

| 1-6 | 7 | 8 | Total |
|-----|---|---|-------|
| | | | |

Nome: _____ Cartão: _____

Regras Gerais:

- Não é permitido o uso de calculadoras, telefones ou qualquer outro recurso computacional ou de comunicação.
- Trabalhe individualmente e sem uso de material de consulta além do fornecido.
- Devolva o caderno de questões preenchido ao final da prova.

Regras para as questões abertas

- Seja sucinto, completo e claro.
- Justifique todo procedimento usado.
- Indique identidades matemáticas usadas, em especial, itens da tabela.
- Use notação matemática consistente.

Tabela do operador $\vec{\nabla}$:

$f = f(x, y, z)$ e $g = g(x, y, z)$ são funções escalares;

$\vec{F} = \vec{F}(x, y, z)$ e $\vec{G} = \vec{G}(x, y, z)$ são funções vetoriais.

| | |
|-----|---|
| 1. | $\vec{\nabla}(f + g) = \vec{\nabla}f + \vec{\nabla}g$ |
| 2. | $\vec{\nabla} \cdot (\vec{F} + \vec{G}) = \vec{\nabla} \cdot \vec{F} + \vec{\nabla} \cdot \vec{G}$ |
| 3. | $\vec{\nabla} \times (\vec{F} + \vec{G}) = \vec{\nabla} \times \vec{F} + \vec{\nabla} \times \vec{G}$ |
| 4. | $\vec{\nabla}(fg) = f\vec{\nabla}g + g\vec{\nabla}f$ |
| 5. | $\vec{\nabla} \cdot (f\vec{F}) = (\vec{\nabla}f) \cdot \vec{F} + f(\vec{\nabla} \cdot \vec{F})$ |
| 6. | $\vec{\nabla} \times (f\vec{F}) = \vec{\nabla}f \times \vec{F} + f\vec{\nabla} \times \vec{F}$ |
| 7. | $\vec{\nabla} \cdot \vec{\nabla}f = \vec{\nabla}^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2},$ onde $\vec{\nabla}^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$ é o operador laplaciano |
| 8. | $\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla}f) = 0$ |
| 9. | $\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{F}) = 0$ |
| 10. | $\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{F}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{F}) - \vec{\nabla}^2 \vec{F}$ |
| 11. | $\vec{\nabla} \cdot (\vec{F} \times \vec{G}) = \vec{G} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{F}) - \vec{F} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{G})$ |
| 12. | $\vec{\nabla} \times (\vec{F} \times \vec{G}) = (\vec{G} \cdot \vec{\nabla})\vec{F} - \vec{G}(\vec{\nabla} \cdot \vec{F}) -$ $- (\vec{F} \cdot \vec{\nabla})\vec{G} + \vec{F}(\vec{\nabla} \cdot \vec{G})$ |
| 13. | $\vec{\nabla}(\vec{F} \cdot \vec{G}) = (\vec{G} \cdot \vec{\nabla})\vec{F} + (\vec{F} \cdot \vec{\nabla})\vec{G} +$ $+ \vec{F} \times (\vec{\nabla} \times \vec{G}) + \vec{G} \times (\vec{\nabla} \times \vec{F})$ |

Curvatura, torção e aceleração:

| Nome | Definição |
|-----------------------|--|
| Curvatura | $\kappa = \left\ \frac{d\vec{T}}{ds} \right\ = \left\ \frac{\frac{d\vec{T}}{dt}}{\frac{ds}{dt}} \right\ = \frac{\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\ }{\ \vec{r}'(t)\ ^3}$ |
| Torção | $\tau = -\frac{d\vec{B}}{ds} \cdot \vec{N} = \frac{(\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)) \cdot \vec{r}'''(t)}{\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\ ^2}$ |
| Módulo da Torção | $ \tau = \left\ \frac{d\vec{B}}{ds} \right\ = \left\ \frac{\frac{d\vec{B}}{dt}}{\frac{ds}{dt}} \right\ $ |
| Aceleração normal | $a_N = \frac{\ \vec{a} \times \vec{v}\ }{v} = \frac{v^2}{\rho} = \kappa v^2$ |
| Aceleração tangencial | $a_T = \frac{\vec{a} \cdot \vec{v}}{v} = \frac{dv}{dt}$ |

