

NOMBRE:

FORMULARIO DE CÁLCULO VECTORIAL

DERIVADAS

$$1. \frac{d}{dx}(C) = 0; C = cte$$

$$2. \frac{d}{dx} \left(\frac{u}{v} \right) = \frac{v \frac{du}{dx} - u \frac{dv}{dx}}{v^2}$$

$$3. \frac{d}{dx}(e^u) = e^u \frac{du}{dx}$$

$$4. \frac{d}{dx}(\sin u) = \cos u \frac{du}{dx}$$

$$5. \frac{d}{dx}(\tan u) = \sec^2 u \frac{du}{dx}$$

$$6. \frac{d}{dx}(\sec u) = \sec u \tan u \frac{du}{dx}$$

$$7. \frac{d}{dx}(\arcsen u) = \frac{\frac{du}{dx}}{\sqrt{1-u^2}}$$

$$8. \frac{d}{dx}(\arctan u) = \frac{\frac{du}{dx}}{1+u^2}$$

$$9. \frac{d}{dx}(\operatorname{arcsec} u) = \frac{\frac{du}{dx}}{u\sqrt{u^2-1}}$$

$$4. \cos 2x = 2 \cos^2 x - 1$$

$$5. \sin^2 x = \frac{1}{2}(1 - \cos 2x)$$

$$6. \sin(A \pm B) = \sin A \cos B \pm \cos A \sin B$$

$$7. \cos(A \pm B) = \cos A \cos B \mp \sin A \sin B$$

$$8. \ln AB = \ln A + \ln B$$

$$9. \ln A^B = B \ln A$$

$$10. \frac{d}{dx}(uv) = v \frac{du}{dx} + u \frac{dv}{dx}$$

$$11. \frac{d}{dx}(u^n) = u^{n-1} \frac{du}{dx}$$

$$12. \frac{d}{dx}(a^u) = a^u \ln a \frac{du}{dx}$$

$$13. \frac{d}{dx}(\cos u) = -\sin u \frac{du}{dx}$$

$$14. \frac{d}{dx}(\cot u) = -\csc^2 u \frac{du}{dx}$$

$$15. \frac{d}{dx}(\csc u) = -\csc u \cot u \frac{du}{dx}$$

Principales identidades trigonométricas

$$1. \sin^2 x + \cos^2 x = 1$$

$$2. \cot^2 x + 1 = \csc^2 x$$

$$3. \cos(-\phi) = \cos(\phi)$$

$$16. \frac{d}{dx}(\arccos u) = \frac{-\frac{du}{dx}}{\sqrt{1-u^2}}$$

$$17. \frac{d}{dx}(\operatorname{arccot} u) = \frac{-\frac{du}{dx}}{1+u^2}$$

$$18. \frac{d}{dx}(\operatorname{arc} \csc u) = \frac{-\frac{du}{dx}}{u\sqrt{u^2-1}}$$

$$13. \cos 2x = 1 - 2\operatorname{sen}^2 x$$

$$14. \cos^2 x = \frac{1}{2}(1 + \cos 2x)$$

$$10. \tan^2 x + 1 = \sec^2 x$$

$$15. \operatorname{sen}^2 2x = \frac{1}{2}(1 - \cos 4x)$$

$$11. \operatorname{sen}(-\varphi) = -\operatorname{sen}(\varphi)$$

$$16. \ln \frac{A}{B} = \ln A - \ln B$$

$$12. \operatorname{sen} 2x = 2 \operatorname{sen} x \cos x$$

$$17. e^{\ln A} = A$$

	0	30	45	60	90
Sen(x)	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
Cos (x)	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
Tan (x)	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	No existe

INTEGRALES

$$1. \int dx = x + c$$

$$10. \int \frac{du}{a^2 + u^2} = \frac{1}{a} \arctan\left(\frac{u}{a}\right) + c$$

$$2. \int a^n du = \frac{a^u}{\ln a} + c$$

$$11. \int \frac{du}{a^2 - u^2} = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{a+u}{a-u} \right| + c$$

$$3. \int e^u du = e^u + c$$

$$12. \int \frac{du}{\sqrt{a^2 + u^2}} = \ln |u + \sqrt{a^2 + u^2}| + c$$

$$4. \int \cos u du = \operatorname{sen} u + c$$

$$u + \tan u$$

$$\sec \int$$

$$\int$$

$$5. \int \sec u du = \ln \int$$

$$13. \int \frac{du}{u\sqrt{u^2 - a^2}} = \frac{1}{a} \operatorname{arcsec}\left(\frac{u}{a}\right) + c$$

