

# Análisis II

Tomás Agustín Hernández



## Dilatación

Sean  $a, n \in \mathbb{R}$  decimos que estamos dilatando a un número a sí y solo sí  $a = a * n$  con  $n >= 1$

## Contracción

Sean  $a, n \in \mathbb{R}$  decimos que estamos contrayendo a un número a sí y solo sí  $a = a * n$  con  $0 > n < 1$

## Plano Real $\mathbb{R}^2$

Se define como  $\mathbb{R}^2 = \mathbb{R}x\mathbb{R} = \{(a, b) : a, b \in \mathbb{R}\}$  Aquí, los puntos se definen con dos coordenadas: x e y.

## Plano Real $\mathbb{R}^3$

También conocido como *espacio*.

Se define como  $\mathbb{R}^3 = \mathbb{R}x\mathbb{R}x\mathbb{R} = \{(a, b, c) : a, b, c \in \mathbb{R}\}$

## Orientación de los ejes

Se rigen por la regla de la mano derecha. Cuando vamos girando, hacia donde queda apuntando el dedo es el eje z.

## Distancia entre dos puntos

Sean dos puntos  $P = (a_1, a_2)$  y  $Q = (b_1, b_2)$ , definimos la distancia entre dos puntos como "la distancia entre P y Q es la raíz cuadrada de la suma de los cuadrados de las diferencias de sus coordenadas."

$$dist(P, Q) = \sqrt{(b_2 - a_2)^2 + (b_1 - a_1)^2}$$

Esta misma definición es generalizable para n coordenadas.

**Nota:**  $dist(P, Q) = long(PQ)$

## Circunferencias y Discos (Solo en $\mathbb{R}^2$ )

### Circunferencia

Sea un centro  $C_0 = (a_0, b_0)$  y radio  $r > 0$  definimos a una circunferencia como:

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{(x - a_0)^2 + (y - b_0)^2} = r\}$$

Si notamos que la circunferencia está definida usando la definición de distancia entre dos puntos, si desarrollamos la ecuación de la circunferencia nos queda algo así:

$$(x - x_1)^2 + (y - x_2)^2 = r^2$$

**Importante:** La circunferencia  $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{x^2 + y^2} = 1\}$  es conocida como Circunferencia Unidad.

### Disco Abierto

Cada vez que leamos la palabra *abierto* quiere decir que no incluye los bordes, sino solo el contenido. Definimos el Disco Abierto de centro  $C_0$  y radio  $r > 0$  como

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{(x - a_0)^2 + (y - b_0)^2} < r\}$$

### Disco Cerrado

Exactamente igual que el Disco Abierto pero con los bordes incluidos.

Definimos el Disco Abierto de centro  $C_0$  y radio  $r > 0$  como

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : \sqrt{(x - a_0)^2 + (y - b_0)^2} \leq r\}$$

# Esferas y Bolas (Solo en $\mathbb{R}^3$ )

## Esfera

Sea un centro  $C_0 = (a_0, b_0, c_0)$  y radio  $r > 0$  definimos una esfera como:

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \sqrt{(x_0 - a_0)^2 + (y_0 - b_0)^2 + (z_0 - c_0)^2} = r\}$$

## Definición formal de Esfera

$$Br(P) = \{X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n : \|X - P\| = r\}$$



## Bola Abierta

Misma idea que Disco Abierto pero en  $\mathbb{R}^3$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \sqrt{(x - a_0)^2 + (y - b_0)^2 + (z - c_0)^2} < r\}$$

## Definición formal de Bola Abierta

$$Br(P) = \{X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n : \|X - P\| < r\}$$



## Bola Cerrada

Misma idea que Disco Cerrado pero en  $\mathbb{R}^3$

$$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \sqrt{(x - a_0)^2 + (y - b_0)^2 + (z - c_0)^2} \leq r\}$$

**Nota:** Véase anexo para ver ejercicios de completar cuadrados y encontrar el centro y radio de una esfera.

## Definición formal de Bola Cerrada

$$Br(P) = \{X = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n : \|X - P\| \leq r\}$$



## Aclaración sobre enunciados

Importante siempre prestar atención a la dimensión donde trabajamos.  
Es decir  $x^2 + y^2 = 4$  puede representar dos cosas diferentes si estamos en  $\mathbb{R}^2$  o en  $\mathbb{R}^3$

## Vectores

Los vectores tienen dirección, sentido y longitud.  
Sean dos puntos  $P, Q \in \mathbb{R}^n$ , definimos un vector  $V \in \mathbb{R}^n$  como  $\bar{PQ} = Q - P$ .

## Vectores Equivalentes

Dos vectores son equivalentes si tienen misma dirección, sentido y longitud.

## Vectores Iguales

Dos vectores son iguales si son equivalentes y además parten del mismo punto.

## Suma de Vectores

Sean  $u, v$  vectores  $\in \mathbb{R}^n$ . La suma de ambos se realiza coordenada a coordenada.  $u + v = (u_1 + v_1, u_2 + v_2, \dots, u_n + v_n)$

## Producto por Escalar

Sea  $t \in \mathbb{R}$  y  $u$  un vector.  $t * u = (tu_1, tu_2, \dots, tu_3)$

## Regla del Paralelogramo

Se utiliza para ver como queda la traslación del vector  $u + v$  luego de sumar ambos vectores.

## Propiedades de los vectores

- La suma es commutativa:  $u + v = v + u$
- Sea un valor  $t \in \mathbb{R}$ , definimos la distributiva con vectores como  $t(u+v) = tu + tv$

## Norma de un Vector

Definimos la norma de un vector como  $\|V\| = \sqrt{(v_1)^2 + (v_2)^2 + \dots + (v_n)^2}$

## Relación entre distancia entre dos puntos y la norma

Es fácil notar que  $\|B - A\| = \|A - B\|$ . Definimos la **equivalencia** de las siguientes fórmulas:

$$dist(A, B) = \|B - A\| \equiv \|A - B\|$$

## Propiedades de la norma

- $\|V\| \geq 0$
- $|V| = \sqrt{V^2}$
- $\|V\| = dist(V, 0)$
- $\alpha \in \mathbb{R}, \|\alpha * V\| = |\alpha| * \|V\|$ : en criollo quiere decir que si multiplico un escalar dentro de la norma, es lo mismo que sacarlo hacia afuera y hacerlo por separado.
- $\|V + W\| \leq \|V\| + \|W\|$ : desigualdad Triangular (DT)
- $\|V - W\| \leq \|V\| + \|W\|$ : esto tiene sentido pues  $\|-w\|$  es positivo. Entonces queda  $\|V - W\| \leq \|V\| + \|W\|$ 
  - Importante: Esto se utiliza mucho para acotar.  $\|V + W\|$  y  $\|V - W\|$  se acotan por  $\|V\| + \|W\|$

**Importante:** Si aplico la NORMA a un número, es como aplicar el módulo.

## Producto Interno (Producto Escalar / Producto Punto)

Sean  $u, v \in \mathbb{R}^n$ . Definimos el producto interno, como la multiplicación **coordenada a coordenada** de los vectores.  
**Siempre devuelve un número.**

Hay dos formas de notarlo

$$\langle u, v \rangle = u * v$$

### Vectores Perpendiculares

Sean  $u, v \in \mathbb{R}^n$ . Si el producto escalar entre dos vectores es 0, entonces los vectores son perpendiculares.

### Propiedades del Producto Interno

- $u * u = \|u\|^2$
- Comutatividad:  $u * v = v * u$
- Distributividad: Sean  $u, v, w \in \mathbb{R}^n$ , entonces  $(u + v) * w = uw + vw$
- $t \in \mathbb{R}, (t * u) * v = t * (u * v) = u * (t * v)$

**Importante:** No se pueden multiplicar 3 vectores con el producto interno, porque el producto interno devuelve un NÚMERO. Si multiplico 3 vectores, sería multiplicar primero dos (devuelve un número) y según si es  $> 1$  o no, estaríamos dilatando/-contrayendo otro vector.

### Propiedad importante de la norma y el Producto Interno

Sean  $v, w \in \mathbb{R}^n$

$$v * w = \|v\| * \|w\| * \cos(\theta)$$

con  $0 \leq \theta \leq \pi$

### Teorema de Cauchy-Schwartz

$\forall u, v \in \mathbb{R}^n$  vale  $|u * v| \leq \|u\| * \|v\|$

**Importante:** Si  $|u * v| = \|u\| * \|v\|$  entonces  $v // u$  ( $v$  es paralelo a  $u$ )

## Proyecciones

Sean  $v, w \in \mathbb{R}^n$ . Queremos calcular la proyección de  $w$  en la dirección de  $v$ .

$$P_v(w) = w * \frac{v}{\|v\|} * \frac{v}{\|v\|} = w * v * \frac{v}{\|v\|^2} = \frac{w * v}{v * v} = \frac{w * v}{v^2} * v$$

## Producto Vectorial / Cruz (Solo en $\mathbb{R}^3$ )

Sean  $v, w \in \mathbb{R}^3$ . Se utiliza para calcular un **vector perpendicular** a los dos que se nos envían.

$$\begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ a & b & c \\ d & e & f \end{pmatrix}$$

Entonces, el cálculo que hay que hacer es:  $((b * f) - (c * e))$ ,  $- ((a * f) - (c * d))$ ,  $((a * e) - (b * d))$

**Importante:** Si este cálculo da 0, entonces los vectores son paralelos.

## Propiedades del Producto Vectorial

- $(V \times W)$  es perpendicular a  $V$  y  $W$ .
  - Esto es útil para cuando encontramos una normal para el plano y queremos ver si efectivamente es perpendicular a ambos vectores.
- $(W \times V) = - (V \times W)$ : Es decir, no son iguales si los invertimos, si lo invierto le cambio el signo.

## Planos en $\mathbb{R}^3$

Dado un **vector normal N** y un **punto de paso P** construimos la ecuación del plano  $\pi$  que es perpendicular al **vector normal** y contiene al punto P (es decir, P verifica la ecuación del plano). Véase [anexo](#) para ejercicios de Planos.

### Hallar vector normal N de un Plano

El vector normal N de un Plano lo podemos hallar comúnmente de las siguientes maneras

- Si tenemos 3 puntos, ABC podemos hacer la diferencia y generar 2 vectores directores. Es decir, AB y BC o AB y AC. Luego aplicamos el producto cruz y ya tenemos la normal al plano. Por último podemos tomar cualquier punto.
  - Como tenemos la NORMAL tenemos (a, b, c) nos falta d. Para generar d podemos evaluar  $ax + by + cz$  con cualquier punto de paso. El número que da como resultado es d.

### Ecuación Paramétrica del Plano

$$\pi : \lambda(x_1, x_2, x_3) + \gamma(y_1, y_2, y_3) + (p_1, p_2, p_3)$$

### Ecuación Implícita del Plano

$$\pi : ax + by + cz = d$$

### Saber si un punto está en un plano

Debe verificar la ecuación implícita.

## Rectas Paramétricas

En  $\mathbb{R}^2 = L : (x, y) = \alpha(v_1, v_2) + (P_1, P_2), \alpha \in \mathbb{R}$

En  $\mathbb{R}^3 = L : (x, y, z) = \alpha(v_1, v_2, v_3) + (P_1, P_2, P_3), \alpha \in \mathbb{R}$

Véase [anexo](#) para ver ejercicios con rectas y planos.

### Rectas Paralelas

Dos rectas son paralelas si sus vectores son uno múltiplo del otro.

### Rectas Perpendiculares

Dos rectas son perpendiculares si el producto escalar entre ambos vectores directores da 0.

### Rectas Alabeadas

Dos rectas son alabeadas si no existe intersección entre ellas, y además son paralelas.

## Intersección entre dos rectas

Sean  $L_1, L_2$  dos rectas. La intersección entre dos rectas se da en un punto específico. Por lo tanto, se espera que la intersección sea un número y además, este número pertenece a  $L_1 \cap L_2$

## Casos de Rectas y Planos

- Si tengo plano + 2 rectas: Si se cruzan o son paralelas, entonces existe un único plano.
- Si tengo plano + 1 recta: Existen infinitos planos que la contenga.

## Curvas

Son un conjunto de puntos por los que pasó una partícula dada a lo largo del tiempo. La trayectoria, el movimiento que hace en cada tiempo  $t$  la partícula va dejando una marca y forma una curva.

Las funciones son de la forma

$$f(t) = \begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases}$$

**Nota:** En general, una curva en  $\mathbb{R}^n$  es la imagen de una función  $\alpha(t)$  continua de  $\mathbb{R}$  en  $\mathbb{R}^n$ . Es decir,  $Im \alpha = C$

**Ej.:** Una recta en  $\mathbb{R}^2$  es la imagen de una curva paramétrica.

Véase anexo para ver como parametrizar.

## Criterio de la Recta Vertical

No todas las curvas representan funciones. Para poder ver esto de una forma fácil, recordemos qué es una función. Una función es una máquina que espera un valor y da otro.

Ahora, es importante que para diferentes valores tienen que dar diferentes resultados.

Si existen valores que dan el mismo resultado, entonces no es una función.



**Importante:** Todos los gráficos son curvas pero no toda curva es gráfico de función.

## Parametrización de la Curva

Existen infinitas parametrizaciones para una misma curva. Esto quiere decir, que una misma partícula puede realizar una trayectoria de mil maneras diferentes.

Denotamos la parametrización de una curva como:  $C = \{(x(t), y(t)) / t \in \mathbb{R}\}$  y decimos que es paramétrica porque espera un **solo** parámetro.

Las parametrizaciones nos dan descripciones dinámicas mientras que las que no tienen un parámetro  $t$  son estáticas.

## ¿Qué no nos dice la ecuación implícita de una curva?

Las ecuaciones en  $x$  y  $y$  describe **dónde** ha estado la partícula pero no nos dice **cuándo** ha estado la partícula en un punto en particular.

## ¿Qué nos dice la ecuación paramétrica de una curva?

La ventaja es que nos dicen **cuándo** ( $t$ ) estuvo la partícula en un punto  $(x, y)$  y la dirección en su trayectoria.

## Ejemplo de Curvas

Recordemos que básicamente una curva se arma gracias a la trayectoria de una partícula que hace cierto movimiento a lo largo del tiempo.

Este tiempo se llama  $t$ , y podemos ir viendo el movimiento de la partícula gracias a la ecuación paramétrica. A medida que  $t$  aumenta, esa es la dirección que toma la partícula.

$$f(t) = \begin{cases} x = t^2 - 2t \\ y = t - 1 \end{cases}$$

Si nos ponemos a darle valores a  $t$ , vamos a ir obteniendo valores de  $x$  e  $y$ , que básicamente los podemos graficar en un plano.

$t$	$x$	$y$
-2	8	-1
-1	3	0
0	0	1
1	-1	2
2	0	3
3	3	4
4	8	5



Parece entonces en este ejemplo, que la partícula hizo la trayectoria de una parábola. Busquemos entonces la ecuación implícita para ver qué curva representan las ecuaciones paramétricas.

$$f(t) = \begin{cases} x = t^2 - 2t \\ y = t - 1 \equiv y + 1 = t \end{cases}$$

Entonces,  $x = (y + 1)^2 - 2(y + 1) \equiv x = y^2 - 4y + 3$

Efectivamente podemos notar que la partícula, gracias a esas ecuaciones parámetricas y dando el tiempo  $t$  fuimos formando la curva paramétrica (parábola)  $x = y^2 - 4y + 3$ .

Entonces ¿cuál es la diferencia entre tener la ecuación paramétrica con un parámetro  $t$  o tener la que depende de  $x$  e  $y$ ? La diferencia es que con la parámetrica podemos saber en qué lugar estaba la partícula en un tiempo  $t$ .

## Restringiendo los posibles valores $t$ de la Curva

Se utilizan intervalos. Es decir, nosotros podemos decir qué trayectoria recorre la partícula, desde qué  $t$  hasta qué  $t$ . Esto se define como  $x = f(t)$  y  $y = g(t)$   $a \leq t \leq b$  donde el **punto inicial** es  $(f(a), g(a))$  y el **punto final** es  $(f(b), g(b))$ . Ejemplo:  $x = (t^2 - 2t)$   $y = (t + 1)$   $0 \leq t \leq 4$



## Circunferencias Paramétricas

Se suelen representar con coseno y seno.

$$x = \cos(t), y = \sin(t), 0 \leq t < 2\pi$$

Si damos unos valores t y dibujamos en el plano, veremos que está realizando una circunferencia de radio 1.



Observamos que  $x^2 + y^2 = \cos^2 t + \sin^2 t = 1$ . En este caso la circunferencia se va completando gracias a la trayectoria del punto que va en sentido antihorario.

$$x = \sin(2t), y = \cos(2t), 0 \leq t < 2\pi$$

Este es parecido al anterior, la diferencia es que ahora vamos al **doble de velocidad**. Antes con  $\cos(t)$  y  $\sin(t)$  íbamos de 0 a  $2\pi$  **una vez**. Acá, al estar multiplicado el t por 2, lo que va a hacer es que vamos a recorrer en  $2\pi$  **dos veces** la circunferencia (cada  $\pi$  recorrimos la circunferencia entera). Pero ojo, esta es  $\sin(2t)$  y  $\cos(2t)$  entonces, está invertido el recorrido. Acá se hace en sentido horario.



Nótese que llegamos a 3.14 y ya recorrió toda la circunferencia gracias al  $2t$  (antes recorría la mitad). Sin embargo, el deslizador indica que le falta todavía una vuelta para dar.

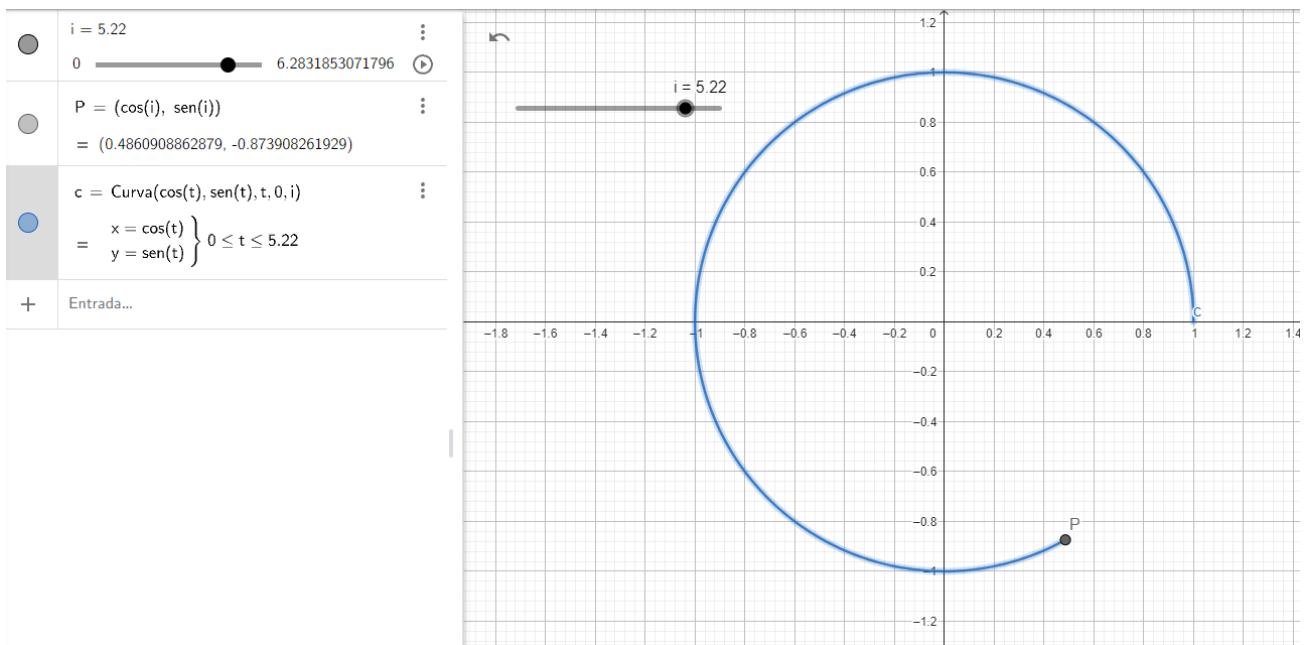
**Conclusión:** Podemos ver que dos parametrizaciones diferentes, representan la misma curva (circunferencia), pero recorrida a diferente velocidad.

## Deslizadores en GeoGebra

Nos permiten simular como una partícula se mueve realizando la curva.



Por si requiere orientación, observe este vídeo.



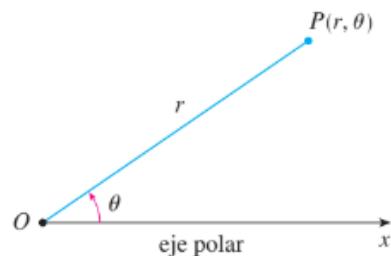
## Coordenadas Cartesianas y Polares

### Coordenada Cartesiana

Permite representar un punto en el plano mediante un par ordenado de números llamados coordenadas. Ej.:  $P = (1, 2)$  está dado de forma cartesiana.

### Coordenada Polar

Permite representar un punto  $P$  mediante el par ordenado  $(r, \theta)$  y  $r, \theta$  se llaman coordenadas polares de  $P$ . **Recordatorio:**  $r$ : largo,  $\theta$ : ángulo desde el  $(0, 0)$



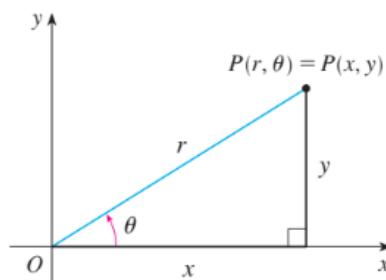
**Nota:** Si  $r > 0$  el punto  $(r, \theta)$  está en el mismo cuadrante que  $\theta$ . Si  $r < 0$  está en el cuadrante opuesto del polo  $(-r, \theta) \equiv (r, \theta + \pi)$



**Importante:**  $\theta$  se mide en radianes y normalmente el rango es  $0 \leq \theta < 2\pi$  pues el  $0$  es lo mismo que incluir el  $2\pi$

## Coordenadas Polares a Cartesianas

La fórmula se deduce a partir de lo siguiente  $\cos(\theta) = \frac{x}{r}$ ,  $\sin(\theta) = \frac{y}{r}$



Masajeando un poco, nos queda

$$x = r * \cos(\theta), \quad y = r * \sin(\theta)$$

## Coordenadas Cartesianas a Polares

Podemos calcularlo a partir del pasaje o la figura anterior. Por lo tanto nos quedaría

$$r^2 = x^2 + y^2, \quad \tan(\theta) = \frac{y}{x}$$

Véase anexo para ejercicios acerca de los pasajes en este tema.

## Curvas Polares

La gráfica de una ecuación polar  $r = f(\theta)$  o de manera más general  $F(r, \theta) = 0$  consiste de todos los puntos P que tienen al menos una representación polar  $(r, \theta)$ .

