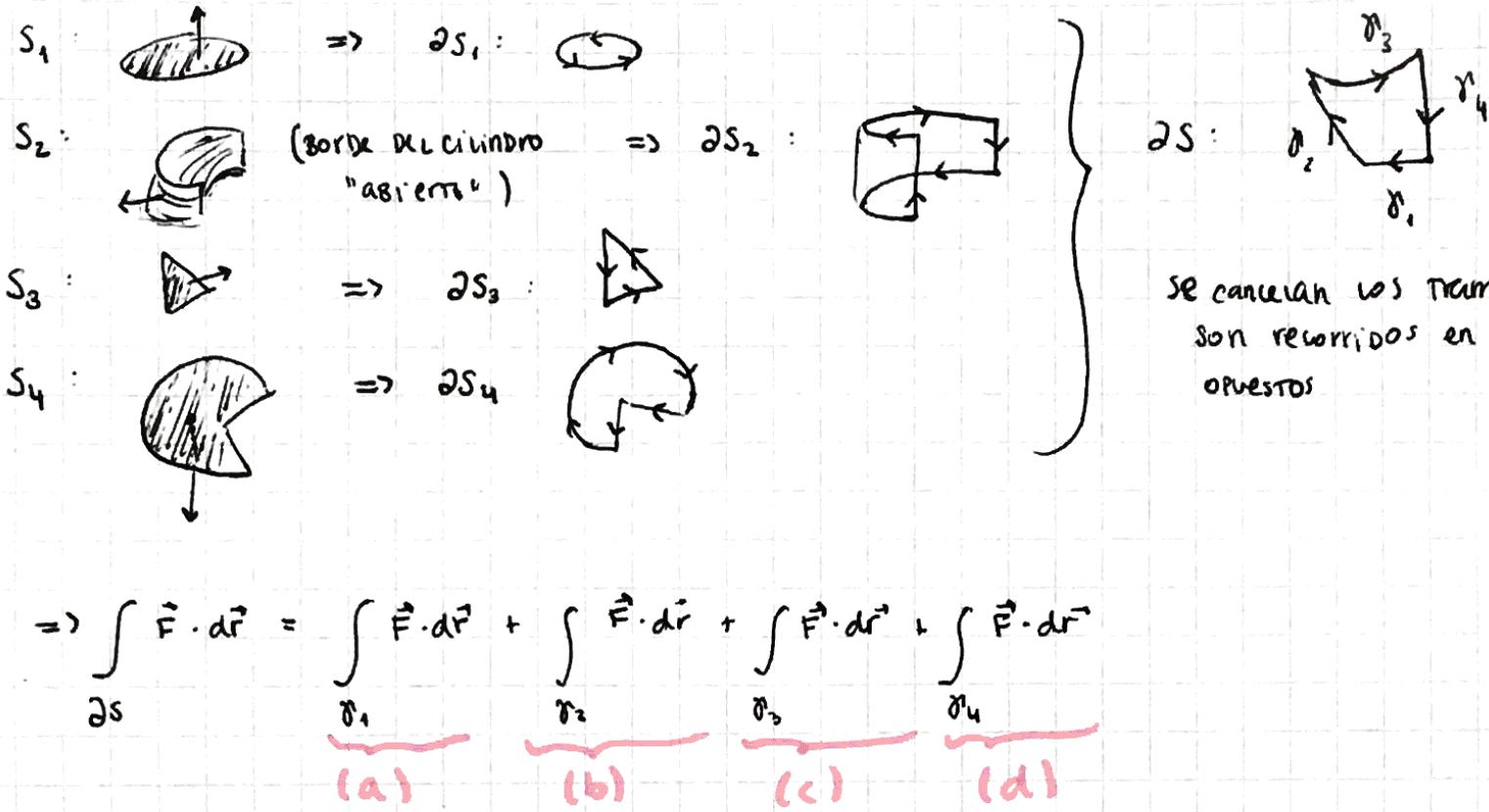


PAUTA AUXILIAR 3

P1 $I = \int_S \operatorname{rot} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \int_{\partial S} \vec{F} \cdot d\vec{r}$ (por Stokes)

Veamos entonces como parametrizar ∂S . Lo haremos por partes



(a) - parametrizamos ∂_1 : es una recta que va de $(0, a, 0)$ a $(0, 0, 0)$

$$\Rightarrow \vec{r}(t) = (1-t)(0, a, 0) + t(0, 0, 0) = (0, a-xt, 0) \quad t \in [0, 1]$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = (0, -a, 0)$$

$$\int_{\partial_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_0^1 \vec{F}(\vec{r}(t)) \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} dt = \int_0^1 \begin{pmatrix} a-xt \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -a \\ 0 \end{pmatrix} dt = 0$$

