

Análisis II - Matemática 3

Análisis Matemático II

Marco Farinati

FCEN UBA mfarinat@dm.uba.ar

Teóricas - clase 12 - 2do cuatrimestre 2021
El teorema de Stokes y campos conservativos

El rotor y test de derivadas cruzadas

Recuerdo:

$$\begin{aligned} \operatorname{rot}(\vec{F}) &= \nabla \times \vec{F} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ F_1 & F_2 & F_3 \end{vmatrix} = \\ &= \left(\partial_y F_3 - \partial_z F_2, \partial_z F_1 - \partial_x F_3, \partial_x F_2 - \partial_y F_1 \right) \end{aligned}$$

Observamos: $\vec{F} = \nabla\phi = (\partial_x\phi, \partial_y\phi, \partial_z\phi)$ para alguna $\phi \in C^2$
entonces $\operatorname{rot}(\vec{F}) = 0$.

Es decir, $\vec{F} = \nabla\phi \Rightarrow \nabla \times \vec{F} = 0$.

La pregunta es: $\nabla \times \vec{F} = 0 \stackrel{?}{\Rightarrow} \exists \phi$ función escalar tal que $\vec{F} = \nabla\phi$?

Aplicación en curvas y cálculo de trabajo:

$\vec{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ con $\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ abierto,

Si $\vec{F} = \nabla\phi$ con $\phi \in C^1$,

entonces para cualquier $\sigma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^3$ continua y C^1 a trozos,
 $Im(\sigma) \subset \Omega$, vale

$$\int_{\sigma} \langle \vec{F}, d\ell \rangle = \phi(\sigma(b)) - \phi(\sigma(a))$$

Teorema (caracterización por curvas)

$\Omega \subseteq \mathbb{R}^3$ abierto conexo. $\vec{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ campo continuo.

Son equivalentes

- 1 Para todo par de curvas $\sigma : [a, b] \rightarrow \Omega$, $\tau : [\tilde{a}, \tilde{b}] \rightarrow \Omega$ continuas y C^1 a trozos, el trabajo sólo depende del punto inicial final. Es decir

$$\sigma(a) = \tau(\tilde{a}), \sigma(b) = \tau(\tilde{b}) \Rightarrow \int_{\sigma} \vec{F} \cdot d\vec{\ell} = \int_{\tau} \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$$

- 2 Para toda curva **cerrada** C , $\oint_C \vec{F} \cdot d\vec{\ell} = 0$

- 3 $\exists \phi : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ un campo escalar C^1 tal que $\vec{F} = \nabla \phi$.

dem: ...

demostración:

Fijamos $p_0 \in \Omega$, definimos “ $V(x, y, z) := \int_{p_0}^{(x,y,z)} \vec{F} \cdot d\vec{\ell}$.”

donde $\int_{p_0}^{(x,y,z)} = \int_{\mathcal{C}}$ donde \mathcal{C} es alguna (cualquiera!) curva que empieza en p_0 y termina en (x, y, z)

$$g(t) := V(x + t, y, z) \Rightarrow g'(0) = \partial_x(V)$$

Para t muy chico,

$$V(x + t, y, z) = \int_{p_0}^{(x,y,z)} \vec{F} \cdot d\vec{\ell} + \int_0^t F_1(x + s, y, z) ds$$

$$\Rightarrow g'(t) = F_1(x + t, y, z), \quad g'(0) = F_1(x, y, z),$$

Teorema: (caracterización por rotor)

$\vec{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ un campo vectorial C^1 . Si $\Omega = \mathbb{R}^3$, entonces son equivalentes

- $\exists \phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ tal que $\vec{F} = \nabla \phi$.
- $\nabla \times F = 0$.

$$\phi_1(x, y, z) := \int_0^y F_2(0, t, 0) dt + \int_0^z F_3(0, y, t) dt + \int_0^x F_1(t, y, z) dt$$

$$\phi_2(x, y, z) := \int_0^x F_1(t, 0, 0) dt + \int_0^z F_3(x, 0, t) dt + \int_0^y F_2(x, t, z) dt$$

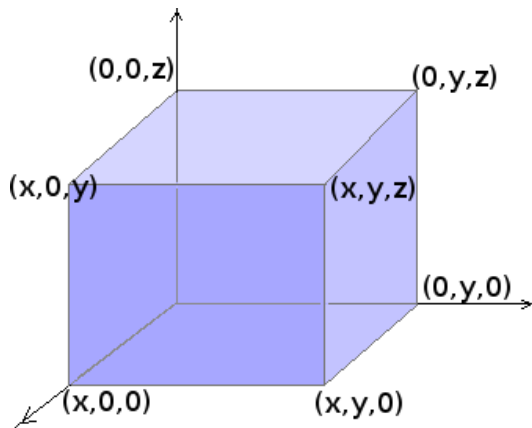
$$\phi_3(x, y, z) := \int_0^x F_1(t, 0, 0) dt + \int_0^y F_2(x, t, 0) dt + \int_0^z F_3(x, y, t) dt$$

$$\frac{\partial \phi_1}{\partial x} = F_1, \quad \frac{\partial \phi_2}{\partial y} = F_2, \quad \frac{\partial \phi_3}{\partial z} = F_3$$

Veamos

$$\nabla \times F = 0 \Rightarrow \phi_1 = \phi_2 = \phi_3$$

Veamos $\nabla \times F = 0 \Rightarrow \phi_1 = \phi_2 = \phi_3$



El teorema es válido para cualquier abierto? no...

Ejemplo:

$$\vec{F}(x, y, z) = \left(\frac{-y}{x^2 + y^2}, \frac{x}{x^2 + y^2}, 0 \right) = (P, Q, 0)$$

Está definido en $\Omega = \mathbb{R}^3 - \{(0, 0, z) : z \in \mathbb{R}\}$

$$\nabla \vec{F} = (0, 0, \partial_x Q - \partial_y P) = (0, 0, 0)$$

Sin embargo, para $\sigma(t) = (\cos(t), \sin(t), 0)$, $t \in [0, 2\pi]$,

$$\int_{\sigma} \vec{F} \cdot d\vec{\ell} = 2\pi \neq 0$$

Cuál es el problema?

Posibles regiones donde vale el teorema de campos conservativos:

1) simple conexión $\leftrightarrow \pi_1(\Omega) = 0$, (o mejor... $H^1(\Omega) = 0$)

Ejemplos:

\mathbb{R}^3 - finitos puntos ✓ ,

\mathbb{R}^3 - bola ✓

\mathbb{R}^3 - un recta ✗

\mathbb{R}^3 - semirecta ✓

\mathbb{R}^3 - círculo ✗

\mathbb{R}^3 - plano o semiplano..., $\Omega =$ una bola, una bola - un punto,...