**Ej.:**  $r = 2$  representa a  $F(2, \theta) = 0$  y esto sería básicamente una circunferencia con centro 0 y de radio 2. ¿Por qué una

circunferencia? Porque  $\theta$  es un ángulo, y los ángulos van desde  $0 \leq \theta < 2\pi$

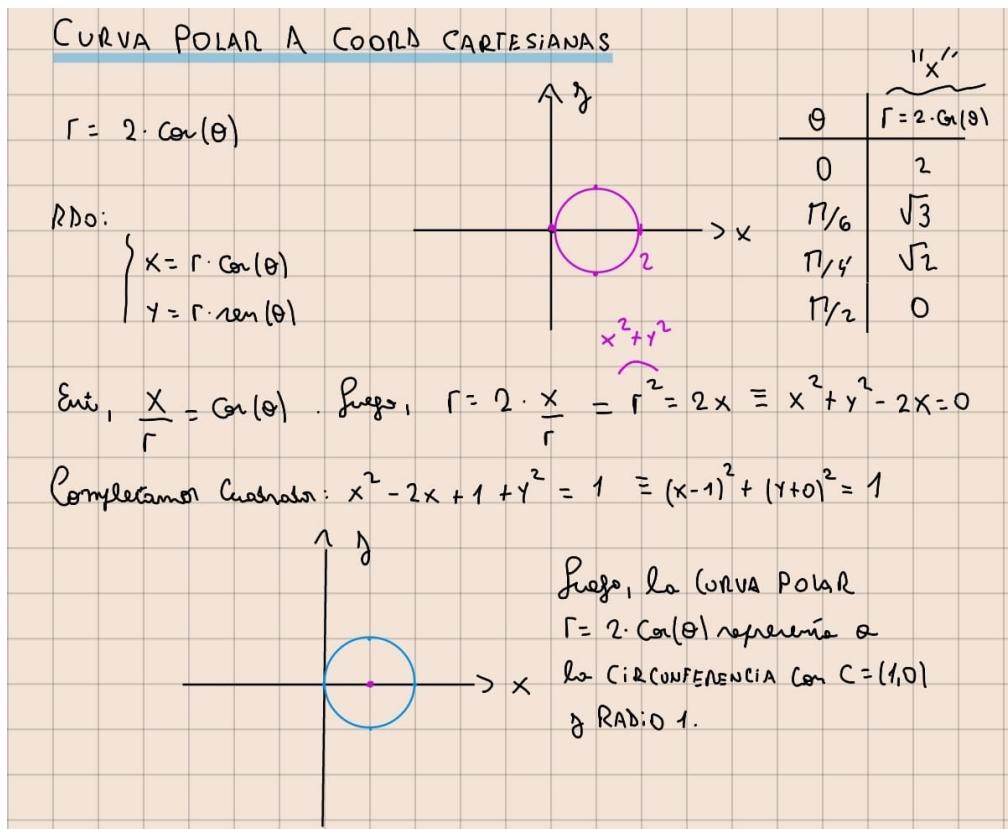


En la imagen anterior podemos ver varias curvas polares que representan circunferencias con centro 0.

**Ej.:**  $\theta = 1$  representa a una curva que posee siempre el ángulo  $\theta = 1$  (*medido en radianes*) sin ninguna restricción acerca de  $p$ .



## Pasaje de Curva dada en forma Polar a Curva dada en Ecuación Cartesiana



Importante: Véase que despejamos  $x = r \cdot \cos(\theta)$  para ver qué vale  $\cos(\theta)$  porque nuestro ejercicio tenía un  $2 \cdot \cos(\theta)$ . Nos queda más fácil para aplicar  $r^2 \equiv x^2 + y^2$

## Cardioide



## Rosa de 4 Pétalos



Preguntar: ¿Por qué  $r = 2 * \cos(\theta)$  es fácil pasarlo a ecuación cartesiana y no pasa lo mismo con  $r = 1 + \sin(\theta)$  o  $r = \cos(2\theta)$ ?

## Cónicas

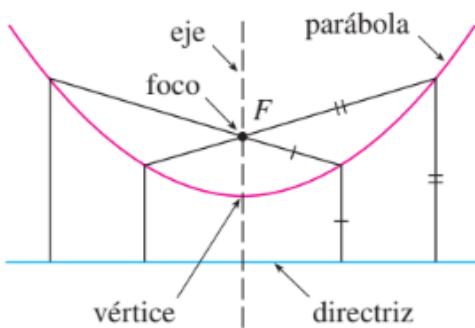
Se llaman cónicas porque resultan de cortar un cono con un plano.

### Paráboles

Una parábola es el conjunto de puntos en el plano que están a igual distancia de un punto fijo F (llamado **foco**) y una recta fija (llamada **directriz**).

El punto entre el foco y la directriz se llama **vértice**.

La recta perpendicular a la directriz que pasa por el foco se llama **eje** de la parábola.



### Relación entre el Foco y la Directriz

Si el foco está en el punto  $(0, p)$  entonces la directriz tiene la ecuación  $y = -p$ . Esto quiere decir que la **distancia del foco al vértice** es la **misma** que la **distancia de la directriz al vértice**.

## Distancia de un punto $P(x, y)$ de la parábola al Foco y Directriz

**P a Foco:**  $|PF| = \sqrt{x^2 + (y - p)^2}$

**P a Directriz:**  $|y + p| = \sqrt{x^2 + (y - p)^2}$

La ecuación equivalente que se consigue desarrollando  $|y + p| = \sqrt{x^2 + (y - p)^2}$  es  $x^2 = 4py \equiv \frac{1}{4p}x^2 = y \equiv ax^2 = y$

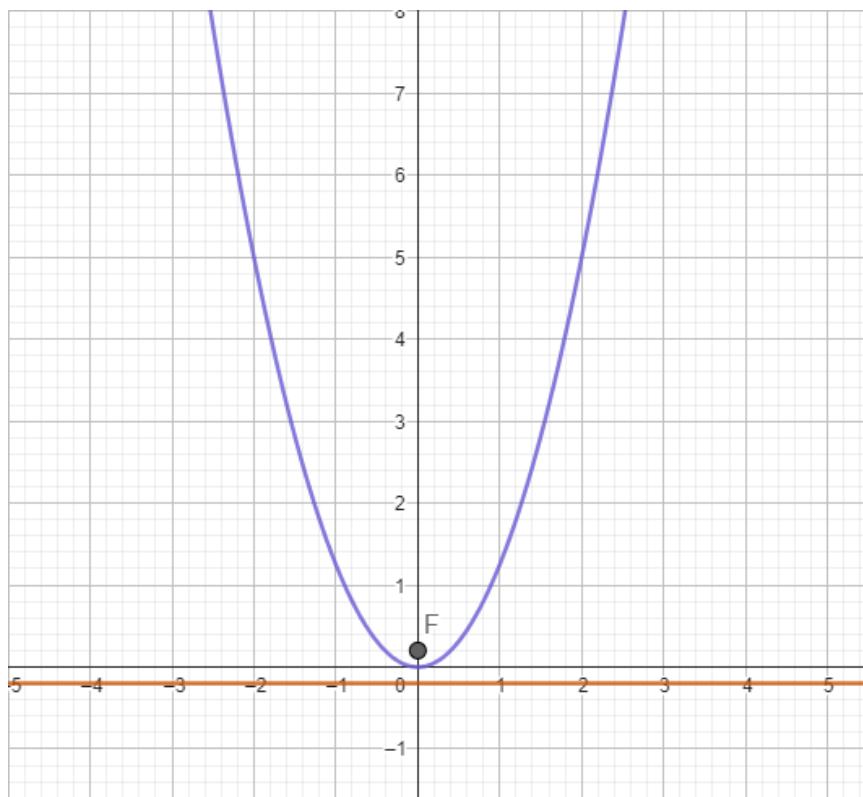
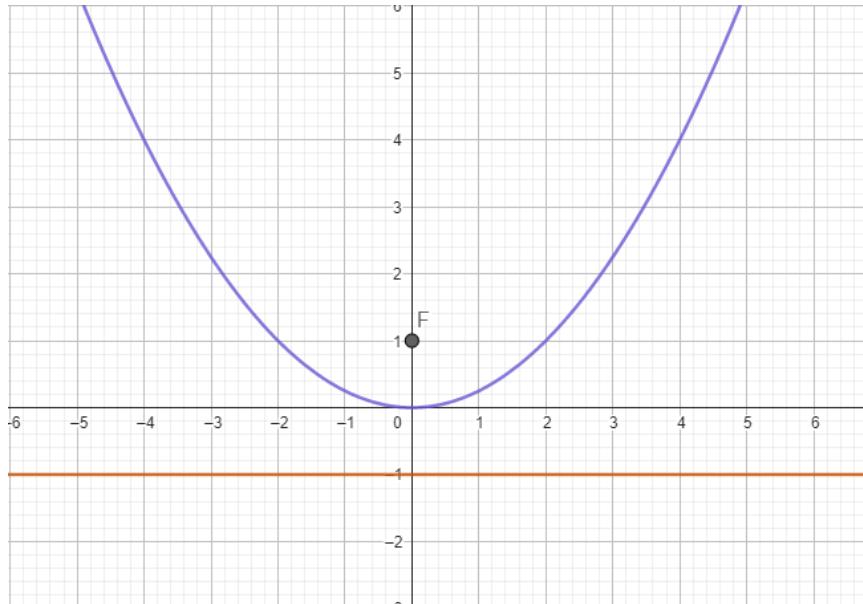
## Parametrizando una Función

Consideremos  $ax^2 = y$ , la manera de parametrizarla es de la siguiente forma

$$f(t) = \begin{cases} x = t \\ y = at^2 \end{cases}$$

## Efecto del Foco y la Directriz con la Parábola

Más cerca esté de origen el punto P, entonces más chica será la distancia entre el foco y la directriz y la parábola será menos ancha.



## ¿Hacia donde abre la parábola?

- $x^2 = 4py$  (directriz en y, foco (0, p))

- $p > 0$ : Hacia arriba
- $p < 0$ : Hacia abajo

- $y^2 = 4px$  (directriz en x, foco (p, 0))

- $p > 0$ : Hacia la derecha
- $p < 0$ : Hacia la izquierda

**Recordatorio:** La directriz y el foco están en el eje contrario al que tiene el cuadrado.

## Elipses

Una elipse es el conjunto de planos en un plano cuya suma de sus distancias a dos puntos  $F_1$  y  $F_2$  es una constante. Estos dos puntos fijos se llaman **focos**.

### Cálculo de los focos

La fórmula es:  $c^2 = a^2 - b^2$

### Formas de armar una Elipse

Existe un concepto que es eje mayor y eje menor. Encontrando el eje mayor ya sabemos donde están posicionados los focos y los vértices.

$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$  con  $a \geq b > 0$ : tiene focos  $(\pm c, 0)$  donde  $c^2 = a^2 - b^2$  y vértices  $(\pm a, 0)$

$\frac{x^2}{b^2} + \frac{y^2}{a^2} = 1$  con  $a \geq b > 0$ : tiene focos  $(0, \pm c)$  donde  $c^2 = a^2 - b^2$  y vértices  $(0, \pm a)$

**En criollo:** La letra que tiene un denominador más grande, es el que tiene los focos y el vértice (eje mayor). El eje mayor sería hacia donde es más grande. El número más grande siempre es **a**.

**Tips:** Siempre recordar que si me dan un foco ya puedo determinar el eje mayor; mismo con si me dan un vértice. Recordar también que el vértice depende de **a** esto quiere decir es que si me dan el vértice me dieron el eje mayor.

En la teoría no hay más que eso, véase anexo para ver ejercicios de elipses.

## Hipérbolas

Una Hipérbola es el conjunto de todos los puntos en un plano cuya diferencia de sus distancias a dos puntos fijos  $F_1$  y  $F_2$  (los focos) es una constante.

### Cálculo de los focos

La fórmula es:  $c^2 = a^2 + b^2$

### Formas de armar una Hipérbola

Existe un concepto que es eje mayor y eje menor. Encontrando el eje mayor ya sabemos donde están posicionados los focos y los vértices.

$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1$ : tiene focos  $(\pm c, 0)$  donde  $c^2 = a^2 + b^2$ , vértices  $(\pm a, 0)$  y asíntotas  $y = \pm \frac{b}{a}x$

$\frac{y^2}{a^2} - \frac{x^2}{b^2} = 1$ : tiene focos  $(0, \pm c)$  donde  $c^2 = a^2 + b^2$ , vértices  $(0, \pm a)$  y asíntotas  $y = \pm \frac{a}{b}x$

En la teoría no hay más que eso, véase anexo para ver ejercicios de elipses.

## Cónicas Desplazadas

Son exactamente las mismas maneras, solo que acá en vez de x e y es  $(x-k)$  y  $(y-k)$ . Entonces, ej hipérbola con eje mayor x

- $vertices = (centroX \pm a, centroY)$
- $focos = (centroX \pm c, centroY)$
- $hiperbolas = -\frac{b}{a}(x - centroX)$  y  $\frac{b}{a}(x - centroX)$

# Parametrización de Cónicas

Un problema muy común es que nos den ciertas cónicas para parametrizar. Normalmente se nos pide una circunferencia pero está bueno tener en cuenta las demás.

**Nota:** Cuando hablamos de partidas con cos y sen, a cual aplicar cos y a cual sen es según la regla de la mano derecha.

## Parábola

Una de las mas sencillas, la idea es poner todo el cálculo en y.

Ej.:  $x = y^2 + 4$

$$\begin{cases} x = t \\ y = t^2 + 4 \end{cases}$$

## Circunferencia

$$\begin{cases} x = r * \cos(t) + cx \\ y = r * \sin(t) + cy \end{cases}$$

donde:

- r: Radio
- c: Centro, y por lo tanto, cx es la coordenada x del centro, análogamente con y.
- t: Parámetro, normalmente va a ser entre  $[0, 2\pi)$

**Ojo:** Recordar que el radio debe sacarse la raíz cuadrada, porque normalmente cuando tenemos la fórmula corresponde a  $r^2$   
Ej.:  $x^2 + (y - 3)^2 = 9$  corresponde a

$$\begin{cases} x = 3 * \cos(t) + 0 \\ y = 3 * \sin(t) + 3 \end{cases}$$

## Elipse

$$\begin{cases} x = a * \cos(t) + cx \\ y = b * \sin(t) + cy \end{cases}$$

donde:

- a: Semieje Mayor
- b: Semieje Menor
- c: Centro, y por lo tanto, cx es la coordenada x del centro, análogamente con y.
- t: Parámetro, normalmente va a ser entre  $[0, 2\pi)$

**Ojo:** Recordar que en las elipses, el denominador está elevado al cuadrado. Por lo tanto, considerarlo con la raíz cuadrado.

### 0.0.1. Truco

Muchas veces se nos dan las elipses/hipérbolas de esta forma  $9z^2 + x^2 = 1$

¿Cuál es el problema acá? que una elipse tiene denominador.

¿Cómo pasamos el 9 al denominador? Fácil:  $\frac{z^2}{9}$

Entonces ¿quién es a? en este caso,  $\frac{1}{3}$ .

## Hipérbolas

Análogo a Elipse, pero la diferencia es que la variable que depende del cos está negada.

$$\begin{cases} x = -a * \cos(t) + cx \\ y = b * \sin(t) + cy \end{cases}$$

# Superficies Cuadráticas ( $\mathbb{R}^3$ )

En cualquier lado tenemos 2 direcciones para movernos libres. Podemos movernos dentro de la curva, o por las rectas.

$$ax^2 + by^2 + cz^2 + dxy + eyz + fxz + gx + hy + iz + j = 0$$

No es necesario recordar la fórmula, lo que si está bueno saber que mediante rotaciones y traslaciones esta ecuación podemos reescribirlo de diferentes maneras.

- Tipo 1:  $ax^2 + by^2 + cz^2 + j = 0$
- Tipo 2:  $ax^2 + by^2 + iz = 0$

Estas diferentes maneras de verlo nos genera todas las cuadricas que necesitamos.

Ej.:  $x^2 + \frac{y^2}{4} + z^2 = 1$ . Este es un caso particular del primer tipo que escribimos arriba.

Para ver la resolución, véase [anexo](#)

**Importante:** Lo más importante de todas estas cosas es saber reconocer las cuádricas a ojo y saber cortarlas con distintos planos. No es necesario saber graficarlas pero sí tener una idea de como son.

Si quiere observar la tabla de cuádricas, véase [anexo](#)

## Variables Dependientes & Variables Independientes

En contextos de  $\mathbb{R}^3$  decimos que una variable es independiente si tiene un grado mayor que la otra.

Ej.  $y = z^2$  nos indica que  $z^2$  es la variable independiente mientras que  $y$  es la variable dependiente. Esta relación claramente nos indica que  $y \geq 0$  siempre.

## Curvas de Nivel

Una curva de nivel  $f(x, y) = k$  es el conjunto de todos los puntos en el dominio de  $f$  en el cual  $f$  toma un valor dado  $k$ . En palabras más simples, señala donde tiene una altura  $k$  la gráfica de  $f$ .

## Trazas

En un conjunto tridimensional es muy difícil de observar.

Las trazas nos ayudan a través de planos paralelos a los ejes coordenados cortar una superficie.

- $z = k$  es un plano paralelo al plano  $xy$
- $y = k$  es un plano paralelo al plano  $xz$
- $x = k$  es un plano paralelo al plano  $yz$

Cuando yo hago un corte a una superficie con una traza, me queda una curva. Si miro como van siendo esas curvas a medida que las corto con distintas trazas esto me da una idea de como va a ser esa superficie.

**Importante:** Muchas veces algunas superficies pueden ser parecidas si hacemos pocas trazas. Por lo tanto la idea **siempre** es hacer trazas que marquen la diferencia.

Para ver ejemplos sobre lo que acabo de marcar como importante, véase [anexo ejemplos 1 y 3](#)

## Dibujando Cuádricas con Trazas

$$1. z^2 = x^2 + y^2$$

**Nota:** Recuerde observar siempre bien los enunciados. En este caso podemos darnos cuenta que siempre  $z$  será positivo.

- Interseco / Corto con traza  $z = \text{cte}$ .

- $z = 0 \implies x^2 + y^2 = 0 \iff x = y = 0$
- $z = 1 \implies x^2 + y^2 = 1$
- $z = -1 \implies x^2 + y^2 = 1$
- $z = 2 \implies x^2 + y^2 = 4$
- $z = -2 \implies x^2 + y^2 = 4$

- Interseco / Corto con traza  $x = \text{cte}$

- $x = 0, z^2 = y^2 \iff |z| = |y| \implies z = |y| \quad y \quad z = -|y|$

Esta cuádrica es el cono.

$$2. z = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Lo primero que notamos es que  $z$  es una variable dependiente y está ligada a lo que valga  $x^2 + y^2$ . Por lo tanto, como ambos términos son positivos, entonces  $z \geq 0$ .

De esta observación descartamos trazas con  $z = -k$

$$3. z = x^2 + y^2$$

Mismo que el ejemplo anterior, notamos que  $z \geq 0$  y está ligada.

- Interseco / Corto con traza  $z = \text{cte}$ .

$$\bullet z = 0 \implies x^2 + y^2 = 0$$

$$\bullet z = 1 \implies x^2 + y^2 = 1$$

En este ejemplo particular podemos ver que las **trazas** nos dieron exactamente igual que en el ejemplo 1. Esto indica que claramente tienen un parecido, pero como son diferentes ecuaciones, algo nos falta. Tomemos más trazas.

- Interseco / Corto con traza  $x = \text{cte}$ .

$$\bullet x = 0, z = y^2. \text{ Es una parábola.}$$

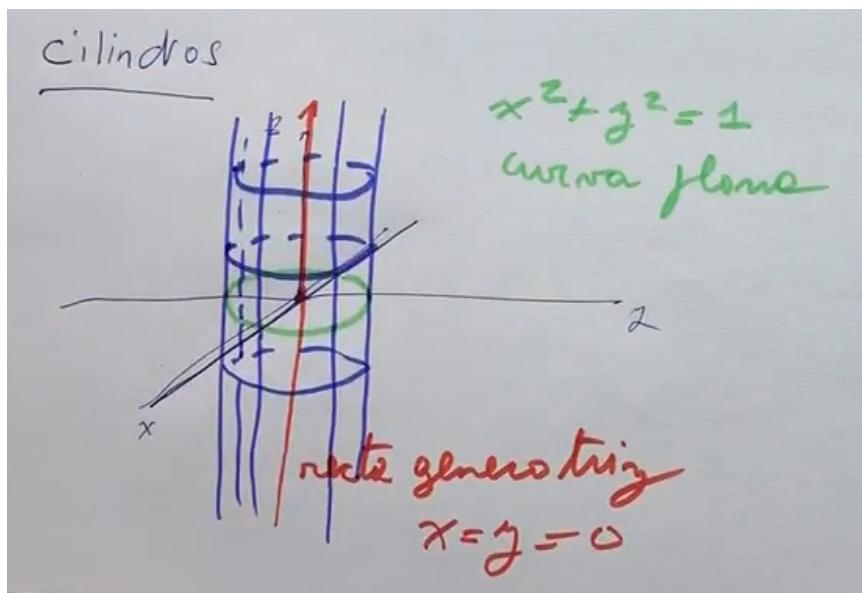
Esto es un Paraboloide.

## Recta Generatriz

Es una recta que tomo en  $\mathbb{R}^3$  que normalmente es para tomar paralelas y generar cortes.

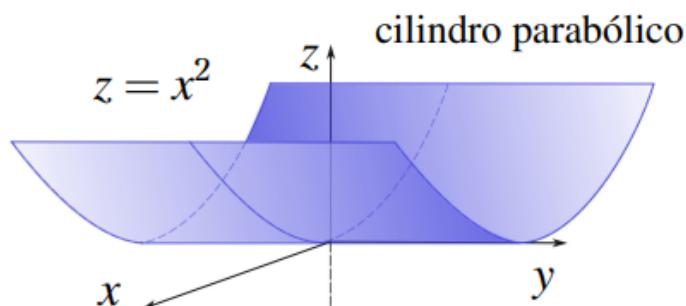
## Cilindro

Es el conjunto de puntos que atraviesan la curva plana  $x^2 + y^2 = 1$  y que son paralelas a la recta generatriz. Cuando hago un corte, asignando un valor de  $z$  nos genera un cilindro.



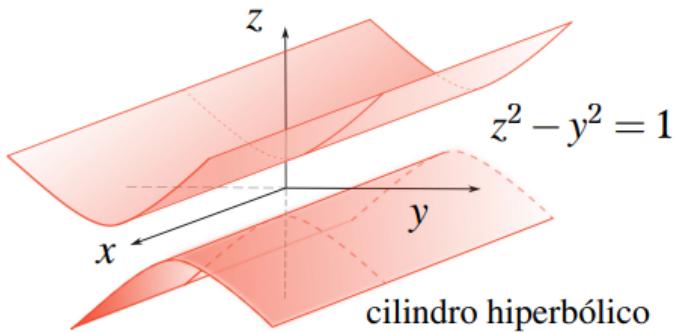
## Cilindro Parabólico (generado por una parábola)

Tomo una recta generatriz en el eje y  $x = z = 0$ .



## Cilindro Hiperbólico (generado por una hipérbola)

Toma una recta generatriz (eje?)



## Parametrización para Curva dada por intersección de dos superficies

1.  $z = 3x^2$   $x^2 + 4y = 1$

- 1. Recordar es que cuando hablamos de superficies estamos en  $\mathbb{R}^3$ .
- 2. Recordar que como estamos hablando de una curva que se forma en base a una intersección, entonces la curva estará en  $\mathbb{R}^3$  y requerirá solo de un parámetro.
- 3. Hay dos formas de encarar este tipo de ejercicios
  - 1. Si tienen una variable en común, con mismo grado y todo, despejamos todo en base a una variable.
  - 2. Si no tienen una variable en común, lo que podemos hacer es básicamente hacer reemplazos.

En este ejercicio particular, como  $z = 3x^2$  y  $x^2 + 4y = 1$  tienen en común al  $x^2$  podemos hacer  $z = 3x^2$   $y = \frac{x^2+1}{4}$  Entonces,

para armar la parametrización basta con decir que  $\alpha(x) = (x^2, \frac{x^2+1}{4}, 3x^2)$  con  $x \in \mathbb{R}$

2.  $x^2 + y^2 = 4$   $z = 3$

- 1. Recordar que como hablamos de superficies estamos en  $\mathbb{R}^3$ .
- 2. Recordar que como estamos hablando de una curva que se forma en base a una intersección, entonces la curva estará en  $\mathbb{R}^3$  y requerirá solo de un parámetro.
- 3. Si observamos detenidamente ambas ecuaciones vemos que no tienen los mismos términos en común.
  - Lo que podemos hacer primero es notar que  $x^2 + y^2 = 4$  es una esfera centrada en el origen con radio 2.
  - Como sabemos parametrizar las circunferencias, entonces sabemos que por ahora nuestra parametrización consta de  $\alpha(t) = (2 \cos(t), 2 \sin(t))$  pero nos falta el último término.
  - Como  $z$  es constante, entonces lo que nos quiere decir es que la circunferencia estará en  $z = 3$ .

Por lo tanto, la respuesta es  $\alpha(t) = (2 \cos(t), 2 \sin(t), 3)$  con  $t \in [0, 2\pi]$ .

Esta parametrización indica que es básicamente una esfera que vive en  $z = 3$

**Nota:** Da exactamente igual si colocamos  $\pi$  incluido o no. Si lo incluimos entonces no será inyectiva, pero en nuestras aplicaciones prácticas no afecta en nada.

**Importante:** ¿Qué hubiese pasado si intentábamos despejar la ecuación de  $x^2 + y^2 = 4$ ? Nos queda lo siguiente  $y = \pm\sqrt{4 - x^2}$ . Al separarse en dos caminos, no podría ser parte de una parametrización válida.

