Cálculo em Várias Variáveis

Mudança de variáveis em integrais múltiplas

ICT-Unifesp

2 Exercícios

Mais detalhes nas Seções 15.9 do livro do Stewart. Recurso disponível online pela Biblioteca do ICT.

Lembremos que para funções de uma variável as vezes é conveniente fazermos uma mudança de variáveis:

$$\int_a^b f(x) dx = \int_c^d f(g(u))g'(u) du,$$

onde x = g(u), a = g(c) e b = g(d).

Já vimos mudanças de variáveis nas integrais duplas (coordenadas polares),

$$\iint_{R} f(x,y) dA = \iint_{S} f(r\cos\theta, r\sin\theta) r dr d\theta,$$

e nas integrais triplas (coordenadas cilíndricas e esféricas).

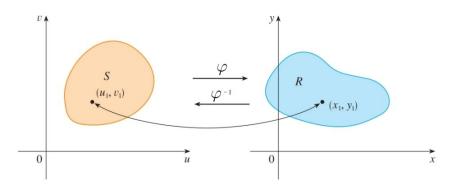
Já vimos mudanças de variáveis nas integrais duplas (coordenadas polares),

$$\iint_{R} f(x,y) dA = \iint_{S} f(r\cos\theta, r\sin\theta) r dr d\theta,$$

e nas integrais triplas (coordenadas cilíndricas e esféricas).

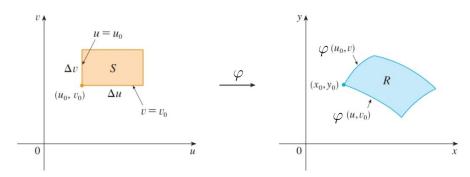
Veremos agora mudanças de coordenadas mais gerais na integral múltipla.

Suponha que φ seja uma transformação de **classe** C^1 **e injetora** do plano uv no plano xy: $\varphi(u, v) = (x, y)$, onde x = x(u, v) e y = y(u, v).



Como T é injetora, podemos definir sua inversa T^{-1} em R.

Considere os retângulos R e S nos planos xy e uv, respectivamente, e a transformação φ tal que $\varphi(S) = R$.



Vamos olhar para o ponto $(x_0, y_0) = \varphi(u_0, v_0)$.



A imagem do ponto (u, v) por φ é denotada por $\varphi(u, v) = x(u, v)\mathbf{i} + y(u, v)\mathbf{j} = (x(u, v), y(u, v)).$

A imagem do ponto (u, v) por φ é denotada por $\varphi(u, v) = x(u, v)\mathbf{i} + y(u, v)\mathbf{j} = (x(u, v), y(u, v)).$ O lado inferior de S tem equação $v = v_0$, cuja curva imagem é $\varphi(u, v_0)$.

A imagem do ponto (u, v) por φ é denotada por $\varphi(u, v) = x(u, v)\mathbf{i} + y(u, v)\mathbf{j} = (x(u, v), y(u, v)).$

O lado inferior de S tem equação $v = v_0$, cuja curva imagem é $\varphi(u, v_0)$.

O vetor tangente em (x_0, y_0) a essa curva é

$$\varphi_u = \frac{\partial x}{\partial u} \mathbf{i} + \frac{\partial y}{\partial u} \mathbf{j}.$$

A imagem do ponto (u, v) por φ é denotada por $\varphi(u,v) = x(u,v)\mathbf{i} + y(u,v)\mathbf{j} = (x(u,v),y(u,v)).$

O lado inferior de S tem equação $v = v_0$, cuja curva imagem é $\varphi(u, v_0)$.

O vetor tangente em (x_0, y_0) a essa curva é

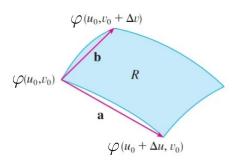
$$\varphi_u = \frac{\partial x}{\partial u} \mathbf{i} + \frac{\partial y}{\partial u} \mathbf{j}.$$

O vetor tangente em (x_0, y_0) à curva imagem de $u = u_0$ (lado esquerdo de S) é

$$\varphi_{\mathbf{v}} = \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \mathbf{v}} \mathbf{i} + \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{v}} \mathbf{j}.$$