$$6. \int \sec^2 u du = \tan u + c$$

$$14. \int x^n = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c$$

$$7. \int \csc u \operatorname{ctg} u du = -\csc u + c$$

$$u - \operatorname{ctg} u$$

$$\csc \int$$

$$\int$$

$$8. \int \csc u du = \ln \int$$

$$15. \int cu du = c \int u du$$

$$16. \int \operatorname{sen} u du = -\cos u + c$$

$$u$$

$$\sec \int$$

$$\int$$

$$9. \int \frac{du}{\sqrt{a^2 - u^2}} = \operatorname{arcsen}\left(\frac{u}{a}\right) + c$$

$$17. \int \tan u du = \ln \int$$

$$18. \int \operatorname{ctg} u \, du = \ln (\operatorname{sen} u) + c$$

$$19. \int \sec u \tan u \, du = \sec u + c$$

$$20. \int \csc^2 u \, du = -\operatorname{ctg} u + c$$

$$21. \int \frac{du}{\sqrt{1-u^2}} = \operatorname{arcsen}(u) + c$$

$$22. \int \frac{du}{1+u^2} = \arctan(u) + c$$

$$23. \int \frac{du}{u^2-a^2} = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{u-a}{u+a} \right| + c$$

$$24. \int \frac{du}{\sqrt{u^2-a^2}} = \ln |u + \sqrt{u^2-a^2}| + c$$

$$25. \int \sqrt{u^2-a^2} \, du = \frac{u}{2} \sqrt{u^2-a^2} - \frac{a^2}{2} \ln |u + \sqrt{u^2-a^2}| + c$$

$$26. \int \sqrt{u^2+a^2} \, du = \frac{u}{2} \sqrt{u^2+a^2} + \frac{a^2}{2} \ln |u + \sqrt{u^2+a^2}| + c$$

$$27. \int \sqrt{a^2-u^2} \, du = \frac{u}{2} \sqrt{a^2-u^2} + \frac{a^2}{2} \operatorname{arcsen} \left(\frac{u}{a} \right) + c$$

$a^2 - u^2$	$u = a \operatorname{sen} \theta$	$a^2 \cos^2 \theta$
$a^2 + u^2$	$u = a \tan \theta$	$a^2 \sec^2 \theta$
$u^2 - a^2$	$u = a \sec \theta$	$a^2 \tan^2 \theta$

Áreas Planas: rectangulares $A = \int_a^b y_k dx = \int_a^b (y_f - y_o) dx$

Polares $A = \frac{1}{2} \int_{\varnothing}^{\beta} r^2 d\theta$ **Paramétricas** $A = \int_{\varnothing}^{\beta} y dx$

Volúmenes: Rectangulares y Paramétricas

En torno a x $V = \int_a^b \pi y_k^2 dx$ **En torno a y** $V = \int_c^d \pi x_k^2 dy$

Polares: $V = \frac{2\pi}{3} \int_{\alpha_1}^{\alpha_2} r^3 \operatorname{Sen}(\theta) d\theta$

Centroides: Rectangulares y Paramétricas

Variable Yk $(X; \frac{1}{2} Y)$ **oder** $(X; \frac{1}{2} (y_f + y_o))$; **Variable Xk** $(\frac{1}{2} X; Y)$

oder $(\frac{1}{2} (x_f + x_o); Y)$ $M_x = \text{Area} * y$; $M_y = \text{Area} * x$

Variable Xk $M_x = \int_a^b X_k * y dy$; $M_y = \int_a^b \frac{X_k * 1}{2} X dy$

Variable Yk $M_x = \int_a^b \frac{Y_k * 1}{2} Y dx$; $M_y = \int_a^b Y_k * X dx$

$$A = \int_a^b y_k dx = \int_a^b (y_f - y_o) dx$$

Polares:

