

Hoy:  $\left\{ \begin{array}{l} \text{Teorema de Green}^{(2D)} \text{ (y de Stokes)} \\ \text{Teorema de Gauss}^{(3D)} \end{array} \right.$

Def: Si  $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  es un campo vectorial en  $\mathbb{R}^2$   $F(x,y) = (P(x,y), Q(x,y))$  definimos el rotacional de F

$$\text{rot}(F) = \nabla \times F = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ P & Q \end{vmatrix} := \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}$$

Ejemplo:  $F(x,y) = (-y^2, x)$  función escalar.

$$\text{rot}(F) = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y^2 & x \end{vmatrix} = \frac{\partial x}{\partial x} - \frac{\partial (-y^2)}{\partial y} = 1 + 2y$$

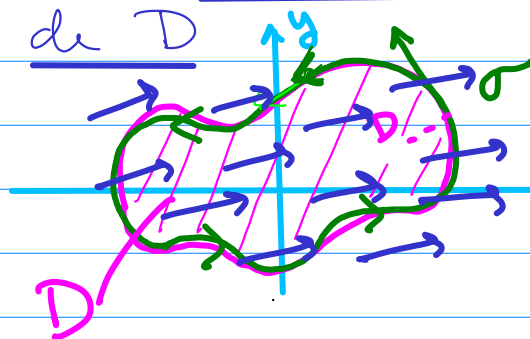
Explicación: Si construimos  $(P(x,y), Q(x,y), 0) = \vec{f}(x,y,z)$

$$\nabla \times \vec{f} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & 0 \end{vmatrix} = i(0) - j(0) + k\left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y}\right)$$

Teorema [Green]

Sea  $D$  una región sólida en  $\mathbb{R}^2$   
 sea  $\sigma$  la curva de frontera de  $D$   
orientada positivamente y  
 sea  $F(x,y) = (P(x,y), Q(x,y))$  un campo vectorial en  $\mathbb{R}^2$  diferenciable en todos los puntos de  $D$

$D$  a la izquierda



$$\forall \delta B_\delta(x^*) \cap D \neq \emptyset \text{ y } B_\delta(x^*) \cap D \neq \emptyset$$

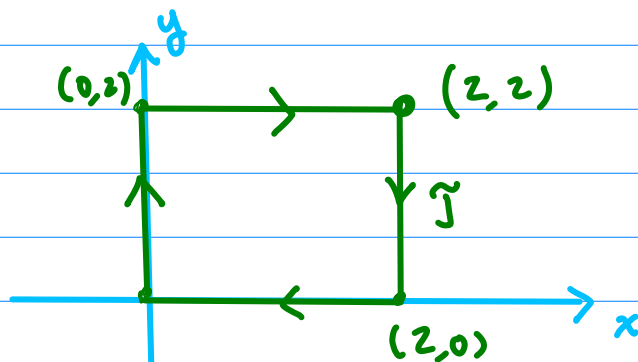
$$\underbrace{\int_{\sigma} \mathbf{F} d\vec{s}}_{\text{trabajo realizado por } \mathbf{F} \text{ a lo largo de la curva } \sigma} = \iint_{\mathcal{D}} (\nabla \times \mathbf{F}) dA$$

integral doble de un objeto "más simple"

Obs: (1) Típicamente nos dan  $\mathbf{F}$  y  $\sigma$  y nosotros construimos la región  $\mathcal{D}$  y calculamos  $\nabla \times \mathbf{F}$  para poder hacer el cálculo, *lo que está cuando por  $\sigma$*

(2) Esto generaliza el "trabajo sobre curvas cerradas" de campos conservativos (donde siempre es 0) a campos generales (donde el resultado es  $\neq 0$ ).

