

Cálculo Integral¹

Segundo Cuatrimestre 2025

Pau Frangi Mahiques, Pablo Pardo Cotos y Diego Rodríguez Cubero
*Ciencias Matemáticas e
Ingeniería Informática*

¹basado en la apuntes de Jesús Jaramillo

Contents

1	Superficies Paramétricas	2
1.1	Superficies como Conjuntos	5
1.2	Superficies Regulares a Trozos	7
1.3	Orientación de Superficies	8

1 Superficies Paramétricas

Definición 1.0.1 [Superficie Paramétrica]

Una parametrización de una superficie paramétrica S en \mathbb{R}^3 es una aplicación $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ de clase C^1 definida en un abierto conexo $U \subset \mathbb{R}^2$ tal que:

$$Im(\varphi) = \{\varphi(u, v) \in \mathbb{R}^3 : (u, v) \in U\} = S$$

Diremos que la parametrización φ es regular cuando la pareja de vectores $\left\{\frac{\partial \varphi}{\partial u}, \frac{\partial \varphi}{\partial v}\right\}$ es linealmente independiente en todo punto de U . Equivalentemente, cuando el vector normal asociado a φ es no nulo en todo punto de U :

$$\vec{N}_\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \neq \vec{0}$$

En este caso, el plano tangente a la superficie en el punto $\varphi(u_0, v_0)$ tiene como ecuaciones paramétricas:

$$\begin{cases} x = \varphi_1(u_0, v_0) + \lambda \frac{\partial \varphi_1}{\partial u}(u_0, v_0) + \mu \frac{\partial \varphi_1}{\partial v}(u_0, v_0) \\ y = \varphi_2(u_0, v_0) + \lambda \frac{\partial \varphi_2}{\partial u}(u_0, v_0) + \mu \frac{\partial \varphi_2}{\partial v}(u_0, v_0) \\ z = \varphi_3(u_0, v_0) + \lambda \frac{\partial \varphi_3}{\partial u}(u_0, v_0) + \mu \frac{\partial \varphi_3}{\partial v}(u_0, v_0) \end{cases} \quad \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

Ejemplo

Dada la superficie $z = x^2 + y^2$, podemos parametrizarla con $\varphi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $\varphi(x, y) = (x, y, x^2 + y^2)$. Calculemos el vector normal:

$$\vec{N}_\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial x} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial x} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial x} \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial y} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial y} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & 2x \\ 0 & 1 & 2y \end{vmatrix} = \vec{e}_1 - 2x\vec{e}_3 + 2y\vec{e}_2 \neq (0, 0, 0)$$

Ejemplo

Superficies explícitas: Sean $U \subset \mathbb{R}^2$ abierto conexo y $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^1 . Entonces la gráfica de f es una superficie regular con parametrización $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ dada por $\varphi(x, y) = (x, y, f(x, y))$. Veamos que $\vec{N}_\varphi \neq (0, 0, 0)$:

$$\vec{N}_\varphi = \frac{\partial \varphi}{\partial x} \times \frac{\partial \varphi}{\partial y} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial x} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial x} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial x} \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial y} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial y} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & \frac{\partial f}{\partial x} \\ 0 & 1 & \frac{\partial f}{\partial y} \end{vmatrix} = \vec{e}_1 - \frac{\partial f}{\partial x} \vec{e}_3 + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{e}_2 \neq (0, 0, 0)$$

$$Im(\varphi) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : (x, y) \in U, z = f(x, y)\}$$

Ejemplo

Dado el cilindro de ecuaciones $x^2 + y^2 = 1$, $0 < z < 1$, busquemos una parametrización de la superficie. Tomando la siguiente parametrización:

$$\begin{cases} x = \cos(\theta) \\ y = \sin(\theta) \\ z = z \end{cases} \quad \theta \in \mathbb{R}, \quad z \in (0, 1)$$

entonces vemos que $\underbrace{x^2 + y^2}_1 = r^2 \implies r = 1$.

Por tanto, obtenemos que nuestra parametrización es:

$$\varphi : \mathbb{R} \times (0, 1) \rightarrow \mathbb{R}^3 \quad \varphi(\theta, z) = (\cos(\theta), \sin(\theta), z)$$

Calculemos el vector normal:

$$\vec{N}_\varphi = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial \theta} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial \theta} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial \theta} \\ \frac{\partial \varphi_1}{\partial z} & \frac{\partial \varphi_2}{\partial z} & \frac{\partial \varphi_3}{\partial z} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = (\cos(\theta), \sin(\theta), 0) \neq (0, 0, 0)$$

Ejemplo

Tomando el cilindro $x^2 + y^2 = 1$, $0 < z < 1$ del ejemplo anterior, podemos parametrizarlo de otra forma.

Consideramos el siguiente conjunto:

$$U = \{(u, v) : 1 < \sqrt{u^2 + v^2} < 2, \quad 0 < v < 2\pi\}$$

entonces definimos nuestra parametrización $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ sobre este conjunto tal que

$$\varphi(u, v) = \left(\frac{u}{\sqrt{u^2 + v^2}}, \frac{v}{\sqrt{u^2 + v^2}}, \sqrt{u^2 + v^2} - 1 \right)$$

Definición 1.0.2 [Superficies Equivalentes]

Diremos que dos superficies paramétricas $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ y $\psi : V \rightarrow \mathbb{R}^3$, definidas respectivamente sobre los conjuntos abiertos conexos $U, V \subset \mathbb{R}^2$, son equivalentes si existe una aplicación biyectiva $h : V \rightarrow U$ de clase C^1 (es decir, un difeomorfismo) tal que:

$$\psi = \varphi \circ h.$$

Observación 1.0.1

1. En este caso $\varphi(U) = \psi(V)$.
2. En la definición se pide que los conjuntos U y V sean conexos. Como $\forall (s, t) \in V$, $D_h(s, t) : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ es un isomorfismo lineal, sabemos que $\det(D_h(s, t)) \neq 0$. Por conexión, $\det(D_h(s, t))$ conserva el signo en todo V .

