

# Cálculo - III

Samuel Fortunato

17 de janeiro de 2026

## Conteúdo

<b>1</b>	<b>Integração múltipla</b>	<b>2</b>
1.1	Integrais em $\mathbb{R}^2$ . . . . .	2
1.1.1	Tipos de domínio: . . . . .	2
1.1.2	Cálculo do integral . . . . .	3
1.2	Integrais em $\mathbb{R}^3$ . . . . .	3
1.2.1	Tipos de domínio: . . . . .	3
1.2.2	Cálculo do integral . . . . .	3
1.3	Mudança de coordenadas . . . . .	4
1.3.1	Coordenadas polares . . . . .	4
1.3.2	Coordenadas cilíndricas . . . . .	4
1.3.3	Coordenadas esféricas . . . . .	4
<b>2</b>	<b>Complexos</b>	<b>6</b>
<b>3</b>	<b>Séries de Fourier</b>	<b>7</b>
3.1	Produto interno de funções - revisão . . . . .	7
3.2	Séries de Fourier . . . . .	7
3.2.1	Forma exponencial complexa . . . . .	7
3.2.2	Forma trigonométrica . . . . .	7
<b>4</b>	<b>Equações derivadas parciais</b>	<b>8</b>
4.1	Método de Características . . . . .	8
4.1.1	Forma da equação . . . . .	8
4.1.2	Solução . . . . .	8
4.2	Classificação de equações lineares de segunda ordem . . . . .	8
4.3	Método de Fourier (separação de variáveis) . . . . .	9
4.3.1	Condições de fronteira e iniciais . . . . .	9
4.3.2	Condição inicial com $f(x)$ arbitrária . . . . .	10

# 1 Integração múltipla

## 1.1 Integrais em $\mathbb{R}^2$

Com  $\mathbb{D} \in \mathbb{R}^2$  sendo o domínio de integração:

$$\int \int_{\mathbb{D}} f(x, y) dx dy$$

### 1.1.1 Tipos de domínio:

- Tipo 1:

$$a < x < b \quad \wedge \quad f_1(x) < y < f_2(x)$$

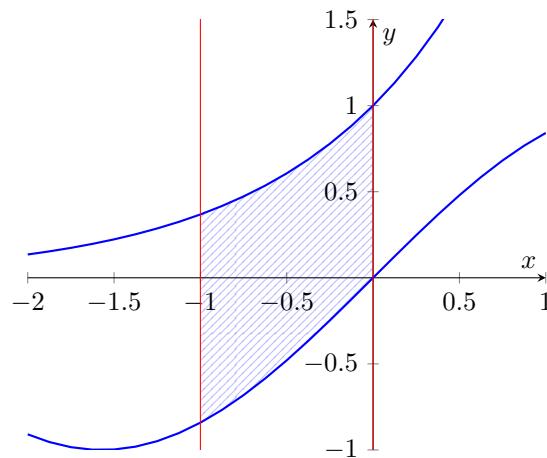


Figura 1: Domínio de tipo 1

- Tipo 2:

$$g_1(y) < x < g_2(y) \quad \wedge \quad c < y < d$$

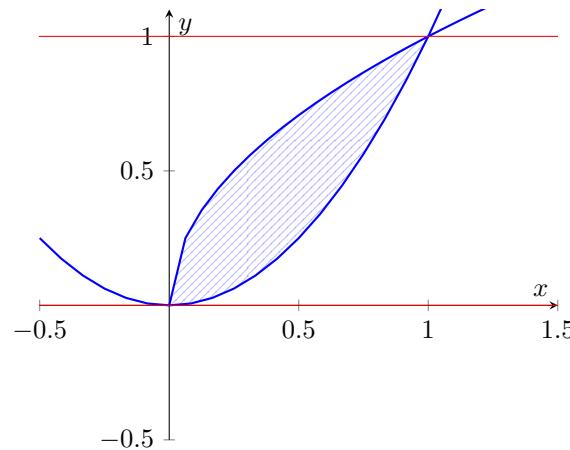


Figura 2: Domínio de tipo 2

### 1.1.2 Cálculo do integral

Seja  $\mathbb{D}$  um domínio de **tipo 1**:

$$\int \int_{\mathbb{D}} f(x, y) dx dy = \int_a^b \left( \int_{f_1(x)}^{f_2(x)} f(x, y) dy \right) dx$$

Seja  $\mathbb{D}$  um domínio de **tipo 2**:

$$\int \int_{\mathbb{D}} f(x, y) dx dy = \int_c^d \left( \int_{g_1(x)}^{g_2(x)} f(x, y) dx \right) dy$$

Se o domínio for de tipo 1 e tipo 2, os dois integrais **são iguais**.

## 1.2 Integrais em $\mathbb{R}^3$

Com domínio de integração  $\mathbb{V} \in \mathbb{R}^3$ :

$$\int \int \int_{\mathbb{V}} f(x, y, z) dx dy dz$$

### 1.2.1 Tipos de domínio:

- **Tipo 1:**

$$f_1(x, y) < z < f_2(x, y), \quad \text{para todo } (x, y) \in \mathbb{B}$$

Onde  $\mathbb{B}$  é um domínio de tipo 1 ou 2 em  $\mathbb{R}^2$ .

