

20/05/25

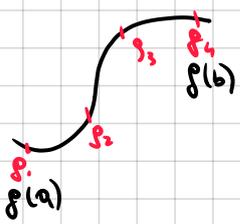
Resumen Guía 6

* Curva suave

Dada curva $C \quad \bar{x} = \bar{p}(t), t \in I$.

C es suave si $\bar{p} \in C^1$ y $\bar{p}'(t) \neq 0$

* Longitud de curva



divido la curva en poligonal y las voy sumando \rightarrow Divido I en varias partes

$I = [a, b]$

$$\sum_{i=1}^n \|p(t_{i-1}) - p(t_i)\| \cong \leq \text{Long}(C)$$

Teorema

$$\text{Long}(C) = \int_a^b \|p'(t)\| dt$$

$p'(t)$ es muy parecido a $p(t) - p(t-1)$ y más preciso \rightarrow sum infinita de vez tp

Interpretación física: $\|p'(t)\|$ es rapidez de una partícula, si yo integro la rapidez obtengo desplazamiento

* Absisa curvilínea

$$s(t) = \int_{t_0}^t \|g'(t)\| dt$$

básicamente variar la longitud de la curva con una función que varíe el punto inicial y el punto final

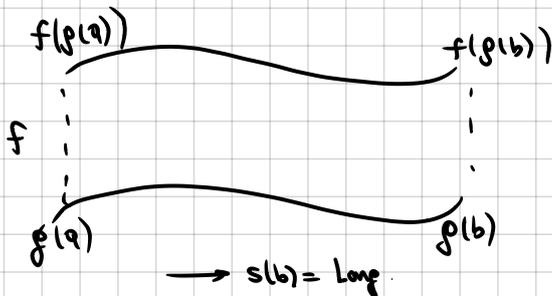
↳ obs

$$\Rightarrow s(t_0) = \int_{t_0}^{t_0} \|g'(t)\| dt = 0 \rightarrow \text{longitud de un punto de la curva a sí misma}$$

$$\Rightarrow ds = \|g'(t) dt\|$$

una cosa importante es que si compongo con una función escalar (f) con la curva, puedo variar el dom f con s

\downarrow es decir que s es "absisa curvilínea de f "



* Integral de línea

$$\oint_C f ds$$

Básicamente calcular el área entre curva C y $(f \circ p)(t)$

$$\int_C f(s) ds = \int_a^b f(p(t)) \|p'(t)\| dt$$

parecido \downarrow
 $\int f(x) dx$
 Caso particular eje x

derivada de una composición de función

obs:

$$\rightarrow \text{si } f=1, \int_C 1 ds = \int_a^b \|p'(t)\| dt = \text{long}(C)$$

\rightarrow suponer que f es densidad o longitudinal de masa, la masa del alambre

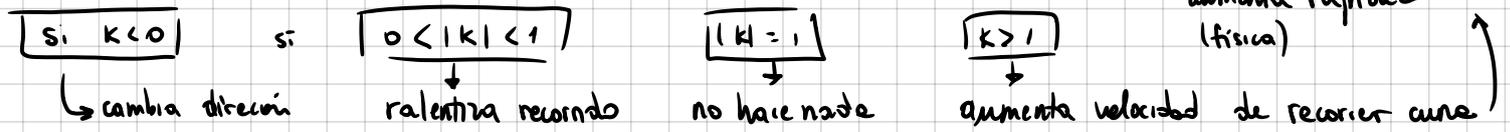
$$M = \int_C f ds$$

$$\rightarrow \text{valor medio } f = \int f ds \cdot \frac{1}{\text{Long}(C)}$$

* Reparametrización de Curvas

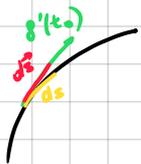
si tengo curva C param $\vec{x} = \vec{g}(t)$, $t \in [a, b]$,

una forma rápida de reparametrizar es $g(k\mu)$, $\mu \in [\frac{a}{k}, \frac{b}{k}]$ y $k \in \mathbb{R}$



21/5

* Diferencial vectorial long de arco



$$s = \int_{t_0}^t \|g'(t)\| dt$$

$$ds = \|g'(t)\| dt$$

$$d\vec{s} = ds \cdot \vec{T}$$

↖ vector tg

$$d\vec{s} = \|g'(t)\| dt \cdot \frac{g'(t)}{\|g'(t)\|}$$

$$d\vec{s} = g'(t) dt$$

básicamente $d\vec{s}$ es un vector tg pequeño que apunta a crec.

* Integral línea de Campos vectoriales

$$\vec{F}: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\int_C \vec{F} d\vec{s} = \int_a^b \vec{F}(g(t)) \cdot g'(t) dt$$

↖ producto escalar

"Circulación de \vec{F} sobre curva C ($g(t)$)"

↓
FÍSICAMENTE Representa el trabajo que

realiza el campo \vec{F} al mover una partícula de $g(a)$ a $g(b)$ por C

$$\int_a^b \vec{F}(g(t)) \cdot g'(t) dt = \int_a^b \vec{F}(g(t)) \cdot \vec{T} ds$$

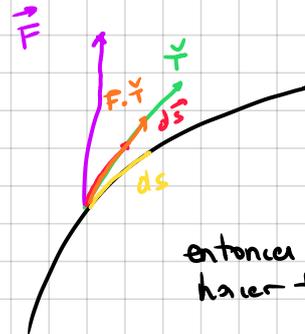
↖ gráficamente \vec{F} es un "campo de fuerza"

y C es una trayectoria de (por ej: una partícula)

y la Integral representa cuánto fuerza realiza

el campo para mover de "a" hasta "b"

sobre la curva (yendo sobre la curva)