Definición 1.0.3 [Conservación de la Orientación]

1. Se dice que h conserva la orientación si $\det(D_h(s, t)) > 0$ para todo $(s, t) \in V$, es decir las funciones φ y ψ tienen la misma orientación.
2. Se dice que h cambia la orientación si $\det(D_h(s, t)) < 0$ para todo $(s, t) \in V$, es decir las funciones φ y ψ tienen orientaciones opuestas.

Lema 1.0.1

Sean $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ y $\psi : V \rightarrow \mathbb{R}^3$ dos parametrizaciones equivalentes de una superficie S . Entonces,

para todo $(s, t) \in V$, se cumple que:

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} \times \frac{\partial \psi}{\partial t} = \det(D_h(s, t)) \cdot \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v}(h(s, t))$$

Equivalentemente,

$$\vec{N}_\psi(s, t) = \det(D_h(s, t)) \cdot \vec{N}_\varphi(h(s, t))$$

Demostración. Aplicando la regla de la cadena a $\psi = \varphi \circ h$, obtenemos la siguiente relación entre las matrices jacobianas:

$$D_\psi(s, t) = D_\varphi(h(s, t)) \cdot D_h(s, t).$$

En términos de las derivadas parciales, esto se traduce en:

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} = \frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial h_1}{\partial s} + \frac{\partial \varphi}{\partial v} \frac{\partial h_2}{\partial s}, \quad \frac{\partial \psi}{\partial t} = \frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial h_1}{\partial t} + \frac{\partial \varphi}{\partial v} \frac{\partial h_2}{\partial t},$$

donde $h(s, t) = (h_1(s, t), h_2(s, t))$.

Podemos escribir estas ecuaciones en forma matricial como:

$$\left(\frac{\partial \psi}{\partial s}, \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) = \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u}, \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right) \cdot D_h(s, t),$$

donde $D_h(s, t)$ es la matriz jacobiana de h :

$$D_h(s, t) = \begin{pmatrix} \frac{\partial h_1}{\partial s} & \frac{\partial h_1}{\partial t} \\ \frac{\partial h_2}{\partial s} & \frac{\partial h_2}{\partial t} \end{pmatrix}.$$

Ahora, consideremos el producto vectorial de las derivadas parciales de ψ :

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} \times \frac{\partial \psi}{\partial t}.$$

Utilizando las expresiones anteriores, tenemos:

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} \times \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial h_1}{\partial s} + \frac{\partial \varphi}{\partial v} \frac{\partial h_2}{\partial s} \right) \times \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u} \frac{\partial h_1}{\partial t} + \frac{\partial \varphi}{\partial v} \frac{\partial h_2}{\partial t} \right).$$

Expandiendo el producto vectorial y usando que $\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial u} = 0$ y $\frac{\partial \varphi}{\partial v} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} = 0$, obtenemos:

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} \times \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left(\frac{\partial h_1}{\partial s} \frac{\partial h_2}{\partial t} - \frac{\partial h_1}{\partial t} \frac{\partial h_2}{\partial s} \right) \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right).$$

Notamos que el término entre paréntesis a la derecha es el determinante de la matriz jacobiana $D_h(s, t)$:

$$\det(D_h(s, t)) = \frac{\partial h_1}{\partial s} \frac{\partial h_2}{\partial t} - \frac{\partial h_1}{\partial t} \frac{\partial h_2}{\partial s}.$$

Por lo tanto, hemos demostrado que:

$$\frac{\partial \psi}{\partial s} \times \frac{\partial \psi}{\partial t} = \det(D_h(s, t)) \cdot \left(\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right)(h(s, t)).$$

Equivalentemente, para los vectores normales unitarios:

$$\vec{N}_\psi(s, t) = \det(D_h(s, t)) \cdot \vec{N}_\varphi(h(s, t)),$$

donde \vec{N}_ψ y \vec{N}_φ son los vectores normales unitarios asociados a las parametrizaciones ψ y φ , respectivamente. \square

Definición 1.0.4 [Orientación de una Superficie]

Asociadas a las parametrizaciones φ y ψ obtenemos los vectores normales unitarios

$$\vec{n}_\varphi = \frac{\vec{N}_\varphi}{\|\vec{N}_\varphi\|} \quad y \quad \vec{n}_\psi = \frac{\vec{N}_\psi}{\|\vec{N}_\psi\|}$$

Entonces diremos que φ y ψ tienen la misma orientación si:

$$\vec{n}_\psi(s, t) = \vec{n}_\varphi(h(s, t)) \quad o \quad \vec{n}_\psi(s, t) = -\vec{n}_\varphi(h(s, t))$$

1.1 Superficies como Conjuntos**Definición 1.1.1** [Superficie Simple Regular]

Diremos que $S \subset \mathbb{R}^3$ es una superficie simple regular si $S = \varphi(\overline{D})$ donde $D = \text{Int}(C)$ siendo $C \subset \mathbb{R}^2$ una curva de Jordan regular a trozos, y $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ una parametrización de clase C^1 inyectiva y regular en $\overline{D} \subset U$.

En este caso, el borde de S se define como $\partial S = \varphi(C)$, que es una curva cerrada y regular a trozos en \mathbb{R}^3 .