3.  $x^2 + y^2 = 1$   $x + y + z = 1$

- 1. Recordar que como hablamos de superficies estamos en  $\mathbb{R}^3$ .
- 2. Recordar que como estamos hablando de una curva que se forma en base a una intersección, entonces la curva estará en  $\mathbb{R}^3$  y requerirá solo de un parámetro.
- 3. Si observamos detenidamente no tienen términos en común. Pero, la primera ecuación no habla de  $z$  por lo tanto está libre.
- 4. Lo que podemos hacer en este caso es, como en el ejemplo anterior, como conocemos qué es  $x^2 + y^2 = 1$ . Podemos decir que  $\alpha(t) = (\cos(t), \sin(t), ???)$ .

- 5. Nos falta calcular  $z$  porque estamos en  $\mathbb{R}^3$  pero sabemos que  $z = 1 - x - y$ .
- 6. Por lo tanto  $\alpha(t) = (\cos(t), \sin(t), 1 - x - y) \equiv \alpha(t) = (\cos(t), \sin(t), 1 - \cos(t) - \sin(t))$ .

Por lo tanto, la respuesta es  $\alpha(t) = (\cos(t), \sin(t), 1 - \cos(t) - \sin(t))$  con  $t \in [0, 2\pi]$ .

**Importante:** Si se quisiera verificar si las parametrizaciones que encontramos son correctas, debería validar ambas ecuaciones.

$$4. (x - y)^2 + z^2 = 4 \quad z = x + y$$

- 1. Recordar que como hablamos de superficies estamos en  $\mathbb{R}^3$ .
- 2. Recordar que como estamos hablando de una curva que se forma en base a una intersección, entonces la curva estará en  $\mathbb{R}^3$  y requerirá solo de un parámetro.
- 3. En este caso podemos observar que los términos de ambas ecuaciones se parecen, podemos comenzar reemplazando a  $z^2$  por  $z = x + y$ .
- 4. Haciendo esto nos queda  $x^2 + y^2 = 2$ . Entonces nos queda algo que ya super conocemos.

Por lo tanto,  $\alpha(t) = (\sqrt{2} \cos(t), \sqrt{2} \sin(t), \sqrt{2} \cos(t) + \sqrt{2} \sin(t))$  con  $t \in [0, 2\pi]$

## Intersección y Parametrización de Parcial

1. Sea  $\mathcal{C}$  la curva que se obtiene como intersección de las siguientes superficies:

$$z = x^2 + 4, \quad z = 2x^2 + 3y^2$$

- Hallar una función  $r : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$  cuya imagen describa la curva  $\mathcal{C}$ .
- Verificar que el punto  $P = (1, -1, 5)$  pertenece a la curva  $\mathcal{C}$  y hallar la ecuación de la recta tangente a  $\mathcal{C}$  en el punto  $P$ .

Respiremos por un momento, y notemos que en dos lados al mismo tiempo tenemos  $z$ .

La primera parece una parábola, mientras que la segunda no tenemos certeza porque no sabemos cuánto vale  $z$ .

La idea, sería meter una ecuación dentro de la otra para empezar a laburar.

Por lo tanto  $x^2 + 4 = 2x^2 + 3y^2$ , hasta ahora no sabemos qué cónica se armó.

Luego  $4 = x^2 + 3y^2$  y esto es algo que claramente conocemos pero con una forma media rara.

Si rearmamos un poco los términos nos queda  $4 = x^2 + \frac{y^2}{\frac{4}{3}}$ , y luego si dividimos por 4  $\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{\frac{4}{3}} = 1$  y finalmente:  $\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{\frac{4}{3}} = 1$

Por lo tanto, si recordamos la parametrización de la elipse nos quedaría algo así:

$$\begin{cases} x = 2 * \cos(t) \\ y = \sqrt{\frac{4}{3}} * \sin(t) \end{cases} \text{ con } t \in [0, 2\pi]$$

Ahora por último vemos cuánto vale  $z$  en base a los valores anteriormente conocidos  $z = 4\cos(t^2) + 4$

Por lo tanto, nuestra parametrización nos quedó de la siguiente forma:  $r(t) = (2 * \cos(t), \sqrt{\frac{4}{3}} * \sin(t), 4\cos^2(t) + 4)$  con  $t \in [0, 2\pi]$

Si tenemos duda acerca de nuestra parametrización podemos meter coordenada a coordenada en las definiciones y ver si verifica efectivamente ambas ecuaciones.

El inciso b nos pide verificar que un punto  $P = (1, -1, 5)$  está en la curva  $\mathcal{C}$ . Como nosotros estamos con una parametrización en base a  $t$ , necesitamos encontrar un  $t$  que nos dé efectivamente este punto. Por lo tanto, planteamos un sistema

$$\begin{cases} 1 = 2 * \cos(t) \\ -1 = \sqrt{\frac{4}{3}} * \sin(t) \\ 5 = 4 * \cos^2(t) + 4 \end{cases}$$

**Importante:** Cuando tenemos el coseno al cuadrado primero hacer el cos sin el cuadrado, y el resultado elevarlo al cuadrado. Lo primero que podemos hacer básicamente despejar una ecuación sencilla. Podemos empezar sabiendo que  $\frac{1}{2} = \cos(t)$  ahora lo que podemos hacer básicamente es hacer  $t = \cos'(\frac{1}{2})$  y esto nos arroja  $\frac{\pi}{3}$

Entonces ahora, con este  $t$  evaluemos en todos los casos y veamos si efectivamente vale. Probando vemos que la segunda no se verifica.

Despejando de la segunda, nos queda  $\frac{5\pi}{3}$ .

Ahora sí, si evaluamos en cada una de las coordenadas de  $r$  nos queda  $(1, -1, 5)$ .

Por último nos piden hallar la ecuación de la recta tangente a C en el punto P.

Lo que vamos a considerar ahora, es como importante el  $t_0$  que encontramos, es decir  $\frac{5\pi}{3}$  porque hay que evaluar en ese lugar a la derivada.

Si derivamos a r nos queda  $r'(t) = (-\sin(t), \sqrt{\frac{4}{3}} * \cos(t), 4 * (2\cos(t) * -\sin(x))) \equiv r'(t) = (-\sin(t), \sqrt{\frac{4}{3}} * \cos(t), -4\sin(2t))$

Ahora evaluemos  $r'(\frac{5\pi}{3}) = (\frac{3}{4}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \sqrt{48})$  me quedo medio raro, pero bueno.

Entonces ahora, la recta tangente es:  $L : \lambda(\frac{3}{4}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \sqrt{48}) + (1, -1, 5)$

## Funciones de $\mathbb{R}^2$ en $\mathbb{R}$ y Gráficos

Si  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  tomando  $y = f(x)$  tenemos una representación gráfica.

$$graf(f) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : (x, f(x)), x \in Dom(f)\} \subset \mathbb{R}^2$$

**Importante:** El gráfico de una función siempre está en la dimensión suma de las dimensiones. Ej.  $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  el gráfico está en  $\mathbb{R}^3$

**Importante2:** El gráfico es literalmente darle valores y graficar.

## Dominio de una Función

Recordemos que el Dominio de una función son todos los valores que podemos inyectar a una función dada para esperar un valor.

Los casos más particulares de cálculo del dominio son

- División entre Cero.
- Logaritmo Natural.
- Raíz Cuadrada, o raíces en general.

Veamos un ejemplo sencillo:  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} : f(x, y) = 1 + \sqrt{4 - y^2}$

Primero lo primero, esto sería algo de esta pinta:  $z = 1 + \sqrt{4 - y^2}$

¿Qué podemos deducir de z? Que por lo menos, mínimamente va a ser  $z \geq 1$  pues el valor mínimo que puede dar la raíz es 0 y  $z = 1 + 0 = 1$ .

¿Qué es lo que sucede o qué restricción nos da  $\sqrt{4 - y^2}$ ? Que no puede ser menor a 0. Entonces, veamos qué valores hacen 0 a esto.

$$\sqrt{4 - y^2} \leq 0 \iff 4 - y^2 \leq 0 \iff 4 \leq y^2 \iff \sqrt{4} = y \equiv y = \pm|2|.$$

Del cálculo anterior podemos darnos cuenta que para que la raíz sea válida y debe estar en el siguiente rango  $-2 \leq y \leq 2$ . Entonces,  $Dom(f) = \{(a, b) \in \mathbb{R}^2 : -2 \leq y \leq 2\}, x \in \mathbb{R}$

Véase [anexo](#) para más ejemplos con cálculo del dominio.

## Límites

### Límites en $\mathbb{R}^2$

El límite de una función en el punto  $x_0$  es el valor al que se acercan las imágenes (las y) cuando los valores (las x) se acercan al valor  $x_0$ .

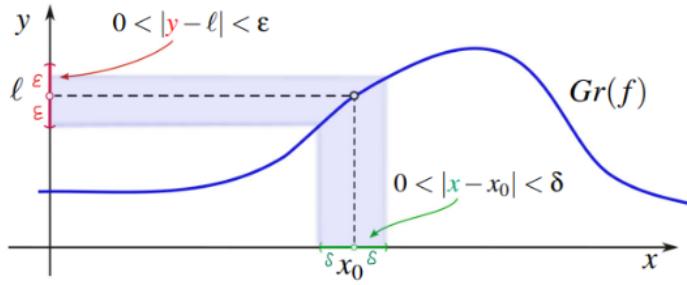
Notamos como  $p \in \mathbb{R}$  al punto al cual nos acercamos en el eje x y  $l \in \mathbb{R}$  la altura de la función cuando nos acercamos a p. Entonces decimos que  $l \in \mathbb{R}$  es el límite de  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  cuando x tiende al punto  $p \in \mathbb{R}$ .

**Notación:**  $\lim_{x \rightarrow p} f(x) = l$

$$\lim_{x \rightarrow c} f(x) = L \iff \forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 : |f(x) - L| < \epsilon \implies 0 < |x - p| < \delta$$

**Epsilon  $\epsilon$ :** Representa la cercanía deseada entre  $f(x)$  y el valor límite  $l$ .

**Delta  $\delta$ :** Representa cuán aproximados deben estar los valores de x a p para asegurar que la función esté dentro de la distancia  $\epsilon$  del valor límite.



Si el límite creemos que existe, se prueba por definición.

Si el límite creemos que no existe, se da un contraejemplo, por ejemplo buscando iterados.

**Intuición importante:** Si el grado del numerador es menor al grado del denominador, rara vez exista el límite. Por lo tanto, si el grado del numerador es más grande que el del denominador seguramente exista porque tiende más rápido a 0.

## Álgebra de Límites

Sea  $f, g : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$   $x_0 \in (a, b)$  y  $\exists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x), \lim_{x \rightarrow x_0} g(x), \alpha, \beta \in \mathbb{R}$

- Linealidad:  $\lim_{x \rightarrow x_0} \alpha f(x) + \beta g(x) = \alpha \lim_{x \rightarrow x_0} f(x) + \beta \lim_{x \rightarrow x_0} g(x)$ 
  - En criollo: Una suma en un límite donde ambas evalúan hacia el mismo punto es lo mismo que evaluar el límite por separado.
- Multiplicación:  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) * g(x) = [\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)] * [\lim_{x \rightarrow x_0} g(x)]$
- División:  $\exists \lim_{x \rightarrow x_0} g(x) \neq 0 \implies \exists \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)}{\lim_{x \rightarrow x_0} g(x)}$
- Cero por acotado: Si  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = 0$  entonces  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) * g(x) = 0$

## L'Hopital

Sean  $f, g : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  derivables. (esto quiere decir que L'Hopital vale en funciones de  $\mathbb{R}$ ).

Solo podemos aplicarlo si estamos en un caso de  $\frac{0}{0}$  o  $\frac{\infty}{\infty}$ .

Si ambas condiciones se cumplen entonces podemos aplicar  $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f'(x)}{g'(x)} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x)}{g(x)}$

## Límites Laterales

Llamamos límite lateral cuando nos aproximamos a  $x_0$  por un solo lado.

Acercarnos por izquierda:  $\lim_{x \rightarrow x_0^-} f(x) = l$  si  $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 : x_0 < x < x_0 + \delta \implies |f(x) - l| < \epsilon$

Acercarnos por derecha:  $\lim_{x \rightarrow x_0^+} f(x) = l$  si  $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 : x_0 < x < x_0 + \delta \implies |f(x) - l| < \epsilon$

En  $\mathbb{R}^2$  existen ambos límites laterales si existen  $x'$ s  $\in A = Dom(f)$  en ambos lados de  $x_0$ . Si ambos límites laterales son iguales, entonces decimos que existe el límite en  $x_0$ . **Importante:** Va a ser tu mejor amigo cuando tengas que calcular diferenciabilidad o tengas que lidiar con módulos que no puedes acotar (porque no estás demostrando que existe y da un valor particular).

## Límites en Varias Variables

Dada  $f(a, b) \rightarrow \mathbb{R}$   $x_0 \in (a, b)$  decimos que  $l$  es el límite de  $f$  cuando  $x$  tiende a  $x_0$  si para cualquier  $\epsilon > 0 \exists \delta = \delta(\epsilon) > 0$  tal que si  $0 < |x - x_0| < \delta \rightarrow |f(x) - l| < \epsilon$

Cuando trabajamos en  $\mathbb{R}^n$  el límite en  $P$  existe si todos los caminos con el cual nos acercamos a  $P$  siempre dan el mismo límite. Esto quiere decir que si encontramos **dos maneras distintas** de acercarnos que den límites distintos es porque el límite en  $P$  no existe.

**Nota:** En  $\mathbb{R}$  solo nos podíamos acercar desde una sola dirección, en  $\mathbb{R}^n$  hay infinitas formas de acercarnos a un punto  $p \in \mathbb{R}^n$ .

**Good To Know:** Para acercarnos a  $P$  en  $\mathbb{R}^n$  una buena forma es con rectas al principio y luego las curvas de grado 2, 3, 4, etc.

## Formas de calcular Límites

En  $\mathbb{R}^2$  es sencillo pues analizamos los límites laterales. En  $\mathbb{R}^n$  existen varios caminos por los cuales nos podemos acercar a  $P$ .

- Límite Iterado: Consiste en acercarse por una recta paralela a un eje y luego por otra. El resultado que nos da es un posible candidato  $l$  al límite.

- $\lim_{x \rightarrow x_0} (\lim_{y \rightarrow y_0} f(x, y)) = L$
- $\lim_{y \rightarrow y_0} (\lim_{x \rightarrow x_0} f(x, y)) = L$
- Este método es súper útil para hallar una forma sencilla de quien es un posible candidato a ser límite o para refutar que exista un límite.

- Límite por rectas: Consiste en calcular el límite de otros tipos de rectas.

- $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x, m(x - x_0) + y_0)$

## Propiedades para acotar Límites

**Importante:** Estas y más están en el manual del acotador frecuente presentado en el anexo. Por lo tanto, es imprescindible leerlo.

1. Desigualdad Triangular: Básicamente que si tengo algo de la forma  $|(x - x_0)|$  es menor que la norma con las coordenadas de  $x, y$

- $|x - x_0| \leq \|(x, y) - (x_0, y_0)\|$
- $|y - y_0| \leq \|(x, y) - (x_0, y_0)\|$

2.  $|a + b| \leq |a| + |b|$

3.  $|a - b| \leq |a| + |b|$

4.  $|c * a| = |c| * |a|$

5.  $\operatorname{sen}(\alpha) \leq \alpha$

6.  $|\frac{a}{b}| = \frac{|a|}{|b|}$

7.  $a^2 \leq a^2 + b^2$  con  $a \neq 0$  y  $b \neq 0$  entonces  $\frac{a^2}{a^2 + b^2} \leq 1$  y esto quiere decir que

- $0 \leq \frac{|x - x_0|}{\|(x, y) - (x_0, y_0)\|} \leq 1$
- $0 \leq \frac{|y - y_0|}{\|(x, y) - (x_0, y_0)\|} \leq 1$

8.  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\operatorname{sen} x}{x} = 1$

Véase anexo para ver ejemplos de límites por definición acotando y el manual del acotador frecuente.

## Recomendaciones: Cómo analizar Límites

- Mirar iterados
- Mirar las rectas que pasen por el punto límite  $y = mx + b$ 
  - $\lim_{x \rightarrow (0,3)} y$  sería ver con las rectas del estilo  $y = mx + 3$
- Miro las parábolas que pasan por el punto límite  $y = ax^2 + b$ 
  - Importante: Hay veces que conviene ver otros caminos como  $x = y^2$  pero eso depende del ejercicio y si estamos seguros de que este camino tiene otro candidato a límite.

Si mediante todos los caminos realizados el límite es el mismo, probablemente ese límite sea verdad. Para probar esto usamos la definición:  $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0 : \|(x, y) - (x_0, y_0)\| < \delta \implies |f(x, y) - f(x_0, y_0)| < \epsilon$

**Importante:** Cuando analizamos los caminos por polares debemos modificar la ecuación tal que  $x = r\cos\theta$  e  $y = r\sin\theta$  y el límite debe ser  $r \rightarrow 0$

## Uso de L'Hopital

Es extremadamente importante acordarse que esta herramienta existe, veamos un ejemplo de un parcial donde es **prácticamente obligatorio** aplicarlo.

Este límite, por iterados da cero.

Por algunas curvas, aparentemente da 0.

Pero si probamos por  $x+2 = y+1 \equiv y = x+1$  pasa algo interesante.

$$\left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{(x+2)(x+2)^2 \operatorname{sen}(x+2)}{(x+2)^4 + (x+2)^4} \right) = \left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{(x+2)(x+2)^2 \operatorname{sen}(x+2)}{(x+2)^4(1+1)} \right) = \left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{(x+2)^3 \operatorname{sen}(x+2)}{(x+2)^4(1+1)} \right) = \left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{\operatorname{sen}(x+2)}{2(x+2)} \right)$$

Ahora la pregunta es ¿qué hacemos? porque se nos sigue indefiniendo. Como estamos en una variable, podemos usar L'Hopital y nos salva pues derivamos el numerador y el denominador.

$$\left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{\cos(x+2)}{2} \right) \text{ y ahora si evaluamos esto con } x \text{ tendiendo a } -2 \text{ nos queda } \left( \lim_{x \rightarrow -2} \frac{\cos(0)}{2} \right) = \frac{1}{2}$$

Luego, como en iterados vimos que daba 0, pero acá llegamos a  $\frac{1}{2}$  el límite no existe.

## Ver iterados y rectas no siempre es suficiente

Veamos un breve ejemplo de que **no es suficiente** ver iterados y rectas:  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{xy^2}{x^2+y^4}$

Si hacemos iterados:

$$\blacksquare \lim_{x \rightarrow 0} \left( \lim_{y \rightarrow 0} \frac{xy^2}{x^2+y^4} \right) = \lim_{x \rightarrow 0} \left( \frac{0}{x^2} \right) = 0$$

$$\blacksquare \lim_{y \rightarrow 0} \left( \lim_{x \rightarrow 0} \frac{xy^2}{x^2+y^4} \right) = \lim_{y \rightarrow 0} \left( \frac{0}{y^4} \right) = 0$$

Si hacemos por rectas:  $y = mx$  nos queda 0 también.

Ahora, hay algo interesante: el grado del denominador es mucho más grande que el del numerador. Probemos por curvas

$$\text{Probamos con una curva } x = y^2: \lim_{x \rightarrow 0} \left( \frac{xy^2}{x^2+y^4} \right) = \frac{y^2 y^2}{(y^2)^2 + y^4} = \frac{y^4}{2y^4} = \frac{1}{2}$$

Acabamos de demostrar que el límite no existe.

## Cómo lidiar con módulos en Límites

Normalmente lo que aplicamos cuando tenemos límites de este estilo es básicamente ver límites laterales para evaluar el límite cuando esa variable es positiva o cuando es negativa.

**Nota Importante:** Cuando estamos analizando límites laterales positivos podemos utilizar propiedades como, ej.:  $\sqrt{3x^2} = \sqrt{3}\sqrt{x^2} = \sqrt{3}|x^2| = \sqrt{3}x^2$

## Continuidad

Sea  $f(a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  y  $x_0 \in (a, b)$  decimos que f es continua en  $x_0$  sí y solo sí

- $\exists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$
- $f(x_0) = \exists \lim_{x \rightarrow x_0} f(x)$

En funciones partidas, del tipo

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^2-y^2}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 1 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Tenemos que evaluar qué sucede en el punto conflictivo. En este caso, el punto conflictivo es el  $(0, 0)$  para  $\frac{x^2-y^2}{x^2+y^2}$  entonces lo que tenemos que verificar es que el  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2-y^2}{x^2+y^2} = 1$

Si el límite llegase a existir pero es **diferente** a 1 decimos que es una discontinuidad evitable mientras que si el límite **no existe** entonces es una discontinuidad inevitable/esencial.

## Algunas funciones continuas

Hay una lista larga de funciones continuas, pero algunas son estas

- Polinomios (suma de monomios)

- $f(x, y) = 2xy - 5x^3 + 4x^2y^5$

- Funciones Racionales (cociente de polinomios): Que no se anule el denominador.

- $f(x, y) = \frac{x^4y}{(x-1)^2}$  es continua en  $\mathbb{R}^2 - \{(1, 0)\}$

- Composiciones de una función continua en una variable con un polinomio

- $\ln(x^2 + y^2 + 1)$ : Como el  $\ln$  debe ser mayor que 0 pero el argumento de dentro **siempre** es mayor que 0 entonces es continua en **todo**  $\mathbb{R}^2$

## Discontinuidad

Existen dos tipos de discontinuidades

- Discontinuidad Evitable: Eso quiere decir que el límite existe cuando tendemos al punto pero no da el valor que queremos.
- Discontinuidad Inevitable: El límite cuando tendemos al punto no existe.

## Continuidad en Curvas

Decimos que una curva es continua si todas sus parametrizaciones lo son.

Una curva  $\alpha : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  dada por  $\alpha(t) = (x_1(t), x_2(t), \dots, x_n(t))$  es continua si todas las funciones  $x_i : I \rightarrow \mathbb{R}$  son continuas.

## Recta Normal

Es una recta perpendicular a la recta tangente que pasa por un punto dado.

## Recta Secante

La recta secante es la recta que une dos puntos, es decir, **que corta en dos puntos a una curva**.

Esta ecuación me da la pendiente de la recta secante  $\frac{dy}{dx} = \frac{f(x)-f(x_0)}{x-x_0}$

## Derivada

La derivada es una nueva función que indica la pendiente de la recta tangente para todos los puntos de una función. Además, es una medida de rapidez con la que cambia un valor.

Notamos a la derivada de  $f(x)$  como  $f'(x)$

La Derivada por Definición se puede representar como  $f'(x) = \lim_{(h) \rightarrow 0} \frac{f(x+h)-f(x)}{h}$

## Recta Tangente

La Recta Tangente de una función es aquella que mejor aproxima a la función cerca de  $x_0$ .

La ecuación es la siguiente:  $y = f'(x_0)(x - x_0) + f(x_0)$

Si tenés una **curva dada en forma paramétrica**, tenés que calcular la recta tangente de otra forma, para eso, mirá Recta Tangente en Curva Diferenciable en Punto

## Diferenciabilidad (Derivabilidad en Curvas)

Considera la curva  $r(t) = (x(t), y(t), z(t))$ . Recordemos que esta parametrización de la curva nos pide un tiempo  $t$  y nos dice la posición.

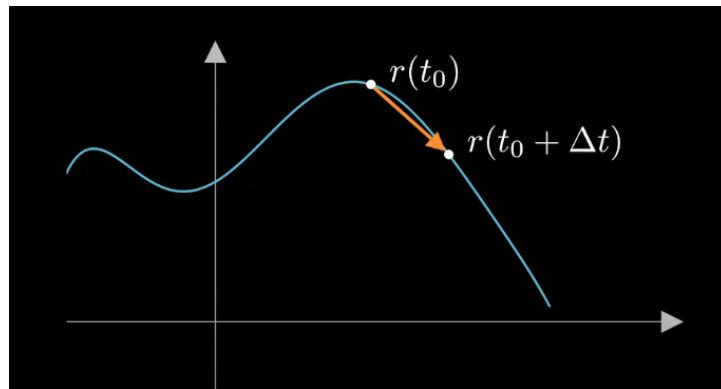
Ahora lo que queremos saber es **con qué velocidad** se mueve la partícula.

