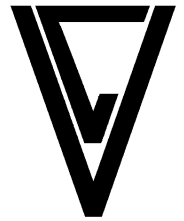




Universidad Nacional Autónoma de México
Facultad de Ingeniería
División de Ciencias Básicas
Coordinación de Matemáticas
CÁLCULO VECTORIAL



SEGUNDO EXAMEN FINAL

Semestre: 2017-1

Duración máxima: 2 horas

Nombre: _____ No. de cuenta: _____

1. Empleando multiplicadores de Lagrange determinar los puntos sobre la superficie

$$\frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{36} + \frac{z^2}{64} = 1$$

cuya distancia a su centro sea mínima y máxima.

15 PUNTOS

2. Determinar la curvatura en $z = 1$ para la curva de intersección de los cilindros.

$$x = \sqrt{z}, \quad y = 2\sqrt{z}$$

15 PUNTOS

3. Calcular el valor de $\oint_C \vec{F} \cdot \overline{dr}$ a lo largo de una vuelta a la circunferencia de ecuaciones $x^2 + y^2 + z^2 = 16$, $2x - y + z = 0$, donde el campo vectorial \vec{F} está dado por

$$\vec{F} = (8xy - 18x^2z + 1)\hat{i} + (4x^2 - 6yz + 1)\hat{j} + (1 - 6x^3 - 3y^2)\hat{k}$$

15 PUNTOS

4. Sea el sistema de referencia definido por las ecuaciones de transformación

$$T: \begin{cases} x = x \\ y = r \cos \theta \\ z = r \operatorname{sen} \theta \end{cases}$$

a) Determinar si el sistema (x, r, θ) es ortogonal

b) Obtener $\{h_x, h_r, h_\theta\}$

c) Determinar los vectores $\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}$ en términos de e_x, e_r, e_θ

d) Obtener los jacobianos $J\left(\frac{x, y, z}{x, r, \theta}\right)$ y $J\left(\frac{x, r, \theta}{x, y, z}\right)$

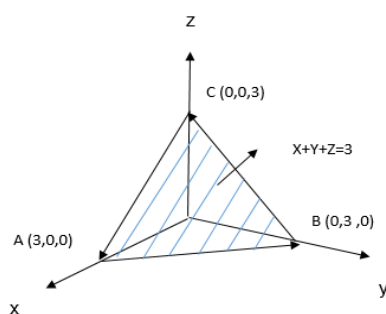
e) Para el cilindro

$$S: \begin{cases} x = x \\ y = 3 \cos \theta \\ z = 3 \operatorname{sen} \theta \end{cases}$$

Determinar el vector de posición de todo punto de S en el sistema de referencia propuesto.

20 PUNTOS

5. Por medio del Teorema de Stokes, calcular el trabajo que efectúa el campo de fuerzas $\vec{F}(x, y, z) = (5x - 3y, x, z^3)$ en el desplazamiento de una partícula a lo largo de la curva C que se muestra en la figura



15 PUNTOS

6. Calcular el flujo del campo $\vec{F}(x, y, z) = (5x + y, x - y^2, 2yz - 2z)$ a través de la superficie cerrada que envuelve al sólido limitado por las superficies de ecuaciones: $x=0$, $y=0$, $x+y+z=4$ y $x+y-z=4$

20 PUNTOS



1.

Función objetivo $F(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2$

Función de restricción $G(x, y, z) = \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{36} + \frac{z^2}{64} - 1 = 0$

$$\bar{\nabla} F = \lambda \bar{\nabla} G \quad 2x = \frac{\lambda 2x}{25} \quad ; \quad x = 0$$

$$2y = \frac{\lambda 2y}{36} \quad ; \quad y = 0$$

$$2z = \frac{\lambda 2z}{64} \quad ; \quad z = 0$$

bajo la restricción

si $x = 0$; $y = 0$; $z = \pm 8$, $d = 8$ distancia máxima

$x = 0$; $z = 0$; $y = \pm 6$, $d = 6$

$y = 0$; $z = 0$; $x = \pm 5$, $d = 5$ distancia mínima

puntos donde la distancia es mínima ($d=5$)

$P_1(-5, 0, 0)$, $P_2(5, 0, 0)$

puntos donde la distancia es máxima ($d=8$)

$P_1(0, 0, -8)$, $P_2(0, 0, 8)$

15 PUNTOS

2.

Parametrizando $t = \sqrt{z}$

$$\bar{r} = ti + 2tj + t^2k \quad \text{en } z = 1 \Rightarrow t = 1$$

$$\bar{r}' = i + 2j + 2tk$$

$$\bar{r}'' = 2k$$

$$\bar{r}' \times \bar{r}'' = (i + 2j + 2k) \times (2k) \\ = -2j + 4i$$

$$|\bar{r}' \times \bar{r}''| = \sqrt{20}$$

$$|\bar{r}'| = 3$$

$$k = \frac{\sqrt{20}}{27} = \frac{2}{27} \sqrt{5}$$

15 PUNTOS

3. \overline{F} está definido en una región simplemente conexa

$$\nabla_x \overline{F} = \begin{vmatrix} \hat{i} & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ 8xy - 18x^2z + 1 & 4x^2 - 6yz + 1 & 1 - 6x^3 - 3y^2 \end{vmatrix}$$

$$\nabla_x \overline{F} = \hat{i}(-6y + 6y) - j(-18x^2 + 18x^2) + k(8x - 8x) = \overline{0}$$

$$\overline{F} - \text{irrotacional} \quad \therefore \overline{F} \text{ es conservativo} \quad \oint_c \overline{F} \cdot d\overline{r} = 0$$