Observe que podemos aproximar a região imagem $R = \varphi(S)$ pelo paralelogramo determinado pelos vetores secantes

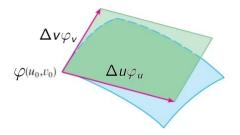
$$\mathbf{a} = \varphi(u_0 + \Delta u, v_0) - \varphi(u_0, v_0), \quad \mathbf{b} = \varphi(u_0, v_0 + \Delta v) - \varphi(u_0, v_0).$$



Como
$$arphi_u = \lim_{\Delta u o 0} rac{arphi(u_0 + \Delta u, v_0) - arphi(u_0, v_0)}{\Delta u}$$
, então $arphi(u_0 + \Delta u, v_0) - arphi(u_0, v_0) pprox \Delta u arphi_u.$

Como
$$arphi_{
m v}=\lim_{\Delta v o 0} rac{arphi(u_0,v_0+\Delta v)-arphi(u_0,v_0)}{\Delta v}$$
, então $arphi(u_0,v_0+\Delta v)-arphi(u_0,v_0)pprox \Delta v arphi_{
m v}.$

Podemos aproximar R pelo paralelogramo determinado pelos vetores $\Delta u \varphi_u$ e $\Delta v \varphi_v$.



Então, a área de R é aproximada por

$$||(\Delta u\varphi_u)\times(\Delta v\varphi_v)||=||\varphi_u\times\varphi_v||\Delta u\Delta v$$

O produto vetorial acima resulta em

$$\varphi_{u} \times \varphi_{v} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} & 0 \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \mathbf{k} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} \mathbf{k}.$$

Definição

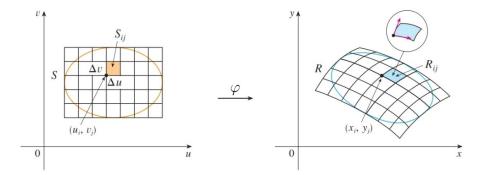
O jacobiano da transformação φ dada por x = x(u, v) e y = y(u, v) é definido por

$$\frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} = \frac{\partial x}{\partial u} \frac{\partial y}{\partial v} - \frac{\partial x}{\partial v} \frac{\partial y}{\partial u}.$$

A aproximação da área ΔA de R é, portanto,

$$\Delta A = \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| \Delta u \Delta v.$$

Dividimos a região S do plano uv em sub-retângulos S_{ij} , cujas imagens são R_{ij} :



Usando essas aproximações, temos que

$$\iint_{R} f(x,y) dA \approx \sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} f(x_{i}, y_{i}) \Delta A$$

$$\approx \sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} f(x(u_{i}, v_{j}), y(u_{i}, v_{j})) \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| \Delta u \Delta v,$$

sendo o jacobiano calculado no ponto (u_i, v_j) .

Teorema

Seja φ uma transformação de classe C^1 e injetora cujo jacobiano é não-nulo e tal que φ leva a região S do plano uv na região R do plano xy. Então,

$$\iint_{R} f(x,y) dA = \iint_{S} f(x(u,v),y(u,v)) \left| \frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)} \right| dudv.$$

Exemplo

Seja φ a transformação do plano $r\theta$ para o plano xy dada por $x=r\cos\theta$ e $y=r\sin\theta$. O jacobiano de φ é

$$\frac{\partial(x,y)}{\partial(r,\theta)} = \begin{vmatrix} \cos\theta & -r \sin\theta \\ \sin\theta & r \cos\theta \end{vmatrix} = r \cos^2\theta + r \sin^2\theta = r > 0.$$

Então, obtemos a seguinte expressão que já conhecemos

$$\iint_{R} f(x, y) dxdy = \iint_{S} f(r \cos \theta, r \sin \theta) \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(r, \theta)} \right| drd\theta$$
$$= \int_{\alpha}^{\beta} \int_{a}^{b} f(r \cos \theta, r \sin \theta) r drd\theta$$

Exemplo

Calcule a integral $\iint_R e^{(x+y)/(x-y)} dA$, onde R é a região trapezoidal com vértices (1,0), (2,0), (0,-2) e (0,-1).

Exemplo

Calcule a integral $\iint_R e^{(x+y)/(x-y)} dA$, onde R é a região trapezoidal com vértices (1,0), (2,0), (0,-2) e (0,-1).