Variable Yk $(X; \frac{1}{2}Y)$; Variable Xk $(\frac{1}{2}X; Y)$; $M_x = \text{Area} * y$; $M_y = \text{Area} *$

x

$$M_y = \frac{1}{3} \int_{\varnothing_1}^{\varnothing_2} r^3 \cos(\theta) d\theta \quad ; \quad M_x = \frac{1}{3} \int_{\varnothing_1}^{\varnothing_2} r^3 \text{Sen}(\theta) d\theta$$

$$A = \frac{1}{2} \int_{\varnothing}^{\beta} r^2 d\theta$$

Arandelas

$$V = \int_a^b \pi [f(x)^2 - g(x)^2] dx$$

Rectángulo Genérico paralelo al eje de rotación

$$\text{En torno a "y" } V = \int_{P_o}^{P_f} 2\pi (k \pm \text{Recta}) X * dx$$

$$\text{En torno a "x" } V = \int_{P_o}^{P_f} 2\pi (k \pm \text{Recta}) Y * dy$$

Primer Teorema de Pappus

Volumen generado por algo girando con respecto a la recta

$$V = \text{Área} * 2\pi * \text{Longitud}$$

Longitud a una recta

$$L = \frac{ax \pm by \pm c}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

Longitud de Arcos

$$s = \int_A^B \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx \quad ; \quad s = \int_A^B \sqrt{1 + \left(\frac{dx}{dy}\right)^2} dy \quad ; \quad s = \int_A^B \sqrt{dx^2 + dy^2} \quad ; \quad s =$$

$$\int_A^B \sqrt{\left(\frac{dx}{du}\right)^2 + \left(\frac{dy}{du}\right)^2}$$

$$s = \int_A^B \sqrt{\left(\frac{dx}{d\phi}\right)^2 + \left(\frac{dy}{d\phi}\right)^2} d\phi \quad ; \quad s = \int_A^B \sqrt{\rho^2 + \left(\frac{d\rho}{d\phi}\right)^2} d\phi$$

Area en torno a una superficie de revolución

$$\text{En torno al eje x} \quad S_x = \int_A^B y * ds = 2\pi \int_A^B y * \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx$$

$$\text{En torno al eje y} \quad S_y = \int_A^B x * ds = 2\pi \int_A^B x * \sqrt{1 + \left(\frac{dx}{dy}\right)^2} dy$$

Segundo Teorema de Pappus

Área generada por algo con respecto a la recta

$$A = S * 2\pi * \text{Longitud}$$

Centroides en superficie de revolución

En torno a x ($\bar{x}; 0$)

$$M_y = S_x * \bar{x}$$

$$M_y = \int_A^B x * y * ds = 2\pi \int_A^B x * y * \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx$$

$$S_x = \int_A^B y * ds = 2\pi \int_A^B y * \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx$$

Oder

$$M_y = S * \dot{x}$$

$$M_y = \int_A^B x * ds$$

En torno a y (0 ; \dot{y})

$$M_x = S_y * \dot{y}$$

$$M_x = \frac{\int_A^B x * y * ds}{2 \pi \int_A^B 1} = \frac{\int_A^B x * y * \sqrt{1 + \left(\frac{dx}{dy}\right)^2} dy}{2 \pi \int_A^B 1}$$

$$S_y = \frac{\int_A^B x * ds}{2 \pi \int_A^B 1} = \frac{\int_A^B x * \sqrt{1 + \left(\frac{dx}{dy}\right)^2} dy}{2 \pi \int_A^B 1}$$

Oder

$$M_x = S * \dot{y}$$

$$M_x = \int_A^B y * ds$$

Glosario

Parábola : $r = \frac{1}{1 - \cos(\phi)}$; $r = \frac{3}{1 + \cos(\phi)}$

Círculos : $r = 2a \sin(\phi)$; $r = 2a \cos(\phi)$; $r^2 = 4a^2 \cos(\phi)$; $r = 3a \cos(\phi)$;
 $r = a$

Cardioides : $r = a(1 + \cos(\phi))$; $r = a + \cos(\phi)$; $r = a(1 - \cos(\phi))$;
 $r = a(1 - \sin(\phi))$