Definición 1.1.2 [Superficie Casi-Simple Regular]

Diremos que $S \subset \mathbb{R}^3$ es una superficie casi-simple regular si $S = \varphi(\overline{D})$ donde $D = \text{Int}(C)$ siendo $C \subset \mathbb{R}^2$ una curva de Jordan regular a trozos, y $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ una parametrización de clase C^1 inyectiva y regular en D .

Definición 1.1.3 [Área e Integral de una Superficie]

Dada una superficie S en \mathbb{R}^3 simple regular o casi-simple regular, y una parametrización $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3$ de clase C^1 de S , definimos:

1. El área de la superficie S como:

$$a(S) = \int_S 1 dS = \int_D \left\| \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right\| du dv = \int_D \|\vec{N}_\varphi\| du dv$$

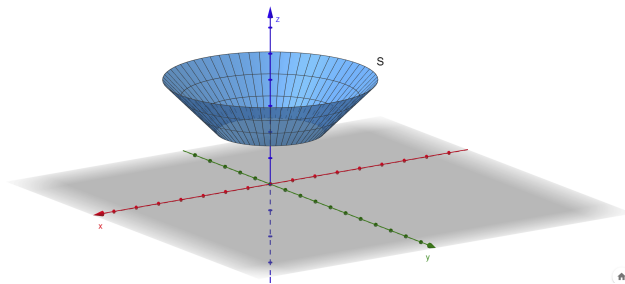
2. Si $f : S \rightarrow \mathbb{R}$ es una función continua, entonces la integral de superficie de f sobre S es:

$$\int_S f dS = \int_D f(\varphi(u, v)) \left\| \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right\| du dv = \int_D f(\varphi(u, v)) \|\vec{N}_\varphi\| du dv$$

Ejemplo

Consideramos la superficie S de \mathbb{R}^3 resultante de acotar un cono por los planos $z = 1$ y $z = 2$.

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = z^2, 1 < z < 2\}$$



Calculemos el área de la superficie S :

$$\begin{cases} x = r \cos(\theta) \\ y = r \sin(\theta) \\ z = r \end{cases} \quad r^2 = x^2 + y^2 = z^2 \implies r = z \quad \varphi(\theta, z) = \begin{cases} x = z \cos(\theta) \\ y = z \sin(\theta) \\ z = z \end{cases}$$

$$\overline{D} = [0, 2\pi] \times [1, 2] \quad S = \varphi(D)$$

$$\vec{N}_\varphi = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -z \sin(\theta) & z \cos(\theta) & 0 \\ \cos(\theta) & \sin(\theta) & 1 \end{vmatrix} = (z \cos(\theta), z \sin(\theta), -z)$$

$$\|\vec{N}_\varphi\|^2 = z^2 \cos^2(\theta) + z^2 \sin^2(\theta) + (-z)^2 = 2z^2 \implies \|\vec{N}_\varphi\| = z\sqrt{2} \neq 0 \quad \forall (0, z) \in D$$

Entonces φ es inyectiva y regular en D (aunque no en \overline{D}), luego S es una superficie casi-simple regular.

Por último, el área de la superficie S es:

$$\begin{aligned} a(S) &= \int_D \|\vec{N}_\varphi\| du dv = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \int_{z=1}^{z=2} z\sqrt{2} dz d\theta = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \left[\frac{z^2}{2} \sqrt{2} \right]_1^2 d\theta \\ &= \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \left(\frac{4}{2} \sqrt{2} - \frac{1}{2} \sqrt{2} \right) d\theta = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \frac{3}{2} \sqrt{2} d\theta = \frac{3}{2} \sqrt{2} \cdot 2\pi = 3\pi\sqrt{2} \end{aligned}$$

Ejemplo

Dada la función $f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$, calculemos la integral de superficie de f sobre la superficie S dada por la sección de cono $x^2 + y^2 = z^2$, $1 < z < 2$ del ejemplo anterior.

Entonces, la integral de superficie de f sobre S es:

$$\begin{aligned} \int_S f dS &= \int_D f(\varphi(\theta, z)) \|\vec{N}_\varphi\| d\theta dz = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \int_{z=1}^{z=2} 2z^2 \cdot z\sqrt{2} dz d\theta = \int_0^{2\pi} \frac{2\sqrt{2}}{4} [z^4]_1^2 d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \frac{2\sqrt{2}}{4} (16 - 1) d\theta = \int_0^{2\pi} \frac{30\sqrt{2}}{4} d\theta = \int_0^{2\pi} \frac{15\sqrt{2}}{2} d\theta = \frac{15\sqrt{2}}{2} \cdot (2\pi) = 15\pi\sqrt{2} \end{aligned}$$

Observemos que $\int_S f dA = \int_S f dS$.

Ejemplo

Área de la esfera en \mathbb{R}^3 de radio R :

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 + z^2 = R^2\}$$

$$\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^3 \quad \varphi(\theta, \phi) = \begin{cases} x = R \cos(\theta) \sin(\phi) \\ y = R \sin(\theta) \sin(\phi) \\ z = R \cos(\phi) \end{cases} \quad \overline{D} = \begin{cases} \theta \in [0, 2\pi] \\ \phi \in [0, \pi] \end{cases}$$

Entonces, tenemos que $D = (0, 2\pi) \times (0, \pi)$ y $\overline{D} = [0, 2\pi] \times [0, \pi]$.