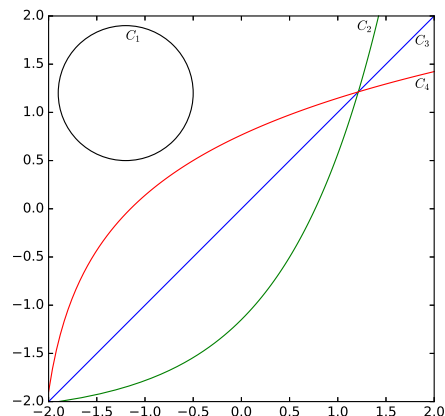
Equações de Frenet-Serret:

| | | |
|-----------------------|---|-------------------------------------|
| $\frac{d\vec{T}}{ds}$ | = | $\kappa\vec{N}$ |
| $\frac{d\vec{N}}{ds}$ | = | $-\kappa\vec{T} \quad +\tau\vec{B}$ |
| $\frac{d\vec{B}}{ds}$ | = | $-\tau\vec{N}$ |

• **Questão 1** (1.0 ponto) Considere as curvas C_1 , C_2 , C_3 e C_4 , com curvaturas κ_1 , κ_2 , κ_3 e κ_4 , respectivamente. A curva C_3 é dada pela equação $y = x$ e as curvas C_2 e C_4 são simétricas com respeito a curva C_3 . Na primeira coluna, marque o item que apresenta todas as curvas com curvatura constante e, na segunda, a magnitude das curvaturas nos pontos de encontro entre as curvas C_2 , C_3 e C_4 .

Curvas com curvatura constante Curvaturas nos pontos de encontro de C_2 , C_3 e C_4

- | | |
|--|---|
| <input type="checkbox"/> Somente C_3 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_2 > \kappa_3 > \kappa_4$. |
| <input type="checkbox"/> Somente C_3 e C_1 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_2 < \kappa_3 < \kappa_4$. |
| <input type="checkbox"/> Somente C_3 e C_2 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_3 < \kappa_2 < \kappa_4$. |
| <input type="checkbox"/> Somente C_1 e C_4 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_2 = \kappa_4 > \kappa_3$. |
| <input type="checkbox"/> Somente C_1 e C_2 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_2 = \kappa_4 < \kappa_3$. |
| <input type="checkbox"/> Somente C_2 e C_4 . | <input type="checkbox"/> $\kappa_2 < \kappa_4 = \kappa_3$. |



• **Questão 2** (1.0 ponto) Considere três pontos sobre a curva ao lado, nomeados de P_1 , P_2 e P_3 , dispostos respectivamente no sentido positivo da curva, e em cada ponto o esboço do triedro de Frenet-Serret. Considere uma partícula se deslocando sobre a curva no sentido positivo com velocidade escalar constante de 2 m/s. Marque na primeira coluna o correto item sobre a aceleração da partícula e, na segunda, a correta afirmação sobre o sinal da torção em cada pedaço da curva.



Aceleração

- ☐ A aceleração é o vetor nulo.
- ☐ A componente normal da aceleração é nula.
- ☐ A componente tangencial da aceleração é nula.
- ☐ A norma do vetor aceleração é zero em todos os pontos.
- ☐ A norma do vetor aceleração tem derivada zero em todos os pontos.

Torção

- ☐ A torção é sempre positiva.
- ☐ A torção é sempre negativa.
- ☐ A torção é positiva entre P_1 e P_2 e negativa entre P_2 e P_3 .
- ☐ A torção é negativa entre P_1 e P_2 e positiva entre P_2 e P_3 .
- ☐ A torção é zero nos pontos P_1 , P_2 e P_3 .

• **Questão 3** (1.0 ponto) Considere os campos dados por $\vec{F} = x\vec{i} + xe^y\vec{j} + xyz\vec{k}$, $\vec{G} = \vec{\nabla} \times \vec{F}$ e S a esfera unitária centrada na origem orientada para dentro. Marque na primeira coluna o campo \vec{G} e, na segunda, o valor de $\iint_S \vec{G} \cdot \vec{n} dS$.

