

Tema 3: Cálculo integral en \mathbb{R}^n

Primitivas de algunas funciones elementales

- $\int x^a dx = \frac{x^{a+1}}{a+1} + C, \quad a \in \mathbb{R}, a \neq -1$
- $\int \frac{dx}{x} = \ln |x| + C$
- $\int a^x \ln a dx = a^x + C, \quad a \in \mathbb{R}, a > 0$
- $\int e^x dx = e^x + C$
- $\int \cos x dx = \operatorname{sen} x + C$
- $\int \operatorname{sen} x dx = -\cos x + C$
- $\int \frac{dx}{\cos^2 x} = \tan x + C$
- $\int \frac{dx}{\sqrt{1-x^2}} = \operatorname{arc} \operatorname{sen} x + C$
- $\int \frac{-dx}{\sqrt{1-x^2}} = \operatorname{arc} \cos x + C$
- $\int \frac{dx}{1+x^2} = \operatorname{arctan} x + C$

Otras primitivas

- $\int \cos^2 x dx = \frac{x}{2} + \frac{1}{4} \operatorname{sen}(2x) + C$
- $\int \cos^3 x dx = \frac{3 \operatorname{sen} x}{4} + \frac{1}{12} \operatorname{sen}(3x) + C$
- $\int \cos^4 x dx = \frac{3x}{8} + \frac{1}{4} \operatorname{sen}(2x) + \frac{1}{32} \operatorname{sen}(4x) + C$
- $\int \operatorname{sen}^2 x dx = \frac{x}{2} - \frac{1}{4} \operatorname{sen}(2x) + C$
- $\int \operatorname{sen}^3 x dx = -\frac{3 \cos x}{4} + \frac{1}{12} \cos(3x) + C$
- $\int \operatorname{sen}^4 x dx = \frac{3x}{8} - \frac{1}{4} \operatorname{sen}(2x) + \frac{1}{32} \operatorname{sen}(4x) + C$
- $\int \operatorname{sen}^2 x \cos^2 x dx = \frac{x}{8} - \frac{1}{32} \operatorname{sen}(4x) + C$

Cambio de variable en \mathbb{R}^2

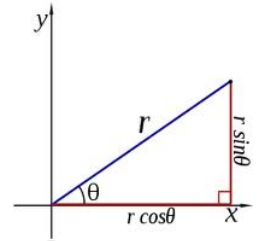
$$\iint_D f(x, y) dx dy = \iint_{D^*} (f \circ T)(u, v) |\det(JT(u, v))| du dv$$

donde $JT(u, v)$ es la matriz jacobiana de la biyección continua $T : D^* \rightarrow D$

Coordenadas polares

$$T : \begin{cases} x = r \cos \theta, \\ y = r \sin \theta. \end{cases} \quad |\det(JT(r, \theta))| = r,$$

$$T^{-1} : \begin{cases} r(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta(x, y) = \arctan \frac{y}{x} \end{cases}$$



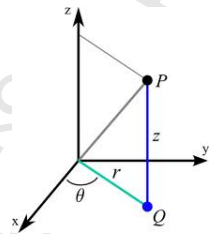
Cambio de variable en \mathbb{R}^3

$$\iiint_Q f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_{Q^*} (f \circ T)(u, v, w) |\det(JT(u, v, w))| du dv dw$$

donde $JT(u, v, w)$ es la matriz jacobiana de la biyección continua $T : Q^* \rightarrow Q$

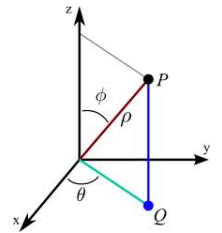
Coordenadas cilíndricas

$$T : \begin{cases} x = r \cos \theta, \\ y = r \sin \theta, \\ z = z. \end{cases} \quad |\det(JT(r, \theta, z))| = r,$$



Coordenadas esféricas

$$T : \begin{cases} x = \rho \cos \theta \sin \phi, \\ y = \rho \sin \theta \sin \phi, \\ z = \rho \cos \phi. \end{cases} \quad |\det(JT(\rho, \theta, \phi))| = \rho^2 \sin \phi,$$



Tema 4: Cálculo vectorial

Campo conservativo

- Un campo vectorial F se dice *conservativo* si existe un campo escalar f , la función potencial, tal que

$$F = \nabla f$$

Campo conservativo: condición necesaria y suficiente en \mathbb{R}^2

$$\frac{\partial F_1(x, y)}{\partial y} = \frac{\partial F_2(x, y)}{\partial x}$$