$$\begin{aligned} \vec{N}_\varphi &= \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -R \sin(\theta) \sin(\phi) & R \cos(\theta) \sin(\phi) & 0 \\ R \cos(\theta) \cos(\phi) & R \sin(\theta) \cos(\phi) & -R \sin(\phi) \end{vmatrix} \\ &= R^2 \sin(\phi) \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ \cos(\theta) \cos(\phi) & \sin(\theta) \cos(\phi) & -\sin(\phi) \end{vmatrix} = -R^2 \sin(\phi) (\sin(\phi) \cos(\theta), \sin(\phi) \sin(\theta), \cos(\phi)) \\ \|\vec{N}_\varphi\|^2 &= R^4 \sin^4(\phi) + R^4 \sin^2(\phi) \cos^2(\phi) = R^4 \sin^2(\phi) (\sin^2(\phi) + \cos^2(\phi)) = R^4 \sin^2(\phi) \\ \|\vec{N}_\varphi\| &= R^2 \sin(\phi) \end{aligned}$$

Luego el área de la esfera es:

$$\begin{aligned} a(S) &= \int_D \|\vec{N}_\varphi\| du dv = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \int_{\phi=0}^{\phi=\pi} R^2 \sin(\phi) d\phi d\theta = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} [-R^2 \cos(\phi)]_0^\pi d\theta \\ &= \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} -R^2 ((-1) - 1) d\theta = \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} 2R^2 d\theta = 2R^2 \cdot (2\pi) = 4\pi R^2 \end{aligned}$$

1.2 Superficies Regulares a Trozos

Definición 1.2.1 [Suma de Superficies]

Sean $S_1, S_2 \subset \mathbb{R}^3$ dos superficies simples regulares. Se dice que la superficie S es la suma de S_1 y S_2 , y se denota por $S = S_1 + S_2$, si:

1. $S = S_1 \cup S_2$
2. $S_1 \cap S_2 \subset \partial S_1 \cap \partial S_2$

En este caso, se define el borde de S como:

$$\partial S = \overline{(\partial S_1 \cup \partial S_2) \setminus (\partial S_1 \cap \partial S_2)}$$

Si $\partial S = \emptyset$, entonces se dice que S no tiene borde y es cerrada.

Análogamente, se define la suma de superficies $S_1 + S_2 + \dots + S_k$ siendo cada S_i una superficie simple regular.

Ejemplo

Consideramos el cubo S formado por la suma de las superficies de los seis lados del cubo $S = S_1, S_2, \dots, S_6$. En particular tenemos que $\partial S = \emptyset$.

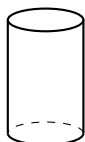
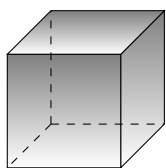
Ejemplo

Consideramos ahora el cilindro S formado por la suma de las superficies de los dos "tapas" del cilindro S_1, S_2 y la superficie lateral dividida en dos partes iguales S_3 y S_4 . En este caso, tenemos que $S = S_1 + S_2 + S_3 + S_4$, y como en el caso anterior, $\partial S = \emptyset$.

Ejemplo

Quitémosle una de las tapas al cilindro, entonces tenemos que $S = S_1 + S_2 + S_3$, y en este caso

$$\begin{cases} \partial(S_1 + S_2) = C_0 \cup C_1 \\ \partial S_3 = C_0 \\ \partial S = (\partial(S_1 + S_2) \cup \partial S_3) \setminus (\partial S_1 + S_2) \cap \partial S_3 = \overline{(C_0 \cup C_1 \cup C_0)} \setminus \overline{(C_0)} = \overline{C_1} = C_1 \end{cases}$$



Sea \vec{F} un campo vectorial en \mathbb{R}^3 y S una superficie. Nos preguntamos qué orientación tiene el campo \vec{F} en la superficie S .

Necesitamos, por tanto, orientar S de alguna forma.

1.3 Orientación de Superficies

Definición 1.3.1 [Normal Unitaria de una Superficie]

Sea S una superficie regular en \mathbb{R}^3 . Una **normal unitaria** en S es una función continua

$$\vec{n} : S \rightarrow \mathbb{R}^3$$

tal que, para todo punto $p \in S$, se cumple que $\vec{n}(p)$ es un vector **unitario** y **normal** a la superficie en p , es decir:

$$\vec{n}(p) \perp T_p(S) \quad \text{y} \quad \|\vec{n}(p)\| = 1,$$

donde $T_p(S)$ denota el plano tangente a S en el punto p .

Definición 1.3.2 [Superficie Orientada]

Una **superficie simple regular orientada** es un par (S, \vec{n}) , donde S es una superficie regular y simple, y \vec{n} es una normal unitaria que asigna de forma continua a cada punto de S una orientación consistente.

Observación 1.3.1

Una superficie simple y regular admite exactamente dos orientaciones posibles.

Sea $\varphi : \overline{D} \rightarrow S$ una parametrización simple y regular de S , según la definición adoptada para S .

Consideramos el siguiente campo normal:

$$\vec{N}_\varphi = \frac{\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v}}{\left\| \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right\|}.$$

$$\begin{array}{ccc} \overline{D} & \xrightarrow{\varphi} & S \\ \vec{n}_\varphi \downarrow & \searrow \varphi^{-1} & \\ \mathbb{R}^3 & & \end{array} \quad \begin{array}{c} \nearrow \vec{n} \end{array}$$

Entonces, la función $\vec{n} = \vec{N}_\varphi \circ \varphi^{-1}$ define una normal unitaria en S , ya que $\varphi : \overline{D} \rightarrow S$ es un homeomorfismo.

Asimismo, la función $-\vec{n} : S \rightarrow \mathbb{R}^3$ también es una normal unitaria en S , lo que muestra que toda superficie simple y regular admite exactamente dos orientaciones opuestas.

