# Clase 15

### Cálculo 3

#### Carlos Martínez Ranero

Departamento de Matemática Universidad de Concepción

### Recordatorio de la clase anterior.

- Criterio de la segunda derivada.
- Multiplicadores de Lagrange.

# Objetivos de la clase de hoy.

- Multiplicadores de Lagrange.
- Integrales Múltiples.
- · Teorema de Fubini.

### Teorema (multiplicadores de Lagrange)

Sea  $A \subset \mathbb{R}^n$  un conjunto abierto, y  $f,g:A \to \mathbb{R}$  funciones de clase  $C^1$ . Si  $\vec{a}$  es un extremo local de f sujeto a la restricción  $g(\vec{a}) = c$ , y  $\nabla(g)(\vec{a}) \neq \vec{0}$ , entonces  $\nabla(f)(\vec{a}) = \lambda \nabla(g)(\vec{a})$ .

El Teorema nos da un medio para encontrar los extremos pero es necesario justificar porque existen.

3

## Ejemplo 1:

Maximizar la función  $f(x,y) = xy^2$  sujeto a la restricción  $g(x,y) = x^2 + 4y^2 = 4$ .

#### Solución:

- Primero notemos que el conjunto  $S = \{(x,y) : x^2 + 4y^2 = 4\}$  es compacto y por lo tanto se sigue del Teorema de los valores extremos que el máximo existe.
- Ahora utilizaremos el Teorema de multiplicadores de Lagrange para encontrarlo.
- $\nabla(f) = (y^2, 2xy), \nabla(g) = (2x, 8y)$
- Observemos que  $\nabla(g)(a,b) \neq \vec{0}$  para  $(a,b) \in S$ .

· de esto tenemos el sistema

$$y^2 = 2\lambda x, \tag{1}$$

$$2xy = 8\lambda y, (2)$$

$$x^2 + 4y^2 = 4 (3)$$

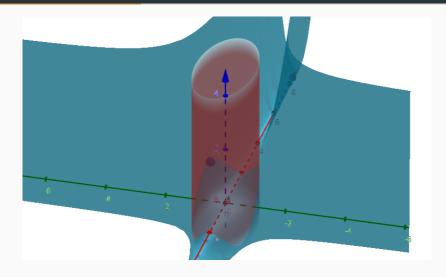
- Si y = 0,  $x = \pm 2$
- Si  $y \neq 0 \implies \lambda, x \neq 0$
- $\frac{(2)}{(1)}$   $\Longrightarrow$   $\frac{2x}{y} = \frac{4y}{x}$   $\Longrightarrow$   $2x^2 = 4y^2$

• Sustituyendo en (3) tenemos  $6y^2 = 4 \implies$ 

$$X = \pm \sqrt{\frac{4}{3}}, y = \pm \sqrt{\frac{2}{3}}, \quad (x, y) = (\pm \sqrt{\frac{4}{3}}, \pm \sqrt{\frac{2}{3}}).$$

- Comparando los valores obtenidos tenemos
- $f(\pm 2,0) = 0$
- $f\left(\sqrt{\frac{4}{3}}, \pm \sqrt{\frac{2}{3}}\right) = \frac{4}{3\sqrt{3}}$
- $f\left(-\sqrt{\frac{4}{3}}, \pm\sqrt{\frac{2}{3}}\right) = -\frac{4}{3\sqrt{3}}$

- Por lo tanto el máximo es  $\frac{4}{3\sqrt{3}}$  y
- el mínimo es  $-\frac{4}{3\sqrt{3}}$ .

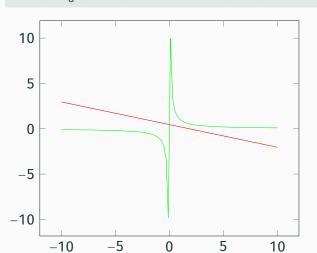


### Teorema (multiplicadores de Lagrange)

Sea  $A \subset \mathbb{R}^n$  un conjunto abierto, y  $f, g_1, ..., g_k : A \to \mathbb{R}$  funciones de clase  $C^1$ . Si  $\vec{a}$  es un extremo local de f sujeto a las restricciones  $g_1(\vec{a}) = c_1, ..., g_k(\vec{a}) = c_k$ , y los vectores  $\nabla(g_1)(\vec{a}), ..., \nabla(g_k)(\vec{a})$  son linealmente independientes, entonces  $\nabla(f)(\vec{a}) = \lambda_1 \nabla(g_1)(\vec{a}) + \cdots + \lambda_k \nabla(g_k)(\vec{a})$ .

### Ejemplo 2:

Encontrar la distancia de la recta L dada por la ecuación  $x + 4y = \frac{15}{8}$  y la hipérbola C dada por xy = 1.



#### Solución:

- Sea  $f(x, y, u, v) = (x u)^2 + (y v)^2$
- Necesitamos minimizar f sujeto a las restricciones  $g_1(x,y,u,v)=xy=1$  y  $g_2(x,y,u,v)=u+4v=\frac{15}{8}$

• 
$$\nabla(f) = (2x - 2u, 2y - 2v, 2u - 2x, 2v - 2y)$$

- $\nabla(g_1) = (y, x, 0, 0)$
- $\nabla(g_2) = (0, 0, 1, 4)$
- Notemos que xy = 1 implica que x, y son distintos de cero y por lo tanto,  $\nabla(g_1)$  y  $\nabla(g_2)$  son linealmente independientes.

