

Auxiliar 1

Fecha: 15 de marzo de 2024

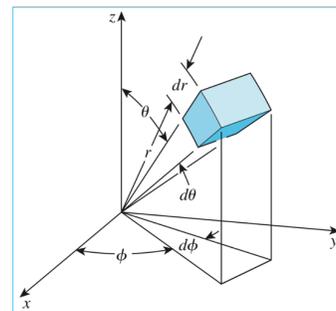
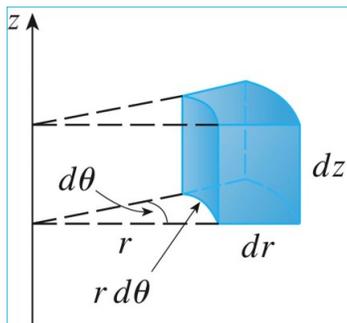
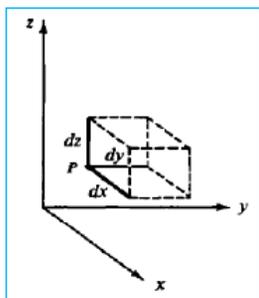
Profesor: Domenico Sapone

Auxiliares: Camila M., Bianca Z.

Ayudantes: Julio D., Gerd H.

P1. [Sistemas de coordenadas]

Identifique cada sistema de coordenadas y deduzca los elementos de línea, superficie y volumen para cada uno.



P2. [Integrales comunes]

Sea a un parámetro. Resuelva las siguientes integrales:

a) Le será útil realizar un cambio de variable adecuado:

i) $\int \frac{x}{(a^2 + x^2)^{\frac{3}{2}}} dx$

ii) $\int \frac{x}{(a^2 + x^2)^{\frac{1}{2}}} dx$

iii) $\int \frac{1}{(a^2 + x^2)^{\frac{3}{2}}} dx$

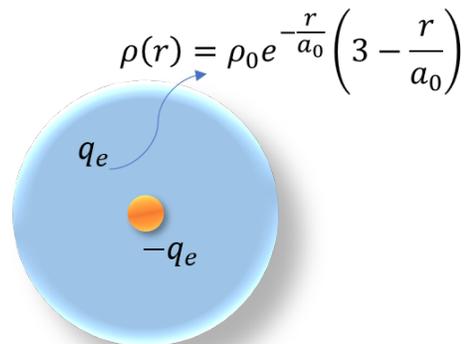
b) Le podría ser útil identificar el sistema de coordenadas aplicado:

i) $\int_0^{2\pi} \hat{\rho} d\theta$

ii) $\int_0^{2\pi} \int_0^\pi \text{sen}(\theta) d\theta d\phi$

P3. [¡Integrando con sentido!]

Existe un modelo (muy anticuado y poco realista) para un átomo de hidrógeno, el cual sugiere que está compuesto por: una nube con carga positiva q_e distribuida en una esfera de radio $R = 3a_0$ y caracterizada por una densidad de carga volumétrica dada por $\rho = \rho_0 e^{-\frac{r}{a_0}} \left(3 - \frac{r}{a_0}\right)$, y un electrón de carga $-q_e$ y masa m_e , como se muestra en la figura. Considerando que la distribución de carga se anula en $r = 3a_0$ y que a_0 es una constante conocida como el radio de Bohr, determine la constante ρ_0 .



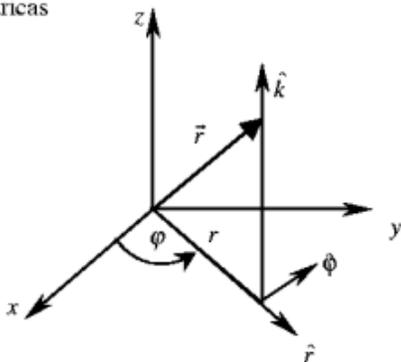
Formulario Matemático

1. Sistemas de Coordenadas

(1) Sistemas de Coordenadas Cilíndricas.

(2) Sistemas de Coordenadas Esféricas.

C. Cilíndricas



Coordenadas Cilíndricas

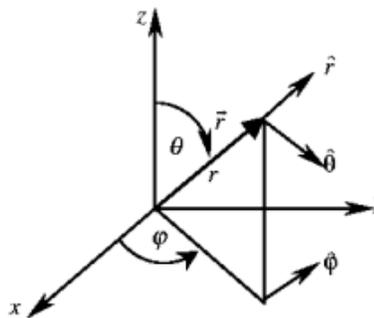
$$\vec{r} = r\hat{r} + z\hat{k}$$

$$x = r\cos(\varphi)$$

$$y = r\sin(\varphi)$$

$$z = z$$

C. Esféricas



Coordenadas Esféricas

$$\vec{r} = r\hat{r}$$

$$x = r\sin(\theta)\cos(\varphi)$$

$$y = r\sin(\theta)\sin(\varphi)$$

$$z = r\cos(\theta)$$

1.1. Elementos Diferenciales.

1.1.1. De línea.

(1) Cartesianas.

(2) Cilíndricas.

(3) Esféricas.

$$d\vec{l} = dx\hat{i} + dy\hat{j} + dz\hat{k}$$

$$d\vec{l} = dr\hat{r} + r d\theta\hat{\theta} + dz\hat{k}$$

$$d\vec{l} = dr\hat{r} + r d\theta\hat{\theta} + r\sin(\theta)d\varphi\hat{\phi}$$

1.1.2. De Superficie.

(1) Cartesianas.

(2) Cilíndricas.

$$d\vec{S} = dydz\hat{i} + dx dz\hat{j} + dx dy\hat{k}$$

$$d\vec{S} = rd\theta dz\hat{r} + dr dz\hat{\theta} + rd\theta dr\hat{\phi}$$

(3) Esféricas.

$$d\vec{S} = r^2\sin(\theta)d\theta d\varphi\hat{r} + r\sin(\theta)dr d\varphi\hat{\theta} + rd\theta dr\hat{\phi}$$

1.1.3. De Volumen.

(1) Cartesianas.

(2) Cilíndricas.

(3) Esféricas.

$$dV = dx dy dz$$

$$dV = r dr d\varphi dz$$

$$dV = r^2\sin(\theta)dr d\varphi d\theta$$