- **Tipo 2** (relativamente a  $XoY$ ):

$$a < z < b \quad \wedge \quad (x, y) \in A(z)$$

Sendo  $A(z)$  uma secção paralela ao plano  $XoY$ .

### 1.2.2 Cálculo do integral

Se  $\mathbb{V}$  for um domínio de **tipo 1**:

$$\int \int \int_{\mathbb{V}} f(x, y, z) dx dy dz = \int \int_{\mathbb{B}} \left( \int_{f_1(x,y)}^{f_2(x,y)} f(x, y, z) dz \right) dx dy$$

Se  $\mathbb{V}$  for um domínio de **tipo 1**:

$$\int \int \int_{\mathbb{V}} f(x, y, z) dx dy dz = \int_a^b \left( \int \int_{A(z)} f(x, y, z) dx dy \right) dz$$

### 1.3 Mudança de coordenadas

Dada uma mudança de coordenadas  $(u, v) \rightarrow (x, y) = s(u, v)$ , do domínio  $\mathbb{D}_{u,v}^*$  para  $\mathbb{D}_{x,y}$ , o integral em  $(x, y)$  pode ser calculado como:

$$\int \int_{\mathbb{D}_{x,y}} f(x, y) dx dy = \int \int_{\mathbb{D}_{u,v}^*} f(x(u, v), y(u, v)) \left| \det \begin{bmatrix} \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \end{bmatrix} \right| du dv$$

#### 1.3.1 Coordenadas polares

A mudança de variável para coordenadas polares é dada por:

$$s(r, \theta) = \begin{cases} x = r \cos(\theta) \\ y = r \sin(\theta) \end{cases}$$

Ao mudar para coordenadas polares, o Jacobiano dá a mudança:

$$dx dy = r dr d\theta$$

#### 1.3.2 Coordenadas cilíndricas

A mudança de variável para coordenadas cilíndricas é dada por:

$$s(r, \theta, z) = \begin{cases} x = r \cos(\theta) \\ y = r \sin(\theta) \\ z = z \end{cases}$$

Ao mudar para coordenadas cilíndricas, o Jacobiano dá a mudança:

$$dx dy dz = r dr d\theta dz$$

#### 1.3.3 Coordenadas esféricas

A mudança de variável para coordenadas esféricas é dada por:

$$s(R, \theta, \varphi) = \begin{cases} x = R \cos(\theta) \sin(\varphi) \\ y = R \sin(\theta) \sin(\varphi) \\ z = R \cos(\varphi) \end{cases}$$

Ao mudar para coordenadas esféricas, o Jacobiano dá a mudança:

$$dx\,dy\,dz = R^2 \sin(\varphi) \, dR\,d\theta\,d\varphi$$

## 2 Complexos

### 3 Séries de Fourier

#### 3.1 Produto interno de funções - revisão

$$\langle f, g \rangle = \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(x) \overline{g(x)} dt$$

#### 3.2 Séries de Fourier

##### 3.2.1 Forma exponencial complexa

$$f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} c_n e^{in\omega t}$$

$$c_n = \frac{1}{T} \langle f, e^{in\omega t} \rangle = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) e^{-in\omega t} dt$$

##### 3.2.2 Forma trigonométrica

$$f(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{k=1}^{\infty} [a_k \cos(k\omega t) + b_k \sin(k\omega t)]$$

$$\frac{a_0}{2} = c_0 = \frac{1}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) dt$$

$$a_k = c_k - c_{-k} = \frac{2}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) \cos(k\omega t) dt$$

$$b_n = i(c_k - c_{-k}) = \frac{2}{T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} f(t) \sin(k\omega t) dt$$

## 4 Equações derivadas parciais

### 4.1 Método de Características

#### 4.1.1 Forma da equação

Equações (quase) lineares de primeira ordem:

$$au_x + bu_y = c$$

- **Função incógnita:**  $u = u(x, y)$
- **Funções conhecidas:**  $a = a(x, y)$ ,  $b = b(x, y)$ ,  $c = c(x, y, u)$

#### 4.1.2 Solução

A solução é dada pela solução do sistema de EDOs:

$$\begin{aligned}x'(s) &= a(x, y) \\y'(s) &= b(x, y) \\u'(s) &= c(x, y, u(x, y))\end{aligned}$$

ou equivalentemente:

$$ds = \frac{dx}{a} = \frac{dy}{b} = \frac{du}{c} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{dx}{a} = \frac{dy}{b} \\ \frac{dx}{a} = \frac{du}{c} \end{cases}$$

