

**MAT-1120: Cálculo II****Identificación**

Asignatura:	Cálculo II
Sigla:	MAT-1120
Horas Teóricas:	4 horas semana en 2 sesiones
Horas Prácticas:	2 horas semana en una sesión
Nivel Semestral:	Segundo Semestre
Pre-Requisitos Formales:	Cálculo Diferencial Integral en una Variable
Carreras destinatarias:	Ciencias y Tecnología

**Contenido Analítico**

1. *Algebra Vectorial*: 1.1 Vectores en  $\mathbb{R}^3$  y  $\mathbb{R}^n$  1.2 Producto escalar y norma de un vector 1.3 Ortogonalidad de vectores 1.4 Ángulo entre vectores 1.5 Vectores unitarios 1.6 Producto vectorial de vectores 1.7 Recta y planos 1.8 Cuádricas
2. *Funciones Vectoriales de Variable Real*: 2.1 Funciones Vectoriales 2.2 Límites derivados e integrales 2.3 Curvas en el plano y en el espacio 2.4 Velocidad y aceleración 2.5 Longitud de arco 2.6 Vector tangente unitario 2.7 Vector normal y binormal 2.8 Curvatura y torsión
3. *Cálculo Diferencial en Campos Escalares*: 3.1 Campos escalares 3.2 Bolos abiertos y conjuntos abiertos 3.3 Límites y continuidad 3.4 Derivadas direccionales y continuidad 3.5 La diferencial 3.6 Gradiente de un campo escalar 3.7 Condición suficiente de diferenciabilidad 3.8 Regla de la cadena 3.9 Aplicaciones geométricas
4. *Cálculo Diferencial en Campos Vectoriales*: 4.1 Diferenciales de campos vectoriales 4.2 Diferenciabilidad y continuidad 4.3 Regla de la cadena 4.4 Forma matricial 4.5 Condiciones suficientes de para la igualdad de derivadas parciales mixtos
5. *Aplicaciones de Cálculo Diferencial*: 5.1 Derivación de funciones definidas implícitamente 5.2 Ejemplos resueltos 5.3 Máximos, mínimos y puntos de ensilladura 5.4 Fórmula de Taylor de segundo orden para campos escalares 5.5 Determinación de la naturaleza de un punto estacionario por medio de los autovalores de la matriz hessiana 5.6 Criterio de las derivadas segundas para determinar extremos de funciones de dos variables 5.7 Extremos condicionados. Multiplicadores de Lagrange 5.8 Teorema del valor extremo para campos escalares continuos 5.9 Teorema de la continuidad uniforme para campos escalares continuos
6. *Integrales de Línea*: 6.1 Introducción 6.2 Caminos e integrales de línea 6.3 Otras notaciones para las integrales de línea 6.4 Propiedades fundamentales de las integrales de línea 6.5 El concepto de trabajo como integral de línea 6.6 Integrales de línea con respecto a la longitud de arco 6.7 Otras aplicaciones de las integrales de línea 6.8 Conjuntos conexos abiertos independientes de camino 6.9 Segundo teorema fundamental del cálculo para integrales de línea 6.10 Aplicaciones a la mecánica 6.11 El primer teorema fundamental del cálculo de integrales de línea 6.12 condiciones necesarias y suficientes para que un campo vectorial sea un gradiente 6.13 Métodos especiales para construir funciones potenciales
7. *Integrales Múltiples*: 7.1 Introducción 7.2 Particiones de rectángulos 7.3 Funciones escalonadas 7.4 Integral doble de una función escalonada 7.5 Definición de integral doble de una función definida y acotada en un rectángulo 7.6 Integrales dobles superior e inferior 7.7 Cálculo de una integral doble por integración unidimensional reiterada 7.8 Interpretación geométrica de la integral doble como un volumen 7.9 Integrabilidad de funciones continuas 7.10 Integrabilidad de funciones acotadas con discontinuidad 7.11 Integrales dobles extendidas a regiones más generales 7.12 Aplicaciones a áreas y volúmenes 7.13 Ejemplos resueltos 7.14 Otras aplicaciones de las integrales dobles 7.15 Dos teoremas de Pappus 7.16 Teorema de Green en el plano 7.17 Algunas aplicaciones del teorema de Green 7.18