Esta velocidad, al igual que en la física es una magnitud vectorial. No solo me importa que tan rápido va yendo sino también en qué dirección y sentido.

## Velocidad Promedio

Tomo fotografía en dos instantes de tiempo: como estaba la partícula en un momento dado, luego dejo pasar un tiempo y saco otra foto.

Esto lo podemos denotar como  $t_0$  y  $\Delta t$  entonces ahora veo  $r(t_0)$  y  $r(t_0 + \Delta t)$



En naranja, tenemos el **vector desplazamiento**.

$$\text{Luego } V_{\text{prom}} = \frac{r(t_0 + \Delta t) - r(t_0)}{\Delta t}$$

Por lo tanto, podemos calcular la velocidad instantánea como  $V(t_0) = \lim_{(\Delta t) \rightarrow 0} \frac{r(t_0 + \Delta t) - r(t_0)}{\Delta t}$  si el límite existe.

## Curvas Diferenciables

Sea  $r : I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  o  $\mathbb{R}^3$  y  $t_0 \in I$

Decimos que  $r$  es diferenciable en  $t_0$  si el límite  $r'(t_0) = \lim_{(\Delta t) \rightarrow 0} \frac{r(t_0 + \Delta t) - r(t_0)}{\Delta t}$

## Recta Tangente en Curva Diferenciable en Punto

Si  $r : I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  o  $\mathbb{R}^3$  es diferenciable en  $t_0$ , entonces posee una recta tangente en  $r(t_0)$  y la misma viene dada por  $\lambda r'(t_0) + r(t_0)$

**Dado**  $x = 1 + 2\sqrt{t}$   $y = -t$   $0 \leq t \leq 9$ ,  $(3, -1)$

Lo primero que podemos notar es que el punto  $(3, -1)$  en este caso que nos va a servir para evaluar pero el punto tiene dos coordenadas (solo aceptamos uno en la parametrización), por lo tanto, de alguna manera debemos encontrar el valor de  $t$ , y este  $t$  servirá como nuestro  $t_0$ .

Lo segundo que debemos notar es el dominio que toma esta curva, esto es importante porque cuando nosotros realicemos la derivada de la curva, deberían de seguir valiendo exactamente **los mismos puntos**. Es decir, no deberían ser puntos conflictivos (indefiniciones). **En este ejercicio SOLO nos piden en base al  $(x, y) = (3, -1)$  que nos da un solo  $t$ , pero si fuese ver si es derivable para todo posible punto, entonces hay que chequear que el dominio de  $r(t)$  sea el mismo que  $r'(t)$**

Si vemos a ojo, podemos notar que si  $y = -t$  pero  $y = -1$  entonces  $t = 1$ , y este  $t$  es válido porque está en el rango de  $0 \leq t \leq 9$ .

Entonces ahora lo que podemos hacer para empezar es calcular la derivada de la curva  $r(t) = (1 + 2\sqrt{t}, -t)$ .

Recordemos que para que una curva sea derivable, la curva debe poder ser derivada **en cada coordenada** dado un punto  $t_0$ .

Por lo tanto  $r'(t) = (\frac{1}{\sqrt{t}}, -1)$ .

Finalizando, ahora calculamos  $r(1)$  y  $r'(1)$  que nos da  $(3, -1)$  y  $(1, -1)$  respectivamente

Luego,  $L(x, y) = \lambda(1, -1) + (3, -1)$

## Diferenciabilidad en Curva / Funciones Vectoriales

Dada una curva  $r(t) = (x(t), y(t), z(t))$  es diferenciable en  $t_0 \iff r'(t_0) = (x'(t), y'(t), z'(t))$

**Importante:** Los versores indican qué posición de parámetro toman en la ecuación vectorial.

Es decir,  $r(t) = (1 + t^3) \hat{i} + te^{-t} \hat{j} + \sin(2t) \hat{k} \equiv r(t) = (1 + t^3, te^{-t}, \sin(2t))$

Veamos un ejemplo: Dada  $r(t) = (1 + t^3, te^{-t}, \sin(2t))$  encuentre el vector derivado de  $r$  y halle la ecuación de la recta tangente a la curva en  $\hat{i} = (1, 0, 0)$ .

**Importante:** Si  $\hat{i} = (1, 0, 0)$  entonces esto nos quiere decir que existe algún momento  $t_0$  tal que  $\hat{i} = (1, 0, 0) = r(t_0)$

■ Comenzamos derivando coordenada a coordenada, por lo tanto nos queda  $r'(t) = (3t^2, e^{-t} + t(-e^{-t}), \cos(2t) * 2)$ .

- Ahora tenemos que hallar el  $t_0$  para que  $\hat{i} = (1, 0, 0)$ , por la primera coordenada vemos que para que de 1, entonces  $t = 0$ . También vemos que este mismo  $t = 0$  verifica la segunda y la tercera coordenada.
- Entonces como verificamos que efectivamente la curva pasa por el punto  $\hat{i} = (1, 0, 0)$  en el momento  $t_0 = 0$  tomamos este valor y calculamos la recta tangente ( $y = f'(x_0) + f(x_0)$ ).
- $\lambda * r'(0) + r(0) = \lambda(0, 1, 2) + (1, 0, 0)$

## Tabla de Derivadas

Función	Derivada	Ejemplo
$f(x) = k$	$f'(x) = 0$	$f(x) = 5 \rightarrow f'(x) = 0$
$f(x) = ax$	$f'(x) = a$	$f(x) = 7x \rightarrow f'(x) = 7$
$f(x) = x^n$	$f'(x) = n \cdot x^{n-1}$	$f(x) = x^3 \rightarrow f'(x) = 3x^2$
$f(x) = \sqrt{x}$	$f'(x) = \frac{1}{2\sqrt{x}}$	$f(x) = \sqrt{x} \rightarrow f'(x) = \frac{1}{2\sqrt{x}}$
$f(x) = \sqrt[n]{x}$	$f'(x) = \frac{1}{n\sqrt[n]{x^{n-1}}}$	$f(x) = \sqrt[3]{x} \rightarrow f'(x) = \frac{1}{3\sqrt[3]{x^2}}$
$f(x) = e^x$	$f'(x) = e^x$	$f(x) = e^x \rightarrow f'(x) = e^x$
$f(x) = a^x$	$f'(x) = a^x \cdot \ln(a)$	$f(x) = 4^x \rightarrow f'(x) = 4^x \cdot \ln(4)$
$f(x) = \ln(x)$	$f'(x) = \frac{1}{x}$	$f(x) = \ln(x) \rightarrow f'(x) = \frac{1}{x}$
$f(x) = \log_a(x)$	$f'(x) = \frac{1}{x \cdot \ln(a)}$	$f(x) = \log_5(x) \rightarrow f'(x) = \frac{1}{x \cdot \ln(5)}$
$f(x) = \operatorname{sen}(x)$	$f'(x) = \cos(x)$	$f(x) = \operatorname{sen}(x) \rightarrow f'(x) = \cos(x)$
$f(x) = \cos(x)$	$f'(x) = -\operatorname{sen}(x)$	$f(x) = \cos(x) \rightarrow f'(x) = -\operatorname{sen}(x)$
$f(x) = \tan(x)$	$f'(x) = \frac{1}{\cos^2(x)} = 1 + \tan^2(x)$	$f(x) = \tan(x) \rightarrow f'(x) = \frac{1}{\cos^2(x)}$

$f(x)$	$f'(x)$
$\tan(x)$	$\frac{1}{\cos^2(x)}$
$e^{g(x)}$	$e^{g(x)}g'(x)$
$\ln(g(x))$	$\frac{g'(x)}{g(x)}$
$\operatorname{arc sen}(x)$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
$\operatorname{arc cos}(x)$	$\frac{-1}{\sqrt{1-x^2}}$
$\operatorname{arctan}(x)$	$\frac{1}{1+x^2}$
$\cosh(x)$	$\operatorname{senh}(x)$
$\operatorname{senh}(x)$	$\cosh(x)$

$$y = |\mathbf{u}| \quad \Rightarrow \quad y' = \frac{\mathbf{u}}{|\mathbf{u}|} \cdot \mathbf{u}'$$

## Tips para derivar raíces

- Reescribir la raíz como potencia.
- Aplicar la regla de la potencia e ir restando uno al exponente.

Ej.: Calcule la derivada de orden 3  $\sqrt[3]{1+x}$

- Reescribo:  $(1+x)^{\frac{1}{2}}$
- Derivamos:  $\frac{1}{2}(1+x)^{-\frac{1}{2}}$
- Derivamos:  $\frac{1}{2} \cdot \left(-\frac{1}{2}\right)(1+x)^{-\frac{3}{2}}$
- Derivamos:  $-\frac{1}{4} \cdot \left(-\frac{3}{2}\right)(1+x)^{-\frac{5}{2}}$
- Luego, la derivada de orden 3 es:  $\frac{3}{8}(1+x)^{-\frac{5}{2}}$

## Reglas de Derivación

Sean  $u(t)$  y  $v(t)$  dos curvas entonces

- Suma / Resta:  $(u(t) \pm v(t))' = u'(t) \pm v'(t)$
- Producto por escalar: Si  $\lambda \in \mathbb{R} \implies (\lambda * u)'(t) = \lambda * u'(t)$
- Producto:  $[u(t) * v(t)]' = u'(t) * v(t) + u(t) * v'(t)$
- Producto Escalar:  $(u * v)'(t) = (u' * v)(t) + (u * v')(t)$
- Producto Cruz:  $(uxv)'(t) = (u' x v)(t) + (u x v')(t)$
- Cociente:  $\frac{f'}{g} = \frac{f'*g - g'*f}{g^2}$
- Regla de la Cadena:  $(fog)'(x) = f'(g(x)).g'$

## Vector Posición

El Vector Posición es literalmente el Vector que te arroja evaluar una curva (no derivada) dado un  $t$ .

## Vector Tangente

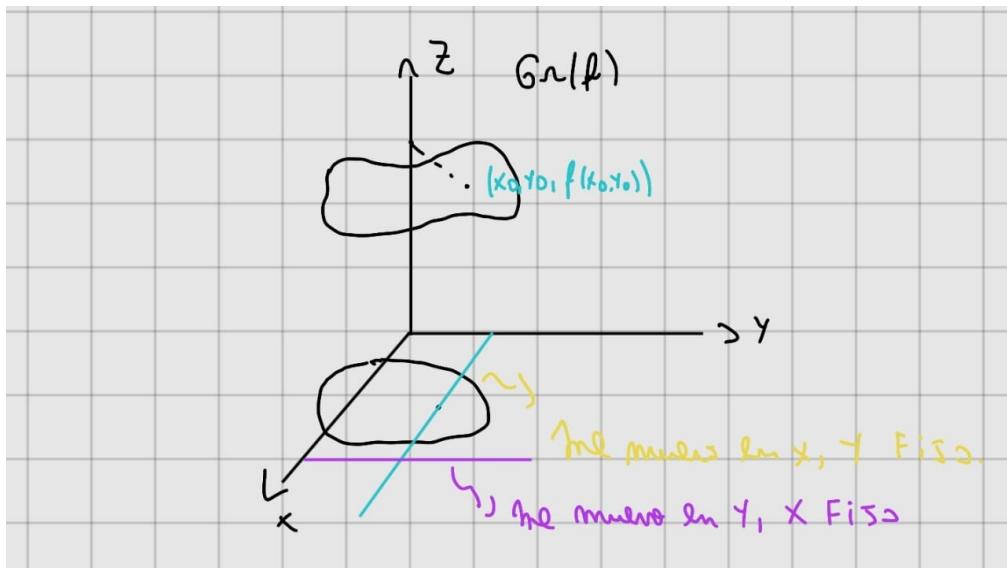
El Vector Tangente es literalmente el Vector que te arroja evaluar una curva (derivada) dado un  $t$ .

## Vector Tangente Unitario

El Vector Tangente unitario es aquel Vector Tangente que está normalizado, es decir, tiene longitud 1. Por lo tanto, se define como  $T(t) = \frac{r'(t)}{\|r'(t)\|}$ . **Importante:** El Vector Posición, el Vector Tangente y el Vector Tangente unitario varían según el parámetro.

## Derivadas Parciales

No es otra cosa que fijar una de las dos coordenadas y pensar la función como si fuese de una variable.



**Importante:** El  $h$  siempre tiende a 0.

### Derivada parcial de $f$ respecto a $x$

Sea  $f(x, y)$ , la derivada parcial de  $f$  respecto a  $x$  es:

$$f_x(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{f(x_0 + h, y_0) - f(x_0, y_0)}{h} \right)$$

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = f_x(x_0, y_0)$$

Ambas notaciones denotan lo mismo.

### Derivada parcial de $f$ respecto a $y$

Sea  $f(x, y)$ , la derivada parcial de  $f$  respecto de  $y$  es:

$$f_y(x_0, y_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{f(x_0, y_0 + h) - f(x_0, y_0)}{h} \right)$$

$$\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0)$$

En ambos casos, la derivada parcial existe si el límite existe.

Lo único que cambia de ambas es que cuando queremos ver la derivada parcial de  $f$  respecto a una variable, a esa variable le sumamos  $h$ . Lo demás es igual, cambia la notación porque ahora vamos a evaluar todo en base a esa variable pero nada más que eso.

Véase [anexo](#) para ver ejemplos de ejercicios de derivadas parciales.

# Vector Gradiente

Es un vector que posee las dos derivadas parciales y se denota de la siguiente manera

$$\nabla f(x, y) = (f_x(x, y), f_y(x, y))$$

Considerando el primer ejemplo que resolvimos en la sección anterior que se encuentra en el anexo podemos ver que el vector gradiente para todo  $x, y$  es el siguiente:  $\nabla f(x, y) = (\frac{1}{x}, \frac{-1}{1+y})$

## Importancia del Vector Gradiente

- $\nabla f$ : Máximo Crecimiento.
- $-\nabla f$ : Mínimo Crecimiento.

Quizá inicialmente no tenga mucho sentido, pero en problemas de la vida real es realmente útil, véase dirección máxima crecimiento.

## Derivadas Direccionales

Sea  $v \in \mathbb{R}^2, |v| = 1, v \neq 0$  definimos la derivada direccional  $f$  en  $(x_0, y_0)$

$$\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = D_v(x_0, y_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{f((x_0, y_0) + t(a, b)) - f(x_0, y_0)}{t} \right) \text{ siempre que este límite exista.}$$

Esto siempre se hace por definición, pero si tenemos la información de que es **diferenciable** podemos usar el Teorema de la Diferenciabilidad.

### Aclaración acerca de analizar derivadas direccionales en todos los puntos

Cuando nos piden analizar todas las derivadas direccionales, y aplicamos la definición y nos quedó algun caso fuera, como por ejemplo, si  $b = 0$  se rompe ese caso hay que verlo aparte.

Curiosamente, como los vectores son de norma 1, si el caso que nos quedó fuera es  $b = 0$  el único caso de norma 1 que es sería  $\frac{\partial f}{\partial x}$  pues, esta derivada tiene como dirección  $(1, 0)$ .

La idea de estos ejercicios es tratar de **todas las maneras** posibles ver que el límite no se rompa. Normalmente en el denominador queda algún tipo de suma que evita que algo se rompa del todo, pero si solamente tenemos una variable en el denominador, a toda costa hay que evitar que sea 0, y si lo es, hay que analizarlo aparte.

### 0.0.2. Calcular todas las derivadas direccionales y analizar diferenciabilidad

3. Sea  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  definida por

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{2(x^2 + y^2)|x|y}{x^6 + |y|^3} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0), \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0). \end{cases}$$

- Probar que existen todas las derivadas direccionales de  $f$  en  $(0, 0)$ .
- Analizar la diferenciabilidad de  $f$  en  $(0, 0)$ .

#### Inciso a:

Cuando venís haciendo las guías la mayoría salen muy fácil, pero este particularmente asusta porque tenés varias cosas:

- No podés aplicar el mejor caso, tener algo de la forma  $\frac{a^2}{a^2+b^2}$
- Tenés módulos.

Lo primero que hay que recordar es ¿qué son las derivadas direccionales?

Recordemos que las derivadas direccionales son vectores de la forma  $v = (a, b)$  y que tienen norma 1, es decir  $\|v\| = 1$ .

Recordar que cuando hablamos en vectores, hablamos de norma, en números hablamos de módulo.

Sabiendo estas cosas ¿qué es lo que podríamos esperar de este límite?, que como nos piden **probar que existen todas**, si llega un caso donde decimos que se indefine, entonces tenemos que analizarlo aparte.

Si comenzamos aplicando el límite de Derivadas Direccionales nos queda algo que nos puede dar un poco de terror, pero acordarse que la idea para sacarnos los módulos de encima es hacer límites laterales **a una** de las variables, usar alguna que otra curva y ver que no se rompa.

El objetivo entonces, es que nunca se indefina. Si se indefine, lo vemos aparte.

$$\lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{f((x_0, y_0) + t(a, b)) - f(x_0, y_0)}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{f(ta, tb) - f(0, 0)}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{\frac{2((ta)^2 + (tb)^2)|ta| + tb}{(ta)^6 + (tb)^3}}{t} \right)$$

A partir de este límite, nos queremos sacar de encima los módulos así que veamos los límites laterales y debemos esperar que claramente den lo mismo. Si dan diferente, no existe ninguna derivada direccional.

$$\begin{aligned} & \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2((ta)^2 + (tb)^2)|ta| + tb}{(ta)^6 + (tb)^3}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2((ta)^2 + (tb)^2)tab}{t((ta)^6 + (tb)^3)}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{(2t^2 a^2 + 2t^2 b^2)t^2 ab}{t((ta)^6 + (tb)^3)}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{(2t^2 a^2 + 2t^2 b^2)tab}{t^2(t^3 a^6 + b^3)}}{t} \right) \\ & = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{(2t^2 a^2 + 2t^2 b^2)tab}{t^3 a^6 + b^3}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{(2t^2 a^2 + 2t^2 b^2)ab}{t^2(t^3 a^6 + b^3)}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{t^2(2a^2 + 2b^2)ab}{t^2(t^3 a^6 + b^3)}}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2(a^2 + b^2)ab}{t^2 a^6 + b^3}}{t} \right) \end{aligned}$$

Ahora paremos la pelota y veamos el límite. Evaluemos el límite con  $t \rightarrow 0^+$ , nos queda  $\lim_{t \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2(a^2 + b^2)ab}{t^2 a^6 + b^3}}{t} \right)$

¿Qué es lo que tiene que pasar para que el límite se indefina?  $b$  debe ser = 0.

Ahora, cualquier otro caso vale. Entonces, valen todas las derivadas direccionales por ahora **excepto** el vector norma 1 cuando  $b = 0$  que sería curiosamente, la derivada parcial  $(1, 0)$  osea  $\frac{\partial f}{\partial x}$ . Si hacemos de ambos lados, llegamos prácticamente a lo mismo. Si se llegase a otra condición **el límite no existe**.

Entonces hasta ahora, probamos que valen todas las derivadas direccionales en el  $(0, 0)$  excepto el vector  $(1, 0)$  pero como nos lo piden aparte, veamos si esa derivada existe.

$$\lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{f(h+x_0, y_0) - f(x_0, y_0)}{h} \right) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{f(h, 0)}{h} \right) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{\frac{2(h^2 + 0^2)|h|y}{h^6 + |0|^3}}{h} \right) = \lim_{h \rightarrow 0} \left( \frac{0}{h^7} \right) = 0$$

Luego, como el límite dió 0 sin ningún tipo de problema, la derivada parcial existe y es 0.

Por lo tanto, existen todas las derivadas direccionales en el punto  $(0, 0)$ .

**Inciso b:** Analicemos la diferenciabilidad de  $f$  en  $(0, 0)$ . Recordemos que el concepto de diferenciabilidad es lo mismo que calcular derivabilidad en una variable.

Entonces, que una función sea diferenciable implica que tenga un plano tangente, sus derivadas parciales y además de eso, también que es continua en ese punto. Una función **no puede ser diferenciable** en un punto si no es continua en ese punto. Sin embargo, es raro que tengamos que evaluar continuidad porque sería un poco más largo, así que si te dicen que analices la diferenciabilidad, considerá que es continua (pregúntalo igual).

Calculemos primero la derivada parcial que nos falta, es decir  $\frac{\partial f}{\partial y}$  y tenemos suerte de que la de  $x$  ya la hayamos calculado. Por suerte, ambas dan 0, entonces, ya podemos armar el hipotético plano tangente. Sí, hipotético, porque no es el plano tangente hasta que probemos que es diferenciable.

El plano tangente se arma con  $f(0, 0) + f_x(x - x_0) + f_y(y - y_0)$ . En nuestro caso es  $z = 0$ .

Entonces, el límite para probar diferenciabilidad es de la siguiente forma:  $\lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} \left( \frac{f(x, y) - [f(0, 0) + f_x(x - x_0) + f_y(y - y_0)]}{\|(x, y) - (0, 0)\|} \right)$  y debería dar 0.

$$\text{Luego, } \lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} \left( \frac{\frac{2(x^2 + y^2)|x|y}{x^6 + |y|^3}}{\|(x, y)\|} \right) = \lim_{(x, y) \rightarrow (0, 0)} \left( \frac{2(x^2 + y^2)|x|y}{\|(x, y)\| * x^6 + |y|^3} \right)$$

Misma estrategia que antes. Saquémosnos de encima los módulos, veamos los laterales con la recta  $y = x$  porque intuyo que no existe porque el grado del denominador es mucho más grande que el del numerador.

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2(x^2 + x^2)xx}{\|(x, y)\| * x^6 + |x|^3}}{\|(x, y)\| * x^6 + |x|^3} \right) = \lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{2(x^2 + x^2)x^2}{\sqrt{2}x^2 * (x^6 + |x|^3)}}{\sqrt{2}|x|^2 * (x^6 + x^3)} \right) = \lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{4x^4}{\sqrt{2}x * (x^6 + x^3)}}{\sqrt{2}x * (x^6 + x^3)} \right)$$

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{4x^3}{\sqrt{2} * (x^6 + x^3)}}{\sqrt{2} * (x^3 * (x^3 + 1))} \right) = \lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{\frac{4x^3}{\sqrt{2} * (x^3 * (x^3 + 1))}}{\sqrt{2} * (x^3 + 1)} \right)$$

Si ahora evaluamos el límite nos queda  $\lim_{x \rightarrow 0^+} \left( \frac{4}{\sqrt{2}} \right)$  y esto claramente no es 0. Por lo tanto, no es diferenciable en  $(0, 0)$

**Conclusión:** Es realmente útil utilizar límites laterales por un lado, y además probar por curvas/rectas.

## Derivadas Direccionales con Ángulos

En este tipo de casos hay que pensar que cuando dibujamos un ángulo, indirectamente podría haber un vector que salga con esa inclinación.

Por lo tanto, podemos recordar las definiciones de

$$\begin{cases} x = r * \cos(\Theta) \\ y = r * \sin(\Theta) \end{cases}$$

Pero acá el rol de  $x$  lo toma **a** y el rol de  $y$  lo toma **b** donde  $v = (a, b)$ .

¿Qué es  $r$ ? Recordemos que  $r$  era el radio/largo. En este caso va a ser **siempre 1** si hablamos del vector normalizado.

Lo demás es exactamente igual, una vez que encontramos el vector queda hacer las derivadas parciales, generar el gradiente, evaluar en el punto dado y hacer el producto escalar entre el gradiente evaluado en el punto y el vector.

## Relación entre las Derivadas Direccionales y Derivadas Parciales

Las Derivadas Parciales son literalmente Derivadas Direccionales pues cuando estamos derivando en base a  $x$  estamos usando el vector director de norma 1  $(1, 0)$  y cuando lo hacemos en base a  $y$  estamos usando el vector director de norma 1  $(0, 1)$ :

- $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = D_{(1,0)} f(x_0, y_0)$

- $\frac{\partial f}{\partial(1,0)}(x_0, y_0)$
- $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = D_{(0,1)}f(x_0, y_0)$
- $\frac{\partial f}{\partial(0,1)}(x_0, y_0)$

Véase [anexo](#) para ver ejemplos.

## Derivadas de Orden Superior

Ejemplo: Sea  $f(x, y) = x^3y^2 + 2x - y^4$  calculemos sus derivadas parciales.

