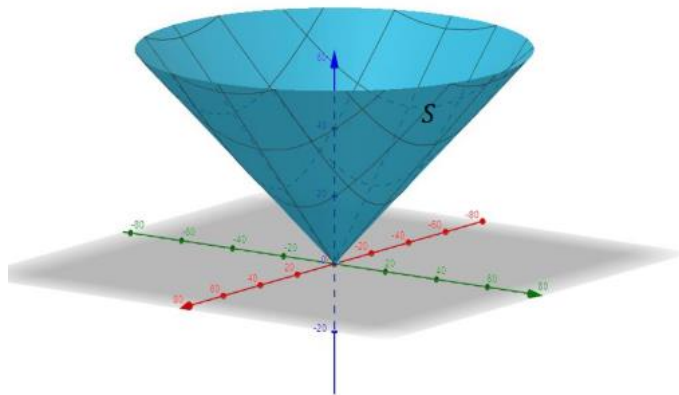
Ejemplo: Describir en coordenadas esféricas al semicono de ecuación $z = \sqrt{x^2 + y^2}$.

Reemplazando: $z = \sqrt{x^2 + y^2} \rightarrow \rho \cos \varphi = \sqrt{(\rho \cos \theta \sin \varphi)^2 + (\rho \sin \theta \sin \varphi)^2}$

$$\rho \cos \varphi = \sqrt{\rho^2 \sin^2 \varphi}$$

$$\rho \cos \varphi = \rho \sin \varphi \rightarrow \tan \varphi = 1 \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{4}$$

Entonces:



$$S: z = \sqrt{x^2 + y^2},$$

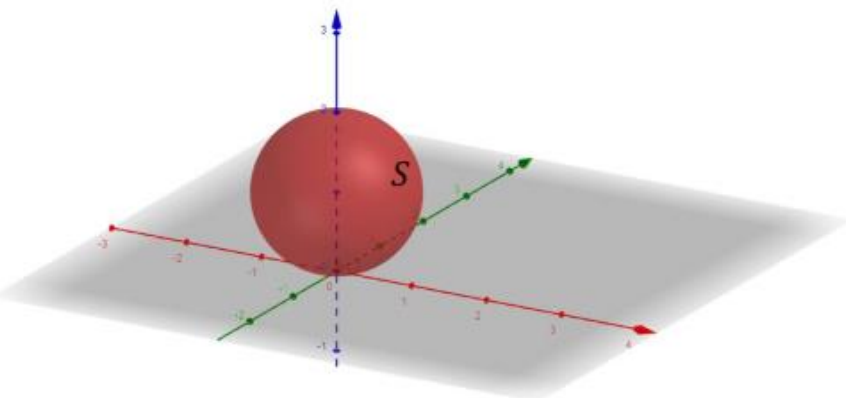
La ecuación en coordenadas esféricas se escribe:

$$\varphi = \frac{\pi}{4}$$

(para los puntos de S , φ es constante e igual $\frac{\pi}{4}$, mientras que ρ y θ varían libremente)

Ejemplo: Describir en coordenadas esféricas a la esfera de ecuación $x^2 + y^2 + (z - 1)^2 = 1$.

Aquí:



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

Escribamos la ecuación de S en coordenadas esféricas:

