Universidad Nacional Autónoma de México

FACULTAD DE CIENCIAS





Tarea 2

Matemáticas Aplicadas para las Ciencias III

Johann Ramón Gordillo Guzmán - 418046090

Luis Erick Montes Garcia - 419004547

Ledesma Rincon Orlando - 419003234

Raymundo Méndez García - 113001958

Alex Gerardo Fernández Aguilar - 314338097

Tarea presentada como parte del curso de Matemáticas para las Ciencias Aplicadas III impartido por el profesor Zeús Alberto Valtierra Quintal.

20 de Septiembre del 2019

Link al código fuente: https://github.com/JohannGordillo/Mates-lll-Tarea-2

1. Sea $S^* = (0,1] \times [0,2\pi)$ y sea $T(r,\theta) = (r\cos\theta, r\sin\theta)$. Hallar la imagen del conjunto S.

Demostrar que T es inyectiva en S^* .

Primero hallemos la imagen:

$$\{(x,y)\in R^2|\exists (r,\theta)\in S^*(T(r,\theta)=(x,y))\}$$

Sea
$$(x, y) = (rcos\theta, rsin\theta)$$

Entonces:

 $x = rcos\theta$

 $y = rsin\theta$

Luego,

$$x^{2} + y^{2} = r^{2}cos^{2}\theta + r^{2}sin^{2}\theta$$
$$= r^{2}(cos^{2}\theta + sin^{2}\theta)$$
$$= r^{2}(1)$$
$$= r^{2}$$

Sabemos que $0 < r \le 1$, así que $0 < r^2 \le 1$.

$$0 < x^2 + y^2 < 1$$

Es decir, $x^2 + y^2 \le 1$ y $x^2 + y^2 > 0$.

Sabemos que $x^2 + y^2 = 0 \Leftrightarrow x = 0 = y$, por lo que excluimos de la imagen al origen (0,0).

Finalmente, $x^2 + y^2 = 1$ es el disco unitario, por lo que el conjunto S serán los puntos del disco unitario exceptuando al origen. Falta únicamente probar que T es una inyección.

Demostración. Sean $(r, \theta), (r', \theta') \in S^*$.

Supongamos que $T(r, \theta) = T(r', \theta')$.

⇒
$$(rcos\theta, rsin\theta) = (r'cos\theta', r'sin\theta')$$
.
∴ $rcos\theta = r'cos\theta'$ v además $rsin\theta = r'sin\theta'$.

Esto ocurre \Leftrightarrow (r = r') o bien si r = r' y $\theta = \theta' + 2\pi k$ con $k \in \mathbb{Z}$

Al ser $0 < r \le 1, r = r'$.

Además, $0 \le \theta < 2\pi$, por lo que k = 0 y $\theta = \theta'$.

$$(r,\theta),(r',\theta')$$

 $\therefore T$ es una inyección.

2. Sea $D^* = [0, 1] \times [0, 1] \text{ y definase } T \text{ en } D^* \text{ mediante } T(u, v) = (-u^2 - 4u, v).$ Hallar la imagen D. Es T invectiva?

Tenemos que $D^* = [0, 1] \times [0, 1]$.

Podemos analizar la frontera de la región y ver cómo se comporta la transformación al ser aplicada sobre éstas curvas:

$$c_1(t) = (t, 0)$$

 $c_2(t) = (1, t)$
 $c_3(t) = (t, 1)$
 $c_4(t) = (0, t)$

Al aplicar la transformación obténemos las rectas:

Al aplicar la transformación obténemos las rectas:
$$\gamma_1(t) = T(c_1(t)) = T(t,0) = (-t^2 + 4t,0)$$

$$\gamma_2(t) = T(c_2(t)) = T(1,t) = (-1+4,t) = (3,t)$$

$$\gamma_3(t) = T(c_3(t)) = T(t,1) = (-t^2 + 4t,1)$$

$$\gamma_4(t) = T(c_4(t)) = T(0,t) = (0,t)$$

$$\cot t \in [0,1].$$

$$\Rightarrow \gamma_1 \text{ es la recta del punto } (0,1) \text{ al punto } (3,1).$$

$$\Rightarrow \gamma_2 \text{ es la recta del punto } (0,0) \text{ al punto } (0,1).$$

$$\Rightarrow \gamma_3 \text{ es la recta del punto } (3,0) \text{ al punto } (3,1).$$

$$\Rightarrow \gamma_4 \text{ es la recta del punto } (0,0) \text{ al punto } (3,0).$$

Lo que obténemos son cuatro rectas que forman la región $D = [0,3] \times [0,1]$

Únicamente falta ver que la transformación sea una invección. Analizando el comportamiento de la transformación y las regiones D^* y D, podemos intuir que sí lo es. Pero hay que dar una demostración formal:

Demostración. Sean $(u, v), (u', v') \in D^*$.

Supongamos que T(u, v) = T(u', v').

⇒
$$(-u^2 + 4u, v) = (-(u')^2 + 4u', v')$$
.
∴ $-u^2 + 4u = -(u')^2 + 4u'$ y además $v = v'$.

Como v = v', falta probar que u = u'.

