

Unidad 3 : FUNCIONES VECTORIALES

Tema 3.2 : Derivadas e Integrales de Funciones Vectoriales

(Estudiar la Sección 13.2 en el Stewart 8ª Edición; Hacer la Tarea No. 11)

Definición de derivada de una función vectorial: $\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{r}'(t) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\vec{r}(t+h) - \vec{r}(t)}{h}$

Representación geométrica de $\vec{r}'(t)$: gráficamente el vector $\vec{r}'(t)$ representa un vector tangente a la curva con ecuación vectorial: $\vec{r}(t) = \langle f(t), g(t), h(t) \rangle$

Vector tangente unitario: $\hat{T}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|}$

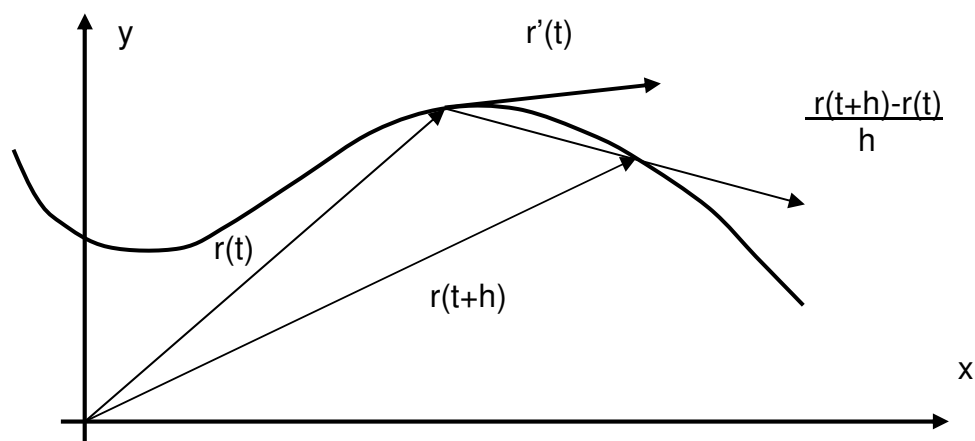
Cálculo de la derivada de una función vectorial:

$$\vec{r}'(t) = \langle f'(t), g'(t), h'(t) \rangle = f'(t)\hat{i} + g'(t)\hat{j} + h'(t)\hat{k}$$

Cálculo de la integral de una función vectorial:

$$\int_a^b \vec{r}(t) dt = \left(\int_a^b f(t) dt \right) \hat{i} + \left(\int_a^b g(t) dt \right) \hat{j} + \left(\int_a^b h(t) dt \right) \hat{k}$$

La derivada del vector de posición $r(t)$ siempre es un vector tangente a la curva



Ejercicios de práctica

E1.- (a) Encuentre la derivada de la función vectorial:

$$\vec{r}(t) = (1 + t^2)\hat{i} + (te^{-t})\hat{j} + (\text{sen}2t)\hat{k} \quad , \text{ y (b) calcule el vector tangente unitario } \hat{T}(0)$$

E2.- Para la función vectorial $\vec{r}(t) = \sqrt{t}\hat{i} + (2 - t)\hat{j}$: (a) determine las ecuaciones paramétricas de la curva, (b) la ecuación cartesiana de la curva, (c) dibuje la curva, (d) calcule los vectores $\vec{r}(1)$ y $\vec{r}'(1)$; y (e) dibújelos sobre la curva

E3.- Determine las ecuaciones paramétricas de la recta tangente a la curva dada en el punto especificado.

$$\vec{r}(t) = \langle t^2 - 1, t^2 + 1, t + 1 \rangle \quad ; \quad P(-1, 1, 1)$$

E4.- Evalúe la integral: $\int_1^2 [(1 + t^2)\hat{i} - 4t^3\hat{j} - (t^2 - 1)\hat{k}] dt$

E5.- La función vectorial $\vec{r}(t)$ representa un vector de dirección variable, pero de magnitud constante, esto es, $|\vec{r}(t)| = k$. Demuestre que el vector derivada $\vec{r}'(t)$ es perpendicular al vector de posición $\vec{r}(t)$. ($|\vec{a}| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$)

