

TUTORIAL TRABALHO. DIVERGENTE E ROTACIONAL DE CAMPOS VETORIAIS.

DEFINIÇÃO. Um Campo Vetorial Espacial é uma aplicação $F(x,y,z): U \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, onde U é um subconjunto aberto de \mathbb{R}^3 , que a cada $(x,y,z) \in U$ associa o vetor $F(x,y,z) = M(x,y,z)\mathbf{i} + N(x,y,z)\mathbf{j} + R(x,y,z)\mathbf{k}$; as três funções reais $M(x,y,z)$, $N(x,y,z)$ e $R(x,y,z)$ são denominadas as componentes do campo $F(x,y,z)$;

Vejam os exemplos:

(i) $F(x,y,z) = x^2yz\mathbf{i} + xy^2z\mathbf{j} + xyz^2\mathbf{k}$, é um campo vetorial espacial cujas componentes são:

$$M(x,y,z) = x^2yz; N(x,y,z) = xy^2z; \text{ e } R(x,y,z) = xyz^2;$$

(ii) $F(x,y,z) = \arctg(yz)\mathbf{i} + \arctg(xz)\mathbf{j} + \arctg(xy)\mathbf{k}$, é um campo vetorial espacial cujas componentes

$$\text{são: } M(x,y,z) = \arctg(yz); N(x,y,z) = \arctg(xz); \text{ e } R(x,y,z) = \arctg(xy);$$

DEFINIÇÃO. Dado um Campo Vetorial Espacial $F(x,y,z) = M(x,y,z)\mathbf{i} + N(x,y,z)\mathbf{j} + R(x,y,z)\mathbf{k}$, para o qual existam as três derivadas parciais: $\frac{\partial M(x,y,z)}{\partial x}$; $\frac{\partial N(x,y,z)}{\partial y}$; e $\frac{\partial R(x,y,z)}{\partial z}$; definimos o DIVERGENTE do campo $F(x,y,z)$, denotado por $\text{div} F$, como sendo o seguinte escalar (função real):

$$\text{div} F := \frac{\partial M(x,y,z)}{\partial x} + \frac{\partial N(x,y,z)}{\partial y} + \frac{\partial R(x,y,z)}{\partial z};$$

Vejam os exemplos:

(iii) Seja $F(x,y,z) = x^2yz\mathbf{i} + xy^2z\mathbf{j} + xyz^2\mathbf{k}$, o mesmo campo vetorial do exemplo (i), acima, seu

$$\text{Divergente é: } \text{div} F = \frac{\partial M(x,y,z)}{\partial x} + \frac{\partial N(x,y,z)}{\partial y} + \frac{\partial R(x,y,z)}{\partial z} = \frac{\partial (x^2yz)}{\partial x} + \frac{\partial (xy^2z)}{\partial y} + \frac{\partial (xyz^2)}{\partial z} = 2xyz + 2xyz + 2xyz = 6xyz;$$

(iv) Agora, seja $F(x,y,z) = \arctg(yz)\mathbf{i} + \arctg(xz)\mathbf{j} + \arctg(xy)\mathbf{k}$, o mesmo campo vetorial do exemplo (ii),

$$\text{acima, seu Divergente é: } \text{div} F = \frac{\partial M(x,y,z)}{\partial x} + \frac{\partial N(x,y,z)}{\partial y} + \frac{\partial R(x,y,z)}{\partial z} = 0 + 0 + 0 = 0;$$

OBSERVAÇÃO. Quando ocorre de o $\text{div} F$ ser a função real idênticamente nula, ou seja: $\text{div} F = 0$; dizemos que o campo vetorial F é incompressível; o campo do exemplo (iv) é incompressível;

DEFINIÇÃO. Dado um Campo Vetorial Espacial $F(x,y,z) = M(x,y,z)\mathbf{i} + N(x,y,z)\mathbf{j} + R(x,y,z)\mathbf{k}$, para o qual existam as seis derivadas parciais: $\frac{\partial R(x,y,z)}{\partial y}$; $\frac{\partial N(x,y,z)}{\partial z}$; $\frac{\partial M(x,y,z)}{\partial z}$; $\frac{\partial R(x,y,z)}{\partial x}$; $\frac{\partial M(x,y,z)}{\partial y}$; e $\frac{\partial N(x,y,z)}{\partial x}$, definimos o ROTACIONAL do campo $F(x,y,z)$, denotado por $\text{rot } F$, como sendo o seguinte vetor em \mathbb{R}^3 (campo vetorial espacial):

$$\text{rot } F := \left(\frac{\partial R(x,y,z)}{\partial y} - \frac{\partial N(x,y,z)}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \left(\frac{\partial M(x,y,z)}{\partial z} - \frac{\partial R(x,y,z)}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \left(\frac{\partial N(x,y,z)}{\partial x} - \frac{\partial M(x,y,z)}{\partial y} \right) \mathbf{k};$$

É comum, na literatura especializada, a utilização da seguinte notação simplificada:

$$\text{rot } F := (R_y - N_z)\mathbf{i} + (M_z - R_x)\mathbf{j} + (N_x - M_y)\mathbf{k};$$

