Cálculo Diferencial e Integral III

Suzana M. F. de Oliveira

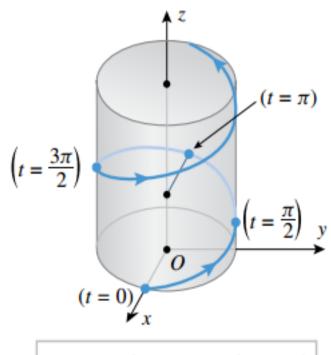
Objetivos da aula

 Compreender limite, derivada, integral e suas propriedades para para funções vetoriais

Índice

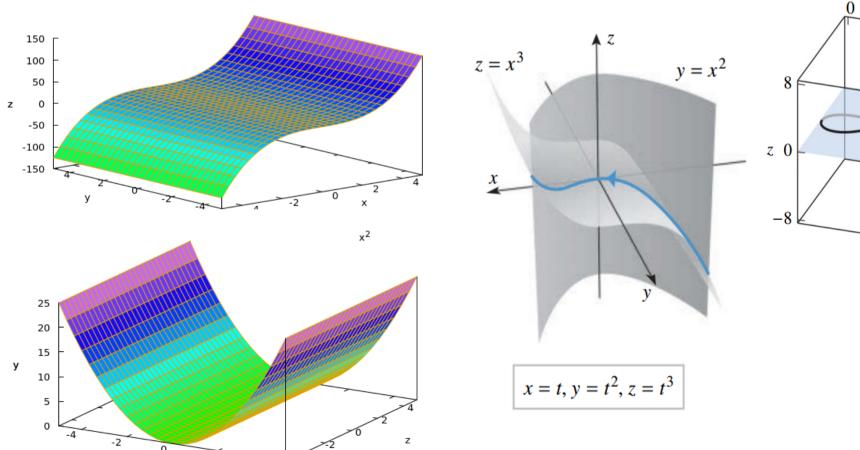
- Revisão
- Cálculo de funções vetoriais
 - Limite e continuidade
 - Derivadas
 - Integrais
- Resumo
- Bibliografia

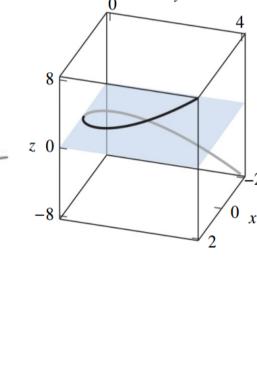
- Curvas paramétricas no espaço tridimensional
 - Precisam de orientação



 $x = a \cos t$, $y = a \sin t$, z = ct

• Equações paramétricas de interseções de superfícies





- Funções vetoriais
 - Notação utilizando vetor

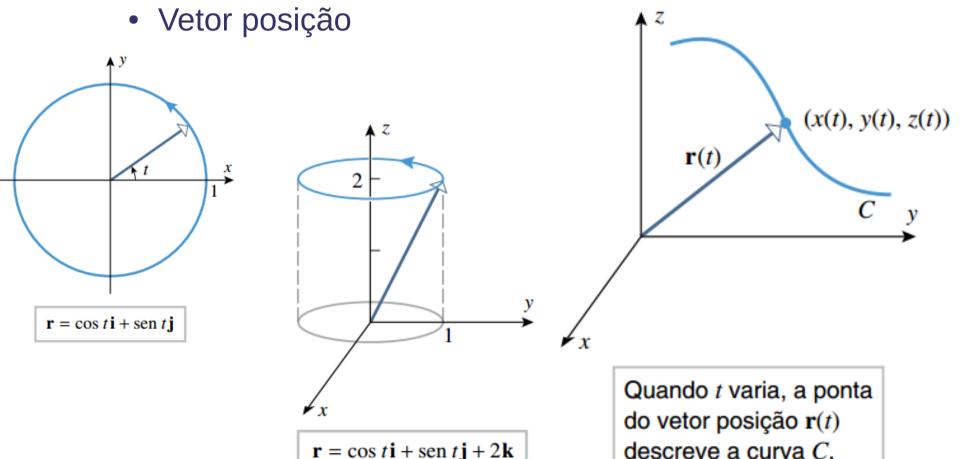
$$r = \langle x, y, z \rangle = \langle t, t^2, t^3 \rangle = t\mathbf{i} + t^2\mathbf{j} + t^3\mathbf{k}$$

