

1	2	3	4	5	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.	$\vec{\nabla}(\vec{F} \cdot \vec{G}) = (\vec{G} \cdot \vec{\nabla})\vec{F} + (\vec{F} \cdot \vec{\nabla})\vec{G} +$ $+ \vec{F} \times (\vec{\nabla} \times \vec{G}) + \vec{G} \times (\vec{\nabla} \times \vec{F})$
14.	$\vec{\nabla}\varphi(r) = \varphi'(r)\hat{r}$

Curvatura, torção e aceleração:

Nome	Fórmula
Vetor normal	$\vec{N} = \frac{\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) \times \vec{r}'(t)}{\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) \times \vec{r}'(t)\ }$
Vetor binormal	$\vec{B} = \frac{\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)}{\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\ }$
Curvatura	$\kappa = \left\  \frac{d\vec{T}}{ds} \right\  = \left\  \frac{d\vec{T}}{dt} \right\  = \frac{\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\ }{\ \vec{r}'(t)\ ^3}$
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{d\vec{B}}{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** (3.0 pontos) A curva produzida pelas equações paramétricas

$$x(t) = 20 \cos(3t), \quad y(t) = 10 \sin(2t), \quad -\pi \leq t \leq \pi,$$

é chamada de curva de Lissajous. Em uma apresentação de drift, o desafio do piloto é descrever o movimento da curva acima mantendo a velocidade do carro constante. É sabido que o carro pode sair da trajetória ou rodar na pista se a aceleração normal exceder  $45\text{m/s}^2$ .

- (0.5 ponto) Sem calcular, marque sobre a curva o(s) ponto(s) crítico(s) onde o carro pode sair da trajetória com maior facilidade.
- (0.5 ponto) Calcule os vetores  $\vec{T}$  e  $\vec{N}$  no ponto  $t = \pi$ .
- (0.5 ponto) Calcule o ponto  $t$  no intervalo  $\left(-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{4}\right)$  onde a curvatura é máxima. Assuma que a curva é simétrica pelo eixo  $x$ . Neste item, não é necessário calcular os pontos críticos derivando a função curvatura, mas justifique o resultado usando seus conhecimentos geométricos de curvatura, a simetria da figura ao lado e a expressão dada no enunciado.
- (1.0 ponto) Calcule a curvatura da curva dada no ponto do item c).
- (0.5 ponto) Calcule a velocidade máxima do carro para que o veículo não saia da trajetória no intervalo  $\left(-\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{4}\right)$ .

**Solução:**

a)

b)

$$\vec{r}(t) = 20 \cos(3t)\vec{i} + 10 \sin(2t)\vec{j},$$

calculamos

$$\vec{r}'(t) = -60 \sin(3t)\vec{i} + 20 \cos(2t)\vec{j},$$

Assim,

$$\vec{r}'(\pi) = 20\vec{j},$$

Logo,  $\vec{T}(\pi) = \vec{j}$ . Para calcular o vetor normal, procuramos vetores ortogonais a  $\vec{j}$  no plano  $xy$ , que podem ser  $\vec{i}$  ou  $-\vec{i}$ . O ponto  $\vec{r}(\pi) = -20\vec{i}$  está à esquerda de toda a curva, fazendo o vetor normal, que deve estar apontando para a parte interna da curva, ser  $\vec{N}(\pi) = \vec{i}$ .

- Começamos observando que  $t = 0$  é o centro do intervalo  $-\frac{\pi}{4} \leq t \leq \frac{\pi}{4}$  e,  $\vec{r}'(0) = 20\vec{i}$ . Assim, localizamos o pedaço da curva em questão. Logo, no intervalo  $-\frac{\pi}{4} \leq t \leq \frac{\pi}{4}$ , o ponto onde a componente  $x$  é a maior é exatamente onde a curvatura é máxima. Observe que a figura é simétrica neste ponto. Assim,  $x = 20 \cos(3t)$  é máximo quando  $t = 0$ .