Lemniscata: $r^2 = a^2 \cos(2\phi)$

Cardioide dos lados: $r = \frac{1}{2} + \cos(\phi)$

Cardioide tres lados: $r = a \cos^4\left(\frac{\theta}{4}\right)$

$$\text{Cisoide } r^2 = \frac{r^3}{2a - x}$$

$$\text{Rosa 4 petalos } r = a \sin 2\theta; r^2 = a^2 \sin 4\theta$$

$$\text{Recta } r = a \sec \theta$$

$$\frac{\text{Astroide}}{\text{hipocloide}} \quad x = a \sin^3 \theta; y = a \cos^3 \theta$$

$$\text{Rosa 3 petalos } \rho = a \cos 3\theta$$

$$\text{Espiral } \rho = e^{2\theta}$$

Vectores

$$\text{Distancia} = \sqrt{(A_1 - B_1)^2 + (A_2 - B_2)^2 + (A_3 - B_3)^2}$$

$$A \cdot B = A_1 \cdot B_1 + A_2 \cdot B_2 + A_3 \cdot B_3 \quad \text{si es 0 es perpendicular}$$

$$\begin{array}{ccccc} & i & j & k & \\ \text{AXB} & A_1 & A_2 & A_3 & \\ & B_1 & B_2 & B_3 & \end{array} \quad \text{Si es 0 es paralelo}$$

$$\text{Area del Paralelogramo} = \text{AXB} \quad ; \quad \text{Area del Triangulo} = \frac{\text{AXB}}{2}$$

$$Ax + By + Cz = D \quad ; \quad \text{Normal } \langle A, B, C \rangle$$

$$(x-A)^2 + (y-B)^2 + (z-C)^2 = r^2 \quad ; \quad r = \text{radio} \quad ; \quad \text{Centro } (A, B, C)$$

$$\text{Proyeccion B sobre A} = \frac{A \cdot B}{|A|} \quad ; \quad \cos \phi = \frac{A \cdot B}{|A||B|}$$

$$\frac{x \pm x_1}{\pm A} = \frac{y \pm y_1}{\pm B} = \frac{z \pm z_1}{\pm C}; x = \mp x_1 \pm At; y = \mp y_1 \pm Bt; z = \mp z_1 \pm Ct$$

$$\pm A(x \pm x_1) \pm B(y \pm y_1) \pm C(z \pm z_1) = 0$$

En la primera formula. Arriba generalmente los puntos por los que pasa y abajo la normal o el plano

$$W = F \cdot A \cdot B = F \cdot d$$

Ecuaciones de los planos paralelos a N unidades de distancia

Dado: $Ax+By+Cz=D$

Ecuaciones es de la forma $Ax+By+Cz=d$

$$\frac{(D-d)}{\sqrt{A^2+B^2+C^2}}=N; \frac{(d-D)}{\sqrt{A^2+B^2+C^2}}=N$$

Maxima razón de un valor, es el modulo del gradiente

La direccion según la cual es máxima la derivada es la direccion del gradiente

El gradiente es la derivada parcial de x en i, y en j y z en k

Angulo que forman las superficies en un punto $\cos(\phi) = \frac{\nabla \phi 1 \cdot \nabla \phi 2}{|\nabla \phi 1| |\nabla \phi 2|}$

Hallar la derivada direccional (Si no me da un vector, y me da dos puntos restar entre ellos)

$$Du = \nabla \phi \cdot \frac{\overrightarrow{\text{direccion}}}{|\overrightarrow{\text{direccion}}|}$$

Y según un angulo $Du = \frac{\partial f}{\partial x} \cos(\phi) + \frac{\partial f}{\partial y} \text{Sen}(\phi)$

Si me dan el gradiente y su resultado, integrar parcialmente i con dx, j con dy y k con dz igualar todo al resultado, sacar la constante.

Ecuación del plano conjunto a la superficie sienta $P=(P1,P2,P3)$

Despejamos z, sacamos la derivada parcial en x y y, según los puntos $f_x(P1,P2)$ y $f_y(P1,P2)$

Después despejamos de la formula $Z-P3=f_x(P1,P2)*(X-P1)+ f_y(P1,P2)*(Y-P2)$

Finalmente aplicamos el gradiente del resultado en el punto que nos dan, sacamos su normal y aplicamos

$$\vec{N} = \langle A, B, C \rangle \rightarrow A(X-P1) + B(Y-P2) + C(Z-P3) = 0$$

Aproximacion lineal teniendo "f(x,y) y el punto $P=(P1,P2,P3)$ "

$$L(x,y) = f(P1,P2,P3) + f_x(P1,P2,P3)*(X-P1) + f_y(P1,P2,P3)*(Y-P2) + f_z(P1,P2,P3)*(X-P3)$$