Campo conservativo: condición necesaria en \mathbb{R}^3

$$\frac{\partial F_1}{\partial y} = \frac{\partial F_2}{\partial x}, \quad \frac{\partial F_1}{\partial z} = \frac{\partial F_3}{\partial x}, \quad \frac{\partial F_2}{\partial z} = \frac{\partial F_3}{\partial y}.$$

Las líneas de campo (curvas integrales) satisfacen la ecuación diferencial en \mathbb{R}^2

$$\frac{dx}{F_1(x, y)} = \frac{dy}{F_2(x, y)}.$$

Integral de un campo escalar sobre una curva

- Sea una función $f : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ con $m \in \{2, 3\}$ y $x : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$ una parametrización de una curva Γ . Se define la *integral de f sobre Γ* como

$$\int_{\Gamma} f ds := \int_a^b f(x(t)) \cdot \|x'(t)\| dt.$$

Integral de un campo vectorial sobre una curva

- Sea $\mathbf{F} : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$, con $m \in \{2, 3\}$ un campo vectorial, y $\mathbf{r} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^m$ una parametrización de una curva Γ . Se define la integral del campo vectorial \mathbf{F} sobre la curva Γ como

$$\int_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_a^b \left(\mathbf{F}(\mathbf{r}(t)) \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} \right) dt$$

Independencia del camino

- Sea \mathbf{F} un campo vectorial suave definido en un dominio abierto y conexo D . Entonces son equivalentes las siguientes afirmaciones:
 - \mathbf{F} es conservativo en D .
 - $\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = 0$ para toda curva Γ cerrada y suave en D .
 - Dados dos puntos cualesquiera $A, B \in D$, la integral $\int_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$ tiene el mismo valor para toda curva suave a trozos desde A hasta B . Si f es una función potencial, $\int_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = f(B) - f(A)$

Teorema de Green en el plano

$$\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \oint_{\Gamma} F_1(x, y) dx + F_2(x, y) dy = \iint_D \left(\frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) dx dy$$

Integral de un campo escalar sobre una superficie

- Sea una función $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ y $\mathbf{T} : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ una parametrización de una superficie S . Se define la integral de f sobre la superficie S como

$$\iint_S f dS := \iint_D f(x(u, v), y(u, v), z(u, v)) \|\mathbf{T}_u \times \mathbf{T}_v\| du dv.$$

Elemento infinitesimal de superficie dS con la parametrización trivial

- Si S puede ser expresada en la forma $z = g(x, y)$, podemos hacer uso de la parametrización trivial $\mathbf{T}(x, y) = (x, y, g(x, y))$. En tal caso $\mathbf{T}_x \times \mathbf{T}_y = (-g_x, -g_y, 1)$, y el elemento infinitesimal de superficie es

$$dS = \|\mathbf{T}_x \times \mathbf{T}_y\| dx dy = \sqrt{1 + g_x^2 + g_y^2} dx dy.$$

Integral de un campo vectorial sobre una superficie

- Dado un campo vectorial \mathbf{F} , se define el *flujo* de \mathbf{F} a través de la superficie orientable S como la integral sobre S de la componente normal de \mathbf{F} .

$$\iint_S \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \iint_S (\mathbf{F} \cdot \mathbf{n}) dS$$

Divergencia

- La *divergencia* de un campo vectorial \mathbf{F} se define como

$$\text{div} \mathbf{F} = \nabla \cdot \mathbf{F} = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot (F_1, F_2, F_3) = \frac{\partial F_1}{\partial x} + \frac{\partial F_2}{\partial y} + \frac{\partial F_3}{\partial z}$$

Rotacional

- El *rotacional* de un campo vectorial es

$$\text{rot} \mathbf{F} = \nabla \times \mathbf{F} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial F_3}{\partial y} - \frac{\partial F_2}{\partial z}, \frac{\partial F_1}{\partial z} - \frac{\partial F_3}{\partial x}, \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right)$$

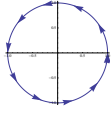
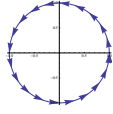
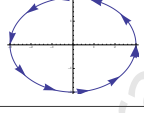
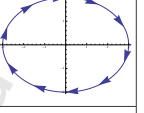
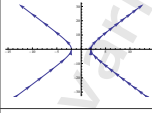
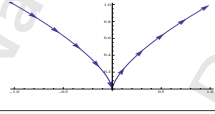
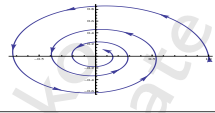
Teorema de la Divergencia

