

Calculo diferencial e integral en varias variables

Santiago Sierra

Índice general

Chapter 1	Números Complejos	Page 3
1.1	Suma y Producto de números complejos	3
1.2	Conjugado de un complejo	4
1.3	Módulo	4
1.4	Forma Polar	5
	Argumento — 5 • Operaciones en Forma Polar — 5	
1.5	Raíces de un numero complejo	5
	Raíz cuadrada — 5 • Raíces complejas — 6	
Chapter 2	Ecuaciones Diferenciales	Page 7
2.1	Solución de una ecuación diferencial con condiciones o datos iniciales	7
2.2	Ecuación diferencial lineal de primer orden homogénea	7
2.3	Ecuación diferencial lineal de primer orden no homogénea	8
	Método de variación de constante — 8	
2.4	Ecuación diferencial lineal de segundo orden a coeficientes constantes y homogénea	9
	Solución general de la ecuación lineal homogénea de segundo orden — 9 • Ecuación diferencial lineal de segundo orden a coeficientes constantes no homogénea — 9 • Método de coeficientes indeterminados — 10	
Chapter 3	Sucesiones y Series	Page 11
3.1	Sucesiones	11
	Convergencia — 11 • Monotonía — 12 • Acotación — 12 • Sub-sucesión — 13 • Punto de acumulación — 13	
3.2	Series	14
	Serie geométrica — 14 • Serie armónica — 15 • Serie telescópica — 15 • Series de términos positivos. — 15 • Series alternadas. — 16	
Chapter 4	Integrales impropias	Page 17
4.1	Integrales impropias de 1 ^{ra} especie	17
4.2	Integrales impropias de 2 ^{da} especie	20
4.3	Integrales mixtas	22
Chapter 5	Topología y Sucesiones en \mathbb{R}^n	Page 23
5.1	Topología	23
5.2	Sucesiones en \mathbb{R}^n	26

Chapter 6	Continuidad	Page 28
6.1	Funciones en \mathbb{R}^n	28
6.2	Limites y continuidad	29
Chapter 7	Diferenciabilidad en varias variables	Page 32
7.1	Derivadas parciales y direccionales	32
7.2	Diferenciabilidad	34
7.3	Derivadas de orden superior	36
7.4	Funciones de \mathbb{R}^n a \mathbb{R}^m	36
7.5	Desarrollo de Taylor	37
Chapter 8	Integrales múltiples	Page 38
8.1	Cambios de variable	39
8.2	Coordenadas polares	39

Capítulo 1

Números Complejos

Definición 1.0.1

Un numero complejo es un numero de forma $z = a + bi$ y $a, b \in \mathbb{R}$, donde $i^2 = -1$, conocemos los números reales a y b como parte real e imaginaria respectivamente del numero z .

$$\operatorname{Re}(z) = a \quad \operatorname{Im}(z) = b$$

Se le llama i a la unidad imaginaria. Esta expresión que describimos se le llama forma binómica del numero.

Definición 1.0.2

Dos números complejos z, w son iguales si y solo si

$$\operatorname{Re}(z) = \operatorname{Re}(w) \text{ y } \operatorname{Im}(z) = \operatorname{Im}(w)$$

1.1. Suma y Producto de números complejos

Definición 1.1.1

Dados dos números complejos $z = a + bi$ y $w = c + di$ definimos la suma de $z + w$ y el producto zw mediante:

$$\begin{aligned} z + w &= (a + bi) + (c + di) = (a + c) + (b + d)i \\ zw &= (a + bi)(c + di) = ac + adi + bci + bdi^2 = (ac - bd) + (ad + bci)i \end{aligned}$$

Ejemplo 1.1.1

$$\begin{aligned} (1 - i) + (4 + 7i) &= (1 + 4) + (-1 + 7)i = 5 + 6i \\ (-1 + 3i)(2 - 5i) &= (-1)(2 - 5i) + (3i)(2 - 5i) = (-2 + 5i) + (6i - 15i^2) = (-2 + 5i) + (15 + 6i) = 13 + 11i \end{aligned}$$

Proposición 1.1.1

Sean $z, w, v \in \mathbb{C}$

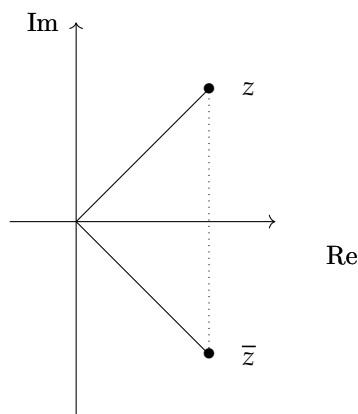
1. Conmutativas: $z + w = w + z$ y $zw = wz$
2. Asociativas: $(z + w) + v = z + (w + v)$ y $(zw)v = z(wv)$
3. Cada numero complejo $z = a + bi$ tiene un elemento opuesto, $-z = -a - bi$, tal que $z + (-z) = 0$
4. Distributiva (del producto respecto a la suma) $z(w + v) = zw + zv$.

1.2. Conjugado de un complejo

Definición 1.2.1

Sea $z = a + bi$ un número complejo. Se define el conjugado de z y se representa por \bar{z} , como el número complejo $\bar{z} = a - bi$.

Geométricamente, un complejo $z = a + bi$ se representa por el punto $P = (a, b)$, y su conjugado $\bar{z} = a - bi$ por el punto $P' = (a, -b)$



Proposición 1.2.1

1. $\overline{\bar{z}} = z$
2. $\overline{z_1 + z_2} = \bar{z}_1 + \bar{z}_2$
3. $\overline{z_1 z_2} = \bar{z}_1 \bar{z}_2$
4. Si $z_2 \neq 0$, $\overline{\left(\frac{z_1}{z_2}\right)} = \frac{\bar{z}_1}{\bar{z}_2}$
5. $|z|^2 = z\bar{z} = \text{Re}(z)^2 + \text{Im}(z)^2$. Por lo tanto, $|z|^2 \geq 0 \forall z \neq 0$
6. $z + \bar{z} = 2\text{Re}(z)$
7. $z - \bar{z} = 2i \text{Im}(z)$

Nota:-

Para dividir dos números complejos $\frac{z}{w}$, basta con multiplicar el numerador y denominador por el conjugado del denominador.

$$\frac{z}{w} = \frac{z\bar{w}}{w\bar{w}} = \frac{z\bar{w}}{|w|^2}$$

1.3. Módulo

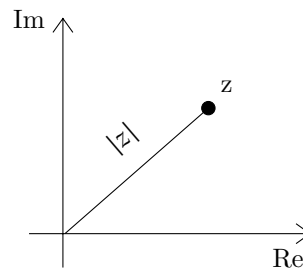
Definición 1.3.1

Definimos el módulo de un complejo $z = a + bi$ como el número real $|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$

Proposición 1.3.1

Propiedades del módulo. Sean z_1 y z_2 números complejos:

1. $|z| = 0$ si, y sólo si, $z = 0$
2. $|z| = |\bar{z}|$
3. $|z_1 z_2| = |z_1| |z_2|$
4. Si $z \neq 0$, $\left|\frac{z_1}{z_2}\right| = \frac{|z_1|}{|z_2|}$
5. **Desigualdad triangular:** $|z_1 + z_2| \leq |z_1| + |z_2|$



1.4. Forma Polar

Sabemos que cualquier complejo $z = a + bi$ puede ser considerado un punto (a, b) y que cualquier punto de este tipo puede representarse con coordenadas polares (r, θ) con $r \geq 0$.

Definición 1.4.1

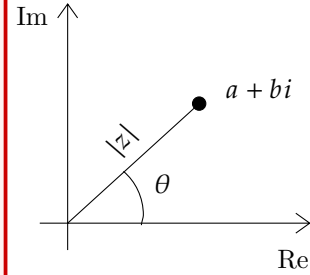
Cualquier complejo z se puede representar como $z = r(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta)) = re^{i\theta}$, lo cual llamaremos forma polar. Siendo $r = |z|$ y $\theta = \arg(z)$.

1.4.1. Argumento

Definición 1.4.2

Definimos el argumento de z como la función

$$\arg(z) = \begin{cases} \arctan\left(\frac{b}{a}\right) & a > 0 \\ \arctan\left(\frac{b}{a}\right) + \pi & b \geq 0, a < 0 \\ \arctan\left(\frac{b}{a}\right) - \pi & b < 0, a < 0 \\ +\frac{\pi}{2} & b > 0, a = 0 \\ -\frac{\pi}{2} & b < 0, a = 0 \end{cases}$$



1.4.2. Operaciones en Forma Polar

Definición 1.4.3

Sean $z_1 = r_1(\cos(\theta_1) + i \operatorname{sen}(\theta_1))$ y $z_2 = r_2(\cos(\theta_2) + i \operatorname{sen}(\theta_2))$, definimos su multiplicación como $z_1 z_2 = r_1 r_2 (\cos(\theta_1 + \theta_2) + i \operatorname{sen}(\theta_1 + \theta_2))$

Definición 1.4.4

Definimos la división de dos complejos como $\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1}{r_2} (\cos(\theta_1 - \theta_2) + i \operatorname{sen}(\theta_1 - \theta_2))$

Nota:-

Si $z = r(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta))$ entonces $\frac{1}{z} = \frac{1}{r}(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta))$

Teorema 1.4.1 Teorema de De Moivre.

