

ó mas sencillamente:

$$x = \varphi(u, t); \quad y = \psi(u, t) \quad (1)$$

El problema se descompone en tres partes: *primero*, expresar en funcion de u, t el coeficiente ($F x, y$); *segundo*, expresar en funcion de u, t y $du \times dt$ el producto dx, dy ; *tercero*, determinar los nuevos límites.

Núm. 67. I. Para expresar $F(x, y)$ en funcion de u, t , bastará evidentemente sustituir en F por x e' y sus valores (1), y tendremos:

$$F(x, y) = F(\varphi(u, t), \psi(u, t)) = F_1(u, t).$$

Núm. 68. II. En cuanto á la determinacion de dx, dy , el problema no es tan sencillo.

Parece á primera vista que bastará diferenciar las ecuaciones (1), con lo que se obtendrá

$$dx = \varphi'_u(u, t) du + \varphi'_t(u, t) dt$$

$$dy = \psi'_u(u, t) du + \psi'_t(u, t) dt$$

y multiplicar despues los valores de dx, dy ; pero este método sería radicalmente falso, no porque no pudiese en rigor hacerse esta sustitucion en cada *elemento* de la integral, sino porque la integral misma perdería su significacion, convirtiéndose en otra suma de otra clase especial, pues entrarian du^2 y dt^2 .

Es necesario para vencer la dificultad proceder por partes.

Supongamos que en primer lugar se trata de eliminar y de la expresion propuesta en funcion de t .

y es funcion de u, t , segun las ecuaciones (1), pero u es funcion de t , de modo que podemos considerar á y como funcion de t únicamente.

Tendremos según esto

$$dy = \varphi'_t(u, t) dt + \varphi'_u(u, t) \frac{du}{dt} dt =$$

$$\left(\varphi'_t(u, t) + \varphi'_u(u, t) \frac{du}{dt} \right) dt$$

y para determinar

$$\frac{du}{dt}$$

diferenciaremos la segunda ecuación (1), recordando siempre que solo atendemos á la integración en y , que solo eliminamos y , y que por lo tanto x es una constante, resultará pues

$$\psi'_t(u, t) + \psi'_u(u, t) \frac{du}{dt} = 0$$

de donde

$$\frac{du}{dt} = - \frac{\psi'_t(u, t)}{\psi'_u(u, t)}$$

Sustituyendo este valor en el valor de dy hallaremos

$$dy = \left[\varphi'_t(u, t) + \varphi'_u(u, t) \times - \frac{\psi'_t(u, t)}{\psi'_u(u, t)} \right] dt =$$

$$\frac{\varphi'_t(u, t) \cdot \psi'_u(u, t) - \varphi'_u(u, t) \cdot \psi'_t(u, t)}{\psi'_u(u, t)} dt$$

y la integral U se convertirá en

$$U = \int dx \int F(x, y) \left[\frac{\varphi'_t \psi'_u - \varphi'_u \psi'_t}{\psi'_u} \right] dt$$

de la cual deberíamos eliminar u é y en función de x y t , determinando además los límites convenientemente.

Para completar la transformacion eliminemos dx , suponiendo que á la variable x queremos sustituir la u conservando la t .

Observemos que x es funcion de u porque se tiene

$$x = \varphi(u, t),$$

pero que en esta ecuacion entra la t , que es funcion de u , segun indica la ecuacion

$$y = \psi(u, t).$$

Tendremos

$$dx = \left(\varphi'_u + \varphi'_t \frac{dt}{du} \right) du$$

pero la integracion relativa á x supone t constante, luego

$$\frac{dt}{du} = 0,$$

luego

$$dx = \varphi'_u du$$

valor que sustituido en U da

$$U = \int \int F(x, y) \frac{\varphi'_t \psi'_u - \varphi'_u \psi'_t}{\varphi'_u} dt \cdot \varphi'_u du =$$

$$\int_a^{a_1} \int_b^{b_1} F(x, y) [\varphi'_t \psi'_u - \varphi'_u \psi'_t] du dt.$$

claro es que en esta ecuacion deberemos eliminar x é y del coeficiente F .

Núm. 69. III. Para determinar los nuevos límites deduciremos:

1.º Los límites inferiores de u , t , de las ecuaciones

$$a = \varphi(u, t); \quad b = \psi(u, t).$$

2.º Los límites superiores de estas otras

$$a_1 = \varphi(u, t); \quad b_1 = \psi(u, t).$$

Representando por c y d los valores de u t deducidos del primer sistema y por c_1 , d_1 los correspondientes al segundo, tendremos definitivamente

$$U = \int_a^d \int_{a_1}^{d_1} F \left[\varphi(u, t), \psi(u, t) \right] \left[\varphi'_t \psi'_u - \varphi'_u \psi'_t \right] du \cdot dt. \quad (2)$$

Integrales triples. Núm. 70. Sea la integral

$$U = \int_a^b \int_{a'}^{b'} \int_{a''}^{b''} F(x, y, z) dx dy dz$$

en la que para mayor sencillez supondremos constantes los límites.