Ecuaciones del plano tangente y normal

$$\nabla \phi = \langle A, B, C \rangle, P = \langle X1, Y1, Z1 \rangle$$

$$\frac{x \pm x_1}{\pm A} = \frac{y \pm y_1}{\pm B} = \frac{z \pm z_1}{\pm C}; \text{ Recta normal, perpendicular al plano}$$

$$\pm A(x \pm x_1) \pm B(y \pm y_1) \pm C(z \pm z_1) = 0 \quad \text{Ecuacion del plano tangente}$$

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

$$\vec{N} = \left\langle \frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt}, \frac{dz}{dt} \right\rangle P(x_1, y_1, z_1)$$

Ecuacion normal

$$\pm \frac{dx}{dt}(x \pm x_1) \pm \frac{dy}{dt}(y \pm y_1) \pm \frac{dz}{dt}(z \pm z_1) = 0$$

Ecuacion tangente

$$\frac{x \pm x_1}{\pm \frac{dx}{dt}} = \frac{y \pm y_1}{\pm \frac{dy}{dt}} = \frac{z \pm z_1}{\pm \frac{dz}{dt}}$$

Si $f(x,y,z)=0$ y $g(x,y,z)=0$ y $P(x_1,y_1,z_1)$

Ecuacion tangente

$$\frac{x-x_1}{\begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial y} & \frac{\partial f}{\partial z} \\ \frac{\partial g}{\partial y} & \frac{\partial g}{\partial z} \end{vmatrix}} = \frac{y-y_1}{\begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial z} & \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial g}{\partial z} & \frac{\partial g}{\partial x} \end{vmatrix}} = \frac{z-z_1}{\begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial g}{\partial x} & \frac{\partial g}{\partial y} \end{vmatrix}}$$

Ecuacion normal

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial y} & \frac{\partial f}{\partial z} \\ \frac{\partial g}{\partial y} & \frac{\partial g}{\partial z} \end{vmatrix} (x-x_1) + \begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial z} & \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial g}{\partial z} & \frac{\partial g}{\partial x} \end{vmatrix} (y-y_1) + \begin{vmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial g}{\partial x} & \frac{\partial g}{\partial y} \end{vmatrix} (z-z_1) = 0$$

Longitud de arco

$$L = \int_a^b \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx; L = \int_a^b \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2} dt$$

Si $r(t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle$

$$L = \int_a^b \sqrt{(f'(t))^2 + (g'(t))^2 + (h'(t))^2} dt; L = \int_a^b \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2} dt$$

$$|r'(t)| = \sqrt{(f'(t))^2 + (g'(t))^2 + (h'(t))^2} \rightarrow L = \int_a^b |r'(t)| dt$$

Vector Unitario Tangente

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

Curvatura

$$k(t) = \frac{|T'(t)|}{|r'(t)|}; k(t) = \frac{|r'(t) \times r''(t)|}{|r'(t)|^3} \quad (\times \text{ es cruz})$$

Vector unitario normal

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

Vector Binomial

$$B(t) = T(t) \times N(t)$$

Plano normal y osculador

Normal, comienza a la derivada de $r(t)$ en el punto $P(x_1, y_1, z_1)$ y $r(P) = (A, B, C)$

$$\pm A(x \pm x_1) \pm B(y \pm y_1) \pm C(z \pm z_1) = 0$$

Plano oscilador $K = T \times N$

Oscilador siendo $y = f(x)$

$$K(x) = \frac{|y''|}{[1 + (y')^2]^{\frac{3}{2}}} \quad \rho = \frac{1}{K}$$

Torción (γ)

$$\gamma = \frac{(r'(t) \times r''(t)) \cdot r'''(t)}{|r'(t) \times r''(t)|^2}$$

Valores máximos y mínimos

$$D(a, b) = f_{xx}(a, b) \cdot f_{yy}(a, b) - [f_{xy}(a, b)]^2$$

Si $D > 0$ y $f_{xx}(a, b) > 0$ es mínimo relativo

Si $D > 0$ y $f_{xx}(a, b) < 0$ es máximo relativo

Si $D < 0$ es punto silla

Distancia mas corta teniendo:

$$z = f(x, y); f(x, y, f(x, y)); P(x, y, z); P(a, b, c)$$

$$d = \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2 + (f(x, y) - c)^2}$$

Para comprobar distancia: *Suponga que la ecuación del plano es $Ax + By + Cz = k$*

$$d = \left| \frac{Ax + By + Cz - k}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}} \right|_{P(a, b, c)}$$

La caja $V = xyz$, despejas z de $2xz + 2yz + xy = \text{Valor total}$ y reemplazas en V , sacas f_x y f_y , despejas x y y y después z

Multiplicadores de Lagrange

Se aplican para calcular valores extremos, de $f(x, y)$ y sujetos a una restricción $g(x, y, z) = k$

$$f_x = \lambda g_x; f_y = \lambda g_y; f_z = \lambda g_z; g(x, y, z) = k$$

Evalúas los puntos calculados y miras cual es de mayor valor.