Sea $z = r(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta))$ y $n \in \mathbb{Z}^+$, entonces $z^n = (r(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta)))^n = r^n(\cos(n\theta) + i \operatorname{sen}(n\theta))$

1.5. Raíces de un numero complejo

1.5.1. Raíz cuadrada

Si deseamos hallar $\sqrt{a + bi}$ una forma rápida de hacerlo es diciendo:

$$\sqrt{a + bi} = c + di \rightarrow a + bi = (c + di)^2 = c^2 - d^2 + 2cdi \rightarrow \begin{cases} a = c^2 - d^2 \\ b = 2cd \end{cases}$$

1.5.2. Raíces complejas

Sea $z^n = r(\cos(\theta) + i \operatorname{sen}(\theta))$ y $n \in \mathbb{Z}^+$. Entonces, z tiene n raíces enésimas distintas. Las raíces se hallan como:

$$z_k = r^{\frac{1}{n}} \left(\cos \left(\frac{\theta + 2k\pi}{n} \right) + i \operatorname{sen} \left(\frac{\theta + 2k\pi}{n} \right) \right) = r^{\frac{1}{n}} e^{\frac{\theta + 2k\pi}{n} i}$$

Donde $k = \{0, 1, 2, \dots, n-1\}$.

Capítulo 2

Ecuaciones Diferenciales

Definición 2.0.1

Una ecuación diferencial se le llama de variables separables si es de la forma $y' = A(y)B(x)$

Solución:

$$\frac{y'(x)}{A(y(x))} = B(x) \rightarrow \int \frac{y'(x)}{A(y(x))} dx = \int B(x) dx + C \rightarrow \int \frac{dy}{A(y)} = \int B(x) dx + C$$

2.1. Solución de una ecuación diferencial con condiciones o datos iniciales

Por lo general existen infinitas soluciones a una misma ecuación diferencial, sin embargo si se dan datos iniciales apropiados, por lo general existe una única función solución que cumple los datos.

En una ecuación diferencial de primer orden se le llama dato inicial a una condición del tipo: $y(x_0) = 0$.
Donde x_0 e y_0 son valores reales dados.

En una ecuación diferencial de segundo orden se le llaman datos iniciales a dos condiciones del tipo: $y(x_0) = y_0$, $y'(x_1) = y_1$.
Donde x e y son valores reales dados.

Para determinar la solución que verifica los datos iniciales, primero tendremos que haber hallado todas las soluciones (esto no quiere decir haber despejado la función).

Al conjunto de todas las soluciones se le llama solución general, la cual depende usualmente de una constante arbitraria si la ecuación es de primer orden, o de 2 si es de segundo orden.

2.2. Ecuación diferencial lineal de primer orden homogénea

Definición 2.2.1

Se llama ecuación diferencial lineal de primer orden homogénea a una ecuación del tipo: $y' + a(x)y = 0$
Solución general:

$$y' = -a(x)y \rightarrow \frac{y'}{y} = -a(x) \rightarrow \int \frac{dy}{y} = - \int a(x) dx \rightarrow \log(y) = - \int a(x) dx + C$$

$$y = e^{-\int a(x) dx + C} = Ke^{-\int a(x) dx}$$

Siendo K la variable arbitraria.

2.3. Ecuación diferencial lineal de primer orden no homogénea

Definición 2.3.1

Se llama ecuación diferencial lineal de primer orden no homogénea a una ecuación del tipo: $y' + a(x)y = r(x)$, siendo $r(x) \neq 0$, si no, sería homogénea. Solución:

1. Hallar la solución general, $y_h(x)$ de la ecuación diferencial lineal homogénea correspondiente, es decir la misma ecuación diferencial, pero sustituyendo $r(x)$ por la función nula.
2. Hallar una solución particular de la ecuación $y_p(x)$ diferencial dada usando el método de variación de constante.
3. Sumar $y(x) = y_h(x) + y_p(x)$

2.3.1. Método de variación de constante

Para hallar la solución particular $y_p(x)$ de la ecuación diferencial, probaremos con una función de cierto tipo como se describe:

1. Tomaremos $y_p(x) = y_h(x)$, con la diferencia de que la constante arbitraria, ahora será una función desconocida a determinar.
2. Sustituimos $y_p(x)$ en la ecuación no homogénea dada, haciendo que la verifique y despejando la función. De todas las posibles funciones que se despejen (en general son infinitas), habrá que elegir solo una.
3. Una vez hallada la función, la sustituimos en la expresión $y_p(x)$ para obtener la solución particular buscada.

Ejemplo 2.3.1

Sea $y' - \cos(x)y = \cos(x)$

Hallamos $y' - \cos(x)y = 0 \rightarrow y_h = Ke^{\sin(x)}$

Decimos por el paso 2, que $y_p(x) = y_h(x)$ pero con la constante arbitraria como función, así que

$$\begin{aligned}y_p(x) &= K(x)e^{\sin(x)} \\(K(x)e^{\sin(x)})' - \cos(x)K(x)e^{\sin(x)} &= \cos(x) \\K'(x)e^{\sin(x)} + K(x)\cos(x)e^{\sin(x)} - \cos(x)K(x)e^{\sin(x)} &= \cos(x) \\K'(x)e^{\sin(x)} &= \cos(x) \rightarrow K'(x) = \cos(x)e^{-\sin(x)} \\K(x) &= \int \cos(x)e^{-\sin(x)} dx + C = -e^{-\sin(x)} + C\end{aligned}$$

Ahora, elegimos la solución con $C = 0$ y reemplazamos la función en $y_p(x)$

$$y_p(x) = K(x)e^{\sin(x)} = -e^{-\sin(x)}e^{\sin(x)} = -e^{\sin(x)-\sin(x)} = -e^0 = -1$$

Por lo tanto, $y(x) = y_h(x) + y_p(x) = Ke^{\sin(x)} - 1$

2.4. Ecuación diferencial lineal de segundo orden a coeficientes constantes y homogénea

Definición 2.4.1

Una ecuación diferencial de segundo orden se llama lineal a coeficientes constantes y homogénea si es de la forma $y'' + ay' + by = 0$, donde a y b son constantes dadas independientes.

Teorema 2.4.1 Estructura vectorial de las soluciones de la ecuación lineal homogénea.

Todas las funciones solución de la ecuación diferencial de segundo orden homogénea forman un espacio vectorial de dimensión 2.

Soluciones exponenciales: Buscaremos soluciones $y(x) = e^{\lambda x}$, donde λ es una constante real a determinar, que sean solución de la ecuación diferencial $y'' + ay' + by = 0$. Sustituyendo en la ecuación diferencial $y = e^{\lambda x}$, $y' = \lambda e^{\lambda x}$, $y'' = \lambda^2 e^{\lambda x}$, se obtiene: $(\lambda^2 + a\lambda + b)e^{\lambda x} = 0 \Leftrightarrow \lambda^2 + a\lambda + b = 0$. Siendo λ raíz de la ecuación de segundo grado, llamada ecuación característica.

2.4.1. Solución general de la ecuación lineal homogénea de segundo orden

Una vez encontradas las raíces de la ecuación característica, hay 3 casos.

1. La ecuación característica tiene dos raíces distintas. La solución general es: $y(x) = C_1 e^{\lambda_1 x} + C_2 e^{\lambda_2 x}$
2. La ecuación característica tiene una raíz doble. La solución general es: $y(x) = e^{\lambda x}(C_1 + C_2 x)$
3. La ecuación característica tiene dos raíces complejas conjugadas de la forma $\alpha \pm i\beta$. La solución general es: $y(x) = e^{\alpha x}(C_1 \cos(\beta x) + C_2 \sin(\beta x))$

2.4.2. Ecuación diferencial lineal de segundo orden a coeficientes constantes no homogénea

Definición 2.4.2

Una ecuación diferencial de segundo orden se llama lineal a coeficientes constantes y no homogénea si es del tipo: $y'' + ay' + by = r(x)$. Solución:

1. Hallar la solución general de $y_h(x)$ de la ecuación lineal homogénea correspondiente.
2. Hallar una solución particular $y_p(x)$ de la ecuación no homogénea dada usando el método de coeficientes indeterminados.
3. Sumar $y(x) = y_h(x) + y_p(x)$

2.4.3. Método de coeficientes indeterminados

1. Si $r(x) = e^{kx}P(x)$, donde $P(x)$ es un polinomio de grado n , probar $y(x) = e^{kx}Q(x)$, donde $Q(x)$ es un polinomio de grado n con coeficientes a determinar sustituyendo $y_p(x)$ en la ecuación diferencial.
2. Si $r(x) = e^{kx}P(x)\cos(mx)$ o $r(x) = e^{kx}P(x)\sin(mx)$, donde P es un polinomio de grado n , probar $y_p(x) = e^{kx}Q(x)\cos(mx) + e^{kx}R(x)\sin(mx)$, donde Q y R son polinomio de grado n .

Si algún termino de $y_p(x)$ es también termino de $y_h(x)$, hay que multiplicar y_p por x , o x^2 si es termino 2 veces.

Teorema 2.4.2

Sea una ecuación diferencial $y'' + ay' + by = r(x)$ donde $r(x)$ es una función conocida que puede descomponerse como suma $r(x) = r_1(x) + r_2(x)$. Se consideran las ecuaciones diferenciales auxiliares:

$$y_{1p} \rightarrow y'' + ay' + by = r_1(x)$$

$$y_{2p} \rightarrow y'' + ay' + by = r_2(x)$$

Siendo $y_p(x) = y_{1p} + y_{2p}$.