Nos proponemos sustituir á las variables x, y, z las t, u, v .

El problema, como en el caso anterior, se descompondrá en tres partes.

1.^o Debemos eliminar x, y, z de F por medio de las tres relaciones

$$x = \varphi(t, u, v); \quad y = \chi(t, u, v); \quad z = \psi(t, u, v) \quad (1)$$

de suerte que tendremos

$$F(x, y, z) = F \left[\varphi(t, u, v), \chi(t, u, v), \psi(t, u, v) \right]$$

2.^a Supongamos que la primera integración se refiere á x : tendremos

$$U = \int_{a''}^{b''} \int_{a'}^{b'} dy \cdot dz \int_a^b F dx.$$

Sustituyamos á la variable x la variable t por medio de la ecuacion

$$x = \varphi(t, u, v)$$

en la que u, v son funciones de t determinadas por las dos últimas relaciones (1).

Diferenciando tendremos

$$dx = \left[\varphi'_t + \varphi'_u \frac{du}{dt} + \varphi'_v \frac{dv}{dt} \right] dt,$$

y para eliminar

$$\frac{du}{dt}, \quad \frac{dv}{dt},$$

tendremos asimismo

$$\left. \begin{aligned} 0 &= \chi'_t + \chi'_u \frac{du}{dt} + \chi'_v \frac{dv}{dt} \\ 0 &= \psi'_t + \psi'_u \frac{du}{dt} + \psi'_v \frac{dv}{dt} \end{aligned} \right\} (2)$$

que se obtienen diferenciando

$$y = \chi, \quad z = \psi,$$

y observando que en la primera integracion y, z son constantes.

Las ecuaciones (2) dan

$$\frac{du}{dt} = \frac{\psi'_t \chi'_v - \chi'_t \psi'_v}{\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v}; \quad \frac{dv}{dt} = \frac{\psi'_u \chi'_t - \psi'_t \chi'_u}{\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v};$$

y substituyendo en el valor de dx

$$dx = \left[\varphi'_t (\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v) + \varphi'_u (\psi'_t \chi'_v - \chi'_t \psi'_v) + \right. \\ \left. + \varphi'_v (\psi'_u \chi'_t - \psi'_t \chi'_u) \right] \frac{dt}{\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v}.$$

La integral U tomará, pues, el valor

$$U = \int_{a''}^{b''} \int_{a'}^{b'} \int_c^d F \left[\varphi'_t (\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v) + \right. \\ \left. + \varphi'_u (\psi'_t \chi'_v - \chi'_t \psi'_v) + \varphi'_v (\psi'_u \chi'_t - \psi'_t \chi'_u) \right] \\ \frac{dt}{\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v} dy \cdot dz.$$

Queda el problema reducido á eliminar las dos únicas variables y, z en funcion de u, v por medio de las relaciones

$$y = \chi(t, u, v); \quad z = \psi(t, u, v),$$

para lo cual basta substituir segun la fórmula (2) del núm. (69) á dy, dz , el producto $(\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v) du \cdot dv$.

Tendremos, pues, finalmente

$$U = \int_{c''}^{d''} \int_{c'}^{d'} \int_c^d F(\varphi, \chi, \psi) \left[\varphi'_t (\chi'_u \psi'_v - \psi'_u \chi'_v) + \right. \\ \left. + \varphi'_u (\psi'_t \chi'_v - \chi'_t \psi'_v) + \varphi'_v (\psi'_u \chi'_t - \psi'_t \chi'_u) \right] dt \cdot du \cdot dv. \quad (3)$$

3.^a En cuanto á los límites, basta despejar x, y, z de los dos sistemas:

$$1.^{\text{er}} \text{ sistema. } a = \varphi(t, u, v); \quad a' = \chi(t, u, v); \quad a'' = \psi(t, u, v)$$

$$2.^{\circ} \text{ sistema. } b = \varphi(t, u, v); \quad b' = \chi(t, u, v); \quad b'' = \psi(t, u, v).$$

Los valores $t = c; u = c'; v = c''$ deducidos del 1.^{er} sistema, forman los límites inferiores.

Los $t = d; u = d'; v = d''$ deducidos del 2.^o, los límites superiores.

