

Universidade Federal do Vale do São Francisco  
Engenharia Civil  
Cálculo Diferencial e Integral III

Prof. Edson

2º Semestre

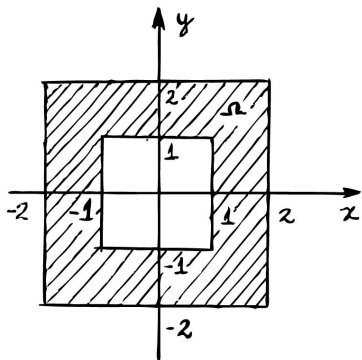
Gabarito 3ª Prova  
Data: Quinta-feira, 22 de Junho

2013  
Turma A3

**Exercício 1** Considere

$$I = \oint_{\gamma} (1 - x^2 y) dx + \operatorname{sen} y dy$$

Observe na figura abaixo que a curva  $\gamma$  e o conjunto  $\Omega$  que consiste no interior de  $\gamma$ , obedecem às condições necessárias ao uso do **Teorema de Green**.



E assim, usando-o, teremos que

$$\begin{aligned} I &= \iint_{\Omega} \left[ \frac{\partial}{\partial x} (\operatorname{sen} y) - \frac{\partial}{\partial x} (1 - x^2 y) \right] dx dy \\ &= \iint_{\Omega} x^2 dx dy \end{aligned}$$

Onde

$$\Omega = R_M - R_m$$

com

$$R_M : \begin{cases} -2 \leq x \leq 2 \\ -2 \leq y \leq 2 \end{cases}$$

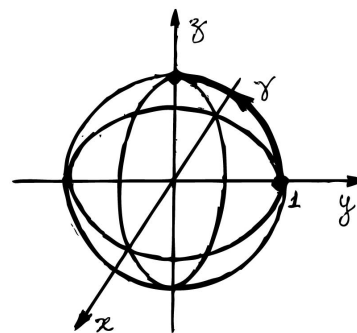
$$R_m : \begin{cases} -1 \leq x \leq 1 \\ -1 \leq y \leq 1 \end{cases}$$

ou seja,

$$\begin{aligned} I &= \iint_{R_M} x^2 dx dy - \iint_{R_m} x^2 dx dy \\ &= \int_{-2}^2 \int_{-2}^2 x^2 dx dy - \int_{-1}^1 \int_{-1}^1 x^2 dx dy \\ &= \frac{64}{3} - \frac{4}{3} \\ &= 20 \end{aligned}$$

■

**Exercício 2** Uma parametrização possível para a curva  $\gamma$  é dada por



$$\gamma : \begin{cases} x(t) = 0 \\ y(t) = \cos t \\ z(t) = \operatorname{sen} t \end{cases} ; 0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$$

e com isto, temos que

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \mathbf{F} \cdot d\gamma &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \mathbf{F}(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \\ &= \int_0^{\frac{\pi}{2}} \mathbf{F}(0, \cos t, \operatorname{sen} t) \cdot (0, -\operatorname{sen} t, \cos t) dt \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\sin^2 t, -2 \cos t \sin t, -\cos^2 t) \cdot \\
&\quad \cdot (0, -\sin t, \cos t) dt \\
&= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (2 \cos t \sin^2 t - \cos^3 t) dt \\
&= \int_0^{\frac{\pi}{2}} [2 \cos t \sin^2 t - (1 - \sin^2 t) \cos t] dt \\
&= \int_0^{\frac{\pi}{2}} (3 \cos t \sin^2 t - \cos t) dt \\
&= (\sin^3 t - \sin t) \Big|_0^{\frac{\pi}{2}} \\
&= 0
\end{aligned}$$

■

(Outro modo de resolver este exercício)

Observe que, sendo

$$\mathbf{F}(x, y, z) = (2xy + z^2)\mathbf{i} + (x^2 - 2yz)\mathbf{j} + (2xz - y^2)\mathbf{k}$$

teremos

$$\text{rot } \mathbf{F}(x, y, z) = 0$$

e como  $D_{\mathbf{F}} = \mathbb{R}^3$  (simplesmente conexo), segue-se que  $F$  é um campo conservativo em todo o  $\mathbb{R}^3$  e portanto, a integral em questão é independente do caminho. Desta forma, tomando o caminho

$$\bar{\gamma} = \gamma_1 \cup \gamma_2$$

onde

$$\gamma_1 : \begin{cases} x(t) = 0 \\ y(t) = 1 - t \quad ; 0 \leq t \leq 1 \\ z(t) = 0 \end{cases}$$

