



**CAMBIOS DE VARIABLE Y APLICACIONES
 CÁLCULO III (525221)**

Teorema 1 (Fubini). Sea $f : [a, b] \times [c, d] \rightarrow \mathbb{R}$ una función acotada e integrable en el rectángulo, entonces

$$\int_a^b \int_c^d f(x, y) dx dy = \int_c^d \int_a^b f(x, y) dy dx$$

y si $f(x, y) = g(x)h(y)$ entonces

$$\int_a^b \int_c^d f(x, y) dx dy = \int_a^b g(x) dx \int_c^d h(y) dy$$

Teorema 2 (de Cambio de Variable en \mathbb{R}^2). Sea $f : B \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ una función continua de variables x, y definida en la región B y sea $T : A \rightarrow B$ tal que $(x, y) = T(u, v)$ una función inyectiva en B de clase C^1 con jacobiano no nulo, es decir

$$JT(u, v) = \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \neq 0$$

entonces para todo $(u, v) \in A$

$$\iint_B f(x, y) d(x, y) = \iint_A f(x(u, v), y(u, v)) |JT(u, v)| d(u, v)$$

Teorema 3 (de Cambio de Variable en \mathbb{R}^3). Sea $f : B \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ una función continua de variables x, y, z definida en la región B y sea $T : A \rightarrow B$ tal que $(x, y, z) = T(u, v, w)$ una función inyectiva en B de clase C^1 con jacobiano no nulo, entonces para todo $(u, v, w) \in A$

$$\iiint_B f(x, y) d(x, y) = \iiint_A f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) |JT(u, v, w)| d(u, v, w)$$

Cambios de Variable usuales.

1. Coordenadas Polares: $\Psi : [0, +\infty[\times [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}$

$$\Psi(r, \theta) = (x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta), \quad \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(r, \theta)} \right| = r$$

2. Coordenadas Cilíndricas: $\Psi : [0, +\infty[\times [0, 2\pi] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

$$\Psi(r, \theta, z) = (x, y, z) = (r \cos \theta, r \sin \theta, z), \quad \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, z)} \right| = r$$

3. Coordenadas Esféricas: $\Psi : [0, +\infty[\times [0, 2\pi] \times [0, \pi] \rightarrow \mathbb{R}$

$$\Psi(r, \theta, \varphi) = (x, y, z) = (r \sin \varphi \cos \theta, r \sin \varphi \sin \theta, r \cos \varphi), \quad \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(r, \theta, \varphi)} \right| = -r^2 \sin \varphi$$

Aplicaciones

(1) Área

$$\bullet A(S) = \iint_S dA$$

(2) Volumen

$$\bullet V(S) = \iiint_S dV$$

(3) Masa

Denotamos $\rho : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ la densidad del sólido S .

$$\bullet m(S) = \iiint_S \rho(x, y, z) dV$$

(4) Densidad Media

$$\bullet \bar{\rho}(x, y, z) = \frac{m(S)}{V(S)}$$

(5) Masa Puntual

$$\bullet M_x(S) = \iiint_S x\rho(x, y, z) dV$$

$$\bullet M_y(S) = \iiint_S y\rho(x, y, z) dV$$

$$\bullet M_z(S) = \iiint_S z\rho(x, y, z) dV$$

(6) Centro de Gravedad (Masa)

$$\bullet \text{Centro de Masa: } \left(\frac{M_x}{m}, \frac{M_y}{m}, \frac{M_z}{m} \right)$$

(7) Momentos de Inercia

$$\bullet I_x(S) = \iiint_S (y^2 + z^2) \rho(x, y, z) dV$$

$$\bullet I_y(S) = \iiint_S (x^2 + z^2) \rho(x, y, z) dV$$

$$\bullet I_z(S) = \iiint_S (x^2 + y^2) \rho(x, y, z) dV$$