E4.- Definir los vectores Normal y Binormal Unitarios:

$$\hat{N}(t) = \frac{\hat{T}'}{|\hat{T}'|} \quad ; \quad \hat{B}(t) = \hat{T}(t) \times \hat{N}(t)$$

plano \hat{N}, \hat{B} *plano normal*

plano \hat{T}, \hat{N} *plano osculador*

plano \hat{T}, \hat{B} *plano rectificador*

Ma-2009 : MATEMÁTICAS PARA INGENIERIA III

Tarea No 11 : Derivadas e Integrales de Funciones Vectoriales

(Secciones 13.1 y 13.2 del Stewart 8ª Edición)

Para las funciones vectoriales dadas: (a) determine las ecuaciones paramétricas, (b) la ecuación cartesiana, (c) dibuje la curva, (d) determine el vector $\vec{r}'(t)$; y (e) trace sobre la curva el vector de posición $\vec{r}(t)$ y el vector tangente $\vec{r}'(t)$ para el valor dado de t .

1 $\vec{r}(t) = (1+t)\hat{i} + t^2\hat{j} \quad ; \quad t=1$

2 $\vec{r}(t) = e^t\hat{i} + e^{-2t}\hat{j} \quad ; \quad t=0$

Encuentre la derivada de la función vectorial dada:

3 $\vec{r}(t) = \langle t^2, 1-t, \sqrt{t} \rangle$

4 $\vec{r}(t) = \ln(4-t^2)\hat{i} + \sqrt{1+t}\hat{j} - 4e^{3t}\hat{k}$

Halle el vector tangente unitario $\hat{T}(t)$ en el punto correspondiente al valor dado del parámetro t .

5 $\vec{r}(t) = \langle 6t^5, 4t^3, 2t \rangle \quad ; \quad t=1$

6 $\vec{r}(t) = t\hat{i} + 2\text{sen}t\hat{j} + 3\text{cos}t\hat{k} \quad ; \quad t = \frac{\pi}{6}$

Halle las ecuaciones paramétricas de la recta tangente a la curva con ecuaciones paramétricas dadas en el punto especificado.

7 $x = t^5, y = t^4, z = t^3 \quad ; (1,1,1)$

8 $x = t \cos 2\pi t, y = t \text{sen} 2\pi t, z = 4t; \left(0, \frac{1}{4}, 1\right)$

Evalúe la integral

9 $\int_0^{\frac{\pi}{4}} (\cos 2t\hat{i} + \text{sen} 2t\hat{j} + t \text{sen} t\hat{k}) dt$

10 $\int (e^t\hat{i} + 2t\hat{j} + \ln t\hat{k}) dt$

Ma-2009 : MATEMÁTICAS PARA INGENIERIA III

Tarea No 11 : Funciones Vectoriales

(Secciones 13.1 y 13.2 del Stewart 8ª Edición)

Respuestas a los problemas

$$R1: x=1+t, y=t^2, z=(x-1)^2, \vec{r}'(t)=\hat{i}+2t\hat{j}, \vec{r}(1)=\langle 2,1 \rangle, \vec{r}'(1)=\langle 1,2 \rangle$$

$$R2: x=e^t, y=e^{-2t}, z=\frac{1}{x^2}, \vec{r}'(t)=e^t\hat{i}-2e^{-2t}\hat{j}, \vec{r}(0)=\langle 1,1 \rangle, \vec{r}'(0)=\langle 1,-2 \rangle$$

$$R3: \vec{r}'(t)=\left\langle 2t, -1, \frac{1}{2\sqrt{t}} \right\rangle$$

$$R4: \vec{r}'(t)=\frac{-2t}{(4-t^2)}\hat{i}+\frac{1}{2\sqrt{1+t}}\hat{j}-12e^{3t}\hat{k}$$

$$R5: \left\langle \frac{15}{\sqrt{262}}, \frac{6}{\sqrt{262}}, \frac{1}{\sqrt{262}} \right\rangle$$

$$R6: \frac{2}{5}\hat{i}+\frac{2\sqrt{3}}{5}\hat{j}-\frac{3}{5}\hat{k}$$

$$R7: x=1+5t, y=1+4t, z=1+3t$$

$$R8: x=-\frac{\pi}{2}t, y=\frac{1}{4}+t, z=1+4t$$

$$R9: \frac{1}{2}\hat{i}+\frac{1}{2}\hat{j}+\left(\frac{4-\pi}{4\sqrt{2}}\right)\hat{k}$$

$$R10: e^t\hat{i}+t^2\hat{j}+(t\ln t-t)\hat{k}+C$$