(b) - parametrizamos ∂_2 : es una recta que va de $(0, 0, 0)$ a $(a, 0, h)$

$$\Rightarrow \vec{r}(t) = (1-t)(0, 0, 0) + t(a, 0, h) = (ta, 0, th) \quad t \in [0, 1]$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = (a, 0, h)$$

$$\begin{aligned} \int_{\partial_2} \vec{F} \cdot d\vec{r} &= \int_0^1 \vec{F}(\vec{r}(t)) \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} dt = \int_0^1 \begin{pmatrix} 0 \\ th \\ 2ta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ 0 \\ h \end{pmatrix} dt = \int_0^1 2ah t dt \\ &= 2ah \left(\frac{t^2}{2} \right) \Big|_0^1 = ah \end{aligned}$$

(c) - parametrizamos ∂_3 : es un cuarto del círculo de radio a y altura h

$$\Rightarrow \vec{r}(t) = (a \cos(t), a \sin(t), h) \quad t \in [0, \pi/2]$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = (-a \sin(t), a \cos(t), 0)$$

$$\begin{aligned} \int_{\partial_3} \vec{F} \cdot d\vec{r} &= \int_0^{\pi/2} \vec{F}(\vec{r}(t)) \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} dt = \int_0^{\pi/2} \begin{pmatrix} a \sin(t) \\ h \\ 2a \cos(t) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -a \sin(t) \\ a \cos(t) \\ 0 \end{pmatrix} dt \\ &= \frac{\pi}{2} \int_0^{\pi/2} -a^2 \sin^2(t) + ah \cos^2(t) dt = -\frac{\pi}{4} a^2 + ah \end{aligned}$$

(d) Parametrizamos γ_4 : es una recta que va de $(0, a, h)$ a $(0, a, 0)$

$$\Rightarrow \vec{r}(t) = (1-t)(0, a, h) + t(0, a, 0) = (0, a, h-th) \quad t \in [0, 1]$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = (0, 0, -h)$$

$$\int_{\gamma_4} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_0^1 \vec{F}(\vec{r}(t)) \cdot \frac{d\vec{r}}{dt} dt = \int_0^1 \begin{pmatrix} a \\ h-th \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -h \end{pmatrix} dt = 0$$

Luego $I = 0 + ah - \frac{\pi}{4}a^2 + ah + 0 = -\frac{\pi}{4}a^2 + 2ah //$

P2] a) Recordemos que en un sistema de coordenadas ortogonales

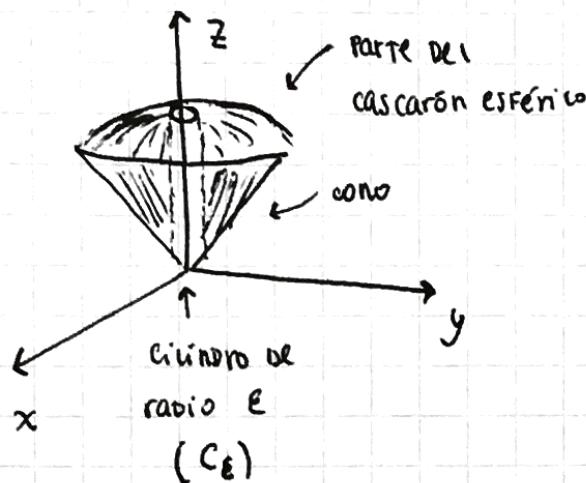
$$\operatorname{div}(F) = \frac{1}{hvvww} \left(\frac{\partial}{\partial u} (F_u v v w) + \frac{\partial}{\partial v} (F_v h h w) + \frac{\partial}{\partial w} (F_w h v v) \right)$$

en coordenadas esféricas, $h = 1$, $h_\theta = r \sin(\varphi)$, $h_\varphi = r$

$$\Rightarrow \operatorname{div}(F) = \frac{1}{r^2 \sin(\varphi)} \left(\frac{\partial}{\partial r} (r^2 \cdot r^2 \sin(\varphi)) + \frac{\partial}{\partial \theta} (r \sin(\varphi) \cdot r) + \frac{\partial}{\partial \varphi} (0 \cdot r \sin(\varphi)) \right)$$

$$= \frac{1}{r^2 \sin(\varphi)} (4r^3 \sin(\varphi) + r^2 \sin^3(\varphi)) = 4r + \sin^2(\varphi) //.$$

b) Ω_ϵ'



(Ω_ϵ' es Ω pero sin el cilindro de radio ϵ)

* en la punta del cono, la superficie no es orientable, por eso es necesario "sacarle" el cilindro

$$\text{luego } \Omega_\epsilon' = \Omega \setminus C_\epsilon$$

CALCULEMOS EL FLUJO EN LAS DIFERENTES SUPERFICIES

1. MANTO DEL CONO

notemos que $\hat{n} = \hat{q}$. Luego como $\vec{F} \cdot \hat{q} = 0 \Rightarrow$ flujo es 0 en esta superficie

