

Matemática II

Unidad 1

FUNCIONES

Decimos que una variable y es función de otra variable x e indicamos así $y = f(x)$, cuando a cada valor de la variable x perteneciente a cierto dominio corresponde un valor determinado a la variable y .

Llamamos dominio, ~~el~~ intervalo de validez o campo de existencia de una función, a los valores de x para cuales la función está definida o tiene sentido.

Ejemplo

$$\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} / f(x) = \sqrt{x-2} \quad x-2 \geq 0 \Rightarrow x \geq 2 \quad Dm = \{x \in \mathbb{R} / x \geq 2\}$$

Cotas

Sea un conjunto ordenado A y sea $X \subset A$

COTA INFERIOR: $c \in A$ es cota inferior de $X \subset A \Leftrightarrow \forall x: x \in X \Rightarrow c \leq x$

COTA SUPERIOR: Un numero cualquiera K es cota superior si ese numero es mayor que cualquier numero perteneciente al conjunto X

$K \in A$ es cota superior de $X \subset A \Leftrightarrow \forall x: x \in X \Rightarrow x \leq K$

Infimo: $I \in A$ es infimo de $X \subset A$ si I es la menor de los cotas inferiores o cota inferior máxima de X

Supremo: $S \in A$ es supremo de $X \subset A$ si S es el menor de los cotas superiores o cota superior mínima de X

Elemento mínimo: $n = I$ es elemento mínimo de $X \subset A$ si I es infimo de X y pertenece al conjunto

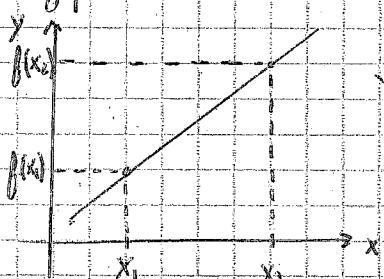
Elemento máximo: $m = S$ es elemento máximo de $X \subset A$ si S es supremo de X y pertenece al conjunto.

COMPOSICIÓN DE FUNCIONES

Composición de los funciones $f: A \rightarrow B$ y $g: B \rightarrow C$ esta función $g \circ f: A \rightarrow C$ definida por $(g \circ f)(x) = g[f(x)]$ para todo $x \in A$

CLASIFICACIÓN DE LAS FUNCIONES

- ① Creciente: decimos que una función es creciente: $f(x_1) < f(x_2)$ dado dos puntos de la curva el de la derecha está más arriba que el de la izquierda. La curva crece de izquierda a derecha.

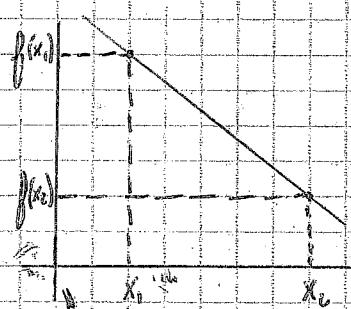


$$x_2 > x_1 \Rightarrow f(x_2) > f(x_1)$$

$$f(x) \text{ es creciente} \Leftrightarrow x_2 > x_1 \Rightarrow f(x_2) > f(x_1)$$

$$f(x) \text{ es NO CRECIENTE } x_1 < x_2 \Rightarrow f(x_1) \geq f(x_2)$$

Decreciente decimos que una función es decreciente: $f(x_1) > f(x_2)$ para $x_1 < x_2$ considerando los puntos del gráfico; el de la izquierda está más arriba del punto de la derecha. La gráfica desciende de izquierda a derecha.



$$x_1 < x_2 \Rightarrow f(x_1) > f(x_2)$$

$$f(x) \text{ es decreciente} \Leftrightarrow x_2 > x_1 \Rightarrow f(x_2) < f(x_1)$$

$$f(x) \text{ es NO DECRECIENTE} \Leftrightarrow x_1 < x_2 \Rightarrow f(x_1) \leq f(x_2)$$

Función estrictamente monótona: si una función es creciente o decreciente

Función monótona: si una función es NO creciente o NO decreciente

- ② Funciones Pares e Impares:

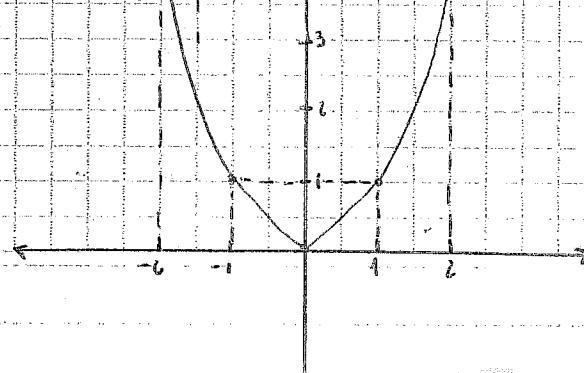
Una función es PAR si para valores opuestos de la variable independiente la función $f(x)$ toma el mismo valor. En la función par se verifica que: $f(x) = f(-x)$

$$\forall x : f(x) \text{ es par} \Leftrightarrow f(x) = f(-x)$$

La gráfica de una función par es simétrica con respecto al eje y

Ejemplo: $y = x^2$

X	y
0	0
1	1
-1	1
2	4
-2	4



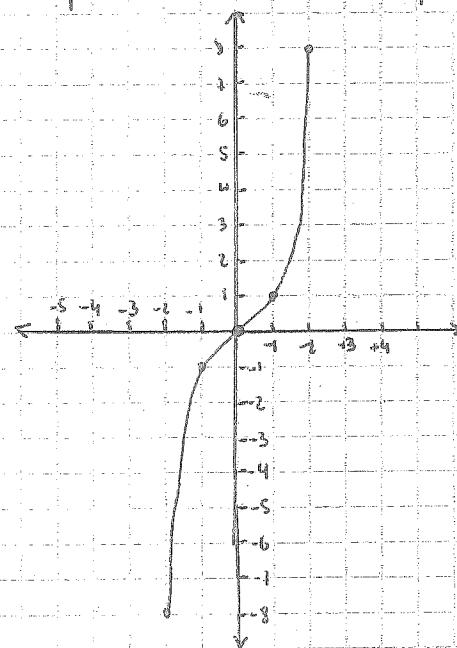
Una función es IMPAR si para valores opuestos de la variable independiente la función $f(x)$ toma valores opuestos, en la función impar se verifica $f(x) = -f(-x)$ para cualquier valor de x

$$\forall x : f(x) \text{ es impar} \Leftrightarrow f(x) = -f(-x)$$

Los graficos de la función impar es simétrica respecto al origen para todos los valores del dominio

Ejemplo $y = x^3$

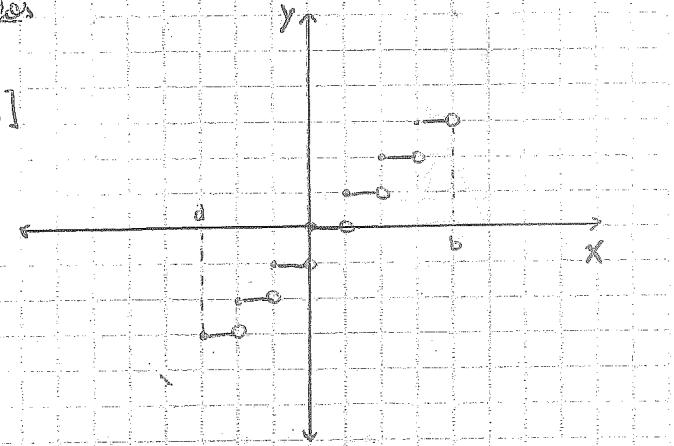
x	y
0	0
1	1
-1	-1
2	8
-2	-8



③ Función Escalonada

Una función se dice escalonada cuando su dominio es un intervalo cerrado $[a, b]$ y existe una partición en subintervalos donde la función se mantiene constante en cada uno de los subintervalos

Ejemplo $y = [x]$ en el intervalo $[a, b]$



Consideremos el intervalo cerrado $[a, b]$ y logamos una partición del mismo en n subintervalos por medio de $n-1$ puntos de subdivisión.

$$a < x_1 < x_2 < x_3 < \dots < x_{n-2} < x_{n-1} < b$$

Hacemos corresponde a a el subintervalo 0 para X_i y a b el subintervalo n para X_j .

Entonces $a = x_0$ y $b = x_n$ geométricamente $P = [x_0, x_1; x_2; x_3; \dots; x_{n-2}; x_{n-1}; x_n]$

FACULTAD DE CIENCIAS
PÁGINA 1 / 1

Una función f cuyo dominio es el intervalo $[a, b]$ es una función escalonada si existe una partición P del mismo tal que f es constante en cada subintervalo abierto P_i . Este veremos más tarde para $f(x)$ con $i = 1, 2, 3, \dots, n$ tal que

$$f(x) = f_i \quad \text{si } x_{i-1} < x < x_i$$

④ Funciones Implícitas

Una relación entre los variables X e Y dada por una ecuación en la cual Y no está despejada define a y como función implícita de X

Ejemplo $y^2 + 3 - X = 2X^2$

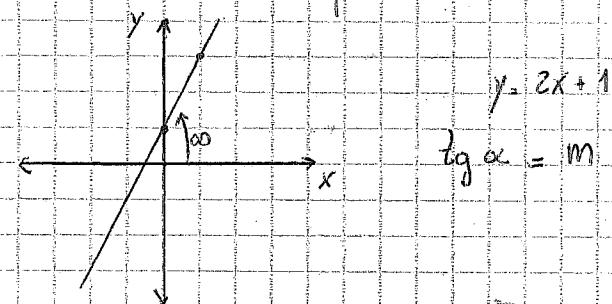
⑤ Funciones Algebraicas

Son aquellas que se evalúan mediante expresiones algebraicas las variables x e y aparecen ligadas por: Sumas, restas, productos, cocientes, potencias de exponentes enteros

a) Función Lineal: tiene la forma $y = mx + b$ donde m y b son números fixos en cada caso, su única gráfica es la linea recta.

m : es la pendiente de la recta, si se modifica m entonces se modifica la inclinación de la recta

b: es el punto donde la función corta el eje y



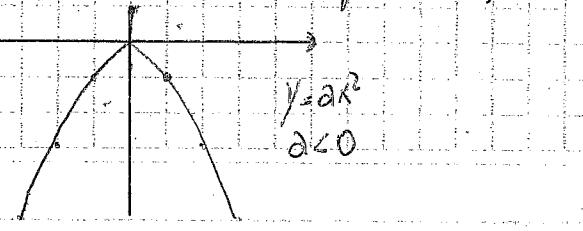
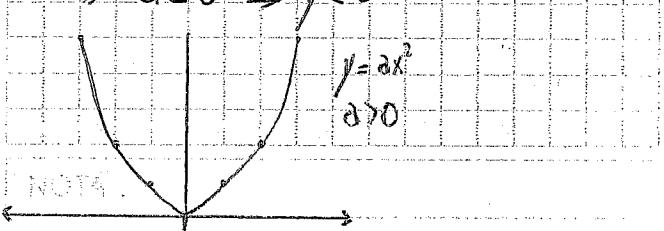
b) Función Cuadrática tiene la forma $y = ax^2 + bx + c$ con a, b, c números fixos en cada caso

Si $b = c = 0 \Rightarrow y = ax^2$ en cuya caso no importa como sea X porque

$$\text{si } a > 0 \Rightarrow y > 0$$

$$\text{y } a < 0 \Rightarrow y < 0$$

El único valor que hace 0 a la función $y = ax^2$ es $x = 0$



c) Función Racional Entera o funciones polinómicas, son expresiones de la forma

$$y = d_n x^n + d_{n-1} x^{n-1} + \dots + d_2 x^2 + d_1 x + d_0$$

Donde.

$n \in \mathbb{N}$, los d_i son números fijos en cada caso.

Grado de la función = el mayor exponente de n con $n \in \mathbb{N}$

la función lineal y cuadrática son casos especiales de las funciones polinómicas

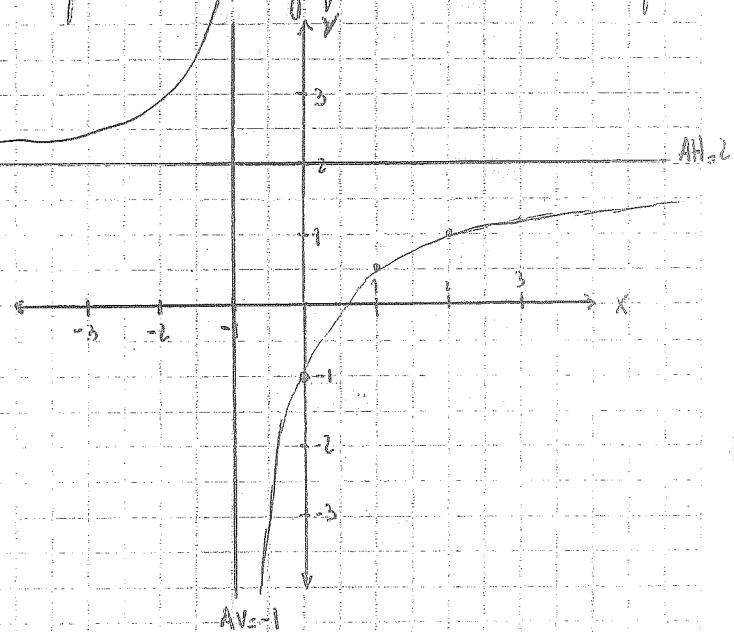
Ejemplo = $y = x^3 + x^2 - 6x$

d) Función Homográfica. Dibujamos funciones homográficas al combinar 2 funciones lineales.

$$y = \frac{ax+b}{cx+d} \quad g(x) = \frac{4x-2}{2x+2}$$

$$AH = \frac{a}{c} = \frac{4}{2} = 2$$

$$AV = \frac{-d}{c} = \frac{-2}{2} = -1$$



CONDICIONES

1) $c \neq 0$; porque si $c=0$ la función se reduce a una lineal $y = \frac{a}{d}x + \frac{b}{d}$

2) $bc-ad \neq 0$
 $ad-bc \neq 0$

1º paso dividir $ax+b$ por $cx+d$

$$\begin{array}{r} ax+b \\ \underline{-bx-\frac{ad}{c}} \\ \hline \frac{b-ad}{c} \end{array}$$

$$b - \frac{ad}{c} = \frac{cb-ad}{c} \quad \text{pongo } c \text{ en denominador}$$

$$\frac{b-ad}{c} = B.C + R$$

$$\frac{ax+b}{cx+d} = \underbrace{\left(\frac{b-ad}{c} \right)}_A + \underbrace{\frac{cb-ad}{c}}_B \quad \text{dividiendo ambos miembros por } cx+d$$

$$\frac{ax+b}{cx+d} = \frac{(cx+d) * \frac{a}{c} + \frac{bc-ad}{c}}{cx+d} = \frac{ax+b}{cx+d} = \frac{a}{c} + 0$$

$\therefore bc-ad \neq 0$ porque si $bc-ad=0$ la función homogénea se reduce a una constante $\frac{a}{c}$

"la diferencia entre el producto, cuyo resultado es desigual de cero, porque se divide igual a 0, la función se reduce a una constante $\frac{a}{c}$ "

Asintota Vertical $x = -\frac{d}{c}$ (Recta perpendicular al eje x a la cual la gráfica de la función no la corta en ningún punto)

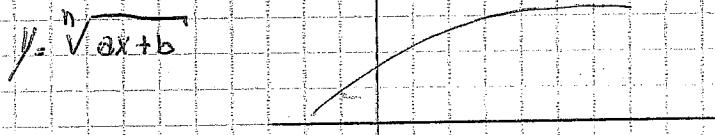
Asintota Horizontal $y = \frac{a}{c}$ (recta perpendicular al eje y a la cual la gráfica de la función no la corta en ningún punto)

d) Función Racional Fraccionaria Es un cociente de dos polinomios de grado n y m respectivamente de menor que:

$$y = \frac{P(x)}{Q(x)} = \frac{a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + a_{n-2} x^{n-2} + \dots + a_1 x^1 + a_0}{b_m x^m + b_{m-1} x^{m-1} + b_{m-2} x^{m-2} + \dots + b_1 x^1 + b_0}$$

Todos los valores de x que anulan el numerador, pero no al denominador son ceros (los valores de x que hacen $y=0$) de la función. Los valores de x que solo anulan al denominador son el gráfico determinan crestas verticales.

e) Función Irracional Lineal podemos de los 4 operaciones operar las raíces, se tiene una función irracional de forma

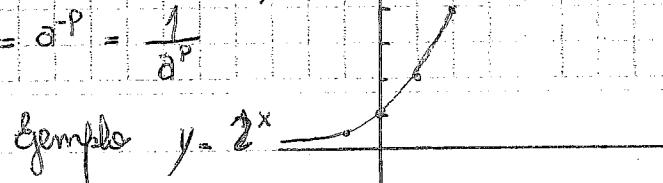


⑥ Funciones Trascendentes: funciones cuya ecuación超esde el campo del álgebra

a) Función exponencial es de la forma $y = a^x$ donde $a > 0 \wedge a \neq 1$ esta función está definida para cualquier valor real de x

si x es un número fraccionario la ecuación sera $y = a^{\frac{m}{n}} \Rightarrow y = \sqrt[n]{a^m}$

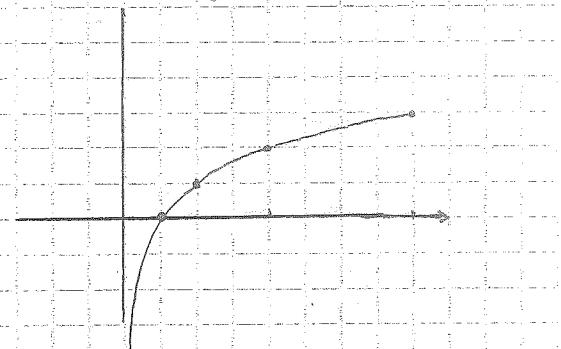
si $x < 0$; $x = -p$ tendremos $y = a^x = a^{-p} = \frac{1}{a^p}$



b) Función Logarítmica: el logaritmo en base a de un número x es el exponente y al que hay que elevar a para que resulte igual a x simbólicamente:

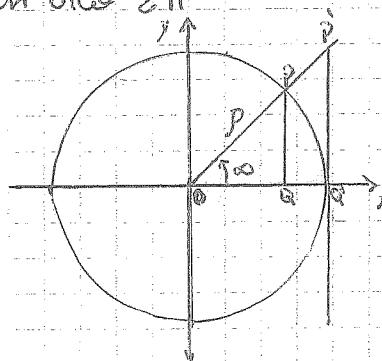
$$y = \log_a x \Rightarrow x = a^y$$

Ejemplo: $\log_2 x$



c) Funciones Trigonométricas: Establecen relaciones entre el radio o ángulo de α que tiene el radio de una circunferencia y dicho radio P . Para una circunferencia de radio $r=1$, decimos que 1 giro completo del radio describe un ángulo $\alpha = 360^\circ$.

O en radio 2π



$$\sin \alpha = \frac{PQ}{OP}$$

$$\csc \alpha = \frac{OP}{PQ}$$

$$\cos \alpha = \frac{OQ}{OP}$$

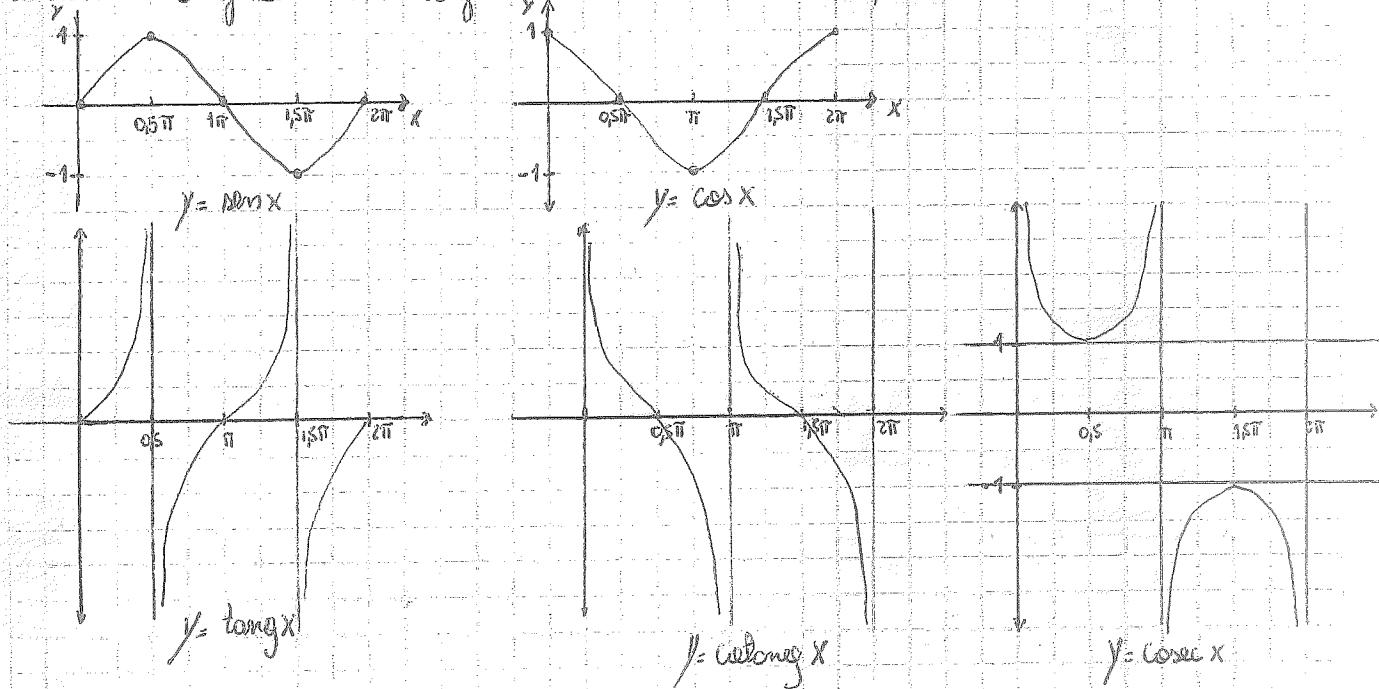
$$\sec \alpha = \frac{OP}{OQ}$$

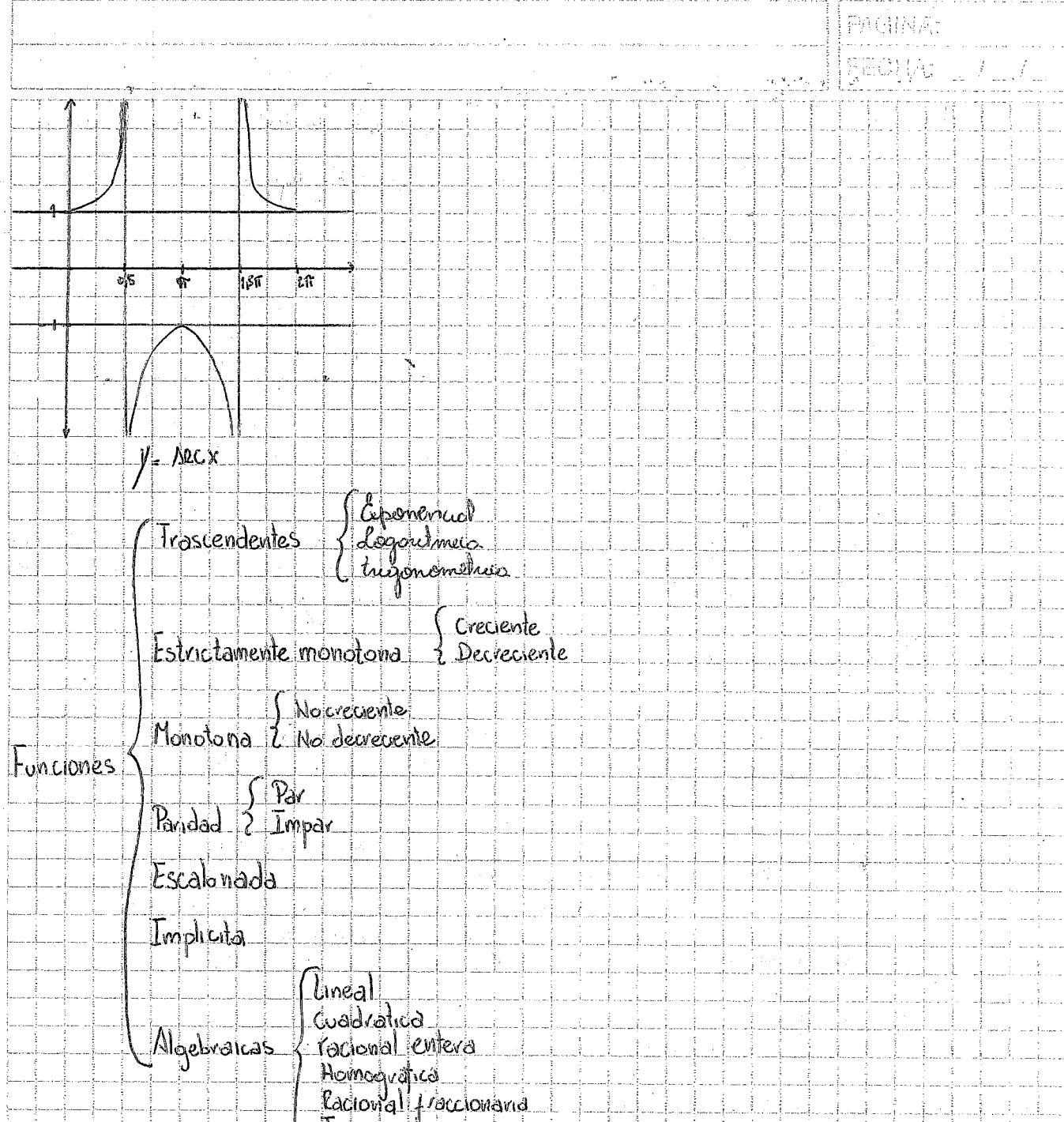
$$\tan \alpha = \frac{PQ}{OQ}$$

$$\cotan \alpha = \frac{OQ}{PQ}$$

En el caso del seno y el coseno la imagen es el intervalo $[-1, 1]$

Para la tangente la imagen es el intervalo $(-\infty, \infty)$





Entorno de un punto

Es un intervalo donde se encierra un punto en su interior si a es un punto cualquiera de la recta \mathbb{R} y δ un número positivo, se llama entorno de centro a y radio δ al intervalo abierto de: $(a-\delta, a+\delta)$



$$a-\delta < x < a+\delta \in E(a, \delta) = (a-\delta, a+\delta) \quad |x-a| < \delta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow -\delta < x-a < \delta$$

$$a-\delta < x < a+\delta$$

- Semientorno de la Izq formado por todos los x que van desde $a-\delta$ hasta a

- Semientorno derecho desde a hasta $a+\delta$

$$E(a; \delta) = \{x \in \mathbb{R} / a-\delta < x < a+\delta\}$$

$$\text{Ejemplo } E(2, 1,5) = (0,5; 3,5)$$

Entorno Reducido

Es un intervalo que contiene a todos los puntos excluyendo el centro. Si a es un punto cualquiera de la recta \mathbb{R} y δ un número positivo; se llama entorno reducido de centro a y radio δ al conjunto de puntos del intervalo $(a-\delta, a+\delta)$ del cual se excluirá el centro. No se puede calcular su amplitud.