Ao resolver o sistema, obtemos duas constantes de integração  $C_1$  e  $C_2$ . Podemos obter a solução geral da EDP através da relação entre as constantes:

$$C_2 = f(C_1)$$

### 4.2 Classificação de equações lineares de segunda ordem

Forma geral da EDP linear de segunda ordem em 2D:

$$Au_{xx} + Bu_{xy} + Cu_{yy} + Du_x + Eu_y + Fu = G$$

Os termos de ordem superior são mais importantes para a natureza da equação, logo a classificação da EDP é feita através do discriminante:

$$B(x, y)^2 - 4A(x, y)C(x, y)$$

- $B^2 - 4AC > 0$  - equação **hiperbólica**  
*ex:* equação da onda
- $B^2 - 4AC = 0$  - equação **parabólica**  
*ex:* equação do calor
- $B^2 - 4AC < 0$  - equação **elíptica**  
*ex:* equação de Laplace

$A$ ,  $B$  e  $C$  são funções, logo o **tipo pode mudar em função de  $x$  e  $y$ .**

### 4.3 Método de Fourier (separação de variáveis)

Procuram-se soluções da forma:

$$u(x, y) = X(x)T(y)$$

Estas soluções correspondem à ideia de "ondas estacionárias": soluções cujo perfil X é constante no tempo mas com intensidade variável T.

Tendo como exemplo a equação do calor:  $u_t = u_{xx}$ , temos:

$$\begin{aligned} u_t &= X(x)T'(t), \quad u_{xx} = X''(x)T(t) \\ X(x)T'(t) &= X''(x)T(t) \end{aligned}$$

ou seja:

$$\frac{T'(t)}{T(t)} = \frac{X''(x)}{X(x)} = -\lambda$$

Assim sendo, temos duas EDOs lineares das quais sabemos as soluções para  $\lambda > 0$ :

$$\begin{aligned} T'(t) &= -\lambda T(t) \Rightarrow T(t) = Ce^{-\lambda t} \\ X''(x) &= -\lambda X(x) \Rightarrow X(x) = A \cos(\sqrt{\lambda}x) + B \sin(\sqrt{\lambda}x) \end{aligned}$$

logo obtemos duas soluções possíveis da equação:

$$u(x, t) = Ce^{-\lambda t} \cos(\sqrt{\lambda}x)$$

$$u(x, t) = Ce^{-\lambda t} \sin(\sqrt{\lambda}x)$$

Para escolhermos entre estas soluções, usamos as condições de fronteira.

#### 4.3.1 Condições de fronteira e iniciais

Para obtermos soluções específicas precisamos de:

- Uma condição inicial:  $u(x, 0) = f(x)$
- Condições de fronteira: valores de  $u$  ou suas derivadas em 0 e  $L$ .

As condições de fronteira mais comuns são:

- **Condição de Dirichlet:** "arrefecimento perfeito", temperatura constante em 0 na fronteira

$$u(0, t) = u(L, t) = 0$$

Para verificar a condição nula nos extremos a função  $f(x)$  deve ter apenas a componente seno, com  $\sqrt{\lambda}L = n\pi$ , logo, se  $f(x) = \sin(\frac{n\pi}{L}x)$ , então:

$$\sqrt{\lambda} = \frac{n\pi}{L}, \quad n \in \mathbb{N}$$

$$u(x, t) = e^{-(\frac{\pi n}{L})^2 t} \sin(\frac{\pi n}{L} x)$$

- **Condição de Neumann:** "isolamento perfeito", fluxo de calor nulo na fronteira

$$u_x(0, t) = u_x(L, t) = 0$$

Para verificar a condição de derivada nula nos extremos a função  $f(x)$  deve ter apenas a componente cosseno, com  $\sqrt{\lambda}L = n\pi$ , logo, se  $f(x) = \cos(\frac{\pi n}{L}x)$ , então:

$$\sqrt{\lambda} = \frac{n\pi}{L}, \quad n \in \mathbb{N}_0$$

$$u(x, t) = e^{-(\frac{\pi n}{L})^2 t} \cos(\frac{\pi n}{L} x)$$

#### 4.3.2 Condição inicial com $f(x)$ arbitrária

**Condições de fronteira de Dirichlet** ( $u(0, t) = u(L, t) = 0$ )

Para uma condição inicial  $u(x, 0) = f(x)$  onde  $f(x)$  é contínua (por partes) e admite a decomposição:

$$f(x) = \sum_{n=1}^{+\infty} \beta_n \sin(\frac{n\pi}{L} x)$$

onde

$$\beta_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \sin(\frac{n\pi}{L} x) dx$$

então a solução  $u(x, t)$  é dada por:

$$u(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} \beta_n e^{-(\frac{n\pi}{L})^2 t} \sin(\frac{n\pi}{L} x)$$

**Condições de fronteira de Neumann** ( $u_x(0, t) = u_x(L, t) = 0$ ) Para condições de fronteira de Neumann, a decomposição de  $f(x)$  é feita em cossenos:

$$f(x) = \frac{\alpha_0}{2} + \sum_{n=1}^{+\infty} \alpha_n \cos(\frac{n\pi}{L} x)$$

com

$$\alpha_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \cos(\frac{n\pi}{L} x) dx$$

e a solução  $u(x, t)$  é dada por:

$$u(x, t) = \frac{\alpha_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n e^{-(\frac{n\pi}{L})^2 t} \cos(\frac{n\pi}{L} x)$$