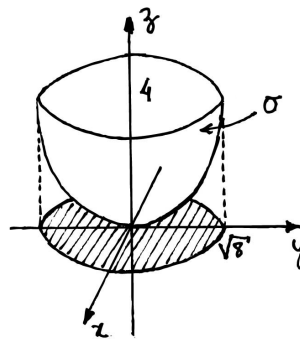
$$\gamma_2 : \begin{cases} x(t) = 0 \\ y(t) = 0 \quad ; 0 \leq t \leq 1 \\ z(t) = t \end{cases}$$

E assim, temos que

$$\begin{aligned}
\int_{\gamma} \mathbf{F} \cdot d\gamma &= \int_{\bar{\gamma}} \mathbf{F} \cdot d\bar{\gamma} \\
&= \int_{\gamma_1} \mathbf{F} \cdot d\gamma_1 + \int_{\gamma_2} \mathbf{F} \cdot d\gamma_2 \\
&= \int_0^1 \mathbf{F}(\gamma_1(t)) \cdot \gamma_1'(t) dt + \int_0^1 \mathbf{F}(\gamma_2(t)) \cdot \gamma_2'(t) dt \\
&= \int_0^1 \mathbf{F}(0, 1-t, 0) \cdot (0, -1, 0) dt + \\
&\quad + \int_0^1 \mathbf{F}(0, 0, t) \cdot (0, 0, 1) dt \\
&= \int_0^1 (0, 0, (1-t)^2) \cdot (0, -1, 0) dt + \\
&\quad + \int_0^1 (t^2, 0, 0) \cdot (0, 0, 1) dt \\
&= \int_0^1 0 dt + \int_0^1 0 dt \\
&= 0
\end{aligned}$$

■

**Exercício 3** Realizando um esboço da superfície que corresponde à lâmina em questão temos a seguinte figura



Uma parametrização possível desta superfície é dada por

$$\sigma : \begin{cases} x = u \\ y = v \\ z = \frac{1}{2}(u^2 + v^2) \end{cases} ; \underbrace{u^2 + v^2 \leq 8}_{\Omega}$$

e, sua massa, considerando sua densidade  $\delta(x, y, z) = k$ ,  $k \in \mathbb{R}$ , pode ser obtida através da seguinte integral

$$\begin{aligned} A &= \iint_{\sigma} \delta(x, y, z) dS \\ &= k \iint_{\Omega} \left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\| du dv \end{aligned}$$

Observe porém que

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} = (1, 0, u)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial v} = (0, 1, v)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} = (-u, -v, 1)$$

$$\left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\| = \sqrt{u^2 + v^2 + 1}$$

ou seja

$$A = k \iint_{\Omega} \sqrt{u^2 + v^2 + 1} du dv$$

Usando coordenadas polares

$$\begin{cases} u = r \cos \theta \\ v = r \sin \theta \end{cases}$$

cujos jacobiano é dado por

$$|J| = \left| \frac{\partial(u, v)}{\partial(r, \theta)} \right| = r$$

o conjunto  $\Omega$  torna-se

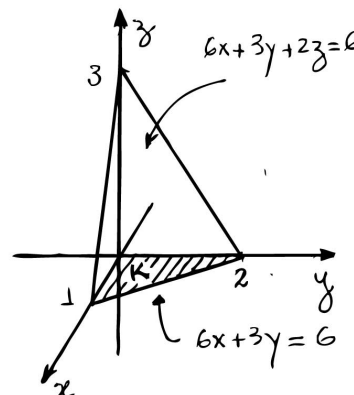
$$\Omega_2 : \begin{cases} 0 \leq r \leq \sqrt{8} \\ 0 \leq \theta \leq 2\pi \end{cases}$$

e disto segue-se que

$$\begin{aligned} A &= k \int_0^{2\pi} \int_0^{\sqrt{8}} r \sqrt{r^2 + 1} dr d\theta \\ &= k \int_0^{2\pi} \int_1^9 \frac{1}{2} \sqrt{w} dw d\theta \\ &= k \int_0^{2\pi} \frac{1}{3} \sqrt{w^3} \Big|_1^9 d\theta \\ &= k \int_0^{2\pi} \frac{26}{3} d\theta \\ &= \frac{52k\pi}{3} \end{aligned}$$