- Dada a função vetorial

$$\vec{r}(t) = 20 \cos(3t)\vec{i} + 10 \sin(2t)\vec{j},$$

calculamos

$$\vec{r}'(t) = -60 \sin(3t)\vec{i} + 20 \cos(2t)\vec{j},$$

$$\vec{r}''(t) = -180 \cos(3t)\vec{i} - 40 \sin(2t)\vec{j},$$

Em  $t = 0$ , temos

$$\vec{r}'(0) = 20\vec{i},$$

$$\vec{r}''(0) = -180\vec{i},$$

$$\vec{r}' \times \vec{r}'' = 3600\vec{k},$$

$$\|\vec{r}'(0)\| = 20,$$

$$\|\vec{r}' \times \vec{r}''\| = 3600$$

$$k = \frac{3600}{20^3} = \frac{3600}{8000} = \frac{9}{20}.$$

- Como

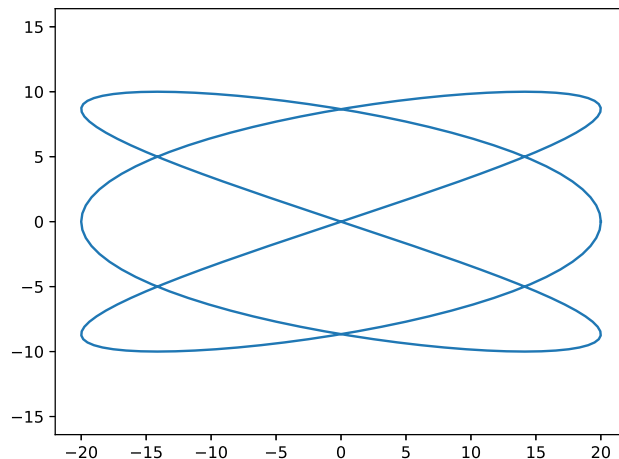
$$a_N = v^2 \kappa$$

temos

$$v^2 = \frac{a_N}{\kappa} = 45 \frac{20}{9} = 100$$

Logo,

$$v = 10\text{m/s}$$



- **Questão 2** (1.0 ponto) Calcule a função torção para a curva

$$\vec{r}(t) = t\vec{i} + t^2\vec{j} + \ln(t)\vec{k}, \quad t > 0.$$

**Solução:** Calculamos as derivadas

$$\vec{r}'(t) = \vec{i} + 2t\vec{j} + \frac{1}{t}\vec{k},$$

$$\vec{r}''(t) = 2\vec{j} - \frac{1}{t^2}\vec{k},$$

$$\vec{r}'''(t) = \frac{2}{t^3}\vec{k}.$$

Fazemos,

$$\vec{r}' \times \vec{r}'' = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 2t & \frac{1}{t} \\ 0 & 2 & -\frac{1}{t^2} \end{vmatrix} = -\frac{4}{t}\vec{i} + \frac{1}{t^2}\vec{j} + 2\vec{k},$$

$$\|\vec{r}' \times \vec{r}''\|^2 = \frac{16}{t^2} + \frac{1}{t^4} + 4$$

$$\vec{r}' \times \vec{r}'' \cdot \vec{r}''' = \frac{4}{t^3}.$$

$$\tau(t) = \frac{\vec{r}' \times \vec{r}'' \cdot \vec{r}'''}{\|\vec{r}' \times \vec{r}''\|^2} = \frac{\frac{4}{t^3}}{\frac{16}{t^2} + \frac{1}{t^4} + 4} = \frac{4t}{16t^2 + 1 + 4t^4}.$$

- **Questão 3** (2.0 pontos) Considere o campo **conservativo**

$$\vec{F} = (y-1)e^{x(y-1)}\vec{i} + xe^{x(y-1)}\vec{j} + \vec{k}$$

e a curva  $C$  dada pela parametrização

$$\vec{r} = t \sin\left(\frac{\pi}{2}t\right)\vec{i} + t \cos(2\pi t)\vec{j} + t \cos(4\pi t)\vec{k}, \quad 0 \leq t \leq 1.$$

a) (1.0 ponto) Calcule o potencial.

b) (1.0 ponto) Calcule  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$ .

**Solução:**

a) Observe que o potencial  $\phi$  satisfaz

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = (y-1)e^{x(y-1)}.$$

Ou seja,

$$\phi = e^{x(y-1)} + C_1(y, z).$$

Derivamos com respeito a  $y$  agora:

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = xe^{x(y-1)} + \frac{\partial C_1(y, z)}{\partial y} = xe^{x(y-1)}.$$

Temos que

$$\frac{\partial C_1(y, z)}{\partial y} = 0.$$

Logo  $C_1(y, z) = C_2(z)$ , ou seja,  $\phi = e^{x(y-1)} + C_2(z)$ . Finalizamos comparando a última derivada:

$$\frac{\partial \phi}{\partial z} = \frac{\partial C_2(z)}{\partial z} = 1.$$

Concluimos que  $C_2(z) = z + C$ , onde  $C$  é uma constante. Portanto,  $\phi = e^{x(y-1)} + z + C$ .

b) Vamos calcular o potencial usando o teorema fundamental para integral de linhas. Como sabemos que a curva  $C$  começa no ponto  $\vec{r}(0) = P_0(0, 0, 0)$  e termina no ponto  $\vec{r}(1) = P_1(1, 1, 1)$ , temos:

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \phi(1, 1, 1) - \phi(0, 0, 0) = 2 - 1 = 1.$$

- **Questão 4** (2.0 pontos) Considere o campo

$$\vec{F} = x^3 z \vec{i} + y^3 z \vec{j} + z^2 \vec{k}$$

e a superfície fechada formada pelo cone  $z = 4 - \sqrt{x^2 + y^2}$ ,  $2 \leq z \leq 4$  e o plano  $z = 2$ ,  $x^2 + y^2 \leq 4$ , orientada para fora.