Este teorema puede aplicarse tantas veces como $r(x)$ pueda descomponerse, habiendo una suma de tres o mas sumandos en vez de dos como se mostró.

Capítulo 3

Sucesiones y Series

3.1. Sucesiones

Definición 3.1.1

Las sucesiones son funciones $a : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$, donde a cada natural, se le asocia un real a_n .

Ejemplo 3.1.1

1. Sucesión armónica: $a_n = \frac{1}{n}$
2. $a_0 = 1, a_1 = 1, a_n = a_{n-1} + a_{n-2}$
3. Sucesión CTE: $a_n = c \ \forall n \in \mathbb{N}$
4. Sucesión identidad: $a_n = n \ \forall n \in \mathbb{N}$

3.1.1. Convergencia

Definición 3.1.2: Limite de una sucesión.

Una sucesión a_n tiene el limite L y se escribe como

$$\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L \text{ o } a_n \rightarrow L \text{ cuando } n \rightarrow \infty$$

$$\text{Si } \lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L \begin{cases} = L \text{ (finito)} & \text{En este caso converge } (\mathbb{C}) \\ = \infty & \text{En este caso diverge } (\mathbb{D}) \\ & \text{En este caso oscila } (\mathbb{O}) \end{cases}$$

Y para todo $\epsilon > 0$ hay un correspondiente entero N tal que si $n > N$ entonces $|a_n - L| < \epsilon$

Ejemplo 3.1.2

1. $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} = 0.$
2. $a_n = C \ \forall n \rightarrow \lim_{n \rightarrow +\infty} a_n = c$
3. $a_n = n \ \forall n \in \mathbb{N} \rightarrow \lim_{n \rightarrow +\infty} a_n = +\infty$
4. $a_n = (-1)^n \ \forall n \in \mathbb{N}$

Teorema 3.1.1

Si $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = L$ y $f(n) = a_n$ cuando n es un entero, entonces $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$.

Proposición 3.1.1

1. Si $\lim_{n \rightarrow +\infty} a_n = L$, $\lim_{n \rightarrow +\infty} b_n = M \Rightarrow (a_n + b_n)_{n \in \mathbb{N}}$ es convergente y $\lim_{n \rightarrow +\infty} a_n + b_n = \lim_{n \rightarrow +\infty} a_n + \lim_{n \rightarrow +\infty} b_n = L + M$.
2. $(\lambda a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ es convergente si $\lim_{n \rightarrow +\infty} (\lambda a_n) = \lambda L$.
3. $(a_n b_n)_{n \in \mathbb{N}}$ es convergente si $\lim_{n \rightarrow +\infty} a_n b_n = LM$
4. Si $b_n \neq 0 \forall n \in \mathbb{N}$, $M \neq 0$, $(\frac{a_n}{b_n})_{n \in \mathbb{N}}$ es convergente y $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{a_n}{b_n} = \frac{L}{M}$

Teorema 3.1.2

Si $\lim_{n \rightarrow \infty} |a_n| = 0$, entonces $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = 0$

Teorema 3.1.3

Si $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L$ y la función f es continua en L , entonces

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f(a_n) = f(L)$$

3.1.2. Monotonía**Definición 3.1.3**

Una sucesión a_n se le llama monótona creciente si $a_n \leq a_{n+1}$ para toda $n \geq 1$.
Y se le denomina monótona decreciente si $a_n \geq a_{n+1}$.

Corolario 3.1.1

Si $a_{n+1} > a_n \forall n \in \mathbb{N}$ es monótona estrictamente creciente.
Si $a_{n+1} < a_n \forall n \in \mathbb{N}$ es monótona estrictamente decreciente.

3.1.3. Acotación**Definición 3.1.4**

Una sucesión a_n esta acotada superiormente si existe un numero M tal que $a_n \leq M$ para toda $n \geq 1$.
Esta acotada inferiormente si existe un numero m tal que $m \leq a_n$ para toda $n \geq 1$.
Si esta acotada superior e inferiormente, entonces a_n es una sucesión acotada.

Teorema 3.1.4 Teorema de la sucesión monótona.

Toda sucesión monótona y acotada es convergente.

Nota:-

Si $(a_n)_{n \in \mathbb{N}}$ es monótona decreciente y acotada, entonces $\lim a_n = \inf\{a_1, a_2, \dots\}$.

3.1.4. Sub-sucesión

Definición 3.1.5

Dada una sucesión a_n y otra estrictamente creciente $(x_n) : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$, llamaremos sub-sucesión de a_n a la sucesión $a \circ x : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}$, y lo denotamos como a_{x_n} .

Teorema 3.1.5

Si $\lim a_n = L$, entonces toda sub-sucesión de a_n converge a L .

3.1.5. Punto de acumulación

Definición 3.1.6

Sea una sucesión a_n , y su sub-sucesión a_{n_k} , h es un punto de aglomeración si $a_{n_k} \rightarrow h$.

Teorema 3.1.6 Teorema de Bolzano Weirstrass.

Todo conjunto infinito y acotado tiene (al menos) un punto de acumulación.

Corolario 3.1.2

El punto de acumulación no tiene por qué pertenecer al conjunto.

Teorema 3.1.7

Toda sub-sucesión a_n acotada tiene una sub-sucesión convergente.

Corolario 3.1.3

Sea $\{a_n\}$ una sucesión de términos positivos ($a_n > 0 \forall n$).

Si $\lim \frac{a_{n+1}}{a_n} = L \begin{cases} < 1 & \text{Entonces } a_n \text{ converge a } 0 \\ > 1 & \text{Entonces } a_n \text{ diverge} \end{cases}$

Nota:-

Si $L = 1$ no se puede decir nada.

Teorema 3.1.8

Una función $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ es continua en $a \in \mathbb{R}$.

\Leftrightarrow para toda sucesión a_n tal que $\lim a_n = a$ se tiene que $\lim f(a_n) = f(a)$.

$$(\forall a_n, a_n \rightarrow a \Rightarrow f(a_n) = f(a))$$

3.2. Series

Definición 3.2.1

En general, si se trata de sumar los términos de una sucesión infinita $\{a_n\}_{n=1}^{\infty}$, se obtiene una expresión de la forma

$$a_1 + a_2 + a_3 + \cdots + a_n + \cdots$$

que se denomina serie y se denota con el símbolo

$$\sum_{n=1}^{\infty} a_n \text{ o } \sum a_n$$

Definición 3.2.2

Dada una serie $\sum_{n=1}^{\infty} a_n$, sea s_n la n -enésima suma parcial:

$$s_n = \sum_{i=1}^n a_i$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = \lim_{n \rightarrow \infty} (a_1, a_2, \dots, a_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\sum_{k=1}^n a_k \right) \begin{cases} = L \text{ (finito)} & \text{Decimos que la serie converge } (\mathbb{C}) \text{ y } \sum_{n=1}^{\infty} a_n = L \\ = \infty & \text{Decimos que la serie diverge } (\mathbb{D}) \\ & \text{La serie oscila } (\mathbb{O}) \end{cases}$$

Nota:-

$$\sum_{n=0}^{\infty} a_n = \sum_{n=0}^{k-1} a_n + \sum_{n=k}^{\infty} a_n$$

3.2.1. Serie geométrica

La serie geométrica

$$\sum_{n=0}^{\infty} a q^n = \sum_{n=1}^{\infty} a q^{n-1}$$

es convergente si $|q| < 1$ y su suma es

$$\sum_{n=0}^{\infty} a q^n = \sum_{n=1}^{\infty} a q^{n-1} = \frac{a}{1-q}$$

Si $|q| \geq 1$, la serie geométrica es divergente.

En el caso

$$\sum_{n=n_0}^{\infty} a q^n = \frac{a q^{n_0}}{1-q}$$

Teorema 3.2.1

Si $\sum a_n$ converge, entonces $a_n \rightarrow 0$.

Cuidado que es una condición necesaria pero no suficiente. Concluir la convergencia de la serie a partir de que $\lim a_n = 0$ es un grave error.

3.2.2. Serie armónica

Teorema 3.2.2 Convergencia de serie-p.

Sea una serie $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^p} = \begin{cases} p > 1 & \mathbb{C} \\ p \leq 1 & \mathbb{D} \end{cases}$

3.2.3. Serie telescópica

Una serie telescópica es aquella serie cuyas sumas parciales poseen un numero fijo de términos tras su cancelación.

Es decir, sea $\sum a_n$ donde $a_n = b_{n+1} - b_n$ siendo b_n otra sucesión.

Entonces $s_n = b_{n+1} - b_0$ y $\lim s_n = \lim b_{n+1} - b_0$.

Ejemplo 3.2.1

Un ejemplo clásico es la serie telescópica de Mengoli, que se define por $\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n(n+1)}$, y puede calcularse según

$$\begin{aligned} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n(n+1)} &= \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{1}{n} - \frac{1}{n+1} \right) \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{n=1}^N \left(\frac{1}{n} - \frac{1}{n+1} \right) \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \left[\left(1 - \frac{1}{2} \right) + \left(\frac{1}{2} - \frac{1}{3} \right) + \cdots + \left(\frac{1}{N} - \frac{1}{N+1} \right) \right] \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \left[1 + \left(-\frac{1}{2} + \frac{1}{2} \right) + \left(-\frac{1}{3} + \frac{1}{3} \right) + \cdots + \left(-\frac{1}{N} + \frac{1}{N} \right) - \frac{1}{N+1} \right] \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \left[1 - \frac{1}{N+1} \right] = 1. \end{aligned}$$

3.2.4. Series de términos positivos.

Definición 3.2.3

Una serie $\sum a_n$ se dice de términos positivos, siempre que $a_n > 0 \forall n \in \mathbb{N}$.