Sean ahora $\vec{n}_1, \vec{n}_2 : S \rightarrow \mathbb{R}^3$ dos normales unitarias en S . Definimos la función

$$h(p) = \langle \vec{n}_1(p), \vec{n}_2(p) \rangle$$

para todo $p \in S$. Esta función $h : S \rightarrow \mathbb{R}$ es continua, y como $\vec{n}_1(p)$ y $\vec{n}_2(p)$ son vectores unitarios, se cumple que $|h(p)| = 1$ para todo $p \in S$.

Dado que S es conexa, la imagen de h debe ser conexa y contenida en el conjunto $\{-1, 1\}$. Por tanto, $h(p) \equiv 1$ o $h(p) \equiv -1$ en toda la superficie. En consecuencia, $\vec{n}_1 = \vec{n}_2$ o $\vec{n}_1 = -\vec{n}_2$ en todo S .

Definición 1.3.3 [Integral de un Campo Vectorial sobre una Superficie]

Sean (S, \vec{n}) superficie simple regular orientada y $\vec{F} : S \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial continuo. Se define

$$\int_{(S, \vec{n})} \vec{F} = \int_S \langle \vec{F}, \vec{n} \rangle$$

Observación 1.3.2

1. $\langle \vec{F}, \vec{n} \rangle$ es un campo escalar continuo en S .
2. Si $\varphi : \overline{D} \rightarrow S$ es una parametrización simple regular de S tal que $\vec{n}_\varphi = \vec{n} \circ \varphi$,

$$\int_{(S, \vec{n})} \vec{F} = \int_S \langle \vec{F}, \vec{n} \rangle = \int_D \langle \vec{F}(\varphi(u, v)), \vec{n}_\varphi(u, v) \rangle \|\vec{N}_\varphi(u, v)\| du dv = \int_D \langle \vec{F}(\varphi(u, v)), \vec{N}_\varphi(u, v) \rangle du dv$$

Ejemplo

Consideremos el paraboloide $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : z = x^2 + y^2 \leq 1\}$ y lo orientamos con la normal exterior (la que apunta hacia afuera del vaso).

Sea el campo vectorial $\vec{F}(x, y, z) = (xz, yz, 0)$, entonces queremos encontrar la integral de \vec{F} sobre S .

$$\overline{D} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\} \quad \partial D = C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$$

Consideramos la parametrización del paraboloide dada por:

$$\varphi : \overline{D} \rightarrow S \quad \varphi(x, y) = (x, y, x^2 + y^2)$$

Nos preguntamos si \vec{n}_φ induce la misma orientación que \vec{n} .

$$\vec{N}_\varphi = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & 2x \\ 0 & 1 & 2y \end{vmatrix} = (-2x, -2y, 1)$$

$\begin{cases} \vec{N}_\varphi(0,0) = (0,0,1) \\ \varphi(0,0) = (0,0,0) \end{cases}$ que apunta hacia arriba, es decir, hacia dentro del vaso, luego $\vec{n}_\varphi = -\vec{n}$

$$\begin{aligned} - \int_D \langle \vec{F}(\varphi(x,y)), \vec{N}_\varphi(x,y) \rangle dx dy &= - \int_D \langle (x(x^2+y^2), y(x^2+y^2), 0), (-2x, -2y, 1) \rangle dx dy \\ &= \int_D 2x^2(x^2+y^2) + 2y^2(x^2+y^2) dx dy = 2 \int_D (x^2+y^2)^2 dx dy \end{aligned}$$

Hacemos el cambio de variables a coordenadas polares:

$$x = r \cos(\theta) \quad y = r \sin(\theta) \quad dx dy = r dr d\theta$$

$$2 \int_D (x^2+y^2)^2 dx dy = 2 \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \int_{r=0}^{r=1} r^4 \cdot r dr d\theta = 2 \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \left[\frac{r^6}{6} \right]_{r=0}^{r=1} d\theta = 2 \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \frac{1}{6} d\theta = 2 \frac{1}{6} (2\pi) = 2 \frac{\pi}{3}$$

Definición 1.3.4 [Orientación Inducida en el Borde]

Sea (S, \vec{n}) una superficie simple, regular y orientada, y sea $\varphi : \overline{D} \rightarrow S$ una parametrización regular de S que preserva la orientación inducida por \vec{n} , es decir, $\vec{n}_\varphi = \vec{n} \circ \varphi$. Consideramos el borde de S denotado por $\partial S = \varphi(\partial D)$.

Entonces se define la orientación de ∂S inducida por \vec{n} como la que se obtiene al recorrer ∂D en sentido positivo y proyectar dicho recorrido a ∂S mediante φ , es decir, haciendo la composición $\varphi \circ \gamma$, donde $\gamma : [a, b] \rightarrow \partial D$ es una parametrización de ∂D que recorre ∂D en sentido positivo.

Observación 1.3.3

Si $\gamma : [a, b] \rightarrow \partial D$ es una parametrización de ∂D que recorre esta curva en sentido positivo, entonces la curva $\varphi \circ \gamma : [a, b] \rightarrow \partial S$ recorre ∂S con la orientación inducida por \vec{n} .

Geométricamente, esto significa que ∂S se recorre de manera que el sacacorchos avanza en la dirección de \vec{n} , es decir, si imaginamos un sacacorchos girando en el sentido del recorrido de ∂S , este se desplazará en la dirección de \vec{n} .

De manera equivalente, si \vec{n} representa la vertical en el espacio, entonces ∂S se recorre dejando la superficie S a la izquierda, lo que coincide con la orientación inducida por \vec{n} .