Núm. 71: Aplicaciones. 1.^a Supongamos la integral doble

$$U = \int_a^{a'} \int_b^{b'} F(x, y) dx, dy,$$

en la que x, y representen dos coordenadas rectangulares de un punto del plano de las $[x, y]$, y supongamos que á estas coordenadas se trata de sustituir otras dos t, u rectangulares tambien; tendremos

$$x = t \cos. \alpha - u \text{ sen. } \alpha$$

$$y = t \text{ sen. } \alpha + u \cos. \alpha;$$

y por lo tanto (núm. 68)

$$\varphi'_t = \cos. \alpha; \quad \varphi'_u = -\text{sen. } \alpha; \quad \psi'_t = \text{sen. } \alpha; \quad \psi'_u = \cos. \alpha,$$

de donde

$$\varphi'_t \psi'_u - \varphi'_u \psi'_t = \cos.^2 \alpha + \text{sen.}^2 \alpha = 1.$$

Así, pues,

$$U = \int_c^d \int_{c'}^{d'} F(t \cos. \alpha - u \text{ sen. } \alpha, t \text{ sen. } \alpha + u \cos. \alpha) du. dt.$$

De esta fórmula resulta que en el caso particular de que tratamos basta eliminar del coeficiente diferencial F , x é y en funcion de u, t , y sustituir á dx, dy el producto du, dt .

Núm. 72. Fácilmente podia preverse este resultado; en efecto, $F[x, y]$ representa una cierta magnitud, densidad, masa, temperatura, etc., correspondiente ó afecta al punto x, y ; luego multiplicando por el elemento de *área* que se refiere á este punto sea cual fuere este elemento y su forma, la masa será la misma en todos los casos. Es tan sencilla esta idea, que creemos inútil explicarla.

Núm. 73. 2.^a Supongamos la integral triple

$$U = \int_a^{a'} \int_b^{b'} \int_c^{c'} F(x, y, z) dx, dy, dz,$$

en la que x, y, z representan las tres coordenadas rectangulares de un punto del espacio, y supongamos que á estas tres coordenadas se desea sustituir otras tres coordenadas t, u, v , tambien rectangulares, enlazadas con las primeras por las relaciones

$$\left. \begin{aligned} x &= a t + b u + c v \\ y &= a' t + b' u + c' v \\ z &= a'' t + b'' u + c'' v \end{aligned} \right\} (1)$$

Aplicando la fórmula (3) del núm. 70 tendremos:

$$\varphi(t, u, v) = a t + b u + c v$$

$$\chi(t, u, v) = a' t + b' u + c' v$$

$$\psi(t, u, v) = a'' t + b'' u + c'' v$$

de donde se deduce

$$\begin{aligned}\varphi'_t &= a ; \varphi'_u = b ; \varphi'_v = c \\ \chi'_t &= a' ; \chi'_u = b' ; \chi'_v = c' \\ \psi'_t &= a'' ; \psi'_u = b'' ; \psi'_v = c''\end{aligned}$$

y por lo tanto

$$\begin{aligned}\varphi'_t (\chi'_u \psi'_v - \chi'_v \psi'_u) + \varphi'_u (\psi'_t \chi'_v - \psi'_v \chi'_t) + \varphi'_v (\chi'_t \psi'_u - \\ \chi'_u \psi'_t) &= a (b' c'' - c' b'') + b (a'' c' - a' c'') + c (a' b'' - a'' b') \\ &= ab' c'' - ac' b'' + ca' b'' - ba' c'' + bc' a'' - cb' a''\end{aligned}$$

pero este es el denominador de los valores que se obtienen para t, u, v , en las ecuaciones (1), y como estos valores son:

$$\left. \begin{aligned}t &= ax + a'y + a''z \\ u &= bx + b'y + b''z \\ v &= cx + c'y + c''z\end{aligned} \right\}$$

resulta que dicho denominador es igual á la *unidad*; lo cual, por otra parte, se demuestra directamente recordando las relaciones que existen entre los nueve constantes.

Resultará en vista de lo dicho:

$$\begin{aligned}U &= \int_d^{d'} \int_e^{e'} \int_f^{f'} F(at + bu + cv, a't + b'u + c'v, \\ &\quad a''t + b''u + c''v) dt . du . dv ;\end{aligned}$$

luego en el caso particular de que se trata, basta eliminar

x, y, z , del coeficiente F , y sustituir á dx, dy, dz , el producto dt, du, dv .

Núm. 73. Á esta misma consecuencia podria llegarse directamente por consideraciones análogas á las del núm. 72.

Superficies polares reciprocas por relacion á una esfera ()*.