Amplitud del entorno = 2δ del Semientorno = δ

$$E(a, \delta) = 0 < |x-a| < \delta$$

$$E(a, \delta) = \{x \in \mathbb{R} / a-\delta < x < a+\delta \wedge x \neq a\}$$

$$\begin{aligned} * |x-a| &< \delta \Rightarrow -\delta < x-a < \delta \\ &a-\delta < x < a+\delta \end{aligned}$$

$$* |x-a| > 0$$

$$\begin{aligned} (x-a) > 0 &\Rightarrow x > a \\ (x-a) < 0 &\Rightarrow x < a \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} x \neq a \end{array} \right\}$$

Límite

Concepto

Conocemos la circunferencia de radio r y longitud $C = 2\pi r$ designemos con P' y P'' los perímetros de los polígonos de n lados, inscritos y circunscritos a la circunferencia. Es evidente que con n igual a una constante, estos perímetros son funciones de n .

Siendo hacemos crecer n indefinidamente; $n \rightarrow \infty$ tanto P' como P'' podemos hacer el valor absoluto de la diferencia entre P y C tan pequeño como queramos con solo tomar un n suficientemente grande.

Decimos que C es el límite hacia cui tiende $P(n)$ cuando $n \rightarrow \infty$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(n) = C \quad 0 \quad P(n) \rightarrow C \quad n \rightarrow \infty$$



Inscrito



Circunscrito

P_n

① **polígono Inscribido** = Un polígono está inscrito en una circunferencia si todos sus vértices están contenidos en ella.

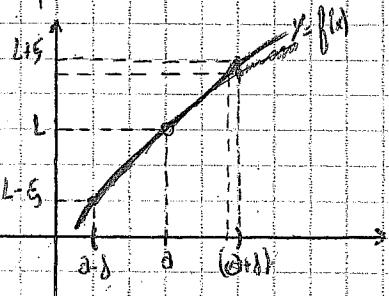
② **Polígono Circunscrito** = si todos sus lados (del polígono) son tangentes a la circunferencia

* decimos que el $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L$ si los valores que toma $f(x)$ se aproximan a L tanto como uno quiera control de segunado a x valores próximos a a

Definición (Explicación de gráfica)

Consideremos la función $y = f(x)$ y un punto de cerca a a siendo L el límite. Ahora consideremos un número ϵ arbitrariamente pequeño y positivo, tenemos a partir de L dos números $L-\epsilon$ y $L+\epsilon$.

por estos números trazar paralelos al eje x hasta cortar la función; por estos puntos ya determinados trazar paralelos al eje y , quedando determinados los bordes de los puentes que se encuentran a una distancia δ de a .



$$\text{De } |x-a| < \delta$$

$$|x-a| < \delta \Rightarrow -\delta < x-a < \delta \Rightarrow a-\delta < x < a+\delta$$

$$\text{De } 0 < |x-a| \Rightarrow x-a > 0 \Rightarrow x > a \quad \begin{cases} x \neq a \\ x < a \end{cases}$$

$x-a$ no puede valer 0 entonces $x \neq a$.

$$\text{de } |f(x)-L| < \epsilon$$

$$|f(x)-L| < \epsilon \Rightarrow -\epsilon < f(x)-L < \epsilon \quad \cancel{\text{Caja}}$$

$$L-\epsilon < f(x) < L+\epsilon$$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L \Leftrightarrow \forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0, \quad \delta = f(\epsilon) / \epsilon \quad 0 < |x-a| < \delta \Rightarrow |f(x)-L| < \epsilon$$

$$E'(a, \delta)$$

Definición Rígurosa de límite

Decimos que el límite de una función $f(x)$ para $x \rightarrow a$ es L , se para todo ϵ mayor que 0, existe un δ mayor que 0, se el valor absoluto de la diferencia entre la función y el límite es menor que ϵ ; siempre que los $x \rightarrow a$ pertenezcan a un entorno reducido de centro a y radio δ .

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L$$

$$\forall \epsilon > 0; \exists \delta > 0 / 0 < |x-a| < \delta \Rightarrow |f(x)-L| < \epsilon$$

Entorno reducido

$$\bullet |x-a| < \delta \Rightarrow -\delta < x-a < \delta \quad \therefore x \in E'(a, \delta)$$

$$a-\delta < x < a+\delta \quad x \in (a-\delta, a+\delta)$$

$$\bullet |x-a| > 0 \quad x > a \quad \begin{cases} x > a \\ x < a \end{cases} \quad \therefore x \neq a$$

$$\bullet |f(x)-L| < \epsilon \Rightarrow -\epsilon < f(x)-L < \epsilon$$

$$L-\epsilon < f(x) < L+\epsilon \quad \therefore f(x) \in (L-\epsilon, L+\epsilon)$$

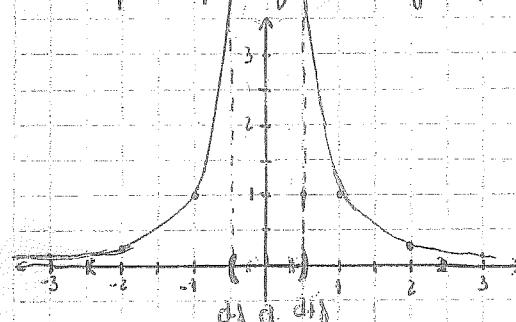
Límite Finito e Infinito

Se dice que la función $f(x)$ tiende límite infinito cuando $x \rightarrow d$

$$\lim_{x \rightarrow d} f(x) = \infty$$

Si para cualquier número positivo A (tan grande como se quiera) podemos encontrar un número δ tal que, para todos los x dentro del entorno reducido de d de radio δ

se cumple que $f(x)$ es mayor que A



$$y = \frac{1}{x^2}$$
$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{1}{x^2}$$

X	y
1	1
2	1/4
3	1/9
-1	1
-2	1/4
-3	1/9

Límite finito

para cualquier número positivo ϵ , por pequeño que sea, podemos encontrar un δ tal que para todos los x dentro del entorno reducido de radio δ y centro a se cumple que $f(x)$ está dentro del entorno b de radio ϵ

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = b$$

$$\lim_{x \rightarrow 1} 2x - 1 = 1$$

$$b + \epsilon, \text{ punto}$$

$$b - \epsilon, \text{ punto}$$

$$b, \text{ punto}$$

$$b - \epsilon, \text{ punto}$$

$$b + \epsilon, \text{ punto}$$

$$a - \delta, \text{ punto}$$

$$a + \delta, \text{ punto}$$

INFINITESIMO

decimos que una función es infinitesimo en el punto x_0 cuando al tender x a x_0 ; la función tiende a 0

Si $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = 0$ es infinitesimo en x_0

Ejemplo

$$\lim_{x \rightarrow 0} \sin x = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow \pi/2} \cos x = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \operatorname{tg} x = 0$$

OPERACIONES CON INFINITESIMOS

Consideremos que los infinitesimos son funciones de la misma variable independiente x y en el mismo punto a

$f(x) \wedge g(x) \rightarrow$ Son infinitesimos en $x=a$

→ de por resultado otro infinitesimo

① la suma de dos infinitesimos $\rightarrow f(x) + g(x)$ es infinitesimo

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0 \quad \wedge \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow a} [f(x) + g(x)] = \lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

"El límite de una suma, es igual, a la suma de los límites"

② el producto de dos infinitesimos, es otro infinitesimo - pero en este caso el resultado

es un infinitesimo que tiende a 0 con mayor velocidad que $f(x) \wedge g(x)$ para la tanda de llamas infinitesimo de orden superior.

"Sean $f(x) \wedge g(x)$ infinitesimos en $x=a \rightarrow f(x), g(x)$ es otro infinitesimo de orden superior"

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0 \quad \wedge \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow a} [f(x) \cdot g(x)] = \lim_{x \rightarrow a} f(x) \cdot \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

∴ $f(x) \cdot g(x)$ es un infinitesimo de orden superior

$$f(x) = 2x \quad \wedge \quad g(x) = 3x \quad f(x) \cdot g(x) = 6x^2$$

③ el producto de una constante K por un infinitesimo es otro infinitesimo

Sea $K \rightarrow$ constante $\wedge f(x)$ es infinitesimo en $x=a \therefore K \cdot f(x)$ es infinitesimo

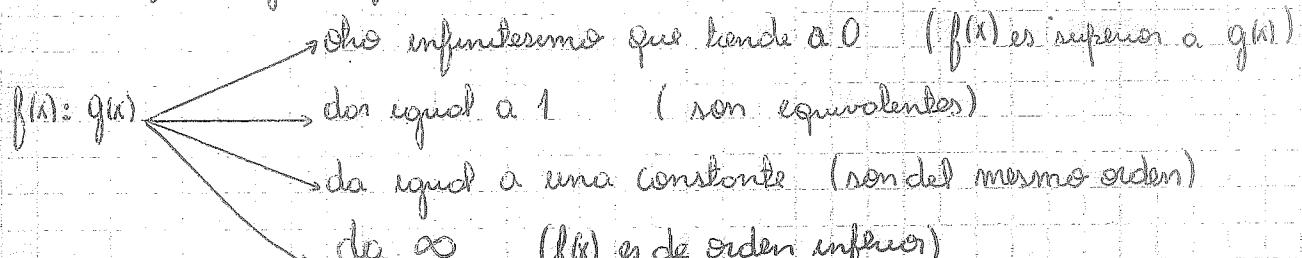
en $x=a$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0$$

$$\lim_{x \rightarrow a} [K \cdot f(x)] = K \cdot \lim_{x \rightarrow a} f(x) = K \cdot 0 = 0$$

④ El cociente de infinitesimos

Se dice $f(x) \sim g(x)$ infinitesimo en $x=d$



⑤ Si $f(x) \sim g(x)$ son dos infinitesimos en $x=d$ y $f(x): g(x) \rightarrow 0$, se dice que $f(x)$ es un infinitesimo de orden superior respecto a $g(x)$

$$\lim_{x \rightarrow d} f(x)/g(x) = 0 \Rightarrow \text{se dice que "f(x) tiende mas rapido a cero que } g(x)}$$

Ej: $f(x) = 2x^2 \sim g(x) = 2x$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{2x^2}{2x} = \lim_{x \rightarrow 0} x = 0$$

⑥ Si $f(x): g(x)$ tiende a un valor constante k , se dice que los infinitesimos son del mismo orden

$$\lim_{x \rightarrow d} f(x)/g(x) = k$$

Ejemplo $f(x) = 2x^2 \sim g(x) = x^2 \quad \frac{2x^2}{x^2} = 2$

⑦ $\lim_{x \rightarrow d} f(x)/g(x) = 1$

⑧ dice que los infinitesimos son equivalentes

$$f(x) = 2x \sim g(x) = 2x \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{2x}{2x} = 1$$

⑨ Si el cociente entre $f(x): g(x)$ puede hacerse tan grande como se quiera, se dice que $f(x)$ es un infinitesimo de orden inferior respecto a $g(x)$

$$f(x) = 2x \sim g(x) = x^2 \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 0} \frac{2x}{x^2} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{2}{x} = \infty$$

Uníndices infinitesimales → del mismo orden (si es igual a una constante) o equivalentes (se regula)

Superior 0

Inferior ∞

Una función difiere de su límite en su infinitesimo

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L \Rightarrow f(x) = L + \epsilon$$

Página:

Ficha:

* Noción sobre el teorema p/ el cálculo de límites

① El límite de una suma de varias funciones es igual a la suma de los límites

Si $f(x) \rightarrow L$, $g(x) \rightarrow L'$ y $h(x) \rightarrow L''$ cuando $x \rightarrow a$

Se tiene: $[f(x) + g(x) + h(x)] \rightarrow [L + L' + L'']$ cuando $x \rightarrow a$

Resulta

$$f(x) + g(x) + h(x) = (L + L' + L'') + (\epsilon + \epsilon' + \epsilon'')$$

② El límite del producto de varias funciones es igual al producto de los límites

$$\lim_{x \rightarrow a} [f(x) \cdot g(x)] = \lim_{x \rightarrow a} f(x) \cdot \lim_{x \rightarrow a} g(x) = L \cdot L'$$

$$f(x) \cdot g(x) = (L_1 + \epsilon_1)(L_2 + \epsilon_2)$$

$$f(x) \cdot g(x) = L_1 L_2 + L_1 \epsilon_2 + \epsilon_1 L_2 + \epsilon_1 \epsilon_2$$

$$f(x) \cdot g(x) = C + I + I' + I''$$

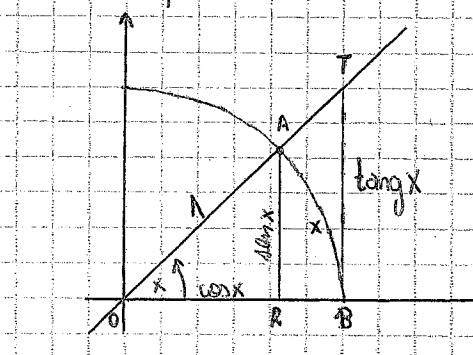
$$f(x) \cdot g(x) = C + I - \lim_{x \rightarrow a} [f(x) \cdot g(x)] - L_1 L_2$$

③ El límite del cociente de 2 funciones $f(x)/g(x)$; cuando $f(x) \rightarrow L_1$ y $g(x) \rightarrow L_2$

Si es igual a el cociente L_1/L_2 de sus límites siempre que el denominador sea distinto de 0

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{L_1}{L_2} \quad \text{con } L_2 \neq 0$$

Límite Importante



$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\text{arc } x}{x} = 1.$$

Si en una circunferencia de radio 1 se considera un ángulo central de x radianes lo medida de arco AB que queda determinado sobre la circunferencia es x .

* En B se traza la tangente TB, y entre los respectivos de los triángulos AOR y TOB y el sector AOB valen las relaciones

$$\triangle AOR < \text{sector AOB} < \triangle TOB$$

los áres correspondiente se pueden expresar en función de x

$$\text{Sup } \Delta = \frac{b \times h}{2}$$

$$\operatorname{tg} x = \frac{\operatorname{sen} x}{\cos x}$$

$$\Delta ADR < \text{sector AOB} < \Delta TOB$$

$$\frac{\cos x \operatorname{sen} x}{2} < \frac{1 \cdot x}{2} < \frac{1 \cdot \operatorname{tg} x}{2}$$

$$\frac{\cos x \operatorname{sen} x}{2} < \frac{x}{2} < \frac{1}{2} \cdot \frac{\operatorname{sen} x}{\cos x}$$

Ahora dividimos la desigualdad por $\frac{1}{2} \operatorname{sen} x$

$$\frac{\cos x \operatorname{sen} x}{2} < \frac{x}{2} < \frac{\operatorname{sen} x}{2 \cos x}$$
$$\frac{\frac{1}{2} \operatorname{sen} x}{2} < \frac{1}{2} \operatorname{sen} x < \frac{1}{2} \operatorname{sen} x$$

$$\cos x < \frac{x}{\operatorname{sen} x} < \frac{1}{\cos x}$$

Si hacemos tender $x \rightarrow 0$, $\cos x \rightarrow 1$ debe ser entonces

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x}{\operatorname{sen} x} = 1 \text{ y también } \lim_{x \rightarrow 0} \frac{1}{\cos x} = 1$$

EL NÚMERO e

La sucesión $a_n = (1 + \frac{1}{n})^n$ permite definir al N° e

Demostración.

1) Que la sucesión a_n es monótona creciente

2) Que esta sucesión es acotada

$$\lim_{m \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{m}\right)^m = e \rightarrow \text{Nº irracional} \approx 2,71...$$

Aplicamos la fórmula del binomio de Newton;

$$\binom{m}{0} \cdot 1^m \cdot \left(\frac{1}{m}\right)^0 + \binom{m}{1} \cdot 1^{m-1} \cdot \left(\frac{1}{m}\right)^1 + \binom{m}{2} \cdot 1^{m-2} \cdot \left(\frac{1}{m}\right)^2 + \dots + \binom{m}{m} \cdot 1^0 \cdot \left(\frac{1}{m}\right)^m =$$

$$1 + m \cdot \frac{1}{m} + \frac{m(m-1)}{2!} \cdot \frac{1}{m^2} + \dots + \frac{m(m-1)\dots(1)}{m!} \cdot \frac{1}{m^m}$$

No supera a 1

Vemos que por cada especificación de $n \rightarrow \infty$ los términos en el límite serán todos don aproximadamente 0,71

$$\therefore \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n = 2,71 \approx e$$

* Esto ocurre $2 < \dots < 3$

* creciente \rightarrow pero nunca supera a 3

* Continuidad de una función

Sea $f(x)$; $a \in \text{dominio}$ de la función

Dicemos que $f(x)$ es continua en $x=a \Leftrightarrow$

① Que existe el límite para $x \rightarrow a$; es decir;

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L$$

② Que la función esté definida en ese punto es decir;

$$f(a) = L'$$

③ El valor que toma la función en el punto tiene que ser igual al límite de la función en el punto

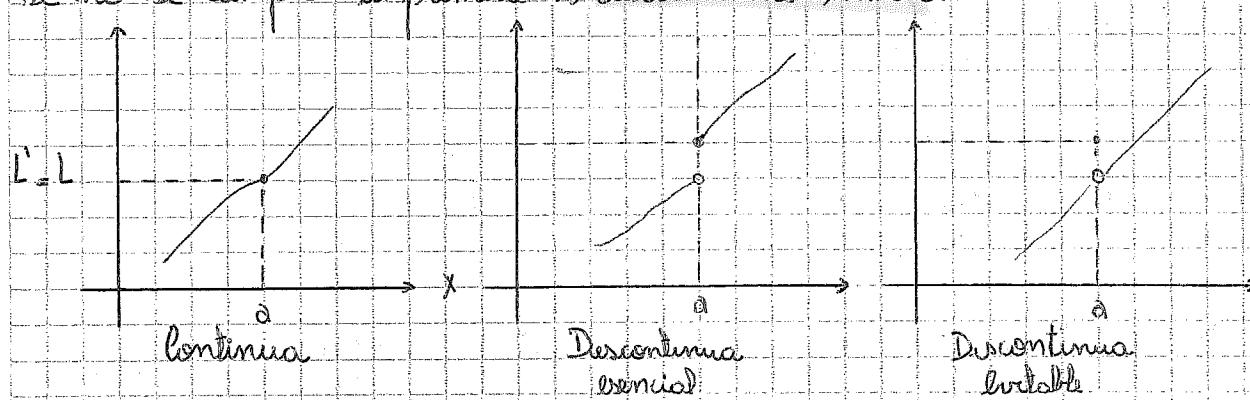
$$f(a) = \lim_{x \rightarrow a} f(x)$$

Si se cumplen estos 3; $f(x)$ es continua.

Si se cumple la primera pero no la 2 o 3 se dice que es discontinua

irratable

si no se cumple la primera es discontinua irremediable



¿Cómo se solva la discontinuidad irremediable? Redefiniendo la función.

Límites Laterales

Hoy dos tipos de límites laterales; por izquierda y derecha.

- ① Si los límites laterales son \neq decimos que la función no tiene límite en dicho punto.

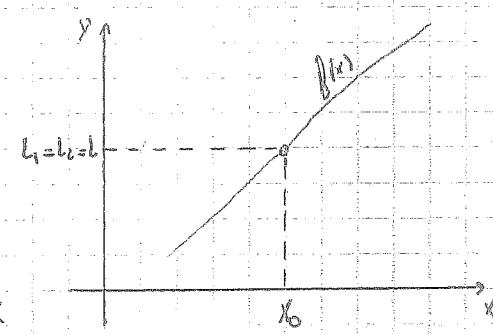
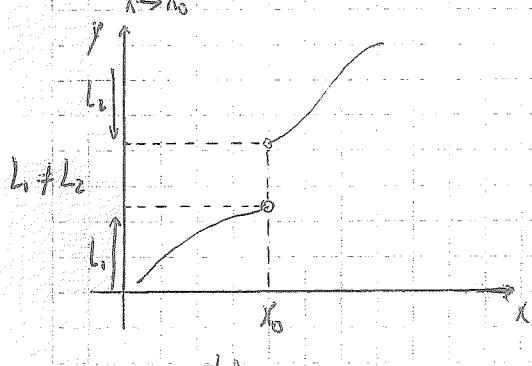
$$\text{Izq } \lim_{x \rightarrow x_0^-} f(x) = L_1 \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} L_1 \neq L_2 \Rightarrow \nexists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$$

$$\text{Der } \lim_{x \rightarrow x_0^+} f(x) = L_2$$

- ② Si los límites laterales coinciden, decimos que la función tiene límite en dicho punto y el límite es L .

$$\lim_{x \rightarrow x_0^-} f(x) = L_1 \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} L_1 = L_2 = L \Rightarrow \exists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = L$$

$$\lim_{x \rightarrow x_0^+} f(x) = L_2$$



* Operaciones con funciones continuas

- ① La suma y el producto de un número finito de funciones continuas son continuas.

$f(x) \wedge g(x)$ son continuas en $x = a$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a) \wedge \lim_{x \rightarrow a} g(x) = g(a)$$

Entonces $x \rightarrow a$

$$\lim_{x \rightarrow a} [f(x) + g(x)] = \lim_{x \rightarrow a} f(x) + \lim_{x \rightarrow a} g(x) = f(a) + g(a)$$

$$\lim_{x \rightarrow a} [f(x) \cdot g(x)] = \lim_{x \rightarrow a} f(x) \cdot \lim_{x \rightarrow a} g(x) = f(a) \cdot g(a)$$

② Un polinomio es una función continua.

Siendo X una función continua; también lo son $X^2; X^3; X^4 \dots X^n$ y también la combinación lineal de los mismos: $a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + \dots + a_n X^n$

③ El cociente de dos funciones continuas en el punto $X=a$ es una función continua; siempre y cuando el denominador no se anule en $X=a$.

Funciones cuyo denominador tiende a 0

La condición necesaria para que una fracción cuyo denominador tiende a 0, tenga límite, es que el numerador tiende a 0.

Es que si la fracción tiene límite cuando el denominador tiende a 0; por consiguiente el numerador también va tender a 0.

Hipótesis.