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

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

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

$$\rho^2 - 2\rho \cos \varphi = 0$$

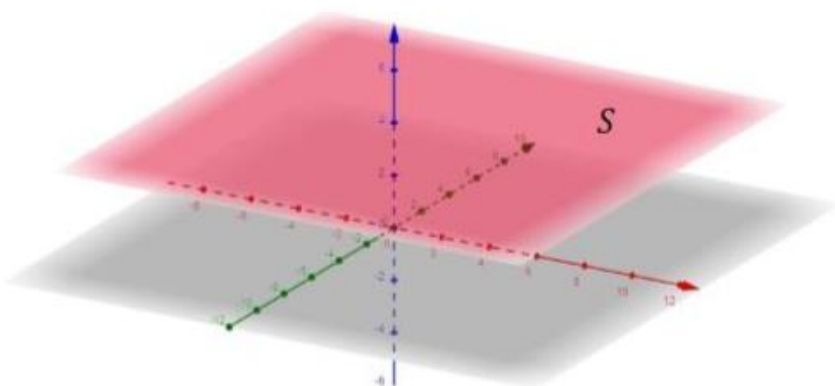
$$\rho (\rho - 2 \cos \varphi) = 0$$

$$\therefore \rho = 0 \text{ ó } \rho = 2 \cos \varphi$$

Aquí θ podrá variar libremente, o sea $0 \leq \theta \leq 2\pi$, mientras que φ sólo podrá variar hasta $\frac{\pi}{2}$, o sea $0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$ (esto último se vé de la ecuación $\rho = 2 \cos(\varphi)$).

Ejemplo: Describir en coordenadas esféricas al plano de ecuación $z = 4$.

Aquí:



$$S: z = 4$$

En coordenadas esféricas,

$$S: \rho \cos \varphi = 4$$

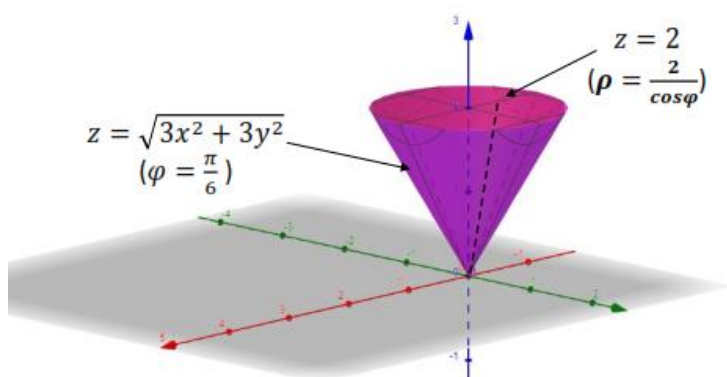
(La coordenada ρ de los puntos que están en el plano S es igual a $\frac{4}{\cos \varphi}$)

Aquí θ podrá variar libremente, o sea $0 \leq \theta \leq 2\pi$, mientras que φ sólo podrá variar hasta $\frac{\pi}{2}$ (sin tomar ése valor), o sea $0 \leq \varphi < \frac{\pi}{2}$. Esto se vé de la ecuación $\rho \cos(\varphi) = 4$.

... Veamos ahora cómo se describen algunos sólidos:

Ejemplo: Graficar y describir en coordenadas esféricas el sólido V limitado por: $z = \sqrt{3x^2 + 3y^2}$ y $z = 2$.

Aquí:



$$\bullet \quad z = \sqrt{3x^2 + 3y^2} \rightarrow z = \sqrt{3}\sqrt{x^2 + y^2} \rightarrow$$

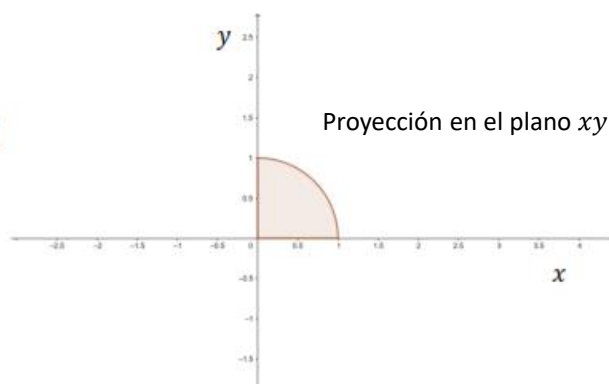
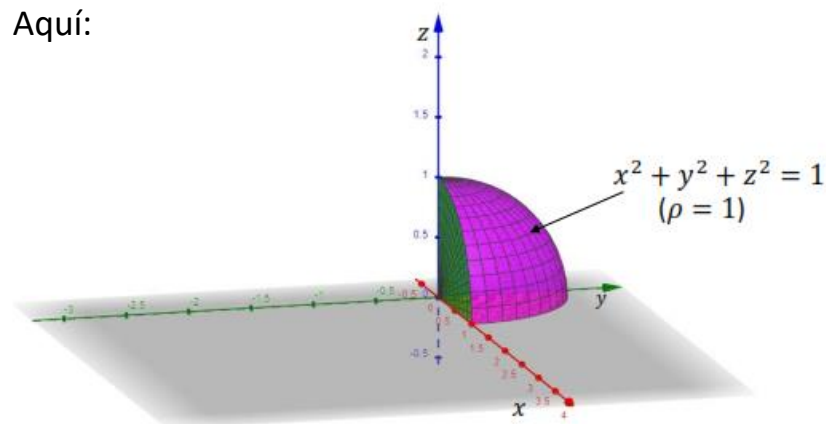
$$\frac{1}{\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} = \operatorname{tg} \varphi \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{6}$$

