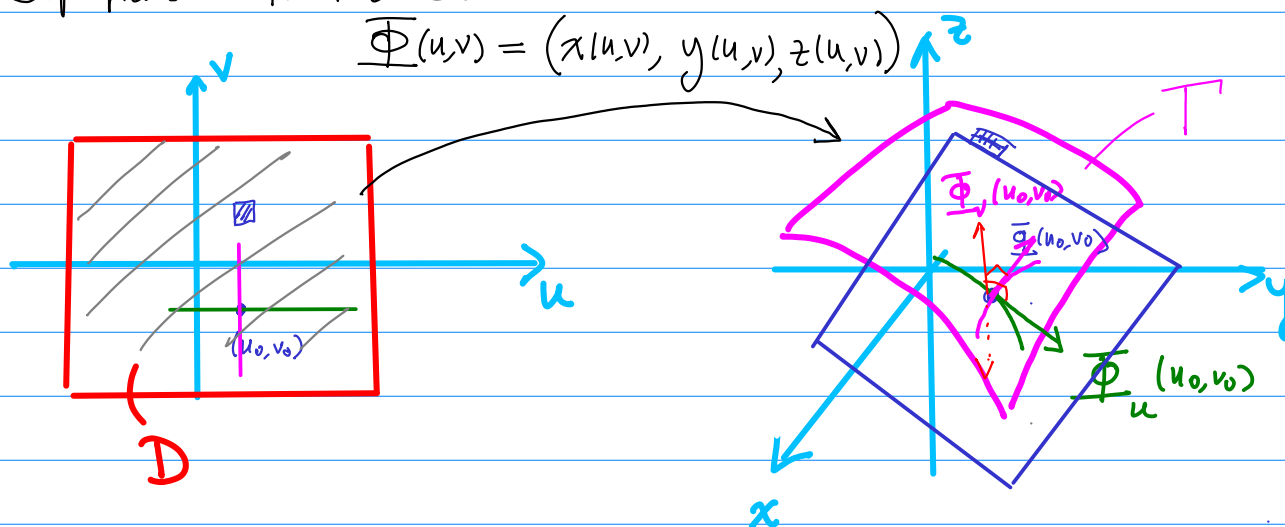


Hay: (1) Superficies Parametrizadas (Repaso)
(2) Integrales sobre superficies

(1) Superficies Parametrizadas:



Φ es inyectiva (en casi todos los pts) y diferenciable

$\Phi(u_0, v_0)$
 $\Phi_u(u_0, v_0)$
 $\Phi_v(u_0, v_0)$ } vectores tangentes
a la superficie
en $\Phi(u_0, v_0)$

$N(u,v) = \Phi_u(u,v) \times \Phi_v(u,v)$
determina un orientación
de T .

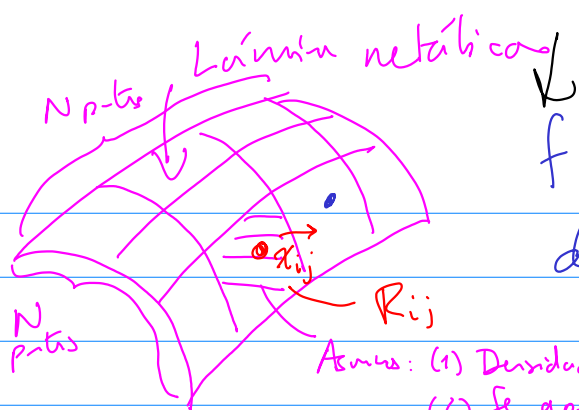
(2) Hay dos tipos de integrales posibles sobre una superficie T , de cada una veremos:

- (a) Cómo se calcula? (usando una parametrización dada)
- (b) Qué aplicaciones tiene?