Sea $f(x) \wedge g(x)$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = L \quad \text{y} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

Tesis

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0$$

Demonstración

$$f(x) : g(x) = h(x)$$

$$f(x) = h(x) \cdot g(x)$$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \lim_{x \rightarrow a} h(x) \cdot \lim_{x \rightarrow a} g(x)$$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = L \cdot 0$$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0$$

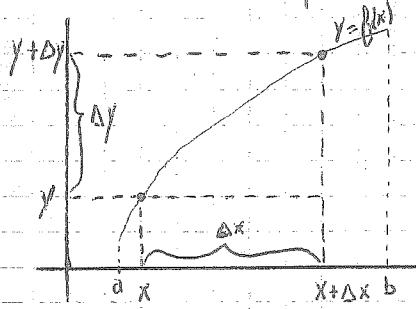
NOTA:

10

Tema 2

Derivada

Derivada de una función



consideremos $y = f(x)$ definida en $[a, b] \cap X \subset \mathbb{R}$

- ① Damos a x un incremento Δx como consecuencia y también se incrementa en un Δy

$$y + \Delta y = f(x + \Delta x)$$

- ② Calculamos el incremento Δy

$$\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$$

"la función incrementado menos la función sin incremento"

- ③ Hellámos que el cociente incremental depende ambos miembros por Δx (ociente incremental)

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

- ④ Aplicamos $\lim_{\Delta x \rightarrow 0}$ al cociente incremental

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

"Si este límite existe, este es por definición la derivada de la función en el punto considerado" La derivada de una función es el límite hacia el cual tiende el cociente incremental cuando $\Delta x \rightarrow 0$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = y' = f'(x) = \frac{dy}{dx}$$

* Regla de derivación

$$y = f(x)$$

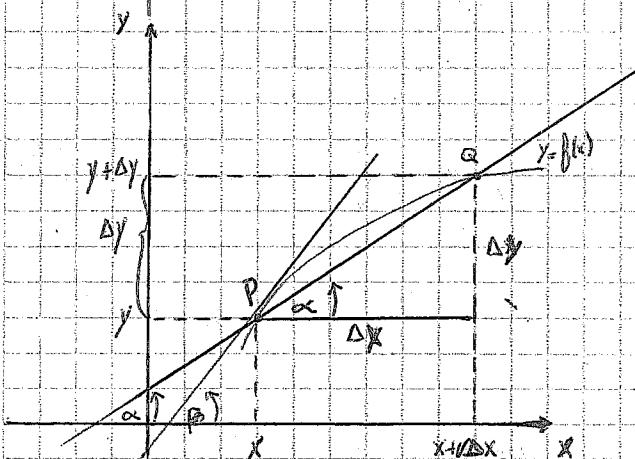
$$y + \Delta y = f(x + \Delta x)$$

$$\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

Interpretación Geométrica



cuando incrementamos x en un Δx , esto provoca el desplazamiento a la derecha formándose $x + \Delta x$. También vemos que al incrementar x en un Δx la función se va incrementando en un Δy ; y el punto P se transforma al punto Q

$$\textcircled{1} \quad y + \Delta y = f(x + \Delta x)$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$$

Ahora hago pasar por $P \wedge Q$ una recta; pero como P y Q pertenecen a la recta recibe el nombre de Recta Secante. Formándose aquí el triángulo rectángulo.

Vemos como este recto secante corta al eje x formándose un ángulo α ; pero como es segmento Δx es paralelo al eje x y este recto secante pasa por ambos paralelos se forma el también en el triángulo rectángulo que queda establecido

$$\textcircled{3} \quad \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

Vemos aquí Δy es el cateto opuesto del triángulo rectángulo y Δx es el cateto adyacente y sabemos que CO/CA es por definición la tangente entonces se la tangente del ángulo α

$$\tan \hat{\alpha} = \frac{\text{CO}}{\text{CA}} = \frac{\Delta y}{\Delta x} =$$

Sabemos también que ese es igual a la pendiente de la recta, el cociente incremental me da la pendiente de la recta secante que pasa por $P \wedge Q$

$$\textcircled{4} \quad \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x)$$

Cuando hacemos tender $\Delta x \rightarrow 0$ ocurre las siguientes situaciones:

- * Q se transforma a la recta tangente de la curva hacia P
- * La recta secante va tomando distintas posiciones
- * Por ende el $\angle \alpha$ va tomando distintas amplitudes, y en el límite ocurre:

$$* Q = P$$

* La recta secante se transforma en recta tangente (pues codo de la curva solo en P)

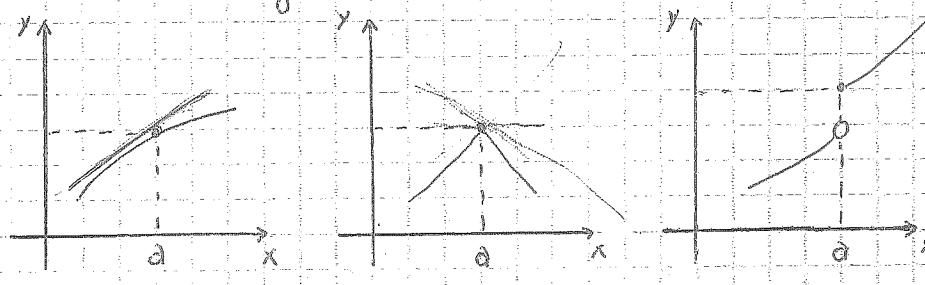
$$* \text{el } \angle \alpha \rightarrow \beta$$

Dicimos que "desde el punto de vista de la interpretación geométrica, la derivada de una función en un punto es la tangente trigonométrica del ángulo, que la tangente geométrica a la curva forma con el semieje positivo de los X".

Continuidad de la función derivable

Toda función derivable es continua, pero no todo función continua es derivable.

Si una función es derivable significa que la gráfica admite recta tangente UNICA a la curva en cada punto. El hecho de ser derivable es condición suficiente para que sea continua, en cambio se una función es continua talvez sea derivable o no.



derivable
continua

No derivable
continua

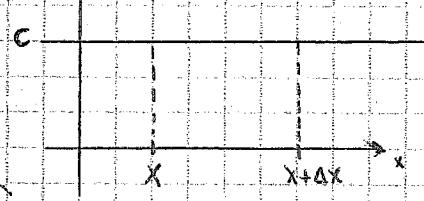
No derivable
discontinua

Admite t de una
tang. trigonométrica

Derivada de las funciones Algebráicas

① Derivada de una constante y

$$y = f(x) = C$$



① $y = f(x)$

② $y + \Delta y = f(x + \Delta x)$

③ $\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$

$$\Delta y = C - C$$

$$\Delta y = 0$$

④ $\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} 0$

$$y' = 0$$

"La derivada de una constante es 0"

② Derivada de la variable independiente

① $y = x$

② $y + \Delta y = x + \Delta x$

③ $\Delta y = x + \Delta x - x$

$$\Delta y = \Delta x$$

④ $\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta x}{\Delta x}$

$$y' = 1$$

"La derivada de la variable independiente es 1"

③ Derivada de una potencia de la variable Independiente

Binomio de Newton

$$(a+b)^n = \binom{n}{0} a^n b^0 + \binom{n}{1} a^{n-1} b^1 + \binom{n}{2} a^{n-2} b^2 + \dots + \binom{n}{m} a^0 b^n$$

$$\binom{mn}{m} = C_m^m = \frac{m!}{m!(m-m)!}$$

$$(a+b)^n = a^n + n a^{n-1} b + \frac{n!}{2!(n-2)!} a^{n-2} b^2 + \dots + b^n$$

$$y = a(x)^m$$

$$① y + \Delta y = a(x + \Delta x)^m$$

$$y + \Delta y = a[x^m + m a^{m-1} \Delta x + \frac{m!}{2!(m-2)!} x^{m-2} \Delta x^2 + \dots + \Delta x^m]$$

$$y + \Delta y = a x^m + a m x^{m-1} \Delta x + \frac{m!}{2!(m-2)!} x^{m-2} \Delta x^2 + \dots + a \Delta x^m$$

$$② \Delta y = a x^m + a m x^{m-1} \Delta x + a \frac{m!}{2!(m-2)!} x^{m-2} \Delta x^2 + \dots + a \Delta x^m - a x^m$$

$$③ \frac{\Delta y}{\Delta x} = a m x^{m-1} \frac{\Delta x}{\Delta x} + a \frac{m!}{2!(m-2)!} x^{m-2} \frac{\Delta x^2}{\Delta x} + \dots + a \frac{\Delta x^m}{\Delta x}$$

$$④ \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} a m x^{m-1} + a \frac{m!}{2!(m-2)!} x^{m-2} \underbrace{\frac{\Delta x}{\Delta x}}_0 + \dots + a \underbrace{\frac{\Delta x^m}{\Delta x}}_0$$

$$y' = a m x^{m-1}$$

④ Derivada de la suma de funciones

$$u = u(x) \quad v = v(x) \quad w = w(x)$$

$$x \rightarrow \Delta x \quad \begin{array}{l} u \rightarrow \Delta u \\ v \rightarrow \Delta v \\ w \rightarrow \Delta w \end{array} \quad \Delta y$$

$$y = u + v - w$$

$$① y + \Delta y = (u + \Delta u) + (v + \Delta v) - (w + \Delta w)$$

$$② \Delta y = u + \Delta u + v + \Delta v - w - \Delta w - (u + v - w)$$

$$\Delta y = \Delta u + \Delta v - \Delta w$$

$$③ \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{\Delta u}{\Delta x} + \frac{\Delta v}{\Delta x} - \frac{\Delta w}{\Delta x}$$

$$④ \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta u}{\Delta x} + \frac{\Delta v}{\Delta x} - \frac{\Delta w}{\Delta x}$$

$$y' = u' + v' - w'$$

La derivada de esta suma algebraica de funciones de la misma variable x , es la suma algebraica de los derivados de c/u de las funciones.

⑤ Derivada de un producto de funciones

$$y = u \cdot v$$

$$u = u(x) \quad v = v(x)$$

$$x \rightarrow \Delta x \xrightarrow{u \rightarrow \Delta u} y \rightarrow y$$

$$\textcircled{1} \quad y + \Delta y = (u + \Delta u)(v + \Delta v)$$

$$y + \Delta y = uv + u\Delta v + \Delta u v + \Delta u \Delta v$$

$$\text{si } \Delta x \rightarrow 0 \text{ entonces } \Delta u \rightarrow 0 \quad \Delta v \rightarrow 0$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta y = uv + u\Delta v + \Delta u v + \Delta u \Delta v - uv$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{u\Delta v + \Delta u v + \Delta u \Delta v}{\Delta x}$$

$$\textcircled{4} \quad \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{u \Delta v}{\Delta x} + \frac{\Delta u}{\Delta x} v + \frac{\Delta u}{\Delta x} \Delta v$$

$$y' = uv' + u'v$$

la derivada de un producto de dos funciones, es igual al 1º factor por la derivada del segundo factor, mas, el 2º factor por la derivada del 1º factor.

⑥ Derivada de un cociente

$$y = \frac{u}{v}$$

$$u = u(x)$$

$$v = v(x)$$

$$\Delta x \rightarrow 0 \text{ entonces } \Delta u \rightarrow 0 \quad \Delta v \rightarrow 0$$

$$\textcircled{1} \quad y + \Delta y = \frac{(u + \Delta u)}{(v + \Delta v)}$$

$$\textcircled{4} \quad \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{v \Delta u}{v^2} - \frac{u \Delta v}{v^2} - \frac{u \Delta v}{v^2} \cdot \frac{1}{(v + \Delta v)}$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta y = \frac{(u + \Delta u)}{(v + \Delta v)} - \frac{u}{v}$$

$$\Delta y = \frac{v(u + \Delta u) - u(v + \Delta v)}{v(v + \Delta v)}$$

$$\Delta y = \frac{v\Delta u + v\Delta u - u\Delta v - u\Delta v}{v^2 + v\Delta v}$$

$$\Delta y = \frac{v\Delta u - u\Delta v}{v^2 + v\Delta v}$$

$$y' = \frac{v u' - u v'}{v^2}$$

$$y' = \frac{v u' - u v'}{v^2}$$

$$\textcircled{3} \quad \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{\frac{v\Delta u - u\Delta v}{v^2 + v\Delta v}}{\Delta x} \quad \boxed{1}$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{v\Delta u - u\Delta v}{\Delta x(v^2 + v\Delta v)}$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{v\Delta u}{\Delta x(v^2 + v\Delta v)} - \frac{u\Delta v}{\Delta x(v^2 + v\Delta v)}$$

Derivada de la función Inversa

Si una función $y = f(x)$ tiene una inversa $x = g(y)$ y cumplen además los demás $y' = f'(x) \wedge x' = g'(y) \wedge$ siendo $f'(x) \neq 0$ se verifica que:

$$\text{Si } y = f(x) \wedge x = g(y) \wedge y' = f'(x) \wedge x' = g'(y)$$

$$y' = \frac{1}{x'}$$

Demotación

$$y = f(x)$$

$$y + \Delta y = f(x + \Delta x)$$

$$\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x)$$

$$x = g(y)$$

$$x + \Delta x = g(y + \Delta y)$$

$$\Delta x = g(y + \Delta y) - g(y)$$

Notemos que para ser $f(x)$ derivable \rightarrow es continua

$$\Delta x \rightarrow 0 \Rightarrow \Delta y \rightarrow 0$$

con $\Delta x \neq 0$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} \cdot \frac{\Delta x}{\Delta y} = 1$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{1}{\frac{\Delta x}{\Delta y}}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{1}{\frac{\Delta x}{\Delta y}}$$

$$y' = \frac{1}{x'}$$

Derivada de la función Trascendente

① Función Logarítmica

Propiedades

$$*\log(a/b) = \log a - \log b$$

$$*\log a^n = n \log a$$

$$y = \log_a u$$

$$u = u(x)$$

$$y + \Delta y = \log_a(u + \Delta u)$$

$$\Delta y = \log_a(u + \Delta u) - \log_a u$$

$$\Delta y = \log_a \left(\frac{u + \Delta u}{u} \right)$$

$$\Delta y = \log_a \left(1 + \frac{\Delta u}{u} \right)$$

$$\Delta y = \log_a \left(1 + \frac{1}{u} \frac{\Delta u}{\Delta x} \right) \frac{\Delta u}{u} \frac{u}{\Delta u}$$

$$\Delta y = \frac{1}{u} \log_a \left(1 + \frac{1}{u} \frac{\Delta u}{\Delta x} \right) \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{1}{u} \log_a \left(1 + \frac{1}{u} \frac{\Delta u}{\Delta x} \right) \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{1}{u} \log_a \left(1 + \frac{1}{u} \frac{\Delta u}{\Delta x} \right) \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$y' = \frac{1}{u} \log_a e^{\frac{1}{u}}$$

Caso particular

$$y = \ln u$$

$$y = \log_e u \Rightarrow y = \frac{1}{u} \log_e e^u$$

$$y = \frac{u}{u}$$

② Función Exponencial

$$y = a^u \quad u = u(x)$$

$$\ln y = \ln a^u$$

$$\ln y = u \cdot \ln a$$

$$(\ln y)' = (u \cdot \ln a)' \quad \text{constante}$$

$$y' = \ln a \cdot u'$$

$$y' = \ln a \cdot u \cdot a^u$$

Caso particular

$$y = e^u \quad u = u(x)$$

$$y' = \frac{\ln e}{u} \cdot u' e^u \Rightarrow y' = u' e^u$$

$$y = e^x$$

$$y' = \frac{\ln e}{x} \cdot x' e^x \Rightarrow y' = e^x$$

$$y = a^x$$

$$y' = \ln a \cdot x' a^x \Rightarrow y' = \ln a \cdot a^x$$

$$y = u^v \quad u = u(x) \quad v = v(x)$$

$$\ln y = \ln u^v$$

$$\ln y = v \ln u$$

$$(\ln y)' = (v \ln u)'$$

$$y' = v \cdot \frac{u'}{u} + v' \ln u$$

$$y' = \left(\frac{v u'}{u} + v' \ln u \right) u^v$$

NOTA:

③ Funciones trigonométricas

$$*\operatorname{Sen} a - \operatorname{Sen} b = 2 \cos \frac{a+b}{2} \operatorname{Sen} \frac{a-b}{2}$$

*SEN

$$y = \operatorname{Sen} u \quad u = u(x)$$

$$\textcircled{1} \quad y + \Delta y = \operatorname{Sen}(u + \Delta u)$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta y = \operatorname{Sen}(u + \Delta u) - \operatorname{Sen} u$$

$$\Delta y = 2 \cos \frac{(u + \Delta u) + u}{2} \cdot \operatorname{Sen} \frac{(u + \Delta u) - u}{2}$$

$$\Delta y = 2 \cos \left(\frac{2u + \Delta u}{2} \right) \cdot \operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}$$

$$\Delta y = 2 \cos \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \cdot \operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2} \cdot \frac{\Delta u}{2}$$

$$\Delta y = \cos \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \cdot \frac{\operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}}{\frac{\Delta u}{2}} \cdot \Delta u$$

$$\textcircled{3} \quad \frac{\Delta y}{\Delta x} = \cos \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \cdot \frac{\operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}}{\frac{\Delta u}{2}} \cdot \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \cos \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \cdot \frac{\operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}}{\frac{\Delta u}{2}} \cdot \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$y' = \cos u \cdot u'$$

*COSEN

$$*\operatorname{Cos} A - \operatorname{Cos} B = -2 \operatorname{Sen} \frac{A+B}{2} \operatorname{Sen} \frac{A-B}{2}$$

$$y = \operatorname{Cos} u \quad u = u(x)$$

$$y + \Delta y = \operatorname{Cos}(u + \Delta u)$$

$$\Delta y = \operatorname{Cos}(u + \Delta u) - \operatorname{Cos} u$$

$$\Delta y = -2 \operatorname{Sen} \frac{(u + \Delta u) + u}{2} \operatorname{Sen} \frac{(u + \Delta u) - u}{2}$$

$$\Delta y = -2 \operatorname{Sen} \left(\frac{2u + \Delta u}{2} \right) \operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}$$

$$\Delta y = -2 \operatorname{Sen} \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2} \frac{\Delta u}{2}$$

Aplica prop

divide y multiplica 2 en Δu

se va el 2 y es de ser queda en 1

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} -\operatorname{Sen} \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \frac{\operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2} \frac{\Delta u}{2}}{\frac{\Delta u}{2}} \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

$$y' = -\operatorname{Sen} u \cdot u'$$

Aplico prop

divido Δy Multiplico 2 y Δu

revo el do $\operatorname{Sen} 1$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = -\operatorname{Sen} \left(u + \frac{\Delta u}{2} \right) \frac{\operatorname{Sen} \frac{\Delta u}{2}}{\frac{\Delta u}{2}} \frac{\Delta u}{\Delta x}$$

* Tangente

$$y = \tan u \quad u = u(x)$$

$$y = \frac{\sin u}{\cos u}$$

$$y' = \frac{(\sin u)' (\cos u) - (\sin u)(\cos u)'}{\cos^2 u}$$

$$y' = \frac{(\cos u \cdot u') (\cos u) - (\sin u)(-\sin u \cdot u')}{\cos^2 u}$$

$$y' = \frac{\cos^2 u \cdot u' + \sin^2 u \cdot u'}{\cos^2 u}$$

$$\textcircled{1} \quad y' = \frac{\cos^2 u + \sin^2 u}{\cos^2 u} \cdot u' \quad \text{O} \quad y' = \frac{(\cos^2 u + \sin^2 u)}{\cos^2 u} \cdot u'$$

$$y' = \frac{1}{\cos^2 u} \cdot u' \quad \text{Alc}^2 u \cdot u' \quad y' = (1 + \tan^2 u) u'$$

Derivada de la función compuesta (de una función de función)

Sea

$$y = f(u) \quad u = g(x)$$

$$y = f(u)$$

* Si $\Delta x \rightarrow 0$ entonces $\Delta u \rightarrow 0$ y $\Delta y \rightarrow 0$ por la continuidad de las funciones

$$y + \Delta y = f(u + \Delta u)$$

$$u = g(x)$$

$$\Delta y = f(u + \Delta u) - f(u)$$

$$u + \Delta u = g(x + \Delta x)$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta u} = \frac{f(u + \Delta u) - f(u)}{\Delta u}$$

$$\Delta u = g(x + \Delta x) - g(x)$$

$$\frac{\Delta u}{\Delta x} = \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x}$$

$$\frac{\Delta u}{\Delta x} = \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x}$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{f(u + \Delta u) - f(u)}{\Delta u} \cdot \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta u \rightarrow 0} \frac{f(u + \Delta u) - f(u)}{\Delta u} \cdot \frac{g(x + \Delta x) - g(x)}{\Delta x}$$

$$y' = f'(u) \cdot g'(x) \Rightarrow y' = f'[g(x)] \cdot g'(x)$$

La derivada de una función compuesta, es igual, al producto de los derivados de las funciones. Regla de la cadena

$$\text{NOTA: } y = f(u) \quad u = g(t) \quad t = h(x)$$

$$y' = f'(u) \cdot g'(t) \cdot h'(x) \Rightarrow y' = f'[g(t)] \cdot g'[h(x)] \cdot h'(x)$$

Derivadas Sucesivas

Sea $y=f(x)$ una función diferenciable de x y llamemos a f' la primera derivada de la función. Si la 1^{ra} derivada es diferenciable su derivada se llama 2^{da} derivada de la función original y se denota

$$y'' \text{ o } f''(x) \text{ o } \frac{d^2y}{dx^2}$$

a su vez, la derivada de la 2^{da} se llama 3^{ra} derivada y se denota

$$y''' \text{ o } f'''(x) \text{ o } \frac{d^3y}{dx^3}$$

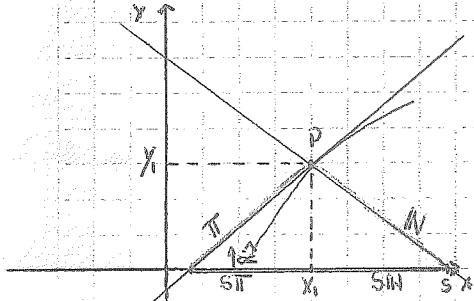
ose sucesivamente obtendremos los derivados sucesivos aplicando la misma regla.

$$f'(x), f''(x), f'''(x), f^{(iv)}(x), \dots, f^{(n)}(x)$$

la derivada de orden enésimo la obtendremos derivando la de orden (n-1)

$$f^n(x) = (f^{n-1}(x))'$$

Ecuación de la recta tangente y Normal



T = Segmento Tangente (parte de la recta tg comprendida entre P y el punto donde la recta tg切 el eje x)

N = Segmento Normal (.... recta Normal recta normal que el eje x)

S_T = Segmento subtangente (proyección de T sobre el eje x)

S_N = Segmento subnormal (proyección de N sobre el eje x)

Consideremos la función $y=f(x)$ en un sistema de ejes cartesianos y sobre la curva un punto P de abscisa (x_1, y_1)

① por P traza la tangente geométrica a la curva que forma con el eje x un ángulo α

Ecuación de la recta tangente que pasa por un punto

$y - y_1 = m(x - x_1) \Rightarrow$ Ecuación de la recta que pasa por el punto

$P(x_1, y_1)$ y tiene la pendiente ~~m~~ M

Ecuación de la recta tangente
que pasa por el punto $P(x_1, y_1)$

$$\tan \alpha = f'(x_1) = m$$

Recíproca

• Si trazo una perpendicular a la recta tangente y la llamo Recta Normal y llamo S el punto de intersección de la recta Normal N con el eje x , y como la condición para que dos vectores sean perpendiculares es que sus pendientes sean reciprocas y de signo contrario.

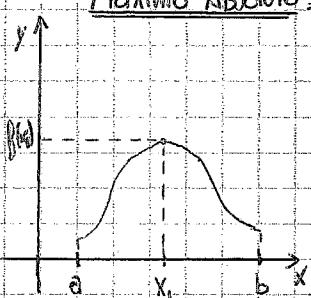
$$y - y_1 = -\frac{1}{f'(x)}(x - x_1) \quad \text{Ecuaon de la recta normal}$$

Maximos y Minimos relativos (Extremos de una función)

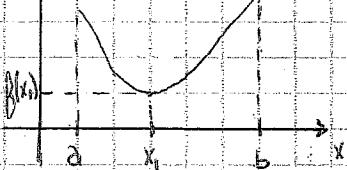
Se llaman extremos de una función a los puntos máximos y mínimos de una función, que pueden ser ABSOLUTO o Relativo

* Extremos Absolutos

Maximo Absoluto - decimos que la función $y = f(x)$ tiene un punto de máximo en $X_1 \in [a, b]$ si $f(x) \leq f(x_1) \forall x \in [a, b]$



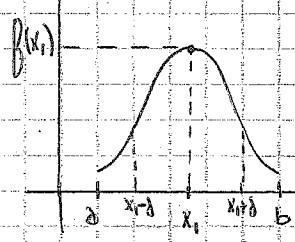
Mínimo Absoluto - decimos que la función $y = f(x)$ tiene un punto mínimo en $X_1 \in [a, b]$ si $f(x_1) \leq f(x) \forall x \in [a, b]$



* Extremos Relativos

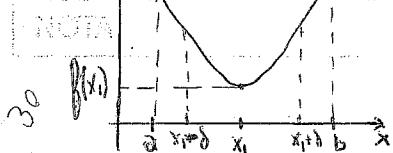
Son Relativos porque se analizan en un entorno reducido al punto

Maximo relativo - $y = f(x)$ tiene máximo relativo en $X_1 \in [a, b] \Leftrightarrow \exists E'(x_1; \delta) \subset [a, b] / f(x_1) \geq f(x) ; \forall x \in E'(x_1; \delta)$



Mínimo relativo - $y = f(x)$ tiene mínimo relativo en $X_1 \in [a, b] \Leftrightarrow \exists E'(x_1; \delta) \subset [a, b] / f(x_1) \leq f(x) ; \forall x \in E'(x_1; \delta)$

$$f(x_1) \leq f(x) \forall x \in E'(x_1; \delta)$$



* Condición necesaria pero no suficiente para la existencia de extremos relativos

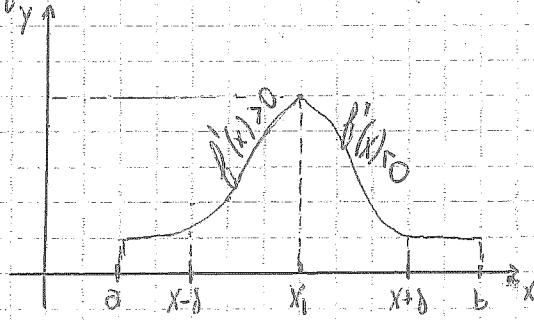
Consideremos una curva $y = f(x)$ y en ella un punto x_i donde hay un máximo y un entorno de radio δ , y nodos s

$\forall x \in (x_i - s; x_i) f(x)$ es creciente

$$\therefore f'(x) > 0$$

$\forall x \in (x_i; x_i + s) f(x)$ es decreciente

$$\therefore f'(x) < 0$$



∴ x_i Máximo Relativo

Ahora consideremos una curva $y = f(x)$ y en ella un punto x_i donde hay mínimo $E(x_i; \delta)$

$\forall x \in (x_i - s; x_i) f(x)$ es decreciente

$$\therefore f'(x) < 0$$

$\forall x \in (x_i; x_i + s) f(x)$ es creciente

$$\therefore f'(x) > 0$$



$$\therefore f''(x) = 0$$

Se llama punto nulo a aquellos puntos donde la primera derivada es cero. En estos puntos touya existe un Max o Min.