2. TAPA ESFÉRICA

notemos que $\hat{n} = \hat{r}$

$$\Rightarrow \vec{r}(\theta, \varphi) = (\sin(\varphi) \cos(\theta), \sin(\varphi) \sin(\theta), \cos(\varphi)) \quad \theta \in [0, 2\pi], \varphi \in [\arcsen(\epsilon), \pi/4]$$



$$\sin(\varphi) = \frac{\epsilon}{r} \Rightarrow \varphi = \arcsen(\epsilon), \quad \varphi \text{ máximo cuando } z = \sqrt{x^2 + y^2}$$

$$r \cos(\varphi) = \sqrt{r^2 - \sin^2(\varphi)} \Rightarrow \cos(\varphi) = \sin(\varphi) = \varphi = \pi/4$$

ENTONCES EL FLUJO EN ESTA PARTE ES

$$\int_0^{2\pi} \int_{\arcsen(\epsilon)}^{\pi/4} \vec{F}(\vec{r}(\theta, \varphi)) \cdot \hat{r} \cdot \sin(\varphi) d\theta d\varphi$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_{\arcsen(\epsilon)}^{\pi/4} 1^2 \cdot 1^2 \sin(\varphi) d\theta d\varphi = 2\pi \int_{\arcsen(\epsilon)}^{\pi/4} \sin(\varphi) d\varphi = 2\pi (-\cos(\varphi)) \Big|_{\arcsen(\epsilon)}^{\pi/4} = 2\pi (\cos(\arcsen(\epsilon)) - \cos(\pi/4))$$

$$\text{Tomando } \lim_{\epsilon \rightarrow 0} = 2\pi (1 - \frac{\sqrt{2}}{2}) //$$

3. MANTO CILÍNDRICO DE C_ϵ

notemos primero que como F es acotada $\exists M \epsilon / R \text{ tq: } \|F\| \leq M$

$$\text{notemos también que } 0 \leq \left| \iint_{C_\epsilon} \vec{F} \cdot d\vec{A} \right| \leq \iint_{C_\epsilon} \|F\| dA \leq \iint_{C_\epsilon} M \cdot dA$$

$$= M \cdot \text{Area (manto } C_\epsilon) = M \cdot 2\pi \epsilon \cdot h \xrightarrow{\epsilon \rightarrow 0} 0$$

$$\text{ENTONCES } I = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \iint_{\partial \Omega_\epsilon'} \vec{F} \cdot d\vec{A} = 0 + 2\pi (1 - \frac{\sqrt{2}}{2}) + 0 = \pi (2 - \sqrt{2}) //$$

P3

Recordemos la primera fórmula integral de Green

$$\iiint_{\Omega} f \Delta g \, dV = \iint_{\partial\Omega} \frac{\partial g}{\partial n} \, dA - \iiint_{\Omega} \nabla f \cdot \nabla g \, dV$$

Donde $\frac{\partial g}{\partial n} = \nabla g \cdot \hat{n}$

Como $h \in C^2$ es solución, $\underbrace{-\Delta h + h^3 = 0}_{\text{en } \Omega} \quad \text{y} \quad h=0 \text{ en } \partial\Omega$

Por \star se tiene que $-h\Delta h + h^4 = 0 \quad / \quad \iiint_{\Omega} \, dV$

$$\Rightarrow -\iiint_{\Omega} h \Delta h \, dV + \iiint_{\Omega} h^4 \, dV = 0 \quad (\star)$$

Aplicando la primera fórmula de Green para $f=g=h$ se tiene que

$$\iiint_{\Omega} h \Delta h \, dV = \iint_{\partial\Omega} \hat{n} \nabla h \cdot d\hat{A} - \iiint_{\Omega} \nabla h \cdot \nabla h \, dV \quad (\star\star)$$

O pues $h=0$ en $\partial\Omega$

$$\Rightarrow \iiint_{\Omega} \nabla h \cdot \nabla h \, dV + \iiint_{\Omega} h^4 \, dV = 0 \quad (\text{de } \star \text{ y } \star\star)$$

Pero $\nabla h \cdot \nabla h = \|\nabla h\|^2$

$$\Rightarrow \iiint_{\Omega} \|\nabla h\|^2 + h^4 \, dV = 0 \quad \text{pero como } \|\nabla h\|^2 \geq 0 \text{ y } h^4 \geq 0,$$

para que sumen 0, necesariamente deben ser 0

$$\Rightarrow \|\nabla h\|^2 = 0 \Rightarrow \nabla h = 0 \Rightarrow h \text{ constante}$$

Pero sabemos que $h=0$ en $\partial\Omega \Rightarrow h \equiv 0$ en todo Ω .