$$\bullet \quad z = 2 \rightarrow \rho \cos \varphi = 2 \rightarrow \rho = \frac{2}{\cos \varphi}$$

$$V = \left\{ (\rho, \theta, \varphi); \quad 0 \leq \theta < 2\pi \wedge 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{6} \wedge 0 \leq \rho \leq \frac{2}{\cos \varphi} \right\}$$

Ejemplo: Graficar y describir en coordenadas esféricas el sólido V limitado por:
 $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ y los planos coordenados, en el primer octante.

Aquí:

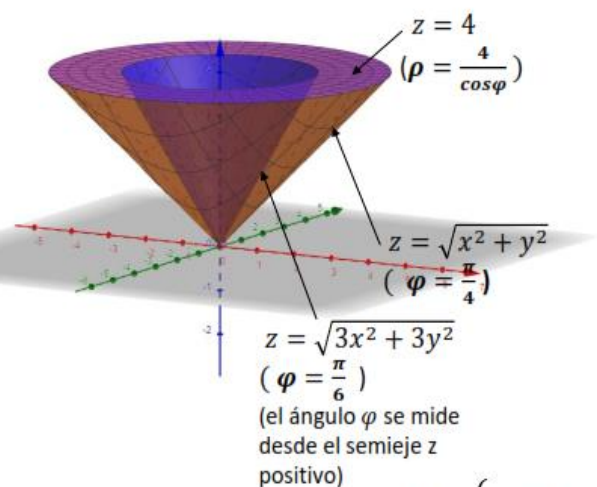


$$V = \left\{ (\rho, \theta, \varphi); 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2} \wedge 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2} \wedge 0 \leq \rho \leq 1 \right\}$$

Ejemplo: Graficar y describir en coordenadas esféricas el sólido V limitado por:

$$z = \sqrt{x^2 + y^2} ; z = \sqrt{3x^2 + 3y^2} \quad \text{y} \quad z = 4 .$$

Aquí:



- $z = \sqrt{x^2 + y^2} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{4}$
- $z = \sqrt{3x^2 + 3y^2} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{6}$
- $z = 4 \rightarrow \rho \cos \varphi = 4 \rightarrow \rho = \frac{4}{\cos \varphi}$

$$V = \left\{ (\rho, \theta, \varphi); 0 \leq \theta \leq 2\pi \wedge \frac{\pi}{6} \leq \varphi \leq \frac{\pi}{4} \wedge 0 \leq \rho \leq \frac{4}{\cos \varphi} \right\}$$

Cambio de variables a coordenadas esféricas

La relación entre las coordenadas esféricas (ρ, θ, φ) y las cartesianas (x, y, z) define una Transformación:

$$T: \begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) \\ y = \rho \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) \\ z = \rho \cos(\varphi) \end{cases}, \quad (\rho, \theta, \varphi) \in V^*, \quad (x, y, z) \in V.$$