Ejemplo: Sea  $\mathbf{F}(x,y) = (x^2 - y^2, 2xy)$  y  $\mathcal{C}$

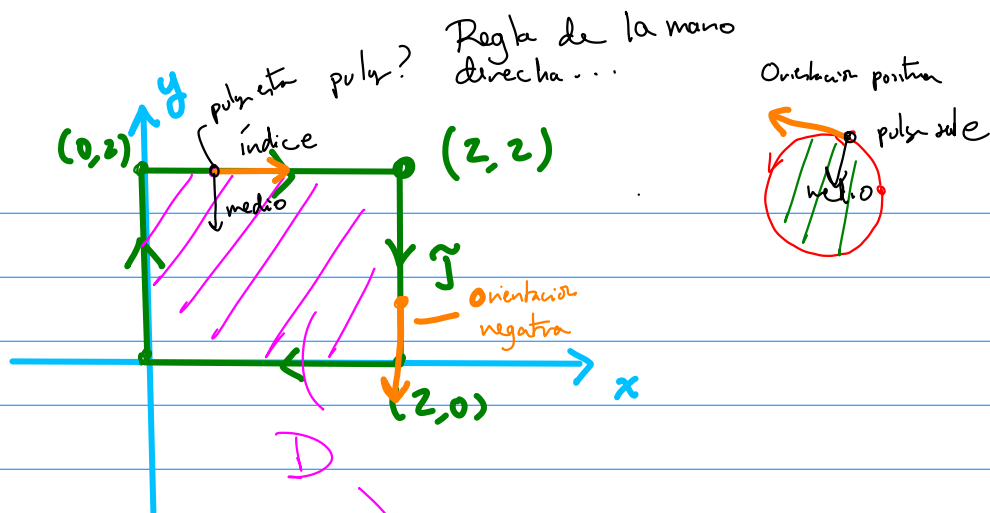


Calcule  $\int_{\mathcal{C}} \mathbf{F} d\vec{s} = ?$

$$\nabla \times \mathbf{F} = \begin{vmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ x^2 - y^2 & 2xy \end{vmatrix} = 2y - (-2y) = 4y$$

CAMPO NO CONSERVATIVO





Definimos  $D$  así:  $0 \leq x \leq 2$   
 $0 \leq y \leq 2$

y usamos el Teorema de Green

$$\int_C \mathbf{F} d\vec{s} = \left[ \iint_D \left( \frac{\partial F_2}{\partial x} - \frac{\partial F_1}{\partial y} \right) dA \right]$$

gama reventar la orientación para poder usar green

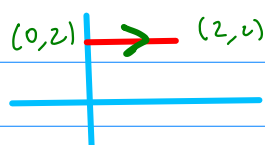
$$= \int_0^2 \int_0^2 4y \, dx dy =$$

$$\int_0^2 4y \cdot 2 \, dy = 8 \frac{y^2}{2} \Big|_{y=0}^{y=2} = \frac{8 \cdot 4}{2} = 16 \text{ Nom}$$

así que  $\int_C \mathbf{F} d\vec{s} = -16 \text{ Nom.}$

Obs: Otra solución se podría obtener parametrizando los 4 segmentos de recta integrando cada uno y sumando los resultados

más difícil...

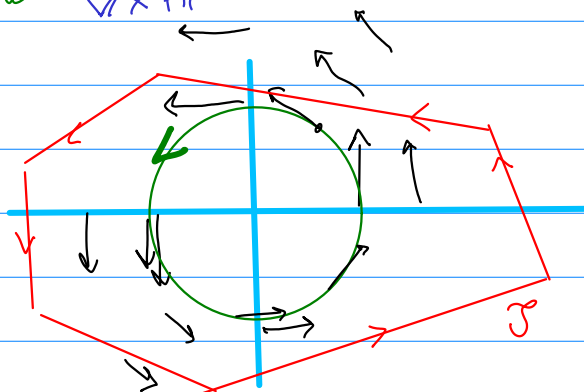


$$\begin{aligned} \sigma(t) &= (0,2) + t((2,0) - (0,2)) \\ &= (2t, 2-2t) = (x(t), y(t)) \end{aligned}$$

Ejemplo:  $H(x,y) = \left( -\frac{y}{x^2+y^2}, \frac{x}{x^2+y^2} \right)$

(a) Calcule el trabajo realizado por  $H$   
al dar una vuelta alrededor del círculo  
unidades concéntrico en  $(0,0)$  <sup>con orientación positiva</sup> **PARAMETRIZANDO.**

