

UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS

Faculdade de Engenharia Civil, Arquitetura e Urbanismo

Lista 1 Derivadas, Gradiente, Divergente e Rotacional

Aluno: Carlos Henrique Chama Puga RA: 195416

Docentes:

Porf. Dr. Philippe Devloo

Dr. Giovane Avancini

Campinas

2024

Sumário

1	Introdução	3
2	Rotacional de Gradiente	3
	2.1 Solução	3
3	Divergente de Rotacional	4
	3.1 Solução	4
4	Regra da Cadeia em Funções de 2 Variáveis	5
	4.1 Solução	5
5	Derivações em Funções Mapeamento	7
6	Conclusão	7
Re	eferências	7
A	Repositório GitHub	7

1 Introdução

A primeira lista da disciplina de Métodos Numéricos compreende uma revisão de cálculo, abordando temas como, regra da cadeia e os operadores gradiente, divergente e rotacional. A seguir, uma breve descrição do que foi discutido em aula.

A regra da cadeia é uma técnica utilizada para diferenciar funções compostas por outras funções. O operador gradiente, quando aplicado em uma função escalar, gera um vetor que aponta para a direção de maior crescimento da função. O operador divergente representa a densidade volumétrica de fluxo que sai de um campo vetorial de um volume infinitesimal em torno de um ponto. Por fim, o operador roatcional pode ser definido como a densidade de circulação de um campo vetorial em torno de um ponto, representado pelo vetor cuja direção e magnitude denotam o eixo e a magnitude da circulação máxima.

A lista foi dividida em quatro exercícios, cada um abordando um dos temas supracitados. A seguir, serão apresentados os exercícios e suas respectivas soluções. Realça-se que, durante toda a realização dos exercícios, usou-se as referências (1) e (2) para consulta.

2 Rotacional de Gradiente

Mostre que o rotacional do gradiente de uma função escalar f(x,y,z) é nulo.

2.1 Solução

Seja f(x, y, z) uma função escalar. O gradiente de f é dado pela Eq. (2.1)

$$\nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}\right). \tag{2.1}$$

A partir de ∇f , pode-se calcular o rotacional de ∇f , dado pela Eq. (2.2)

$$\nabla \times (\nabla f) = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} & \frac{\partial f}{\partial z} \end{vmatrix}, \tag{2.2}$$

em que \hat{i} , \hat{j} e \hat{k} são os vetores unitários nas direções x, y e z, respectivamente.

Calculando o rotacional de ∇f , tem-se que

$$\left(\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial y}\right)\hat{i} + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z}\right)\hat{j} + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}\right)\hat{k},$$

como as derivadas parciais são comutativas (Teorema de Clairaut), tem-se que

$$\nabla \times (\nabla f) = \vec{0}.$$

3 Divergente de Rotacional

Mostre que o divergente do rotacional de uma função f(x, y, z) é nulo.

3.1 Solução

Assumindo que a função f(x,y,z) é um campo vetorial na forma f(x,y,z)=(P,Q,R) e que as funções P(x,y,z), Q(x,y,z) e R(x,y,z) são funções escalares, o divergente do rotacional de f(x,y,z) é dado pela Eq. (3.1)

$$\nabla \times f(x, y, z) = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \\ \frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \\ \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \end{pmatrix}$$
(3.1)

O divergente de $\nabla \times f(x, y, z)$ é dado pela Eq. (3.2)

$$\nabla \cdot \nabla \times f(x, y, z) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right). \tag{3.2}$$

Distribuindo as derivadas parciais obtém-se

$$\nabla \cdot (\nabla \times f) = \frac{\partial^2 R}{\partial x \partial y} - \frac{\partial^2 Q}{\partial x \partial z} + \frac{\partial^2 P}{\partial y \partial z} - \frac{\partial^2 R}{\partial y \partial x} + \frac{\partial^2 Q}{\partial z \partial x} - \frac{\partial^2 P}{\partial z \partial y},$$

como pelo Teorema de Clairut, as derivadas cruzadas são iguais

$$\nabla \cdot (\nabla \times f) = 0. \tag{3.3}$$

4 Regra da Cadeia em Funções de 2 Variáveis

Dada a função

$$f(x,y) = e^{x(\xi,\eta)} + e^{\sin(x(\xi,\eta)y(\xi,\eta)^3)}$$

calcule o gradiente relativo às coordenadas paramétricas ξ e η , sobre a superfície parametrizada dada por:

$$\begin{cases} x(\xi, \eta) = \cos(\xi^2) + \sin(\eta + 1) + 5\xi \\ y(\xi, \eta) = \sin(\xi^3) + \cos(\eta^2) + 7\eta \end{cases}.$$

4.1 Solução

O exercício 3 foi feito utilizando o *software* Mathematica e o código utilizado pode ser encontrado no Apêndice A.