(2.1) Integral de una función escalar $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ sobre la superficie T .

$$\iint_T f \, dS = \dots$$

Def:



densidad superficial
 $f(x, y, z) = \text{"kg/m}^2\text{"}$
 del material de
 (x, y, z)

Asumos: (1) Densidad es constante en el pedacito
 (2) Se aproxima bien con un rectángulo

$$\text{Masa total} = \lim_{N \rightarrow \infty} \left(\sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N f(\vec{x}_{ij}) \cdot \text{Area}(R_{ij}) \right)$$

$$\iint_T f dS$$

(a) Teorema: Suponga que $\Phi: \mathbb{R}^2_{u,v} \rightarrow \mathbb{R}^3_{x,y,z}$
 con $(u,v) \in D$ es una parametrización para T

Entonces:

$$\left[\iint_T f dS = \underbrace{\iint_D f(\Phi(u,v)) \|\Phi_u \times \Phi_v\| dA}_{\text{integral doble}} \right]$$

Ajusta las áreas

(b) Aplicaciones

(i) $\iint_T 1 dS = \text{Area superficial}(T)$

(ii) Si $f(x, y, z) = \text{"densidad superficial (en kg/m}^2\text{) de } (x, y, z)\text{"}$

$$\iint_T f dS = \text{masa}(T)$$

(iii) Centro de masa $(\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$

$$\bar{x} = \frac{\iint_T x f dS}{\text{masa}(T)}$$

$$\bar{y} = \dots$$

$$\bar{z} = \dots$$

(iv) Momento de inercia

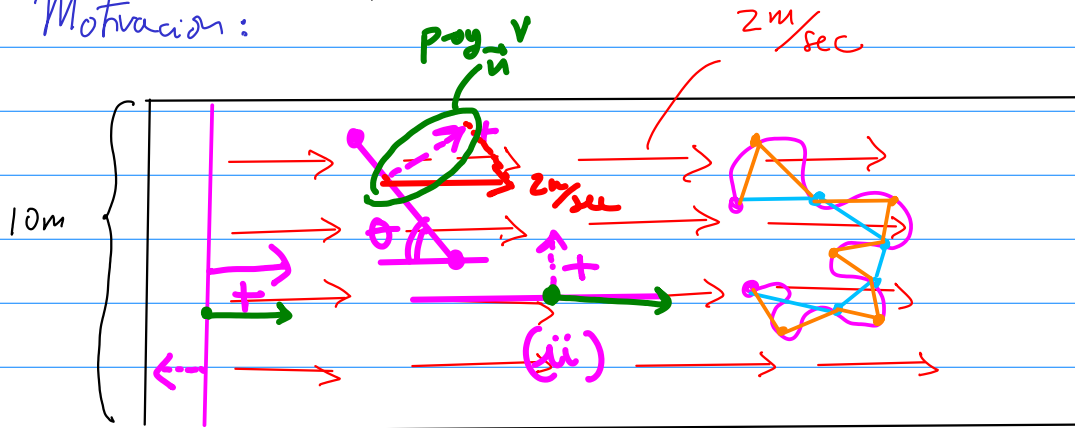
$$I_e = \iint_T \underbrace{d \rho ((x, y, z), e_x)^2}_{m^2} \underbrace{f(x, y, z)}_{\frac{kg}{m^2}} \underbrace{dS}_{m^2}$$



$$\begin{pmatrix} I_{xx} & I_{yy} \\ & \ddots \end{pmatrix} = \underline{I}$$

(2.2) Integral de un campo vectorial F a través de la superficie T .
(se llama también "flujo de F a través de T ")

Motivación: Profundidad 2.5m



(i)

orientada

Cuánta agua pasa a través de la red?
en m^3/sec (gasto)

(i) $\underbrace{2.5 \times 10}_{\text{área de red}} \times 2 \frac{m}{sec} = 50 \frac{m^3}{sec}$

$\leftarrow = -50 \frac{m^3}{sec}$

(ii) $(2.5m \times 10m) \times \underbrace{0}_{\substack{\text{no hay velocidad} \\ \text{en dirección } \perp \text{ a la red}}} = 0 \frac{m^3}{sec}$

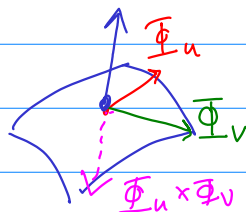
(iii) $2.5m \times 10m \times \underbrace{(\vec{n} \cdot \vec{v})}_{=0} = 0$

Def:

$$\iint_{\mathcal{T}} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \left(\vec{F}(\vec{x}_{ij}) \cdot \hat{n} \right) \text{Area}(R_{ij})$$

campo vectorial

orientada
(normal escogida
en cada punto)



(a) Teorema: Suponga que $\Phi: \mathbb{R}_{u,v}^2 \longrightarrow \mathbb{R}_{x,y,z}^3$ es una parametrización de la superficie \mathcal{T} y que $\Phi_u \times \Phi_v$ nos da la orientación deseada \hat{n} . Entonces

$$\iint_{\mathcal{T}} \vec{F} dS = \iint_{\mathcal{D}} \vec{F}(\Phi(u,v)) \cdot (\Phi_u \times \Phi_v) dA$$

Integral doble!

