

pero

$$\operatorname{div}(F) = y^2 z + x^2 z$$

Usando coordenadas cilíndricas

$$\begin{aligned} \iiint_{\Omega} \operatorname{div}(F) &= \int_0^2 \int_0^1 \int_0^{2\pi} (\rho^2 \sin^2 \theta \cdot z + \rho^2 \cos^2 \theta \cdot z) \cdot \rho \, d\theta \, d\rho \, dz \\ &= \int_0^2 \int_0^1 \int_0^{2\pi} \rho^3 \cdot z \, d\theta \, d\rho \, dz \\ &= 2\pi \cdot \frac{2^2}{2} \cdot \left[ \frac{1}{4} - \frac{\epsilon^4}{4} \right] = \pi [1 - \epsilon^4] \xrightarrow{\epsilon \rightarrow 0} \pi \end{aligned}$$

$$Y \cdot \iint_{S_1} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{S_1} \vec{F} \cdot \hat{k} \, dS = \iint_{S_1} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \, dS$$

$$\iint_{S_3} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{S_3} \vec{F} \cdot (-\hat{k}) \, dS = \iint_{S_3} \frac{-x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \, dS = - \iint_{S_1} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \, dS$$

$$\iint_{S_4} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{S_4} \vec{F} \cdot (-\hat{\rho}) \, dS \xrightarrow{(-\cos \theta, -\sin \theta, 0)} \text{pues la función que se integra no depende de } z$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^2 -\cos \theta (e^z \sin(\epsilon \sin \theta) + \epsilon^3 \cos \theta \sin^2 \theta z) \, d\theta \, dz$$

$$\Rightarrow \iint_{S_2} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \int_0^{2\pi} \int_0^2 -\sin \theta (e^{\epsilon \cos \theta} \cos(z) + \epsilon^3 \cos^2 \theta \sin \theta z) \, d\theta \, dz$$

Y como  $|\cos \theta| \leq 1$ ,  $|\sin \theta| \leq 1$ .

entonces  $|e^{\epsilon \cos \theta}| \leq M$  para cierto  $M$  (pues  $\epsilon \cdot \cos \theta$  es acotado)

$$\Rightarrow \left| \iint_{S_4} \vec{F} \cdot d\vec{S} \right| \leq \epsilon \cdot C$$

donde  $C$  es la integral de una función que no depende de  $\epsilon$ .

$$\Rightarrow \left| \iint_{S_4} \vec{F} \cdot d\vec{S} \right| \rightarrow 0$$

$$\Rightarrow \boxed{\iint_{S_2} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \pi}$$

P1 a) como  $S$  es regular, orientable, acotada con borde regular  $\partial S$ , entonces

$$\int_{\partial S} (a \times \vec{r}) \cdot d\vec{r} = \iint_S \operatorname{rot} (a \times \vec{r}) \cdot d\vec{S}$$

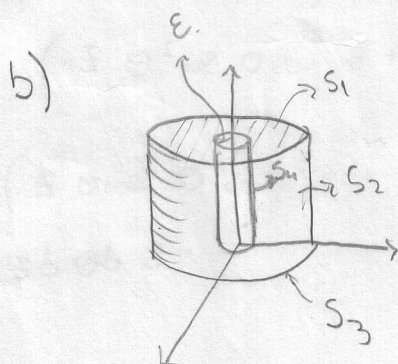
pero  $a \times \vec{r} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 z - a_3 y \\ a_3 x - a_1 z \\ a_1 y - a_2 x \end{pmatrix}$

$$\Rightarrow \operatorname{rot} (a \times \vec{r}) = \begin{pmatrix} \partial_x \\ \partial_y \\ \partial_z \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} a_2 z - a_3 y \\ a_3 x - a_1 z \\ a_1 y - a_2 x \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} a_1 + a_1 \\ a_2 + a_2 \\ a_3 + a_3 \end{pmatrix} = 2a$$

$$\Rightarrow \int_{\partial S} (a \times \vec{r}) \cdot d\vec{r} = 2 \iint_S a \cdot d\vec{S}$$

//



Debemos calcular  $\iint_{S_2} \vec{F} \cdot d\vec{S}$

pero por teorema de la divergencia

$$\iiint_{\Omega} \operatorname{div} (\vec{F}) \cdot dV = \iint_{S_1 \cup S_2 \cup S_3 \cup S_4} \vec{F} \cdot d\vec{S}$$

donde  $\Omega$  es el volumen encerrado por  $S_1 \cup S_2 \cup S_3 \cup S_4$

(Se debe "sacar" un cilindro de radio  $\epsilon$  pues  $\vec{F}$  no es diff. en el eje  $z$ )