O gradiente de f em relação às coordenadas paramétricas ξ e η é dado pela regra da cadeia, expressa pela Eq. (4.1)

$$\nabla f = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial \xi} \\ \frac{\partial f}{\partial \eta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \xi} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \xi} \\ \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \eta} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \eta} \end{bmatrix}$$
(4.1)

logo, basta evaluar as derivadas parciais $\frac{\partial f}{\partial x}$, $\frac{\partial f}{\partial y}$, $\frac{\partial x}{\partial \xi}$, $\frac{\partial x}{\partial \eta}$, $\frac{\partial y}{\partial \xi}$ e depois substituir na Eq. (4.1). Utilizando o Mathematica obtém-se que:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = e^x + y^3 e^{\sin(xy^3)} \cos(xy^3)$$
$$\frac{\partial f}{\partial y} = 3y^2 e^{\sin(xy^3)} \cos(xy^3)$$
$$\frac{\partial x}{\partial \xi} = -2\xi \sin(\xi^2) + 5$$
$$\frac{\partial x}{\partial \eta} = \cos(\eta + 1)$$
$$\frac{\partial y}{\partial \xi} = 3\xi^2 \cos(\xi^3)$$

$$\frac{\partial y}{\partial \eta} = -2\eta \sin\left(\eta^2\right) + 7.$$

Dados a complexidade e o tamanho das funções que compõem o gradiente, optou-se por apresentar um trecho do código utilizado em que o gradiente é calculado. As figuras 4.1 e 4.2 mostram o cálculo das derivadas parciais $\frac{\partial f}{\partial \xi}$ e $\frac{\partial f}{\partial \eta}$, respectivamente.

Figura 4.1: Cálculo da derivada parcial $\frac{\partial f}{\partial \xi}$.

```
 \begin{array}{l} \operatorname{dfd} \eta = \operatorname{dfd} x \operatorname{dxd} \eta + \operatorname{dfd} y \operatorname{dyd} \eta \\ = 3 \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] } \\ \left( 7 + 2 \, \eta \, \operatorname{Sin} \left[ \eta^2 \right] \right) \, \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] } \operatorname{Cos} \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] } \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] } \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ \mathcal{E}^3 \right] \right)^3 \right] \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \right) \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \, \left( 7 \, \eta - \operatorname{Cos} \left[ \eta^2 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \right) \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E}^3 \right] + \operatorname{Sin} \left[ 1 + \eta \right] \right) \right) \\ = \operatorname{e}^{\sin \left[ \left( 5 \, \mathcal{E} + \operatorname{Cos} \left[ \mathcal{E} + \operatorname{Cos}
```

Figura 4.2: Cálculo da derivada parcial $\frac{\partial f}{\partial \eta}$.

Apresenta-se também a comparação entre os resultados obtidos pela regra da cadeia programada e pelas funções nativas do Mathematica

```
gradF = Grad[f, {ξ, η}];
% // TeXForm
gradChainF = {dfdξ, dfdη};
gradChainF - gradF // Simplify
{0, 0}
```

Figura 4.3: Comparação entre gradientes: gradF - Mathematica e gradChainF - Regra da Cadeia.

Como mostrado pela Fig. 4.3, os resultados alcançados pela regra da cadeia e pelo Mathematica são iguais, já que a diferença entre os gradientes é nula. Tal fato confirma que a implementação da regra da cadeia está correta. Por fim, plota-se os gráficos do gradiente de $f(x(\xi,\eta),y(\xi,\eta))$ na Fig. 4.4.

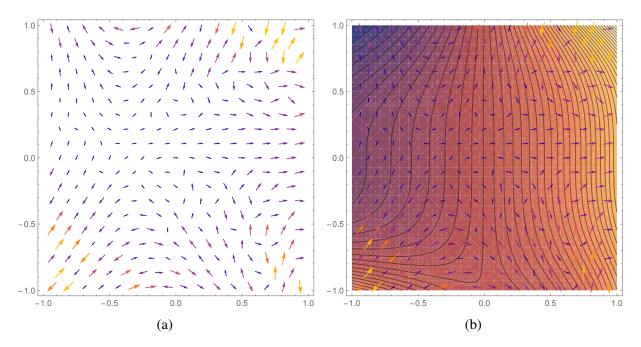


Figura 4.4: Resultados: a) gradiente de f. b) Contorno de f.

5 Derivações em Funções Mapeamento

6 Conclusão

Referências

- 1 STEWART, J. Essential calculus: Early transcendentals. Brooks/Cole, a part of the Thomson Corporation, 2007.
- 2 BECKER, E.; CAREY, G.; ODEN, J. Finite elements: An introduction. Prentice-Hall, n. v. 1, 1981.

A Repositório GitHub

O código fonte deste relatório e dos programas utilizados para a resolução dos problemas propostos estão disponíveis no repositório *GitHub* do autor. O repositório pode ser acessado através do link CarlosPuga14/MetodosNumericos_2024S1.