- $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 3x^2y^2 + 2$
- $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 3x^2y - 4y^3$

Entonces ahora ¿cuántas derivadas parciales podemos calcular de ambas funciones nuevas?, esto lo conocemos como derivadas de orden superior.

- $(f_x)_x(x, y) = \frac{\partial}{\partial x}(\frac{\partial f}{\partial x})(x, y) = 6xy^2$
- $(f_x)_y(x, y) = \frac{\partial}{\partial y}(\frac{\partial f}{\partial x})(x, y) = 6x^2y$
- $(f_y)_x(x, y) = \frac{\partial}{\partial x}(\frac{\partial f}{\partial y})(x, y) = 6x^2y$
- $(f_y)_y(x, y) = \frac{\partial}{\partial y}(\frac{\partial f}{\partial y})(x, y) = 2x^3 - 12y^2$

## Teorema (Dirección de Máximo Crecimiento)

Sea  $\mathbf{f}$  diferencial en  $P_0$  entonces  $\nabla f(P_0)$  apunta en la dirección en que  $f$  crece más rápido. Es decir,  $\nabla f(P_0)$  es la dirección de máximo crecimiento.

$$\frac{\partial f}{\partial v}(P_0) = \nabla f(P_0) * v, \|v\| = 1$$

Esta definición, se puede probar que equivale a esta

$$\|\nabla f(P_0)\| * \|v\| * \cos(\alpha) \leq \|\nabla f(P_0)\| * \|v\| = \|\nabla f(P_0)\|$$

¿Por qué es importante saber que existe un  $\cos(\alpha)$  con  $\alpha \in [0, 2\pi]$ ? Porque esto nos indica lo siguiente

- Si me piden calcular la dirección de máximo crecimiento, se da cuando  $\alpha = 0$ .
- Si me piden calcular la dirección de mínimo crecimiento, se da cuando  $\alpha = \pi$

De igual forma, no vamos a hablar de  $\cos(\alpha)$  sino que nosotros aplicamos directamente la definición, pero es útil saber por qué hay una dirección escondida.

Podemos concluir entonces, que si la dirección de crecimiento es  $\nabla(f)(x_0)$ , la dirección de decrecimiento es  $-\nabla(f)(x_0)$

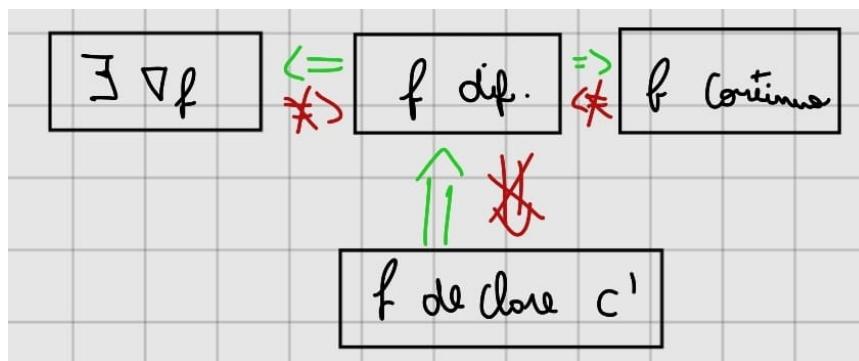
Véase [anexo](#) para ayudar a salvar a un insecto de una toxicidad desconocida.

## Funciones de clase $C^k$

Son un conjunto especial de funciones que se caracterizan por ser **continuas y tener derivadas continuas hasta el  $k$ -ésimo orden**.

### Teorema

Si  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \Rightarrow \mathbb{R}$  es de clase  $C'(D) \Rightarrow f$  es diferenciable en  $D$ .



## Teorema de Clairaut

Si  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  y existen  $f_{xy}$ ,  $f_{yx}$  y son continuas en D. Entonces  $f_{xy} = (x_0, y_0) = f_{yx}(x_0, y_0) \forall (x_0, y_0) \in D$ . En el ejemplo que vimos en Derivadas de Orden Superior esto sucede porque  $(f_x)_y = (f_y)_x$ , es decir, las derivadas cruzadas dan igual.

## Función Lineal en $\mathbb{R}^3$

$L(x, y) = a(x - x_0) + b(y - y_0) + f(x_0, y_0)$   
 $L : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \quad f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \ni (x_0, y_0) \in D$   
**Importante:** a y b son las dos pendientes de la función lineal.

## Diferenciabilidad

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$   $(x_0, y_0) \in D$  es diferenciable en  $(x_0, y_0)$  si  $\exists a, b \in \mathbb{R}$  tal que

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (x_0,y_0)} \left( \frac{f(x, y) - f(x_0, y_0) - a(x - x_0) - b(y - y_0)}{\|(x, y) - (x_0, y_0)\|} \right) = 0$$

### Consideraciones importantes

- Como el límite es 0, esto quiere decir que el numerador tiende más rápido al cero.
- $f(x, y)$  se acerca al plano tangente.
- $\|(x, y) - (x_0, y_0)\|$  tiende a cero.

**Nota:** En una variable lo conocemos como derivada, y existe una recta tangente. Acá se lo conoce como Diferenciabilidad y existe un plano tangente.

**Nota:** Como en todo límite, acá podemos usar todo lo que conocemos de límites laterales, l'hospital (cuando sea posible) para chequear y efectivamente romper la diferenciabilidad. Es decir, podemos empezar a acotar por sandwich si efectivamente creemos que existe y da 0.

## Teorema de la Diferenciabilidad

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  diferenciable en  $(x_0, y_0) \in D$  entonces vale que

- $a = f_x(x_0, y_0), b = f_y(x_0, y_0)$
- $\frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \nabla f(x_0, y_0) * \frac{v}{\|v\|} = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) * a + \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) * b$

**Nota:**  $(x_0, y_0) + t(a, b)$  donde  $v=(a, b)$

## Teorema de Diferenciabilidad & Continuidad

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  y  $P_0 = (x_0, y_0) \in D$  si sucede que f es diferenciable en  $p_0$  entonces, f es continua en  $p_0$ .

## Álgebra de Diferenciabilidad

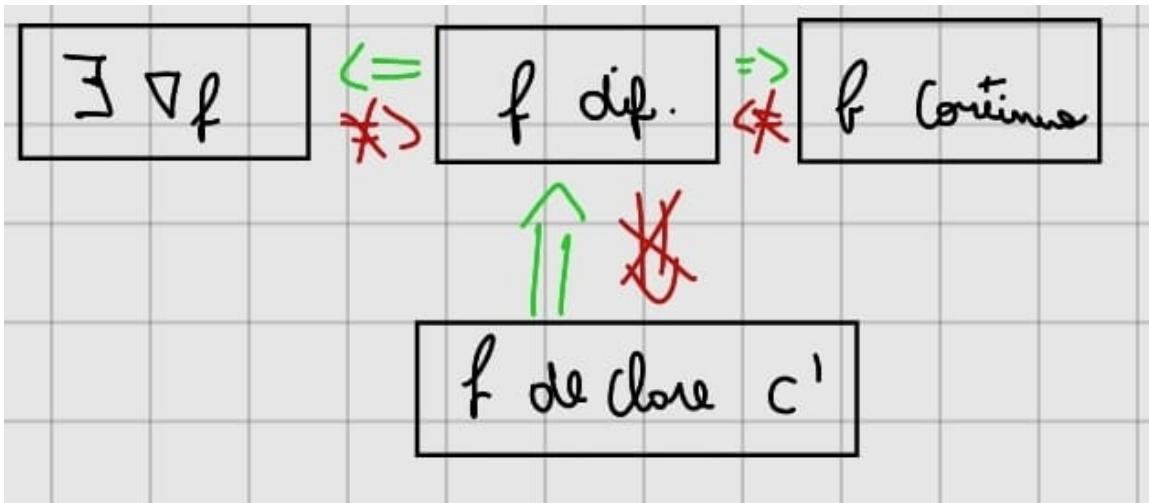
Valen exactamente las mismas que las de las derivadas.

Sea  $f, g : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}, p_0 \in D \setminus \exists \nabla f(p_0), \nabla g(p_0)$

- Linealidad:  $\alpha, \beta \in \mathbb{R} \implies \exists \nabla(\alpha f + \beta g)(p_0)$  y  $\nabla(\alpha f + \beta g) = \alpha \nabla f + \beta \nabla g$
- Producto:  $\nabla(f \cdot g)(p_0) = \nabla f(p_0) * g(p_0) + f(p_0) * \nabla g(p_0)$
- Cociente:  $g(p_0) \neq 0 \implies \nabla(f/g)(p_0) = \frac{\nabla f(p_0) * g(p_0) - f(p_0) * \nabla g(p_0)}{g(p_0)^2}$

Véase [anexo](#) para ver ejercicios donde vemos continuidad, dominio, diferenciabilidad y más.

## Relación entre Gradiente, Diferenciabilidad, Continuidad y Clases



- Si existe el gradiente (o la derivada), la función es diferenciable.
- Si la función es diferenciable, entonces es continua.
- Una función continua no necesariamente es diferenciable.
- Una función diferenciable no necesariamente es de clase C1 (su derivada puede no ser continua).
- Si una función es de clase C1 entonces es diferenciable y su derivada es continua.
- Si una función no es continua en un punto, entonces no es diferenciable en ese punto, es decir, no existen las derivadas parciales ni plano tangente, ni la diferenciabilidad.

## Plano Tangente

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  **diferenciable** en  $P_0 \in D$

$$f(x_0, y_0) + f_x(x_0, y_0)(x - x_0) + f_y(x_0, y_0)(y - y_0) = f(x_0, y_0) + \nabla f(x_0, y_0)(x - x_0)(y - y_0)$$

El plano tangente existe solo si es Diferenciable. Esto quiere decir que si bien podemos plantear la ecuación de un hipotético plano, la forma de validar que efectivamente exista es que el límite de Diferenciabilidad de 0.

Si es Diferenciable, y encontramos un plano, entonces ese plano es único.

## Regla de la Cadena

### Regla de la Cadena en 1 Variable

Cuando teníamos una sola variable, la regla de la cadena en derivadas tenía esta pinta  $f'(x(t_0)) * x'(t_0)$  y en forma de derivadas parciales se ve de esta manera  $y = f(x)$  y  $x = x(t)$

$$\frac{dy}{dt} = \frac{dy}{dx} * \frac{dx}{dt}$$

donde  $dx = f'(x)$  y  $dt = x'(t)$

### Regla de la Cadena en 2 Variables

Tiene esta pinta  $z = f(x, y)$   $x = x(t)$   $y = y(t)$

¿Cómo calculamos  $\frac{dz}{dt}$ ?

$$\frac{d}{dt}[f(x(t), y(t))] = f_x(x, y) * x' + f_y(x, y) * y' = \nabla f(x, y) * (x', y')$$

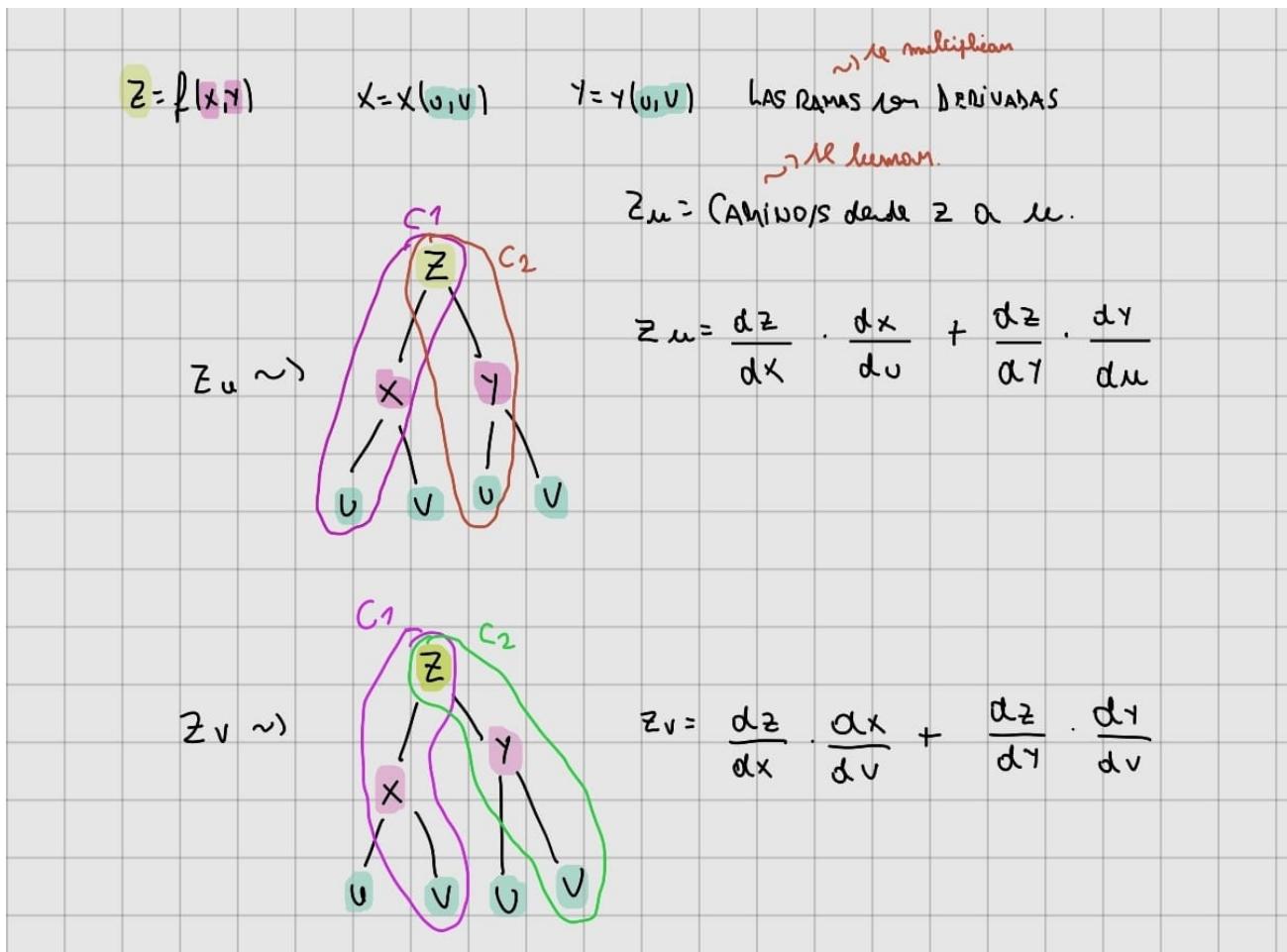
**Importante:** Si  $r(t) = (x(t), y(t))$  entonces  $\nabla f(x, y) * (x', y') = \nabla f(r) * r'$  donde  $r'(t)$  es  $(x', y')$  y  $r$  es  $(x, y)$

## Diagrama del Árbol

Cuando queremos calcular la derivada de una función que depende de 2 variables o más y que a su vez esas variables dependan de más de una, solemos usar el diagrama del árbol.

Ej.: Si tengo  $z = f(x, y)$  con  $x = x(u, v)$ ,  $y = y(u, v)$  ¿cómo calculamos  $Z_u$  y  $Z_v$ ?

- La raíz del árbol va a ser lo que queremos calcular, en este caso  $z$ .
- Las ramas de la raíz serán las variables que necesito enviar para calcular  $z$ . En este caso,  $x$  e  $y$ .
- Luego, las ramas de  $x$  e  $y$  son justamente las variables de las que dependen. En este caso,  $x$  depende de  $u$  y  $v$  y lo mismo sucede con  $y$ .



Otro ejemplo

Ej.  $Z = e^x \cos y$

$$X = MN^2$$

$$Y = M^2N$$

Calcular  $Z_M$  y  $Z_N$

$$Z_M = Z_X \cdot X_M + Z_Y Y_M$$

$$= e^x \cos y \cdot N^2 + e^x \cos y \cdot 2MN$$

$$Z_N = Z_X \cdot X_N + Z_Y Y_N$$

$$= e^x \cos y \cdot 2MN + e^x \cos y \cdot M^2$$

## Plano Tangente de Superficies

El plano tangente a representa **lo mejor que aproxima un punto en una superficie**, y lo denotamos de la siguiente forma

$$\{x \in \mathbb{R}^n : f(x) = a\}$$

en  $P_0 \in S$ ,  $f(P_0) = a$

**Importante:**  $f$  es diferenciable en  $P_0$  y  $\nabla f(P_0) \neq 0$

Ej.: Hallar la ecuación del plano tangente a la superficie  $S : \frac{(x-1)^2}{4} + \frac{(y+2)^2}{9} + z^2 = 1$  en el punto  $P(x_0, y_0, z_0) \in S$  donde  $P = (2, -2, \frac{\sqrt{3}}{2})$

Lo primero que notamos es que es una elipsoide porque estamos en  $\mathbb{R}^3$ , donde  $a = 2, b = 3, c = 1$  y el centro es  $(1, -2, 0)$ . Necesito calcular  $\nabla f$  pero no tengo  $f$  todavía. Entonces manipulemos esta superficie para llevarlo a una manera de función.

1. Consideramos  $F(x, y, z) = \frac{(x-1)^2}{4} + \frac{(y+2)^2}{9} + z^2 - 1$  y  $S_1 = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : f(x, y, z) = 1\}$

Para que **exista el plano tangente**,  $\nabla f(x, y, z) \neq (0, 0, 0)$ .

**Fórmula a la que queremos llegar:**  $\nabla f(x_0, y_0, z_0)(x - x_0, y - y_0, z - z_0) = 0$

Primero hay que ver que  $P$  esté en la superficie, en este caso está así que todo ok.

2. Calculemos ahora sí:  $\nabla f(2, -2, \frac{\sqrt{3}}{2}) = (\frac{1}{2}, 0, \sqrt{3})$

3. Por último, planteamos a lo que queríamos llegar  $(\frac{1}{2}, 0, \sqrt{3})(x - 2, y + 2, z - \frac{\sqrt{3}}{2}) = 0$

4. Distribuimos y nos queda  $\frac{1}{2}x + \sqrt{3}(z - \frac{\sqrt{3}}{2}) = 0$

**¿Acá no está raro? ¿No le faltó considerar el 1 en la fórmula de F?**

**¿Cuando considera F, no sería  $z^2 - 1$ ?**

Me parece que debería ser  $F(x, y, z) = \frac{(x-1)^2}{4} + \frac{(y+2)^2}{9} + z^2 - 1$  y al distribuir debería quedar  $\frac{1}{2}(x-2) + \sqrt{3}(z - \frac{\sqrt{3}}{2}) = 0$  y ahí sí da 0 cuando evalúo el punto  $P_0$ .

## Polinomio de Taylor

El Polinomio de Taylor nos ayuda a encontrar funciones sofisticadas que aproximen a una función.

El mejor ejemplo básico para una aproximación a una curva es la recta tangente pero hay un problema: al ser una recta, no persigue a la curva en todo punto. Es decir, tiene mucho error approximando la función en todo punto.

Definimos al error como  $R_1(x) = f(x) - L(x) \implies \lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{R(x)}{x-a} \right) = 0$  y lo denotamos con un 1 pues es el error de aproximar  $f$  por la recta tangente.

La idea es justamente, encontrar algo que la aproxime lo mejor posible en todo punto habido y por haber.

Entonces, la idea inicial es buscar siempre una aproximación lineal (recta tangente) y después sumarle una corrección cuadrática.

## Polinomio de Maclaurin

Son Polinomios de Taylor centrados en 0.

## Corrección Cuadrática

$$P_2(x) = f(a) + f'(a)(x - a) + \alpha(x - a)^2 \text{ donde}$$

- $f(a) + f'(a)(x - a)$ :  $P_1(x)$  es decir, el polinomio de grado 1 que mejor aproxima a la función.
- $\alpha(x - a)^2$ : Corrección cuadrática

¿Cómo encuentro el  $\alpha$  que mejora la aproximación?

La idea es encontrar un  $R_2(x) = f(x) - P_2(x)$  que me de un error menor al de  $R_1(x)$ , entonces nuestro límite nos queda de la siguiente forma  $\lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{R_2(x)}{(x-a)^2} \right) = 0$  y este claramente es menor pues acá el denominador está al cuadrado.

Si reemplazamos en el límite por lo que vale  $R_2(x)$  nos queda un  $\frac{0}{0}$ . Por L'Hopital derivamos el numerador y denominador. Luego, calculamos nuevamente el límite y vemos qué valor da. Si no nos da un valor fijo (que exista) entonces L'Hopital no nos dice nada. Recordar que puedo aplicar L'Hopital reiteradas veces, y cuando llegamos a un valor coincide con el límite original.

$$\begin{aligned} & \lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x) - [f(a) + f'(a)(x-a) + \alpha(x-a)^2]}{(x-a)^2} = \frac{0}{0}, \text{ L'Hopital}_1 \\ &= \lim_{x \rightarrow a} \frac{f'(x) - [f'(a) + 2\alpha(x-a)]}{2(x-a)} = \frac{0}{0}, \text{ L'Hopital}_2 \\ &= \lim_{x \rightarrow a} \frac{f''(x) - 2\alpha}{2} = \frac{f''(a) - 2\alpha}{2} = 0 \Leftrightarrow \alpha = \frac{f''(a)}{2} \end{aligned}$$

Para que el Polinomio de Grado 2 approxime mejor que el Polinomio de Grado 1 debe suceder que  $\alpha = \frac{f''(a)}{2}$  por lo tanto, definamos

## Hallando el error para un Polinomio de Taylor (Forma de Lagrange del Resto)

El error para un Polinomio de grado n lo podemos calcular como

$$E_n(x) = R_n(x) = f(x) - P_n(x) = \frac{f^{n+1}(c)(x-x_0)^{n+1}}{(n+1)!}$$

**Importante:**  $x \leq c \leq x_0$

Tranquillos, no es para nada trivial. Veremos ejemplos luego en 2 variables.

**Importante 2:** El Resto es el siguiente término/derivada al orden que nos piden calcular. Por lo tanto, si nos piden el resto pero estamos con un polinomio de taylor orden 2, entonces vamos a tener que calcular como extra el de orden 3.

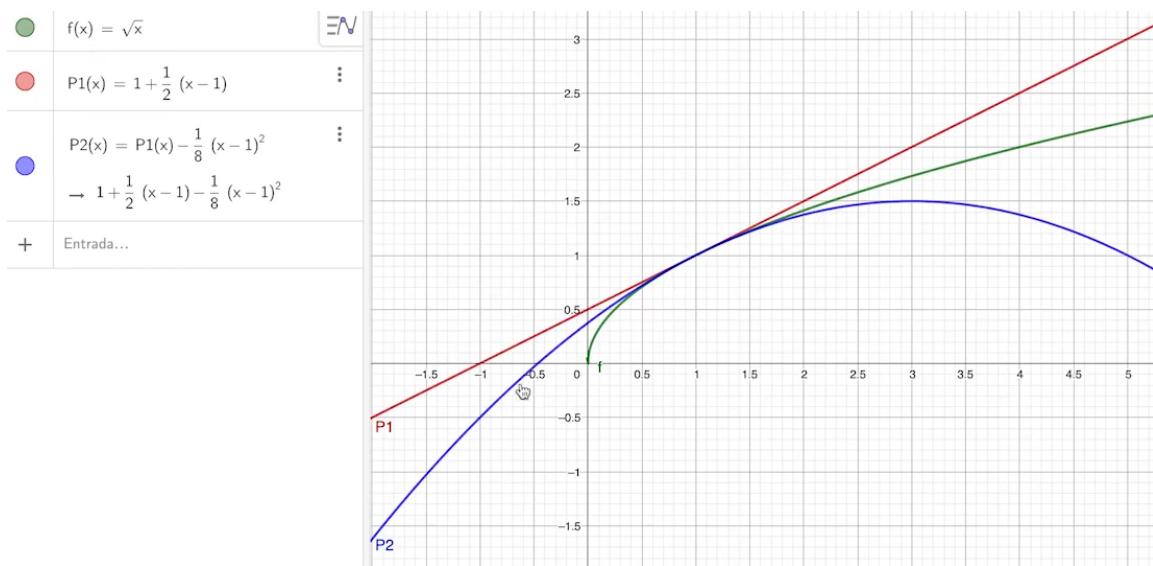
## Polinomio de Taylor de Grado 2

Se define el Polinomio de Taylor de grado 2 de f centrado en a como:  $P_2(x) = f(a) + f'(a)(x - a) + \frac{f''(a)}{2}(x - a)^2$ , para que todo esto suceda, la función debe ser de clase  $C^2$ .

