1 Curvas Parametrizadas

De modo geral, podemos descrever uma curva plana por uma parametrização:

$$\vec{r}(t) = (x(t), y(t))$$
 onde $x(t)$ e $y(t)$ são funções da variável t .

Exemplo:

$$y = 2x \rightarrow \vec{r}(t) = (t, 2t)$$

1.1 Vetor Tangente

O vetor tangente à curva $\vec{r}(t) = (x(t), y(t))$ em um ponto $(x(t_{\lambda}), y(t_{\lambda}))$ é:

$$\vec{v}(t_{\lambda}) = \vec{x}'(t_{\lambda})\vec{i} + \vec{y}'(t_{\lambda})\vec{j}$$

Denota-se $\vec{r}'(t_{\lambda})$.

Exemplo:

Vetor tangente à curva $\vec{r}(t) = (t, 2t)$ no ponto (3, 6):

$$(3,6) \Rightarrow t_{\lambda} = 3$$

$$\vec{x}'(t) = 1$$

$$\vec{y}'(t) = 2$$

$$\vdots$$

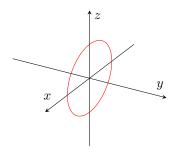
$$\vec{v}'(3) = \vec{i} + 2\vec{j}$$

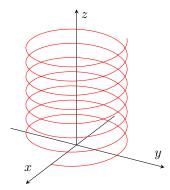
O respectivo vale para curvas no espaço.

1.2 Gráficos

$$\vec{r}(t) = (\cos t, 0, \sin t)$$

$$\vec{r}(t) = (\cos t, \sin t, t)$$





1.3 Comprimento de Curvas

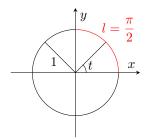
O comprimento de uma curva $\gamma(t)$ no plano é dado por

$$l(\gamma(t)) = \lim_{\Delta t \to 0} \sum_{i} \sqrt{\left(\frac{x(t_{i+1}) - x(t_{i})}{\Delta t}\right)^{2} + \left(\frac{y(t_{i+1}) - y(t_{i})}{\Delta t}\right)^{2}} \cdot \Delta t$$
$$= \int_{a}^{b} \sqrt{(x'(t))^{2} + (y'(t))^{2}} \cdot dt$$

Para uma curva $\gamma(t)$ no espaço, analogamente:

$$l(\gamma(t)) = \int_{a}^{b} \sqrt{(x'(t))^{2} + (y'(t))^{2} + (z'(t))^{2}} \cdot dt$$

Exemplo:



$$\gamma(t) = (\cos t, \sin t)$$

Obtemos o arco acima variando t entre a=0 e $b=\frac{\pi}{2}$.

Logo

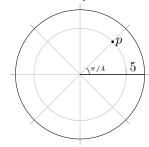
$$l = \int_{0}^{\pi/2} \sqrt{(-\sin t)^2 + (\cos t)^2} \cdot dt$$
$$= \int_{0}^{\pi/2} 1 \cdot dt$$
$$= \frac{\pi}{2}$$

2 Coordenadas Polares

Um ponto em coordenadas polares é definido por um raio e um ângulo:

$$p = (r, \theta)_{polar}$$

Exemplo: Se $p = \left(5, \frac{\pi}{4}\right)_{polar}$



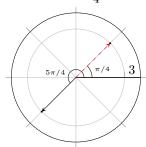
Convenções:

• $\theta > 0$ se medido, a partir do eixo polar, no sentido anti-horário.

• $\theta < 0$ se medido, a partir do eixo polar, no sentido horário.

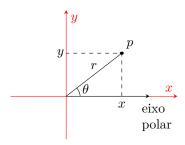
• $(-r, \theta)_{polar} = (r, \theta + \pi)_{polar}$

Exemplo: $(-3, \frac{\pi}{4}) = (3, \frac{5\pi}{4})$



• $\forall \theta : (0, \theta)_{polar} = 0$

2.1 Relação Entre Sistemas de Coordenadas



$$p = (r, \theta)_{polar} = (x, y)_{ret}$$

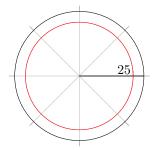
$$\begin{aligned} \forall r, \theta : (r, \theta)_{polar} &= (r \cdot \cos \theta, \, r \cdot \sin \theta)_{ret} \\ \forall x, y : (x, y)_{ret} &= \left(\sqrt{x^2 + y^2}, \arctan \frac{y}{x}\right)_{ret} \end{aligned}$$

2.2 Curvas Polares

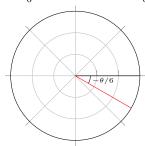
Uma curva polar é definida por uma equação entre as coordenadas polares dos pontos da curva (equação polar).

