

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	$a_T = \frac{\vec{a} \cdot \vec{v}}{v} = \frac{dv}{dt}$

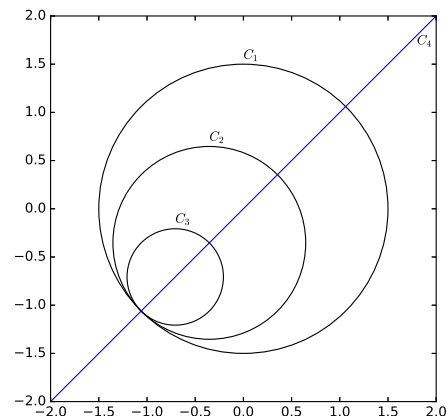
Equações de Frenet-Serret:

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

• **Questão 1** (1.0 ponto) Considere as curvas  $C_1$ ,  $C_2$ ,  $C_3$  e  $C_4$ , com curvaturas  $\kappa_1$ ,  $\kappa_2$ ,  $\kappa_3$  e  $\kappa_4$ , respectivamente. Todas as curvas são circunferências ou reta. Na primeira coluna, marque o item que apresenta todas as curvas com curvatura constante e, na segunda, a magnitude das curvaturas no ponto de encontro entre todas as curvas.

Curvas com curvatura constante      Curvatura no ponto de encontro de todas as curvas

- |   |   |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> Somente $C_4$ .                            | <input type="checkbox"/> $\kappa_1 > \kappa_2 > \kappa_3 > \kappa_4$ .            |
| <input type="checkbox"/> Somente $C_4$ e $C_1$ .                    | <input type="checkbox"/> $\kappa_1 < \kappa_2 < \kappa_3 < \kappa_4$ .            |
| <input type="checkbox"/> Somente $C_4$ e $C_2$ .                    | <input checked="" type="checkbox"/> $\kappa_4 < \kappa_1 < \kappa_2 < \kappa_3$ . |
| <input type="checkbox"/> Somente $C_4$ , $C_3$ e $C_2$ .            | <input type="checkbox"/> $\kappa_4 > \kappa_1 > \kappa_2 > \kappa_3$ .            |
| <input type="checkbox"/> Somente $C_4$ , $C_2$ e $C_1$ .            | <input type="checkbox"/> $\kappa_1 = \kappa_2 = \kappa_3 > \kappa_4$ .            |
| <input checked="" type="checkbox"/> $C_4$ , $C_3$ , $C_2$ e $C_1$ . | <input type="checkbox"/> $\kappa_1 = \kappa_2 = \kappa_3 < \kappa_4$ .            |



• **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 estritamente crescente. 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 componente normal da aceleração é negativa.
- ☐ A componente tangencial da aceleração é negativa.
- ☒ A componente tangencial da aceleração é positiva.
- ☐ A norma do vetor aceleração é constante 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  $\vec{F} = x\vec{i} + xe^y\vec{j} + xyz\vec{k}$ ,  $\vec{G} = \vec{\nabla}(\vec{F} \cdot \vec{F})$  e  $C$  a circunferência de raio 2 no plano  $xy$  centrada na origem. Marque na primeira coluna o campo  $\vec{G} \cdot \vec{i}$  e, na segunda, o valor de  $\int_C \vec{G} \cdot d\vec{r}$ .

- |   |                                       |
|---|---------------------------------------|
| <input checked="" type="checkbox"/> $2x(1 + e^{2y} + y^2z^2)$ | <input checked="" type="checkbox"/> 0 |
| <input type="checkbox"/> $2(1 + e^{2y} + y^2z^2)$             | <input type="checkbox"/> 1            |
| <input type="checkbox"/> $2y(e^{2y} + y^2z)$                  | <input type="checkbox"/> -1           |
| <input type="checkbox"/> $2z(1 + 2e^y + y^2z^2)$              | <input type="checkbox"/> 2            |
| <input type="checkbox"/> $2y(x + 2e^{2y} + yz^2)$             | <input type="checkbox"/> -2           |

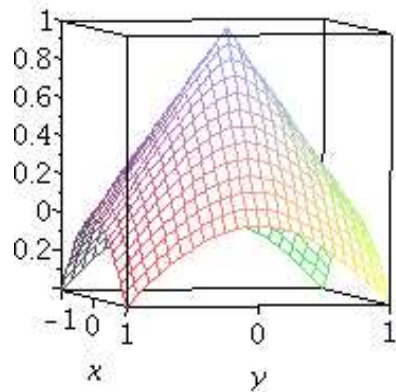
• **Questão 4** (1.0 ponto) Considere a superfície  $S$  aberta dada na figura ao lado, limitada pela curva  $C$ . A superfície  $S$  é dada por uma função  $z = f(x, y)$ , tem simetria axial em relação ao eixo  $z$  e o domínio de  $f$  é  $[-1, 1] \times [-1, 1]$ . A superfície  $S$  está orientada no sentido de  $\vec{k}$  e a curva  $C$  está positivamente orientada com respeito a  $S$ . Considere o campo  $\vec{F} = (x+1)\vec{j} + 10\vec{k}$  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  $\vec{F} = (\cos(x) + 2xy^2z^2)\vec{i} + (2x^2yz^2)\vec{j} + (2x^2y^2z)\vec{k}$ , marque na primeira coluna o pontencial  $\phi(x, y, z)$  e, na segunda, o valor  $\int_C \vec{F} \cdot d\vec{r}$ , onde  $C$  é a curva  $\vec{r} = \cos(\pi t)\vec{i} + \sin(\pi t)\vec{j} + 2t^2\vec{k}$ ,  $0 \leq t \leq 1$ .