Observar que en este caso, la sucesión de sumas parciales s_n es monótona creciente, por lo tanto la serie $\sum a_n$ puede ser convergente o divergente, pero nunca oscilar.

Teorema 3.2.3 Criterio de comparación.

Sean $\sum a_n$ y $\sum b_n$ series de términos positivos, tales que $a_n \leq b_n \forall n > n_0$. Entonces:

1. Si $\sum b_n \in \mathbb{C}$ entonces $\sum a_n \in \mathbb{C}$.
2. Si $\sum a_n \in \mathbb{D}$ entonces $\sum b_n \in \mathbb{D}$.

En cualquier otro caso, no puedo afirmar nada.

Teorema 3.2.4 Criterio de equivalencia.

Sean $\sum a_n$ y $\sum b_n$ dos series de términos positivos.

1. Si $\lim \frac{a_n}{b_n} = L > 0$ finito, entonces las dos series son de la misma clase.
2. Si $\lim \frac{a_n}{b_n} = 0$ y $\sum b_n \mathbb{C}$, entonces $\sum a_n \mathbb{C}$.
3. Si $\lim \frac{a_n}{b_n} = \infty$ y $\sum b_n \mathbb{D}$ entonces $\sum a_n \mathbb{D}$.

En cualquier otro caso, no puedo concluir.

Teorema 3.2.5 Criterio del cociente.

Sea $\sum a_n$ una serie de términos positivos, tal que existe $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_{n+1}}{a_n} = L$. Entonces:

1. Si $L < 1 \Rightarrow \sum a_n \mathbb{C}$
2. Si $L > 1 \Rightarrow \sum a_n \mathbb{D}$

En otro caso el criterio no decide.

Teorema 3.2.6 Criterio de Cauchy.

Sea $\sum a_n$ una serie de términos positivos, tal que existe $\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{a_n} = L$. Entonces:

1. Si $L < 1 \Rightarrow \sum a_n \mathbb{C}$
2. Si $L > 1 \Rightarrow \sum a_n \mathbb{D}$

En otro caso el criterio no decide.

3.2.5. Series alternadas.**Definición 3.2.4**

A una serie se le dice alternada si tiene sus términos alternativamente positivos y negativos. Su expresión general es de la forma $\sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n a_n$ y $a_n > 0$.

Definición 3.2.5

Decimos que una serie $\sum a_n$ es absolutamente convergente si y solo si $\sum |a_n|$ es convergente.

Teorema 3.2.7

Toda serie absolutamente convergente es convergente.

Teorema 3.2.8 Convergencia dominada.

Sea a_n, b_n y c_n tal que $a_n < b_n < c_n \forall n$.

Si $\sum c_n \mathbb{C}$ y $\sum a_n \mathbb{C}$ entonces $\sum b_n \mathbb{C}$. Además, vale que $\sum a_n \leq \sum b_n \leq \sum c_n$.

Teorema 3.2.9 Criterio de Leibnitz

Si a_n es una sucesión estrictamente decreciente que tiende a cero, entonces la serie alternada $\sum (-1)^n a_n$ es convergente.

Capítulo 4

Integrales impropias

4.1. Integrales impropias de 1^{ra} especie

Definición 4.1.1

Sea $f(x)$ definida en el intervalo $[a, \infty)$.

Para toda $t > a$ la función $f(x)$ es integrable en $[a, t]$, y si $\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x)dx$ existe, decimos que la integral impropia esta definida y $\int_a^\infty f(x)dx = \lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x)dx$.

1. Si $\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x)dx = L$ decimos que converge.
2. Si $\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x)dx = \pm\infty$ decimos que diverge.
3. Si $\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x)dx \nexists$ decimos que oscila.

Ejemplo 4.1.1

Sea $t > 1$

$$\int_1^t \frac{1}{x^p} dx = \begin{cases} \left[-\frac{1}{(1-p)x^{p-1}} \right]_1^t & \text{Si } p \neq 1 \\ [\log(x)]_1^t & \text{Si } p = 1 \end{cases} = \begin{cases} \frac{1}{p-1} - \frac{t^{1-p}}{(p-1)} & \text{Si } p \neq 1 \\ \log(t) & \text{Si } p = 1 \end{cases}$$

Como $\lim_{t \rightarrow \infty} \log(t) = \infty$ diverge.

Por otro lado tenemos que $1 - p < 0$ o que $p < 1$ por lo tanto $\lim_{t \rightarrow \infty} t^{1-p} = \infty$, y si $1 - p < 0$ o $p > 1$ nos da que $\lim_{t \rightarrow \infty} t^{1-p} = 0$.

En conclusión, $\int_1^\infty \frac{1}{x^p} dx$ diverge si $p \leq 1$ y converge si $p > 1$.

Definición 4.1.2

De manera análoga también podemos definir integrales impropias de la forma:

1. $\int_{-\infty}^b f(x)dx = \lim_{t \rightarrow -\infty} \int_t^b f(x)dx$
2. $\int_{-\infty}^\infty f(x)dx = \int_{-\infty}^a f(x)dx + \int_a^\infty f(x)dx$

Corolario 4.1.1

Sea f tal que $\int_a^\infty f(x)dx$ converge, y existe $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = L$, entonces $L = 0$. Aunque no podemos deducir que converge si su limite es 0.

Corolario 4.1.2 Álgebra de integrales impropias de primera especie.

Sean $\int_a^\infty f(x)dx$ y $\int_a^\infty g(x)dx$ dos integrales impropias convergentes, y sea $\lambda \in \mathbb{R}$, se cumple que:

1. La integral $\int_a^\infty f(x) + g(x) dx$ converge, y además

$$\int_a^\infty f(x) + g(x) dx = \int_a^\infty f(x)dx + \int_a^\infty g(x)dx$$

2. La integral $\int_a^\infty \lambda f(x)dx$ converge y además

$$\int_a^\infty \lambda f(x)dx = \lambda \int_a^\infty f(x)dx$$

Corolario 4.1.3

Aplicando la proposición anterior, si $\int_a^\infty f(x)dx$ converge y $\int_a^\infty g(x)dx$ diverge, entonces $\int_a^\infty f(x) + g(x) dx$ diverge.

Corolario 4.1.4

Si $\int_a^\infty f(x)dx$ y $\int_a^\infty g(x)dx$ divergen, no podemos decir nada de su suma.

Teorema 4.1.1

Sea $f(x)$ definida en $[a, \infty)$ una función no negativa e integrable en $[a, b]$ para $b \geq a$. Consideremos la función $F(b) = \int_a^b f(x)dx$ para $b \in [a, \infty)$. Entonces las siguientes afirmaciones se cumplen:

1. La función F en $[a, \infty)$ es monótona creciente.
2. $\int_a^\infty f(x)dx$ converge si y solo si, F esta acotada superiormente.

Teorema 4.1.2

Sea $0 \leq f(x) \leq g(x)$ en $[a, \infty)$

1. Si $\int_a^\infty g(x)dx$ converge, entonces $\int_a^\infty f(x)dx$ también.
2. Si $\int_a^\infty f(x)dx$ diverge, entonces $\int_a^\infty g(x)dx$ también.

Teorema 4.1.3 Criterio de equivalencia

Sean f, g funciones definidas en $[a, \infty)$ que cumplen:

- $f(x) \geq 0$ y $g(x) > 0 \forall x \geq a$. Es decir, f es no negativa y g positiva en $[a, \infty)$.
- f y g son integrables en $[a, b]$ para $b \geq a$.

Consideremos $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{f(x)}{g(x)} = L$.

Entonces cumplen las afirmaciones:

1. Si $L > 0$, se tiene que $\int_a^\infty f(x)dx$ y $\int_a^\infty g(x)dx$ son del mismo tipo, es decir ambos convergen o divergen.
Si $L > 0$, decimos que las funciones f y g son equivalentes.
2. Para el caso $L = 0$:
 - $\int_a^\infty g(x)dx$ converge $\Rightarrow \int_a^\infty f(x)dx$ converge.
 - $\int_a^\infty f(x)dx$ diverge $\Rightarrow \int_a^\infty g(x)dx$ diverge.
3. Para el caso $L = \infty$:
 - $\int_a^\infty g(x)dx$ diverge $\Rightarrow \int_a^\infty f(x)dx$ diverge.
 - $\int_a^\infty f(x)dx$ converge $\Rightarrow \int_a^\infty g(x)dx$ converge.

Definición 4.1.3

Sea $f(x)$ definida en $[a, \infty)$ una función integrable en $[a, b]$ para $b \geq a$. Decimos que $\int_a^\infty f(x)dx$ es absolutamente convergente si $\int_a^\infty |f(x)|dx$ converge.

Teorema 4.1.4

Sea $f(x)$ definida en $[a, \infty)$ una función integrable en $[a, b]$ para $b \geq a$ tal que $\int_a^\infty f(x)dx$ es absolutamente convergente. Entonces $\int_a^\infty f(x)dx$ converge.

Definición 4.1.4

Sea $f(x)$ definida en $[a, \infty)$ una función integrable en $[a, b]$ para $b \geq a$, diremos que $\int_a^\infty f(x)dx$ es condicionalmente convergente si $\int_a^\infty f(x)dx$ converge pero $\int_a^\infty |f(x)|dx$ diverge.