Vamos fazer a mudança de variáveis

$$\begin{cases} u = x + y \\ v = x - y \end{cases}$$

Essas equações definem φ^{-1} do plano xy para o plano yy.



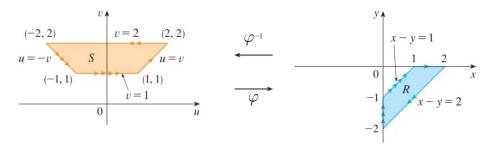
A transformação φ é dada por

$$\begin{cases} x = \frac{1}{2}(u+v) \\ y = \frac{1}{2}(u-v) \end{cases}$$

e seu jacobiano é

$$\frac{\partial(x,y)}{\partial(u,v)} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{vmatrix} = -\frac{1}{2}.$$

A região S correspondente a R é



De fato, temos as correspondências

$$y = 0$$
 $x - y = 2$ $x = 0$ $x - y = 1$
 \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow
 $u = v$ $v = 2$ $u = -v$ $v = 1$

Então
$$S = \{(u, v) | 1 \le v \le 2, -v \le u \le v\}$$
 e
$$\iint_{R} e^{(x+y)/(x-y)} dA = \iint_{S} e^{u/v} \left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right| du dv$$

$$= \int_{1}^{2} \int_{-v}^{v} e^{u/v} \frac{1}{2} du dv$$

$$= \frac{1}{2} \int_{1}^{2} \left[v e^{u/v} \right]_{-v}^{v} dv$$

$$= \frac{1}{2} \int_{1}^{2} v (e - e^{-1}) dv = \frac{3}{4} (e - e^{-1}).$$

Mudança de variáveis na integral tripla

Seja φ a transformação que leva uma região S no espaço uvw para uma região R no espaço xyz através das equações

$$x = x(u, v, w), y = y(u, v, w), z = z(u, v, w).$$

O jacobiano da mudança de variáveis φ é

$$\frac{\partial(x,y,z)}{\partial(u,v,w)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} & \frac{\partial x}{\partial w} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} & \frac{\partial y}{\partial w} \\ \frac{\partial z}{\partial u} & \frac{\partial z}{\partial v} & \frac{\partial z}{\partial w} \end{vmatrix}$$

Teorema

Seja φ uma transformação de classe C^1 e injetora cujo jacobiano é não-nulo e tal que φ leva a região S do espaço uvw na região R do espaço xyz. Então,

$$\iiint_{R} f(x, y, z) dV =$$

$$\iiint_{S} f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right| du dv dw$$

Exemplo

Vamos deduzir a fórmula para a integral tripla em coordenadas esféricas.

A mudança de variáveis é

$$\begin{cases} x = \rho \sin \phi \cos \theta \\ y = \rho \sin \phi \sin \theta \\ z = \rho \cos \phi \end{cases}$$

O jacobiano desta transformação é

$$\frac{\partial(x,y,z)}{\partial(\rho,\theta,\phi)} = \begin{vmatrix} \sin\phi\cos\theta & -\rho\sin\phi\sin\theta & \rho\cos\phi\cos\theta \\ \sin\phi\sin\theta & \rho\sin\phi\cos\theta & \rho\cos\phi\sin\theta \\ \cos\phi & 0 & -\rho\sin\phi \end{vmatrix}$$
$$= -\rho^2\sin\phi\cos^2\phi - \rho^2\sin\phi\sin^2\phi$$
$$= -\rho^2\sin\phi.$$

Como $0 \le \phi \le \pi$, então $\sin \phi \ge 0$. Logo,

$$\left| \frac{\partial (x, y, z)}{\partial (\rho, \theta, \phi)} \right| = \left| -\rho^2 \operatorname{sen} \phi \right| = \rho^2 \operatorname{sen} \phi.$$



Segue do teorema anterior que

$$\iiint_{R} f(x, y, z) dV =$$

$$\iiint_{S} f(\rho \sin \phi \cos \theta, \rho \sin \phi \sin \theta, \rho \cos \phi) \rho^{2} \sin \phi d\rho d\theta d\phi.$$

Exercícios

Seção 15.9 do Stewart: 1–21, 25–30.