Recordemos que para que la función sea de clase  $C^2$  debe suceder que la función sea continua, sea derivable con derivada continua y tiene derivada segunda con derivada continua.

Si esto sucede, entonces vale el siguiente Teorema: Si  $f : I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  es de clase  $C^2$  entonces:  $\lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{f(x) - P_2(x)}{(x-a)^2} \right) = 0$

**Importante:** La corrección es tan chica, que solamente se ve si coloco la mayoría de sus decimales.



En la imagen se puede claramente ver como el Polinomio de Taylor de grado 2 aproxima mucho mejor que la recta tangente. Es decir, hay mucho menos error en todos los puntos.

## Teorema General de Taylor

Sea  $f : I \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $a \in I$  y supongamos que  $f$  es de clase  $C^k$ . Si llamamos  $P_k(x) = f(a) + f'(a)(x-a) + \frac{f''(a)}{2}(x-a)^2 + \dots + \frac{f^{(k)}(a)}{k!}(x-a)^k$  entonces  $\lim_{x \rightarrow a} \left( \frac{f(x) - P_k(x)}{(x-a)^k} \right) = 0$

## Polinomio de Taylor en 2 variables

Buscamos una superficie que mejor se aproxime a nuestra función. Hasta ahora nuestra mejor aproximación era el plano tangente, que es la mejor aproximación de orden uno. Ahora debemos buscar una mejor aproximación con grado mayor.

$$P_2(x, y) = f(a, b) + f_x(a, b)(x-a) + f_y(a, b)(y-b) + \frac{1}{2}f_{xx}(a, b)(x-a)^2 + f_{xy}(a, b)(x-a)(y-b) + \frac{1}{2}f_{yy}(a, b)(y-b)^2$$

Dada  $f$ , vimos que si  $f$  es diferenciable en  $(a, b)$  existía  $\Pi(x, y)$  tal que

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} \frac{f(x, y) - \Pi(x, y)}{\|(x, y) - (a, b)\|} = 0$$

$$\Pi(x, y) = f(a, b) + \frac{\partial f}{\partial x}(a, b)(x-a) + \frac{\partial f}{\partial y}(a, b)(y-b)$$

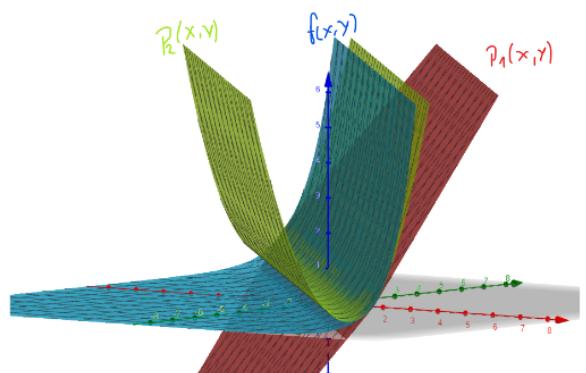
Ahora buscamos extender este plano con un término cuadrático, para hallar esa mejor aproximación de grado 2

Buscamos un polinomio de grado menor o igual a 2 (orden 2) que satisfaga

Error

$$\lim_{(x, y) \rightarrow (a, b)} \frac{f(x, y) - P_2(x, y)}{\|(x, y) - (a, b)\|^2} = 0$$

pedimos que la aproximación sea mejor que la del plano tangente, por eso escribimos el denominador al cuadrado



Ej.: Calcular los Polinomios de Taylor de orden 1 (Plano Tangente) y orden 2 de  $f(x, y) = e^{x+y}$  centrado (o alrededor de) en  $(a, b) = (0, 0)$

- Calculamos las derivadas parciales de orden 1 y 2

$$\bullet \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = e^{x+y} = \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, y) = \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y)$$

- Las evalúo en el punto que me piden y armo. En este caso, evaluadas en el  $(0,0)$  todas dan 1.

Orden 1:  $P_1(x, y) = f(0, 0) + f_x(0, 0)x + f_y(0, 0)y = 1 + x + y$   
 Orden 2:  $P_2(x, y) = 1 + x + y + \frac{1}{2}x^2 + xy + \frac{1}{2}y^2$

## Propiedades del Polinomio de Taylor

- $P_2(x, y)$  polinomio de Taylor de orden 2 de  $f$  alrededor de  $(a, b)$  es el único polinomio de grado menor o igual a 2,  $Q$  satisface  $\lim_{(x,y) \rightarrow (a,b)} \left( \frac{f(x,y) - Q(x,y)}{\|(x,y) - (a,b)\|^2} \right) = 0$
- $P_2(x, y)$  el polinomio de Taylor de orden 2 de  $f$  alrededor de  $(a, b)$  es el único polinomio  $Q$  de grado menor o igual a 2 que satisface:  $p = (a, b)$ 
  - $f(p) = Q(p)$
  - $f_x(p) = Q_x(p)$
  - $f_y(p) = Q_y(p)$
  - $f_{xx}(p) = Q_{xx}(p)$
  - $f_{xy}(p) = Q_{xy}(p)$
  - $f_{yy}(p) = Q_{yy}(p)$

OJO: Solo en el punto.

## Error del Polinomio de Taylor (Forma de Lagrange del Resto en $\mathbb{R}^2$ )

La fórmula es exactamente igual a la de 1 variable pero lo que cambia es que ya no tenemos un  $x_0$  sino que ahora tenemos un  $c_1$  y un  $c_2$  donde:

- $c_1$  está entre  $x$  y  $x_0$
- $c_2$  está entre  $y$  y  $y_0$

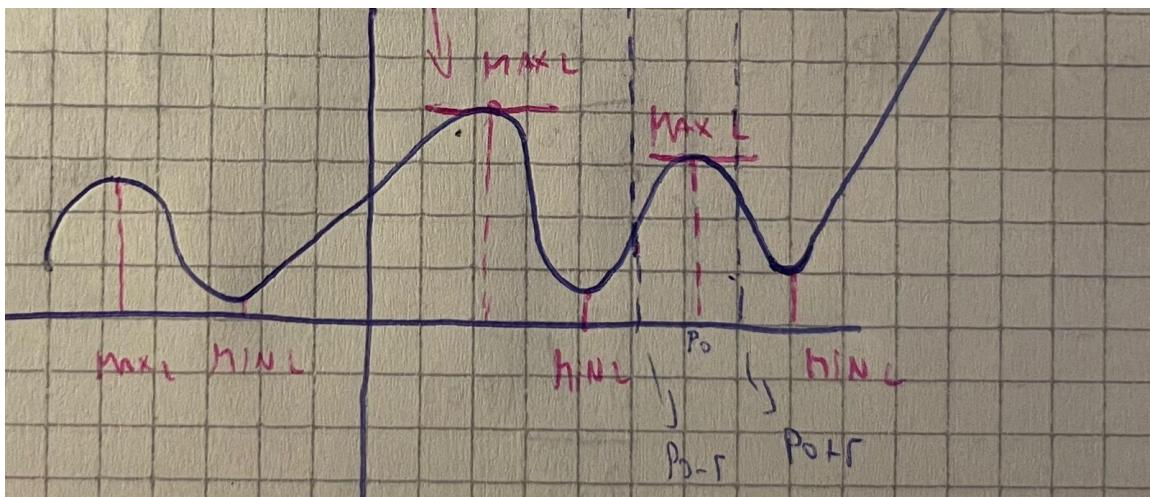
Entonces, definimos:

$$E_n(x, y) = R_n(x, y) = f(x, y) - P_n(x, y) = \frac{f^{n+1}(c_1, c_2)(x - x_0)^{n+1}(y - y_0)^{n+1}}{(n + 1)!}$$

Véase [anexo](#) para un ejemplo

## Extremos Locales (1 variable)

Decimos que  $f$  tiene un extremo local en un punto del intervalo  $(a, b)$  si alcanza un máximo o mínimo local en ese punto.



Nótese que los máximos locales los tenemos en lugares donde tenemos derivada (recta) pendiente = 0.

Nótese que las líneas punteadas representan el área cerrada que observamos en un intervalo dado para calcular un máximo local.

Sea  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  decimos que  $p_0 \in (a, b)$  es

- Máximo Local de  $f$ : Decimos que  $f$  alcanza un máximo local en  $x_0 \in (a, b)$  si existe  $r > 0$  tal que  $f(x) \leq f(x_0) \forall x \in (x_0 - r, x_0 + r)$
- Mínimo Local de  $f$ : Decimos que  $f$  alcanza un mínimo local en  $x_0 \in (a, b)$  si existe  $r > 0$  tal que  $f(x) \geq f(x_0) \forall x \in (x_0 - r, x_0 + r)$
- Máximo Global de  $f$ : Si  $f(x_0) \leq f(p_0) \forall x_0 \in (a, b)$
- Mínimo Global de  $f$ : Si  $f(x_0) \geq f(p_0) \forall x_0 \in (a, b)$

Decimos que un punto de  $(a, b)$  es extremo global o absoluto si es máximo o mínimo local.

## Teorema de Fermat

Dada  $f(a, b) \rightarrow \mathbb{R}$ . Si  $x_0$  es extremo local y f es derivable en  $x_0$  entonces  $f'(x_0) = 0$

## Extremos Locales (en $\mathbb{R}^n$ )

Como estamos en  $\mathbb{R}^n$  no nos acercamos por un número particular sino que tomamos como referencia un disco de cierto radio.

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  decimos que  $p_0 = (x_0, y_0) \in D$

- Máximo Local de f: Si  $\exists r > 0 / \text{ si } x \in \mathbb{R}_r(p_0) \implies f(x) \leq f(p_0)$
- Mínimo Local de f: Si  $\exists r > 0 / \text{ si } x \in \mathbb{R}_r(p_0) \implies f(x) \geq f(p_0)$
- Máximo Global de f: Si  $f(x) \leq f(p_0) \forall x \in D$
- Mínimo Global de f: Si  $f(x) \geq f(p_0) \forall x \in D$

## Teorema de Fermat Generalizado

Dada  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  con  $(x_0, y_0) \in D$

Si existen  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0), \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0)$  y  $(x_0, y_0)$  es extremo local, entonces  $\frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = 0$  y  $\frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = 0$

Es decir  $\nabla f(x_0, y_0) = (0, 0)$

**En Criollo:** Si existen las dos derivadas parciales y  $(x_0, y_0)$  es extremo local, entonces las dos derivadas parciales evaluadas en el punto dan 0.

## Punto Crítico

Llamamos Punto Crítico a un punto donde la **derivada no existe o la derivada es 0**.

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  y  $p_0 \in D$  es punto crítico de f si pasa alguna de estas dos condiciones:

- $\nabla f(p_0) \neq \nabla f(p_0)$
- $\nabla f(p_0) = (0, 0, \dots, 0)$

**OBS:** Si  $p_0$  es un extremo local de f  $\implies p_0$  es un punto crítico de f. Los puntos críticos son candidatos a extremos locales.

**OBS 2:** Que un punto sea crítico NO asegura que sea extremo local.

Véase [anexo](#) para ejemplos relacionados a este tema.

## Punto Silla

Si  $(x_0, y_0)$  es un punto crítico que no es **máximo local ni mínimo local**, entonces se dice que  $(x_0, y_0)$  es un punto de ensilladura o punto silla.

## Teorema para Puntos Críticos (1 variable)

Sea  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R} / p_0 f'(p_0) = 0$

- Si  $\exists f''(p_0) > 0 \implies p_0$  es un mínimo local.
- Si  $\exists f''(p_0) < 0 \implies p_0$  es un máximo local.
- Si  $\exists f''(p_0) = 0$  el criterio no decide.

## Criterio de la Derivada Segunda

Dada  $f : (a, b) \rightarrow \mathbb{R}$  de clase  $C^2$  y un  $x_0 \in (a, b)$  punto crítico de f.

- Si  $f''(x_0) > 0 \implies x_0$  es un mínimo local de f.
- Si  $f''(x_0) < 0 \implies x_0$  es un máximo local de f.
- Si  $f''(x_0) = 0 \implies$  no se puede determinar (Ej.:  $f(x) = x^4, f(x) = x^3$ ).

## Matriz Hessiana de $f$ (Matriz de Derivadas Segundas)

Se denota como  $Hf(x_0, y_0)$  y es una matriz simétrica.

$$\begin{pmatrix} f_{xx}(x_0, y_0) & f_{xy}(x_0, y_0) \\ f_{yx}(x_0, y_0) & f_{yy}(x_0, y_0) \end{pmatrix}$$

## Criterio de las Derivadas Segundas en dos variables (Criterio del Hessiano)

Sea  $f : D \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  de clase  $C^2$ ,  $p_0 = (x_0, y_0) \in D$  punto crítico de  $f(\nabla f(p_0) = (0, 0))$ . Entonces si llamamos  $d = \det H_f(p_0)$

- Si  $d > 0$  y  $f_{xx}(p_0) > 0 \Rightarrow p_0$  es mínimo local de  $f$ .
- Si  $d > 0$  y  $f_{xx}(p_0) < 0 \Rightarrow p_0$  es máximo local de  $f$ .
- Si  $d < 0 \Rightarrow p_0$  es punto silla de  $f$ .
- Si  $d = 0 \Rightarrow$  no podemos determinar qué es  $p_0$ . Ej.:  $f(x, y) = x^4 + y^4$ ,  $f(x, y) = x^3 - y^3$

## Anexo

### Esferas

Complete y lleve a una fórmula conocida:  $x^2 + y^2 + z^2 + 8x - 6y + 16$

- Reordeno:  $x^2 + 8x + y^2 - 6y + z^2 = -16$
- Completo cuadrados, los valores que tienen la variable (sin exponente), hago  $(\text{num}/2)^2$ .
  - $(x^2 + 8x + 16) + (y^2 - 6y + 9) + z^2 - 16 - 9 = -16$
  - Nótese que como nos inventamos términos para completar cuadrados, tenemos que restarlos.
- Reordeno:  $(x^2 + 8x + 16) + (y^2 - 6y + 9) + z^2 = -16 + 16 + 9$
- Para agrupar un cuadrado, el numero que no tiene variable, tengo que aplicarle la raíz cuadrada. Luego, el símbolo que los separa es el signo del coeficiente que tiene variable grado uno.
  - $(x + 4)^2 + (y - 3)^2 + z^2 = 9$
- Por último, como el radio está elevado al cuadrado lo reducimos  $(x + 4)^2 + (y - 3)^2 + z^2 = 3$
- El resultado entonces, es una Esfera en  $\mathbb{R}^3$  con centro  $= (-4, 3, 0)$  y radio  $= 3$
- Si se quisiera verificar si está bien, podemos desarrollar todos los cuadrados y deberíamos volver a la expresión original.

### Completar Cuadrados

Adjunto otro ejercicio que es de cónicas, pero acá tuve que completar cuadrados de una manera ligeramente diferente. La forma de encararlo fue dejar el valor que esta solo del lado positivo.

Luego, como tuve que sacar factor común de las letras, al tener que completar los cuadrados lo que le tengo que restar es el

factor común \* el valor que agregué. Eso es lo que termino restando.

$$9x^2 - 4y^2 - 72x + 8y + 176 = 0$$

$$\begin{array}{r} \cancel{176} \\ 176 = -9x^2 + 72x + 4y^2 - 8y \end{array}$$

$$176 = -9(x^2 + 8x) + 4(y^2 - 2y)$$

agregé -9.16

$$176 = -9(x^2 + 8x + 16) + 4(y^2 - 2y + 1) - (-144) - 4$$

agregé 4.1

$$176 - 144 - 4 = -9(x+4)^2 + 4(y-1)^2$$

$$36 = -9(x+4)^2 + 4(y-1)^2$$

## Planos

1. Hallar la ecuación implícita del plano  $\pi$  cuya normal sea  $N = (-3, 0, 4)$  y que pasa por el punto  $P = (2, 1, 1)$

Recordemos como podemos armar un plano. Para poder armar un plano necesitamos un vector normal y un punto de paso. Por lo tanto, este ejercicio es bastante simple, podemos simplemente aplicar la fórmula de  $\pi : ax + by + cz = d$

Entonces, nos quedaría algo así:  $\pi : -3x + 0y + 4z = d$

Ahora ¿como calculo d?, podemos calcular d evaluando el punto  $P$  en el plano.

Por lo tanto  $d = -3(2) + 4(1) \equiv d = -2$

Entonces, el plano  $\pi : -3x + 4z = -2$

2. Dados los puntos  $A = (1, 2, 3)$ ,  $B = (1, 0, 1)$  y  $C = (4, -1, 2)$  encuentre el plano.

Recordemos como podemos armar un plano. Para poder armar un plano necesitamos un vector normal y un punto de paso. ¿Tenemos la normal? No. ¿Como podemos calcularla? La manera de calcular un vector normal sería hacer el producto cruz entre dos vectores directores.

Por lo tanto, calculemos nuestros dos vectores directores  $\bar{AB} = (0, -2, -2)$  luego  $\bar{BC} = (3, -1, 1)$

**Nota:** Sería lo mismo calcular  $AB$  y  $BC$  que  $AB$  Y  $AC$ . Ahora lo que podemos hacer es una vez que tenemos las dos direcciones podemos buscar con el producto cruz, un vector perpendicular que hará de nuestra normal.

PD: Recordemos que  $AxB = -(BxA)$ . Por lo tanto da igual que orden pongamos los vectores.

$$\begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 0 & -2 & -2 \\ 3 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Nuestro vector normal N termina siendo  $N = (-4, 6, 6)$

¿Ahora qué nos falta? Un punto. Entonces podemos elegir cualquiera de los puntos A, B, C (xq las rectas estarían contenidas en el plano)

Si quisieramos verificar si efectivamente la normal nos dió bien, podemos calcular el producto escalar de  $N * AB$  y  $N * BC$  y ambos deberían dar 0.

Entonces, ahora por último hacemos lo mismo que en ejercicio anterior.  $\pi : -4x + 6y + 6z = d \implies d = -4(1) + 6(0) + 6(1) \implies d = 2$

Finalizamos, juntando la ecuación  $\pi : -4x + 6y + 6z = 2 \equiv \pi : -2x + 3y + 3z = 1$

## Rectas & Rectas y Planos

1. Dadas la recta  $L : t(1, 1, 1) + (3, 0, 4)$  y el plano  $\pi : 2x - y + 5z = 10$  halle  $L \cap \pi$ .

Recordemos qué significa que una recta pueda intersecarse con un plano: que una recta pueda intersecarse con un plano o al revés significa que existe al menos un punto que tienen en común.

Con esto quiero decir que el punto que encontramos debe verificar tanto el plano como la recta.

Como tenemos que encontrar UN PUNTO necesitamos encontrar la fórmula generadora de puntos de la recta o el plano. En este caso, como tenemos la recta en parámetrica y el plano en implícita nos conviene más fácil pasar la parámetrica y ver qué pinta tienen los puntos.

Entonces, si pasamos L a parámetrica nos queda:  $(t+3, t, t+4)$  entonces  $x = (t+3), y = t, z = t+4$

Ahora, coloquemos lo que acabamos de encontrar en el plano, esto nos dará la variable  $t$  para la recta. Como este  $t$  nos lo da después de meterlo el punto de la recta en el plano, cuando reemplazamos en el punto genérico con el  $t$  que encontramos, entonces ese punto será el de la intersección del plano y la recta.

$$\pi : 2(t+3) - (t) + 5(t+4) = 10 \equiv \pi : 2t + 6 - t + 5t + 20 = 20 \equiv \pi : t = \frac{-8}{3}$$

Ahora, este  $t$  lo colocamos en la fórmula genérica de los puntos de la recta:  $((\frac{-8}{3} + 3), \frac{-8}{3}, \frac{-8}{3} + 4)$ .

$$\text{Entonces, la intersección es el punto } P = (\frac{1}{3}, \frac{-8}{3}, \frac{4}{3})$$

Por lo tanto, verifiquemos ahora, si este punto verifica el plano.

$$\pi : 2(\frac{1}{3}) - (\frac{-8}{3}) + 5(\frac{4}{3}) = 10 \equiv 10 = 10$$

Luego, como el punto lo arrojó la recta, y verifica el plano, entonces la intersección  $L \cap \pi = (\frac{1}{3}, \frac{-8}{3}, \frac{4}{3})$

**2.** Dar la ecuación implícita del plano  $\pi$  que contiene a la recta.

$L : \alpha(2, 1, 3) + (2, 1, 0)$  y al punto  $P = (0, 1, -1)$  Recordemos que si un plano contiene a una recta, todos los puntos de la recta están en el plano.

(preguntar qué pasaba si el punto estaba en la recta, qué cambiaba el ejercicio, en este caso no está) Lo primero que tenemos que ver es si el punto  $P \in L$ . Si el punto está en la recta, entonces hay infinitos planos. Si el punto NO está en la recta, entonces hay un único plano.

Como necesito sí o sí dos vectores directores para mi plano, puedo hacer un vector director de la resta de  $QP = (0, 1, -1) - (2, 1, 0) = (-2, 0, -1)$

Entonces ahora hago el producto cruz entre  $(2, 1, 3)$  y  $(-2, 0, 1)$

$$\begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -2 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Nuestro vector normal N termina siendo  $N = (1, 4, -2)$

Entonces ahora, finalizamos el ejercicio evaluando en la normal el punto P  $\pi : x + 4y - 2z = d$

$$d = (0) + 4(1) - 2(-1) \equiv d = 6$$

Entonces finalizamos con  $\pi : x + 4y - 2z = 6$

**3.** Dadas las rectas  $L_1 : \alpha(-1, 0, 1) + (4, 3, 2)$  y  $L_2 : \gamma(2, 0, -2) + (0, 0, 1)$ . Halle la ecuación implícita del plano  $\pi$  que las contiene.

Lo primero que vemos es que tenemos dos rectas. Necesitamos de alguna manera un vector normal para el plano.

Primero vemos qué relación hay entre las rectas, podemos ver que son paralelas porque si hacemos  $(-1, 0, 1) * -2$  nos da  $(2, 0, -2)$ .

Como son paralelas, necesitamos de alguna manera, llegar desde una recta a la otra, para luego, cuando tenemos un punto que llega y combina las rectas, ahí sí podemos calcular con el producto cruz el vector normal.



Entonces, restemos los dos puntos  $\bar{PQ} = Q - P = (0, 0, 1) - (4, 3, 2) = (-4, -3, 1)$ .

Por lo tanto, ahora sí que tenemos dos vectores directores (no paralelos) podemos hacer el producto cruz para calcular la normal del plano.

$$\begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -1 & 0 & 1 \\ -4 & -3 & -1 \end{pmatrix}$$

Nuestro vector normal N termina siendo  $N = (3, -5, 3)$

Por lo tanto ahora que tenemos el plano  $\pi : 3x - 5y + 3z = d$ , buscamos el valor de D evaluando cualquier punto de las rectas

$$d = 3(0) - 5(0) + 3(1) = 3$$

Luego, el plano resultante  $\pi : 3x - 5y + 3z = 3$

### Pasaje de Coordenadas Cartesianas a Polares y viceversa

#### Passo 1 a COORD CARTESIANAS

$$\begin{cases} x = 2 \cdot \cos\left(\frac{\pi}{3}\right) \\ y = 2 \cdot \sin\left(\frac{\pi}{3}\right) \end{cases} \Rightarrow x = 1 \quad y = \sqrt{3} \Rightarrow P = (1, \sqrt{3})$$

$$P = (1, -1) \Rightarrow \text{COORD CARTESIANAS}$$

qro cuad

#### Passo 2 a COORD POLARES

$$\begin{cases} r^2 = x^2 + y^2 \\ \tan(\theta) = \frac{y}{x} \end{cases} \Rightarrow r^2 = 1^2 + (-1)^2 = 2 \Rightarrow r = \sqrt{2}$$

$\tan(\theta) = \frac{-1}{1} = -1 \Rightarrow \tan(\theta) = \frac{\pi}{4}$  falso

Casi láng en 4to cuad:  $2\pi - \frac{\pi}{4} = \frac{7\pi}{4}$

$$\text{Luego, } P = \left(\sqrt{2}, \frac{7\pi}{4}\right)$$

### Parametrización

$$1. L : (x, y) = \lambda(2, 1) + (0, 1)$$

$$f(t) = \begin{cases} x = 2\lambda \\ y = \lambda + 1 \end{cases}$$

$$2. \text{ ¿Es } C \text{ gráfico de una función } y = f(x)?$$

$$f(t) = \begin{cases} x = t^3 - 4t \\ y = t + 1 \end{cases}$$

Recordemos que para que una función sea  $y = f(x)$  tiene que suceder que para todos los  $x$  debe existir un único  $y$ . Vemos unos casos

1	$t = 2, x = 0, y = 3$
2	$t = 1, x = -3, y = 2$
3	$t = 0, x = 0, y = 1$
4	$t = -1, x = 3, y = 0$
5	$t = -2, x = 0, y = -1$

No. No es  $y = f(x)$  pues para  $x = 0$  existen diferentes valores de  $y$ . Si desarollamos y despejamos nos queda  $x = y^3 - 3y^2 - y + 3$  con  $y \in \mathbb{R}$

3. Grafique la curva C

$$f(t) = \begin{cases} x = t + 1 \\ y = t^2 \end{cases}$$

Si primero empezamos a darle valores a  $t$  vemos que es el gráfico de una parábola y la dirección es de izquierda a derecha

1	$t = -2, x = -1, y = 4$
2	$t = -1, x = 0, y = 1$
3	$t = 0, x = 1, y = 0$
4	$t = 1, x = 2, y = 1$
5	$t = 2, x = 3, y = 4$

$y = (x - 1)^2$ . Es una parábola corrida una unidad hacia la derecha.