Teorema 4.1.5 Criterio serie-integral.

Sea $f(x)$ definido en $[a, \infty)$ una función positiva, decreciente e integrable en $[a, b]$ para $b \geq a$. Sea n_0 el primer entero no negativo mayor o igual que a . Para cada $n \geq n_0$, sean

$$s_n = \sum_{k=n_0}^n f(k) \text{ y } t_n = \int_{n_0}^n f(x)dx$$

Entonces, ambas sucesiones son del mismo tipo.

4.2. Integrales impropias de 2^{da} especie

Definición 4.2.1

Sea $f(x)$ una función definida en $[t, b]$ para $a < t < b$, pero no esta definida en $[a, b]$ (o definida en $(a, b]$), entonces $\int_a^b f(x)dx$ no esta definida.

Puede pasar que $\int_t^b f(x)dx$ este definida y existe $\lim_{t \rightarrow a^+} \int_t^b f(x)dx$, entonces decimos que su valor es

$$\int_{a^+}^b f(x)dx = \lim_{t \rightarrow a^+} \int_t^b f(x)dx$$

De misma manera, puede pasar que $f(x)$ es continua en el intervalo $[a, t]$ para $a < t < b$ y existe $\lim_{t \rightarrow b^-} \int_a^t f(x)dx$, entonces

$$\int_a^{b^-} f(x)dx = \lim_{t \rightarrow b^-} \int_a^t f(x)dx$$

Ejemplo 4.2.1

Veamos nuevamente la función $\frac{1}{x^p}$ con $p \in \mathbb{R}$, veamos para cuales valores de p , la integral impropia $\int_0^1 \frac{1}{x^p} dx$ converge.

$$\int_0^1 \frac{1}{x^p} dx = \lim_{t \rightarrow 0} \int_t^1 \frac{1}{x^p} dx = \begin{cases} [\log(t)]_t^1 & \text{Si } p = 1 \\ \left[\frac{x^{1-p}}{1-p} \right]_t^1 & \text{Si } p \neq 1 \end{cases} = \begin{cases} -\log(t) & \text{Si } p = 1 \\ \frac{1-t^{1-p}}{1-p} & \text{Si } p \neq 1 \end{cases} = \begin{cases} \infty & \text{Si } p = 1 \\ \frac{1}{1-p} & \text{Si } 0 < p < 1 \\ \infty & \text{Si } p > 1 \end{cases}$$

Por lo tanto, $\int_0^1 \frac{1}{x^p} dx$ converge si $p < 1$, y diverge si $p \geq 1$.

Corolario 4.2.1

Sea $f(x)$ una función definida en el intervalo (a, b) , e integrable en $[c, d]$ para $a < c \leq d < b$. Si $\int_{a^+}^{b^-} f(x)dx$ converge, entonces

$$\int_{a^+}^{b^-} f(x)dx = \int_{a^+}^d f(x)dx + \int_d^{b^-} f(x)dx$$

para $\forall d \in (a, b)$.

Corolario 4.2.2 Álgebra de integrales impropias de segunda especie

Sean $\int_{a^+}^b f(x)dx$ y $\int_{a^+}^b g(x)dx$ dos integrales impropias convergentes y $\lambda \in \mathbb{R}$. Entonces:

1. La integral $\int_{a^+}^b f(x) + g(x) dx$ converge y ademas

$$\int_{a^+}^b f(x) + g(x) dx = \int_{a^+}^b f(x)dx + \int_{a^+}^b g(x)dx$$

2. La integral $\int_{a^+}^b \lambda f(x)dx$ converge y ademas

$$\int_{a^+}^b \lambda f(x)dx = \lambda \int_{a^+}^b f(x)dx$$

Teorema 4.2.1

Sea $f(x)$ definida en $(a, b]$ una función no negativa e integrable en $[c, b]$, para $c \in (a, b]$. Consideremos la función $F(c) = \int_c^b f(x)dx$. Entonces cumple:

1. La función F en $(a, b]$ es monótona decreciente.
2. $\int_{a^+}^b f(x)dx$ converge si y solo si F esta acotada superiormente.

Teorema 4.2.2 Criterio de comparación

Sean f, g definidas en $(a, b]$ funciones que cumplen:

- $0 \leq f(x) \leq g(x) \forall x \in (a, b]$
- f y g son integrables en $[c, b]$ para $c \in (a, b]$.

Entonces cumplen:

1. Si $\int_{a^+}^b g(x)dx$ converge, entonces $\int_{a^+}^b f(x)dx$ converge.
2. Si $\int_{a^+}^b f(x)dx$ diverge, entonces $\int_{a^+}^b g(x)dx$ diverge.

Teorema 4.2.3 Criterio de equivalentes

Sean f, g funciones definidas en $(a, b]$ que cumplen:

- $f(x) \geq 0$ y $g(x) > 0 \forall x \in (a, b]$.
- f y g son integrables en $[c, b] \forall c \in (a, b]$.

Consideremos el limite

$$\lim_{x \rightarrow a^+} \frac{f(x)}{g(x)} = L$$

Entonces se cumple lo siguiente:

1. Si $L > 0$ se tiene que $\int_{a^+}^b f(x)dx$ y $\int_{a^+}^b g(x)dx$ son de la misma clase.
2. Si $L = 0$
 - $\int_{a^+}^b g(x)dx$ converge $\Rightarrow \int_{a^+}^b f(x)dx$ converge.
 - $\int_{a^+}^b f(x)dx$ diverge $\Rightarrow \int_{a^+}^b g(x)dx$ diverge.
3. Si $L = \infty$
 - $\int_{a^+}^b g(x)dx$ diverge $\Rightarrow \int_{a^+}^b f(x)dx$ diverge.
 - $\int_{a^+}^b f(x)dx$ converge $\Rightarrow \int_{a^+}^b g(x)dx$ converge.

4.3. Integrales mixtas

Cuando en una integral aparece mas de un punto problemático, debemos partir la integral en una suma de integrales que contengan solamente uno de esos puntos, y decimos que la integral original es convergente si y solo si cada uno de los sumandos lo es.

De esta forma por ejemplo si f es continua, la integral impropia $\int_{-\infty}^{+\infty} f(x)dx$ debemos escribirla como suma de $\int_{-\infty}^a f(x)dx$ y $\int_a^{+\infty} f(x)dx$, y debemos clasificar estas dos integrales. Es fácil ver que el resultado no depende de a .

Definición 4.3.1

Sea $f(x)$ definida en (a, ∞) una función integrable en todo subintervalo $[b, c] \subseteq (a, \infty)$.

A la expresión $\int_{a+}^{\infty} f(x)dx$ se le conoce como integral impropia mixta.

Capítulo 5

Topología y Sucesiones en \mathbb{R}^n

5.1. Topología

Definición 5.1.1: Norma

Una norma en \mathbb{R}^n es una función $|| \cdot || : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ que cumple:

- $||x|| \geq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$
- $||x|| = 0 \Leftrightarrow x = \vec{0}$
- $||\lambda x|| = |\lambda| ||x|| \quad \forall x \in \mathbb{R}^n \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$
- $||x + y|| \leq ||x|| + ||y|| \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$

Definición 5.1.2

Una distancia en \mathbb{R}^n es una función $d : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ tal que:

- $d(x, y) \geq 0 \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$
- $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$
- $d(x, y) = d(y, x) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$
- $d(x, y) \leq d(x, z) + d(z, y) \quad \forall x, y, z \in \mathbb{R}^n$

Definición 5.1.3

Sea $|| \cdot ||$ una norma en \mathbb{R}^n . La distancia inducida por $|| \cdot ||$ se define como:

$$d(x, y) = ||x - y||$$

Ejemplo 5.1.1

Normas en \mathbb{R}^2

- $||x||_2 = ||(x, y)||_2 = \sqrt{x^2 + y^2}$ (norma euclidiana)
- $||x||_1 = ||(x, y)||_1 = |x| + |y|$ (norma 1 o del taxista)
- $||x||_\infty = ||(x, y)||_\infty = \max\{|x|, |y|\}$ (norma infinito)

Definición 5.1.4

Sea d una distancia en \mathbb{R}^n . Sea $a \in \mathbb{R}^n$ y $\delta > 0$.

La bola abierta de centro a y radio δ es el conjunto

$$B(a, \delta) = \{x \in \mathbb{R}^n : d(a, x) < \delta\}$$

La bola cerrada de centro a y radio δ es el conjunto

$$B[a, \delta] = \{x \in \mathbb{R}^n : d(a, x) \leq \delta\}$$

La esfera de centro a y radio δ es el conjunto

$$E[a, \delta] = \{x \in \mathbb{R}^n : d(a, x) = \delta\}$$

Corolario 5.1.1

$$B(a, \delta) \cup E[a, \delta] = B[a, \delta].$$

Definición 5.1.5

Llamamos bola reducida de centro a y radio δ al conjunto $B^*(a, \delta) = B(a, \delta) - \{a\}$, es decir, la bola sin el centro.

Definición 5.1.6

Sea $A \subset \mathbb{R}^n$. Definimos al complemento de A como A^c a el conjunto que contiene todos los elementos que no están en A .

