

## 4.2 Mudança de variáveis em integrais duplos

Transformações de  $\mathbb{R}^2$  para  $\mathbb{R}^2$

Sistema de coordenadas polares

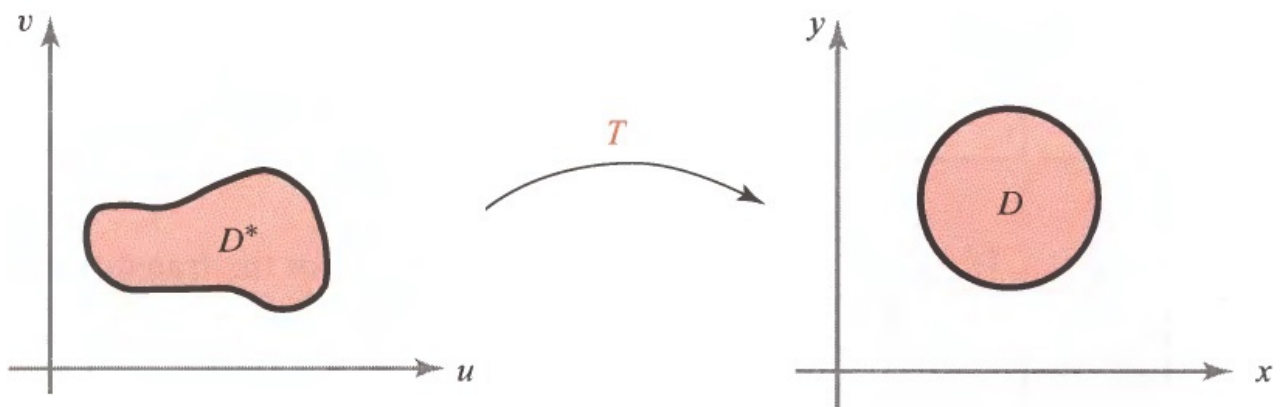
Mudança de variáveis num integral duplo

Coordenadas polares

MIEInf-2018'19

1 / 17

Transformações de  $\mathbb{R}^2$  para  $\mathbb{R}^2$



- ▶  $D^*$  um subconjunto  $\mathbb{R}^2$ ;
- ▶  $T : D^* \longrightarrow \mathbb{R}^2$  uma aplicação bijectiva e derivável;
- ▶  $T(D^*) = D$ , isto é, para cada  $(u, v) \in D^*$  existe um único  $(x, y) \in D$  tal que  $T(u, v) = (x, y)$ .
- ▶ Como é que  $T$  “deforma”  $D^*$ ?

MIEInf-2018'19

2 / 17

► [Mudança de coordenadas]

Seja  $D^* \subset \mathbb{R}^n$ . Diz-se que uma função (vetorial)

$$T : D^* \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

é uma **mudança de coordenadas** em  $D^*$  se verificar as seguintes condições:

- $T$  é de classe  $\mathcal{C}^1$ ;
- $T$  é injetiva (exceto eventualmente na fronteira de  $D^*$ );
- $\det JT(t) \neq 0$ ,  $t \in D^*$ .

## Propriedades

1. Se  $T : D^* \longrightarrow \mathbb{R}^n$  é de classe  $\mathcal{C}^1$ , injetiva e  $\det JT \neq 0$  então  $T$  transforma a fronteira de  $D^*$  na fronteira de  $D$ .
2. Se  $T : D^* \longrightarrow \mathbb{R}^n$  é uma transformação linear

$$T(x) = Ax, \quad x \in \mathbb{R}^n$$

onde  $A$  é uma matriz real tal que<sup>1</sup>  $\det A \neq 0$  então  $T$  transforma paralelogramos em paralelogramos e vértices em vértices.