(b) Calcule  $\nabla \times H$



(c)  $\int_{\sigma} F ds =$

$$\sigma(t) = (\cos(t), \sin(t)), \quad 0 \leq t \leq 2\pi$$

$$\int_{\sigma} F ds = \int_0^{2\pi} F(\sigma(t)) \cdot \sigma'(t) dt$$

$$\sigma'(t) = (-\sin(t), \cos(t))$$

$$F(\sigma(t)) = \left( -\frac{\sin(t)}{1}, \frac{\cos(t)}{1} \right)$$

$$F(\sigma(t)) \cdot \sigma'(t) = \sin^2(t) + \cos^2(t) = 1$$

$$= \int_0^{2\pi} 1 dt = \boxed{2\pi}$$

$$H(x,y) = \left( -\frac{y}{x^2+y^2}, \frac{x}{x^2+y^2} \right)$$

$$(b) \text{rot}(H) = \begin{bmatrix} \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} \\ -y(x^2+y^2)^{-1} & x(x^2+y^2)^{-1} \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x} [x(x^2+y^2)^{-1}] &= (x^2+y^2)^{-1} + x[-(x^2+y^2)^{-2} \cdot 2x] \\ &= \frac{\partial}{\partial y} [-y(x^2+y^2)^{-1}] = -[(x^2+y^2)^{-1} - y[-(x^2+y^2)^{-2} \cdot 2y]] \end{aligned}$$

$$\text{rot}(H) = 2(x^2+y^2)^{-1} - (x^2+y^2)^{-2} [2x^2 + 2y^2]$$

$$= 2(x^2+y^2)^{-1} - 2(x^2+y^2)^{-1} = 0$$

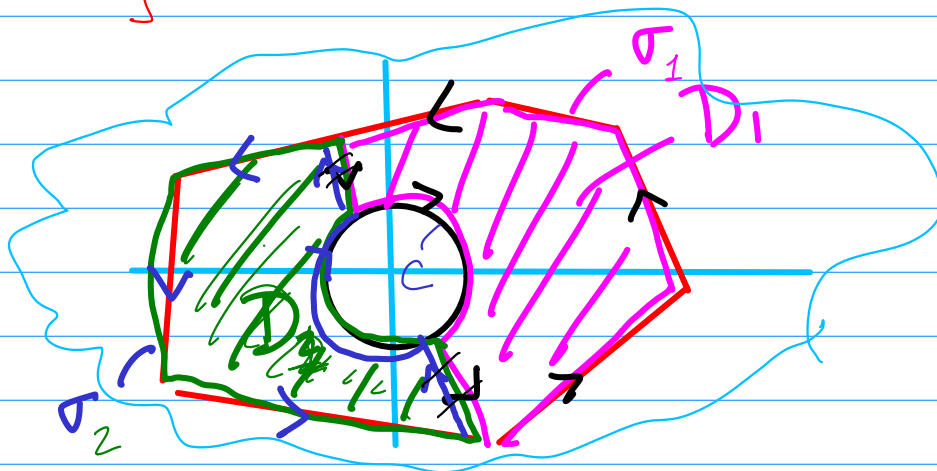
↑ ↑  
? si  
(x,y) ≠ (0,0)

**ALERTA:** No podemos usar green porque  
H no es diferenciable en (0,0) ∈ D.

$$\int_{\sigma} H \, ds = 2\pi$$

$$\int_{\partial D} \nabla \times H \, dA = 0$$

$$(c) \int_{\mathcal{D}} F \, d\mathcal{S} = 2\pi$$



$$\int_{\sigma_1} F d\vec{s} + \int_{\sigma_2} F d\vec{s} = \int F d\vec{s} - \int_C F d\vec{s} = 0$$

$\sigma_1$  is underlined in green.  
 $\sigma_2$  is circled with two vertical lines inside.  
 $\sigma$  is written in red below the equals sign.  
 $C$  is written in blue below the minus sign.

$$\iint_{D_1} \nabla \times F d\vec{s} + \iint_{D_2} \nabla \times F dA$$

$D_1$  is underlined in green.  
 $D_2$  is underlined in green.  
 Below  $D_1$  and  $D_2$  are the symbols  $\emptyset$  and  $\emptyset$  respectively.

si Green porque  
 $F$  es diferenciable  
 en  $D_2$   
 porque  $D_2$  no  
 contiene al  $\vec{0}$