Despejando:
$$-u^2 + 4u + (u')^2 - 4u' = 0$$

Aplicando la fórmula general para ecuaciones de segundo grado con variables

Apricando la formula general para ecuaciones de segundo g
$$a=1$$

$$b=-4$$

$$c=-u^2+4u$$
 obténemos:
$$u'=\frac{4\pm\sqrt{16-4(-u^2+4u)}}{2}=2\pm\frac{\sqrt{16+4u^2-4u}}{2}=2\pm\frac{sqrt4(u-2)^2}{2}$$

Pero sabemos que $u', u \in [0, 1]$, por lo que no es posible que u' = 4 - u

$$\therefore u = u'$$
$$\therefore (u, v) = (u', v')$$

T es una inyección.

 $\therefore u' = u \text{ o } u' = 4 - u.$

3. Sea $D^* = [0,1] \times [0,1]$ y defínase T en D^* mediante $T(x^*,y^*) = (x^*y^*,x^*)$. Hallar la imagen D.

Es T inyectiva?

Si no lo es, ¿se puede quitar un subconjunto a D^* para que T sea inyectiva?

Tenemos que $D^* = [0,1]$ x [0,1], que es la misma región que en el ejercicio anterior, por lo que obténemos las mismas rectas en la frontera:

$$c_1(t) = (t,0)$$

$$c_2(t) = (1, t)$$

$$c_3(t) = (t, 1)$$

$$c_4(t) = (0, t)$$

Al aplicar la transformación obténemos las rectas:

$$\gamma_1(t) = T(c_1(t)) = T(t,0) = (t(0),t) = (0,t)$$

$$\gamma_2(t) = T(c_2(t)) = T(1,t) = (1(t),t) = (t,1)$$

$$\gamma_3(t) = T(c_3(t)) = T(t,1) = (t(1),t) = (t,t)$$

$$\gamma_4(t) = T(c_4(t)) = T(0, t) = (0(t), 0) = (0, 0)$$

con $t \in [0, 1]$.

$$\Rightarrow \gamma_1$$
 es el $eje - y$.

- $\Rightarrow \gamma_2$ es la recta y = 1.
- $\Rightarrow \gamma_3$ es la recta y = x.
- $\Rightarrow \gamma_4$ es el origen (0,0).

Lo que obténemos son tres rectas que forman la región triángular D con vértices (0,0), (0,1) y (1,1).

Únicamente falta ver que la transformación sea una inyección. Analizando el comportamiento de la transformación y las regiones D^* y D, podemos intuir que no lo es, ya que todos los puntos de la recta c_4 son mapeados al origen por la transformación T.

Sin embargo, podemos hacer que la transformación sea inyectiva eliminando únicamente a la recta c_4 del dominio de la transformación.

4. [Erick]

5. Determinar el determinante del Jacobiano para las coordenadas esféricas.

Tenemos que:

 $x = \rho sin\phi cos\theta$

 $y = \rho sin\phi sin\theta$

 $z = \rho cos \phi$

Ahora solo nos resta calcular el determinante y aplicar el valor absoluto:

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial \rho} \rho sin\phi cos\theta & \frac{\partial}{\partial \theta} \rho sin\phi cos\theta & \frac{\partial}{\partial \phi} \rho sin\phi cos\theta \\ \frac{\partial}{\partial \rho} \rho sin\phi sin\theta & \frac{\partial}{\partial \theta} \rho sin\phi sin\theta & \frac{\partial}{\partial \phi} \rho sin\phi sin\theta \\ \frac{\partial}{\partial \rho} \rho cos\phi & \frac{\partial}{\partial \theta} \rho cos\phi & \frac{\partial}{\partial \phi} \rho cos\phi \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} sin\phi cos\theta & -sin\phi sin\theta & \rho cos\phi cos\theta \\ sin\phi sin\theta & \rho sin\phi cos\theta & \rho cos\phi sin\theta \\ cos\phi & 0 & -\rho sin\phi \end{vmatrix}$$

$$\begin{split} &= \cos\phi \left| \begin{matrix} -\rho sin\phi sin\theta & \rho cos\phi cos\theta \\ \rho sin\phi cos\theta & \rho cos\phi sin\theta \end{matrix} \right| - \rho sin\phi \left| \begin{matrix} sin\phi cos\theta & \rho sin\phi sin\theta \\ sin\phi sin\theta & \rho sin\phi cos\theta \end{matrix} \right| \\ &= -\rho^2 cos^2\phi sin\phi sin^2\theta - \rho^2 cos^2\phi sin\phi cos^2\theta - \rho^2 sin^3\phi cos^2\theta - \rho^2 sin^3\phi sin^2\theta \\ &= -\rho^2 cos^2\phi sin\phi - \rho^2 sin^3\phi \\ &= -\rho^2 sin\phi (cos^2\phi + sin^2\phi) \\ &= -\rho^2 sin\phi \end{split}$$

Al aplicar el valor absoluto, tenemos:

$$\rho^2 sin\phi$$

 $\therefore J = \rho^2 \sin \phi$ es el determinante del jacobiano.

- 6. [Erick]
- 7. [Orlando]
- 8. [Orlando]
- 9. [**Alex**]
- 10. [**Alex**]