---

<sup>1</sup>A transformação  $T$  é bijetiva se e só se  $\det A \neq 0$

## Exemplo

1. Seja  $D^* = [-1, 1] \times [-1, 1]$ . Determine a imagem de  $D^*$  por  $T : D^* \rightarrow \mathbb{R}^2$  quando

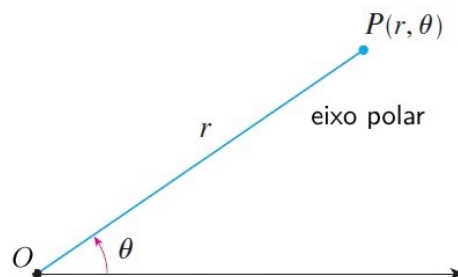
$$T(u, v) = \left( \frac{u+v}{2}, \frac{u-v}{2} \right).$$

2. Seja  $D^* = [0, 1] \times [0, 1]$ . Determine a imagem de  $D^*$  por  $T : D^* \rightarrow \mathbb{R}^2$  quando

$$T(u, v) = (u^2 - v^2, 2uv).$$

## Sistema de coordenadas polares

### ► [Definição]



- origem do referencial  $O$ , um eixo e um ângulo;
- $r$  é a distância a  $O$ ;
- $\theta$  ângulo entre o eixo polar e a horizontal.

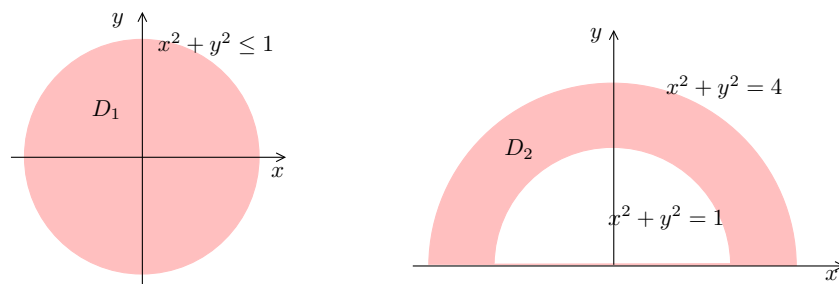
[Exemplo] Marcar os pontos de coordenadas polares  $(1, \pi)$  e  $(2, \pi/2)$

## Observação

1. A descrição de um ponto em coordenadas polares não é única. Por isso toma-se  $\theta \in [0, 2\pi[$ .
2. Assim, no sistema de coordenadas polares

$$r \in [0, +\infty[ \quad \text{e} \quad \theta \in [0, 2\pi[.$$

3. As coordenadas polares são indicadas para descrever regiões circulares (no plano)

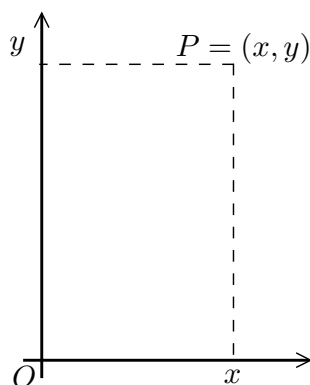


MIEInf-2018'19

7 / 17

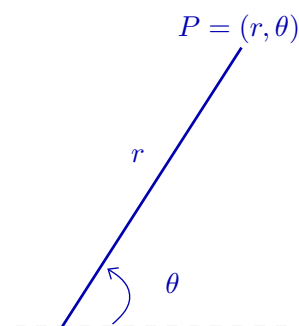
### ► Coordenadas cartesianas vs coordenadas polares

#### Coordenadas cartesianas



- origem do referencial  $O$  e dois eixos;
- $x$  distância na horizontal a  $O$ ;
- $y$  distância na vertical a  $O$ .

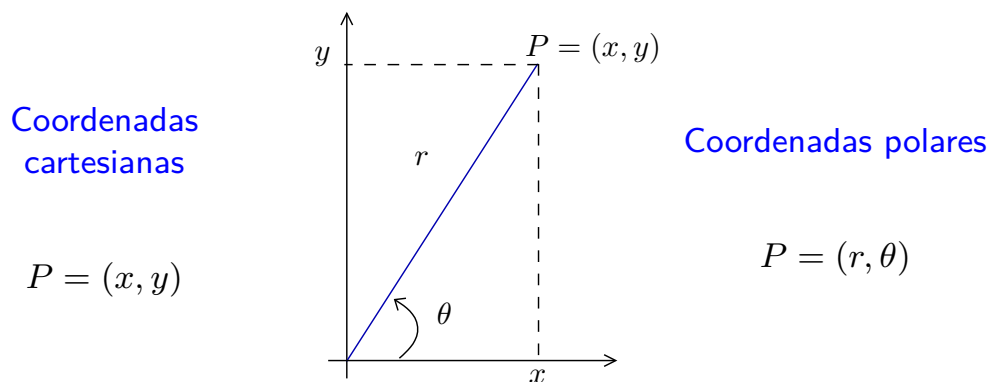
#### Coordenadas polares



- origem do referencial  $O$ , um eixo e um ângulo;
- $r$  é a distância a  $O$ ;
- $\theta$  ângulo entre o eixo polar e a horizontal.