■

**Exercício 4** Um esboço possível da superfície em questão é dado pela figura abaixo



e, uma parametrização possível para esta superfície é

$$\sigma : \begin{cases} x = u \\ y = v \\ z = \frac{1}{2}(6 - 6u - 3v) \end{cases} ; (u, v) \in K$$

Observe que

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} = (1, 0, -3)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial v} = \left( 0, 1, -\frac{3}{2} \right)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} = \left( 3, \frac{3}{2}, 1 \right)$$

Como estamos interessados no vetor normal que aponta para cima (componente  $z$  positiva), segue-se que

$$\mathbf{n} = \frac{\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v}}{\left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\|}$$

e assim, segue-se que

$$\begin{aligned} \iint_{\sigma} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} dS &= \iint_K \mathbf{F}(\sigma(u, v)) \cdot \mathbf{n} \left\| \frac{\partial \sigma}{\partial v} \times \frac{\partial \sigma}{\partial u} \right\| du dv \\ &= \iint_K \mathbf{F}(\sigma(u, v)) \cdot \left( \frac{\partial \sigma}{\partial v} \times \frac{\partial \sigma}{\partial u} \right) du dv \\ &= \iint_K \mathbf{F} \left( u, v, \frac{1}{2}(6 - 6u - 3v) \right) \cdot \left( 3, \frac{3}{2}, 1 \right) du dv \\ &= \iint_K 3u du dv \end{aligned}$$

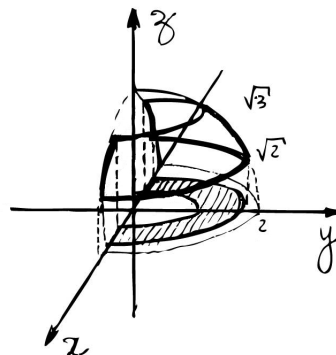
Onde

$$K : \begin{cases} 0 \leq u \leq 1 \\ 0 \leq v \leq 2 - 2u \end{cases}$$

e com isto, temos que

$$\begin{aligned} \iint_{\sigma} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} dS &= \int_0^1 \int_0^{2-2u} 3u dv du \\ &= \int_0^1 3uv \Big|_0^{2-2u} du \\ &= 3 \int_0^1 (2u - 2u^2) du \\ &= 3 \left( u^2 - \frac{2}{3}u^3 \right) \Big|_0^1 \\ &= 1 \end{aligned}$$

dada, obtemos a seguinte figura



e, uma parametrização possível para esta superfície é dada por

$$\sigma : \begin{cases} x(t) = 2 \operatorname{sen} u \cos v \\ y(t) = 2 \operatorname{sen} u \operatorname{sen} v \\ z(t) = 2 \cos u \end{cases} ; (u, v) \in \Omega$$

onde

$$\Omega : \begin{cases} \frac{\pi}{6} \leq u \leq \frac{\pi}{4} \\ 0 \leq v \leq \pi \end{cases}$$

Portanto,

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} = (2 \cos u \cos v, 2 \cos u \operatorname{sen} v, -2 \operatorname{sen} u)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial v} = (-2 \operatorname{sen} u \operatorname{sen} v, 2 \operatorname{sen} u \cos v, 0)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} = (4 \cos u \operatorname{sen}^2 v, 4 \operatorname{sen}^2 u \operatorname{sen} v, 4 \cos u \operatorname{sen} u)$$

Observe que  $4 \cos u \operatorname{sen} u \geq 0$  quando  $(u, v) \in \Omega$ , ou seja o vetor normal à superfície  $\sigma$  apontando para cima é dado por

$$\mathbf{n} = \frac{\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v}}{\left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\|}$$

