# Cálculo em Várias Variáveis

Integrais de superfície

ICT-Unifesp

Integrais de superfície de campos vetoriais

3 Exercícios

Mais detalhes na Seção 16.7 do livro do Stewart.

#### Definição

Seja  $S \subset R^3$  uma superfície suave descrita pela equação vetorial

$$\vec{r}(u,v) = x(u,v)\,\vec{i} + y(u,v)\,\vec{j} + z(u,v)\,\vec{k},$$

com  $(u, v) \in D \subset \mathbb{R}^2$ . A integral de superfície de uma função f de três variáveis cujo domínio contém S é definida por

$$\iint_{S} f(x,y,z) \ dS = \iint_{D} f \circ \vec{r}(u,v) \|\vec{r}_{u} \times \vec{r}_{v}\| \ dA.$$

Tomando a função constante f(x, y, z) = 1, a integral de superfície representa a área da superfície S:

$$A(S) = \iint_D \|\vec{r_u} \times \vec{r_v}\| \ dA.$$

#### Exemplo

Calcular a integral 
$$\iint_S x^2 dS$$
, sendo  $S$  a esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ .

A esfera unitária pode ser parametrizada por

$$\vec{r}: \begin{cases} x = \sin u \cos v \\ y = \sin u \sin v \\ z = \cos u \end{cases}$$

com 
$$(u, v) \in D = [0, \pi] \times [0, 2\pi]$$
.



#### Temos que

$$\vec{r}_u(u,v) = (\cos u \cos v, \cos u \sin v, -\sin u),$$
  
$$\vec{r}_v(u,v) = (-\sin u \sin v, \sin u \cos v, 0).$$

E, 
$$\vec{r}_u(u, v) \times \vec{r}_v(u, v) =$$

$$\begin{vmatrix}
\vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\
\cos u \cos v & \cos u \sin v & -\sin u \\
-\sin u \sin v & \sin u \cos v & 0
\end{vmatrix}$$

$$= (\sin^2 u \cos v, \sin^2 u \sin v, \sin u \cos u).$$

Logo,

$$\|\vec{r}_{u}(u,v) \times \vec{r}_{v}(u,v)\|^{2} = \operatorname{sen}^{4} u \cos^{2} v + \operatorname{sen}^{4} u \operatorname{sen}^{2} v + \operatorname{sen}^{2} u \cos^{2} u = \operatorname{sen}^{4} u + \operatorname{sen}^{2} u \cos^{2} u = \operatorname{sen}^{2} u (\operatorname{sen}^{2} u + \cos^{2} u) = \operatorname{sen}^{2} u.$$

donde

$$\|\vec{r}_u(u,v) \times \vec{r}_v(u,v)\| = \operatorname{sen} u$$

Assim,

$$\iint_{S} x^{2} dS = \int_{0}^{\pi} \int_{0}^{2\pi} \sin^{3}u \cos^{2}v \, dv \, du$$

$$= \frac{1}{2} \int_{0}^{\pi} \sin^{3}u \int_{0}^{2\pi} 1 - \cos(2v) \, dv \, du$$

$$= \frac{1}{2} \int_{0}^{\pi} \sin^{3}u \left(v - \frac{\sin(2v)}{2}\right) \Big|_{0}^{2\pi} du =$$

9/31

$$= \pi \int_0^{\pi} \sin^3 u \ du = \pi \int_0^{\pi} \sin u (1 - \cos^2 u) \ du$$
$$= \pi \int_0^{\pi} \sin u - \sin u \cos^2 u \ du$$
$$= \pi \left( -\cos u + \frac{\cos^3 u}{3} \right) \Big|_0^{\pi} = \frac{4\pi}{3}.$$

Portanto, 
$$\iint_S x^2 dS = \frac{4\pi}{3}$$
.



#### Exemplo

Seja S o cilindro

$$S: \left\{ \begin{array}{l} x^2 + y^2 = 9\\ 0 \le z \le 5 \end{array} \right.$$

e suponha que a distribuição de cargas elétricas em S seja dada por uma função f proporcional à distância de cada ponto ao plano-xy. Calcule a carga elétrica total distribuída na superfície S.

A carga elétrica total em S é dada pela integral

$$C = \iint_{S} f(x, y, z) \ dS.$$

A distância de qualquer ponto do cilindro S ao plano-xy é z. Logo,  $f(x,y,z)=kz, k\in\mathbb{R}$ .

Uma parametrização do cilindro S é dada por

$$\vec{r}(\theta, t) = (3\cos\theta, 3\sin\theta, t),$$

com  $0 \le \theta \le 2\pi$ ,  $0 \le t \le 5$ .