Exemplos: $r^2 + e^{r\theta} = 0$

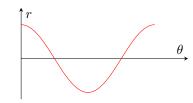
$$0 \cdot \theta + r - 25 = 0 \quad \Rightarrow \quad r = 25$$

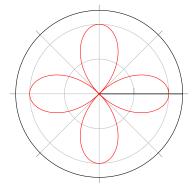


$$\theta + \frac{\pi}{6} = 0 \quad \Rightarrow \quad \theta = -\frac{\pi}{6}$$



$$r = \cos\left(2\theta\right)$$





3 Superfícies

Qual é o conjunto solução da equação $x^2 + y^2 + z^2 = 4$?

Resposta: uma esfera de raio 2 centrada na origem.

|Uncomment here|

3.1 Estratégias de esboço de superfícies no espaço

Identificar sua interseção com planos (cortes) que cobrem todo o espaço.

Exemplo:
$$S = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \ \middle| \ \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{4} + \frac{z^2}{9} = 1 \right\}$$

Cortes horizontais:

$$\begin{split} C_h &= S \cap \Pi_h \{ \text{Plano horizontal de altura } h \} \\ &= S \cap \Pi_h \left\{ (x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \ \middle| \ z = h \right\} \\ &= \left\{ (x,y,z) \in \mathbb{R}^3 \ \middle| \ \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{4} + \frac{h^2}{9} = 1 \right\} \end{split}$$

Para

$$h > 3$$
 : $S \cap \Pi_h = \emptyset$

$$h=3$$
 : $S \cap \Pi_3 = \{(0,0,3)\}$

$$h < -3 : S \cap \Pi_h - \varnothing$$

$$h = -3$$
: $S \cap \Pi_{-3} = \{(0, 0, -3)\}$

$$|h| < 3 : S \cap \Pi_h$$

: Plano xz
$$\rightarrow S \cap \{y=0\} \Rightarrow \left\{ (x,0,z) \in \mathbb{R}^3 \mid \frac{x^2}{25} + \frac{z^2}{9} = 1 \right\}$$
 : Elipse

: Plano yz
$$\rightarrow S \cap \{x=0\} \Rightarrow \left\{ (0,y,z) \in \mathbb{R}^3 \mid \frac{y^2}{4} + \frac{z^2}{9} = 1 \right\}$$
 : Elipse

Portanto, a superfície é um elipsóide de altura 6 e diâmetros 10 e 4.

3.2 Cilindros

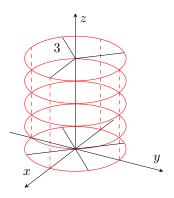
Um cilindro é um objeto construido através de uma curva γ no plano e um ângulo α .

O cilindro é o conjunto de todas as retas que possuem interseção com γ , formando um ângulo equivalente à α com o plano de γ .

Qual é a superfície descrita pela equação $x^2 + y^2 = 9$?

Qual é o objeto geométrico $\{(x,y,z)\in\mathbb{R}^3\mid x^2+y^2=9\}$?

Resposta: Cilindro. O conjunto é formado por todos os pontos do espaço cuja distância ao eixo z é 3.



3.3 Quádricas

As superfícies quádricas são soluções de equações da forma

$$ax^{2} + by^{2} + cz^{2} + dxy + eyz + fxz + gx + hy + iz + j = 0$$

4 Funções de duas ou mais variáveis

Uma função de 2 variáveis é uma função do tipo

$$f: D \to \mathbb{R}$$
 onde $D \subseteq \mathbb{R}^2$

4.1 Gráficos

O gráfico de uma função $f:D\to\mathbb{R}$ de duas variáveis é o subconjunto de \mathbb{R}^3 formado pelos pontos

$$(x, y, f(x, y)) \in \mathbb{R}^3$$
 onde $(x, y) \in D$

4.2 Curvas e Superfícies de Nível

Uma curva de nível de altura h de uma função $f:D\to\mathbb{R}$ é o conjunto de pontos (x,y) do plano tais que

$$f(x,y) = h$$

4.3 Limite e Continuidade

4.3.1 Limite

Seja uma função $f:D\to\mathbb{R}$, então define-se

$$\lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y) = L$$

Dizemos que f tende a L quando (x,y) tende a (a,b), se $\forall \epsilon > 0$ arbitrário

$$\exists \delta : 0 < \delta < \sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2}$$
$$|f(x,y) - L| < \epsilon$$