* por lo tanto ; la condición necesaria para que exista un Max o Min es que $f'(x) = 0$

La reciproca no vale por lo tanto la condición es necesaria no suficiente

* Sea $f(x)$ continua y por lo menos dos veces derivable y la $f'(x) = 0$

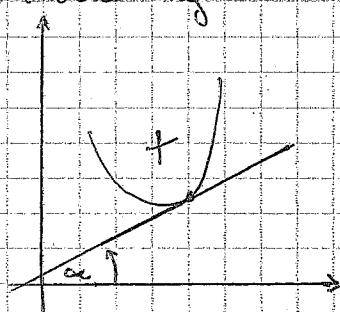
~ $f''(x) \neq 0$ entonces en $x = x_i$ hay valores extremos

① se $f''(x_i) < 0 \Rightarrow$ en $x = x_i$ hay máximo relativo

② se $f''(x_i) > 0 \Rightarrow$ en $x = x_i$ hay mínimo relativo

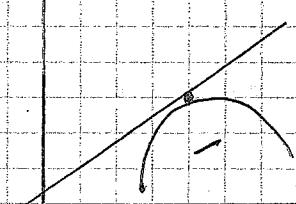
Concavidad y convexidad

Concava positiva: $y=f(x)$ tiene concavidad positiva en un punto x_0 de su dominio si existe por lo menos en entorno X_0 tal que la curva se encuentra por encima de la recta tangente.



Si $f''(x_0) > 0 \Rightarrow f(x)$ es concava positiva en el punto x_0 .

Concavidad Negativa o convexidad: $y=f(x)$ es concava negativa en un punto x_0 de su dominio, si la curva se sitúa por debajo de la recta tangente.



Si $f''(x_0) < 0$ es concava negativa en el punto x_0 .

Puntos de Inflexión

Son los puntos en los cuales la curva cambia la concavidad, en un punto de inflexión la curva no es concava ni convexa.



* Condición Necesaria - Si $f(x)$ tiene en $x=x_0$ punto de inflexión $\Rightarrow f''(x_0)=0$ (la reciproca no vale)

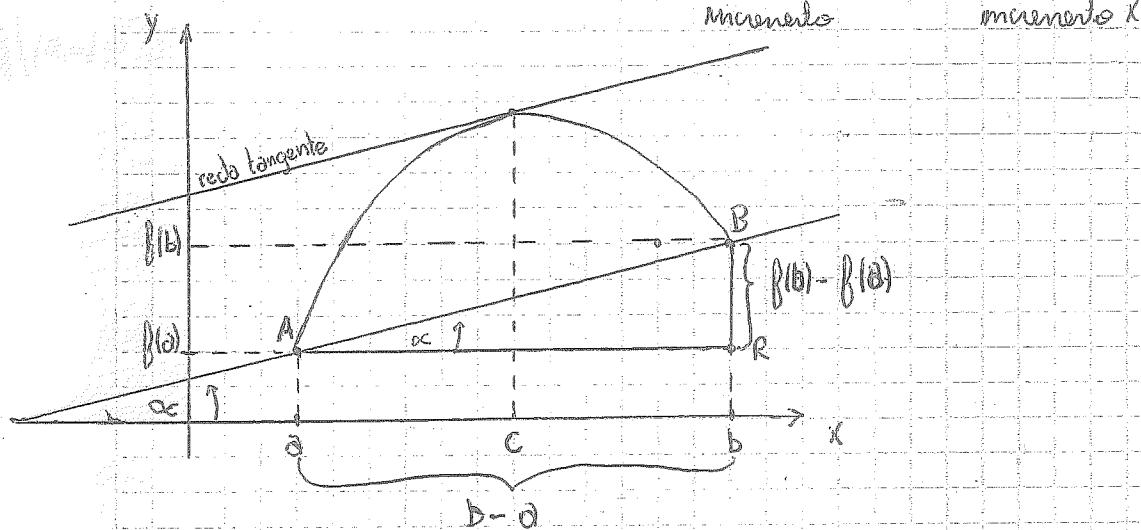
* Condición suficiente - Si $f''(x_0)=0 \wedge f'''(x_0) \neq 0 \Rightarrow$ en x_0 punto de inflexión

Tema 3

Teorema de Lagrange

Sea $f(x)$ continua en un intervalo cerrado $[a, b]$ y derivable en un intervalo abierto (a, b) , entonces existe al menos un punto interior c en donde se cumple:

$$\frac{f(b) - f(a)}{b-a} = f'(c) \quad \vee \quad f(b) - f(a) = f'(c)(b-a)$$



Demonstración

Por los puntos a y b trazo una recta tangente a la curva que forma con el eje x un \triangle

Ahora vamos a considerar el triángulo rectángulo ARB y en él:

$$\text{tang } \hat{a} = \frac{f(b) - f(a)}{(b - a)}$$

y la pendiente de la tangente es igual a $f'(c)$, ya que la recta secante y la recta tangente son paralelos, sus pendientes son iguales

$$\frac{f(b) - f(a)}{b - a} = f'(c) \quad \text{y de aquí el teorema}$$

$$f(b) - f(a) = f'(c)(b - a)$$

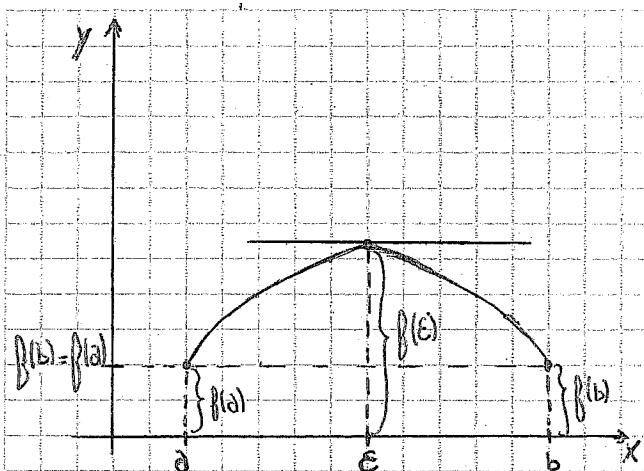
Teorema de rolle

Dada una función $y = f(x)$ continua en $[a, b]$ y derivable en (a, b)

"Si la función toma valores iguales en los extremos del intervalo, existe por lo menos un punto interior E en el intervalo (a, b) donde la derivada es nula"

Si $f(x)$ es continua en $[a, b]$ y derivable (a, b)

$$\begin{cases} \exists E \mid a < E < b = \exists E \mid E \in (a, b) \\ \wedge f(a) = f(b) \end{cases} \Rightarrow f'(E) = 0$$



$$\left. \begin{array}{l} f(x) \text{ continua en } [a,b] \\ f(x) \text{ derivable en } (a,b) \\ f(a) = f(b) \end{array} \right\} \Rightarrow \exists \xi \in [a,b] / f'(\xi) = 0$$

partimos del teorema de lagrange $f(b) - f(a) = f'(E) \cdot (b-a)$

$$\text{Si } f(a) = f(b) \Rightarrow f(b) - f(a) = 0$$

$$0 = f'(E) \cdot (b-a)$$

$$0 = f'(E)$$

Si el producto de dos factores es 0, uno de los factores es 0 como $b-a$ son $f'(b-a)$ es distinto de cero $\rightarrow f'(E) = 0$

CONSECUENCIAS

① Si una función continua y derivable en un intervalo cerrado $[a,b]$ tiene derivada nula en todos los puntos del intervalo entonces la función es constante

$f(x)$ continua y derivable en el intervalo $[a,b]$

$$f'(x) = 0 \quad \forall x \in [a,b] \Rightarrow f(x) \text{ es constante}$$

$$f(b) - f(a) = (b-a) \cdot f'(c) \quad \text{el extremo superior lo llamamos } x$$

$$f(x) - f(a) = (x-a) \cdot f'(c)$$

por hipótesis sabemos que la 1^{er} derivada vale cero para cualquier punto del intervalo

$$f(x) - f(a) = 0$$

$$f(x) = f(a)$$

② Si dos funciones $f(x)$ y $g(x)$ continuas y derivables en el intervalo $[a,b]$ tienen igual derivada en todos los puntos del intervalo, dichas funciones difieren en una constante

$f(x)$ y $g(x)$ son continuas y derivables en $[a,b]$

$$f'(x) = g'(x) \quad \forall x \in [a,b] \quad \text{constante}$$

$$f(x) - g(x) = \text{constante} \Rightarrow [f(x) - g(x)]' = 0$$

NOTA:

2

Teorema de Cauchy

Dado dos funciones $f(x)$ y $g(x)$ continuas en el intervalo $[a, b]$ y derivable en (a, b)

"El cociente de los incrementos de la función es igual al cociente de sus derivadas en un punto interior del intervalo"

$f(x)$ y $g(x)$ continua en $[a, b]$ y derivable en (a, b)

$$\exists \epsilon \in [a, b] \quad \text{o} \quad \epsilon \in (a, b)$$

$$\frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{f'(\epsilon)}{g'(\epsilon)}$$

$$Q(x) = f(x) + k g(x)$$

Se hace una convención lineal, el valor k se lo elige de tal manera que esa función $Q(x)$ tome valores iguales en los extremos del intervalo.

$$Q(a) = f(a) + k g(a)$$

$$\Rightarrow Q(a) = Q(b)$$

$$Q(b) = f(b) + k g(b)$$

$$f(a) + k g(a) = f(b) + k g(b)$$

$$k g(a) - k g(b) = f(b) - f(a)$$

$$k(g(a) - g(b)) = f(b) - f(a)$$

$$k = \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)}$$

multiplico por -1 para encolumnar

$$k = \frac{[f(b) - f(a)]}{-[g(a) - g(b)]}$$

$$k = -\frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)}$$

Reemplazo k en $Q(x)$

$$Q(x) = f(x) + k g(x)$$

$$Q(x) = f(x) + \left[-\frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} \right] g(x)$$

$Q(x)$ es una función que toma valores iguales en los extremos del intervalo, entonces, por el Teorema de rolle existe un punto interior donde la derivada es nula

$$Q'(x) = f'(x) - \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} g'(x)$$

$$Q'(\epsilon) = f'(\epsilon) - \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} g'(\epsilon)$$

$$f'(\epsilon) - \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} g'(\epsilon) = 0$$

$$f'(\epsilon) = \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} \cdot g'(\epsilon)$$

$$\frac{f'(\epsilon)}{g'(\epsilon)} = \frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)}$$

Límites indeterminados. Regla de L'Hopital

Una aplicación del Teorema de Cauchy es la resolución de límite indeterminado mediante la Regla de L'Hopital, ($0/0$; ∞/∞ ; $0 \cdot \infty$; $\infty - \infty$; 0^∞ ; 1^∞ ; ∞^0)

Partimos del teorema de Cauchy

$$\frac{f(b) - f(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{f'(e)}{g'(e)}$$

Reemplazar b por x

$$\frac{f(x) - f(a)}{g(x) - g(a)} = \frac{f'(e)}{g'(e)}$$

$a < e < x$

$$\text{pero como } f(a) = 0 \wedge g(a) = 0 \Rightarrow \frac{f(x) - f(a)}{g(x) - g(a)} = \frac{f'(e)}{g'(e)}$$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{D}{0}$$

Apllico límite a ambos miembros en $x \rightarrow a$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(e)}{g'(e)}$$

pero como e es un punto interior del intervalo

$e \rightarrow a \wedge$ reemplazo $x \rightarrow a$ por $e \rightarrow a$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \lim_{e \rightarrow a} \frac{f'(e)}{g'(e)} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{f'(a)}{g'(a)}$$

INDETERMINACIONES

$$*\frac{0}{0} \quad \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = 0 \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0 \wedge \lim_{x \rightarrow a} g(x) = 0$$

Ejemplo

$$f(x) = x^2 - 1 \quad g(x) = x - 1 \quad f'(x) = 2x \quad g'(x) = 1$$

$$\lim_{x \rightarrow 1} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{x^2 - 1}{x - 1} = \frac{0}{0} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow 1} \frac{f'(x)}{g'(x)} = \frac{2x}{1} = 2$$

$$*\frac{\infty}{\infty} \quad \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{\infty}{\infty} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = \infty \wedge \lim_{x \rightarrow a} g(x) = \infty$$

Aplico L'Hopital

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \infty \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)} = \frac{\frac{1}{f(x)}}{\frac{1}{g(x)}} = \frac{0}{0} \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} \frac{0 \cdot g(x) - 1 \cdot g'(x)}{0 \cdot g'(x) - 1 \cdot f'(x)}$$

$$\lim_{x \rightarrow a} -\frac{g'(x) \cdot f''(x)}{g''(x) \cdot f'(x)} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{g'(x)}{f'(x)} \cdot \lim_{x \rightarrow a} \frac{f''(x)}{g''(x)}$$

Nota:

o)

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \underbrace{\lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}}_{L^2} \cdot \lim_{x \rightarrow a} \frac{g'(x)}{f'(x)}$$

$$L = L^2 \cdot \lim_{x \rightarrow a} \frac{g'(x)}{f'(x)}$$

$$\frac{L}{L^2} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{g'(x)}{f'(x)}$$

$$\frac{1}{L} = \lim_{x \rightarrow a} \frac{g'(x)}{f'(x)}$$

$$L = \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{f'(x)}{g'(x)}$$

* 0.00

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) \cdot g(x) = 0.00 \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = 0 \quad \text{y} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = \infty$$

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{0}{\infty} = \frac{0}{0} \quad \text{Aplicar L'Hopital}$$

* $\infty - \infty$

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) - g(x) = \infty - \infty \Rightarrow \lim_{x \rightarrow a} f(x) = \infty \quad \text{y} \quad \lim_{x \rightarrow a} g(x) = \infty$$

En este caso se puede tratar de transformar el caso de los tipos $\frac{\infty}{\infty}$ o $\frac{0}{\infty}$

Ejemplo

$$\lim_{x \rightarrow -1} \left(\frac{2}{1-x^2} - \frac{1}{1+x} \right) = \infty - \infty$$

$$\lim_{x \rightarrow -1} \left(\frac{2}{(1-x)(1+x)} - \frac{1}{1+x} \right) = \lim_{x \rightarrow -1} \frac{2 - (1-x)}{(1+x)(1-x)} = \lim_{x \rightarrow -1} \frac{2 - 1 + x}{(1+x)(1-x)} = \frac{0}{0}$$

$$= \lim_{x \rightarrow -1} \frac{(1+x)}{(1+x)(1-x)}$$

$$= \lim_{x \rightarrow -1} \frac{1}{(1-x)} = \frac{1}{2}$$

* formas 0^0 ; 1^∞ ; ∞^0

$$\lim_{x \rightarrow a} f(x) \stackrel{g(x)}{\sim}$$

$$y = f(x) \stackrel{g(x)}{\sim}$$

$$\lim_{x \rightarrow a} e^{\ln f(x)} \stackrel{g(x)}{\sim}$$

resultado

holojo con $\lim_{x \rightarrow a} \ln f(x)$

resultado

$$\lim_{x \rightarrow 0} (\sin x)^x = \lim_{x \rightarrow 0} e^{\ln(\sin x)^x} = e^{\lim_{x \rightarrow 0} \ln(\sin x)^x} = e^0 = 1$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \ln(\sin x)^x = \lim_{x \rightarrow 0} x \ln(\sin x) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(\sin x)}{\frac{1}{x}} = \frac{\infty}{\infty} \text{ (Aplico L'Hopital)}$$

$$y = \ln(\sin x)$$

$$y' = \frac{1}{\sin x} \cdot \cos x = \frac{\cos x}{\sin x}$$

$$y = 1/x$$

$$y' = \frac{0 \cdot x - 1 \cdot 1}{x^2} = \frac{-1}{x^2}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \left[\frac{\ln(\sin x)}{\frac{1}{x}} \right] = \frac{\cos x}{\frac{\sin x}{x}} = \frac{\cos x \cdot x^2}{-1} = \frac{0}{0}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{(\cos x \cdot x^2)}{(-\sin x)^2} =$$

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{-x^2 \cdot \sin x + 2x \cos x}{-\cos x} = \frac{0.0 + 0.0}{-1} = 0$$

$$y = \cos x \cdot x^2$$

$$y' = -\sin x \cdot x^2 + \cos x \cdot 2x = -x^2 \cdot \sin x + 2x \cos x$$

$$y = -\sin x$$

$$y' = -\cos x$$

Formula de Mc-Laurin y Taylor

los polinomios son funciones que pueden ser facilmente analizadas y de una gran variedad de formas y que pueden reemplazar con gran aproximación a las funciones.

El error que cometemos al reemplazar una función por un polinomio, es también fácilmente calculable. La aproximación de la función es tanto mejor cuanto mayor es el grado del polinomio.

"La fórmulas Mc-Laurin y Taylor nos permiten expresar una función mediante un polinomio y un término no complementario"

Fórmula de Taylor

- ① Dado el polinomio de grado n

$$P(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n$$

- ② Y queremos expresarlo en función de las potencias $(x-a)$ es decir, debemos calcular los coeficientes $b_0, b_1, b_2, \dots, b_n$ del polinomio.

$$\Rightarrow P(x) = b_0 + b_1(x-a) + b_2(x-a)^2 + \dots + b_n(x-a)^n$$

- ③ Hallamos las derivadas sucesivas (para determinar los coeficientes)

$$P(x) = b_0 + 2b_1(x-a) + 3b_2(x-a)^2 + \dots + nb_n(x-a)^{n-1}$$

$$P'(x) = 2b_1 + 3 \cdot 2b_2(x-a) + \dots + n(n-1)b_n(x-a)^{n-2}$$

$$P''(x) = 3 \cdot 2b_2 + \dots + n(n-1)(n-2)(x-a)^{n-3}$$

$$P^{(n)}(x) = n(n-1)(n-2)\dots b_n \quad \Rightarrow \quad n! b_n$$

- ④ Si en la expresión de la función y de estos derivados hacemos $x=a$ tendremos

$$P(a) = b_0$$

$$P'(a) = b_1$$

$$P''(a) = 2b_2$$

$$P'''(a) = 3 \cdot 2b_3 \Rightarrow P'''(a) = 3!b_3$$

$$P(a) = n! b_n \quad (\text{constante})$$

- ⑤ despejando los coeficientes. Resulta

$$b_0 = P(a) \quad b_3 = \frac{P'''(a)}{3!}$$

$$b_1 = P'(a)$$

$$b_2 = \frac{P''(a)}{2}$$

$$b_n = \frac{P^{(n)}(a)}{n!}$$

⑥ Reemplazando estos valores de los coeficientes en la expresión del polinomio tendremos la fórmula de Taylor

$$P(x) = P(a) + \frac{P'(a)}{1!}(x-a) + \frac{P''(a)}{2!}(x-a)^2 + \frac{P'''(a)}{3!}(x-a)^3 + \dots + \frac{P^{(n)}(a)}{n!}(x-a)^n$$

* Como vemos en el caso de un polinomio de grado n , la derivada de orden n es una constante, por lo tanto la derivada de $n+1$ será nula.

Para el caso de una función que pueda ser independiente de a escribiremos la fórmula de Taylor así:

$$F(x) = f(a) + \frac{f'(a)}{1!}(x-a) + \frac{f''(a)}{2!}(x-a)^2 + \frac{f'''(a)}{3!}(x-a)^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(x-a)^n + T(x)$$

$T(x)$ es el término complementario y como vemos es una función de x .

Fórmula de Mc-Laurin

Es un caso especial de Taylor, cuando $a=0$

$$F(x) = f(0) + \frac{f'(0)}{1!}x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \frac{f'''(0)}{3!}x^3 + \dots + \frac{f^{(n)}(0)}{n!}x^n + T(x)$$

$$\sum_{n=1}^{\infty} b_n x^n$$

? $(x-a)^n$

Tema 4

Definición y expresión analítica de la diferencial

* Definición

Sea $y = f(x)$ continua y derivable en el punto $x \in [a, b]$

La diferencial de la función es igual al producto de la derivada de la misma por el incremento de la variable independiente.

$$y = f(x) \quad dy = f'(x) \cdot dx$$

* Expresión analítica de la diferencial

Consideremos la función identidad " $y = x$ "

$$\textcircled{1} \quad dy = x \cdot dx$$

$$dy = dx$$

$$\textcircled{2} \quad dy = dx$$

$$\textcircled{3} \quad \text{entonces } dx = 1x$$

$$y = f(x) \rightarrow dy = f'(x) \cdot dx = \frac{dy}{dx} = f'(x)$$

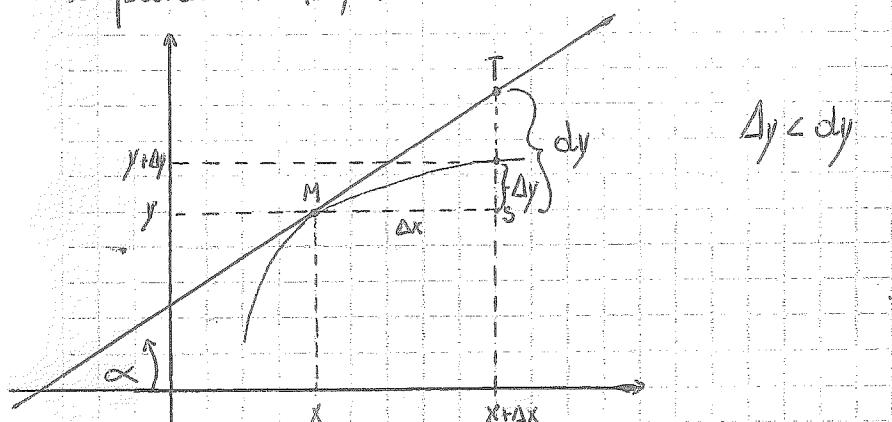
Si diferenciamos ambos miembros $dy = dx$, y por definición $\textcircled{1}$ $dy = x \cdot dx$, de donde $dy = dx$; es decir que la diferencial de la variable independiente es igual al incremento de la misma.

$$dy = f'(x) dx \quad \text{y de aquí } \frac{dy}{dx} = f'(x)$$

Interpretación geométrica de la diferencial

Llamamos α al ángulo que forma la tangente geométrica a la curva en el punto $M(x, y)$

Consideraremos el triángulo MTS



$$\tan \alpha = \frac{TS}{MS}$$

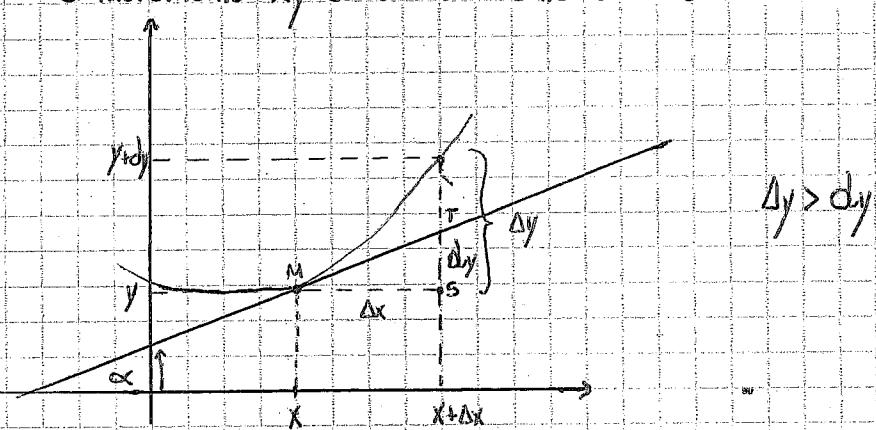
$$MS \cdot \tan \alpha = TS$$

$$dx \cdot f'(x) = dy$$

damos x un incremento dx . Sabemos que dy es el incremento de la ordenada que le corresponde a la función cuando incrementamos x en dx .