Esto es así porque las funciones que componen la Transformación, $x = \rho \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi)$; $y = \rho \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi)$; $z = \rho \cos(\varphi)$, tienen primeras derivadas continuas y porque T admite inversa T^{-1} :

$$T^{-1}: \begin{cases} \rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ \tan \theta = \frac{y}{x}, \quad x \neq 0 \\ \tan \varphi = \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z}, \quad z \neq 0 \end{cases}, \quad T^{-1}: \begin{cases} \rho = \sqrt{y^2 + z^2}, \quad x = 0, \quad z \neq 0 \\ \theta = \frac{\pi}{2} \quad (x = 0, y > 0) \quad \text{ó} \quad \theta = \frac{3\pi}{2} \quad (x = 0, y < 0) \\ \tan \varphi = \frac{\sqrt{y^2}}{z} = \frac{|y|}{z}, \quad x = 0, \quad z \neq 0 \end{cases}$$
$$T^{-1}: \begin{cases} \rho = \sqrt{x^2 + y^2}, \quad z = 0, x \neq 0 \\ \tan \theta = \frac{y}{x}, \quad x \neq 0 \\ \varphi = \frac{\pi}{2}, \quad z = 0 \end{cases}, \quad T^{-1}: \begin{cases} \rho = \sqrt{y^2} = |y|, \quad x = 0, \quad z = 0 \\ \theta = \frac{\pi}{2} \quad (x = 0, y > 0) \quad \text{ó} \quad \theta = \frac{3\pi}{2} \quad (x = 0, y < 0) \\ \varphi = \frac{\pi}{2}, \quad z = 0 \end{cases}$$

Luego, según el Teorema de Cambio de Variables, podremos usar la Transformación T para cambiar las variables en una Integral Triple a las coordenadas esféricas.

Aplicando el Teorema de Cambio de Variables a la Transformación esférica:

$$\iiint_V f(x, y, z) dV_{xyz} = \iiint_{V^*} f(\rho \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi), \rho \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi), \rho \cos(\varphi)) |J_T| dV_{\rho\theta\varphi}^*$$

(donde debe entenderse que V^* es la descripción del sólido, V , en las coordenadas esféricas).

Necesitamos aún calcular el Jacobiano del cambio de variables, J_T :

(...veremos que $|J_T| = \rho^2 \operatorname{sen}(\varphi)$)

Recordar que:

$$J_T = \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, t)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \\ \frac{\partial x}{\partial t} & \frac{\partial y}{\partial t} & \frac{\partial z}{\partial t} \end{vmatrix} = \frac{\partial x}{\partial u} \begin{vmatrix} \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial t} & \frac{\partial z}{\partial t} \end{vmatrix} - \frac{\partial y}{\partial u} \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial v} \\ \frac{\partial x}{\partial t} & \frac{\partial z}{\partial t} \end{vmatrix} + \frac{\partial z}{\partial u} \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} \\ \frac{\partial x}{\partial t} & \frac{\partial y}{\partial t} \end{vmatrix}$$

En nuestro caso:

$$T: \begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) \\ y = \rho \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) \\ z = \rho \cos(\varphi) \end{cases} \quad (\text{o sea: } (u, v, t) \rightarrow (\rho, \theta, \varphi))$$

Luego:

$$J_T = \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(\rho, \theta, \varphi)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial \rho} & \frac{\partial y}{\partial \rho} & \frac{\partial z}{\partial \rho} \\ \frac{\partial x}{\partial \theta} & \frac{\partial y}{\partial \theta} & \frac{\partial z}{\partial \theta} \\ \frac{\partial x}{\partial \varphi} & \frac{\partial y}{\partial \varphi} & \frac{\partial z}{\partial \varphi} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) & \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) & \cos(\varphi) \\ -\rho \operatorname{sen}(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) & \rho \cos(\theta) \operatorname{sen}(\varphi) & 0 \\ \rho \cos(\theta) \cos(\varphi) & \rho \operatorname{sen}(\theta) \cos(\varphi) & -\rho \operatorname{sen}(\varphi) \end{vmatrix} = \dots = (*)$$

$$(*) = -\rho^2 \operatorname{sen}(\varphi) \quad \therefore \quad \boxed{J_T = -\rho^2 \operatorname{sen}(\varphi)} \quad \leftarrow \text{Cuidado: en la Integral se introduce } |J_T| = \rho^2 \operatorname{sen}(\varphi)$$