#### Calculamos

$$\begin{split} \frac{\partial \vec{r}}{\partial \theta}(\theta,t) &= (-3 \sin \theta, 3 \cos \theta, 0), \\ \frac{\partial \vec{r}}{\partial t}(\theta,t) &= (0,0,1), \\ \frac{\partial \vec{r}}{\partial \theta}(\theta,t) \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial t}(\theta,t) &= (3 \cos \theta, 3 \sin \theta, 0), \\ \|\vec{r}_{\theta}(\theta,t) \times \vec{r}_{t}(\theta,t)\| &= \sqrt{9 \cos^{2}\theta + 9 \sin^{2}\theta} = 3 \end{split}$$

Finalmente, obtemos

$$C = \iint_{S} f(x, y, z) dS$$

$$= \int_{0}^{5} \int_{0}^{2\pi} f \circ \vec{r}(\theta, t) \cdot ||\vec{r}_{\theta}(\theta, t) \times \vec{r}_{t}(\theta, t)|| d\theta dt$$

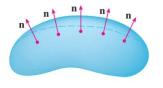
$$= \int_{0}^{5} \int_{0}^{2\pi} kt \cdot 3 d\theta dt$$

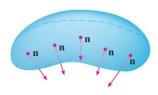
$$= \int_{0}^{5} 3kt\theta \Big|_{0}^{2\pi} dt = \int_{0}^{5} 6k\pi t dt = 6k\pi \frac{t^{2}}{2} \Big|_{0}^{5}$$

$$= 75k\pi.$$

#### Definição

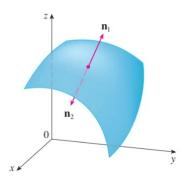
Suponha que a superfície S tenha plano tangente em qualquer ponto (x, y, z) de S. Dizemos que S é uma **superfície orientada** se for possível escolher um vetor normal unitário  $\vec{n}$  em cada ponto  $(x, y, z) \in S$ , de modo que  $\vec{n}$  varie continuamente sobre S.





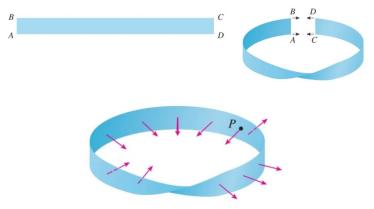
Note que, para cada ponto  $(x, y, z) \in S$ , existem dois vetores normais associados:  $\vec{n}_1$  e  $\vec{n}_2 = -\vec{n}_1$ .

Toda superfície orientável tem "dois lados", duas orientações possíveis.



### Exemplo

A faixa de Möbius é um exemplo de superfície não-orientável.



### Considere a parametrização

$$\vec{r}: \begin{cases} x = \left(1 + v \sin \frac{u}{2}\right) \cos u \\ y = \left(1 + v \sin \frac{u}{2}\right) \sin u \\ z = 1 + v \cos \frac{u}{2} \end{cases}$$

da faixa de Möbius, com  $0 \leqslant u \leqslant 2\pi$  e  $-1 \leqslant v \leqslant 1$ .

#### Temos que

$$\vec{r_u} = \left(\frac{v}{2}\cos\frac{u}{2}\cos u - \left(1 + v\sin\frac{u}{2}\right)\sin u, \frac{v}{2}\cos\frac{u}{2}\sin u - \left(1 + v\sin\frac{u}{2}\right)\cos u, -\frac{v}{2}\sin\frac{u}{2}\right)$$

e

$$\vec{r_v} = \left( \, \operatorname{sen} \frac{u}{2} \cos u, \, \operatorname{sen} \frac{u}{2} \operatorname{sen} u, \, \cos \frac{u}{2} \right).$$

Logo,

$$\vec{r_u} \times \vec{r_v} = \left(\frac{v}{2} \sin u + \left(v \sin \left(\frac{u}{2}\right) + 1\right) \cos u \cos \left(\frac{u}{2}\right), \\ -\frac{v}{2} \cos u + \left(v \sin \left(\frac{u}{2}\right) + 1\right) \sin u \cos \left(\frac{u}{2}\right), \\ -\left(v \sin \left(\frac{u}{2}\right) + 1\right) \sin \left(\frac{u}{2}\right)\right)$$

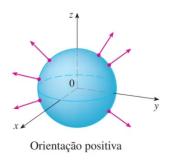
Observamos que ao completar uma volta (de u=0 a  $u=2\pi$ )

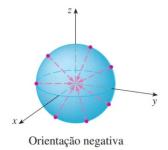
$$\vec{r}(0,0) = \vec{r}(2\pi,0) = (1,0,1),$$

o campo normal "dá um salto":

$$(\vec{r}_u imes \vec{r}_v)(0, v) = \left(1, -\frac{v}{2}, 0\right)$$
  
 $(\vec{r}_u imes \vec{r}_v)(2\pi, v) = \left(-1, -\frac{v}{2}, 0\right).$ 

Se S é uma **superfície fechada**, ou seja, se ela é a fronteira de uma região sólida  $E \subset \mathbb{R}^3$ , dizemos que a orientação de S é positiva se os vetores normais apontam para fora de E.