Ejemplo

Dada la superficie $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : z = x^2 + y^2 \leq 1\}$ del ejemplo anterior, orientada con la normal exterior, y una parametrización $\varphi : \overline{D} \rightarrow S$ dada por $\varphi(x, y) = (x, -y, x^2 + y^2)$, donde $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$, veamos que $\vec{n}_\varphi = \vec{n}$.

$$\vec{N}_\varphi = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & 2x \\ 0 & -1 & 2y \end{vmatrix} = (-2x, -2y, -1)$$

Haciendo la evaluación $\vec{N}_\varphi(0,0) = (0,0,-1)$, vemos que la normal de φ en el punto $(0,0)$ tiene el

mismo sentido que \vec{n} , es decir, $\vec{n}_\varphi = \vec{n}$, luego φ preserva la orientación de S .

Ahora consideremos una parametrización γ de $C = \partial D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = 1\}$ en sentido positivo (antihorario en el plano xy), definida por:

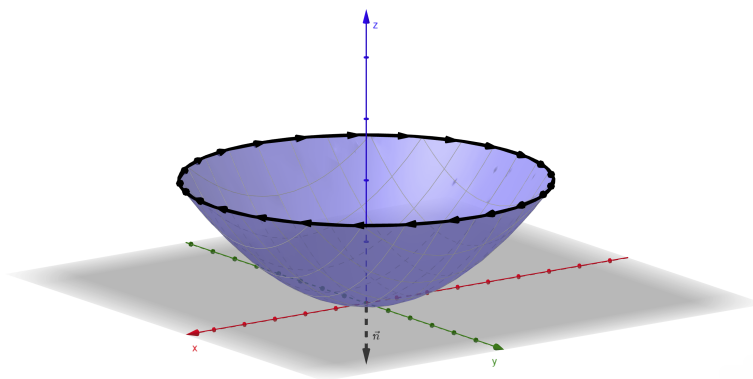
$$\gamma : [0, 2\pi] \rightarrow \partial D \quad \gamma(t) = (\cos t, \sin t), \quad t \in [0, 2\pi].$$

Fijémonos que la curva definida por γ es una curva de Jordan- C^1 que deja el interior de ∂D a la izquierda y el exterior a la derecha, es decir, es positiva.

Componiendo con la transformación φ , obtenemos la curva proyectada en S :

$$\varphi \circ \gamma : [0, 2\pi] \rightarrow \partial S \quad (\varphi \circ \gamma)(t) = (\cos t, -\sin t, \cos^2 t + \sin^2 t) = (\cos t, -\sin t, 1)$$

que tiene sentido horario en el plano xy , tal y como se indica en la figura



En efecto, vemos que la orientación inducida por \vec{n} en ∂S es la que se obtiene por el recorrido $\varphi \circ \gamma$, al ser composición de una parametrización que preserva la orientación de S y otra que recorre ∂D en sentido positivo.

Además, observamos que se cumple la regla del sacacorchos, pues si giramos el sacacorchos en el sentido del recorrido de ∂S , este se desplaza hacia abajo, es decir, en la dirección de \vec{n} .

Nótese que tomando el vector normal $\vec{n} = (0, 0, -1)$ como referencia de eje vertical, al recorrer ∂S con $\varphi \circ \gamma$, la superficie S queda a la izquierda.

Definición 1.3.5 [Orientación Compatible]

Sean (S_1, \vec{n}_1) y (S_2, \vec{n}_2) dos superficies simples y regulares de manera que $S = S_1 + S_2$, entonces se dice que \vec{n}_1 y \vec{n}_2 son compatibles si inducen orientaciones opuestas en $\partial S_1 \cap \partial S_2$.

En este caso, se dice que $\vec{n} = (\vec{n}_1, \vec{n}_2)$ establece una orientación en ∂S que se llama orientación inducida por (\vec{n}_1, \vec{n}_2) .

Se dice que $S = S_1 + S_2$ es orientable si S_1 y S_2 admiten orientaciones compatibles. Análogamente, de manera recursiva, si $S = S_1 + S_2 + \dots + S_k$ donde (S_i, \vec{n}_i) son superficies orientadas, se define $(\vec{n}_1, \dots, \vec{n}_k)$ como compatible si las orientaciones inducidas por $(\vec{n}_1, \dots, \vec{n}_{k-1})$ en $S_1 + S_2 + \dots + S_{k-1}$ y \vec{n}_k en S_k son opuestas en $\partial(S_1 + S_2 + \dots + S_{k-1}) \cap \partial S_k$.

Ejemplo

Consideremos el cilindro $(S, \vec{n}) = (S_1, \vec{n}_1) + (S_2, \vec{n}_2)$ sin tapas con la orientación exterior.

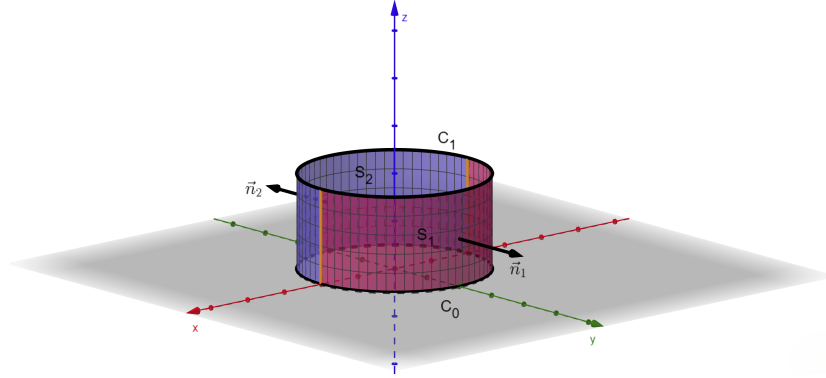
$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, z \in [0, 1]\}$$

donde

$$S_1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, 0 \leq y, z \in [0, 1]\}$$

$$S_2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, y \leq 0, z \in [0, 1]\}$$