4. Hallar una ecuación cartesiana y bosqueje la curva indicando la dirección en que se traza la curva cuando crece el parámetro  $t$ .

4. 1:  $x = \sqrt{t}$   $y = 1 - t$

4. 2:  $x = e^t - 1$   $y = e^{2t}$

Comenzamos resolviendo 4.1. Lo que podemos ver es que  $t \geq 0$  pues de lo contrario  $x$  se indefine.

Si le damos ciertos valores a  $t$  nos queda que la curva va hacia la derecha.

1	$t = 0, x = 0, y = 1$
2	$t = 1, x = 1, y = 0$

Ahora hagamos 4.2. Lo que podemos ver es que  $y = e^{2t}$  es lo mismo que  $y = (e^t)^2$ .

Por lo tanto, como  $x + 1 = e^t$  entonces  $y = (x + 1)^2$

En este caso es super importante entender la función  $e$ . La función  $e$  posee una asíntota en el eje x. En este caso la asíntota está en  $y = -1$  pues la función  $e^t - 1$  tiene la asíntota y corrida una unidad. Si fuese  $e^t + 4$  la asíntota estaría en  $y = 4$

Por lo tanto, el valor mínimo que puede tener x es -1.

## Coordenadas Polares

Dada la curva  $x^2 + y^2 = 16$  halle una parametrización. Como es una circunferencia, entonces sabemos que el radio es 4. Además, las circunferencias se arman con  $\cos / \sin$ .

$$f(t) = \begin{cases} x = 4 \cos(\theta) \\ y = 4 \sin(\theta) \text{ con } 0 \leq \theta < 2\pi \end{cases}$$

Entonces  $\alpha(\theta) = \{4 \cos(\theta), 4 \sin(\theta)\}$

## Elipses

ELIPSE: RDO: Focos:  $(0, \pm c)$  Vértices:  $(0, \pm a)$  | Focos:  $(\pm c, 0)$  Vértices:  $(\pm a, 0)$

$$9x^2 + 16y^2 = 144 \equiv \frac{9x^2}{144} + \frac{16y^2}{144} = 1 \equiv \frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{9} = 1$$

$$a > b \text{ lín}, \quad a^2 = 16 \quad \& \quad b^2 = 9$$

$$c^2 = a^2 - b^2 \equiv c^2 = 16 - 9 = 7 \equiv c = \sqrt{7}$$

INTERSECCIONES EJE  $\times$  ( $y=0$ ):

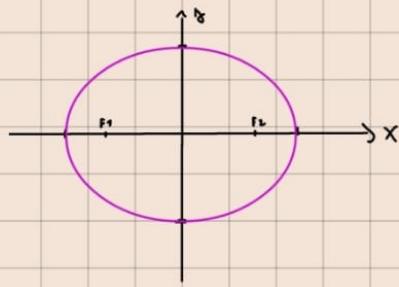
$$\frac{x^2}{16} = 1 \equiv x^2 = 16 \equiv x = \pm 4$$

INTERSECCIONES EJE  $\gamma$  ( $x=0$ ):

$$\frac{y^2}{9} = 1 \equiv y^2 = 9 \equiv y = \pm 3$$

Focos: Punto eje mayor en  $x$  para  $a > b$  y eje menor de  $x$ .

$$F_1 = (-\sqrt{7}, 0) \quad F_2 = (\sqrt{7}, 0)$$



$$\text{Focos: } (0, \pm \frac{c}{a}) \quad \text{Vértices: } (0, \pm a)$$

(semi eje mayor y)

$$c = 2$$

$$\frac{x^2}{b^2} + \frac{y^2}{a^2} = 1$$

$$c^2 = a^2 - b^2 \equiv 2^2 = 3^2 - b^2 \Rightarrow b^2 = 9 - 4 \equiv b = \sqrt{5}$$

$$\text{Ent, } \frac{x^2}{5} + \frac{y^2}{9} = 1$$

**Nota:** Si tengo que pasar una elipse, hipérbola o cualquier otra cosa a una parametrización lo que normalmente se hace es hacer un reemplazo sintáctico. Plantear la parametrización y al final poner el valor real de la variable.

PARAMETRIZACIÓN:

$$\left( \frac{x-2}{3} \right)^2 + \left( \frac{y-1}{2} \right)^2 = 1$$

$\underbrace{\phantom{00}}_{\tilde{x}}$        $\underbrace{\phantom{00}}_{\tilde{y}}$

$$\tilde{x}^2 + \tilde{y}^2 = 1 \quad \frac{x-2}{3} = \cos(\bar{x}) \Rightarrow x = 3 \cos(\bar{x}) + 2$$

$$\begin{cases} \tilde{x} = \cos(\bar{x}) \\ y - \sin(\bar{x}) \rightarrow \frac{y-1}{2} = \sin(\bar{x}) \end{cases} \Rightarrow y = 2 \sin(\bar{x}) + 1$$

$\text{con } \bar{x} \in \mathbb{R}$

## Hipérbolas

HIPÉRBOLA:

$$9x^2 - 16y^2 = 144 \stackrel{144}{=} \frac{x^2}{16} - \frac{y^2}{9} = 1$$

$y a = \text{eje mayor } x$

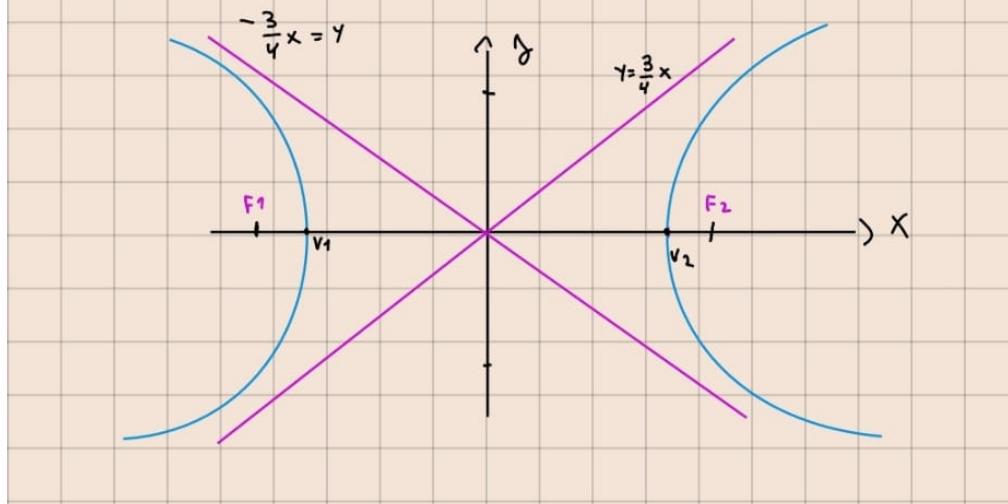
$$c^2 = a^2 + b^2 \stackrel{?}{=} c^2 = 16 + 9 \stackrel{?}{=} c = 5$$

$$F_1 = (-5, 0) \quad F_2 = (5, 0) \quad \text{VÉRTICE} = (\pm 4, 0)$$

ASÍNTOTAS: Como a la izquierda de  $x$ , en  $b/a$ .

$$A_1 = -\left(\frac{b}{a}\right) \Rightarrow y = -\frac{3}{4}x \quad y \quad y = \frac{3}{4}x$$

INTERSECCIÓN EJE Y ( $x=0$ ):  $\pm 3$



Gráf: ¿Qué es la cónica

$$9x^2 - 4y^2 - 72x + 8y + 176 = 0$$

$$\stackrel{r > 0}{\sim}$$

$$176 = -9x^2 + 72x + 4y^2 - 8y$$

$$176 = -9(x^2 + 8x) + 4(y^2 - 2y)$$

$$176 = -9(x^2 + 8x + 16) + 4(y^2 - 2y + 1) - \underbrace{(-144)}_{\text{despejé } -9 \cdot 16} - 4$$

$$176 - 144 - 4 = -9(x+4)^2 + 4(y-1)^2$$

$$36 = -9(x+4)^2 + 4(y-1)^2$$

$$1 = -\frac{(x+4)^2}{9} + \frac{(y-1)^2}{9} \equiv \frac{(y-1)^2}{9} - \frac{(x+4)^2}{9} = 1$$

HIPÉRBOLA

ej: mayor y, centro: (-4, 1) ✓

$$c^2 = 9 + 4 \equiv c = \sqrt{13} \quad \checkmark$$

Focos:  $(-4, 1 \pm c) \equiv F_1 = (-4, \sqrt{13} - 1) \quad \checkmark \quad F_2 = (-4, \sqrt{13} + 1) \quad \checkmark$

HIPÉRBOLA:  $\pm \left(\frac{a}{b}\right)(x - \text{centro})$

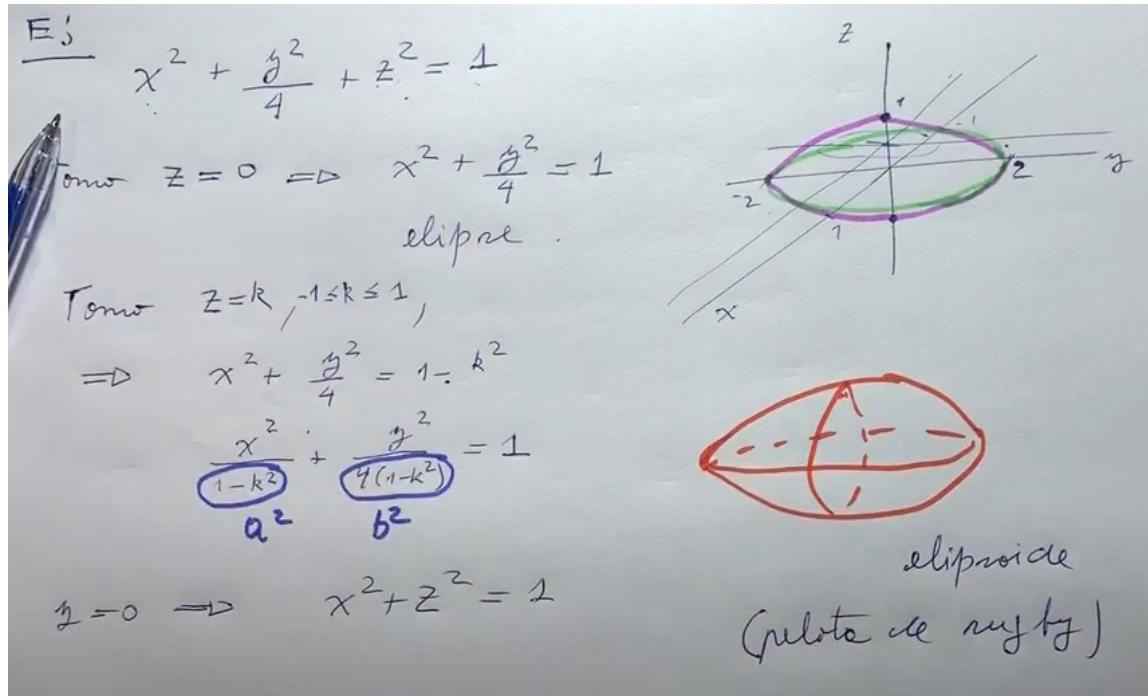
$$y = \left(\frac{3}{2}\right)(x+4), \quad y = -\left(\frac{3}{2}\right)(x+4) \quad \checkmark$$

## Aplicando Trazas en Superficies

Para resolver este ejercicio podemos tomar  $z = 0$  para empezar y vemos que nos queda la ecuación de una elipse. La dibujamos en el plano de  $\mathbb{R}^3$ . Luego, tomamos  $z = k$  y notamos que la constante a lo sumo debe ser 1 porque sino la definición sería erronea, como todos son positivos si  $z = 2$  falla. Entonces, los  $k$  pueden ir desde  $-1 \leq k \leq 1$ . Notamos que cortando con un  $z = k$  en rango nos da una elipse que cada vez es mas chiquita.

Luego, probamos con  $y = 0$  y esto nos da una circunferencia.  
Por último, probamos  $x = 0$  y nos da una elipse.  
Luego de hacer todas las trazas aproximadas, nos quedaría la figura.

Este ejemplo es llamado **elipsoide**.



## Dominio de Funciones

1. Calcule el dominio de  $f(x, y) = \sqrt{1 - 2x^2 - 3y^2}$

Lo primero que vamos a hacer es reescribir la expresión de la siguiente manera:  $z = \sqrt{1 - 2x^2 - 3y^2}$

¿Qué restricciones vemos? ¿Qué valores tomará  $z$ ? Lo primero que podemos notar es que  $z$  siempre será mayor o igual que 0 pues está totalmente atado al cálculo de la raíz.

Como necesitamos que el cálculo de la raíz sea mayor o igual a cero para valer, planteemos la desigualdad  $\sqrt{1 - 2x^2 - 3y^2} \geq 0 \iff 1 - 2x^2 - 3y^2 \geq 0 \iff 1 \geq 2x^2 + 3y^2$  ahora como tenemos dos variables, no podemos hacer mucho más.

Por lo tanto,  $Dom(f) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 2x^2 + 3y^2 \leq 1\}$

Entonces, si tuviésemos que graficar, tendríamos que colorear los  $2x^2 + 3y^2 \leq 1$  que estén en  $z = 0$  o  $z = 1$

¿Qué curva es? Es una elipse, reescribamos la expresión  $\frac{x^2}{\frac{1}{2}} + \frac{y^2}{\frac{1}{3}} \leq 1 \iff \frac{x^2}{(\sqrt{\frac{1}{2}})^2} + \frac{y^2}{(\sqrt{\frac{1}{3}})^2} \leq 1$

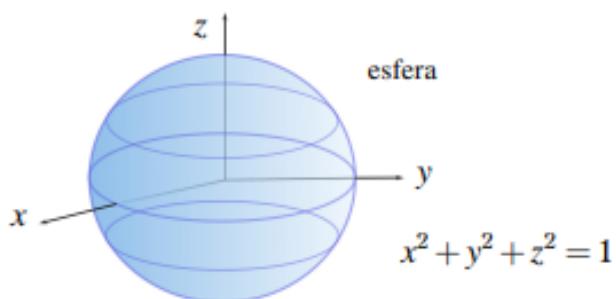
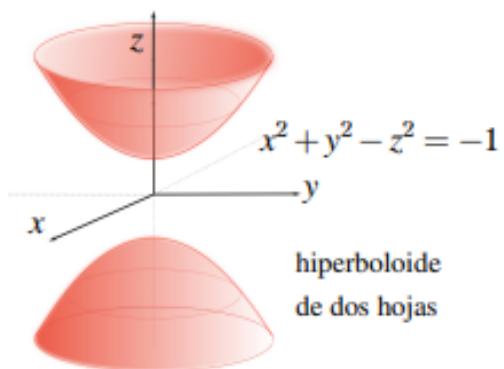
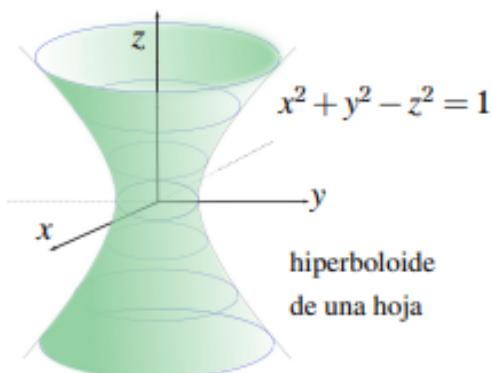
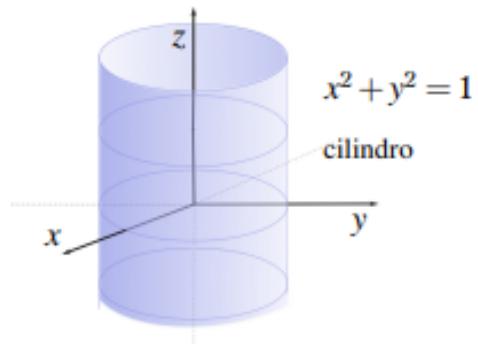
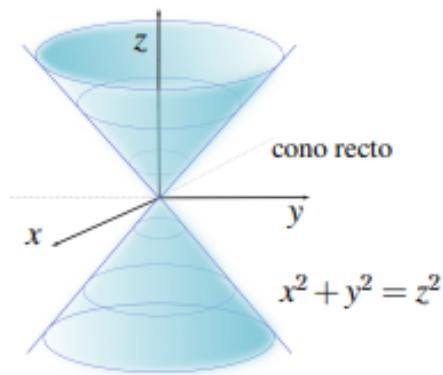
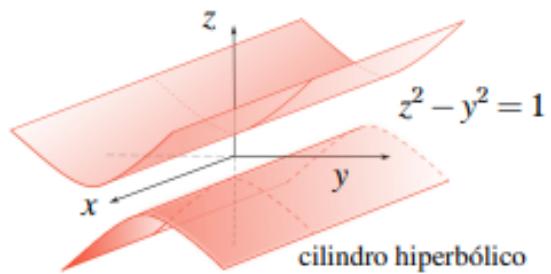
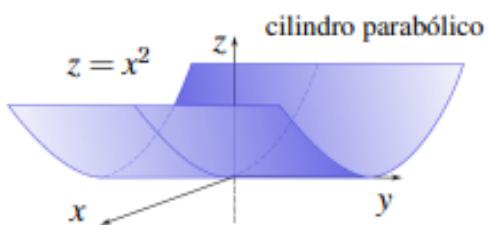
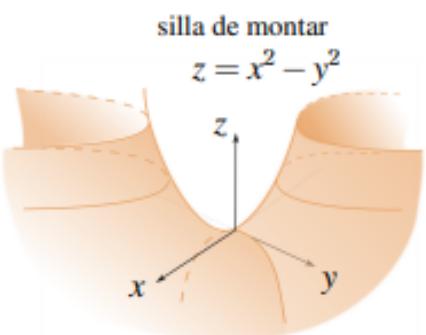
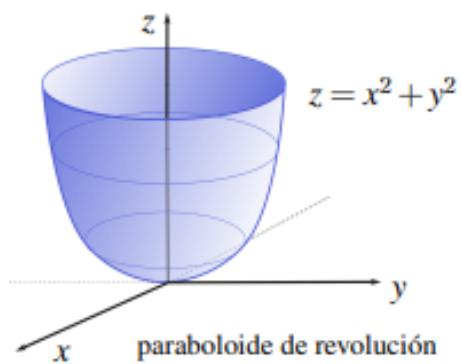
2. Calcule el dominio de  $f(x, y) = x^2 + y^2$ .

A simple vista no hay ninguna restricción, pues la expresión es  $z = x^2 + y^2$ . Entonces,  $Dom(f) = \mathbb{R}^2$  pues  $x \in \mathbb{R}$  y  $y \in \mathbb{R}$ .

¿Qué curva es? Si hacemos un par de cortes, vemos que si siempre hacemos un valor constante  $z = k$  se hacen elipses, pero si damos  $y = 0$  o  $x = 0$  vemos que son parábolas.

Esto sería un paraboloide.

## Tabla de Cuadráticas



# Manual del Acotador Frecuente

## Guía del acotador frecuente

### Propiedades función módulo

- $x \leq |x|, 0 \leq |x|$
- $|x| = 0 \iff x = 0$
- $|x|^n = |x^n|$
- $\left|\frac{x}{y}\right| = \frac{|x|}{|y|}$
- $|x| \geq y \iff -y \geq x \vee x \geq y$
- $|x| = |-x|$
- $x = \text{signo}(x)|x|$
- $|xy| = |x||y|$
- $|x| \leq y \iff -y \leq x \leq y$
- $|x| = |y| \iff x = y \wedge x = -y$

### Para acotar

#### Por arriba

- $\sin(x) \leq 1$
- $|\sin(x)| \leq 1$
- $|\sin(x)| \leq |x|$
- $|\sin(x)| \leq |\tan(x)|$
- Desigualdad triangular:

$$||a + b|| \leq ||a|| + ||b|| \quad ||a - b|| \leq ||a|| + ||b||$$

#### Desigualdad de Cauchy-Schwarz:

$$|V \cdot W| = |\langle V, W \rangle| \leq ||V|| ||W|| \quad \forall V, W \in \mathbb{R}^n$$

- $|x| \leq ||(x, y)|| \leq \sqrt{n} ||(x, y)||_{\infty} = \sqrt{n} \max(|x|, |y|) \iff x^2 \leq x^2 + y^2$
- $|y| \leq ||(x, y)|| \leq \sqrt{n} ||(x, y)||_{\infty} = \sqrt{n} \max(|x|, |y|) \iff y^2 \leq x^2 + y^2$
- $|e^x| \leq e^{|x|}$

### Todo

- $(x - a, y - b) \neq (0, 0)$
- $\frac{|x-a|}{||(x,y)-(a,b)||} \leq 1 \iff \frac{(x-a)^2}{(x-a)^2+(y-b)^2} \leq 1$
- $\frac{|y-b|}{||(x,y)-(a,b)||} \leq 1 \iff \frac{(y-b)^2}{(x-a)^2+(y-b)^2} \leq 1$

### Demás cosas

- $(x^2 - y^2) = (x + y)(x - y)$
- $(x - a)^2 = |x - a|^2$
- $(x \pm y)^2 = x^2 \pm 2xy + y^2$
- $(x - a)^3 = |x - a|^2(x - a)$
- Rectas que pasan por el punto  $(x_0, y_0)$

$$y = m(x - x_0) + y_0$$

Si a la hora de demostrar un límite tomamos más de un  $\delta$ :

$$\delta = \min\{\delta_1, \delta_2, \dots, \delta(\varepsilon)\}$$

### Relaciones trigonométricas

- $|\operatorname{sen}(x)| = \operatorname{sen}(|x|) \quad \forall x \in [-\pi, \pi]$
- $|\cos(x)| = \cos(|x|) \quad \forall x \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$
- $\cos(\pi - x) = -\cos(x)$
- $\operatorname{sen}^2(x) + \cos^2(x) = 1$
- $\cos(x) = \cos(-x)$
- $\operatorname{sen}(x) = -\operatorname{sen}(-x)$
- $\tan(x) = -\tan(-x)$
- $\operatorname{sen}^2(x) = \frac{1-\cos(2x)}{2}$
- $\cos^2(x) = \frac{1+\cos(2x)}{2}$
- $\operatorname{sen}(2x) = 2 \operatorname{sen}(x) \cos(x)$
- $\cos(2x) = \cos^2(t) - \operatorname{sen}^2(t)$

## Límites por Definición

1. Calcular, si existe  $\lim_{(x,y) \rightarrow (1,2)} x + 2y = 5$

Primero revisamos que el límite cuando se acerca al punto no se indefine. En este caso da 5. Por lo tanto, el límite parece existir.