Definición 5.1.7

Sea $A \subset \mathbb{R}^n$ un conjunto, A^c su complemento, entonces:

1. Decimos que $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es un punto interior del conjunto A , si existe una bola de centro x_0 y radio $r > 0$ tal que $B(x_0, r) \subset A$.
Llamamos $\overset{\circ}{A}$ al conjunto de puntos interiores de A .
2. Decimos que $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es un punto exterior del conjunto A si existe una bola de centro x_0 y radio $r > 0$ tal que $B(x_0, r) \subset A^c$.
Llamamos $Ext(A)$ al conjunto de puntos exteriores de A .
3. Decimos que $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es un punto frontera de A si para todo $r > 0$, $B(x_0, r) \cap A \neq \emptyset$ y $B(x_0, r) \cap A^c \neq \emptyset$.
Llamamos ∂A al conjunto de puntos frontera de A .

Corolario 5.1.2

La bola abierta $B(a, \delta)$ es un conjunto abierto.

Corolario 5.1.3

Si A y B son dos conjuntos abiertos, entonces $A \cap B$ es abierto.

Teorema 5.1.1

Sea A un conjunto abierto, entonces su unión con cualquier otro conjunto es un conjunto abierto.

Corolario 5.1.4

Si A es un conjunto de \mathbb{R}^n , entonces:
 $\text{int}(A) \cap \text{Ext}(A) \cup \text{Fr}(A) = \mathbb{R}^n$

$$\begin{cases} \text{int}(A) \cap \text{Ext}(A) = \emptyset \\ \text{int}(A) \cap \text{Fr}(A) = \emptyset \\ \text{Ext}(A) \cap \text{Fr}(A) = \emptyset \end{cases}$$

Definición 5.1.8

Sea $A \subset \mathbb{R}^n$ un conjunto:

1. Decimos que A es un conjunto abierto si todos sus puntos son interiores, es decir $A = \overset{\circ}{A}$.
2. Decimos que A es un conjunto cerrado si A^c es un conjunto abierto.
3. La clausura de A es el conjunto
$$\overline{A} = A \cup \partial(A)$$
4. A es un conjunto acotado si existe un $K > 0$ tal que $A \subset B(\vec{0}, K)$, es decir, si podemos incluir al conjunto en una bola.
5. A es un conjunto compacto si A es cerrado y acotado.
6. $x_0 \in \mathbb{R}^n$ es un punto de acumulación de A si para todo $r > 0$, $B^*(x_0, r) \cap A \neq \emptyset$.
Al conjunto de los puntos de acumulación lo llamamos derivado de A , y se nota A' .
7. Un conjunto A es cerrado si y solo si A contiene todos sus puntos de acumulación.

5.2. Sucesiones en \mathbb{R}^n

Definición 5.2.1

Una sucesión es una función $a : \mathbb{N} \rightarrow \mathbb{R}^n$

Definición 5.2.2: Límite

Decimos que la sucesión a_n tiene límite $L \in \mathbb{R}^n$, y lo denotamos $\lim_{n \rightarrow \infty} a_n = L \Leftrightarrow \forall \epsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N}$ tal que $\forall n \geq 0$ se tiene que $a_n \in B(L, \epsilon)$.

Definición 5.2.3

Sea a_k una sucesión en \mathbb{R}^n y $L = (L_1, L_2, \dots, L_n)$. Entonces:

$$\lim_{k \rightarrow \infty} a_k = L \Leftrightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} a_{k_i} = L_i \quad \forall i = 1, 2, \dots, n$$

Es decir, una sucesión en \mathbb{R}^n converge a L si y sólo si cada una de sus coordenadas converge a la coordenada correspondiente de L

Proposición 5.2.1

Si $x_n \rightarrow p_1$ e $y_n \rightarrow p_2$ entonces

1. $x_n + y_n \rightarrow p_1 + p_2$
2. $\lambda x_n \rightarrow \lambda p_1 \quad \forall \lambda \in \mathbb{R}$
3. $\|x_n\| \rightarrow \|p_1\|$

No tiene sentido decir $x_n \times y_n \rightarrow p_1 \times p_2$.

Definición 5.2.4

Sea $A \subset \mathbb{R}^m$ un conjunto. Decimos que A es cerrado por sucesiones $\Leftrightarrow \forall \{x_n\} \subset A$ sucesión tal que $x_n \rightarrow p$ se tiene que $p \in A$.

Corolario 5.2.1

A es cerrado $\Leftrightarrow A$ es cerrado por sucesiones.

Corolario 5.2.2

Toda sucesión acotada en \mathbb{R}^m tiene al menos una sub-sucesión convergente.

Teorema 5.2.1

Sea $A \subset \mathbb{R}^m$ un conjunto compacto (cerrado + acotado) y sea $\{x_n\}$ una sucesión en A . Entonces $\{x_n\}$ tiene una sub-sucesión convergente a $p \in A$.

Definición 5.2.5

Sea a_k una sucesión en \mathbb{R}^n , y k_j una sucesión estrictamente creciente de números naturales. Entonces la sucesión a_{k_j} es una sub-sucesión de a_k .

Teorema 5.2.2

Toda sucesión acotada de \mathbb{R}^n tiene una sub-sucesión convergente.

Corolario 5.2.3

Si $K \subset \mathbb{R}^n$ es un conjunto compacto, y a_k es una sucesión de elementos de K , entonces a_k posee una sub-sucesión convergente, y además su límite es un elemento de K .

Capítulo 6

Continuidad

6.1. Funciones en \mathbb{R}^n

Definición 6.1.1: Función escalar

Una función escalar es una función cuyo dominio esta incluido en \mathbb{R}^n y codominio \mathbb{R} .

Ejemplo 6.1.1

- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} / f(x, y) = xy$
- $T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} / T(x_1, x_2, \dots, x_n) = x_1 + x_2 + \dots + x_n$
- $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} / f(x, y) = x^2 + xy$

Definición 6.1.2: Función vectorial

Una función vectorial es una función con dominio en \mathbb{R}^n y codominio en \mathbb{R}^m .

Para $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m / f(x_1, x_2, \dots, x_n) = (f_1(x_1, x_2, \dots, x_n), \dots, f_m(x_1, \dots, x_n))$ y se nota:

$$f = (f_1, f_2, \dots, f_m)$$

Cada $f_i : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ es una función escalar $\forall i = 1, \dots, m$ y se llama en este contexto función coordenada. Sea $f : A \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, el grafico de f es el conjunto

$$G(f) = \{(x_1, x_2, \dots, x_n, x_{n+1}) \in \mathbb{R}^n : (x_1, x_2, \dots, x_n) \in A, x_{n+1} = f(x_1, x_2, \dots, x_n)\}$$

Definición 6.1.3: Conjuntos de nivel

Los conjuntos de nivel son subconjuntos del dominio, cuyos puntos tienen la misma imagen por función. Dado un $k \in \mathbb{R}$, el conjunto de nivel k es $C_k = \{x \in \mathbb{R}^n : f(x) = k\}$.

6.2. Límites y continuidad

Definición 6.2.1

Dado un conjunto $D \subset \mathbb{R}^n$, una función $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, y $a \in \mathbb{R}^n$ un punto de acumulación de D , decimos que

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L \Leftrightarrow \forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tal que } \forall x \in B^*(a, \delta) \cap D \text{ se cumple } f(x) \in B(L, \epsilon)$$

Definición 6.2.2

Dado un conjunto $D \subset \mathbb{R}^n$, una función $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, y $a \in \mathbb{R}^n$, y un punto de D , decimos que f es continua en a si y solo si:

$$\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tal que } \forall x \in B(a, \delta) \cap D \text{ se cumple } f(x) \in B(f(a), \epsilon)$$

Corolario 6.2.1

El punto a debe estar en el dominio (en particular calculamos $f(a)$), pero no necesariamente debe ser un punto de acumulación, de esta forma podemos distinguir dos casos:

1. Si a es un punto de acumulación de D , entonces la definición de continuidad coincide con la de límite, con $L = f(a)$. Es decir

$$f \text{ es continua en } a \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$$

2. Si a no es un punto de acumulación de D , entonces es un punto aislado. Es decir, existe un radio $\delta > 0$ tal que no hay puntos de D en $B(a, \delta)$. Entonces, una función f es siempre será continua en los puntos aislados del dominio.

Teorema 6.2.1

Sea un conjunto $D \subset \mathbb{R}^n$, una función $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, y $a \in \mathbb{R}^n$ un punto de acumulación de D , entonces:

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L \Leftrightarrow \text{para toda sucesión } x_k \text{ de elementos de } D \setminus \{a\} \text{ tal que } \lim_{k \rightarrow \infty} x_k = a \text{ tenemos que } \lim_{k \rightarrow \infty} f(x_k) = L$$

Teorema 6.2.2

Sea un conjunto de $D \subset \mathbb{R}^n$, una función $f : D \rightarrow \mathbb{R}$, y $a \in \mathbb{R}^n$ un punto de D , entonces

$$f \text{ es continua en } a \Leftrightarrow \text{para toda sucesión } x_k \text{ de elementos de } D \text{ tal que } \lim_{k \rightarrow \infty} x_k = a \text{ tenemos que } \lim_{k \rightarrow \infty} f(x_k) = f(a)$$

Definición 6.2.3: Límites reiterados

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, dado un punto $(a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$, decimos que los límites reiterados de f como:

$$\lim_{x_1 \rightarrow a_1} \left(\lim_{x_2 \rightarrow a_2} \left(\dots \left(\lim_{x_n \rightarrow a_n} f(x_1, x_2, \dots, x_n) \right) \dots \right) \right)$$

Corolario 6.2.2

Si $\lim_{(x_1, \dots, x_n) \rightarrow (a_1, \dots, a_n)} f(x_1, \dots, x_n) = L$ entonces todos los límites reiterados de la función f en el punto (a_1, a_2, \dots, a_n) existen y valen L .