* la diferencial de una función es el incremento de la ordenada de la recta tangente

* el incremento Δy es el incremento de la ordenada de la curva.



$$dy \approx \Delta y$$

Relación con el incremento

¿Cuál es la diferencia, que vemos puede ser + o -, entre el incremento de la función y la diferencial?

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x) \quad \text{por definición de derivada}$$

También vemos que una función difiere de su límite en un infinitesimo

$$\Delta x \rightarrow 0$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x) + E(\Delta x) \quad \text{donde } E(\Delta x) \rightarrow 0 \text{ cuando } \Delta x \rightarrow 0$$

$$\Delta y = [f(x) + E(\Delta x)] \Delta x$$

inf¹ orden inf² orden

$$\Delta y = f(x) \Delta x + E(\Delta x) \Delta x$$



E - un infinitesimo de 2º orden es decir E tiende mas rápidamente a cero con Δx tendiendo a cero

S - es el error que se comete al tomar la diferencial como aproximación del incremento, pero ese error es un infinitesimo con Δx tiendiendo a cero.

NOTA:

Sabemos que Δy y dy son infinitesimos, porque tienden a cero cuando $\Delta x \rightarrow 0$

partimos de la definición $dy = f'(x) \Delta x$

$$\frac{dy}{\Delta y} = \frac{f'(x)}{\Delta y}$$

$$\frac{dy}{\Delta y} = \frac{y'}{\Delta y / \Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{dy}{\Delta y} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{y'}{\Delta y / \Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{dy}{\Delta y} = \frac{y'}{y'} = 1$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{dy}{\Delta y} = 1 \quad \therefore dy \text{ y } \Delta y \text{ son inf. equivalentes}$$

$$\Delta y \approx dy \text{ con } \Delta x \rightarrow 0$$

Aproximación de funciones mediante diferenciales

$$dy \approx \Delta y$$

$$f(x+\Delta x) - f(x) \approx f'(x) \cdot \Delta x$$

Ejemplo

$$f(x) = 2x^2 \quad x = 1 \quad \Delta x = 0,001$$

$$\Delta y = f(x+\Delta x) - f(x)$$

$$\Delta y = [2(1+0,001)^2 - 1] - [2 \cdot 1^2 - 1]$$

$$\Delta y = 1,004002 - 1$$

$$\Delta y = 0,004002$$

$$dy = f'(x) \cdot \Delta x$$

$$dy = 4x \cdot 0,001$$

$$dy = 4 \cdot 1 \cdot 0,001$$

$$dy = 0,004$$

Errores cuando la función no es lineal la dy no es igual a Δy pero puedo tomarse el dy como bueno aproximación del incremento Δx es un pequeño porcentaje.

Error Absoluto = $| \text{Valor real} - \text{Valor de Medición} |$

$$E_A = | \Delta y - dy |$$

Error relativo = Error Absoluto =

Valor real

$$E_r = \frac{\Delta y - dy}{dy} = \frac{\Delta y}{dy} - \frac{dy}{dy} = 1 - \frac{dy}{dy}$$

Provemos que el error relativo tiende a 0 con $\Delta x \rightarrow 0$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} E_r = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{1 + dy}{\Delta x} \quad | \text{ porque son enf equivalentes.}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} 1 - \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{dy}{\Delta x} = 1 - 1 = 0$$

$$\therefore E_r \rightarrow 0 \text{ cuando } \Delta x \rightarrow 0$$

Reglas de diferenciación

A cada formula de derivación corresponde una de diferenciación; con solo multiplicar la derivada por la diferencial de la variable independiente.

Función	Diferencial	Diferencial
$y = C$	$y' = 0$	$dy = 0 \cdot dx = 0$
$y = x$	$y' = 1$	$dy = 1 \cdot dx = dx$
$y = (u+v)$	$y' = u' + v'$	$dy = (u' + v')dx = du + dv$
$y = (u \cdot v)$	$y' = uv' + u'v$	$dy = (uv' + u'v)dx = u \cdot dv + du \cdot v$
$y = (u/v)$	$y' = \frac{u'v - uv'}{v^2}$	$dy = \left(\frac{u'v - uv'}{v^2} \right) dx = \frac{du \cdot v - u \cdot dv}{v^2}$

Diferenciales sucesivos

$$y = f(x) \quad dy = f'(x) dx$$

definimos como SEGUNDA DIFERENCIAL de una función el producto de su segunda derivada por el cuadrado del incremento de la variable independiente

$$d^2y = f''(x) dx^2$$

de igual forma hacemos con los terceros diferenciales

$$d^3y = f'''(x) dx^3$$

$$d^4y = f''''(x) dx^4$$

La Función Primitiva (o integral indefinida)

$F(x)$ es primitiva de $f(x)$ en $D \Leftrightarrow \forall x \in D : F'(x) = f(x)$.

para designar una primitiva cualquiera de la función $f(x)$ suele utilizarse el símbolo $\int f(x) dx$ que se lee "Primitiva de $f(x)$ o antiderivada de $f(x)$ o integral indefinida de $f(x)$ "

podemos decir que , integrando Primitiva

$$\int f(x) dx = F(x) + C \quad [F(x) + C]' = f(x)$$

Signo integral

Constante

de integración

Ejemplo

$$\text{Si } f(x) = 2x \Rightarrow \int f(x) dx = x^2 + C \quad \text{ya que } [x^2 + C]' = 2x$$

$$\int 2x dx = x^2 + C$$

Teorema fundamental del cálculo integral

* Si dos funciones tienen igual derivada entonces dichas funciones difieren en una constante.

Sean $f(x)$ y $g(x)$ dos funciones

$$f'(x) = g'(x) \Rightarrow f(x) - g(x) = 0$$

C es una constante

$$f(x) - g(x) = C$$

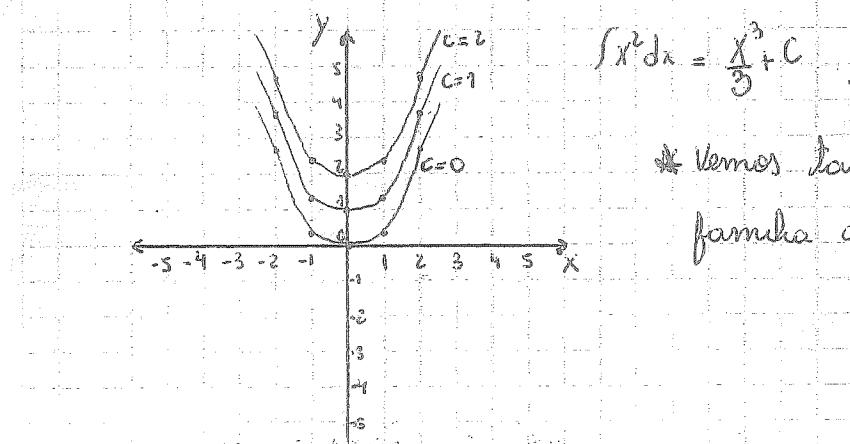
$$[f(x) - g(x)]' = 0 \Rightarrow \int f(x) dx = F(x) + C \Leftrightarrow (F(x) + C)' = f(x)$$

$$f'(x) - g'(x) = 0$$

Ejemplo

$$\int x^2 dx = \frac{x^3}{3} + C \quad \text{ya que } \left[\frac{x^3}{3} + C\right]' = \frac{3x^2}{3} = x^2$$

Si deseáramos una curva de la flecha tendríamos que determinar el valor de C de antemano.



$$\int x^2 dx = \frac{x^3}{3} + C$$

* Vemos también que los vértices de la familia difieren en una C constante.

Integrales inmediatas

"Son aquellas cuyos cálculos es inmediato"

Ejemplo

$$\int dx = x + C$$

$$\int x dx = \frac{x^2}{2} + C$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + C$$

Consecuencias Inmediatas de la definición de integral

① Si derivamos la integral obtendremos el integrando

$$\int f(x) dx = F(x) + C \quad [\int f(x) dx]' = f(x)$$

$$[\int f(x) dx]' = [F(x) + C]'$$

$$f(x) = f(x)$$

Ejemplo

$$[\int x^2 dx]' = [\frac{x^3}{3} + C]' = [\frac{3x^2}{3}] = x^2.$$

② El signo de la derivada precede al integral lo destruye

$$[\int f(x) dx]' = f(x) dx$$

$$[\int x^2 dx]' = [\frac{x^3}{3} + C]' = x^2 dx$$

③ Si la integral precede a la derivada, lo destruye pero al resellado le sumaremos la constante de integración

$$\int f'(x) dx = f(x) + C$$

Ejemplo

$$\int (x^2)' dx = \int 2x dx = \frac{2x^2}{2} + C = x^2 + C$$

Propiedades de las integrales indefinidas

① La integral de la suma de un número fijo de funciones* es igual a la suma de los integrales de dichas funciones.

$$\int [f_1(x) + f_2(x)] dx = \int f_1(x) dx + \int f_2(x) dx$$

para comprobar vamos a derivar ambos miembros

$$[\int [f_1(x) + f_2(x)] dx]' = [\int f_1(x) dx]' + [\int f_2(x) dx]'$$

$$f_1(x) + f_2(x) = f_1(x) + f_2(x)$$

② La integral del producto de una constante por una función es igual a la constante por la integral de la función.

$$\int k f(x) dx = k \int f(x) dx$$

$$[\int k f(x) dx]' = k [\int f(x) dx]'$$

$$k f(x) = k f(x)$$

Integración de monomios de Seno y Coseno

Método general de integración

Cuando una integral no resulta inmediata se puede recurrir a los siguientes métodos:

Integración por descomposición

Si la integración no es en la tabla, pero a través de distintos procesos algebraicos se puede transformar en una integral inmediata o bien aplicando propiedades

$$\int [f(x) + g(x)] dx = \int f(x) dx + \int g(x) dx$$

Ejemplo

$$\int (x^2 + \operatorname{sen} x) dx = \int x^2 dx + \int \operatorname{sen} x dx$$

$$= \frac{x^3}{3} + \cos x + C$$

Integración por sustitución

Consiste en hacer una sustitución o cambio de variable en una integral dada, para transformarla en una inmediata.

$$\int f(x) dx = \text{No inmediato} \rightarrow X = g(u)$$

Inmediato

$$dx = g'(u) du$$

$$\int f(x) dx = \int f(g(u)) \cdot g'(u) du$$

Ejemplo

$$\int (\operatorname{sen} x) \cdot (\cos x) dx =$$

$$\begin{aligned} \operatorname{sen} x &= u \\ (\operatorname{sen} x) dx &= du \\ \cos x \cdot dx &= du \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \int u \cdot du &= \frac{u^2}{2} + C \\ &= \frac{\operatorname{sen}^2 x}{2} + C \end{aligned}$$

Integral por partes

Se aplica este método cuando la integral es de un producto y no se puede resolver por sustitución.

(cuando tenemos $\ln x$ lo tomamos como u)

$$\begin{aligned} \text{Fórmula} \quad \int u dv &= uv - \int v du \\ \int x^4 \ln x dx & \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \int x^4 \ln x dx &= \ln x \cdot \frac{x^5}{5} - \int \frac{x^5}{5} \cdot \frac{1}{x} dx \\ &= \ln x \cdot \frac{x^5}{5} - \int \frac{x^4}{5} dx \end{aligned}$$

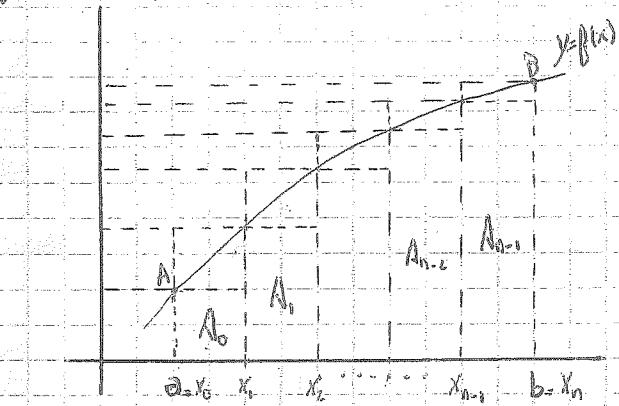
$$\approx \ln x \cdot \frac{x^5}{5} - \frac{x^5}{25} + C$$

$$\begin{aligned} u &= \ln x, \\ du &= (\ln x)' dx \\ du &= \frac{1}{x} dx \\ dv &= x^4 \\ v &= \int x^4 dx \\ v &= \frac{x^5}{5} \end{aligned}$$

Tema 5

Definición e interpretación geométrica de la integral definida

Los integrales definidos se utilizan para calcular el área bajo la curva, a diferencia de la integral indefinida, ésta da como resultado un N° y da una función primitiva.



Consideremos la función $y = f(x)$ continua en $[a, b]$.

Hagamos en el intervalo $[a, b]$ una partición

de la superficie plana quedando dividida en rectángulos

$$A_n = A_0 + A_1 + \dots + A_{n-1}$$

$$A_n = \sum_{i=0}^{n-1} A_i$$

El área de un rectángulo es igual base x altura

$$A_0 = \Delta x_0 \cdot f(x_0)$$

$$A_i = \Delta x_i \cdot f(x_i)$$

$$\Rightarrow A_n = \sum_{i=0}^{n-1} \Delta x_i \cdot f(x_i)$$

$$A_{n-1} = \Delta x_{n-1} \cdot f(x_{n-1})$$

al aumentar el número de puntos de divisiones el error que se va cometiendo va a ser cada vez menor y por lo tanto el área exacta va ser igual al límite del área aproximada cuando el número de puntos de divisiones tiende a infinito

$A = \lim_{n \rightarrow \infty} A_n$ cuando $n \rightarrow \infty$ $\Delta x_i \rightarrow 0$ (a medida que los puntos de división aumentan el intervalo de x se aproxima a cero)

Definición

$$A = \lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=0}^{n-1} \Delta x_i f(x_i) = \int_a^b f(x) dx$$

daremos que la integral definida es el límite de una sucesión de sumas, cuando el número de sumandos tiende a infinito.

Propiedades de la integral

- ① "La integral del producto de una constante por una función, es igual, a la constante por la integral de la función"

$$\int_a^b k f(x) dx = k \int_a^b f(x) dx$$

- ② La integral definida de la suma de un numero finito de funciones integrables, es igual, a la suma de los integrales,

$$\int_a^b [f(x) + g(x) - h(x)] dx = \int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx - \int_a^b h(x) dx$$

- ③ Propiedad aditiva del intervalo

Se consideran $y=f(x)$ en $[a,b]$ y un punto interior c del intervalo $[a,b]$
 $a < c < b$

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx$$

- ④ Si los extremos de integración son iguales, entonces el área es nula.

$$\int_a^a f(x) dx = 0$$

- ⑤ "Si se permute los extremos de integración, la integral cambia de signo"

$$\int_a^b f(x) dx = - \int_b^a f(x) dx$$

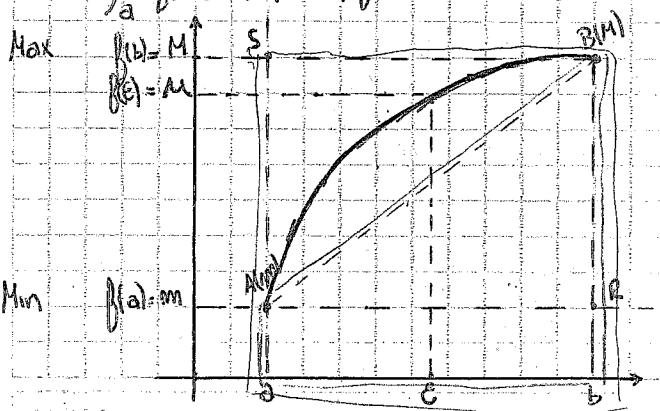
Teorema del valor medio del cálculo integral

Dada una función continua en $[a,b]$.

La integral definida de la función, es igual al producto del valor que toma la función en un punto interior del intervalo por la amplitud del intervalo.

$$\int_a^b f(x) dx = (b-a) f(\bar{x})$$

$$a < \bar{x} < b$$



$$\text{Sup } a A R b < \text{Sup } a A B b < \text{Sup } a S B b$$

(H) $y = f(x)$ es continua en $[a, b]$; $\exists \varepsilon / \varepsilon < \varepsilon < b$

$$\textcircled{1} \int_a^b f(x) dx = \frac{\text{base}}{\text{altura}} \cdot f(\varepsilon)$$

Consideremos el rectángulo "aArb" sobre el rectángulo "aSBr" y el trapezoidal "aAbB".
Sus áreas serán en relación

Sup = base * altura

$$\text{Sup } aArb < \text{Sup } aAbB < \text{Sup } aSBr$$

$$(b-a)m < \delta < (b-a)M$$

$$(b-a)m < \int_a^b f(x) dx < (b-a)M$$

Divididos las desigualdades por $(b-a)$

$$\frac{(b-a)m}{(b-a)} < \frac{1}{(b-a)} \int_a^b f(x) dx < \frac{(b-a)M}{(b-a)}$$

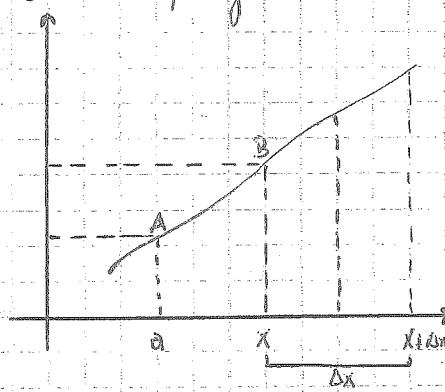
$$m < \frac{1}{(b-a)} \int_a^b f(x) dx < M$$

$$m < u < M \quad u = f(\varepsilon) = \frac{1}{b-a} \int_a^b f(x) dx$$

$$(b-a)f(\varepsilon) = \int_a^b f(x) dx$$

Derivada de la integral definida

Consideremos una función $y = f(x)$ y en ella un punto A de abajo "a" y un punto B de arriba "X", cuyo extremo superior es variable.



$$A(x) = \int_a^x f(x) dx$$

al sustituirse el extremo superior

de la variable por X se llama Función Integral

② Halla ΔA_x

$$\Delta A_x = A(x + \Delta x) - A(x)$$

$$\Delta A_x = \int_a^{x+\Delta x} f(x) dx - \int_a^x f(x) dx$$

$$\Delta A_x = \int_x^{x+\Delta x} f(x) dx = \Delta x \cdot f(\varepsilon)$$

③ Ahora dividir por Δx

$$\frac{\Delta A_x}{\Delta x} = \frac{\Delta x \cdot f(\varepsilon)}{\Delta x} = f(\varepsilon)$$

④ Aplico $\lim_{\Delta x \rightarrow 0}$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta A_x}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} f(\varepsilon) \quad \text{pero si } \Delta x \rightarrow 0 \Rightarrow \varepsilon \rightarrow x \Rightarrow f(\varepsilon) \rightarrow f(x)$$

$$A'(x) = f(x)$$

$$x < \varepsilon < x + \Delta x \quad f(x)$$

Calculo de la integral definida mediante la primitiva

Es una propiedad de las funciones continuas que permite calcular fácilmente el valor de la integral definida a partir de cualquiera de las primitivas de la función.

Dado una función $f(x)$ continua en el intervalo $[a, b]$ y sea $F(x)$ cualquier función primitiva de f es decir $F'(x) = f(x)$

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$$

Sea $A(x) = \int_a^x f(x) dx$

Demostración

$$A'(x) = f(x)$$

* La derivada del área es igual al integrando.

$$A'(x) = F'(x)$$

* por ende el área es también una primitiva de $f(x)$

$$A(x) - F(x) = C$$

* por el teorema fundamental del cálculo integral

$$* A(x) = F(x) + C$$

Que dice que dos primitivas de una misma función
diferen en una constante.

$$A(a) = \int_a^a f(x) dx = 0$$

área con extremos =

* si los extremos de integración son iguales, entonces el área es nula.

$$A(a) - F(a) = C$$

$$0 - F(a) = C$$

$$-F(a) = C$$

$$\Rightarrow -A(x) = F(x) + C$$

$$A(x) = F(x) - F(a)$$

$$A(x) = F(x) + C$$

$$0 = F(x) + C$$

$$-F(x) = C$$

$$\Rightarrow \int_a^x f(x) dx = F(x) - F(a)$$

$$A(b) = \int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a) = [F(x)]_a^b$$

Regla de Barrow

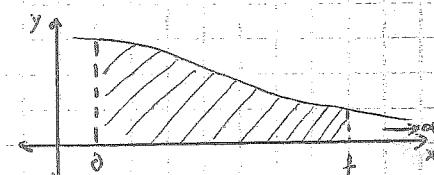
Dice que una integral definida se calcula como la diferencia entre el valor que toma la primitiva en el extremo superior, menor, el valor de la primitiva en el extremo inferior de la integración.

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$$

Integrales generalizadas o impropias

① El extremo superior no está definido, la función es acotada respecto al semieje de los X .

$$\int_a^{\infty} f(x) dx =$$



$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx = \left[F(x) \right]_a^t \quad \text{fijamos un parámetro } t$$

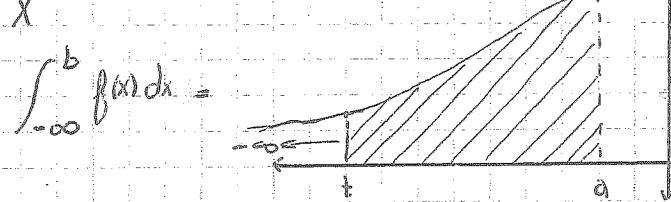
$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} [F(t) - F(a)]$$

constante

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} F(t) - \lim_{t \rightarrow \infty} F(a)$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx = \lim_{t \rightarrow \infty} F(t) - F(a)$$

② El extremo inferior no está definido, la función es acotada respecto al semieje de los X .



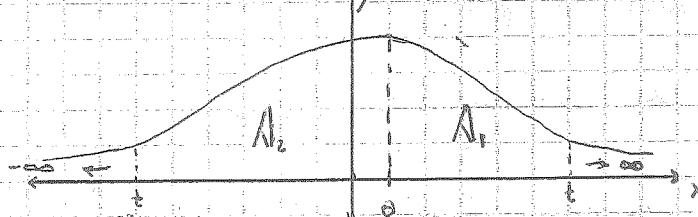
$$\lim_{t \rightarrow -\infty} \int_t^b f(x) dx = \lim_{t \rightarrow -\infty} [F(x)]_t^b$$

$$= \lim_{t \rightarrow -\infty} F(b) - \lim_{t \rightarrow -\infty} F(t)$$

$$= F(b) - \lim_{t \rightarrow -\infty} F(t)$$

③ Los extremos superior e inferior no están definidos, la función es acotada respecto a todo el eje X .

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$$



$$A_1 + A_2 = \lim_{t \rightarrow \infty} \int_a^t f(x) dx + \lim_{t \rightarrow -\infty} \int_t^a f(x) dx$$

$$= \lim_{t \rightarrow \infty} [F(x)]_a^t + \lim_{t \rightarrow -\infty} [F(x)]_t^a$$

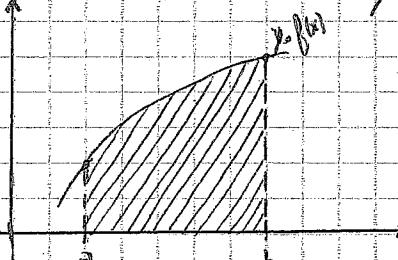
$$= \lim_{t \rightarrow \infty} [F(t) - F(a)] + \lim_{t \rightarrow -\infty} [F(a) - F(t)] = \lim_{t \rightarrow \infty} F(t) - F(a) + F(a) - \lim_{t \rightarrow -\infty} F(t)$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} F(t) - \lim_{t \rightarrow -\infty} F(t)$$

Calculo de áreas

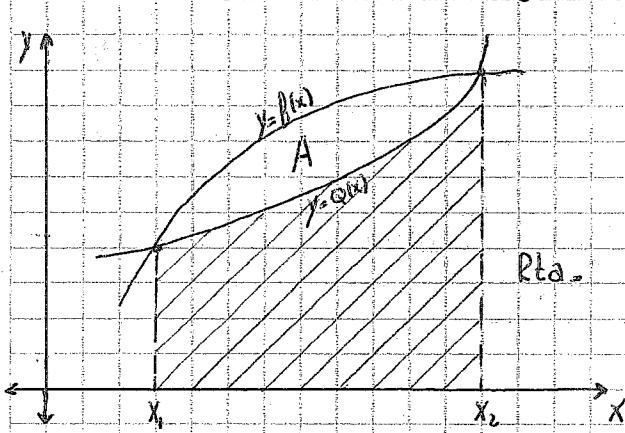
$$\text{Área} = \int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$$

entre $a \wedge b$, la curva $y=f(x)$ y el eje de X



Área entre dos curvas

Si las ecuaciones de las curvas son:



$$y = f(x) \quad \wedge \quad y = Q(x)$$

determinaremos los puntos de intersección

de los curvas

$$f(x) - Q(x) = 0$$

Supongamos que los roces son $x_1 \wedge x_2$ el área entre las curvas está dada por la diferencia entre los areas bajo cada una de las curvas

$$\text{A} = \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx - \int_{x_1}^{x_2} Q(x) dx = \int_{x_1}^{x_2} [f(x) - Q(x)] dx$$

Cambios de Variables en la integral definida

$$\int_a^b f(x) dx \quad \text{en la que } f(x) \text{ es continua en } [a, b];$$

queremos efectuar un cambio de variable $X = Q(t)$ si:

$$\textcircled{1} \quad Q(a) = a \quad \wedge \quad Q(b) = b \quad (\text{heredamos los extremos})$$

$$\textcircled{2} \quad Q(t) \wedge Q'(t) \text{ son continuos } [\alpha, \beta]$$

$$\textcircled{3} \quad f[Q(t)] \text{ está definida } \wedge \text{ es continua en } [\alpha, \beta] \quad \underline{\text{Tendremos}}$$

$$\int_a^b f(x) dx = \int_{\alpha}^{\beta} f[Q(t)] Q'(t) dt$$

Efectivamente, si $F(x)$ es una función primitiva de $f(x)$ podemos escribir

$$\int f(x) dx = F(x) + C$$

$$\int [f(q(t))] q'(t) dt = F[q(t)] + C$$

$$* \int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a)$$

$$\int_a^b f[q(t)] q'(t) dt = F[q(b)] - F[q(a)] = F(b) - F(a)$$

$$\therefore \int_a^b f(x) dx = \int_a^b f[q(t)] q'(t) dt$$

Volumen de un sólido de revolución.