Resumiendo:

Dada $\iiint_V f(x, y, z) dV_{xyz}$,

para aplicar el cambio de variables definido por $\begin{cases} x = \rho \cos \theta \operatorname{sen} \varphi \\ y = \rho \operatorname{sen} \theta \operatorname{sen} \varphi \\ z = \rho \cos \varphi \end{cases}$ tenemos que:

i) describir el sólido V en coordenadas esféricas ($V \rightarrow V^*$)

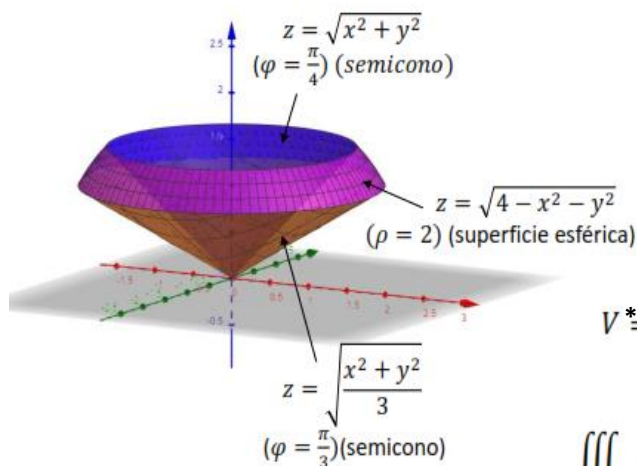
ii) reemplazar $f(x, y, z)$ por $f(\rho \cos \theta \operatorname{sen} \varphi, \rho \operatorname{sen} \theta \operatorname{sen} \varphi, \rho \cos \varphi)$

iii) reemplazar dV_{xyz} por $\rho^2 \operatorname{sen} \varphi dV_{\rho \theta \varphi}$

$$\iiint_V f(x, y, z) dV_{xyz} = \iiint_{V^*} f(\rho \cos \theta \operatorname{sen} \varphi, \rho \operatorname{sen} \theta \operatorname{sen} \varphi, \rho \cos \varphi) \rho^2 \operatorname{sen} \varphi dV_{\rho \theta \varphi}$$

Ejemplo: Plantear usando coordenadas esféricas: $\iiint_V (x^2 + y^2 + z^2) dV_{xyz}$ siendo V el sólido limitado por $z = \sqrt{x^2 + y^2}$; $z = \sqrt{\frac{x^2 + y^2}{3}}$ y $z = \sqrt{4 - x^2 - y^2}$

Tenemos:



$$z = \sqrt{x^2 + y^2} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{4}$$

$$z = \sqrt{\frac{x^2 + y^2}{3}} \rightarrow \dots \rightarrow \varphi = \frac{\pi}{3}$$

$$z = \sqrt{4 - x^2 - y^2} \rightarrow x^2 + y^2 + z^2 = 4 \rightarrow \rho = 2$$

$$V^* = \left\{ (\rho, \theta, \varphi); 0 \leq \theta < 2\pi \wedge \frac{\pi}{4} \leq \varphi \leq \frac{\pi}{3} \wedge 0 \leq \rho \leq 2 \right\}$$

$$\iiint_V (x^2 + y^2 + z^2) dV_{xyz} = \int_0^{2\pi} \int_{\frac{\pi}{4}}^{\frac{\pi}{3}} \int_0^2 \rho^2 \rho^2 \sin \varphi d\rho d\varphi d\theta$$

En el Módulo:

El Sistema de coordenadas Esféricas y el Cambio de Variables a coordenadas Esféricas se desarrolla, con varios ejemplos, en la sección **5.4**.

La Ejercitación está en la sección **5.4.1**.

Fin del Capítulo 5.