Definición 6.2.4: Límites direccionales

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ y sea $g : \mathbb{R}^{n-1} \rightarrow \mathbb{R}$, definimos el límite direccional de f en la dirección de g en el punto $(a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$ como:

$$\lim_{\substack{(x_1, x_2, \dots, x_n) \rightarrow (a_1, a_2, \dots, a_n) \\ x_j = g(x_1, x_2, \dots, x_n) \\ \text{No aparece } x_j}} f(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

Ejemplo 6.2.1

Una generalización en \mathbb{R}^2 sería:

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0, y_0)} f(x, y) = \lim_{x \rightarrow x_0} f(x, g(x)) \\ g(x) = y$$

Corolario 6.2.3

Si existe el límite de f en (a_1, \dots, a_n) y vale L , entonces existe el límite direccional a través de cualquier dirección g y también vale L .

Corolario 6.2.4

Es importante saber que los límites direccionales no permiten garantizar la existencia del límite. Son útiles para hallar un candidato a límite, o para demostrar que el límite no existe.

Definición 6.2.5: Límites por coordenadas polares

El cálculo de límites con coordenadas polares consiste en aplicar a las variables x e y las ecuaciones de equivalencia entre la representación mediante coordenadas cartesianas y polares, según la gráfica, con $x = r \cos(\theta)$ e $y = r \sin(\theta)$, y definimos el acercamiento al punto $(0, 0)$ mediante la resolución del límite en la variable r :

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} f(x, y) = \lim_{r \rightarrow 0} f(r, \theta)$$

Al dejar la variable angular θ sin tratamiento en el cálculo, se contemplan todas las trayectorias posibles de acercamiento.

Corolario 6.2.5

Si el límite en coordenadas polares queda dependiendo de θ , es decir de la dirección, podemos concluir que no existe el límite, y en caso que θ no quede acotada, no podemos concluir nada.

Ejemplo 6.2.2

Sea $f(x, y) = \frac{x^2 y}{x^2 + y^2}$ calcular su límite en $(0, 0)$.

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2 y}{x^2 + y^2} = \lim_{r \rightarrow 0} \frac{(r \cos(\theta))^2 r \sin(\theta)}{r^2 \cos^2(\theta) + r^2 \sin^2(\theta)} = \lim_{r \rightarrow 0} r \cos^2(\theta) \sin(\theta) = 0$$

Pues $G(\theta) = \cos^2(\theta) \sin(\theta)$ está acotado.

Corolario 6.2.6

Sean f y g dos funciones continuas en a , entonces:

- $f + g$ es continua en a .
- fg es continua en a .
- Si $g(a) \neq 0$ entonces $\frac{f}{g}$ es continua en a .

Corolario 6.2.7

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ una función continua en $a \in \mathbb{R}^n$, y $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ una función continua en $f(a) \in \mathbb{R}$, entonces la composición $g \circ f$ es continua en a .

Teorema 6.2.3 Weierstrass

Sea $f : C \rightarrow \mathbb{R}$, $C \subset \mathbb{R}^n$ compacto, y f continua, entonces f alcanza mínimo y máximo en C . Es decir, $\exists x_m, x_n \in C$ tal que $f(x_m) \leq f(x)$ y $f(x_n) \geq f(x) \forall x \in C$.

Capítulo 7

Diferenciabilidad en varias variables

7.1. Derivadas parciales y direccionales

Definición 7.1.1

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ y (x_0, y_0) un punto de \mathbb{R}^2 , definimos la derivada parcial de f respecto a la variable x en el punto (x_0, y_0) como el siguiente límite (si existe):

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h}$$

De manera análoga se define para la variable y .

Corolario 7.1.1

Esta definición, nos permite derivar como en una función de una variable, tomando la otra como una variable, es decir, si queremos derivar una función respecto x , solo tenemos que derivar normalmente tomando y como una constante.

Ejemplo 7.1.1

Si queremos hallar $\frac{\partial f}{\partial x}(1, 1)$ para la función $f(x, y) = x^2y + 5y$, primero derivamos respecto a x , donde nos queda la función $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2x$, por lo que $\frac{\partial f}{\partial x}(1, 1) = 2 \times 1 = 2$.

Definición 7.1.2

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ una función, (x_0, y_0) un punto en \mathbb{R}^2 , y un vector dirección $v = (v_1, v_2)$. Entonces definimos la derivada direccional de f respecto a la dirección de v en el punto (x_0, y_0) como el siguiente límite, si existe:

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + hv_1, y_0 + hv_2) - f(x_0, y_0)}{h}$$

Corolario 7.1.2

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) &= \frac{\partial f}{\partial(1, 0)}(x_0, y_0) \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) &= \frac{\partial f}{\partial(0, 1)}(x_0, y_0)\end{aligned}$$

Ejemplo 7.1.2

Calculemos la derivada direccional respecto a la dirección $v = (1, 1)$ de la función $f(x, y) = x^2 + y^2$, entonces:

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + hv_1, y_0 + hv_2) - f(x_0, y_0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{(x_0 + h)^2 + (y_0 + h)^2 - x_0^2 - y_0^2}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{x_0^2 + 2x_0h + h^2 + y_0^2 + 2y_0h + h^2 - x_0^2 - y_0^2}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{2x_0h + h^2 + 2y_0h + h^2}{h} = 2x_0 + 2y_0\end{aligned}$$

7.2. Diferenciabilidad

Definición 7.2.1

Sea $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, y $a \in \mathbb{R}^n$, decimos que la función f es diferenciable en a si y solo si existe una transformación lineal $df_a : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ tal que

$$f(a + h) = f(a) + df_a(h) + r(h)$$

Con $r : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ una función que cumple $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{\|h\|} = 0$.

Definición 7.2.2

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ y $a = (x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$, decimos que la función f es diferenciable en (x_0, y_0) si y solo si existen dos reales A y B tal que

$$f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) = f(x_0, y_0) + A\Delta x + B\Delta y + r(\Delta x, \Delta y)$$

Con $r : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ una función que cumple $\lim_{(\Delta x, \Delta y) \rightarrow (0,0)} \frac{r(\Delta x, \Delta y)}{\|(\Delta x, \Delta y)\|} = 0$.

Teorema 7.2.1

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ una función diferenciable en un punto (x_0, y_0) , entonces:

- f es continua en (x_0, y_0) .
- Existen todas las derivadas parciales en (x_0, y_0) y valen $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = A$ y $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = B$.
- Existen todas las derivadas direccionales de f en (x_0, y_0) y si $v = (v_1, v_2) \in \mathbb{R}^2$ entonces se cumple:

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)v_1 + \frac{\partial f}{\partial y_0}v_2$$

Definición 7.2.3

Dada $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ diferenciable en (x_0, y_0) , definimos el vector gradiente de f en (x_0, y_0) como $\nabla f(x_0, y_0) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) \quad \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) \right)$

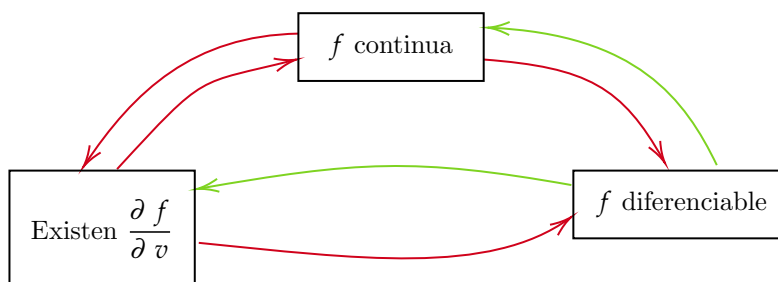
Corolario 7.2.1

Con esta notación, podemos expresar la derivada direccional como el producto interno del gradiente con la dirección:

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \langle \nabla f(x_0, y_0), v \rangle$$

Corolario 7.2.2

Consideremos un vector v de norma uno, y las derivadas direccionales de f respecto a v . Como tenemos que $\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \langle \nabla f(x_0, y_0), v \rangle$, entonces la derivada direccional se maximiza cuando los vectores v y $\nabla f(x_0, y_0)$ son colineales, es decir, la dirección del gradiente es la dirección de máximo crecimiento de f . Además, el gradiente es siempre perpendicular a las curvas de nivel.



Definición 7.2.4: Plano tangente

Sea entonces una función f diferenciable en el punto (x_0, y_0) , entonces la ecuación del plano tangente por (x_0, y_0) es

$$z = f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0)(x - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)(y - y_0)$$

Teorema 7.2.2 Condición suficiente de diferenciabilidad

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ y $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$, existen las derivadas parciales en una bola de centro (x_0, y_0) , y son continuas en (x_0, y_0) . Entonces f es diferenciable en (x_0, y_0) .

Nota:-

Notare como $f_x = \frac{\partial f}{\partial x}$ e $f_y = \frac{\partial f}{\partial y}$.