Além disto, observe que, sendo

$$\mathbf{F}(x, y, z) = -y\mathbf{i} + x\mathbf{j} + x^2\mathbf{k}$$

tem-se

$$\operatorname{rot} \mathbf{F}(x, y, z) = (0, -2x, 2)$$

**Exercício 5** Realizando um esboço da superfície

Assim,

$$\begin{aligned}
 \iint_{\sigma} \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} \, dS &= \iint_{\Omega} \operatorname{rot} \mathbf{F}(\sigma(u, v)) \cdot \mathbf{n} \left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\| \, du \, dv \\
 &= \iint_{\Omega} \operatorname{rot} \mathbf{F}(\sigma(u, v)) \cdot \mathbf{n} \, du \, dv \\
 &= \iint_{\Omega} (0, -4 \operatorname{sen} u \cos v, 2) \cdot (4 \cos v \operatorname{sen}^2 u, 4 \operatorname{sen}^2 u \operatorname{sen} v, 4 \cos u \operatorname{sen} u) \, du \, dv \\
 &= \iint_{\Omega} (-16 \cos v \operatorname{sen} v \operatorname{sen}^3 u + 8 \cos u \operatorname{sen} u) \, du \, dv \\
 &= \int_0^{\pi} \int_{\frac{\pi}{6}}^{\frac{\pi}{4}} (-16 \cos v \operatorname{sen} v \operatorname{sen}^3 u + 8 \cos u \operatorname{sen} u) \, du \, dv \\
 &= \pi
 \end{aligned}$$

□

**(Outro modo de se resolver este exercício)**

Uma parametrização possível para a superfície em questão seria

$$\sigma : \begin{cases} x = u \\ y = v \\ z = \sqrt{4 - u^2 - v^2} \end{cases} ; \underbrace{1 \leq u^2 + v^2 \leq 2, v \geq 0}_{\Omega}$$

Observe que

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} = \left( 1, 0, \frac{-u}{\sqrt{4 - u^2 - v^2}} \right)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial v} = \left( 0, 1, \frac{-v}{\sqrt{4 - u^2 - v^2}} \right)$$

$$\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} = \left( \frac{u}{\sqrt{-u^2 - v^2 + 4}}, \frac{v}{\sqrt{-u^2 - v^2 + 4}}, 1 \right)$$

Como estamos interessados no vetor normal apontando para cima segue-se que

$$n = \frac{\frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v}}{\left\| \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right\|}$$

lém disto, observe que, sendo

$$\mathbf{F}(x, y, z) = -y\mathbf{i} + x\mathbf{j} + x^2\mathbf{k}$$

tem-se

$$\operatorname{rot} \mathbf{F}(x, y, z) = (0, -2x, 2)$$

e, disto segue-se que

$$\begin{aligned}
 \iint_{\sigma} \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} \, dS &= \iint_{\Omega} \operatorname{rot} \mathbf{F}(\sigma(u, v)) \cdot \left( \frac{\partial \sigma}{\partial u} \times \frac{\partial \sigma}{\partial v} \right) \, du \, dv \\
 &= 2 \iint_{\Omega} \left( \frac{-uv}{\sqrt{4 - u^2 - v^2}} + 1 \right) \, du \, dv
 \end{aligned}$$

Usando coordenadas polares,

$$\begin{cases} u = r \cos \theta \\ v = r \operatorname{sen} \theta \end{cases}$$

cujo jacobiano é dado por

$$|J| = \left| \frac{\partial(u, v)}{\partial(r, \theta)} \right| = r$$

o conjunto  $\Omega$  torna-se

$$\Omega_2 : \begin{cases} 1 \leq r \leq \sqrt{2} \\ 0 \leq \theta \leq \pi \end{cases}$$

e com isto, temos que

$$\begin{aligned}
 \iint_{\sigma} \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot \mathbf{n} \, dS &= 2 \iint_{\Omega_2} \left( \frac{-r^2 \cos \theta \operatorname{sen} \theta}{\sqrt{4 - r^2}} + 1 \right) r \, dr \, d\theta \\
 &= 2 \int_0^{\pi} \int_1^{\sqrt{2}} \left( \frac{-r^3 \cos \theta \operatorname{sen} \theta}{\sqrt{4 - r^2}} + r \right) \, dr \, d\theta \\
 &= \pi
 \end{aligned}$$

■