

MA2002: CÁLCULO AVANZADO Y APLICACIONES
AUXILIAR # 4 - PRE CONTROL

Profesores María Clara Fittipaldi y Héctor Olivero Q.
 Profesores Auxiliares: José Cereceda, Pablo Ugalde y Sebastian Reyes.

Resumen.

Integral de superficie de un campo escalar

S una superficie suave representada por $\vec{r}: T \rightarrow \mathbb{R}^3$, f campo escalar y continua en S

$$\iint_S f(x, y, z) dS = \iint_T f(\vec{r}(u, v)) \cdot \left\| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}(u, v) \right\| d(u, v)$$

Integral de superficie de un campo vectorial

\vec{F} un campo vectorial continuo en S superficie orientable con orientación \hat{n} . Entonces la integral de \vec{F} en S es la integral de superficie del campo escalar $\vec{F} \cdot \hat{n}$, i.e.

$$\iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} dS = \iint_T \vec{F}(\vec{r}(u, v)) \cdot \left(\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}(u, v) \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}(u, v) \right) d(u, v)$$

Teorema de la divergencia (o de Gauss)

D una región acotada en \mathbb{R}^3 limitada por una superficie suave y cerrada S \vec{F} un campo vectorial de clase C^1 en D entonces

$$\iint_S \vec{F} \cdot \hat{n} dS = \iiint_D \operatorname{div} \vec{F}(x, y, z) d(x, y, z)$$

Teorema de Stokes

S una superficie suave seccionalmente suave orientable y acotada, con borde consistente de curvas C_1, C_2, \dots, C_k , \vec{F} campo vectorial de clase C^1 entonces:

$$\iint_S (\operatorname{rot} \vec{F}) \cdot \hat{n} dS = \sum_{j=1}^k \int_{C_j} \vec{F} \cdot d\vec{x}$$

P1 En todo lo que sigue $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ es un abierto acotado de frontera $\partial\Omega$.

- (a) Muestre la siguiente identidad de Green: dados $f \in C^2(\Omega)$ y $g \in C^1(\Omega)$ se tiene

$$\iint_{\partial\Omega} g \nabla f \cdot d\vec{S} = \iiint_{\Omega} (g \Delta f + \nabla f \cdot \nabla g) dV$$

- (b) Considere la siguiente ecuación diferencial con condiciones de borde:

$$\begin{cases} \Delta u = f & \text{en } \Omega \\ u = g & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

Se quiere probar que si esta ecuación admite solución ésta es única

- (c) Ahora considere la siguiente ecuación diferencial con condiciones de borde:

$$\begin{cases} \Delta u = f & \text{en } \Omega \\ \frac{\partial u}{\partial \hat{n}} = g & \text{en } \partial\Omega \end{cases}$$

¿Qué ocurre en este caso?

P2 Una esfera de radio $R > 0$ posee un núcleo de radio $a < R$ el cual se encuentra a una temperatura T_a mayor que la temperatura T_R de la superficie. Suponemos que la distribución de temperatura u entre el núcleo y la superficie tiene simetría radial, vale decir $u = u(r, t)$.

Suponga que u satisface la ecuación

$$\frac{\partial u}{\partial t}(r, t) = \frac{k}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial u}{\partial r}(r, t) \right)$$

a) Utilizando el cambio de escala $u = \frac{1}{r}v$ compruebe que la función v satisface

$$\frac{\partial v}{\partial t}(r, t) = k \frac{\partial^2 v}{\partial r^2}(r, t)$$

b) Deduzca una expresión analítica para la distribución de temperatura en régimen estacionario en términos de r, k, a, R, T_a, T_R . Grafique la solución $u(r)$.

P3 (a) Sabemos que si \vec{H} es un campo vectorial de clase \mathcal{C}^2 entonces $\operatorname{div}(\operatorname{rot} \vec{H}) = 0$. Demuestre que la recíproca también es cierta; i.e. si \vec{F} es un campo vectorial en \mathbb{R}^3 de clase \mathcal{C}^1 tal que $\operatorname{div} \vec{F} = 0$, entonces existe un campo \vec{H} de clase \mathcal{C}^2 , llamado potencial vectorial de \vec{F} , tal que $\vec{F} = \nabla \times \vec{H}$

Ind: Considere el campo $\vec{H} = (H_1, H_2, H_3)$ definido por $H_1 = \int_0^z F_2(x, y, t) dt - \int_0^y F_3(x, t, 0) dt$, $H_2 = -\int_0^z F_1(x, y, t) dt$ y $H_3 = 0$.

(b) Sea ahora \vec{F} un campo de vectorial de clase \mathcal{C}^1 en \mathbb{R}^3 tal que $\vec{F} = \vec{H} + \vec{G}$ con \vec{H}, \vec{G} campos vectoriales de clase \mathcal{C}^2 que satisfacen $\operatorname{div} \vec{H} = 0, \operatorname{rot} \vec{G} = 0$. Demuestre que existen ϕ, \vec{U} Campos escalar y vectorial respectivamente tales que $\operatorname{rot} \vec{U} = \vec{H}$ y $\nabla \phi = \vec{G}$, y que satisfacen $\Delta \phi = \operatorname{div} \vec{F}$ y $\nabla(\operatorname{div} \vec{U}) - \Delta \vec{U} = \operatorname{rot} \vec{F}$ donde $\Delta \vec{U} = (\Delta U_1, \Delta U_2, \Delta U_3)$ si $\vec{U} = (U_1, U_2, U_3)$.