Núm. 74. *Relacion armónica*. Cuando cuatro puntos a, b, c, d (fig. 21), están distribuidos sobre una recta xx de modo que entre los segmentos

$$ca, cb, da, db,$$

contados con el signo que les corresponda segun la direccion que se considere como positiva en dicha recta xx , se verifica la relacion

$$\frac{ca}{cb} = -\frac{da}{db}, \quad (1)$$

se dice que estos puntos están en relacion *armónica*, y á cada par de puntos $a, b; c, d$, se les dá el nombre de conjugados.

Representando por a, c, b , las tres distancias da, dc, db , tendremos

$$ca = a - c; \quad cb = b - c; \quad da = a; \quad db = b;$$

y por lo tanto, la relacion armónica se convertirá en

$$\frac{a - c}{b - c} = -\frac{a}{b}$$

(*) Véase para mayor claridad mi *Tratado de Geometria superior*.

de donde

$$ab - cb = -ab + ac,$$

ó bien

$$2ab = cb + ca,$$

ó finalmente

$$\frac{2}{c} = \frac{1}{a} + \frac{1}{b}$$

que tambien puede presentarse bajo esta forma:

$$\frac{1}{c} = \frac{1}{a} + \frac{1}{b}. \quad (2)$$

La ecuacion (2) define como la (1) la relacion armónica, y puede enunciarse diciendo que *la relacion inversa de la distancia de un punto al conjugado es igual á la semi-suma de las relaciones inversas del mismo punto á los otros dos.*

Núm. 75. Si cuatro puntos a, b, c, d (fig. 22), en relacion armónica, se proyectan sobre otra recta $x'x'$, ó sobre un plano pp , las proyecciones a', b', c', d' , que evidentemente estarán en línea recta, forman, como los puntos dados, una relacion armónica.

En efecto, se sabe que

$$\frac{d'a'}{da} = \frac{d'c'}{dc} = \frac{d'b'}{db} = \text{constante} = m,$$

ó bien abreviadamente,

$$\frac{a'}{a} = \frac{c'}{c} = \frac{b'}{b} = \text{constante} = m,$$

de donde

$$a' = am; c' = cm; b' = bm. \quad (3)$$

Puesto que los puntos a, b, c, d , están en relacion armónica, tendremos

$$\frac{1}{c} = \frac{1}{a} + \frac{1}{b},$$

y dividiendo los dos miembros por m ,

$$\frac{1}{cm} = \frac{1}{am} + \frac{1}{bm} \quad \text{ó} \quad \frac{1}{c'} = \frac{1}{a'} + \frac{1}{b'}.$$

luego los puntos a', b', c', d' tambien están en relacion armónica.

Núm. 76. Generalizacion. Supongamos que sobre la recta xx (fig. 21) hay dos puntos c, d , y las abscisas $db = b$, $da = a$ de otros dos, contadas desde d como origen, son expresiones imaginarias conjugadas

$$b = m - n\sqrt{-1}; a = m + n\sqrt{-1};$$

en este caso no existirán los puntos a y b , pero por estension se dice que entre los dos puntos reales c, d , y los dos imaginarios, existe relacion armónica si se verifica

$$\frac{1}{c} = \frac{1}{m + n\sqrt{-1}} + \frac{1}{m - n\sqrt{-1}}.$$

Que esta igualdad es posible siendo c cantidad real es evidente, porque tendremos

$$\frac{1}{c} = \frac{m}{m^2 + n^2},$$

ecuacion entre cantidades reales.

Núm. 77. Polos y planos polares. Problema. Sea O (figura 23) una esfera de radio r , y D un punto cualquiera interior ó exterior. Tracemos una secante DA ; supongamos que corta á la esfera en dos puntos A , B , y determinemos el punto C conjugado armónico con D . Es evidente que variando la secante variará el punto C , y se trata de determinar el lugar geométrico de dichos puntos.

Resolucion. Tomemos D como origen de coordenadas; DO por eje de las z , y Dx , Dy , perpendiculares á Dz y entre sí, por ejes de las x y de las y .

La ecuacion de la esfera, haciendo $DO = d$, será

$$x^2 + y^2 + (z - d)^2 = r^2, \quad (1)$$

y las ecuaciones de la secante arbitraria DA

$$x = az; \quad y = bz, \quad (2)$$

en las que a y b son dos constantes arbitrarias que determinan la posicion de la secante segun el valor que reciben.

Supongamos, por último, que Da es la proyeccion sobre el plano zx de dicha secante: Db' y Da' serán los valores de z para los puntos de interseccion B , A .

Hagamos

$$Db' = z'; \quad Da' = z''; \quad Dc' = z_1.$$

Para determinar los valores de z' y z'' debemos eliminar x e y , entre las ecuaciones (1) y (2), y tendremos

$$a^2 z'^2 + b^2 z''^2 + (z - d)^2 = r^2,$$

ó bien

$$(a^2 + b^2 + 1)z^2 - 2dz + d^2 - r^2 = 0.$$

Las dos raíces de esta ecuación serán z' y z'' , pero hagamos $z = \frac{1}{\zeta}$.