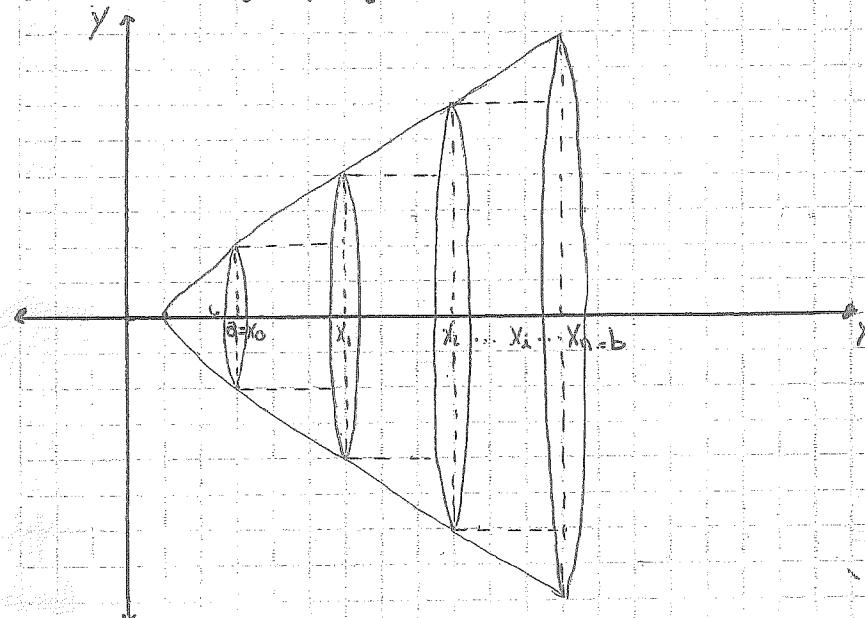
Sea $y=f(x)$ la ecuación de la curva, intersección del plano con la superficie del cuerpo.
 $y=f(x)$ continua y derivable en $[a, b]$.

Al girar esta función alrededor del eje X genera un cuerpo de revolución, y deseamos averiguar el volumen encerrado de dicho sólido de revolución.

① Hacemos una partición del intervalo $[a, b]$ en n subintervalos:

$$P = \{a = x_0, x_1, x_2, \dots, x_i, \dots, x_n = b\} \text{ donde}$$

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_i < \dots < x_n = b$$



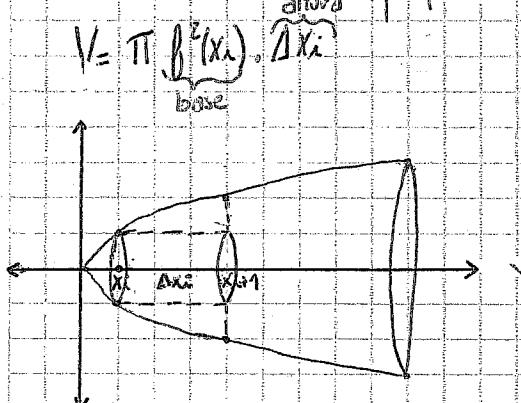
* por los puntos de la partición levantamos los ordenados correspondientes y por el extremo inferior hagamos // al eje X .

al girar esta curva alrededor del eje X , los ordenados también giran formándose un cilindro en C/u de los subintervalos.

$$V = \pi b^2 a$$

$$\pi b^2 h$$

El volumen de este pequeño cilindro sera. $V = \pi b^2 a$;



Consideremos para cada intervalo (x_i, x_{i+1}) un pequeño cilindro de Altura $\Delta x_i = x_{i+1} - x_i$ base $f(x_i)$

Obtenemos un valor aproximado del volumen, se suman los volúmenes de n -cilindros.

$$V_n = \sum_{i=0}^{n-1} V_i = \pi \sum_{i=0}^{n-1} f^2(x_i) \Delta x_i = \pi \sum_{i=0}^{n-1} f^2(x_i) (x_{i+1} - x_i)$$

la aproximación sera menor cuando mas fino sea la partición, y el valor exacto del volumen, sera el límite de dicha suma cuando hacemos tender a infinito el numero de sumandos.

$$V = \lim_{n \rightarrow \infty} V_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \pi \sum_{i=0}^{n-1} f^2(x_i) \Delta x_i = \pi \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{n-1} f^2(x_i) (x_{i+1} - x_i)$$

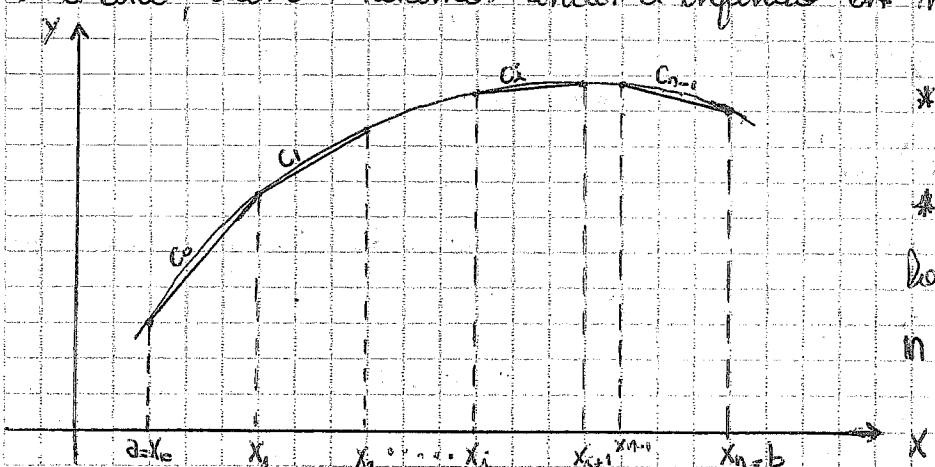
Y este por definición es una integral definida.

$$V = \pi \int_a^b f^2(x) dx$$

Volúmen de un sólido de revolución

Longitud de un arco de curva

Es el límite hacia cuiad tiende los perimetros de los poligonales inscriptos en el arco, cuando hacemos tender a infinito el numero de lados de los mismos



* Consideremos $y = f(x)$ definida en $[a, b]$

* Llamaremos $C_0, C_1, C_2, \dots, C_{n-1}$ a la longitud de los polígonos inscriptos en n lados

NOTA:

P_n es el perímetro de la poligonal y S es la long del arco de curva.

$$P_n = \sum_{i=0}^{n-1} C_i ; S = \lim_{n \rightarrow \infty} P_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{n-1} C_i$$

① Consideramos el arco AB de la curva $y = f(x)$

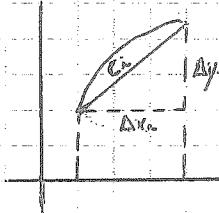
② Hacemos la partición del intervalo $[a, b]$ y ordenamos los ordenados por los puntos de la partición.

③ Al tener estos puntos quedó determinado los vértices de una poligonal.

* La long del arco sea determinada por el perímetro de la poligonal

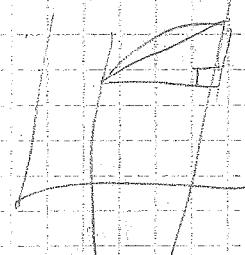
$$P_n = C_0 + C_1 + C_2 + \dots + C_{n-1}$$

④ Por teorema de Pitágoras



$$H = \sqrt{B^2 + A^2}$$

$$H^2 = B^2 + A^2$$



$$H^2 = C_0^2 + C_n^2$$

$$C_0^2 = \Delta x_0^2 + \Delta y_0^2$$

$$\Delta x_0^2 = \frac{\Delta x_0^2}{\Delta x_0^2} + \frac{\Delta y_0^2}{\Delta x_0^2}$$

$$\Delta x_0^2 = 1 + \frac{\Delta y_0^2}{\Delta x_0^2}$$

$$C_0^2 = \sqrt{1 + \frac{\Delta y_0^2}{\Delta x_0^2}}$$

$$C_n^2 = \sqrt{1 + \frac{\Delta y_n^2}{\Delta x_n^2}}$$

$$C_n^2 = \sqrt{1 + \frac{\Delta y_n^2}{\Delta x_n^2}}$$

$$C_i^2 = \Delta x_i^2 + \Delta y_i^2$$

$$\frac{C_i^2}{\Delta x_i^2} = \frac{\Delta x_i^2}{\Delta x_i^2} + \frac{\Delta y_i^2}{\Delta x_i^2}$$

$$C_i^2 = \left(1 + \frac{\Delta y_i^2}{\Delta x_i^2}\right) \cdot \Delta x_i^2$$

$$C_i = \sqrt{1 + \frac{\Delta y_i^2}{\Delta x_i^2}} \cdot \sqrt{\Delta x_i^2}$$

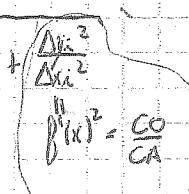
$$\text{long Apox del arco} = P_n = \sum_{i=0}^{n-1} \Delta x_i \cdot \sqrt{1 + \frac{\Delta y_i^2}{\Delta x_i^2}}$$

⑤ Aumentando el punto de división, la poligonal se acerca más a la curva
 $n \rightarrow \infty$ entonces $\Delta x_i \rightarrow 0$

la long exacta la obtenemos con el límite de la long apoximada con el numero de puntos de división tiendiendo a infinito

$$S = \lim_{n \rightarrow \infty} P_n = \lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=0}^{n-1} \Delta x_i \sqrt{1 + \frac{\Delta y_i^2}{\Delta x_i^2}}$$

$$S = \int_a^b \sqrt{1 + f'(x)^2} dx$$



Diferencial del arco

$\int_a^b \sqrt{1 + f'(x)^2} dx$ nos da la long de un arco de curva

para poder calcular la diferencial del arco hacemos:

$a \leq x \leq b$

$$S(x) = \int_a^x \sqrt{1 + f'(t)^2} dt \quad a \leq t \leq x$$

* t origonos a la derivada de integracion

① calculamos la derivada

$$S'(x) = \int \left[\int_a^x \sqrt{1 + f'(x)^2} dx \right]'$$

$$S'(x) = \sqrt{1 + f'(x)^2}$$

diferencial del arco = ds

$$ds = S'(x) \cdot dx$$

Multiplicamos la derivada dela long del arco de curva por la diferencial de lo V.I

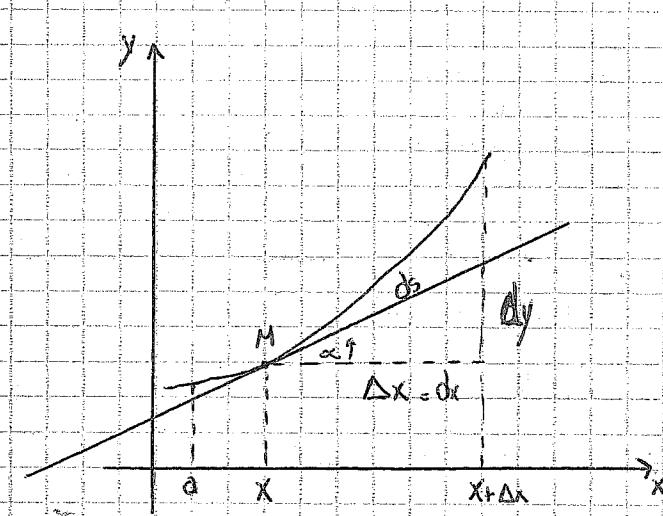
$$ds = \sqrt{1 + f'(x)^2} dx$$

$$ds = \sqrt{(1 + f'(x)^2) dx^2}$$

$$ds = \sqrt{dx^2 + f'(x)^2 dx^2}$$

$$ds = \sqrt{dx^2 + dy^2}$$

$$ds^2 = dx^2 + dy^2$$



Tema 6

El plano y el espacio euclíadiano

Un espacio es euclíadiano y de dimensión n (se simboliza E^n)

- ① Es un espacio de dimensión n

Espacio a fin de n dimensiones

Es el espacio entre cuyos puntos y los conjuntos n números reales cualesquiera $x_1, x_2, x_3, \dots, x_n$ llamados coordenadas del punto se puede establecer una correspondencia biunívoca.

- ② La distancia entre dos puntos cualesquiera del mismo es definida por:

$$d^2 = \sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2$$

Nombremos $d(A;B)$ a la distancia entre los puntos A y B del E^2 se verifica que

- * $d(A;B) = 0 \Leftrightarrow A = B$
- * $d(A;B) = d(B;A)$
- * $d(A, C) + d(C, B) \geq d(A;B)$

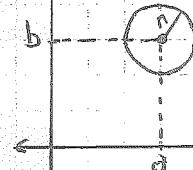
Espacio de n dimensiones

Un espacio es de n dimensiones, cuando para determinar todo uno de los puntos hacen falta los valores de n parámetros, llamados COORDENADAS DEL PUNTO y que se representan por $x_1, x_2, x_3, \dots, x_n$

Topología del plano

- Conjunto puntuales en E^2

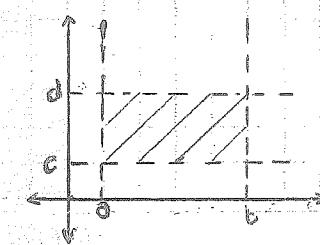
• Disco Abierto de centro A(a,b) y radio r



Es el conjunto de puntos del E^2 tales que

$$\{P(x,y) / (x-a)^2 + (y-b)^2 < r^2\} \text{ o sea } d(P;A) < r$$

- Intervalo rectangular abierto



Es el conjunto de puntos $P(x,y) \in E^2$ tales que

$$\{P(x,y) / a < x < b \wedge c < y < d\}$$

• Entorno Circular = (disco Abierto)

Entorno circular del punto $A(a,b)$ a radio r es el disco abierto de radio r y centro $A(a,b)$, es decir, es el conjunto de puntos del E^2 :

$$\{P(x,y) / (x-a)^2 + (y-b)^2 < r^2\} \text{ o sea } d(P,A) < r$$

Símbolos: $N(A;r)$

• Entorno circular reducido

Entorno circular reducido del punto $A(a,b)$ a radio r es el disco abierto de radio r y centro $A(a,b)$ excluyendo el centro, es decir, el punto $A(a,b)$:

$$\{P(x,y) / 0 < (x-a)^2 + (y-b)^2 < r^2\} \text{ o sea } 0 < d(P,A) < r$$

Símbolos: $N'(A;r)$

• Entorno rectangular

Entorno rectangular del punto $A(a,b)$ y semiamplitud "d" es el conjunto de puntos $P(x,y)$ del E^2 tal que

$$|x-a| < d$$

$$|y-b| < d$$

• Entorno rectangular reducido

Es el entorno rectangular del punto $A(a,b)$ y semiamplitud "d" excluyendo el punto $A(a,b)$ es decir:

$$\forall P(x,y) \in E^2 \text{ tal que}$$

$$0 < |x-a| < d$$

$$0 < |y-b| < d$$

CLASIFICACION DE PUNTO

• Punto aislado

Un punto de un conjunto se llama aislado cuando hay algún entorno suyo que no contiene otros puntos del conjunto que el mismo.

Ejemplo:

Si llamamos \mathbb{Z} al conjunto de los enteros, el conjunto definido

$$S = \{P(x,y) / x \in \mathbb{Z} \wedge y \in \mathbb{Z}\}$$

• Punto de Acumulación

Un punto pertenezca o no al conjunto S ; se llama punto de acumulación de S , cuando en todo entorno reducido suyo hay puntos del conjunto S .

$$S = \{P(x,y) / x^2 + y^2 < 13 \wedge x^2 + y^2 \neq 1\}$$

Todos los puntos de S son de acumulación y los de la circunferencia también ya que se han de pertenecer a S en todo el entorno suyo hay puntos que $\in S$

• Punto interior

Un punto perteneciente a un conjunto S se llama punto interior de S cuando hay por lo menos un entorno suyo, cuyos puntos pertenecen a S .

Interior de un conjunto

Es el conjunto formado por todos los puntos interiores del conjunto.

• Punto exterior

Un punto no perteneciente a un conjunto S se llama "punto exterior de S " cuando hay por lo menos un entorno suyo cuyos puntos ninguno pertenecen a S .

Exterior de un conjunto

Es el conjunto formado por todos los puntos exteriores del conjunto.

• Punto Frontera

Un punto pertenezca o no a S , se llama frontera de S si no es interior ni exterior a S , es decir, en todo entorno suyo hay puntos que $\in S$ y puntos que $\notin S$.

$$S = \{P(x,y) / x^2 + y^2 \leq 13\}$$

los puntos de la circunferencia $x^2 + y^2 = 1$ son puntos frontera de S .

Frontera de un conjunto

Es el conjunto formado por todos los puntos fronteros del conjunto.

Contorno de un Conjunto

Es el ~~exterior~~ conjunto de los puntos no exteriores que son puntos de acumulación de puntos exteriores.

$$S = \{P(x,y) / x^2 + y^2 \leq 1 \wedge y \neq 0\}$$

la frontera es la circunferencia $x^2 + y^2 = 1$ con $y \neq 0$ mientras que el contorno es $x^2 + y^2 = 1$

Funciones de dos y n Variables independiente

* Funciones de dos Variables independiente

Se dice que Z es una función de los variables X e Y . cuando a cada par ordenado de valores (X, Y) le corresponde uno y solo un valor determinado de Z

$$Z = f(X, Y)$$

Dominio de la función

Es el conjunto de pares de valores que puede tomar la variable X e Y para el cual la función $Z = f(X, Y)$ está definida.

La representación se hace a través de curvas del plano X, Y

Rango de la función

Es el conjunto de los valores de Z que son imágenes de los pares ordenados (X, Y) pertenecientes al dominio de la función.

Se representa en la recta real

Función de Varias Variables independientes

Se dice que la variable Y es función de las variables $X_1, X_2, X_3 \dots X_n$

Cuando a cada n -upla ordenada (X_1, X_2, \dots, X_n) de los valores de las n variables independientes le corresponde uno solo valor de Y

$$Y = f(X_1, X_2, X_3 \dots X_n)$$

Curvas y Superficies de nivel

Curvas de Nivel

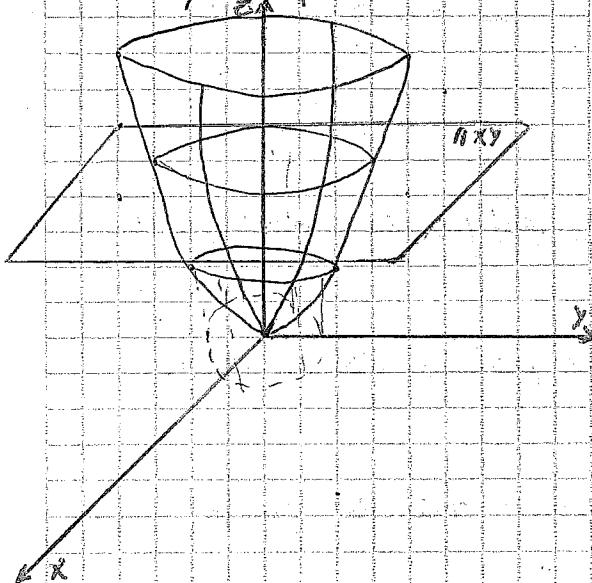
Sea $Z = f(X, Y)$ una superficie

Si se intersecta con un plano paralelo al X, Y se obtienen curvas que se pueden proyectar sobre el plano X, Y . Estas curvas se llaman curvas de nivel.

Los curvas de nivel son las proyecciones sobre el plano X, Y de las intersecciones de la superficie con planos paralelos al plano X, Y .

* para diferentes valores de Z se obtienen distintas curvas planas que forman

una familia de curvas de nivel



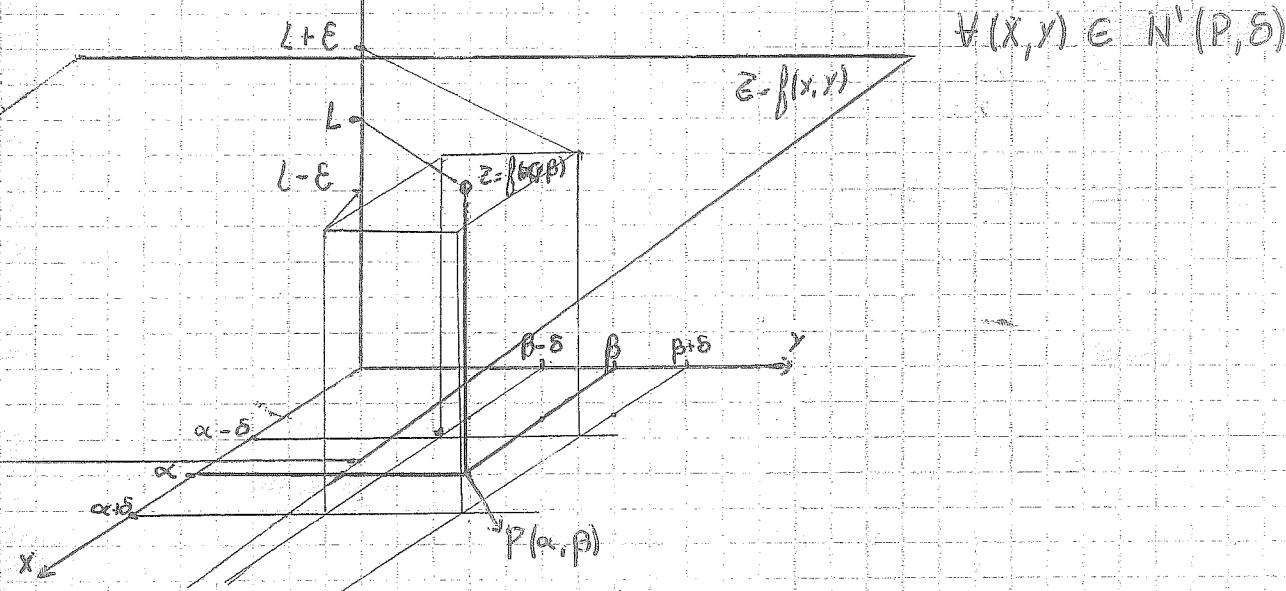
Superficie de nivel

Dada una función $u = f(x, y, z)$ se definen como superficies de nivel de la función, a la superficie de ecuación $f(x, y, z) = C$ en el espacio tridimensional \mathbb{R}^3 , para cuyos puntos la función toma el mismo valor $u = C$.

Límite de funciones de dos variables independientes

Dada una función de dos variables independientes $Z = f(x, y)$ con dominio de definición S y rango T , la función tiene límite L en el punto $P(\alpha, \beta)$ si para cada número positivo ϵ arbitrario y tan pequeño como se quiera, se puede hallar otro número positivo δ o sea $\delta = \delta(\epsilon)$ que verifique que todos los puntos del entorno rectangular reducido del punto $P(\alpha, \beta)$ tienen valores de la función cuya diferencia con el valor límite L en valor absoluto sea menor que el valor ϵ elegido arbitrariamente.

$$\lim_{\substack{x \rightarrow \alpha \\ y \rightarrow \beta}} f(x, y) = L \iff \forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0, \delta = \delta(\epsilon) / 0 < |x - \alpha| < \delta \Rightarrow |f(x, y) - L| < \epsilon$$



Este límite se define como doble o simultáneo dado que se tiende al punto $P(\alpha, \beta)$ según entornos reducidos rectangulares.