15 PUNTOS

4. a) $\overline{r}_x = i$

$$\overline{r}_r = \cos \theta j + \text{sen} \theta k$$

$$\overline{r}_\theta = -r \text{sen} \theta j + r \cos \theta k \quad \overline{r}_x \cdot \overline{r}_r = 0$$

$$\overline{r}_x \cdot \overline{r}_\theta = 0$$

$$\overline{r}_r \cdot \overline{r}_\theta = 0$$

El sistema (x, r, θ) es ortogonal

b) $h_x = 1 \quad h_r = 1 \quad h_\theta = r$

$$c) \begin{bmatrix} e_x \\ e_r \\ e_\theta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & \text{sen} \theta \\ 0 & -\text{sen} \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} i \\ j \\ k \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} i \\ j \\ k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\text{sen} \theta \\ 0 & \text{sen} \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \overline{e}_x \\ \overline{e}_r \\ \overline{e}_\theta \end{bmatrix}$$

d) $J\left(\frac{x, y, z}{x, r, \theta}\right) = \frac{1}{r} \quad J\left(\frac{x, r, \theta}{x, y, z}\right) = r$

e) $\overline{r} = [x, 3\cos \theta, 3\text{sen} \theta] \begin{bmatrix} i \\ j \\ k \end{bmatrix} \rightarrow \overline{r} = [x, 3, 0] \begin{bmatrix} e_x \\ e_r \\ e_\theta \end{bmatrix} = xe_x + 3e_r$

20 PUNTOS

5.

$$W = \oint_c \vec{F} \cdot d\vec{r} = \iint_s \nabla_x \vec{F} \cdot \vec{n} ds$$

$$\nabla_x \vec{F} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ 5x-3y & x & z^3 \end{vmatrix} = \hat{i}(0) - \hat{j}(0) + \hat{k}(1+3) = 4\hat{k}$$

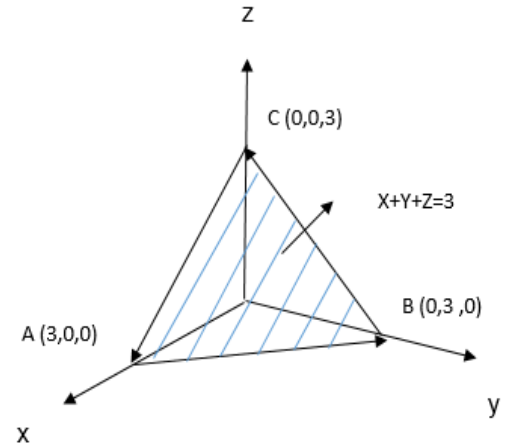
$$\vec{n} = \frac{(1,1,1)}{\sqrt{3}}$$

$$S: z = 3 - x - y$$

$$ds = \sqrt{\left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2 + 1} dx dy = \sqrt{3} dx dy$$

$$w = \iint_s (0,0,4) \cdot \frac{(1,1,1)}{\sqrt{3}} \sqrt{3} dx dy = 4 \iint_{S_{xy}} dx dy = 4 \left(\frac{3 \cdot 3}{2}\right) = 18$$

w = 18 unidades de trabajo



15 PUNTOS

6.

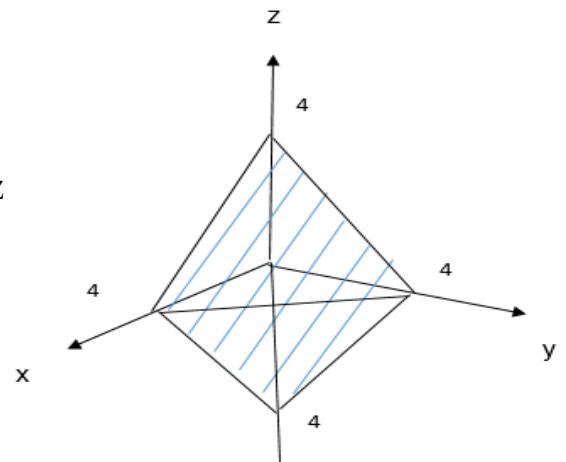
$$\text{Flujo} = \iiint_s \vec{F} \cdot \vec{n} ds = \iiint \text{div } \vec{F} dv = \iiint (5 - 2y + 2y - 2) dx dy dz$$

$$\text{Flujo} = 3 \iiint dx dy dz = 3 \left(\frac{64}{3}\right) = 64 \text{ unidades de flujo}$$

tetraedro:

$$V = \frac{(A_{base})h}{3} = \frac{\left(\frac{4 \cdot 4}{2}\right)4}{3} = \frac{32}{3}$$

$$\iiint dx dy dz = 2 \left(\frac{32}{3}\right) = \frac{64}{3}$$



20 PUNTOS