La ecuación resultante

$$\zeta^2 - \frac{2d}{d^2 - r^2} \zeta + \frac{a^2 + d^2 + 1}{d^2 - r^2} = 0$$

tendrá por raíces $\frac{1}{z'}$ y $\frac{1}{z''}$, y por lo tanto

$$\frac{1}{z'} + \frac{1}{z''} = \frac{2d}{d^2 - r^2}.$$

Pero si los puntos D, B, C, A , están en relación armónica también lo estarán (n^{um.} 75) los D, b', c', a' ; luego

$$\frac{1}{z_1} = \frac{1}{z'} + \frac{1}{z''}.$$

y por lo tanto

$$\frac{1}{z_1} = \frac{d}{d^2 - r^2} \quad \text{ó bien} \quad z_1 = d - \frac{r^2}{d}. \quad (3)$$

De aquí se deduce esta consecuencia importante: que la z^1 es constante para todos los puntos del lugar geométrico, y que, por lo tanto, dicho lugar geométrico es un plano perpen-

dicular á la recta OD trazado á la distancia $d - \frac{r^2}{d}$ del punto

D ó á la distancia $\frac{r^2}{d}$ del centro de la esfera.

Al punto D se le da el nombre de *polo*, al plano que hemos hallado el de *plano polar*, y vemos que el plano polar es perpendicular á la recta que une el polo al centro de la esfera, y su distancia d' al centro está determinada por la relacion

$$d' = \frac{r^2}{d}.$$

Núm. 78. Puede tambien decirse que el *polo*, la *esfera* y el *plano polar* dividen armónicamente todos los secantes que pasan por el polo; y nótese que la definicion es general aunque la secante no corte á la esfera, porque si bien en estas hipótesis las dos raices de la ecuacion en ζ serán imaginarias, siempre subsistirá la relacion

$$\frac{1}{z'} + \frac{1}{z''} = \frac{2d}{d^2 - r^2},$$

y podremos aplicar lo expuesto en el *núm. 76*.

Núm. 79. Nada mas fácil que determinar el plano polar dado el polo, ó recíprocamente.

1.º Supongamos que el polo D (*fig. 24*) es *exterior* á la esfera; trazando desde dicho punto una tangente DT , y bajando desde el punto de contacto T un plano PP perpendicular á OD , este será el plano polar. En efecto, si trazamos TC perpendicular á OD , tendremos $OT^2 = OD \times OC$, ó bien

$OC = \frac{R^2}{OD}$; luego PP es el plano polar buscado (*núm. 77*).

2.º Si el polo D es *interior* (*fig. 25*) basta hacer pasar por OD un plano, levantar en D una recta DT perpendicular á

OC , y por el punto en que T corta á la esfera trazar, siempre en dicho plano, TC tangente á la circunferencia interseccion del plano secante y de la esfera.

Trazando por C un plano PP perpendicular á OC , obtendremos el plano polar.

Por construcciones análogas hallaríamos el polo dado al plano polar.

Núm. 80. Problema. Sea (*fig. 26*)

$$x^2 + y^2 + z^2 = r^2$$

la ecuacion de una esfera, y

$$x \cos. \alpha + y \cos. \beta + z \cos. \gamma - p = 0$$

la ecuacion de un plano PP que dista p del origen, y cuya normal forma con los ejes ángulos α, β, γ .

Se trata de determinar las tres coordenadas x_1, y_1, z_1 , del polo.

Resolucion. Bajemos OA perpendicular sobre PP , y determinemos en esta recta el punto B de modo que se tenga

$$OB = \frac{r^2}{OA} = \frac{r^2}{p}$$

El punto B será el polo buscado, y sus coordenadas serán

$$x_1 = OB \cos. \alpha ; y_1 = OB \cos. \beta ; z_1 = OB \cos. \gamma,$$

ó bien

$$x_1 = \frac{r^2}{p} \cos. \alpha ; y_1 = \frac{r^2}{p} \cos. \beta ; z_1 = \frac{r^2}{p} \cos. \gamma. \quad (4)$$

Estas ecuaciones pueden aún escribirse bajo la forma

$$\frac{x_1}{\cos. \alpha} = \frac{y_1}{\cos. \beta} = \frac{z_1}{\cos. \gamma} = \frac{r^2}{p} \quad (4')$$

Núm. 81. Observaciones. 1.^a Si el radio de la esfera es igual á 1, podrán escribirse las ecuaciones anteriores bajo esta forma:

$$\frac{x_1}{\cos. \alpha} = \frac{y_1}{\cos. \beta} = \frac{z_1}{\cos. \gamma} = \frac{1}{p}.$$

