

ANALISIS: CURSO DE REPASO (525315)
Listado N° 5 (Teoremas integrales y análisis vectorial)

1. (*Evaluación de una integral curvilínea con el teorema de Stokes*). Sea \mathcal{C} la curva cerrada de \mathbb{R}^3 obtenida al intersectar el cilindro de eje z y radio 1 con el plano de vector normal $\mathbf{N} = (1, 1, 1)^T$ pasando por el punto $(1, 0, 0)$. Se orienta \mathcal{C} en el sentido contrario al que giran las manecillas del reloj. Evalúe la integral

$$\oint_{\mathcal{C}} (-y^3 dx + x^3 dy - z^3 dz)$$

de dos maneras distintas:

- (i) usando la definición de las integrales curvilíneas;
- (ii) usando el teorema de Stokes.

2. (*Interpretación del rotacional como circulación por unidad de área*). Dados un vector unitario $\mathbf{n} \in \mathbb{R}^3$, $\varepsilon > 0$ y un punto $M(\mathbf{r}) \in \mathbb{R}^3$, sean $\mathcal{S}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})$ y $\mathcal{C}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})$ el disco y la circunferencia de centro M y radio $\varepsilon > 0$ contenidos en el plano ortogonal a \mathbf{n} pasando por M . Denotamos por $A_\varepsilon = \pi\varepsilon^2$ el área de $\mathcal{S}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})$. Sean $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ y $\mathbf{G} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dos campos vectoriales de clase C^1 y continuo, respectivamente.

- (a) Use el teorema del valor intermedio para integrales de funciones vectoriales sobre superficies del ejercicio 7 para mostrar que

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{A_\varepsilon} \iint_{\mathcal{S}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})} \mathbf{G} \cdot d\mathbf{\Sigma} = \mathbf{G}(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{n}.$$

- (b) Muestre que $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{1}{A_\varepsilon} \oint_{\mathcal{C}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = (\mathbf{rot}(\mathbf{F}))(\mathbf{r}) \cdot \mathbf{n}$.

- (c) Recuerda que $\oint_{\mathcal{C}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$ es la circulación de \mathbf{F} a lo largo de la curva $\mathcal{C}_{\varepsilon, \mathbf{n}}(\mathbf{r})$. ¿ Dado un \mathbf{r} fijo, para que dirección \mathbf{n} la circulación por unidad de área es máxima (mínima) en el límite $\varepsilon \rightarrow 0$? ¿ Cual es el valor del máximo (mínimo)? Deduzca que $\|\mathbf{rot}(\mathbf{F})(\mathbf{r})\|$ se interpreta como la circulación por unidad de área de \mathbf{F} a lo largo de una pequeña circunferencia centrada en \mathbf{r} en el plano perpendicular a $\mathbf{rot}(\mathbf{F})(\mathbf{r})$, orientada positivamente con respecto a este vector.

3. (*Campos vectoriales de divergencia nula*). Sea $\mathbf{B} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ y $\mathbf{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ dos campos vectoriales de clases C^1 y C^2 , respectivamente.

- (a) Muestre que si $\mathbf{B} = \mathbf{rot}(\mathbf{A})$, luego $\text{div}(\mathbf{B}) = 0$.

- (b) Recíprocamente, suponga que $\operatorname{div}(\mathbf{B}) = 0$ y defina $\mathbf{A} = (A_x, A_y, A_z)$ por

$$\begin{aligned} A_x(x, y, z) &= \int_{\overrightarrow{M_2M}} B_y \, ds - \int_{\overrightarrow{M_1M_2}} B_z \, ds \\ A_y(x, y, z) &= - \int_{\overrightarrow{M_2M}} B_x \, ds \quad , \quad A_z(x, y, z) = 0, \end{aligned}$$

donde $M_1 = (x, 0, 0)$, $M_2 = (x, y, 0)$ y $M = (x, y, z)$. Muestre que $\mathbf{rot}(\mathbf{A}) = \mathbf{B}$. Deduzca que $\operatorname{div}(\mathbf{B}) = 0$ si y solo si existe un campo vectorial \mathbf{A} de clase C^2 tal que $\mathbf{B} = \mathbf{rot}(\mathbf{A})$.

- (c) Considere $\mathbf{B}(x, y, z) = xz \mathbf{e}_x - yz \mathbf{e}_y + y \mathbf{e}_z$, donde \mathbf{e}_x , \mathbf{e}_y y \mathbf{e}_z son los vectores unitarios de los ejes x , y y z . Muestre que $\operatorname{div}(\mathbf{B}) = 0$ y halle un campo vectorial \mathbf{A} tal que $\mathbf{B} = \mathbf{rot}(\mathbf{A})$.

Sea \mathcal{S} una superficie orientada contenida en el semiplano superior $z \geq 0$ y de frontera la circunferencia de centro $(0, 1, 0)$ y radio 1 contenida en el plano $z = 0$, tal que \mathcal{S} y este plano delimitan una región acotada de \mathbb{R}^3 y las normales a \mathcal{S} apuntan hacia afuera de esta región.

Calcule $\iint_{\mathcal{S}} \mathbf{B} \cdot d\mathbf{\Sigma}$ usando el teorema de Stokes.