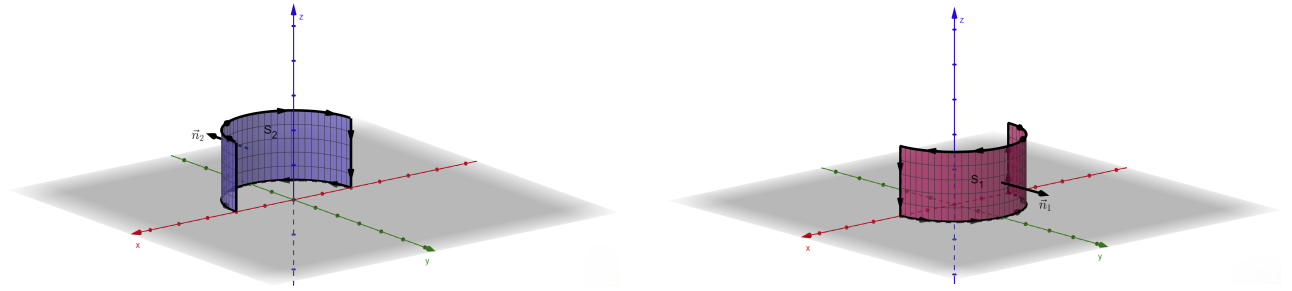
La representación gráfica de S es la siguiente:



donde $C_0 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, z = 0\}$ y $C_1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, z = 1\}$ son las tapas del cilindro. En particular tenemos que $\partial S = C_0 \cup C_1$.

Veamos que \vec{n}_1 y \vec{n}_2 son compatibles y que, por tanto, S es orientable siendo $\vec{n} = (\vec{n}_1, \vec{n}_2)$ la orientación inducida en S .

Para ello, veamos las orientaciones que inducen \vec{n}_1 y \vec{n}_2 en ∂S_1 y ∂S_2 respectivamente. En efecto, por la regla del sacacorchos, las orientaciones inducidas serán las descritas por las siguientes figuras:



Además en la intersección de los bordes $\partial S_1 \cap \partial S_2$ (parte naranja de la primera figura), las orientaciones inducidas son opuestas, luego \vec{n}_1 y \vec{n}_2 son compatibles, es decir, S es orientable.

Teniendo en cuenta la orientación inducida en el borde de S_1 y S_2 , consideramos dos parametrizaciones γ_0 y γ_1 de C_0 y C_1 respectivamente:

$$\begin{cases} \gamma_0(t) = (\cos(t), \sin(t), 0) & 0 \leq t \leq 2\pi \\ \gamma_1(t) = (-\cos(t), \sin(t), 1) & 0 \leq t \leq 2\pi \end{cases}$$

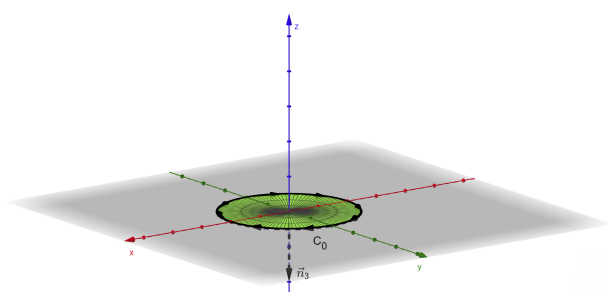
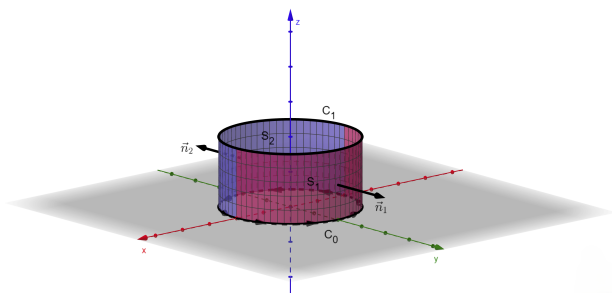
donde γ_1 recorre negativamente C_1 y γ_0 positivamente C_0 , luego $\partial S = C_0^+ \cup C_1^-$.

Ejemplo

Consideramos ahora el cilindro del ejemplo anterior pero con la tapa de abajo:

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 = 1, z \in [0, 1]\}$$

$$S = \underbrace{S_1 + S_3}_{S_0} + S_3 \text{ donde } S_3 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 \leq 1, z = 0\}$$



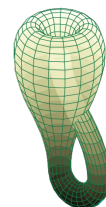
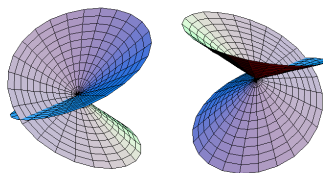
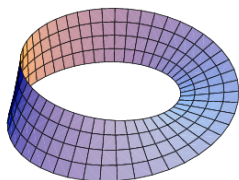
Consideramos \vec{n}_3 normal hacia abajo en S_3 y obtenemos que \vec{n}_3 induce en $\partial S_3 = C_0$ la orientación opuesta a la de S_0 , luego son compatibles. Lo mismo podemos hacer con la tapa de arriba, y así obtenemos el cilindro completo, que es orientable con $\partial S = \emptyset$.