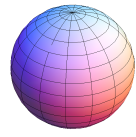
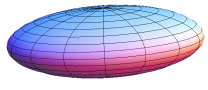
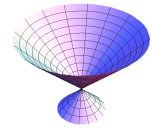
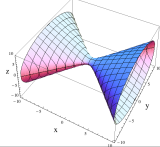
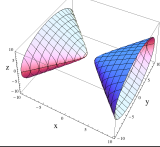
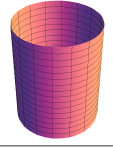
$$\oint_{\Gamma} (\mathbf{F} \cdot \mathbf{n}) ds = \iint_D \text{div} \mathbf{F} dx dy \quad (\text{en } \mathbb{R}^2)$$

$$\oiint_S (\mathbf{F} \cdot \mathbf{n}) dS = \iiint_Q \text{div} \mathbf{F} dx dy dz \quad (\text{en } \mathbb{R}^3)$$

Teorema de Stokes

$$\oint_{\Gamma} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \iint_S (\text{rot} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n}) dS$$

Parametrización de algunas curvas en \mathbb{R}^2				
Ecuación en cartesianas	Una parametrización	Otra parametrización	Curva	Curva
$x^2 + y^2 = r^2$	$\begin{cases} x(t) = r \cos t, & t \in [0, 2\pi] \\ y(t) = r \sin t, & t \in [0, 2\pi] \end{cases}$	$\begin{cases} x(t) = r \cos(2t), & t \in [0, \pi] \\ y(t) = r \sin(2t), & t \in [0, \pi] \end{cases}$		
$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$	$\begin{cases} x(t) = a \cos t, & t \in [0, 2\pi] \\ y(t) = b \sin t, & t \in [0, 2\pi] \end{cases}$	$\begin{cases} x(t) = a \sin t, & t \in [0, 2\pi] \\ y(t) = b \cos t, & t \in [0, 2\pi] \end{cases}$		
$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$	$\begin{cases} x(t) = a \sec t, & t \in [0, 2\pi] \\ y(t) = b \tan t, & t \in [0, 2\pi] \end{cases}$			
$y^3 = x^2$	$\begin{cases} x(t) = t^3, & t \in \mathbb{R} \\ y(t) = t^2, & t \in \mathbb{R} \end{cases}$			
	$\begin{cases} x(t) = a e^{bt} \cos t, & t \in \mathbb{R} \\ y(t) = a e^{bt} \sin t, & t \in \mathbb{R} \end{cases} \quad (a > 0, b < 0)$			

Parametrización de algunas superficies en \mathbb{R}^3		
Ecuación en implícitas	Una parametrización	Superficie
$x^2 + y^2 + z^2 = r^2$ Esfera	$\begin{cases} x(\phi, \theta) = r \cos \theta \sin \phi, \\ y(\phi, \theta) = r \sin \theta \sin \phi, \\ z(\phi, \theta) = r \cos \phi, \end{cases}$	
$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$ Elipsoide	$\begin{cases} x(\alpha, \theta) = a \cos \theta \sin \phi, \\ y(\alpha, \theta) = b \sin \theta \sin \phi, \\ z(\alpha, \theta) = c \cos \phi, \end{cases}$	
$z^2 = x^2 + y^2$ Cono	$\begin{cases} x(\rho, \theta) = \rho \cos \theta, \\ y(\rho, \theta) = \rho \sin \theta, \\ z(\rho, \theta) = \rho, \end{cases}$	
$x^2 - y^2 - z^2 = -1$ Hiperboloide de 1 hoja	$\begin{cases} x(\rho, \theta) = \pm \sqrt{\rho^2 - 1}, \\ y(\rho, \theta) = \rho \cos \theta, \\ z(\rho, \theta) = \rho \sin \theta, \end{cases}$	
$x^2 - y^2 - z^2 = 1$ Hiperboloide de 2 hojas	$\begin{cases} x(\rho, \theta) = \pm \sqrt{\rho^2 + 1}, \\ y(\rho, \theta) = \rho \cos \theta, \\ z(\rho, \theta) = \rho \sin \theta, \end{cases}$	
$a^2 = x^2 + y^2$ Cilindro	$\begin{cases} x(\rho, \theta) = a \cos \theta, \\ y(\rho, \theta) = a \sin \theta, \\ z(\rho, \theta) = \rho, \end{cases}$	
$z = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2}$ Paraboloide elíptico	$\begin{cases} x(u, v) = a u, \\ y(u, v) = b v, \\ z(u, v) = u^2 + v^2, \end{cases}$	