• Utilizando los multiplicadores de Lagrange tenemos  $\nabla(f) = \lambda_1 \nabla(g_1) + \lambda_2 \nabla(g_2)$ 

$$2x - 2u = \lambda_1 y \tag{4}$$

$$2y - 2v = \lambda_1 x \tag{5}$$

$$2u - 2x = \lambda_2 \tag{6}$$

$$2v - 2y = 4\lambda_2 \tag{7}$$

$$xy = 1 \tag{8}$$

$$u + 4v = \frac{18}{5} \tag{9}$$

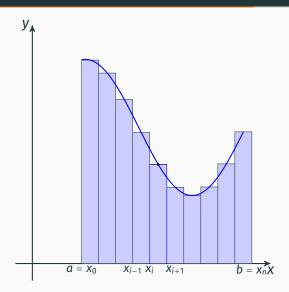
- Caso 1: Si  $\lambda_1 = 0$  o  $\lambda_2 = 0 \implies u = x, v = y$
- (9)  $\implies x = \frac{15}{8} 4y$
- Sustituyendo en (8) se sigue  $-4y^2 + \frac{15}{8}y 1 = 0$
- · No tiene soluciones reales.
- Caso 2: Si  $\lambda_1 \neq 0$  y  $\lambda_2 \neq 0$
- $\frac{(1)}{(2)} = \frac{(3)}{(4)} \implies \frac{1}{4} = \frac{y}{x}$
- $4y^2 = 1 \implies x = \pm 2, y = \pm \frac{1}{2}$  (mismos signos)
- $(2,\frac{1}{2})$  y  $(-2,-\frac{1}{2})$  son los puntos que minimizan la distancia y la distancia es  $\frac{\sqrt{17}}{8}$ .

Recordemos que dada una función continua, positiva  $f:[a,b] \to \mathbb{R}$  la integral se define como

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \lim_{n \to \infty} \sum_{i=0}^{n} f(x_{i}) \left(\frac{b-a}{n}\right)$$

donde 
$$x_i = a + \frac{i(b-a)}{n}$$
.

La integral representa el área bajo de la curva.

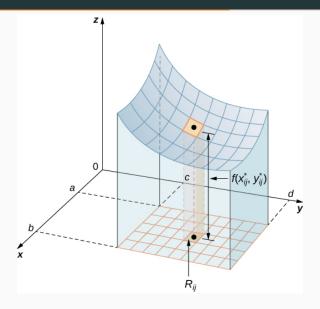


### Definición (Partición de un rectángulo)

Sea  $R = [a,b] \times [c,d]$  un rectángulo. Una partición es un conjunto  $P = \{(x_i,y_j): a = x_0 < \cdots < x_n = b, c = y_0 < \cdots < y_m = d\}$  Además, definimos  $R_{i,j} = [x_{i-1},x_i] \times [y_{j-1},y_j]$ .

### **Definición (Refinamiento)**

Decimos que una partición Q es un refinamiento de la participación P si  $P \subseteq Q$ .



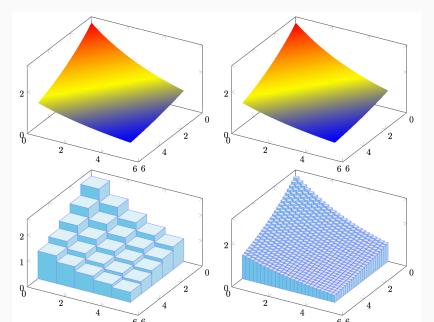
Sea  $f: R \to \mathbb{R}$  una función acotada. Denotamos por  $m_{i,j} = minimo\{f(x,y): (x,y) \in R_{i,j}\},$   $M_{i,j} = maximo\{f(x,y): (x,y) \in R_{i,j}\}$   $\Delta_{i,j} = (x_i - x_{i-1})(y_j - y_{j-1}),$   $\|P\| = máx\{(x_i - x_{i-1}), (y_i - y_{i-1})|i = 1, ..., n, j = 1, ..., m\}\}.$ 

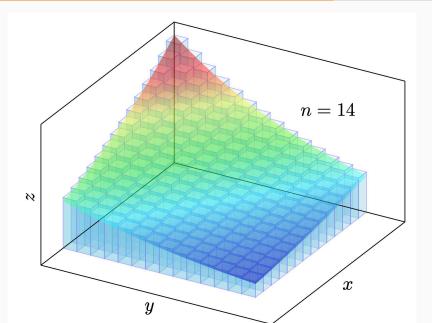
### **Definición (Sumas Superiores e Inferiores)**

Sea  $f: R \to \mathbb{R}$  una función acotada y P una partición.

Denotamos por

 $\underline{S}(f,P) = \sum_{i,j} m_{i,j} \Delta_{i,j}$ ,  $\overline{S}(f,P) = \sum_{i,j} M_{i,j} \Delta_{i,j}$  a la suma inferior y superior, respectivamente.





#### **Definición**

Sea  $f: R \to \mathbb{R}$  una función acotada decimos que f es Riemann integrable si  $\lim_{\|P\| \to 0} \underline{S}(f, P) = \lim_{\|P\| \to 0} \overline{S}(f, P)$ , y denotamos el límite como  $\iint_R f(x, y) dA$ .

#### **Teorema**

Si  $f: R \to \mathbb{R}$  es continua, entonces f es Riemann integrable.

### Teorema (Fubini)

Sea  $R = [a,b] \times [c,d]$  un rectángulo y  $f: R \to \mathbb{R}$  una función continua, entonces  $\iint_R f(x,y) dA$  es igual a

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