Superficies no orientables:

1. Banda de Moebius

2. Plano proyectivo

3. Botella de Klein



Definición 1.3.6 [Integral de Superficie Orientada Regular a Trozos]

Sea (S, \vec{n}) una superficie simple, regular a trozos y orientada, es decir, $S = S_1 + S_2 + \dots + S_k$ donde (S_i, \vec{n}_i) son superficies simples, regulares y orientadas para $i = 1, \dots, k$, con $(\vec{n}_1, \dots, \vec{n}_k)$ orientaciones compatibles.

Sea $\vec{F} : S \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial continuo. Se define entonces

$$\int_{(S, \vec{n})} \vec{F} = \sum_{i=1}^k \int_{(S_i, \vec{n}_i)} \vec{F}$$

Ejemplo

Sea $S = S_1 \cup S_2$, donde:

$$S_1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 = z, z \in [0, 1]\}, \quad S_2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 \leq 1, z = 1\}$$

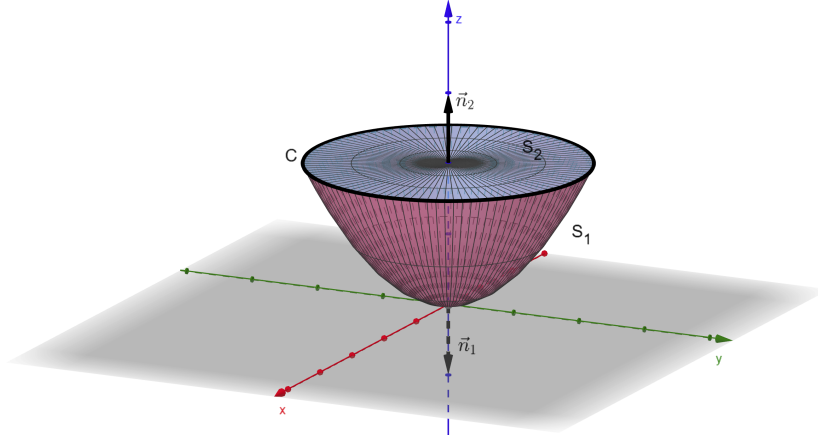
y sea \vec{n} el campo normal exterior. Consideramos el campo vectorial $\vec{F}(x, y, z) = (xz, yz, 0)$, y queremos calcular la integral de \vec{F} sobre la superficie S :

$$\int_S \vec{F} \cdot \vec{n}$$

Aplicando la regla del sacacorchos (regla de la mano derecha), observamos que las superficies orientadas (S_1, \vec{n}_1) y (S_2, \vec{n}_2) inducen sobre la curva

$$C = \partial S_1 \cap \partial S_2 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 = 1, z = 1\}$$

orientaciones opuestas.



Por la definición anterior de la integral de superficie orientada, tenemos que

$$\int_{(S, \vec{n})} \vec{F} = \int_{(S_1, \vec{n}_1)} \vec{F} + \int_{(S_2, \vec{n}_2)} \vec{F}$$

Comenzamos definiendo el dominio para las parametrizaciones de S_1 y S_2 :

$$\overline{D} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \leq 1\}$$

La parametrización de S_1 es:

$$\varphi_1 : \overline{D} \rightarrow S_1, \quad \varphi_1(x, y) = (x, y, x^2 + y^2)$$

Calculamos la normal:

$$\vec{N}_{\varphi_1} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & 2x \\ 0 & 1 & 2y \end{vmatrix} = (-2x, -2y, 1)$$

Evaluando la función φ_1 en el origen obtenemos que $\varphi_1(0, 0) = (0, 0, 1)$ que apunta hacia arriba, es decir, en sentido opuesto al vector normal $\vec{n}_1 = (0, 0, -1)$, luego $\vec{n}_1 = -\vec{N}_{\varphi_1}$.

Calculamos la integral del campo vectorial sobre la superficie (S_1, \vec{n}_1) :

$$\begin{aligned} \int_{(S, \vec{n}_1)} \vec{F} &= \int_D \langle \vec{F}(\varphi_1(x, y)), \vec{N}_{\varphi_1}(x, y) \rangle dx dy = - \int_D \langle (x(x^2 + y^2), y(x^2 + y^2), 0), (-2x, -2y, 1) \rangle dx dy \\ &= 2 \int_{\theta=0}^{\theta=2\pi} \int_{r=0}^{r=1} r^4 \cdot r dr d\theta = 4\pi \left[\frac{r^6}{6} \right]_{r=0}^{r=1} = \frac{4\pi}{6} = \frac{2\pi}{3} \end{aligned}$$

Para la parametrización de S_2 tenemos:

$$\varphi_2 : \overline{D} \rightarrow S_2, \quad \varphi_2(x, y) = (x, y, 1)$$

Calculamos la normal:

$$\vec{N}_{\varphi_2} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} = (0, 0, 1)$$

Al igual que antes, evaluando la función φ_2 en el origen obtenemos que $\varphi_2(0, 0) = (0, 0, 1)$ que apunta hacia arriba, es decir, en el mismo sentido que el vector normal $\vec{n}_2 = (0, 0, 1)$, luego $\vec{n}_2 = \vec{N}_{\varphi_2}$.

Procedemos a calcular la integral del campo vectorial sobre la superficie (S_2, \vec{n}_2) :

$$\int_{(S, \vec{n}_2)} \vec{F} = \int_D \langle \vec{F}(\varphi_2(x, y)), \vec{N}_{\varphi_2}(x, y) \rangle dx dy = \int_D \langle (x, y, 0), (0, 0, 1) \rangle dx dy = \int_D 0 dx dy = 0$$

Por lo tanto, la integral de superficie de \vec{F} sobre S es:

$$\int_{(S, \vec{n})} \vec{F} = \frac{2\pi}{3} + 0 = \frac{2\pi}{3}$$