2.^a Si la ecuacion del plano tiene la forma general

$$ax + by + cz - d = 0,$$

á las ecuaciones (4') deberán sustituirse estas otras:

$$\frac{x_1}{a} = \frac{y_1}{b} = \frac{z_1}{c} = \frac{r^2}{d}.$$

En efecto, se sabe que

$$\cos. \alpha = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}; \quad \cos. \beta = \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}};$$

$$\cos. \gamma = \frac{c}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}},$$

y que la distancia p del origen al plano está dada por la fórmula

$$\frac{d}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}};$$

y sustituyendo estos valores en (4'), resultará:

$$\frac{x_1}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{y_1}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{z_1}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{r^2}{d};$$

ó bien suprimiendo el radical

$$\frac{x_1}{a} = \frac{y_1}{b} = \frac{z_1}{c} = \frac{r^2}{d}.$$

Núm. 82. Supongamos que por un punto A pasan tres planos AP , AP' , AP'' , y determinemos, respecto á una esfera O , los tres polos correspondientes p , p' , p'' .

Si por el punto A y por cada uno de los tres polos hacemos pasar tres secantes Ap , Ap' , Ap'' , es evidente que la secante Ap quedará dividida por el plano AP , la esfera y el punto p en relacion armónica, y otro tanto podremos decir de las secantes Ap' , Ap'' . Resultan, pues, tres secantes que parten de un punto A , y que en los puntos p , p' , p'' , quedan divididas armónicamente. De aquí se deduce que el plano QQ'' que pasa por dichos tres puntos, es el plano polar del punto A por relacion á la esfera. Queda, pues, demostrado el siguiente

Teorema. Cuando tres planos pasan por un punto A , el plano que determina los tres polos es plano polar de dicho punto.

Núm. 83. *Superficies polares reciprocas.* Imaginemos que las cuatro constantes a , b , c , d , de un plano

$$ax + by + cz + d = 0$$

dependen de dos parámetros variables α, β , de suerte que la ecuacion anterior es de la forma

$$f(\alpha, \beta) x + f_1(\alpha, \beta) y + f_2(\alpha, \beta) z + f_3(\alpha, \beta) = 0.$$

A cada sistema de valores α, β , corresponde un plano, y la *envolvente* de todos ellos es, segun se sabe, una superficie S , cuya ecuacion se obtiene eliminando α, β , entre las tres ecuaciones

$$ax + by + cz + d = 0$$

$$\frac{da}{d\alpha} x + \frac{db}{d\alpha} y + \frac{dc}{d\alpha} z + \frac{dd}{d\alpha} = 0$$

$$\frac{da}{d\beta} x + \frac{db}{d\beta} y + \frac{dc}{d\beta} z + \frac{dd}{d\beta} = 0$$

Supongamos tres sistemas de valores para α, β :

$$\alpha_1, \beta_1$$

$$\alpha_2, \beta_2$$

$$\alpha_3, \beta_3$$

infinitamente próximos, y obtendremos tres planos AP, AP', AP'' (*fig. 27*), infinitamente próximos tambien, á los que corresponderán, por relacion á una esfera O , tres polos p, p', p'' , formando un triángulo infinitamente pequeño. Pero á medida que $\alpha_1, \beta_1; \alpha_2, \beta_2; \alpha_3, \beta_3 \dots$ tienden á ser iguales, el punto A se aproxima á su límite, es decir, se aproxima hácia la superficie S ; los planos P, P', P'' , tienden á confundirse en uno solo T tangente en A á dicha superficie S ; los tres puntos p, p', p'' , se reunen tambien en uno solo a (*fig. 27 bis*), que será el polo del plano T , punto

que es el límite de los puntos p, p', p'' ; y por último, el plano QQ'' (fig. 27) toma una posición límite t (fig. 27 bis).

Vemos, pues, que á cada punto A de la superficie S corresponde un punto a , que será el polo de su plano tangente T ; y el lugar geométrico de los puntos a es otra segunda superficie s , que se llama *superficie polar* de la envolvente S .

La superficie polar de una superficie dada S por relación á una esfera, es por lo tanto el lugar geométrico de los polos de todos los planos tangentes á la primera S .

Núm. 84. Notemos ahora que el plano t es el límite del QQ'' , el cual contenía tres puntos infinitamente próximos p, p', p'' , que tendían á confundirse en uno solo a , perteneciente á la superficie, de aquí resulta que este plano t es tangente á la superficie polar s ; y como el polo de t es el punto A de la superficie S , resulta que los puntos de esta son los polos de los planos tangentes de s , es decir, que S es la superficie polar de s ; ó de otro modo, que las superficies S y s son polares recíprocas.