- | | |
|--|-----------------------------|
| <input type="checkbox"/> $xz\vec{i} - yz\vec{j} + e^y\vec{k}$ | <input type="checkbox"/> 0 |
| <input type="checkbox"/> $yz\vec{i} - xz\vec{j} + e^y\vec{k}$ | <input type="checkbox"/> 1 |
| <input type="checkbox"/> $-xz\vec{i} + yz\vec{j} - e^y\vec{k}$ | <input type="checkbox"/> -1 |
| <input type="checkbox"/> $e^y\vec{i} - z\vec{j} + z\vec{k}$ | <input type="checkbox"/> 2 |
| <input type="checkbox"/> $e^y\vec{i} + xz\vec{j} - yz\vec{k}$ | <input type="checkbox"/> -2 |

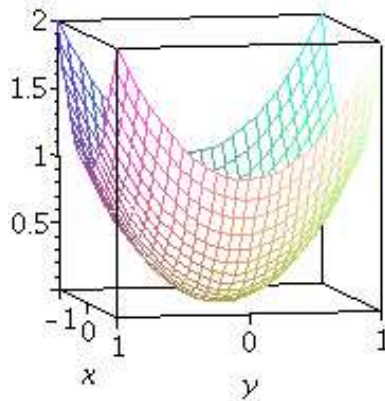
• **Questão 4** (1.0 ponto) Considere a superfície S aberta dada na figura ao lado, limitada pela curva C . A superfície S é dada por uma função $z = f(x, y)$, tem simetria axial em relação ao eixo z e o domínio de f é $[-1, 1] \times [-1, 1]$. A superfície S está orientada no sentido de $-\vec{k}$ e a curva C está positivamente orientada com respeito a S . Considere o campo $\vec{F} = y^2\vec{k}$ e as seguintes integrais:

$$A = \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

e

$$B = \iint_S \vec{F} \cdot \vec{n} dS.$$

Marque na primeira coluna o correto sinal de A e, na segunda, o correto sinal de B .



Sinal de A

- ☐ $A > 0$.
☐ $A = 0$.
☐ $A < 0$.
☐ Embora $A \neq 0$, não é possível saber seu sinal.
☐ Não há informações suficientes para estimar A .

Sinal de B

- ☐ $B > 0$.
☐ $B = 0$.
☐ $B < 0$.
☐ Embora $B \neq 0$, não é possível saber seu sinal.
☐ Não há informações suficientes para estimar B .

• **Questão 5** (1.0 ponto) Dado o campo conservativo $\vec{F} = (2x + yz)\vec{i} + (2y + xz)\vec{j} + (2z + xy)\vec{k}$, marque na primeira coluna o potencial $\phi(x, y, z)$ e, na segunda, o valor $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$, onde C é a curva $\vec{r} = \cos(2\pi t)\vec{i} + \sin(2\pi t)\vec{j} + t^2\vec{k}$, $0 \leq t \leq 1$.

- | | |
|---|--------------------------|
| <input type="radio"/> $xyz + x^2 + y^2 + z^2$. | <input type="radio"/> 0. |
| <input type="radio"/> $x^2 + y^2 + z^2$. | <input type="radio"/> 1. |
| <input type="radio"/> xyz . | <input type="radio"/> 2. |
| <input type="radio"/> $xyz + xy + yz + zx$. | <input type="radio"/> 3. |
| <input type="radio"/> $xy + yz + zx$. | <input type="radio"/> 4. |

• **Questão 6** (1.0 ponto) Considere o campo vetorial $\vec{F} = \vec{j} + z\vec{k}$ e a superfície S formada pelas seis faces do cubo de lado 4 ($x = \pm 2$, $y = \pm 2$ e $z = \pm 2$), orientada para fora. Chamamos de S_1 apenas a face $x = 2$ do cubo, orientado no sentido de \vec{i} . Na primeira coluna marque o item que corresponde $\iint_{S_1} \vec{F} \cdot \vec{n} dS$ e, na segunda, $\iint_S \vec{F} \cdot \vec{n} dS$.

- | | |
|-------------------------|--------------------------|
| <input type="radio"/> 0 | <input type="radio"/> 4 |
| <input type="radio"/> 2 | <input type="radio"/> 16 |
| <input type="radio"/> 4 | <input type="radio"/> 32 |
| <input type="radio"/> 6 | <input type="radio"/> 48 |
| <input type="radio"/> 8 | <input type="radio"/> 64 |

- **Questão 7** (2.0 ponto) Calcule o ponto onde a curva $y = e^x$ tem curvatura máxima.

• **Questão 8** (2.0 ponto) Considere a superfície S aberta dada na figura ao lado, orientada no sentido côncavo-convexo. Seja C a curva no plano $z = 0$ que limita S . A equação da superfície S é dada por

$$z^2 + z^3 + e^{-10z} = 2 - x^2 - y^2.$$

Considere o campo $\vec{F} = -y\vec{i} + x\vec{j} + z\vec{k}$. Calcule

$$\iint_S \vec{\nabla} \times \vec{F} \cdot \vec{n} dS.$$

Dica: Use o teorema de Stokes.