Si me dan un punto y queremos los puntos extremos a este, calculamos d^2 y este será mi $f(x,y,z)$

Paralelepípedo Volumen = $2x \cdot 2y \cdot 2z$

Multiplicador de Lagrange con dos restricciones

Se aplican para calcular valores extremos, de $f(x,y)$ y sujetos a dos restricciones $g(x,y,z)=k$ y $h(x,y,z)=C$

El beta es (λ), pero para que no se confundan con algo XD

$$f_x = \lambda g_x + \beta h_x; f_y = \lambda g_y + \beta h_y; f_z = \lambda g_z + \beta h_z; g(x,y,z)=k; h(x,y,z)=C$$

Evalúas los puntos calculados y miras cual es de mayor valor, y ese valor es el máximo en:

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

Diferenciales y aproximaciones lineales

Diferencial total: siendo $z=f(x,y)$

$$dz = f_x(x,y)dx + f_y(x,y)dy; dz = \frac{\partial z}{\partial x}dx + \frac{\partial z}{\partial y}dy$$

$$dx = \Delta x = x - a; dy = \Delta y = y - b$$

Aproximación lineal

$$L = f(x,y) \cong f(a,b) + f_x(a,b)(x-a) + f_y(a,b)(y-b)$$

$$L = f(x,y) = f(a,b) + dz$$

Incremento

$$\Delta z = f(x+\Delta x, y+\Delta y) - f(a,b)$$

Para tres o más variables

Diferencial total:

$$dw = \frac{\partial w}{\partial x}dx + \frac{\partial w}{\partial y}dy + \frac{\partial w}{\partial z}dz$$

$$dx = \Delta x = x - a; dy = \Delta y = y - b; dz = \Delta z = z - c$$

Aproximación lineal

$$L = f(x,y,z) = f(a,b,c) + f_x(a,b,c)(x-a) + f_y(a,b,c)(y-b) + f_z(a,b,c)(z-c)$$

Incremento

$$\Delta w = f(x+\Delta x, y+\Delta y, z+\Delta z) - f(a,b,c)$$

Error mas grande (El valor real es $f(a,b,c)$)

$$\frac{dw * 100}{valor\ real}$$

Derivadas parciales

Derivada implícita

$$Si\ f(x,y)=0$$

$$y' = \frac{dy}{dx} = \frac{-\frac{\partial f}{\partial x}}{\frac{\partial f}{\partial y}} = \frac{-F_x}{F_y}$$

$$Si\ f(x,y,z)=0; z=f(x,y); f(x,y,f(x,y))=0$$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{-\frac{\partial F}{\partial x}}{\frac{\partial F}{\partial z}} = \frac{-F_x}{F_z}$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{-\frac{\partial F}{\partial y}}{\frac{\partial F}{\partial z}} = \frac{-F_y}{F_z}$$

Regla de la cadena caso I

$$Suponer\ z=f(x,y)$$

$$x=g(t); y=h(t)$$

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{dy}{dt}$$

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dt}$$

Regla de la cadena caso II

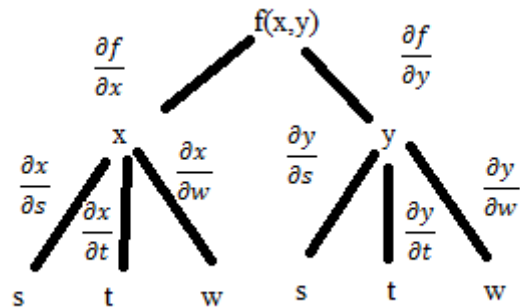
$$Suponer\ z=f(x,y)$$

$$x=g(s,t); y=h(s,t)$$

$$\frac{dz}{ds} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial s}$$

$$\frac{dz}{dt} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t}$$

Sino cualquier cosa aplicas diagrama del árbol



$$\frac{df}{ds} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial s} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial s}$$