As seguintes propriedades valem:

- $\bullet \ \lim_{(x,y)\rightarrow (a,b)}(f(x,y)+g(x,y)) = \lim_{(x,y)\rightarrow (a,b)}f(x,y) + \lim_{(x,y)\rightarrow (a,b)}g(x,y)$
- $\lim_{(x,y)\to(a,b)} (f(x,y) g(x,y)) = \lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y) \lim_{(x,y)\to(a,b)} g(x,y)$
- $\bullet \lim_{(x,y)\to(a,b)} (f(x,y)\cdot g(x,y)) = \lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y) \cdot \lim_{(x,y)\to(a,b)} g(x,y)$

$$\bullet \lim_{(x,y)\to(a,b)} \left(\frac{f(x,y)}{g(x,y)}\right) = \frac{\lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y)}{\lim_{(x,y)\to(a,b)} g(x,y)}$$

Seja $\gamma(t) = (x(t), y(t))$ qualquer curva parametrizada com

$$\lim_{t\to 0}\gamma(t)=(\lim_{t\to 0}x(t),\lim_{t\to 0}y(t))=(a,b)$$

Se $\lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y) = L$, então para toda curva γ vale:

$$\lim_{t \to 0} f(x(t), y(t)) = L$$

Seja uma função f e duas curvas γ e $\tilde{\gamma}$ quaisquer no domínio de f tais que

$$\lim_{t \to 0} \gamma(t) = \lim_{t \to 0} \widetilde{\gamma}(t) = (a, b)$$

Se $\lim_{(x,y)\to(a,b)}f(x,y)$ existe, então pra toda γ e $\widetilde{\gamma}$:

$$\lim_{t\to 0} f(x(t), y(t)) = \lim_{t\to 0} f(\widetilde{x}(t), \widetilde{y}(t))$$

Exemplos:
$$f(x,y) = 6$$
 \Rightarrow $\lim_{(x,y)\to(3,-1)} f(x,y) = 5$

$$f(x,y) = x$$
 \Rightarrow $\lim_{(x,y)\to(8,-6)} f(x,y) = 8$

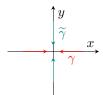
$$f(x,y) = \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2} \ \left(D : \mathbb{R}^2 - \{(0,0)\} \right) \quad \Rightarrow \quad \nexists \lim_{(x,y) \to (0,0)} f(x,y) \text{ pois:}$$

Seja $\gamma(t)=(t,0)$ a reta sobre o eixo x, e $\widetilde{\gamma}(t)=(0,t)$ a reta sobre o eixo y.

$$\lim_{t \to 0} f(x(t), y(t)) = \lim_{t \to 0} f(t, 0) = \lim_{t \to 0} \frac{t^2 - 0^2}{t^2 + 0^2} = 1$$

$$\lim_{t\rightarrow 0}f(\widetilde{x}(t),\widetilde{y}(t))=\lim_{t\rightarrow 0}f(0,t)=\lim_{t\rightarrow 0}\frac{0^2-t^2}{0^2+t^2}=-1$$

$$1 \neq -1$$



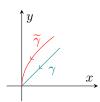
$$f(x,y) = \frac{xy^2}{x^2 + y^4} \ \left(D: \mathbb{R}^2 - \{(0,0)\}\right) \quad \Rightarrow \quad \nexists \lim_{(x,y) \to (0,0)} f(x,y) \text{ pois:}$$

Seja
$$\gamma(t) = (t, \alpha t)$$
, e $\widetilde{\gamma}(t) = (t^2, t)$.

$$\lim_{t \to 0} f(x(t), y(t)) = \lim_{t \to 0} f(t, \alpha t) = \lim_{t \to 0} \frac{t \cdot (\alpha t)^2}{t^2 + (\alpha t)^4} = 0$$

$$\lim_{t \to 0} f(\widetilde{x}(t), \widetilde{y}(t)) = \lim_{t \to 0} f(t^2, t) = \lim_{t \to 0} \frac{t^2 \cdot (t)^2}{(t^2)^2 + t^4} = \frac{1}{2}$$

$$0 \neq \frac{1}{2}$$



4.3.2 Continuidade

Dizemos que f é contínua em (a, b) se

$$\lim_{(x,y)\to(a,b)} f(x,y) = f(a,b)$$

Dizemos que f é contínua se é contínua em todos os pontos de seu domínio.