Obs:

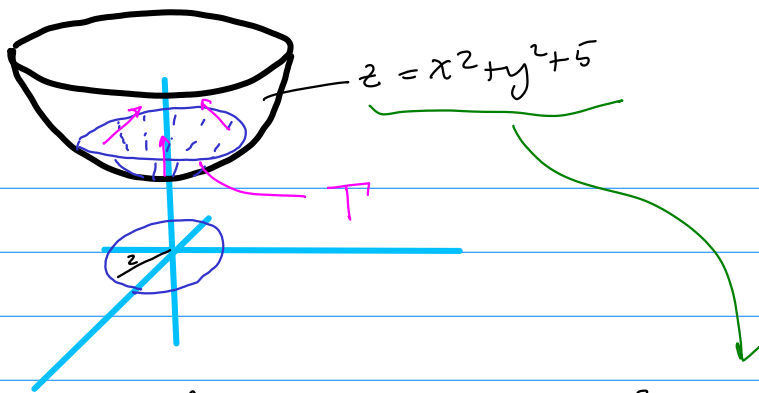
$$\iint_{\mathcal{D}} \left(\vec{F}(\Phi(u,v)) \cdot \frac{\Phi_u \times \Phi_v}{\|\Phi_u \times \Phi_v\|} \right) \|\Phi_u \times \Phi_v\| dS$$

(b) Aplicaciones: - Cálculo de gasto (si \vec{F} es de velocidades)
- de flujo (si \vec{F} es campo de fuerzas) negativo

Ejemplo: Sea \mathcal{T} la parte de la superficie $z = x^2 + y^2 + 5$ contenida en el cilindro $x^2 + y^2 = 4$.

(a) Calcule el área superficial de \mathcal{T}

(b) Sea $q(x,y,z) = (x,y,z)$. Calcule el flujo de q a través de \mathcal{T} orientada hacia arriba.



$$\begin{cases} \Phi(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta, r^2 + 5) \\ 0 \leq \theta \leq 2\pi \\ 0 \leq r \leq 2 \end{cases}$$

$$(a) \quad \int \int_D 1 \, dS = \int \int_D 1(\Phi(r, \theta)) \cdot \|\Phi_r \times \Phi_\theta\| \, dS$$

$$\Phi_r = (\cos \theta, \sin \theta, 2r)$$

$$\Phi_\theta = (-r \sin \theta, r \cos \theta, 0)$$

Como $z > 0$
es la orientación
deseada

$$[\Phi_r \times \Phi_\theta = (-2r^2 \cos \theta, -2r^2 \sin \theta, r)]$$

$$\|\Phi_r \times \Phi_\theta\| = \sqrt{4r^4 \cos^2 \theta + 4r^4 \sin^2 \theta + r^2}$$

$$= \sqrt{4r^4 + r^2} = \sqrt{r^2(4r^2 + 1)} = \left[r \sqrt{4r^2 + 1} \right]$$

$$\int_0^{2\pi} \int_0^2 r \sqrt{4r^2 + 1} \, dr \, d\theta = \checkmark$$

$$(b) \quad \int \int_D G(x, y, z) \, d\vec{S} = \int \int_D G(\Phi(r, \theta)) \cdot \Phi_r \times \Phi_\theta \, dA$$

$$G(x, y, z) = (x, y, z)$$

$$G(\Phi(r, \theta)) = (r \cos \theta, r \sin \theta, r^2 + 5)$$

$$\Phi_r \times \Phi_\theta = (-2r^2 \cos \theta, -2r^2 \sin \theta, r)$$

$$\zeta(\Phi(r, \theta)) \cdot \Phi_r \times \Phi_\theta = -2r^3 \cos^2 \theta - 2r^3 \sin^2 \theta + r(r^2 + 5)$$

$$= -2r^3 + r^3 + 5r$$

$$= -r^3 + 5r$$

$$\int\int_T \zeta d\vec{S} = \int_0^{2\pi} \int_0^2 (-r^3 + 5r) dr d\theta = \checkmark$$