Probemos por definición: Sea  $\epsilon > 0$  qvq  $\exists \delta > 0$  tq  $0 < ||(x, y) - (1, 2)|| < \delta \implies |x + 2y - 5| < \epsilon$

En este momento lo que necesitamos hacer es llevar desde  $|x + 2y - 5|$  a algo parecido a  $||(x, y) - (1, 2)||$

Lo que yo tengo es  $x + 2y - 5$ , necesito de alguna manera un -1. Por lo tanto lo que puedo hacer es sumar 1 y restar uno:  $|x + 2y - 5 + 1 - 1|$ . De esta manera nos queda  $|(x - 1) + 2(y - 2)|$ .

Ahora necesitamos de alguna forma, conseguir un  $y - 2$  pero veo que  $2y - 4$  puedo sacar factor común, por lo tanto  $|(x - 1) + 2(y - 2)|$ .

En este momento vemos que nos quedó algo de la forma  $|(x - 1) + 2(y - 2)|$  entonces como tenemos una suma aplicamos (1) la desigualdad triangular  $|(x - 1) + 2(y - 2)| \leq |(x - 1)| + |2(y - 2)|$

Luego, observamos que podemos aplicar (4)  $|2(y - 2)| = |2| * |(y - 2)|$  por lo tanto nos queda  $|(x - 1)| + |2| * |(y - 2)|$

Ahora vemos que podemos aplicar (1) que  $|(x - 1)| \leq ||(x, y) - (1, 2)||$  y  $|(y - 2)| \leq ||(x, y) - (1, 2)||$  y por lo tanto

3  $\|(x, y) - (1, 2)\|$  Por último, necesitamos pedir que  $< 3 \delta < \epsilon$ . Luego  $\delta < \frac{\epsilon}{3}$

2. Calcular, si existe el siguiente límite  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^3}{x^2+y^2}$ .

Vemos a qué tienden aplicando el punto  $(0, 0)$ . Nos queda una indeterminación del tipo  $\frac{0}{0}$ . OJO: Acá no podemos usar L'Hopital primero porque no sabemos si es derivable, pero peor aún, no estamos en  $\mathbb{R}$ , estamos en  $\mathbb{R}^2$ .

Como el grado del numerador es más grande que el grado del denominador nos jugamos y proponemos  $L = 0$  ¿por qué?

Aplicamos la definición: Sea  $\epsilon > 0$  qvq  $\exists \delta > 0$  tq  $0 < \|(x, y) - (0, 0)\| \implies \|\frac{x^3}{x^2+y^2} - 0\| < \epsilon$

Entonces nosotros empezamos como  $\|\frac{x^3}{x^2+y^2}\|$  y queremos llegar a  $\|(x, y) - (0, 0)\|$ .

Lo primero que podemos notar es que si sacamos factor común en el numerador nos queda  $\|\frac{x^2*x}{x^2+y^2}\|$  y esto nos suena de una propiedad conocida 7 pero antes de alguna manera necesitamos sacar el  $*x$ .

Por lo tanto  $\|\frac{x^2}{x^2+y^2}\| * |x|$

Ahora podemos aplicar 7 y nos queda  $1 * |x|$

Por último  $|x| \equiv |x - 0|$  y por la propiedad de 1 sabemos que  $\|(x, y) - (x_0, y_0)\|$  que en este caso  $|x| \leq |(x, y) - (0, 0)| \equiv |(x, y)|$   
Concluimos entonces que  $|(x, y)| < \delta < \epsilon$ . Luego  $\delta < \epsilon$

## Demostrando que Límites no existen

Una técnica para ver que un límite no existe es usando rectas, parábolas o una familia de funciones.

1. Calcular, si existe  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2-y^2}{x^2+y^2}$ .

Si evalúamos a que tiende este límite con el punto  $(0, 0)$  nos queda una indeterminación de 0 sobre 0.

Me acerco al límite por rectas que pasen por el punto. En este caso considero rectas del tipo  $y = mx$  pues si hubiese b no pasaría por el punto  $(0,0)$ .

Trabajamos entonces con  $f(x, mx) = \frac{x^2-(mx)^2}{x^2+(mx)^2}$

Entonces,  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} \frac{x^2-(mx)^2}{x^2+(mx)^2} \equiv \frac{1-m^2}{1+m^2}$  entonces como el límite depende de un valor de m, el límite no existe.

Expongamos un contraejemplo: Si  $m = 0$  sucede que  $L = 1$  pero si  $m = 2$  sucede que  $L = \frac{-3}{5}$  y esto demuestra que el límite no existe.

## Derivadas Parciales

1. Dada  $f(x, y) = x^5y - x^3 + 2y^2$ . Calcule  $f_x(1, 2)$  y  $f_y(1, 2)$

Lo primero que tenemos que pensar a la hora de fijar una variable es: si la variable está fija, es decir, pienso como si fuese un número y me fijo si es derivable.

Podemos notar que si fijamos el valor de y, la función es derivable porque es un polinomio, y lo mismo sucede si fijamos x.  
Entonces:

- $f_x(x, y) = 5x^4y - 3x^2$

- Voy derivando las x, acá y son constantes.

- $f_y(x, y) = x^5 + 4y$

- Voy derivando las y, acá x son constantes.

Entonces  $f_x(1, 2) = 5 * 2 - 3 = 7$  y  $f_y(1, 2) = 1^5 + 4(2) = 9$

2. Dada  $f(x, y) = \ln(\frac{x}{1+y})$ . Calcular  $f_x(x, y)$  y  $f_y(x, y)$

Lo primero que notamos es que la función va a estar definida siempre que  $y \neq 0$  pero además de eso el cálculo interno debería ser mayor a 1.

Sabiendo esto, vamos a calcular:

- $f_x(x, y) = \frac{1}{1+y} * \frac{\partial}{\partial x}(\frac{x}{1+y}) = \frac{1+y}{x} * \frac{1}{1+y} = \frac{1}{x} \rightarrow$  Acá derivamos sobre x

- $f_y(x, y) = \frac{1}{1+y} * \frac{\partial}{\partial y}(\frac{x}{1+y}) = \frac{1+y}{x} * x(\frac{-1}{(1+y)^2}) = \frac{-1}{1+y} \rightarrow$  Acá derivamos sobre y.

## Diferenciabilidad, Continuidad, Derivadas, Límites y Más

1. Dada  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^2 * y * \operatorname{sen}(\frac{1}{x^2+y^2})}{x^2+y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Se pide

- a. Dar el dominio

- b. Analizar la continuidad en todo  $\mathbb{R}^2$

- c. Analizar la diferenciabilidad en  $\mathbb{R}^2$

**Ítem a:** El dominio es todo  $\mathbb{R}^2$  porque si bien tenemos conflictos en la rama A con el punto  $(0,0)$  pues se indefine el argumento del sen, este punto está siendo capturado por la rama 2.

**Ítem b:** Para que sea continua debemos verificar que  $\lim_{(x,y) \rightarrow (0,0)} (f(x,y) = f(0,0) = 0)$ . Esto porque como el límite tiende a  $(0,0)$  debemos verificar que este límite de exactamente 0 como dice la rama 2.

Lo primero que tenemos que notar rápidamente es que el argumento del sen tiende a  $\infty$  porque es del tipo  $\frac{1}{0} = \infty$ , ahora, como tenemos que acordarnos siempre, el sen se puede acotar por su rango que es  $-1 \leq \text{sen} \leq 1$  entonces dejaríamos de tener un problema grande.

Lo segundo que podemos notar rápidamente es que tenemos algo del tipo  $\frac{x^2}{x^2+y^2}$  y sabemos que esto es  $\leq 1$ .

Lo último que podemos notar es que si ya acotamos lo de la izquierda por 1, y el sen también por uno, entonces nos queda solo la y lo cual al evaluar nos arroja 0, entonces, por 0 por acotado sabemos que el límite es 0

Esto es una manera justificada de resolver el límite sin ni siquiera hacer mucho, ni tampoco sandwich, pero si se quisiera hacer sandwich sería algo así:  $0 \leq \left| \frac{x^2 * y * \text{sen}(\frac{1}{x^2+y^2})}{x^2+y^2} \right|$

$$= \left| \frac{x^2}{x^2+y^2} \right| * |y| * \left| \text{sen}\left(\frac{1}{x^2+y^2}\right) \right|$$

$$\leq 1 * |y| * 1$$

Luego, como y tiende a 0, entonces evaluamos  $y = 0$  y nos queda un 0

$$= 1 * 0 * 0 = 0$$

Entonces, por sandwich probamos que el límite existe y es 0.

Por último, la continuidad es todo  $\mathbb{R}^2$  pues la rama A al ser producto de continuas, cociente de continuas es continua, y en el único punto conflictivo que hay, se encarga la rama B de resolver eso.

**Ítem c:** Recordemos que para que sea diferenciable primero necesitamos considerar un punto que queramos evaluar, en este caso, vamos a probar con el  $(0,0)$ . Entonces, por definición esto debería dar 0.

## Derivadas Direccionales

**Ejemplo 1.:** Vamos a hacerlo por definición Dada  $f(x,y) = x + 2y$ ,  $(x_0, y_0) = (1, 2)$  y  $v = (\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2})$ .

Lo primero que tenemos que ver es si efectivamente el vector v está normalizado, es decir, tiene norma 1

$$\text{Por lo tanto } |v| = \sqrt{(\frac{1}{2})^2 + (\frac{\sqrt{3}}{2})^2} = 1$$

$$\text{Ahora planteamos el límite } \lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{f((1,2)+t(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2})) - f(1,2)}{t} \right) = \lim_{t \rightarrow 0} \left( \frac{1+\sqrt{3}}{2} \right)$$

$$\text{Luego, } \frac{\partial f}{\partial v}(x_0, y_0) = \frac{1+\sqrt{3}}{2}$$

**Ejemplo 2.:**  $f(x,y) = x^2y^3 - 4x + y$ ,  $(x_0, y_0) = (1, 2)$  calcular la razón de cambio de f en la dirección dada por  $v = (3, 4)$  en  $x_0, y_0$

- Calculamos  $\frac{\partial f}{\partial x} = 2xy^3 - 4$

- Calculamos  $\frac{\partial f}{\partial y} = 3y^2x^2 + 1$

Entonces tenemos  $\nabla f(1, 2) = (12, 13)$

Luego, observamos que el vector director  $(3, 4)$  no es de módulo 1 por lo tanto lo normalizamos dividiéndolo por su módulo  $|v| = 5$ , entonces  $u = (\frac{3}{5}, \frac{4}{5})$

Luego, por el teorema de la diferenciabilidad  $\frac{\partial f}{\partial v}(1, 2) = \nabla f(1, 2) = (12, 13) * (\frac{3}{5}, \frac{4}{5}) = \frac{166}{5}$

## Direcciones de Máximo y Mínimo Crecimiento

Un insecto se halla en un ambiente tóxico. El nivel de toxicidad está dado por  $T(x, y) = 2x^2 - 4y^2$ .

Si el insecto está en el punto  $(x_0, y_0) = (-1, 1)$

¿En qué dirección se debe mover para disminuir la toxicidad?

Calcule la dirección de máximo, y mínimo cambio.

Como f es diferenciable, porque es un polinomio, y los polinomios son continuos entonces podemos aplicar el teorema que nos dice que:  $\frac{\partial T}{\partial v}(-1, 1) = \nabla T(-1, 1) * \frac{v}{\|v\|}$

Empecemos calculando las derivadas parciales de f:  $\frac{\partial T}{\partial x} = 4x$  y  $\frac{\partial T}{\partial y} = -8y$

Ahora evaluemos el gradiente, en el punto que nos piden  $(-1, 1)$ :  $\nabla T(-1, 1) = (-4, -8)$

Si dejaramos esta dirección, estaríamos acercando al insecto a la toxicidad:  $(-4, -8)$  representa la dirección de máximo cambio.

Por lo tanto, tenemos que hacer lo contrario.

Luego,  $v = \nabla T(x, y) = -(-4, -8) = (4, 8)$ :  $(4, 8)$  representa la dirección de mínimo cambio (máxima disminución)

Ahora sí, entonces, notamos que antes de calcular lo que necesitamos es normalizar el vector, luego  $v = \frac{-\nabla T(-1, 1)}{\|\nabla T(-1, 1)\|} = (\frac{4}{\sqrt{80}}, \frac{8}{\sqrt{80}})$

Este vector  $v$  representa la dirección unitaria a la cual el insecto debe moverse para disminuir la toxicidad.

Ahora, por último calculemos el cambio máximo de disminución en la toxicidad al moverse en la dirección del vector normalizado V.

$$\frac{\partial T}{\partial v} = \nabla T(-1, 1) * V = -||\nabla T(-1, 1)|| = -\sqrt{80}$$

Luego,

- El gradiente positivo señala la dirección de mayor aumento de toxicidad. Si el insecto se mueve en esa dirección, experimentará el aumento más rápido de toxicidad.
- El gradiente negativo es la dirección en la que la toxicidad disminuye más rápidamente, o sea, la mejor dirección si el insecto quiere escapar de la toxicidad.

## Halle la expresión del resto & estimar el error

1. Sea  $f(x) = \sqrt{1+x}$ , calcule el Polinomio de Maclaurin de orden 2, halle la expresión del resto y estime el error que se comete al aproximar  $f(0,2)$  por  $p(0,2)$

Calculemos primero todas las derivadas hasta orden 3 inclusive, porque como nos piden de orden 2, necesitamos la derivada extra para la expresión del resto.

Como el Polinomio de Maclaurin está centrado en  $(0,0)$  calculemos entonces las derivadas y evaluemos cada función en ese punto.

- $f'(x) = \frac{1}{2}(1+x)^{-\frac{1}{2}}$
- $f''(x) = \frac{1}{2} \cdot \left(-\frac{1}{2}\right)(1+x)^{-\frac{3}{2}}$
- $f'''(x) = -\frac{1}{4} \cdot \left(-\frac{3}{2}\right)(1+x)^{-\frac{5}{2}} = \frac{3}{8}(1+x)^{-\frac{5}{2}}$

Evaluamos entonces

- $f(0) = 1$
- $f'(0) = \frac{1}{2}$
- $f''(0) = -\frac{1}{4}$

Por lo tanto, nuestro  $P(x) = 1 + \frac{1}{2}x - \frac{1}{8}x^2$

Calculamos ahora la Expresión del Resto:  $R_2 = \frac{f'''(c)(x-0)^3}{3!} \equiv \frac{f'''(c)(x)^3}{6} \equiv \frac{\frac{3}{8}(1+c)^{-\frac{5}{2}} * x^3}{6} \equiv \frac{\frac{1}{8}(1+c)^{-\frac{5}{2}} * x^3}{2} \equiv \frac{x^3}{16} * \frac{1}{(1+c)^{\frac{5}{2}}}$

Ahora sí, veamos cuánto nos da nuestro Polinomio de Taylor evaluado en  $(0,2)$ :  $P(0,2) = 1 + \frac{1}{2}(0,2) - \frac{1}{8}(0,2)^2 = 1,095$

Ahora sí que tenemos nuestra expresión  $R_2$  podemos ver qué cantidad en error tiene ese 1,095 (**importante**: Hacer el CÁLCULO sin CALCULADORA). Luego veremos por qué

Evaluamos la expresión del resto,  $\frac{(0,2)^3}{16} * \frac{1}{(1+c)^{\frac{5}{2}}}$  y recordemos ahora, que nuestro  $c$  debe estar acotado por  $x_0$  y  $x$ . Entonces,  $0 < c < 0,2$

Ahora tenemos que acotar, es decir, debemos encontrar un rango, por lo tanto definimos  $e_2(x) = |R_2(x)|$

Por lo tanto  $e_2(0,2) = \left| \frac{(0,2)^3}{16} * \frac{1}{(1+c)^{\frac{5}{2}}} \right|$

Ahora la idea es llevar el  $0 < c < 0,2$  a algo parecido a  $(1+c)^{\frac{5}{2}}$ . Nótese que es lo único que nos importa pues depende de  $c$ .

- $1 < c+1 < 0,2+1$
- $1^{\frac{5}{2}} < (c+1)^{\frac{5}{2}} < (1,2)^{\frac{5}{2}}$

Luego, como ya tenemos exactamente lo que queríamos, ahora queda simplemente elegir qué término nos conviene conservar. En este caso nos conviene quedarnos con el más grande porque es el **peor caso**.

Entonces, tenemos que  $\frac{1}{1^{\frac{5}{2}}} > \frac{1}{(1+c)^{\frac{5}{2}}} > \frac{1}{(1,2)^{\frac{5}{2}}}$ .

Por lo tanto, ahora nuestra expresión nos queda  $\left| \frac{(0,2)^3}{16} * \frac{1}{1^{\frac{5}{2}}} \right| = \frac{1}{80}$

Entonces,  $e_2(0,2) < \frac{1}{80}$ .

Ahora, evaluemos  $f(0,2)$  con calculadora. Nos da 1.095445115 clavado, entonces, como a nosotros en el Polinomio nos dió 1,095 los decimales que faltan, es justamente el error que calculamos, es decir, la diferencia entre ambos números es  $< \frac{1}{80}$

**2. Calcule la expresión del resto genérico para un Polinomio de Taylor de Grado 2 en dos variables.**

Como nos piden el Polinomio de Taylor de Grado 2, la expresión del resto necesitamos calcular una derivada más.

Por lo tanto, la expresión del resto sería algo así (todas las combinaciones de las derivadas):  $R_2 = \frac{f_{xxx}(x_0, y_0)}{3!}(x-x_0)^3 + \frac{f_{yyy}(x_0, y_0)}{3!}(y-y_0)^3 + \frac{f_{xxy}(x_0, y_0)}{3!}(x-x_0)^2(y-y_0) + \frac{f_{xyx}(x_0, y_0)}{3!}(x-x_0)^2(y-y_0) + \frac{f_{yxz}(x_0, y_0)}{3!}(x-x_0)(y-y_0)^2 + \frac{f_{zyx}(x_0, y_0)}{3!}(x-x_0)(y-y_0)^2$

¿Qué es lo que podemos notar? Que hay varios términos que coinciden, es decir, tienen en común  $(x-x_0)(y-y_0)^2$  y  $(x-x_0)^2(y-y_0)$ . Por lo tanto, esto significa que las derivadas van a dar **exactamente igual**, porque justamente, cuando tenemos que calcular el Polinomio de Taylor y el resto estamos en  $C^n$  con  $n \in \mathbb{N}$ .

Entonces ahora el problema se reduce a simplemente saber que vamos a tener 4 términos nada más.

Cuando tenemos dos apariciones de x podemos elegir cualquier derivada, y lo mismo con las de y porque dan exactamente igual.

$$\text{Luego, } R_2(x, y) = \frac{f_{xxx}(c_1, c_2)}{6}(x - x_0)^3 + \frac{f_{yyy}(c_1, c_2)}{6}(y - y_0)^3 + 3\frac{f_{xxy}(c_1, c_2)}{6}(x - x_0)^2(y - y_0) + 3\frac{f_{yyx}(c_1, c_2)}{6}(x - x_0)(y - y_0)^2 \equiv \\ \frac{f_{xxx}(c_1, c_2)}{6}(x - x_0)^3 + \frac{f_{yyy}(c_1, c_2)}{6}(y - y_0)^3 + \frac{f_{xxy}(c_1, c_2)}{2}(x - x_0)^2(y - y_0) + \frac{f_{yyx}(c_1, c_2)}{2}(x - x_0)(y - y_0)^2$$

**Conclusión:** No siempre es necesario colocar todas las derivadas, sino que las que coincidan en misma cantidad de variables dan exactamente igual.

## Cálculo de Puntos Críticos & determinar si son Extremos Locales

$$1. f(x, y) = x^2 + y^2$$

$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , f es diferenciable en  $\mathbb{R}^2$

Sabemos por el Teorema de Fermat generalizado, el gradiente evaluado en un punto  $p_0$  debe ser el vector 0.

Por lo tanto, calculemos el gradiente y veamos qué valores de  $(x, y)$  dan 0  $\Rightarrow \nabla f(x, y) = 2(x, y) = (0, 0) \Rightarrow (x, y) = (0, 0)$ . En este caso el único punto crítico es (0,0).

Como  $f(0, 0) = 0$  y sabemos que  $f(x, y) = x^2 + y^2 \geq 0 = f(0, 0)$  para todo  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  entonces (0,0) es mínimo global de f en todo  $\mathbb{R}^2$ .

**Hagamos este ejercicio también pero con la Matriz Hessiana**

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Ahora evalúemos en el punto crítico.

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Ahora calculemos su determinante, esto nos queda  $d = \det H_f(0, 0) = (2 * 2) - (0 * 0) = 4$ .

Volviendo al criterio de las derivadas segundas en dos variables, como  $d > 0$  y  $f_{xx}(p_0) > 0$  entonces  $p_0$  es mínimo local de f.

$$2. f(x, y) = x^2 - y^2$$

$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , f es diferenciable en  $\mathbb{R}^2$

Sabemos por el Teorema de Fermat generalizado, el gradiente evaluado en un punto  $p_0$  debe ser vector 0.

Por lo tanto, calculemos el gradiente y veamos qué valores de  $(x, y)$  dan 0  $\Rightarrow \nabla f(x, y) = (2x, -2y) = 0 \Rightarrow x, y = 0$ . En este caso el único punto crítico es (0,0).

Si o bien (0,0) es un máximo o bien un mínimo.

Proponemos

- $f(x, 0) = x^2 \geq 0 = f(0, 0)$

- Por la recta  $y = 0$  sucede que (0,0) es un mínimo pues  $f(x, 0) \geq 0$  para cualquier x.

- $f(0, y) = -y^2 \leq 0 = f(0, 0)$

- Por la recta  $x = 0$  sucede que (0,0) es un máximo pues  $f(0, y) \leq 0$  para cualquier y.

Como por un lado es un mínimo y por otro un máximo, entonces el (0,0) no es máximo ni mínimo.

**Hagamos este ejercicio también pero con la Matriz Hessiana**

$$\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

Ahora evalúemos en el punto crítico.

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$$

Ahora calculemos su determinante, esto nos queda  $d = \det H_f(0, 0) = (2 * -2) - (0 * 0) = -4$ .

Volviendo al criterio de las derivadas segundas en dos variables, como  $d < 0$  entonces estamos en el caso donde  $p_0$  es un punto silla de f.

**Nota:**  $\leq$  o  $\geq$  depende del signo del término.

$$3. \text{ Calcular los puntos críticos de } f(x, y) = \frac{1}{4}x^4 + 2y^2 - 4xy$$

$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , diferenciable.

Calculemos el gradiente  $\nabla f(x, y) = (x^3 - 4y, 4y - 4x) = (0, 0)$

Esto sucede si  $\begin{cases} x^3 - 4y = 0 \\ 4y - 4x = 0 \end{cases} \iff y = x$

Si  $y = x$   $0 = x^3 - 4y = x^3 - 4x = x(x^2 - 4) = 0$  y acá nos quedan tres casos  $\iff \begin{cases} x = 0 \\ x = 2 \\ x = -2 \end{cases}$

Entonces los puntos críticos son:  $\{(0,0), (2,2), (-2,-2)\}$

**Hagamos este ejercicio también pero con la Matriz Hessiana**

$$\nabla f(x,y) = (x^3 - 4y, 4y - 4x) = (0,0) \text{ sí y solo sí } (x,y) = (0,0), (2,2) \text{ o } (-2,-2)$$

$$H_f = \begin{pmatrix} 3x^2 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

Veamos ahora caso por caso:

$$\text{Caso } (0,0): H_f(0,0) = \begin{pmatrix} 0 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

Sea  $d = \det(H_f(0,0)) = (0 * 4) - (-4 * -4) = -16$  entonces como  $d < 0$  entonces el  $(0,0)$  es un punto silla.

$$\text{Caso } (2,2): H_f(2,2) = \begin{pmatrix} 12 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

Sea  $d = \det(H_f(2,2)) = (12 * 4) - (-4 * -4) = 32$  entonces como  $d > 0$  y  $f_{xx} > 0$  entonces el  $(0,0)$  es un mínimo local de  $f$ .

$$\text{Caso } (-2,-2): H_f(-2,-2) = \begin{pmatrix} 12 & -4 \\ -4 & 4 \end{pmatrix}$$

Sea  $d = \det(H_f(-2,-2)) = (12 * 4) - (-4 * -4) = 32$  entonces como  $d > 0$  y  $f_{xx} > 0$  entonces el  $(-2,-2)$  es un mínimo local de  $f$ .