Método de la cadena. Método general

$$\frac{df}{ds} = \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{\partial x_1}{\partial s} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{\partial x_2}{\partial s} + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial x_i}{\partial s}$$

Expresar la Regla de la Cadena para el caso:

$$w = f(x, y, z, t); x = x(u, v); y = y(u, v); z = z(u, v); t = t(u, v)$$

$$\frac{\partial w}{\partial u} = \frac{\partial w}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial u} + \frac{\partial w}{\partial t} \frac{\partial t}{\partial u}$$

Tercer Parcial

Area de una superficie de integración doble

$$S = \iint \sqrt{1 + \left(\frac{\partial y}{\partial z} \right)^2 + \left(\frac{\partial y}{\partial x} \right)^2}$$

Coordenadas Cilindricas

$$x = r \cos(\theta); y = r \sin(\theta); z = z; x^2 + y^2 = r^2; \tan(\theta) = \frac{y}{x}$$

$$\iiint f(x, y, z) dV; \iiint f(r \cos(\theta), r \sin(\theta), z) * (r dz dr d\theta)$$

Coordenadas Esfericas

$$x = r \sin(\phi) \cos(\theta); y = r \sin(\phi) \sin(\theta); z = r \cos(\phi); x^2 + y^2 + z^2 = r^2$$

$$f(x, y, z) dV; \iiint_{\mathcal{V}} f(r \cos(\phi) \cos(\theta), r \cos(\phi) \sin(\theta), r \sin(\phi)) * (r^2 \sin(\phi) dr d\theta d\phi)$$

Jacoviano

$$\text{Polares y modificadas: } J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} \end{vmatrix}$$

Polares: $J=r$

Polares Modificadas:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = r^2; x = ar \cos(\theta); y = br \sin(\theta); J = abr$$

Cilindricas

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} & \frac{\partial x}{\partial z} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} & \frac{\partial y}{\partial z} \\ \frac{\partial z}{\partial r} & \frac{\partial z}{\partial \theta} & \frac{\partial z}{\partial z} \end{vmatrix} = r$$

Esfericas

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial r} & \frac{\partial x}{\partial \theta} & \frac{\partial x}{\partial \phi} \\ \frac{\partial y}{\partial r} & \frac{\partial y}{\partial \theta} & \frac{\partial y}{\partial \phi} \\ \frac{\partial z}{\partial r} & \frac{\partial z}{\partial \theta} & \frac{\partial z}{\partial \phi} \end{vmatrix} = r^2 \sin(\phi)$$

Cambio de variable

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{vmatrix}$$

Demostración de un campo conservativo o irrotacional

$$\nabla \cdot F = 0$$

El potencial escalar ϕ siendo $F = Ai + Bj + Ck$ siendo A, B y C funciones o escalares

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = A; \frac{\partial \phi}{\partial y} = B; \frac{\partial \phi}{\partial z} = C \rightarrow \partial \phi = A \partial x; \partial \phi = B \partial y; \partial \phi = C \partial z$$

Integramos las expresiones de la derecha y tomamos cada una de las expresiones para formar ϕ

Para Hallar el trabajo en un campo conservador o irrotacional

Evaluamos ϕ en el intervalo en el cual nos dan los puntos $W = \phi \Big|_{(X_0, Y_0, Z_0)}^{(X_f, Y_f, Z_f)}$

Para Hallar el trabajo en un campo no conservador o no irrotacional

$$W = \int_C^{\square} F \, dr = \int_C^{\square} Ai + Bj + Ck \, dr = \int_C^{\square} Adx + Bdy + Cdz$$

Cambiamos la variable a t primero calculando los limites

$$\frac{X - X_0}{X_f - X_0} = \frac{Y - Y_0}{Y_f - Y_0} = \frac{Z - Z_0}{Z_f - Z_0} = t$$

$$X = t(X_f - X_0) + X_0$$

Evaluamos en lo que varia cada una y conoceremos los limites de T

$$X = X_0; X_0 = t(X_f - X_0) + X_0 \rightarrow t = 0$$

$$X = X_f; X_f = t(X_f - X_0) + X_0 \rightarrow t = 1$$

Hacemos lo mismo con Y y Z y se determinan esos limites de t

Despues reemplazamos

$$X = t(X_f - X_0) + X_0; Y = t(Y_f - Y_0) + Y_0; Z = t(Z_f - Z_0) + Z_0 \quad \text{En}$$

$$\int_C^{\square} Adx + Bdy + Cdz \text{ y nos queda } \int_0^1 [A(t) + B(t) + C(t)] [(X_f - X_0)(Y_f - Y_0)(Z_f - Z_0)] [dt]$$