$\vec{F} \cdot \vec{T}$ tienen misma dirección que $d\vec{s}$ por lo que entre yendo la partícula

↓
entonces la partícula no necesita hacer tanta fuerza

↖ es la componente tangencial del campo \vec{F}

* Propiedades integrales

$$\int_{AB} f ds = \int_{BA} f ds$$

↖ ejemplo: densidad alambre

↪ Integral de línea escalar: la parametrización no afecta resultado de integral

↪ Integral de línea vectorial: parametrización afecta resultado

↓
Incluye dirección

$$\int_{AB} \vec{F} ds = - \int_{BA} \vec{F} ds$$

* Sentido de circulación

$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{s}$ → denota curva C cerrada que es frontera de un dominio D (∂D)

- si sentido de recorrido deja D a izquierda → recorrido positivo

* Líneas de campo

Sea $\vec{F}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ campo vectorial continuo

Línea de cc $\vec{x} = \vec{p}(t)$, $\vec{p}: I \rightarrow \mathbb{R}^n$ con $\vec{p}'(t) \neq 0$

es una línea de campo de \vec{F} si $\vec{F}(\vec{p}(t)) = \vec{p}'(t)$

básicamente que su recorrido tenga misma dirección que el campo de fuerza

producto vet máximo y obtiene mayor "propulsión"

Ejemplos $[n=2]$

$$\vec{F}(x,y) = (P(x,y), Q(x,y))$$

$$\vec{F}(\vec{p}(t)) = \vec{p}'(t)$$

$$(P(x(t), y(t)), Q(x(t), y(t))) = (x'(t), y'(t)) \Rightarrow \begin{cases} P(x(t), y(t)) = \frac{dx}{dt} \\ Q(x(t), y(t)) = \frac{dy}{dt} \end{cases} \rightarrow \frac{dx}{P(x,y)} = \frac{dy}{Q(x,y)}$$

↳ Interpretación física = trayectoria

* Función potencial Campo de gradientes

$F: H \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$ es campo de gradientes si existe $\phi: H \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R} / \vec{F} = \nabla \phi$

↳ si $\vec{F} = \nabla \phi$, entonces ϕ es potencial de F

* Independencia del camino en integral de línea de campo vectorial

Teorema → si $F: H \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$, $\vec{F} = \nabla \phi$ en todo punto H

entonces la circulación de \vec{F} desde A hasta B a lo largo de cualquier curva suave $C \subset H$

no depende de la curva por x utilize

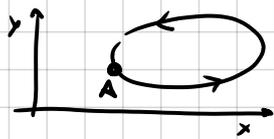
$$\int_{C_{AB}} \vec{F} \cdot d\vec{s} = \phi(\vec{B}) - \phi(\vec{A})$$

$$\int_a^b \nabla \phi(\vec{p}(t)) \cdot \vec{p}'(t) dt = \phi(\vec{p}(t)) \Big|_a^b$$

$$\text{donde } \begin{cases} \vec{p}(a) = \vec{A} \\ \vec{p}(b) = \vec{B} \end{cases}$$

Consecuencia de teorema

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{s} = \phi(A) - \phi(A) = 0$$



la integral sobre cualquier una cerrada es 0

$$\text{Si } \phi(\vec{B}) = \phi(\vec{A})$$

$$\text{Entonces } \int_{AB} \vec{F} \cdot d\vec{s} = \phi(B) - \phi(A) = 0$$

\vec{A} y \vec{B} son puntos distintos pero son del mismo conjunto equipotencial conjunto 0 de ϕ

* Campos conservativos (fuerza)

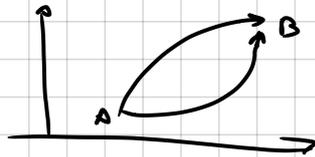
Si \vec{F} conjunto de fuerzas y $\vec{F} = \nabla\phi$

\vec{F} es un campo conservativo \rightarrow recordar "fuerzas conservativas y fuerzas no conservativas"

El trabajo de campo como es nulo en cualquier una cerrada y entre puntos de igual potencial

$$\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{s} = 0$$

$$\int_{C_1} \vec{F} \cdot d\vec{s} = \int_{C_2} \vec{F} \cdot d\vec{s}$$



* Condición necesaria para que F sea campo de gradientes

\rightarrow la matriz jacobiana tiene que ser simétrica

\Rightarrow Demostración $(n=2)$

$$\vec{F}(x,y) = (\phi'_x(x,y), \phi'_y(x,y)) = (P(x,y), Q(x,y))$$

$$DF = \begin{pmatrix} \phi''_{xx} & \phi''_{xy} \\ \phi''_{yx} & \phi''_{yy} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P'_x & P'_y \\ Q'_x & Q'_y \end{pmatrix}, \text{ si } \phi''_{xx} = \phi''_{yy} \text{ entonces matriz es simétrica.}$$

ϕ es C^2 y $\nabla\phi$ es $C^1 \rightarrow F$ es C^1

* Condición suficiente campo de gradientes

sin agujeros en medio

$\exists D\vec{F}$ continua y simétrica en conjunto H abierto y simplemente conexo entonces existe

$$\vec{F} = H \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\phi = H \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R} \quad / \quad \nabla\phi = \vec{F}$$