Regla de la cadena I Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ una función diferenciable en (x_0, y_0) , $I \subset \mathbb{R}$ y $\alpha : I \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\alpha = (x(t), y(t))$, tal que $\alpha(t_0) = (x_0, y_0)$ y las dos funciones coordenadas $x(t)$ e $y(t)$ son derivables en t_0 . Entonces la composición $g(t) = (f \circ \alpha)(t) = f(\alpha(t))$ es derivable en t_0 , y su derivada vale

$$g'(t_0) = f_x(x_0, y_0)x'(t_0) + f_y(x_0, y_0)y'(t_0) = \langle \nabla f(x_0, y_0), \alpha'(t_0) \rangle$$

Teorema 7.2.3 Regla de la cadena II

Sea $g : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, de forma $g(x, y) = (g_1(x, y), g_2(x, y))$, y $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, que escribiremos como $f(u, v)$. Supongamos que $g(x_0, y_0) = (u_0, v_0)$, que f es diferenciable en (u_0, v_0) , y que tanto g_1 como g_2 son diferenciable en (x_0, y_0) , entonces la función $h = (f \circ g)$ tiene derivadas parciales que verifican:

$$\frac{\partial h}{\partial x}(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial u}(u_0, v_0) \frac{\partial g_1}{\partial x}(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial v}(u_0, v_0) \frac{\partial g_2}{\partial x}(x_0, y_0)$$

$$\frac{\partial h}{\partial y}(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial u}(u_0, v_0) \frac{\partial g_1}{\partial y}(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial v}(u_0, v_0) \frac{\partial g_2}{\partial y}(x_0, y_0)$$

7.3. Derivadas de orden superior

Definición 7.3.1: Derivadas de segundo orden

- $\frac{\partial}{\partial x}(\frac{\partial f}{\partial x}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = f_{xx}$
- $\frac{\partial}{\partial y}(\frac{\partial f}{\partial x}) = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = f_{yx}$
- $\frac{\partial}{\partial x}(\frac{\partial f}{\partial y}) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = f_{xy}$
- $\frac{\partial}{\partial y}(\frac{\partial f}{\partial y}) = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = f_{yy}$

Definición 7.3.2

Sea f una función con derivadas parciales de segundo orden en (x_0, y_0) .
La matriz Hessiana de f en (x_0, y_0) es

Teorema 7.3.1 Teorema de Schwarz

Si f_{xy} y f_{yx} existen en una bola $B((x_0, y_0), \delta)$ y son continuas en (x_0, y_0) entonces $f_{xy}(x_0, y_0) = f_{yx}(x_0, y_0)$.

Definición 7.3.3

Decimos que $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ es de clase C^k si existen y son continuas sus derivadas de orden k .

Corolario 7.3.1

Si $f \in C^1 \Rightarrow f$ es diferenciable.

Si $f \in C^2 \Rightarrow f_{xy} = f_{yx}$.

7.4. Funciones de \mathbb{R}^n a \mathbb{R}^m

Definición 7.4.1

Una función $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ es de la forma

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = (f_1(x_1, x_2, \dots, x_n), f_2(x_1, x_2, \dots, x_n), \dots, f_m(x_1, x_2, \dots, x_n))$$

Definición 7.4.2

Decimos que $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ es diferenciable en $a = (a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^n$ si y solo si existe una transformación lineal $df_a : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ tal que $f(a + h) = f(a) + df_a(h) + r(h)$ con $\lim_{h \rightarrow 0} \frac{r(h)}{\|h\|} = 0$.

Corolario 7.4.1

La matriz asociada de df_a tiene como entradas las derivadas parciales (matriz Jacobiana).

Definición 7.4.3

Definimos la matriz Jacobiana como

$$J_f(a) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_1}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(a) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_2}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n}(a) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1}(a) & \frac{\partial f_m}{\partial x_2}(a) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n}(a) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \nabla f_1(a) \\ \nabla f_2(a) \\ \vdots \\ \nabla f_m(a) \end{pmatrix}$$

Teorema 7.4.1 Regla de la cadena III

Sea $g : \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^n$, diferenciable en $a \in \mathbb{R}^k$, y $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$, diferenciable en $g(a)$. Entonces $f \circ g : \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^m$ es diferenciable en a y además su diferencial es $d(f \circ g)_a = df_{g(a)} \circ dg_a$.

Corolario 7.4.2

Observar que la diferencial de la composición es la composición de los diferenciales, por lo tanto, la matriz jacobiana de $f \circ g$ es el producto de las matrices Jacobianas de f y g : $J_{f \circ g}(a) = J_f(g(a)) \cdot J_g(a)$.

7.5. Desarrollo de Taylor

Recordemos que si f es diferenciable en a , el diferencial de la transformación lineal que mejor aproxima localmente: $df_a(\Delta x, \Delta y) = f_x(a)\Delta x + f_y(a)\Delta y$.

Consideremos una función $f \in C^2$, definimos el diferencial segundo en a como la función $d^2f_a : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ definida por:

$$d^2f_a(\Delta x, \Delta y) = f_{xx}(a)\Delta x^2 + 2f_{xy}(a)\Delta x\Delta y + f_{yy}(a)\Delta y^2$$

De manera similar se definen los diferenciales de orden superior, por ejemplo si todas las derivadas conmutan tenemos:

$$d^3f_a(\Delta x, \Delta y) = f_{xxx}(a)\Delta x^3 + 3f_{xxy}(a)\Delta x^2\Delta y + 3f_{xyy}(a)\Delta x\Delta y^2 + f_{yyy}(a)\Delta y^3$$

Definición 7.5.1

Definimos la matriz Hessiana como $H = \begin{pmatrix} f_{xx}(a) & f_{xy}(a) \\ f_{yx}(a) & f_{yy}(a) \end{pmatrix}$

Corolario 7.5.1

Si notamos al vector de incrementos $v = (\Delta x, \Delta y)$, resulta $d^2f_a(v) = vHv^T$.

Teorema 7.5.1 Teorema de Taylor

Sea $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ una función de clase C^{k+1} (derivadas parciales de orden $k+1$ continuas) y $a \in \mathbb{R}^2$. Entonces:

$$f(a+h) = f(a) + df_a(h) + \frac{d^2f_a}{2}(h) + \dots + \frac{d^k f_a}{k!}(h) + r(h)$$

donde el resto r_k es una función que cumple $\lim_{(h) \rightarrow (0, \dots, 0)} \frac{r_k(h)}{\|h\|^k} = 0$

Por ejemplo, en el caso de una función de dos variables, el desarrollo de Taylor de orden 2 resulta:

$$f(x_0 + \Delta x, y_0 + \Delta y) = f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)\Delta x + f_y(x_0, y_0)\Delta y + \frac{1}{2}[f_{xx}(x_0, y_0)\Delta x^2 + 2f_{xy}(x_0, y_0)\Delta x\Delta y + f_{yy}(x_0, y_0)\Delta y^2] + r(\Delta x, \Delta y)$$

Capítulo 8

Integrales múltiples

Proposición 8.0.1

Sea D compacto en \mathbb{R}^2 :

1. $\int \int_D \alpha f(x, y) + \beta g(x, y) dx dy = \alpha \int \int_D f(x, y) dx dy + \beta \int \int_D g(x, y) dx dy.$
2. $\int \int_{D_1 \cup D_2} f(x, y) dx dy = \int \int_{D_1} f(x, y) dx dy + \int \int_{D_2} f(x, y) dx dy$
Siendo D_1 y D_2 disjuntos, es decir $D_1 \cap D_2 = \emptyset$.
3. Si $f(x, y) \geq 0 \forall (x, y) \in D$ entonces $\int \int_D f(x, y) dx dy \geq 0.$
4. Si $f(x, y) \geq g(x, y) \forall (x, y) \in D$ entonces $\int \int_D f(x, y) dx dy \geq \int \int_D g(x, y) dx dy.$

Teorema 8.0.1 Teorema de Fubini 1

Sea $D = [a, b] \times [c, d]$ un rectángulo en \mathbb{R}^2 . Entonces:

$$\int \int_D f(x, y) dx dy = \int_c^d \left(\int_a^b f(x, y) dx \right) dy = \int_a^b \left(\int_c^d f(x, y) dy \right) dx$$

Teorema 8.0.2 Teorema de Fubini 2

Sea $D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : a \leq x \leq b, \alpha(x) \leq y \leq \beta(x)\}$. Entonces:

$$\int \int_D f(x, y) dx dy = \int_a^b \left(\int_{\alpha(x)}^{\beta(x)} f(x, y) dy \right) dx = \int_c^d \left(\int_{\gamma(y)}^{\delta(y)} f(x, y) dx \right) dy$$

8.1. Cambios de variable

Definición 8.1.1

Sean U y V dos abiertos de \mathbb{R}^2 , decimos que $g : U \rightarrow V$ es un cambio de variable si y solo si g es biyectiva, diferenciable, y $\det(J_g) \neq 0$ en todo el dominio U .

Teorema 8.1.1 Cambio de variable

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ continua, y $g : U \rightarrow V$ un cambio de variable, donde U y V son abiertos, y $D \subset V$, entonces:

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_{g^{-1}(D)} f(g(u, v)) |\det(J_g(u, v))| du dv$$

8.2. Coordenadas polares

Recordemos que podemos representar cada punto del plano mediante su distancia al origen p y el ángulo θ que forma con el eje horizontal, analíticamente tenemos $x = p \cos(\theta)$ e $y = p \sin(\theta)$

En términos de la notación que estamos usando cambio de variable, tenemos $g : [0, \infty) \times [0, 2\pi) \rightarrow \mathbb{R}^2$, con $g(p, \theta) = (p \cos(\theta), p \sin(\theta))$, entonces el determinante de la matriz Jacobiana:

$$J_g(p, \theta) = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -p \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & p \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

de donde tenemos $|\det(J_g(p, \theta))| = |p \cos^2(\theta) + p \sin^2(\theta)| = p$.