Fácil sería demostrar estas proposiciones de una manera rigurosa y analítica, pero creemos inútil para nuestro objeto entrar en mas desarrollos.

Núm. 85. Sea A un punto de la superficie S y T el plano tangente en dicho punto: sea asimismo a el punto de s correspondiente al A y t el plano tangente en a de s .

Segun lo demostrado a será el polo de T , y A el polo de t : así (núm. 77) la recta Oa será perpendicular á T , y OA perpendicular á t ; además tendremos

$$Oa \times OP = r^2 ; OA \times op = r^2.$$

Estas relaciones geométricas y analíticas son muy notables, y de ellas haremos uso en la teoría de la luz.

Área de la elipse indicatriz.

Núm. 86. Sea M (fig. 28) un punto de una superficie convexa S ; OM la normal de dicho punto; $M\delta$ una cantidad muy pequeña δ ; y AB el plano de la elipse indicatriz.

Se sabe que el área del casquete AMA' tiende á ser igual á la de la elipse, es decir,

$$\limite \frac{\text{área casquete } AMA'}{\text{área elipse } ABA'} = 1;$$

pero si sA y sB son los semi-ejes de la elipse, se tiene

$$\text{área elipse } ABA' = \pi \cdot sA \cdot sB;$$

luego, salvas cantidades infinitamente pequeñas de orden superior,

$$\text{área casquete } AMA' = \pi \cdot sA \cdot sB.$$

Ahora bien:

$$\lim. \frac{sA}{AM} = 1 \quad \text{y} \quad \lim. \frac{sB}{MB} = 1;$$

por lo tanto:

$$\text{área casquete } AMA' = \pi \cdot MA \cdot MB.$$

Por último, representando por R y R' los dos radios principales de curvatura, se tiene aproximadamente

$$MA^2 = 2R \times \delta; \quad MB^2 = 2R' \times \delta;$$

luego, finalmente,

$$\text{área casquete } AMA' = 2\pi \delta \sqrt{RR'}.$$

Raíces de ecuaciones fraccionarias.

(Cauchy, *Teoría de la luz*. Memoria litografiada; agosto, 1836.)

Núm. 87. Sea la ecuacion

$$\frac{a^2}{x-L} + \frac{b^2}{x-M} + \frac{c^2}{x-N} - P = 0; \quad (1)$$

en la que x es la incógnita; a^2, b^2, c^2 tres cantidades esencialmente positivas; y L, M, N, P cuatro cantidades cualesquiera.

Nos proponemos demostrar que la ecuacion (1) tiene sus tres raíces reales, y aun determinar los límites en que se hallan encerradas.

Examinaremos á este fin dos casos.

1.^{er} *Caso.* $P > 0$. Supongamos, para fijar las ideas, que el orden de magnitud de las tres cantidades L, M, N es el siguiente:

$$L < M < N,$$

y substituyamos en vez de x las cantidades

$$L+i; M-i; M+i; N-i; N+i; +\infty;$$

en las que i es una variable infinitamente pequeña.

La substitucion $x = +\infty$ anula los tres primeros términos, y reduce la ecuacion á $-P$; luego tendremos:

— Substitucion de $x = +\infty$ resultado *negativo*.

Poniendo en segundo lugar $x = L + i$, es decir, en vez de x , un valor infinitamente próximo á L , pero superior, resultará

$$\frac{a^2}{i} + \frac{b^2}{L - M + i} + \frac{c^2}{L - N + i} - P.$$

Los tres últimos términos son cantidades finitas, y el primero es tan grande como se quiera, puesto que i entra en el denominador; luego el signo del resultado dependerá del de este primer término, y como es positivo, tendremos:

Sustitucion de $x = L + i$ resultado *positivo*.

Pongamos $x = M - i$ y veremos como precedente que la expresion

$$\frac{a^2}{M - L - i} + \frac{b^2}{-i} + \frac{c^2}{M - N - i} - P,$$

es necesariamente negativa; así:

Sustitucion de $x = M - i$ resultado *negativo*.

Análogamente veremos que

Sustitucion $x = M + i$ resultado *positivo*.

Sustitucion $x = N - i$ resultado *negativo*.

Sustitucion $x = N + i$ resultado *positivo*.

Podremos, en resúmen, formar el siguiente cuadro:

Cantidades que se sustituyen en vez de x	$L + i$	$M - i$	$M + i$	$N - i$	$N + i$	$+$	∞
Signos del resultado....	$+$	$-$	$+$	$-$	$+$	$-$	$-$

De aquí se deduce inmediatamente que la ecuación tiene sus tres raíces reales:

una entre..... $L+i$ y $M-i$ ó bien entre L y M ,

otra entre..... $M+i$ y $N-i$ ó bien entre M y N ,

otra tercera entre N é ∞ .