- a) (0.5 ponto) Calcule  $\vec{\nabla} \cdot \vec{F}$ .
- b) (1.5 ponto) Calcule

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

**Solução:**

- a)  $\vec{\nabla} \cdot \vec{F} = 3zx^2 + 3zy^2 + 2z = z(3x^2 + 3y^2 + 2)$ .
- b) Usando o teorema da divergência de Gauss, temos:

$$\begin{aligned} \iint_S \vec{F} \cdot \vec{n} dS &= \iiint_V \vec{\nabla} \cdot \vec{F} dV \\ &= \iiint_V z(3x^2 + 3y^2 + 2) dV. \end{aligned}$$

Em coordenadas cilíndricas, o cone tem equação  $z = 4 - r$ . Assim,

$$\begin{aligned} \iint_S \vec{F} \cdot \vec{n} dS &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \int_2^{4-r} z(3r^2 + 2) r dz dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (3r^2 + 2) r \left[ \frac{z^2}{2} \right]_2^{4-r} dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (3r^2 + 2) r \left[ \frac{(4-r)^2 - 2^2}{2} \right] dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 (3r^3 + 2r) \left[ \frac{12 - 8r + r^2}{2} \right] dr d\theta \\ &= \int_0^{2\pi} \int_0^2 \left[ \frac{36r^3 - 24r^4 + 3r^5 + 24r - 16r^2 + 2r^3}{2} \right] dr d\theta \\ &= 2\pi \int_0^2 \left[ \frac{3r^5 - 24r^4 + 38r^3 - 16r^2 + 24r}{2} \right] dr \\ &= \pi \left[ \frac{1}{2} r^6 - \frac{24}{5} r^5 + \frac{19}{2} r^4 - \frac{16}{3} r^3 + 12r^2 \right]_0^2 \\ &= \pi \left[ 32 - \frac{768}{5} + 152 - \frac{128}{3} + 48 \right] \\ &= \frac{536\pi}{15}. \end{aligned}$$

• **Questão 5** (2.0 pontos) Considere o campo

$$\vec{F} = (x - zy^2 + z)\vec{i} + (zx^2 + y - z)\vec{j} + (-x + y + z)\vec{k}$$

e a curva fechada formada pela poligonal formada pelos pontos  $P_0 = (0, 0, 2)$ ,  $P_1 = (4, 0, 2)$  e  $P_2 = (4, 2, 2)$ , no sentido  $P_0 \rightarrow P_1 \rightarrow P_2 \rightarrow P_0$ .

- a) (0.5 ponto) Calcule  $\vec{\nabla} \times \vec{F}$  .  
 b) (1.5 ponto) Calcule

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}.$$

**Solução:**

a)

$$\begin{aligned} \vec{\nabla} \times \vec{F} &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ x - zy^2 + z & zx^2 + y - z & -x + y + z \end{vmatrix} \\ &= (1 - (x^2 - 1))\vec{i} + (1 - y^2 - (-1))\vec{j} + (2zx - (-2zy))\vec{k} \\ &= (2 - x^2)\vec{i} + (2 - y^2)\vec{j} + 2z(x + y)\vec{k}. \end{aligned}$$

b) Pelo teorema de Stokes, temos:

$$\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \iint_S \vec{\nabla} \times \vec{F} \cdot \vec{n} dS,$$

onde S é o plano  $z = 2$ , limitado pelo triângulo do enunciado com orientação  $\vec{n} = \vec{k}$ . Em  $z = 2$ , temos

$$\vec{\nabla} \times \vec{F} = (2 - x^2)\vec{i} + (2 - y^2)\vec{j} + 4(x + y)\vec{k}.$$

Também,  $G = z - 2$  e  $\vec{\nabla}G = \vec{k}$ . Assim,

$$\begin{aligned} \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} &= 4 \iint_S (x + y) dA \\ &= 4 \int_0^4 \int_0^{x/2} (x + y) dy dx \\ &= 4 \int_0^4 \left[ xy + \frac{y^2}{2} \right]_0^{x/2} dx \\ &= 4 \int_0^4 \left[ x \left( \frac{x}{2} \right) + \frac{\left( \frac{x}{2} \right)^2}{2} \right] dx \\ &= \int_0^4 \frac{5x^2}{2} dx \\ &= \left[ \frac{5x^3}{6} \right]_0^4 \\ &= \frac{160}{3}. \end{aligned}$$