

**MA2002-3 Cálculo Avanzado y Aplicaciones****Profesor:** Alexis Fuentes**Auxiliares:** Vicente Salinas**Dudas:** vicentesalinas@ing.uchile.cl**Auxiliar 3: Sistemas Ortogonales**

7 de septiembre de 2021

**P1.** Diremos que un campo vectorial  $\vec{F} : \mathbb{R}^3 \setminus \{\text{Eje } Z\} \rightarrow \mathbb{R}^3$  tiene simetría cilíndrica si se puede escribir en coordenadas cilíndricas como:

$$\vec{F}(\vec{\rho}) = F_\rho(\rho)\hat{\rho}, \rho > 0$$

Para alguna función  $F_\rho : (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$  de clase  $C^1$ .

- Muestre que todo campo con simetría cilíndrica es irrotacional.
- Verifique que si un campo tiene simetría cilíndrica, entonces:

$$\text{div} \vec{F} = \frac{1}{\rho} \frac{\partial(F_\rho \rho)}{\partial \rho}$$

- Deduzca que un campo con simetría cilíndrica es solenoidal (tiene divergencia nula) en  $\mathbb{R}^3 \setminus \{\text{Eje } Z\}$  si y solo si para alguna constante  $K \in \mathbb{R}$ :

$$\vec{F}(\vec{\rho}) = \frac{K}{\rho} \hat{\rho}$$

**P2. [Cálculo vectorial sobre fluidos]**

- Considere las ecuaciones de Euler en régimen estacionario, en presencia de un campo gravitacional:

$$\rho \nabla v \cdot v + \nabla p = -\rho g \hat{k}$$

- Demuestre la siguiente igualdad vectorial:

$$\nabla v \cdot v = \frac{1}{2} \nabla (v_1^2 + v_2^2 + v_3^2) - v \times (\nabla \times v)$$

- Deduzca que para el caso de un flujo irrotacional e incompresible ( constante) se satisface la ecuación de Bernoulli:

$$\frac{\rho}{2} (v_1^2 + v_2^2 + v_3^2) + p + \rho g z = C, C \in \mathbb{R}$$

**P3.** Para un valor  $a > 0$  dado, se definen las coordenadas elípticas como  $r(u, v, z) = (a \cosh(u) \cos(v), a \sinh(u) \sin(v), z)$ . Demuestre que estas efectivamente definen un sistema ortogonal de coordenadas y calcule sus factores de escala.

**P4.** Sea un campo escalar de clase  $C^2$  y  $G$  un campo vectorial de clase  $C^1$ , ambos definidos en  $\mathbb{R}^3$ .

Se define  $F$  como  $F = \nabla \phi + \mu \nabla \times G$ , donde  $\mu$  es una constante real. Demuestre que  $\text{div}(F) = \Delta \phi$ .

## Propuestos

**P1.**  $[\nabla \cdot (\nabla \times \vec{G}) = 0]$

El objetivo de este problema es demostrar que si  $\vec{F} \in C^1$  es tal que  $\nabla \cdot \vec{F} = 0$  entonces existe  $\vec{G} \in C^2$  tal que  $\nabla \times \vec{G} = \vec{F}$ . Para ello sea  $\psi : \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$  de clase  $C^1$ .

a) Muestre que

$$\nabla \times \int_a^b \psi(\vec{x}, t) dt = \int_a^b \nabla \times \psi(\vec{x}, t) dt \quad (\vec{x}, t) \in \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}$$

**Hint:** Puede usar la regla de Leibnitz:  $(\partial/\partial u) \int_a^b \psi(\vec{x}, t) dt = \int_a^b (\partial/\partial u) \psi(\vec{x}, t) dt$  donde  $u$  es una variable cartesiana.

b) Considere el campo vectorial  $\vec{F}(\vec{x}) = g(\|\vec{x}\|)\hat{\theta}$ , en esféricas con  $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ . Verifique que  $\nabla \cdot \vec{F} = 0$ .

c) Pruebe que

$$\nabla \times [\vec{F}(t\vec{x}) \times t\vec{x}] = 2t\vec{F}(t\vec{x}) + t^2 \frac{d}{dt} \vec{F}(t\vec{x}) \quad \forall t > 0$$

d) Sea ahora  $\vec{F}$  un campo cualquiera tal que  $\nabla \cdot \vec{F} = 0$  en la bola  $B(0, R) \subset \mathbb{R}^3$ . Se puede probar (no lo haremos) que la fórmula anterior es válida en  $B(0, R)$ . Definamos el campo vectorial  $\vec{G}(\vec{x}) = \int_0^1 (\vec{F}(t\vec{x}) \times t\vec{x}) dt$ . Usando lo anterior concluya que  $\vec{F} = \nabla \times \vec{G}$  en  $B(0, R)$ .

**P2.** a) Si  $\hat{k}$  es el vector unitario según el eje Z en el plano cartesiano,  $\phi$  el ángulo cenital y  $\hat{r}$  el vector unitario radial en esféricas, demuestre que

$$\hat{k} = \cos(\phi)\hat{r} - \sin(\phi)\hat{\phi}$$

b) Considere para un  $\alpha$  real, el campo escalar  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  definido por

$$f = \frac{\alpha \hat{k} \cdot \hat{r}}{4\pi r^2}$$

Calcule  $F = -\nabla f$  expresado en la base de coordenadas esféricas.

c) Considere ahora el campo vectorial  $A : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  definido por

$$A = \frac{\alpha \hat{k} \times \hat{r}}{4\pi r^2}$$

Calcule su rotor  $\nabla \times A$  d) De acuerdo a la teoría de Yukawa para las fuerzas nucleares, la fuerza de atracción entre un neutrón y un protón tiene como potencial, en coordenadas esféricas:  $U(r) = -K \frac{e^{-\alpha r}}{r}$  Donde  $K, > 0$ . Encuentre una fuerza  $F$  tal que, en  $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ :

$$F = -\nabla U$$

d) Pruebe que  $\Delta U = \alpha^2 U$  en  $\mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ .

## Resumen

**Coordenadas Cilíndricas:**  $T(\rho, \theta, k) = (\rho \cos(\theta), \rho \sin(\theta), k)$  y los factores  $h_\rho = 1$ ,  $h_\theta = \rho$  y  $h_k = 1$

**Coordenadas Esféricas:**  $T(r, \phi, \theta) = (r \cos(\theta) \sin(\phi), r \sin(\theta) \sin(\phi), r \cos(\phi))$  y los factores  $h_r = 1$ ,  $h_\theta = r \sin(\phi)$  y  $h_\phi = r$ .

$$\nabla f = \frac{1}{h_u} \frac{\partial f}{\partial u} \hat{u} + \frac{1}{h_v} \frac{\partial f}{\partial v} \hat{v} + \frac{1}{h_w} \frac{\partial f}{\partial w} \hat{w}$$

$$\Delta \phi = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \sum_{j=1}^3 \frac{\partial}{\partial w_j} \left[ \frac{h_1 h_2 h_3}{h_j^2} \left( \frac{\partial \phi}{\partial w_j} \right) \right]$$