2.º Caso. $P < 0$. Por un procedimiento análogo al anterior tendremos:

<i>Cantidades que se sustituyen á x.....</i>	$-\infty$	$L-i$	$L+i$	$M-i$	$M+i$	$N-i$
<i>Signos del resultado. . .</i>	+	-	+	-	+	-

de donde se deduce que la ecuación tiene *tres raíces* reales:

una entre..... $-\infty$ y L ,

otra entre..... L y M ,

otra tercera entre M y N .

Observacion importante. Parece á primera vista que las raíces reales son en mayor número, estando otras dos comprendidas entre $M-i$ y $M+i$, y $N-i$, $N+i$, ó $L-i$, $L+i$, cantidades que dan resultados de signos contrarios; pero nótese que si la ecuación cambia de signo al pasar x de $M-i$ á $M+i$, por ejemplo, esto procede no del paso por *cero*, sino del paso por infinito para el valor $x=M$, lo cual no sucede en los tres intervalos de las tres raíces finitas.



de donde se deduce que la ecuación tiene tres raíces reales. Parece á primera vista que las raíces reales son en mayor número, estando otras dos comprendidas entre $M-i$ y $N-i$, y $N-i$, $M+i$, ó $L-i$.

una entre $L+i$ y $M-i$ ó bien entre L y M .

otra entre $M+i$ y $N-i$ ó bien entre M y N .

otra tercera entre N e ∞ .

Las raíces reales son en número de tres. Para $\lambda < 0$ por un procedimiento análogo al anterior se obtienen otras tres raíces reales, comprendidas en los intervalos $M-i$ y $N-i$, N e ∞ , y entre $M+i$ y $L+i$.

Signos del resultado...
 Cantidades que se sustituyen en la ecuación...
 de donde se deduce que la ecuación tiene tres raíces reales.

una entre L y M ó bien entre $L+i$ y $M-i$ ó bien entre L y M .

Observación importante. Parece á primera vista que las raíces reales son en mayor número, estando otras dos comprendidas entre $M-i$ y $N-i$, y $N-i$, $M+i$, ó $L-i$.
 En los tres intervalos de las tres raíces reales.

Signos del resultado...
 Cantidades que se sustituyen en la ecuación...

INDICE DE LA INTRODUCCION.

	<i>Páginas.</i>
CAPÍTULO I.— <i>Fórmula de Fourier.</i> —Demostracion de varias fórmulas.....	5
Desarrollo en serie trigonométrica de las funciones periódicas.....	11
Expresion de funciones arbitrarias no periódicas por medio de integrales definidas. Fórmula de Fourier para funciones de una variable independiente.....	58
Fórmula de Fourier para funciones de dos ó mas variables independientes.....	70
Generalizacion del teorema de Fourier para funciones imaginarias.....	75
CAPÍTULO II.— <i>Teoria de los residuos y aplicaciones.</i> —Teoría de los resíduos.....	81
Integracion de un sistema de ecuaciones diferenciales lineales con una sola variable independiente.....	93
Integracion de ecuaciones diferenciales lineales, de diferencias parciales y coeficientes constantes.....	127
CAPÍTULO III.— <i>Cambio de variables, etc.</i> —Cambio de variables bajo el signo integral en los integrales múltiples.....	149
Superficies polares reciprocas por relacion á una esfera.....	159
Elipse indicatriz.....	170
Raices de ecuaciones fraccionarias.....	171

INDICE DE LA INTRODUCCION.

Páginas.

6	Fórmulas.....	Capítulo I.—Fórmula de Fourier.—Demostración de varias	
11	Desarrollo en serie trigonométrica de las fun-		
	ciones periódicas.....		
58	Expresión de funciones arbitrarias no periódicas por medio de integrales definidas. Fórmulas de Fourier para funciones de una variable independiente.....		
70	Formulas de Fourier para funciones de dos o mas variables independientes.....		
78	Generalización del teorema de Fourier para funciones imaginarias.....		
81	Capítulo II.—Teoría de los residuos y aplicaciones.—Teoría de los residuos.....		
93	Integración de un sistema de ecuaciones diferenciales lineales con una sola variable independiente.....		
127	Integración de ecuaciones diferenciales lineales de diferencias parciales y coeficientes constantes.....		
140	Capítulo III.—Cambio de variables, etc.—Cambio de variables bajo el signo integral en los integrales múltiples.....		
150	Superficies polares reciprocas por relación á una esfera.....		
170	Ejemplos indicados.....		
171	Relaciones de ecuaciones trascendentes.....		