4. (*Campos conservativos*). Sea $\mathbf{F} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial de clase C^1 en \mathbb{R}^3 . Demuestre que las siguientes propiedades son equivalentes:

- (i) $\oint_{\mathcal{C}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = 0$ para cualquiera curva orientada cerrada \mathcal{C} simple C^1 por trozos de \mathbb{R}^3 ;
- (ii) $\int_{\mathcal{C}_1} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{\mathcal{C}_2} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$ para cualesquiera curvas orientadas \mathcal{C}_1 y \mathcal{C}_2 simples C^1 por trozos que tienen el mismo punto de partida y el mismo punto de llegada;
- (iii) existe una función escalar $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ de clase C^2 tal que $\mathbf{F} = \mathbf{grad}(f)$.
- (iv) $\mathbf{rot}(\mathbf{F}) = \mathbf{0}$

(hemos visto en clase que (iii) \Rightarrow (i), (ii) por el teorema fundamental del cálculo).

Indicación: muestre que (i) \Rightarrow (ii) \Rightarrow (iii) \Rightarrow (iv) \Rightarrow (i).

Para mostrar (ii) \Rightarrow (iii), definir $f(x, y, z) = \int_{\overrightarrow{OM_1}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} + \int_{\overrightarrow{M_1M_2}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} + \int_{\overrightarrow{M_2M}} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$, donde $M_1 = (x, 0, 0)$, $M_2 = (x, y, 0)$ y $M = (x, y, z)$ como en el Problema 2. Notar que $f(x, y, z)$ no cambia al substituir M_1 y M_2 por $N_1 = (0, y, 0)$ y $N_2 = (0, y, z)$ o por $Q_1 = (0, 0, z)$ y $Q_2 = (x, 0, z)$.

5. (*Evaluación de integrales de superficie con el teorema de Gauss-Ostrogradsky*). Calcule la integral $\iint_{\mathcal{S}} \mathbf{B} \cdot d\mathbf{\Sigma}$ de la pregunta (c) del Problema 3 usando el teorema de la divergencia de Gauss-Ostrogradsky.

6. (*Identidad de Green*). Mostrar que si f y g son de clase C^2 en un abierto que contiene Ω , donde $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ es acotado y de frontera $\partial\Omega$ suave y C^1 por trozos, luego

$$\iint_{\partial\Omega} (f \mathbf{grad}(g) - g \mathbf{grad}(f)) \cdot d\mathbf{\Sigma} = \iiint_{\Omega} (f \Delta g - g \Delta f) dV.$$

7. *Ejercicio de repaso sobre integrales de superficie:*

En este ejercicio se supone conocido el siguiente resultado (teorema del valor intermedio para funciones de más de una variable): una función f continua sobre un conjunto compacto conexo $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ toma todos sus valores entre su mínimo y su máximo, es decir, $f(\Omega) = [m, M]$ con $m = \min_{\Omega}(f)$ y $M = \max_{\Omega}(f)$.

- (a) Demuestre el siguiente teorema del valor intermedio para integrales dobles: si $D \subset \mathbb{R}^2$ es un dominio cerrado acotado de tipo 1 o 2, $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ y $g : D \rightarrow \mathbb{R}$ son funciones continuas tal que $g \geq 0$ y $\iint_D g \, dx dy > 0$, luego existe $(x_A, y_A) \in D$ tal que

$$\iint_D f g \, dx dy = f(x_A, y_A) \iint_D g \, dx dy .$$

- (b) Demuestre el teorema del valor intermedio para integrales triples: si $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ es una función continua sobre un conjunto $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ compacto y conexo, luego existe $(x_A, y_A, z_A) \in \Omega$ tal que

$$\iiint_{\Omega} f \, d^3V = \text{Vol}(\Omega) f(x_A, y_A, z_A) .$$

- (c) Sea \mathcal{S} una superficie orientada parametrizada por $\phi : D \rightarrow \mathbb{R}^3$ de clase C^1 por trozos y suave, donde $D \subset \mathbb{R}^2$ es un dominio de tipo 1, 2 o 3. Demuestre el teorema del valor intermedio para integrales de funciones escalares sobre superficies: si $f : \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}$ es una función escalar continua sobre \mathcal{S} , luego existe un punto $A = (x_A, y_A, z_A) \in \mathcal{S}$ tal que

$$\iint_{\mathcal{S}} f \, d\Sigma = \text{Area}(\mathcal{S}) f(x_A, y_A, z_A) .$$

- (d) Demuestre el teorema del valor intermedio para integrales de funciones vectoriales sobre superficies: si $\mathbf{F} : \mathcal{S} \rightarrow \mathbb{R}^3$ es un campo vectorial continuo sobre \mathcal{S} , luego existe un punto $A = (x_A, y_A, z_A) \in \mathcal{S}$ tal que

$$\iint_{\mathcal{S}} \mathbf{F} \cdot d\Sigma = \text{Area}(\mathcal{S}) \mathbf{F}(x_A, y_A, z_A) \cdot \frac{\mathbf{N}(x_A, y_A, z_A)}{\|\mathbf{N}(x_A, y_A, z_A)\|} ,$$

donde $\mathbf{N} = \mathbf{T}_s \wedge \mathbf{T}_t$ es el vector normal a \mathcal{S} asociado a la parametrización ϕ .