Propriedades: A composição de duas funções contínuas é contínua.

f(x,y) = c é contínua.

f(x,y) = x é contínua.

f(x,y) = y é contínua.

4.4 Derivadas Parciais

A derivada parcial de uma função de n variáveis $f(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$ com relação a uma variável λ_α , no ponto (a_1, \ldots, a_n) é:

$$\lim_{\Delta \lambda_{\alpha} \to 0} \frac{f(a_1, \dots, a_{\alpha} + \Delta \lambda_{\alpha}, \dots, a_n) - f(a_1, \dots, a_n)}{\Delta \lambda_{\alpha}}$$

Para uma função de 2 variáveis f(x,y) no ponto (a,b), por exemplo:

Em relação a
$$x$$
: $\lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(a + \Delta x, b) - f(a, b)}{\Delta x}$

Em relação a
$$y$$
: $\lim_{\Delta y \to 0} \frac{f(a + \Delta y, b) - f(a, b)}{\Delta y}$

Há três nomenclaturas convencionais, para a variável x por exemplo:

- $\frac{\delta f}{\delta x}(a,b)$ Fração indicando a variável sobre qual foi a derivada parcial.
- $f_x(a,b)$ Em ordem \leftarrow , subscrito em f a variável sobre qual foi a derivada parcial.
- $D_1 f(a, b)$ Em ordem \rightarrow , subscrito em D o índice da variável sobre qual foi a derivada parcial.

4.4.1 Cálculo operacional da dervivada parcial

Para derivar parcialmente com relação a uma variável, basta considerar as demais como constantes e derivar normalmente.

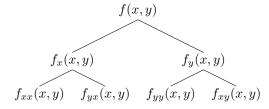
Exemplo: $f(x,y) = x^2y + e^{xy}$

$$\Rightarrow f_x(x,y) = (2x)y + e^{xy} \cdot y = 2xy + yexy$$

$$\Rightarrow f_y(x,y) = x^2 \cdot 1 + e^{xy} \cdot x = x^2 + xe^{xy}$$

4.4.2 Derivadas de ordem superior

Derivando-se parcialmente duas ou mais vezes, se obtem uma derivida de ordem superior:



Exemplo: $f(x,y) = x^2y + e^{xy}$

$$f_{yx}(x,y) = \frac{\delta}{\delta y} f_x(x,y)$$

$$= \frac{\delta}{\delta y} (2xy + ye^{xy})$$

$$= 2x + 1 \cdot e^{xy} + y \cdot e^{xy} \cdot x$$

$$= 2x + e^{xy}(xy + 1)$$

$$f_{xy}(x,y) = \frac{\delta}{\delta x} f_y(x,y)$$

$$= \frac{\delta}{\delta x} (x^2 + xe^{xy})$$

$$= 2x + 1 \cdot e^{xy} + x \cdot e^{xy} \cdot y$$

$$= 2x + e^{xy}(xy + 1)$$

Teorema de Clairaut-Schwarz: Se $f_{xy}(x,y)$ e $f_{yx}(x,y)$ são funções contínuas, então

$$f_{xy}(x,y) = f_{yx}(x,y)$$

4.5 Plano tangente

As aproximação linear de uma função corresponde a seguinte tabela:

$$f$$
 1 variável 2 variáveis reta plano aproximação $f \approx ax + b$ $f \approx ax + by + c$

O plano tangente a um ponto p = (a, b, f(a, b)) do gráfico de f deve conter todas as retas tangentes ao gráfico de f em p.

4.5.1 Equação

Dado uma função f e um ponto (a, b, f(a, b)):