- |  |  |
|--|--|
| <input checked="" type="radio"/> $\sin(x) + x^2y^2z^2$ . | <input type="radio"/> 0.                       |
| <input type="radio"/> $\cos(x) + x^2y^2z^2$ .            | <input checked="" type="radio"/> $-2\sin(1)$ . |
| <input type="radio"/> $x^2y^2z^2$ .                      | <input type="radio"/> $2\sin(1)$ .             |
| <input type="radio"/> $\sin(x) + x^2 + y^2 + z^2$ .      | <input type="radio"/> $2\sin(1) + 2$ .         |
| <input type="radio"/> $\sin(x)x^2y^2z^2$ .               | <input type="radio"/> $-2\sin(1) + 2$ .        |

• **Questão 6** (1.0 ponto) Considere o campo vetorial  $\vec{F} = x\vec{i} + \vec{j} + z\vec{k}$  e a superfície  $S$  formada pelas seis faces do cubo de lado 8 ( $x = \pm 4$ ,  $y = \pm 4$  e  $z = \pm 4$ ), orientada para fora. Chamamos de  $S_1$  apenas a face  $y = -4$  do cubo, orientado no sentido de  $-\vec{j}$ . 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"/> 64              |
| <input checked="" type="radio"/> $-64$ | <input type="radio"/> 512             |
| <input type="radio"/> 64               | <input checked="" type="radio"/> 1024 |
| <input type="radio"/> $-512$           | <input type="radio"/> 2048            |
| <input type="radio"/> 512              | <input type="radio"/> 4096            |

- **Questão 7** (2.0 ponto) Calcule o valor de  $c$  para que a Hélice

$$\vec{r}(t) = a \cos(wt)\vec{i} + a \sin(wt)\vec{j} + ct\vec{k}, \quad a > 0.$$

tenha torção máxima.

**Solução:** Começamos calculando a torção:

$$\begin{aligned} \vec{r}'(t) &= -aw \sin(wt)\vec{i} + aw \cos(wt)\vec{j} + c\vec{k}, \\ \vec{r}''(t) &= -aw^2 \cos(wt)\vec{i} - aw^2 \sin(wt)\vec{j}, \\ \vec{r}'''(t) &= aw^3 \sin(wt)\vec{i} - aw^3 \cos(wt)\vec{j}, \\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -aw \sin(wt) & aw \cos(wt) & c \\ -aw^2 \cos(wt) & -aw^2 \sin(wt) & 0 \end{vmatrix} = aw^2 c \sin(wt)\vec{i} - aw^2 c \cos(wt)\vec{j} + a^2 w^3 \vec{k}, \\ \|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)\| &= \sqrt{a^2 w^4 c^2 + a^4 w^6} = aw^2 \sqrt{c^2 + a^2 w^2}, \\ \vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t) \cdot \vec{r}'''(t) &= a^2 w^5 c \\ \tau &= \frac{wc}{c^2 + a^2 w^2} \end{aligned}$$

Agora, vamos derivar com respeito a  $c$ :

$$\frac{d\tau}{dc} = \frac{w(c^2 + a^2 w^2) - 2wc^2}{(c^2 + a^2 w^2)^2} = \frac{w(-c^2 + a^2 w^2)}{(c^2 + a^2 w^2)^2} = 0.$$

Isso implica em

$$-c^2 + a^2 w^2 = 0,$$

ou seja,

$$c = \pm aw.$$

Observe que a torção pode ser negativa ou positiva, dependendo do sinal do produto  $wc$ . Como queremos a torção máxima, estamos interessados nos valores de  $wc$  positivos. Também, quando  $c = 0$  temos  $\tau = 0$  e,  $\lim_{c \rightarrow \infty} \tau = 0$ , o que indica que  $\tau$  passa por um máximo e um mínimo. Concluímos que o máximo acontece para o seguinte valor de  $c$ :

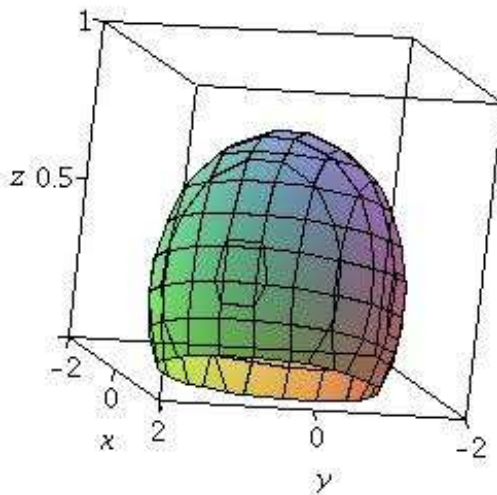
$$c = aw.$$

• **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

$$z^2 + 5z^3 + e^{-5z} = 3 - x^2 - y^2.$$

Considere o campo  $\vec{F} = -(y+z)\vec{i} + x\vec{j} + z^2x\vec{k}$ . Calcule

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



Dica: Use o teorema de Stokes.

**Solução:** Pelo teorema de Stokes, temos:

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

Aqui,  $C$  é o corte da superfície  $S$  com o plano  $z = 0$ , isto é,

$$0^2 + 5 \cdot 0^3 + e^0 = 3 - x^2 - y^2.$$

Logo,  $C$  é a circunferência  $x^2 + y^2 = 2$ . Também,  $D$  é o disco no plano  $z = 0$ , com limites satisfazendo  $x^2 + y^2 \leq 2$ . Vamos usar a última expressão do lado direito para calcular o fluxo através da superfície:

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

Assim, calculamos o rotacional do campo:

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

Finalmente, temos

$$\iint_D \vec{\nabla} \times \vec{F} \cdot \vec{n} dS = \iint_D ((-1 - z^2)\vec{j} + 2\vec{k}) \cdot \vec{k} dA = 2 \iint_D 1 dA = 4\pi.$$