Límite iterados

En este caso se hace tender a su límite primera a una variable, dependiendo de lo que sea y luego a esta en la función se obtendrá

$$\lim_{y \rightarrow \beta} \left(\lim_{x \rightarrow \alpha} f(x, y) \right) = \lim_{y \rightarrow \beta} \left[\lim_{x \rightarrow \alpha} f(x, y) \right] = \lim_{y \rightarrow \beta} L(y) = L_1$$

$$\lim_{x \rightarrow \alpha} \left(\lim_{y \rightarrow \beta} f(x, y) \right) = \lim_{x \rightarrow \alpha} \left[\lim_{y \rightarrow \beta} f(x, y) \right] = \lim_{x \rightarrow \alpha} L(x) = L_2$$

Relación entre los Mismos

Si $L_1 \neq L_2$ no existe el límite doble

Si $L_1 = L_2$ puede como no existe el límite doble y se existe por todos iguales sea $L_1 = L_2 = L$

Infinitesimo

Una función $\mathcal{Z} = f(x, y)$ es infinitesimal para $(x, y) \rightarrow (a, b)$ si:

$$\lim_{\substack{x \rightarrow a \\ y \rightarrow b}} f(x, y) = 0$$

Comparación de infinitesimos

Sean $f(x, y)$ y $g(x, y)$ dos infinitesimos en $(x, y) \rightarrow (a, b)$

K = Non infinitesimos del mismo orden

O = $f(x, y)$ es de orden superior

1 = son equivalentes

∞ = $f(x, y)$ es de orden inferior a $g(x, y)$

↑ no son comparables

Continuidad de funciones de dos variables

Una función $f(x, y)$ es continua en un punto $(a, b) \iff$

- ① $f(a, b)$
- ② $\lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} f(x, y) = L$
- ③ $f(a, b) = L$

$f(x, y)$ es continua en un punto $(a, b) \iff f(a, b) = \lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} f(x, y)$

Continuidad de funciones de n variables independientes

Sea $y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\vec{x})$ una función con dominio $S \in \mathbb{R}^n$ y
range $T \in \mathbb{R}$, $\vec{a} = (a_1, a_2, \dots, a_n)$ y $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ un punto
genérico de $S \Rightarrow y = f(\vec{x})$ es continua si

$$\lim_{\vec{x} \rightarrow \vec{a}} = f(\vec{a})$$

Tema 7

Derivada de una función de dos variables independientes

Derivada parcial de z con respecto a x

Consideremos la función $Z = f(x, y)$, vamos a incrementar la variable x e y permanece constante. Aplicamos regla de derivación

$$Z + \Delta Z_x = f(x + \Delta x, y)$$

$$\Delta Z_x = f(x + \Delta x, y) - f(x, y)$$

$$\frac{\Delta Z_x}{\Delta x} = \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta Z_x}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x} = Z'_x = \frac{dz}{dx}$$

Derivada parcial de z con respecto a y

otra incrementamos y , x permanece constante

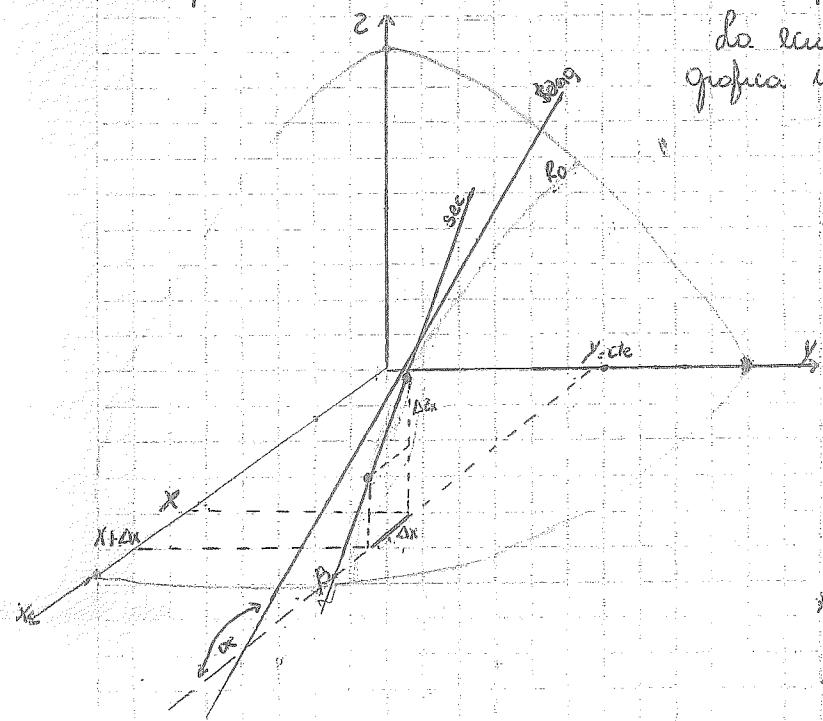
$$Z + \Delta Z_y = f(x, y + \Delta y)$$

$$\Delta Z_y = f(x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

$$\frac{\Delta Z_y}{\Delta y} = \frac{f(x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\Delta y}$$

$$\lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{\Delta Z_y}{\Delta y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x, y + \Delta y) - f(x, y)}{\Delta y} = Z'_y = \frac{dz}{dy}$$

Interpretación Geométrica de las derivadas parciales



La ecuación $Z = f(x, y)$ tiene como representación gráfica una superficie en el espacio X, Y, Z .

Derivada parcial con respecto a x

* Incrementamos x en Δx manteniendo $y = \text{Cte.}$ de lo que resulta la ecuación de la recta R_0

$$Z + \Delta Z_x = f(x + \Delta x, y)$$

$$* \text{ Hacemos } \Delta Z_x = f(x + \Delta x, y) - f(x, y)$$

* Luego pasan por los puntos (x, y) y $(x + \Delta x, y)$ una recta a la que llamaremos Secante

* Cuando hacemos el cociente incremental

$\frac{\Delta Z_x}{\Delta x}$ estamos calculando la tangente del ángulo que forma la recta secante con el plano X, Y formándose el ángulo β

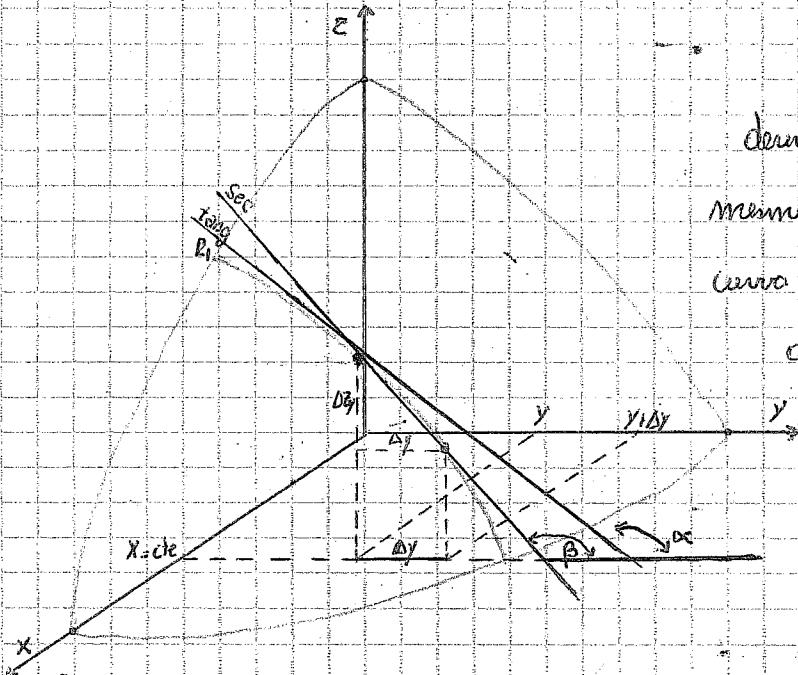
$$* \text{ Aplicar } \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta Z_x}{\Delta x} = Z'_x$$

Si $\Delta x \rightarrow 0$ entonces

$$(x + \Delta x, y) \xrightarrow[\beta \rightarrow 0]{} (x, y)$$

recta secante \rightarrow recta tangente

derivada parcial con respecto a y



la interpretación geométrica de la derivada parcial con respecto a y , es la misma que en el caso anterior donde la curva que se obtiene P_1 es la intersección de la superficie $z = f(x, y)$ con $x = c$.

La derivada parcial es la pendiente de la recta tangente geométrica que pasa por (x, y)

Derivadas parciales de funciones de N variables

Sea $y_i = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ una función de $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ y sea Δx_i el incremento de la variable x_i

$$y + \Delta y = f(x_1, x_2, x_i + \Delta x_i, \dots, x_n)$$

$$\Delta y = f(x_1, x_2, x_i + \Delta x_i, \dots, x_n) - f(x_1, x_2, x_i, \dots, x_n)$$

$$\frac{\Delta y}{\Delta x_i} = \frac{f(x_1, x_2, x_i + \Delta x_i, \dots, x_n) - f(x_1, x_2, x_i, \dots, x_n)}{\Delta x_i}$$

$$\lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x_i} = \lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \frac{f(x_1, x_2, x_i + \Delta x_i, \dots, x_n) - f(x_1, x_2, x_i, \dots, x_n)}{\Delta x_i}$$

$$\frac{dy}{dx_i} = \frac{df(x)}{dx_i}$$

$$y'_{xi} = \lim_{\Delta x_i \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x_i}$$

Habrá N derivadas parciales primas, correspondiente a los N valores que puede tomar la definición

Una función es derivable cuando tienen las derivadas parciales con respecto a cada una de las variables independientes.

Relación entre la derivada y la continuidad

Si la función $y = f(x)$ es derivable en un recinto S y además los $f'_k(x)$ derivados parciales son acotados en S , entonces, $y = f(x)$ es continua en S .

Una función $f(x)$ es acotada cuando se puede hallar un número M no nulo y finito, tal que el valor absoluto de la función permanezca en el recinto y siempre sea menor que M .

$$|f(x)| \leq M, \forall x \in S$$

Este teorema nos dice que no es suficiente con que una función $f(x)$ sea derivable en un recinto para garantizar su continuidad, sino que es necesario que los derivados parciales sean acotados en dicho recinto.

Derivadas parciales de orden superior

Consideremos la función $Z = f(x, y)$

derivada primera

$$Z'_x = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x+\Delta x, y) - f(x, y)}{\Delta x}$$

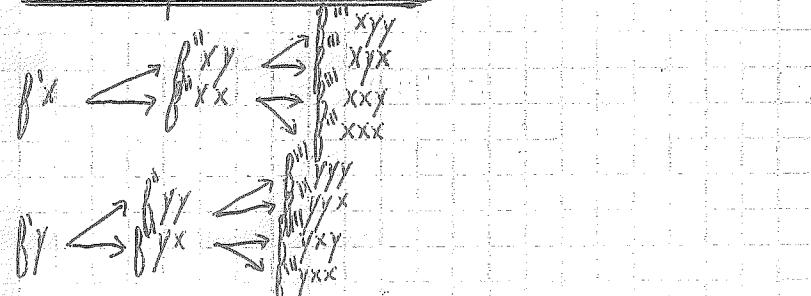
$$Z'_y = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{f(x, y+\Delta y) - f(x, y)}{\Delta y}$$

Si estos funciones admiten a su vez derivadas, éstas se llaman derivadas segundas y la derivada de la segunda sera tercera y así sucesivamente.

Teorema de SCHWARTZ

Sea $Z = f(x, y)$ continua y existan f'_{xx} y f'_{yy} y además se existan f''_{xy} entonces también existe f''_{yx} y son iguales. Derivadas cruzadas

Derivadas parciales sucesivas



Diferenciabilidad de funciones de dos variables independientes

$$y = f(x)$$

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x) \Rightarrow \frac{\Delta y}{\Delta x} = f'(x) + E(\Delta x) \Rightarrow \Delta y = f'(x) \Delta x + E(\Delta x) \Delta x$$

$$\Delta y = \frac{dy}{dx} \Delta x + E(\Delta x) \Delta x \quad E(\Delta x) \rightarrow 0$$

Cuando
 $\Delta x \rightarrow 0$

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

$$\Delta z_x = \frac{\partial z}{\partial x} \Delta x + E_1 \Delta x$$

$$\Delta z_y = \frac{\partial z}{\partial y} \Delta y + E_2 \Delta y \quad \Rightarrow \quad \Delta z = \Delta z_x + \Delta z_y$$

$$\Delta z = \frac{\partial z}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial z}{\partial y} \Delta y + E_1 \Delta x + E_2 \Delta y \quad \text{incremento total}$$

parte principal = diferencial total

Diferencial de una función de n variables independientes

$$\text{Si } w = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

$$dw = \frac{dw}{dx_1} dx_1 + \frac{dw}{dx_2} dx_2 + \dots + \frac{dw}{dx_n} dx_n$$

$$dw = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot dx_i$$

Relación entre la diferenciabilidad, derivabilidad y la continuidad

① Si una función $Z = f(x, y)$ es diferenciable en un punto (x, y) entonces es continua y derivable en ese punto.

pero no basta que una función sea continua y derivable en un punto para garantizar su diferenciabilidad.

② Si una función $Z = f(x, y)$ es continua y derivable y tiene sus derivadas parciales continuas en un entorno del punto (x, y) , entonces, es diferenciable en dicho punto.

Plano tangente

Tendremos una función $z = f(x, y)$, donde f tiene derivadas parciales continuas y sea el punto $P_0(x_0, y_0, z_0)$ un punto en la superficie S .

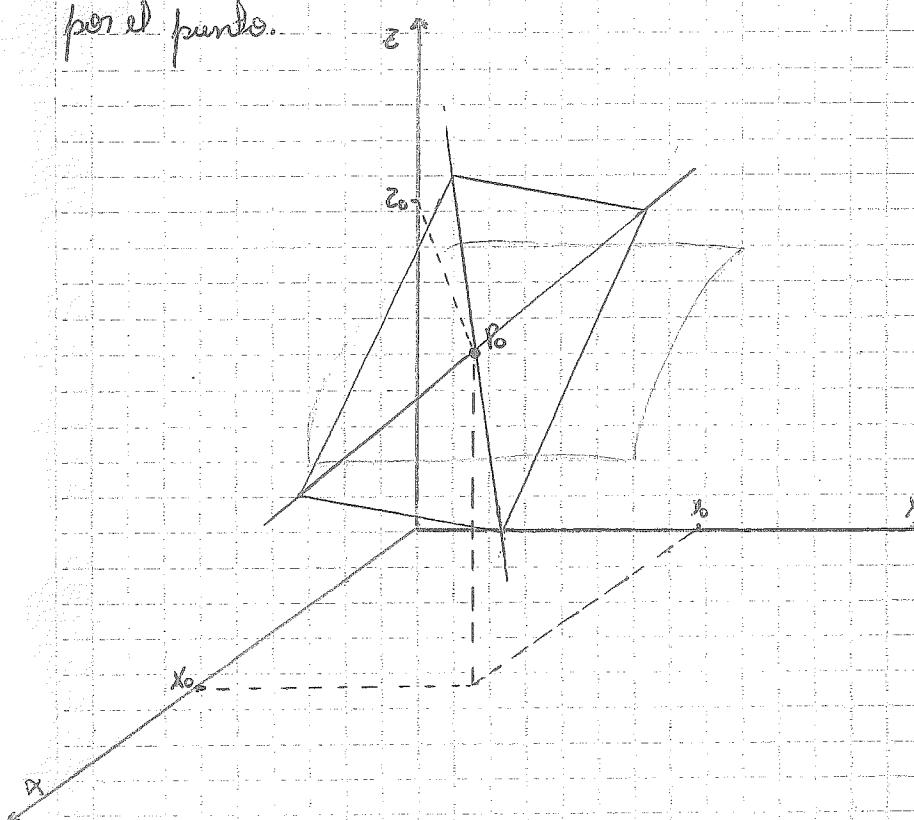
diferenciabilidad $\rightarrow \Delta z = \frac{\partial z}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial z}{\partial y} \Delta y + E$ $E = E_1 \Delta x + E_2 \Delta y$
de funciones
de dos variables
independientes

Suponiendo que E es despreciable y expresando cada incremento como la diferencia entre un valor de función y uno inicial

$$z - z_0 = \frac{\partial z}{\partial x} (x - x_0) + \frac{\partial z}{\partial y} (y - y_0)$$

$$z - z_0 = f_x(x_0) + f_y(y_0)$$

Entonces el plano tangente a la superficie S en el punto P_0 está definido como el plano que contiene a todos los vectores tangentes a los curvas que pasan por el punto.





Tema 8

* Funciones compuestas de dos variables y de n variables independientes

Funci髇 compuesta de una variable

Consideremos una funci髆 $Z = f(x, y)$ donde x e y a su vez son funciones de otra variable t sea: $X = g(t)$ e $Y = h(t)$ donde $t \in \mathbb{R}$
para cada valor que se le asigne a t obtenemos un valor para x y otro para y para lo que la funci髆 f un valor Z

$$Z = f(X, Y), X = g(t) \text{ e } Y = h(t) \Rightarrow Z = f[g(t), h(t)]$$

Z es una funci髆 de t a travez de X e Y

Funci髆 compuesta de dos variables

Consideremos una funci髆 $Z = f(x, y)$ donde x e y a su vez son funciones de dos variables u, v sea $X = g(u, v)$ e $Y = h(u, v)$
para cada valor que se le asigne a u, v obtenemos un valor X y otro para y
y para lo que la funci髆 f un valor Z

$$Z = f(X, Y), X = g(u, v) \text{ e } Y = h(u, v) \Rightarrow Z = f[g(u, v), h(u, v)]$$

Z es una funci髆 de u, v a travez de X e Y

Funci髆 compuesta de n variables independientes

Podemos considerar tambien una funci髆 de variables que a su vez son funciones de otras variables independientes

Sea $Z = f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)$ don x_1, x_2, \dots, x_n son funciones de n variables

$$\left. \begin{array}{l} x_1 = x_1(y_1, y_2, \dots, y_n) \\ x_2 = x_2(y_1, y_2, \dots, y_n) \\ \vdots \\ x_n = x_n(y_1, y_2, \dots, y_n) \end{array} \right\} \Rightarrow Z = f[x_1(y_1, y_2, \dots, y_n), x_2(y_1, y_2, \dots, y_n), \dots, x_n(y_1, y_2, \dots, y_n)]$$

Diferenciada de funciones compuesta

de una variable

$$x = g(t) \quad y = h(t)$$

Dado que $Z = f(x, y)$ es diferenciable su incremento total se le puede expresar como:

$$\Delta Z = \frac{dz}{dx} \Delta x + \frac{dz}{dy} \Delta y + E_1 \Delta x + E_2 \Delta y \quad (\text{con } E_1, E_2 \rightarrow 0 \text{ se } \Delta x, \Delta y \rightarrow 0)$$

$$\Delta Z = \frac{dz}{dt} \frac{\Delta x}{dt} + \frac{dz}{dt} \frac{\Delta y}{dt} + E_1 \frac{\Delta x}{dt} + E_2 \frac{\Delta y}{dt}$$

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta Z}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{dz}{dt} \frac{\Delta x}{dt} + \frac{dz}{dt} \frac{\Delta y}{dt} + E_1 \frac{\Delta x}{dt} + E_2 \frac{\Delta y}{dt}$$

$$Z' = Z'_x x't + Z'_y y't \quad \text{diferenciada total}$$

de dos variables

Dado que $Z = f(x, y)$ siendo $x = g(u, v)$ e $y = h(u, v)$ es diferenciable su incremento total es

$$\Delta z = \frac{\partial z}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial z}{\partial y} \Delta y + E_1 \Delta x + E_2 \Delta y \quad \text{con } E_1, E_2 \rightarrow 0 \text{ si } \Delta x, \Delta y \rightarrow 0$$

$$\frac{\Delta z}{\Delta u} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\Delta x}{\Delta u} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\Delta y}{\Delta u} + E_1 \frac{\Delta x}{\Delta u} + E_2 \frac{\Delta y}{\Delta u}$$

$$\lim_{\Delta u \rightarrow 0} \frac{\Delta z}{\Delta u} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{\Delta x}{\Delta u} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{\Delta y}{\Delta u} + E_1 \frac{\Delta x}{\Delta u} + E_2 \frac{\Delta y}{\Delta u}$$

$$Z'_u = Z'_x \cdot x'_u + Z'_y \cdot y'_u$$

Análogamente

$$Z'_v = Z'_x \cdot x'_v + Z'_y \cdot y'_v$$

* Diferenciableidad de funciones compuesta

Si $y = f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ es diferenciable en las x_i con $i = 1, 2, \dots, n$ como función de n variables y las funciones $X_i = (u, v)$ son a su vez diferenciables en u, v entonces la función $y = f[X_1(u, v), X_2(u, v), \dots, X_n(u, v)]$ es diferenciable en u, v ,

$$dy = \sum_{i=1}^n \frac{dy}{dx_i} \left(\frac{dx_i}{du} \Delta u + \frac{dx_i}{dv} \Delta v \right)$$

* Derivada de orden Superior de funciones compuesta

Sea $Z = f(x, y)$ diferenciable de $x = g(t)$ e $y = h(t)$ llamaremos a su primer derivada

$$Z'_t = Z'_x x'_t + Z'_y y'_t$$

Si la primera derivada es diferenciable su derivada se llama segunda derivada

$$Z''_t = Z''_x x'^2_t + Z''_y y'^2_t$$

se obtendrá la derivadas sucesivas aplicando la misma regla sucesivamente

(*) Funciones implícitas, Derivada de funciones implícitas

Se llama función implícita a la siguiente función

$$z = f(x, y) = 0$$

de la cual puede definir a y como función de x o decir $y = f(x)$ esto no siempre es posible para calcular la derivada, pondremos formula derivada total

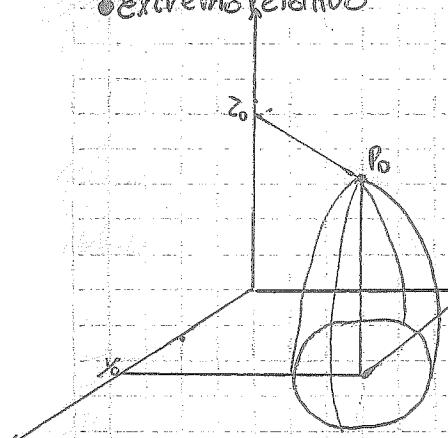
$$\frac{dz}{dx} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dt} \quad \text{como } z = 0 \quad \frac{\partial z}{\partial x} = 0$$

$$\frac{dz}{dx} = \frac{\partial z}{\partial x} \frac{dx}{dx} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dx} \Rightarrow \frac{\partial z}{\partial x} + \frac{\partial z}{\partial y} \frac{dy}{dx} = 0 \quad \frac{\partial z}{\partial x} = -\frac{\partial z}{\partial y} / \frac{dy}{dx} \quad y = \frac{z}{x}$$

Tema 9

Extremos libres de funciones de dos variables independientes

• Extremo relativo

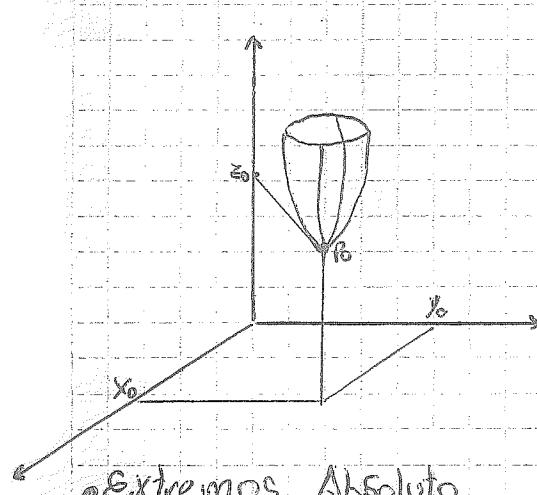


Una función $Z = f(x, y)$ tiene un máximo relativo en un punto $P_0(x_0, y_0)$ si

• $\forall X, Y$ de un entorno circular reducido de P_0

se verifica que

$$f(x, y) < f(x_0, y_0)$$



Una función $Z = f(x, y)$ tiene mínimo relativo en un punto $P_0(x_0, y_0)$ si

• $\forall X, Y$ de un entorno circular reducido de P_0

se verifica que

$$f(x, y) > f(x_0, y_0)$$

• Extremos Absoluto

Una función $Z = f(x, y)$ tiene un máximo absoluto en un punto $P_0(x_0, y_0)$

si $\forall X, Y \in D$ se verifica que

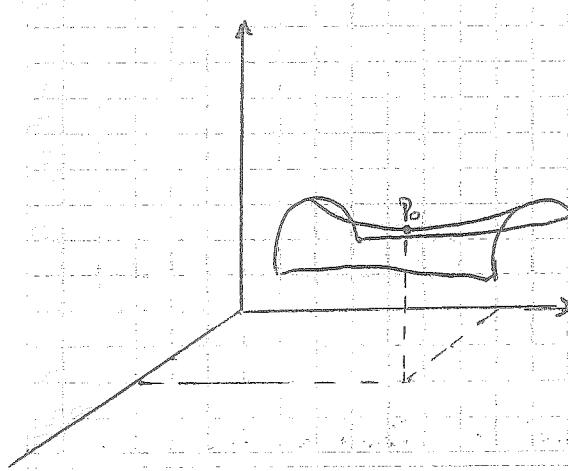
$$f(x, y) \leq f(x_0, y_0)$$

Una función $Z = f(x, y)$ tiene un mínimo absoluto en un punto $P_0(x_0, y_0)$

si $\forall X, Y \in D$ se verifica que

$$f(x, y) \geq f(x_0, y_0)$$

• Punto de encalladura (estacionarios)



$P_0(x_0, y_0)$ es un punto de encalladura de la función $f(x, y)$ si para todo entorno reducido de punto $P_0(x_0, y_0)$ existen valores de la función que son mayores a $f(x_0, y_0)$ y existen otros que son menores que $f(x_0, y_0)$

Condición Necesaria

Para que $Z = f(x, y)$ alcance Extremo relativo de $P_0(x_0, y_0)$ debe sucesarse

$Z'_x = 0$ e $Z'_y = 0$, es decir los derivados parciales primarios deben anularse.