A reta tangente ao ponto em relação a x é:

$$\begin{cases} y = b \\ z - f(a, b) = f_x(a, b) \cdot (x - a) \end{cases}$$

A reta tangente ao ponto em relação a y é:

$$\begin{cases} x = a \\ z - f(a, b) = f_y(a, b) \cdot (y - b) \end{cases}$$

Portanto, o plano tangente ao ponto é o plano determinado pelas duas retas. Sua equação é:

$$z - f(a,b) = f_x(a,b) \cdot (x-a) + f_y(a,b) \cdot (y-b)$$

Exemplos: Se $f(x,y)=\sqrt{1-x^2-y^2},$ o plano π tangente no ponto $\left(\frac{1}{2},\frac{1}{2},\frac{\sqrt{2}}{2}\right)$ é:

$$f_x(x,y) = \frac{-2x}{\sqrt{1-x^2-y^2}} \Rightarrow f_x\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = -\frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$f_y(x,y) = \frac{-2y}{\sqrt{1-x^2-y^2}} \Rightarrow f_y\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = -\frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\pi:z-\frac{\sqrt{2}}{2}=-\frac{\sqrt{2}}{2}\cdot\left(x-\frac{1}{2}\right)-\frac{\sqrt{2}}{2}\cdot\left(y-\frac{1}{2}\right)$$

Se
$$f(x,y) = \begin{cases} \frac{xy}{x^2 + y^2} & (x,y) \neq (0,0) \\ 0 & (x,y) = (0,0) \end{cases}$$

$$\Rightarrow f(0,0) = 0$$

$$\Rightarrow f_x(0,0) = f_y(0,0) = 0$$

$$\Rightarrow \pi : z - 0 = 0 \cdot (x - 0) + 0 \cdot (y - 0) = 0$$

 $\pi=0$ é o plano tangente de f? Não, pois a f sequer é contínua no ponto (0,0):

$$\lim_{t \to 0} f(t, t) = \lim_{t \to 0} \frac{t^2}{t^2 + t^2} = \frac{1}{2} \neq 0$$

4.6 Diferenciabilidade

Dizemos que f(x,y) é diferenciável em (a,b) se

$$\lim_{(x,y)\to(a,b)} \frac{\left| f(x,y) - [f(a,b) + f_x(a,b)\cdot(x-a) + f_y(a,b)\cdot(y-b)] \right|}{\sqrt{(x-a)^2 + (y-b)^2}} = 0$$

Teorema: Se f_x e f_y são contínuas em (a,b) então f é diferenciável em (a,b).

Quando f é diferenciável em (a, b), dizemos que

$$L_{(a,b)}(x,y) = f(a,b) + f_x(a,b) \cdot (x-a) + f_y(a,b) \cdot (y-b)$$

é a melhor aproximação linear de f ao redor de (a, b).

Obs.: O gráfico de $L_{(a,b)}$ é o plano tangente ao gráfico de f em (a,b,f(a,b)).

Exemplo: Se $f(x,y) = x^2y + y^3$, então

$$f_x(x,y) = 2xy$$

$$f_y(x,y) = x^2 + 3y^2$$

$$L_{(-2,1)}(x,y) = f(-2,1) + f_x(-2,1) \cdot (x - (-2)) + f_y(-2,1) \cdot (y - 1)$$

= 5 + (-4) \cdot (x + 2) + 7(y - 1) = -4x + 7y - 10

4.7 Regra da cadeia

A regra da cadeia para funções de uma variável é $(f \circ g)(x) = f(g(x))$. Sua derivada é:

$$(f \circ q)'(x) = f'(q(x)) \cdot q'(x)$$

Para funções de duas variáveis, temos:

1° caso: $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

 $g: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

 $h: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

Teorema: Se f, g e h são funções diferenciáveis, então F(t) = f(g(t), h(t)) é diferenciável e

$$F'(t) = f_x(g(t), h(t)) \cdot g'(t) + f_y(g(t), h(t)) \cdot h'(t)$$

 2^{o} caso: $f: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

 $g: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

 $h: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$

Teorema: Se f, g e h são funções diferenciáveis, então F(x,y) = f(g(x,y),h(x,y)) é diferenciável e

$$F_x(x,y) = f_x(g(x,y), \ h(x,y)) \cdot g_x(x,y)$$

$$+ f_y(g(x,y), h(x,y)) \cdot h_x(x,y)$$

$$F_y(x,y) = f_x(g(x,y), h(x,y)) \cdot g_y(x,y)$$

$$+ f_{\eta}(g(x,y), h(x,y)) \cdot h_{\eta}(x,y)$$

Exemplo:
$$f_x(x, y) = 3x^2y^2$$

 $f_y(x, y) = 2x^3y$
 $g_x(x, y) = 2e \ xy$
 $h_x(x, y) = y$

$$F_x(x, y) = 3 \cdot \left(e^{2x} + y^3\right)^2 \cdot (xy + 4)^2 \cdot 2e^{2x} + 2 \cdot \left(e^{2x} + y^3\right)^3 \cdot (xy + 4) \cdot y$$