MIEInf-2018'19

8 / 17



- Da trigonometria do retângulo vem

$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases} \quad \begin{matrix} r \in [0, +\infty[ \\ \theta \in [0, +\infty[. \end{matrix}$$

- Logo

$$x^2 + y^2 = (r \cos \theta)^2 + (r \sin \theta)^2 = r^2 \implies r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

e para  $x \neq 0$

$$\frac{y}{x} = \tan \theta \implies \theta = \arctan \frac{y}{x}$$

- Assim, para passar de **coordenadas polares a cartesianas**

$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \end{cases} \quad \begin{matrix} r \in [0, +\infty[ \\ \theta \in [0, 2\pi[. \end{matrix}$$

- Para passar de **coordenadas cartesianas a polares**

$$\begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \theta = \arctan \frac{y}{x}, \quad x \neq 0 \end{cases}$$

► [Mudança de coordenadas polares para cartesianas]

Seja  $T : D^* \subset \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$  a função vetorial definida por

$$T(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$$

onde  $D^* = [0, +\infty[ \times [0, 2\pi[$ , isto é,

$$\begin{array}{ccc} T : & [0, +\infty[ \times [0, 2\pi[ & \longrightarrow \mathbb{R}^2 \\ & (r, \theta) & \longmapsto T(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta) \end{array}$$

A função  $T$  é de classe  $\mathcal{C}^1$  e a sua matriz Jacobiana é

$$JT(r, \theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{pmatrix}$$

e  $\det JT(r, \theta) = r$ .

- A função  $T$  define uma mudança de coordenadas de coordenadas no plano  $rO\theta$ .
- A função  $T^{-1}$  define uma mudança de coordenadas de coordenadas no plano  $xOy$ .

## Exemplo

- Seja  $D^* = [0, 1] \times [0, 2\pi]$ . Determine a imagem de  $D^*$  por  $T : D^* \longrightarrow \mathbb{R}^2$  quando

$$T(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta).$$

# Mudança de variáveis num integral duplo

Sejam

- ▶  $D^*$  e  $D$  regiões do tipo I ou II do plano  $uv$  e do plano  $xy$ , respetivamente;
- ▶  $T$  uma transformação injectiva e de classe  $\mathcal{C}^1$  tal que
  - $\det JT(u, v) \neq 0$  para todo  $(u, v) \in \text{int}(D^*)$ ;
  - transforma<sup>2</sup> a região  $D^*$  na região  $D$ :

$$T(u, v) = (x(u, v), y(u, v));$$

- ▶  $f$  uma função contínua em  $D$ .

Então

$$\iint_D f(x, y) \, dx dy = \iint_{D^*} (f \circ T)(u, v) \, |\det JT(u, v)| \, du \, dv.$$

---

<sup>2</sup>Isto é,  $T(D^*) = D$

## Observação

- ▶ O Jacobiano,  $\det JT$ , mede como a transformação  $T$  deforma a área do seu domínio.

## Exemplo

- Seja  $P$  o paralelogramo definido por  $y = 2x$ ,  $y = 2x - 2$ ,  $y = x$  e  $y = x + 1$ . Fazendo a mudança de variáveis definida  $x = u - v$ ,  $y = 2u - v$  calcule o integral

$$\iint_P xy \, dx \, dy.$$

- [Caso particular: coordenadas polares]

Seja  $D^*$  uma região do plano  $rO\theta$  e  $D$  uma região do plano  $xOy$ .

Considere-se a mudança de coordenadas definida por

$$T(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$$

Se  $T(D^*) = D$ , então

$$\iint_D f(x, y) \, dx \, dy = \iint_{D^*} r f(r \cos \theta, r \sin \theta) \, dr \, d\theta.$$



## Exemplo

1. Calcular

$$\iint_D (x^2 + y^2) dA$$

onde

$$D = \{(x, y) : 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4, x \geq 0, y \geq 0\}.$$