Condición Suficiente

La condición suficiente para que $f(x, y)$ alcance un extremo relativo en un $P_0(x_0, y_0)$ del dominio es que el Hessiano sea mayor que cero

$$H = \begin{vmatrix} Z''_{xx} & Z''_{xy} \\ Z''_{yx} & Z''_{yy} \end{vmatrix} = Z''_{xx} \cdot Z''_{yy} - Z''_{xy} \cdot Z''_{yx} = H > 0$$

Si $H > 0$ e $Z''_{xx} > 0$ hay un MINIMO

Si $H > 0$ e $Z''_{xx} < 0$ hay un MAXIMO

Si $H < 0$. Punto de encalladura

Si $H = 0$ Caso dudoso

Extremos libres de funciones de n variables

Una función $Z = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\vec{x})$ alcanza un Máximo relativo $\vec{\alpha} = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ si

$\forall \vec{x} \in$ Entorno reducido de $\vec{\alpha}$ se verifica que

$$f(\vec{x}) < f(\vec{\alpha})$$

Una función $Z = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\vec{x})$ alcanza un Minimo relativo en $\vec{\alpha} = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ si

$\forall \vec{x} \in$ Entorno reducido de $\vec{\alpha}$ se verifica que

$$f(\vec{x}) > f(\vec{\alpha})$$

Extremos ligados

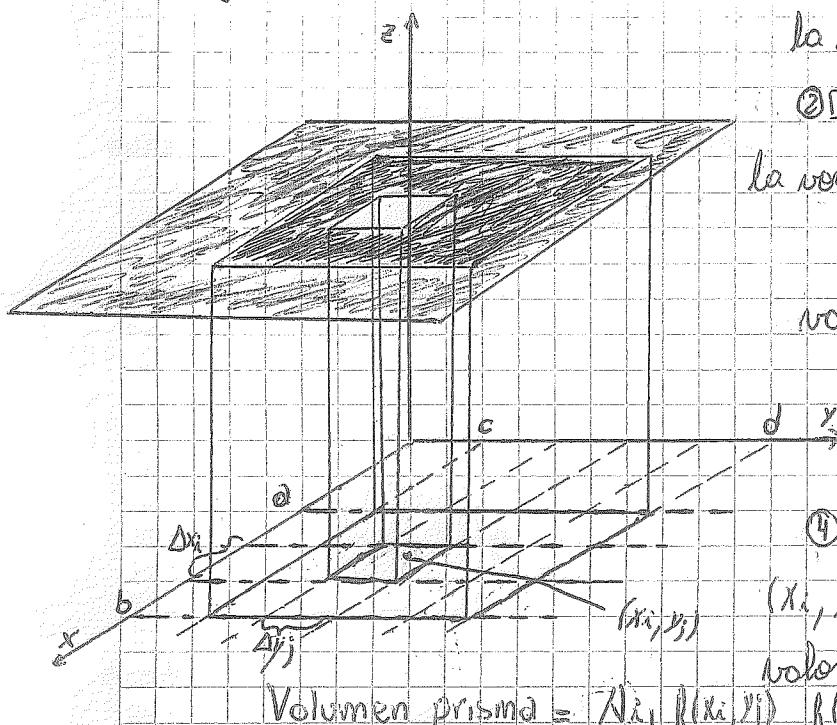
Sea $Z = f(x, y)$ una función diferenciable de 2 variables, estando ligadas estas por una ecuación diferenciable $g(x, y) = 0$

$$\begin{cases} f'_x g'_y - f'_y g'_x = 0 \\ g(x, y) = 0 \end{cases}$$

son los puntos críticos o extremos en los cuales puede existir extremo local

Tema 10

★ Integrales dobles



① Divido $[a, b]$ en m subintervalos, a la amplitud la voy a llamar Δx_i

② Divido $[c, d]$ en n subintervalos, a la amplitud la voy a llamar Δy_j .

③ La base del sólido cuyo volumen vamos a calcular quedó definida en $m \times n$ rectángulos, donde el área de cada uno de los rectángulos es $A_{ij} = \Delta x_i \cdot \Delta y_j$

④ Voy a considerar un punto interior (x_i, y_j) a cada rectángulo y se calcula el valor que tiene la función en cada punto

$$\text{Volumen prisma} = A_{ij} f(x_i, y_j)$$

Sea $Z = f(x, y)$ una función definida y acotada en la región R donde $a \leq x \leq b$ y $c \leq y \leq d$ haremos el volumen del sólido limitado por la superficie continua de la ecuación $Z = f(x, y)$ y el plano (x, y) definido por los x que varían entre a y b y los y que varían entre c y d .

②) valor aproximado del volumen del sólido sera la suma $m \times n$ prismas

$$\text{Volumen Aproximado del Sólido} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n (A_{ij} f(x_i, y_j))$$

Al aumentar el numero de puntos de división el error que se va cometiendo va a ser cada vez menor y por lo tanto

$$\text{Volumen de un Sólido} = \lim_{\substack{n \rightarrow \infty \\ m \rightarrow \infty \\ \Delta x \rightarrow 0 \\ \Delta y \rightarrow 0}} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n (A_{ij} f(x_i, y_j))$$

$$\text{Volumen de un Sólido} = \int_c^d \int_a^b f(x, y) dx dy$$

Propiedades de la integral doble

(F = región cerrada)

C = constante

- ① Si se hace una partición de la región cerrada F en las regiones F_1 y F_2 es decir $F_1 \cap F_2 = \emptyset$ y $F_1 \cup F_2 = F$ y se $f(x, y)$ es continua en F

$$\iint_F f(x, y) dx dy = \iint_{F_1} f(x, y) dx dy + \iint_{F_2} f(x, y) dx dy$$

$$② \iint_F C f(x, y) dx dy = C \iint_F f(x, y) dx dy$$

$$③ \iint_F [f(x, y) + g(x, y)] dx dy = \iint_F f(x, y) dx dy + \iint_F g(x, y) dx dy$$

- ④ Si f y g son integrales sobre F y $f(x, y) \leq g(x, y) \quad \forall (x, y) \in F$ entonces

$$\iint_F f(x, y) dx dy \leq \iint_F g(x, y) dx dy$$

Calculo de integrales dobles

* Calculo de área

cuando la función $f(x, y) = 1$ el área del dominio de integración numericamente coincide con el volumen del sólido.

Sabemos que:

$$\text{Volumen de un sólido} = \lim_{n \rightarrow \infty} \lim_{m \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n \underbrace{\Delta x_i \Delta y_j}_{\text{base}} \cdot \underbrace{f(x_i, y_j)}_{\text{Altura}}$$

por lo tanto si $f(x, y) = 1 \quad \forall x \in D$ dentro de la recta de integración el Volumen de un sólido sera igual a la base. También sabemos que la base de un sólido esta definida por el area de los $m \times n$ rectángulos.

Integrales iteradas

llamamos integrales iteradas a los siguientes expresiones

① $\int_c^d \left[\int_a^b f(x, y) dx \right] dy \rightarrow$ integramos respecto de x , considerando y constante

② $\int_a^b \left[\int_c^d f(x, y) dx \right] dy \rightarrow$ integramos respecto de y , considerando x constante

Si existe la integral doble y las integrales iteradas se cumple:

$$\iint_D f(x, y) dx dy = ① = ②$$

Integral triple

Sed una función $f(x, y, z)$ de 3 variables definida y acotada en un conjunto $V = [a, b] \times [c, d] \times [e, h]$ o sea en $V = \{(x, y, z) / a \leq x \leq b \wedge c \leq y \leq d \wedge e \leq z \leq h\}$ si la integral triple inferior coincide con la integral triple superior, la función es integrable y resulta

$$\underline{\iiint_V} f(x, y, z) dx dy dz = \overline{\iiint_V} f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_V f(x, y, z) dx dy dz$$

El cálculo de una integral triple puede efectuarse mediante tres integrales sencillos sucesivos.

$$\iiint_V f(x, y, z) dx dy dz = \int_a^b dx \int_c^d dy \int_e^h f(x, y, z) dz$$

Tema II

Sucesiones y Series numéricas

Se llama sucisión a la disposición ordenada de los infinitos números de un conjunto $a_1, a_2, a_3, \dots, a_n, a_m$, siendo a_i un lugar cualquiera.

$$S_1 = a_1$$

$$S_2 = a_1 + a_2$$

$$S_3 = a_1 + a_2 + a_3$$

$$\vdots$$
$$S_n = a_1 + a_2 + a_3 + \dots + a_n = \sum_{i=1}^n a_i$$

Suma parciales

Se llama serie numérica al límite de la suma parcial cuando el número de términos tiende a ∞ .

$$\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n a_i$$

Si el $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = \begin{cases} k \in \mathbb{R} & \Rightarrow \text{Serie es convergente} \\ \infty & \Rightarrow \text{Serie es divergente} \\ \text{I} & \Rightarrow \text{Serie es oscilante} \end{cases}$

criterios de convergencia

① Criterio de D'Alambert: dado una serie de términos positivos

$$u_1, u_2, \dots, u_n$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{u_n}{u_{n+1}} = L \quad \text{si } L = \begin{cases} L < 1 & \Rightarrow \text{Serie convergente} \\ L > 1 & \Rightarrow \text{Serie divergente} \\ L = 1 & \Rightarrow \text{Serie oscilante} \end{cases}$$

② Criterio de Cauchy: sea $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ una serie de términos positivos

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{u_n} = L \quad \text{se verifica que} \quad \begin{cases} L < 1 \Rightarrow \text{Serie convergente} \\ L > 1 \Rightarrow \text{Serie divergente} \\ L = 1 \quad \text{No sé} \end{cases}$$

③ Criterio de Raabé: sea $\sum_{n=1}^{\infty} u_n$ una serie de términos positivos.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left[n \left(1 - \frac{u_{n+1}}{u_n} \right) \right] = L \quad \text{si } L = \begin{cases} L < 1 & \Rightarrow \text{Serie divergente} \\ L > 1 & \Rightarrow \text{Serie convergente} \\ L = 1 & \text{no clásico} \end{cases}$$

Serie de términos positivos es una serie de sumandos S_n donde todos sus términos son positivos.

Propiedades de las Series

- * La suma de una serie convergente es finita.
- * Si $\sum S_n$ converge a S ; entonces $\sum kS_n$, siendo k una constante, converge a kS . Si $\sum S_n$ diverge, también diverge $\sum kS_n$ si $k \neq 0$.
- * Si $\sum S_n$ converge entonces $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = 0$.
- * Si $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n \neq 0$, entonces diverge.

Serie de potencias

Una serie infinita de la forma

$$\sum_{i=0}^{\infty} C_i X^i = C_0 + C_1 X^1 + C_2 X^2 + \dots + C_n X^n$$

donde los C_i son constantes se llama una serie de potencias en X para cualquier valor de X .

Serie de términos alternados

Cuando en una serie los términos son positivos y negativos alternadamente

$$u_0 - u_1 + u_2 - u_3 \dots$$

Tema 12

Ecuaciones diferenciales

Una ecuación diferencial es una ecuación que vincula un número finito de variables con los derivados de una de las otras respecto de las otras.

Ejemplo $y' - 2xy = 2y \quad \frac{dy}{dx} = 3xy + y^2 \quad y' + 3x - 2xy^2 = 3y$

Orden y grado de una ecuación diferencial

* El **ORDEN** de una ecuación diferencial es el orden de la derivada de mayor orden que se encuentra en la ecuación diferencial.

* El **Grado** de una ecuación diferencial es la potencia a la que está elevada la derivada de mayor orden.

$$\begin{array}{ll} y'' + y'^2 = 2xy & \left\{ \begin{array}{l} 2^{\text{o}} \text{ orden} \\ 1^{\text{o}} \text{ grado} \end{array} \right. \\ 2xy^2 + 2y''' = 2y & \left\{ \begin{array}{l} 2^{\text{o}} \text{ orden} \\ 3^{\text{o}} \text{ grado} \end{array} \right. \end{array}$$

Soluciones de las ecuaciones diferenciales

En una ecuación diferencial la solución no es un valor determinado, sino una función $y = F(x)$, donde $F(x) = f(x) + C$ de manera que $F(x)$ finalmente resulta una familia o "hoja" de curvas, habrá una $F(x)$ diferente para cada valor de la constante C .

Solución general

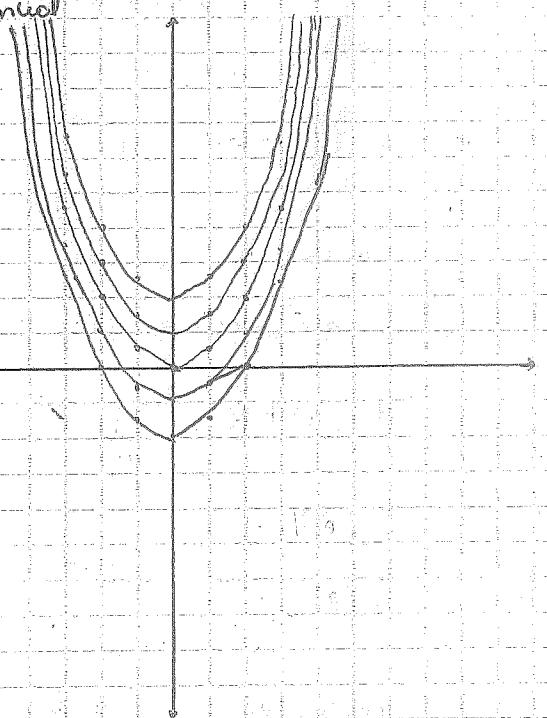
Dada una ecuación diferencial cualquiera, las soluciones generales son todos los funciones que satisfacen la ecuación diferencial.

Ejemplo $y' = x \rightarrow \frac{dy}{dx} = x$

$$dy = x dx$$

$$\int dy = \int x dx$$

$$y = \frac{x^2}{2} + C$$



Solución particular

Solución particular es la función general más determinada condición.

Ejemplo

Buscamos una solución particular que pase por el punto P(1,1)

Si la solución general es:

$$y = \frac{x^2}{2} + C$$

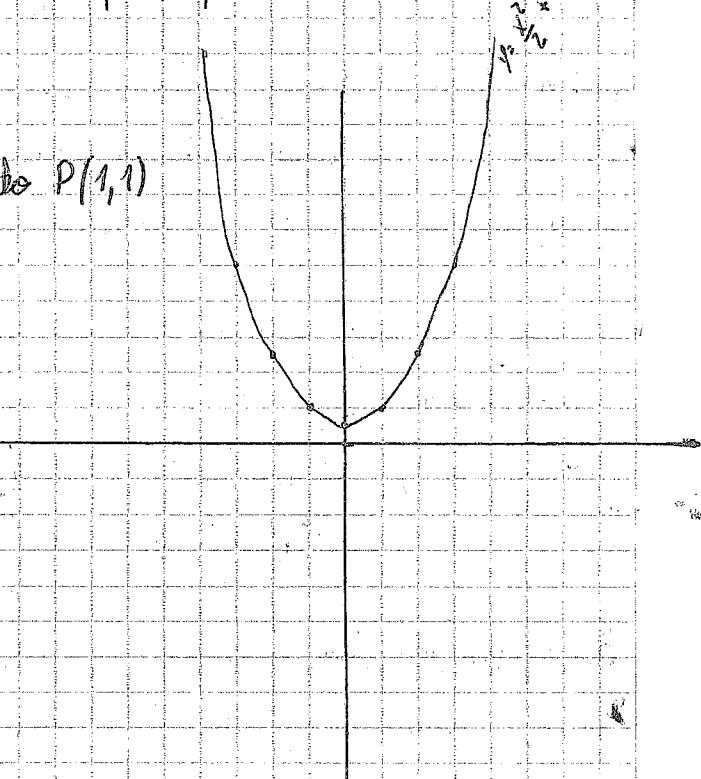
se pasa por el punto P(1,1)

$$1 = \frac{1^2}{2} + C$$

$$1 = \frac{1}{2} + C$$

$$1 - \frac{1}{2} = C$$

$$\frac{1}{2} = C$$



Ecuaciones diferenciales de variables separables

Son aquellas donde los términos de la ecuación diferencial pueden disponerse de manera que tome la forma

$$f(x)dx + g(y)dy = 0$$

donde $f(x)$ es una función únicamente de x y $g(y)$ es una función únicamente de y .

Suelen aparecer expresados de la siguiente manera:

$$\frac{f(x)+g(y)dy}{dx} = 0 \quad \text{o lo que es lo mismo} \quad M+N(y) = 0$$

donde M es una función de x y y y N también es una función de x y y

$$M(x,y) + N(x,y) \frac{dy}{dx} = 0$$

$$M(x,y) = M_1(x) \cdot M_2(y) \quad \Rightarrow \quad M_1(x) \cdot M_2(y) + N_1(x) \cdot N_2(y) \frac{dy}{dx} = 0$$

Esto se resuelve por un procedimiento al cual llamamos separación de variables

NOTA:

25

$$M_1(x) \cdot M_2(y) + N_1(x) \cdot N_2(y) \frac{dy}{dx} = 0$$

este dividimos por $M_2(y) \cdot N_1(x)$

$$\frac{M_1(x)}{N_1(x)} \cdot \frac{M_2(y)}{M_2(y)} + \frac{N_1(x) \cdot N_2(y)}{N_1(x) \cdot M_2(y)} \frac{dy}{dx} = 0$$

$$\frac{M_1(x)}{N_1(x)} + \frac{N_2(y)}{M_2(y)} \frac{dy}{dx} = 0$$

$$f(x) = \frac{M_1(x)}{N_1(x)}$$

$$g(y) = \frac{N_2(y)}{M_2(y)}$$

$$f(x) + g(y) \frac{dy}{dx} = 0$$

$$g(y) \frac{dy}{dx} = -f(x)$$

$$\int g(y) dy = - \int f(x) dx$$

$$G(y) + C_1 = -F(x) + C_2$$

$$G(y) = -F(x) + C_1 + C_2$$

$$G(y) = -F(x) + C$$

A partir en adelante al resolver ecuaciones diferenciales, consideraremos solamente la constante de integración en x

Ejemplo

$$x^2 + y^2 \frac{dy}{dx} = 0$$

$$y^2 \frac{dy}{dx} = -x^2 \rightarrow y^2 dy = -x^2 dx$$

$$\int y^2 dy = \int -x^2 dx \rightarrow \frac{y^3}{3} = -\frac{x^3}{3} + C$$

$$y^3 = -\frac{3x^3}{3} + 3C$$

$$y^3 = -x^3 + C$$

$$y = \sqrt[3]{-x^3 + C}$$

$$\log_e = \ln$$

Ecuación diferencial Homogénea

Una función $Z = f(x, y)$ es homogénea de grado n si y solo se ~~solo se~~ al multiplicar ambos miembros por t^n , la función queda multiplicada por t^n

$$Z = f(x, y) \text{ es homogénea} \Leftrightarrow f(tx, ty) = t^n f(x, y) = t^n Z$$

Los casos más simples son los polinomios homogéneos

$f(x, y, z) = x^3 + x^2y + y^2z$ es homogéneo de grado 3; Porque

$$t^3 f(x, y, z) = f(tx, ty, tz)$$

$$t^3(x^3 + x^2y + y^2z) = (tx)^3 + (tx)^2ty + (ty)^2tz$$

$$t^3(x^3 + x^2y + y^2z) = t^3x^3 + t^3x^2y + t^3y^2z$$

$$t^3(x^3 + x^2y + y^2z) = t^3(x^3 + x^2y + y^2z)$$

$$t^3(x^3 + x^2y + y^2z) = t^3(x^3 + x^2y + y^2z)$$

* Toda función del cociente y es homogénea de grado cero en x e y

$$f\left[\frac{y}{x}\right] = f\left[\frac{ty}{tx}\right] = t^0 \cdot f\left[\frac{y}{x}\right]$$

Definición

Una ecuación diferencial de primer orden y de primer grado se llama homogénea en x e y si se puede llevar a la forma $\frac{dy}{dx} = f\left[\frac{y}{x}\right]$ con $f(x, y)$ en el segundo miembro

Es decir que son aquellas funciones homogéneas de grado cero.

Demostración

$$\textcircled{1} \quad \frac{dy}{dx} = f\left[\frac{y}{x}\right] \quad \text{Hacemos } \frac{y}{x} = u \quad \Rightarrow \quad y = ux \quad u \text{ es una función de } x \text{ e } y$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{du}{dx}x + u \quad \textcircled{2}$$

Igualo $\textcircled{1}$ y $\textcircled{2}$

$$\frac{du}{dx}x + u = f\left[\frac{y}{x}\right]$$

$$\frac{du}{dx}x + u = f[u]$$

$$\frac{du}{f(u)-u} = \frac{dx}{x}$$

$$\frac{du}{dx} = f[u] - u \quad (\text{ecuación diferencial de variables separables})$$

NOTA:

$$\log_{\delta} b = c$$

$$b = \delta^c$$

$$\frac{du}{f(u)-u} = \frac{dx}{x}$$

$$\int \frac{du}{f(u)-u} = \int \frac{dx}{x}$$

$$H(u) = \ln(x) + C \quad \text{hacemos } C = -\ln c$$

$$H(u) = \ln(x) - \ln c$$

$$H(u) = \ln\left(\frac{x}{c}\right)$$

$$\frac{x}{c} = e^{H(u)}$$

$$x = e^{H(u)} c \Rightarrow$$

~~$$x = e^{H(u)} c$$~~

Esta expresión que "no nos dice mucho" porque en definitiva $H(u)$ va a depender fundamentalmente de cada f . Sin embargo es importante porque nos muestra donde que si se puede calcular $\frac{du}{f(u)-u}$.

Ecuaciones diferenciales lineales

Son ecuaciones diferenciales de la forma $y' + P(x)y = Q(x)$ donde $P(x)$ y $Q(x)$ son funciones continuas.

Si $Q(x)=0$ para cualesquier x se obtiene

$$y' + P(x)y = 0$$

que es una ecuación diferencial de variables separables. Esta ecuación se llama ecuación diferencial incompleta, y se la resuelve separando variables.

RESOLVEMOS

$$y' + P(x)y = Q(x)$$

$$y = u.v$$

$$y' = u'v + uv'$$

$$\text{reemplazamos } u'v + uv' + P(x)uv = Q(x)$$

$$\text{Sacamos factor común } u \quad u'v + u[P(x)v] = Q(x) \quad \text{decimos que } v' + P(x)v = 0$$

$$u'v = Q(x) \quad \text{yo que } [v' + P(x)v] = 0$$

$$u' e^{-\int P(x)dx} = Q(x)$$

$$\frac{du}{dx} e^{\int P(x)dx} = Q(x)$$

$$\frac{du}{dx} = \frac{Q(x)}{e^{\int P(x)dx}} dx$$

$$\int du = \int Q(x) e^{\int P(x)dx} dx$$

$$u = \int Q(x) e^{\int P(x)dx} dx + C$$

$$\frac{dv}{dx} + P(x)v = 0$$

$$\frac{dv}{dx} = -P(x)v$$

$$\frac{dv}{v} = -P(x)dx$$

$$\int \frac{dv}{v} = -\int P(x)dx$$

$$\ln v = -\int P(x)dx$$

$$v = e^{-\int P(x)dx}$$

Ecuaciones diferenciales exactas

La ecuación diferencial $P(x,y)dx + Q(x,y)dy = 0$ es Exacta si

Existe una función $u(x,y)$ tal que

$$du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy = P(x,y)dx + Q(x,y)dy$$

Entonces $du = 0$ por lo que $u(x,y) = C$

la solución general se obtiene $\int du(x,y) = C \Rightarrow u(x,y) = C$

Condición de simetría

$$\text{Si } \left(\frac{\partial u}{\partial x} dx \right) + \left(\frac{\partial u}{\partial y} dy \right) = (P(x,y)dx) + (Q(x,y)dy)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} dx = P(x,y)dx$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = P(x,y)$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} = P_y(x,y)$$

Calculando los derivados cruzados.

$$P_y(x,y) = Q_x(x,y)$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} dy = Q(x,y)dy$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = Q(x,y)$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} = Q_x(x,y)$$

para que una ecuación sea exacta debe cumplir con esta condición