Si analizamos el

$$\int_C^{\square} F \, dr \text{ por partes } (X_0, Y_0, Z_0) \rightarrow (X_1, Y_1, Z_1) \rightarrow (X_2, Y_2, Z_2) \rightarrow (X_f, Y_f, Z_f)$$

En el caso de que sean ambos puntos iguales X o Y o Z será igual al numero repetido, y su diferencial será 0, si este varia entonces se integrara con el diferencial

de la variable que cambia y sus límites serán los respectivos cambios y se mantendrán los números que se repitieron.

Si se repiten mas límites, se sacara la pendiente de los mismo y se pondrá la una variable con respecto de la otra, el límite final será l de la variable no utilizada

$$\frac{X - X_f}{X_o - X_f} = \frac{Y - Y_f}{Y_o - Y_f}$$

TODO TIENE QUE SER EN EL ORDEN INDICADO PARA LOS LÍMITES RESPECTIVOS

Integrales de línea

$$\int_C f(x, y, z) ds = \int_c f(x(t), y(t), z(t)) \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2} dt$$

$$\int_C f(x(t), y(t), z(t)) \mathbf{r}'(t) dt$$

$$\int_C f(x, y, z) ds = \int_c \mathbf{r}'(t) dt$$

$$\mathbf{r}(t) = xi + yj + zk$$

reemplazamos los valores que me den de x, y, z en función de t y despues derivamos los mismos

Otra manera de ver si es un campo conservativo es:

$$\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$$

Para determinar la función potencial

$$\frac{\partial F}{\partial x} = P; \frac{\partial F}{\partial y} = Q \rightarrow \partial F = P \partial x; \partial F = Q \partial y$$

Se integra las dos ultimas partes mostradas y finalmente se extrae cada uno de los polinomios que salgan de la misma

Teorema de Green

$$\int_C Pdx + Qdy = \iint_D \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dxdy$$

Integral de Superficie

R es la proyección de S en el plano xy

$$\iint_S A m ds = \iint_R A m \frac{dxdy}{|nk|}$$

R es la proyección de S en el plano xz

$$\iint_S A m ds = \iint_R A m \frac{dx dz}{|n_j|}$$

R es la proyección de S en el plano yz

$$\iint_S A m ds = \iint_R A m \frac{dz dy}{|\dot{i}|}$$

$$\nabla s = \frac{\partial S}{\partial x} i + \frac{\partial S}{\partial y} j + \frac{\partial S}{\partial z} k$$

$$|\nabla s| = \sqrt{\left(\frac{\partial S}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial S}{\partial z}\right)^2}$$

$$m = \frac{\nabla s}{|\nabla s|}$$

n es igual a i, j, k dependiendo del plano, y se hace producto punto con m

Si no nos dan los límites, sacamos de S y ponemos las diferentes variables con respecto a las otras.

Si estamos en un cierto plano, la variable que sobra es cero Ejm. Plano xy entonces z=0

Teorema de la divergencia de Gauss

Siendo F = Pi + Qj + Rk

$$\iiint_S F m ds = \iiint_S \left(\frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z} \right) dx dy dz$$

Si queremos comprobar este teorema debemos sacar la integral de superficie de cada plano y sumar todo.

Teorema de Stokes

$$\oint A dr = \iint_S (\nabla \times A) \cdot \frac{n * dx dy}{|n k|}$$

n igualmente depende del plano

$$\oint A dr = \iint_S (\nabla \times A) \cdot N * ds; N = r_x \times r_y; r = xi + yj + zk; r_x = \frac{dr}{dx}; r_y = \frac{dr}{dy}$$

Reemplazamos z de la ecuación que nos entreguen y procedemos a realizar el proceso igualmente dependiendo del plano

$$(\nabla_X A) = \begin{pmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{pmatrix}$$

$$(r_X Xr_Y) = \begin{pmatrix} i & j & k \\ A & B & C \\ D & E & F \end{pmatrix}$$