- Condiciones necesarias y suficientes para que un campo vectorial bidimensional sea un gradiente 7.19 Teorema de Green para regiones múltiplemente conexas 7.20 El número de giros 7.21 Cambio de variables en una integral doble 7.22 Casos particulares de la fórmula de transformación 7.23 Demostración de la fórmula de transformación en un caso particular 7.24 Demostración de la fórmula de transformación en un caso general 7.25 Extensión a un número mayor de dimensiones 7.26 Cambio de variables en una integral n-múltiple
8. *Integrales de Superficie:* 8.1 Representación paramétrica de una superficie 8.2 Producto vectorial fundamental 8.3 El producto vectorial fundamental considerado como una norma a la superficie 8.4 Área de una superficie paramétrica 8.5 Integrales de superficie 8.6 Cambio de representación paramétrica 8.7 Otras notaciones para las integrales de superficie 8.8 Teorema de Stokes 8.9 El rotacional y la divergencia de un campo vectorial 8.10 Otras propiedades del rotacional y de la divergencia 8.11 Reconstrucción de un campo vectorial a partir de su rotación 8.12 Extensión del teorema de Stokes 8.13 Teorema de la divergencia (teorema de Gauss) 8.14 Aplicaciones del teorema de la divergencia
9. *Ecuaciones Diferenciales Lineales:* 9.1 Introducción histórica 9.2 Revisión de los resultados relativos a las ecuaciones de primer y segundo orden 9.3 Ecuaciones diferenciales lineales de orden n 9.4 Teorema de la existencia y unicidad 9.5 Dimensión del espacio solución de una ecuación lineal homogénea 9.6 Algebra de operadores de coeficientes constantes 9.7 Determinación de una base de soluciones para ecuaciones lineales con coeficientes constantes 9.8 Determinación de una base de soluciones para ecuaciones lineales con coeficientes constantes por factorización de operadores 9.9 Relación entre las ecuaciones homogéneas y no homogéneas 9.10 Determinación de una solución particular de la ecuación no homogénea 9.11 Métodos de variación de constantes 9.12 No singularidad de la matriz wronskiana de n soluciones independientes de una ecuación lineal homogénea 9.13 Métodos especiales para determinar una solución particular de la ecuación no homogénea 9.14 Reducción a un sistema de ecuaciones lineales de primer orden 9.15 Método del anulador para determinar una solución particular de la ecuación no homogénea 9.16 Ejercicios varios sobre ecuaciones diferenciales lineales 9.17 Ecuaciones lineales de segundo orden con coeficientes analíticos 9.18 La ecuación de Legendre 9.19 Polinomios de Legendre 9.20 Fórmula de Rodríguez para los polinomios de Legendre 9.21 Método de Frobenius 9.22 Ecuación de Rossel
10. *Sistemas de Ecuaciones Diferenciales:* 10.1 Introducción 10.2 Cálculo con funciones matriciales 10.3 Series de matrices. Normas de matrices 10.4 Exponencial de una matriz 10.5 Ecuación diferencial que se satisface por  $e^{tA}$  10.6 Teorema de unicidad para la ecuación diferencial matricial  $P'(t) = AF(t)$  10.7 Ley de exponentes para exponenciales de matrices 10.8 Teoremas de existencia y unicidad para sistemas lineales homogéneos con coeficientes constantes 10.9 El problema de calcular  $e^{tA}$  10.10 Teorema de Cayley–Hamilton 10.11 Método de Putzer para calcular  $e^{tA}$  10.12 Otros métodos para calcular  $e^{tA}$  en casos especiales 10.13 Sistemas lineales no homogéneos con coeficientes constantes 10.14 Sistema lineal general  $Y'(t) = P(t)Y(t) + Q(t)$  10.15 Resolución de sistemas lineales homogéneos mediante series de potencias 10.16 Demostración del teorema de existencia por el método de las aproximaciones sucesivas 10.17 Aplicación del método de aproximaciones sucesivas a los sistemas no lineales de primer orden 10.18 Demostración del teorema de existencia y unicidad para sistemas no lineales de primer orden 10.19 Aproximaciones sucesivas y puntos fijos de operadores

## Bibliografía

- [1] Tom Apóstol, *Calculus (Volumen II)*, Ed. Reverte
- [2] Murray S. Spiegel, *Cálculo Superior*, Es. Schaum's
- [3] Protter Morrey, *Análisis Matemático*, Ed. F.E.I.

- [4] B.P. Deminovich, *5000 Problemas de Análisis Matemático*, Ed. Paraninfo
- [5] N. Piskunov, *Cálculo Diferencial e Integral*, Ed. Montaner y Simon