A qual, daqui em diante, é a que vamos utilizar:

Vejamos exemplos:

(v) Seja $F(x,y,z) = x^2yz\mathbf{i} + xy^2z\mathbf{j} + xyz^2\mathbf{k}$, o mesmo campo vetorial do exemplo (i), seu Rotacional é:

$$\text{rot } F = (R_y - N_z)\mathbf{i} + (M_z - R_x)\mathbf{j} + (N_x - M_y)\mathbf{k} = ((xy^2z)_y - (xy^2z)_z)\mathbf{i} + ((x^2yz)_z - (xyz^2)_x)\mathbf{j} + ((xy^2z)_x - (x^2yz)_y)\mathbf{k};$$

$$\text{ou seja: } \text{rot } F = (xz^2 - xy^2)\mathbf{i} + (x^2y - yz^2)\mathbf{j} + (y^2z - x^2z)\mathbf{k};$$

(vi) Seja $F(x,y,z) = x^2\mathbf{i} + y^2\mathbf{j} + z^2\mathbf{k}$, o seu Rotacional é:

$$\text{rot } F = (R_y - N_z)\mathbf{i} + (M_z - R_x)\mathbf{j} + (N_x - M_y)\mathbf{k} = ((z^2)_y - (y^2)_z)\mathbf{i} + ((x^2)_z - (z^2)_x)\mathbf{j} + ((y^2)_x - (x^2)_y)\mathbf{k};$$

$$\text{ou seja: } \text{rot } F = (0 - 0)\mathbf{i} + (0 - 0)\mathbf{j} + (0 - 0)\mathbf{k} = 0\mathbf{i} + 0\mathbf{j} + 0\mathbf{k} = \mathbf{0}, \text{ o vetor nulo de } \mathbb{R}^3;$$

Observação. Quando ocorre de o $\text{rot } F$ ser o campo vetorial espacial nulo, ou seja: o vetor nulo de \mathbb{R}^3 ; dizemos que o campo vetorial F é irrotacional; o campo do exemplo (vi) é irrotacional;

LEMA.1. Sejam: $g(x,y,z): U \subseteq \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ uma função real satisfazendo às hipóteses do Teorema de Clairaut, e seu gradiente: $\nabla g = g_x i + g_y j + g_z k$; então: $\text{rot}(\nabla g) = 0$, o campo vetorial nulo em \mathbb{R}^3 ;

Prova: percebamos que $\nabla g = g_x i + g_y j + g_z k$, é um campo vetorial com componentes: $M = g_x$; $N = g_y$; e $R = g_z$; e como:

$$\text{rot}(\nabla g) = (R_y - N_z)i + (M_z - R_x)j + (N_x - M_y)k = [(g_z)_y - (g_y)_z]i + [(g_x)_z - (g_z)_x]j + [(g_y)_x - (g_x)_y]k;$$

$$\text{ou seja: } \text{rot}(\nabla g) = (g_{zy} - g_{yz})i + (g_{xz} - g_{zx})j + (g_{yx} - g_{xy})k;$$

Ocorre, que por hipótese $g(x,y,z)$ satisfaz ao Teorema de Clairaut, então: $g_{zy} = g_{yz}$; $g_{xz} = g_{zx}$; $g_{yx} = g_{xy}$;

ou seja: $\text{rot}(\nabla g) = 0i + 0j + 0k = 0$, o campo vetorial nulo em \mathbb{R}^3 ;

LEMA.2. Seja $F(x,y,z) = M(x,y,z)i + N(x,y,z)j + R(x,y,z)k$ um campo vetorial espacial, para o qual suas componentes $M(x,y,z)$, $N(x,y,z)$ e $R(x,y,z)$, satisfaçam às hipóteses do Teorema de Clairaut; então:

$\text{div}(\text{rot} F) = 0$, a função real idênticamente nula;

Provar: percebamos que $\text{rot} F = (R_y - N_z)i + (M_z - R_x)j + (N_x - M_y)k$, tem: como componente i , $R_y - N_z$;

como componente j , $M_z - R_x$; e como componente k , $N_x - M_y$; logo seu divergente é:

$$\text{div}(\text{rot} F) = (R_y - N_z)_x + (M_z - R_x)_y + (N_x - M_y)_z = \underbrace{R_{yx}} - \underbrace{N_{zx}} + \underbrace{M_{zy}} - \underbrace{R_{xy}} + \underbrace{N_{xz}} - \underbrace{M_{yz}}$$

Ocorre, que por hipótese, M , N e R satisfazem ao Teorema de Clairaut, então:

$R_{yx} = R_{xy}$; $N_{xz} = N_{zx}$; e $M_{zy} = M_{yz}$; logo, $\text{div}(\text{rot} F) = 0$, a função real idênticamente nula;

OBSERVAÇÃO. As definições de Divergente e Rotacional são facilmente adaptados para quando tivermos, apenas, um campo vetorial plano $F(x,y) = M(x,y)i + N(x,y)j$; com o efeito:

$$\text{div} F = M_x + N_y;$$

$$\text{e } \text{rot} F = (N_x - M_y)k;$$