#### Definição

Seja  $\vec{F}$  um campo vetorial contínuo definido sobre uma superfície orientada S com vetor unitário  $\vec{n}$ . A **integral de superfície** de  $\vec{F}$  sobre S é definida por

$$\iint_{S} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{S} \vec{F} \cdot \vec{n} \, dS.$$

Se  $\vec{r}: D \subset \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$  é uma parametrização de S, temos  $\vec{n} = \frac{\vec{r}_u \times \vec{r}_v}{\|\vec{r}_u \times \vec{r}_v\|}$  e  $dS = \|\vec{r}_u \times \vec{r}_v\| dA$  e podemos escrever

$$\iint_{S} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{D} \vec{F} \circ \vec{r}(u, v) \cdot (\vec{r}_{u} \times \vec{r}_{v}) dA.$$

# Interpretação:

A integral de superfície  $\iint_S \vec{F} \cdot d\vec{S}$  calcula o fluxo do campo vetorial  $\vec{F}$  através da superfície S, ou seja, o quanto o campo  $\vec{F}$  tende a se alinhar com o campo normal à superfície.

Em termos físicos, poderíamos pensar na vazão de um fluido através de uma membrana representada por S, medida em unidade de massa por unidade de tempo.

#### Exemplo

Determinar o fluxo de  $\vec{F}(x, y, z) = (z, y, x)$  através da esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ .

Consideremos novamente a seguinte parametrização da esfera unitária:

$$\vec{r}(\phi, \theta) = \operatorname{sen} \phi \cos \theta \, \vec{i} + \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta \, \vec{j} + \cos \phi \, \vec{k},$$

onde  $0 \le \phi \le \pi$  e  $0 \le \theta \le 2\pi$ .

Então,

$$\vec{F}(\vec{r}(\phi,\theta)) = \cos\phi \, \vec{i} + \sin\phi \sin\theta \, \vec{j} + \sin\phi \cos\theta \, \vec{k}.$$

Além disso, temos que

$$\vec{r}_{\phi} \times \vec{r}_{\theta} = \operatorname{sen}^{2} \phi \cos \theta \, \vec{i} + \operatorname{sen}^{2} \phi \operatorname{sen} \theta \, \vec{j} + \operatorname{sen} \phi \cos \phi \, \vec{k}.$$

Segue que

$$\vec{F}(\vec{r}(\phi,\theta)) \cdot (\vec{r}_{\phi} \times \vec{r}_{\theta}) = \cos \phi \sin^{2} \phi \cos \theta + \sin^{3} \phi \sin^{2} \theta + \sin^{2} \phi \cos \phi \cos \theta = 2 \sin^{2} \phi \cos \phi \cos \theta + \sin^{3} \phi \sin^{2} \theta.$$

Portanto, o fluxo é

$$\iint_{S} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{D} \vec{F} \cdot (\vec{r_{\phi}} \times \vec{r_{\theta}}) dA$$

$$= \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{\pi} \left( 2 \sin^{2} \phi \cos \phi \cos \theta + \sin^{3} \phi \sin^{2} \theta \right) d\phi d\theta$$

$$= \cdots$$

$$= \frac{4\pi}{3}.$$

#### Exemplo

Sejam  $\vec{F}(x,y,z) = (y,0,x+y)$  um campo vetorial e S a superfície parametrizada por  $\vec{r}(u,v) = (u,v,2-u^2-v^2)$ , com  $u^2 + v^2 \le 1$ . Vamos calcular

$$\iint_{S} rot \vec{F} \cdot d\vec{S}.$$

Temos 
$$D=\{(u,v)\,|\,u^2+v^2\leqslant 1\}$$
 e  $ec{r_u}=(1,0,-2u),$   $ec{r_v}=(0,1,-2v).$ 

Logo, 
$$\vec{r_u} \times \vec{r_v} = (2u, 2v, 1)$$
 e

$$\operatorname{rot} \vec{F} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ y & 0 & x + y \end{vmatrix} = (1, -1, -1)$$

Assim,

$$\iint_{S} \operatorname{rot} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \iint_{D} \operatorname{rot} \vec{F} \cdot (\vec{r_{u}} \times \vec{r_{v}}) dA$$

$$= \iint_{D} (1, -1, -1) \cdot (2u, 2v, 1) dA$$

$$= \iint_{D} 2u - 2v - 1 \ dA.$$

Passando para coordenadas polares temos:

$$\iint_{S} \operatorname{rot} \vec{F} \cdot d\vec{S} = \int_{0}^{2\pi} \int_{0}^{1} (2\rho \cos \theta - 2\rho \sin \theta - 1)\rho \ d\rho \ d\theta$$
$$= -\pi$$

#### **Exercícios**

Seção 16.7 do Stewart: 1–32, 37–43.