Funções componentes

$$x(t) = t$$
, $y(t) = t^2$, $z(t) = t^3$

- Domínio natural
 - Interseção do domínio das funções componentes

- Gráfico de funções vetoriais
 - Caminho traçado por um vetor saindo da origem



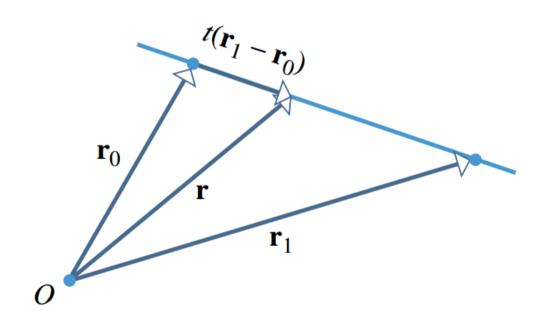
 $\mathbf{r} = \cos t \mathbf{i} + \sin t \mathbf{j} + 2\mathbf{k}$

- Forma vetorial de um segmento de reta
 - Reta que passa pelos pontos r_0 e r_1

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + t\mathbf{v}$$

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + t(\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_0)$$

$$\mathbf{r} = (1 - t)\mathbf{r}_0 + t\mathbf{r}_1$$



$$\mathbf{r} = (1 - t)\mathbf{r}_0 + t\mathbf{r}_1$$

Dúvida nos exercícios?

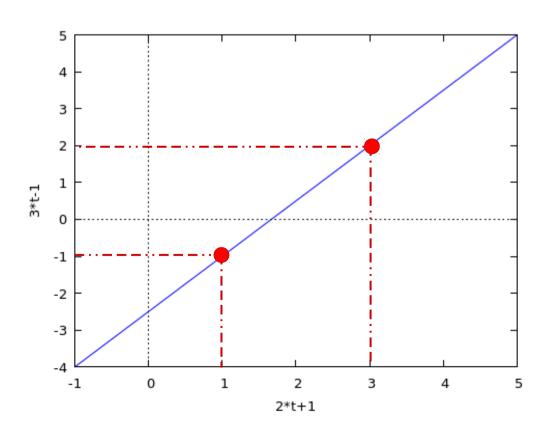
- Dúvida nos exercícios?
 - Descreva o gráfico:

$$r(t) = \langle 1+2t, -1+3t \rangle$$

- Dúvida nos exercícios?
 - Descreva o gráfico:

$$r(t) = \langle 1+2t, -1+3t \rangle$$

- Passa pelo ponto (1,-1)
- Tem o vetor diretor 2i+3j

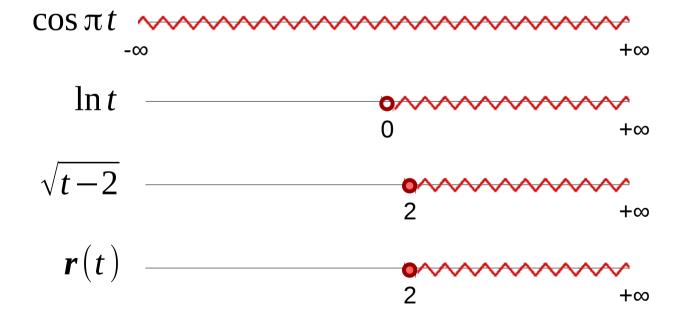


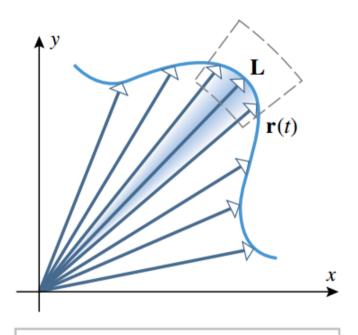
- Dúvida nos exercícios?
 - Determine o domínio de r(t) e o valor de $r(t_0)$:

$$r(t) = \cos \pi t \mathbf{i} - \ln t \mathbf{j} + \sqrt{t-2} \mathbf{k}, \quad t_0 = 3$$

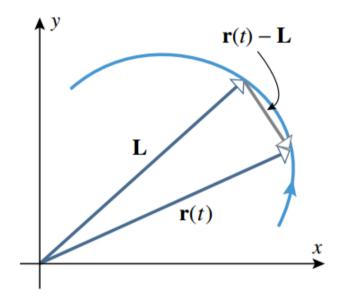
- Dúvida nos exercícios?
 - Determine o domínio de r(t) e o valor de $r(t_0)$:

$$r(t) = \cos \pi t \mathbf{i} - \ln t \mathbf{j} + \sqrt{t-2} \mathbf{k}, \quad t_0 = 3$$





 $\mathbf{r}(t)$ tende a \mathbf{L} em magnitude, direção e sentido se $\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \mathbf{L}$.



 $\|\mathbf{r}(t) - \mathbf{L}\|$ é a distância entre os pontos finais dos vetores $\mathbf{r}(t)$ e \mathbf{L} quando esses vetores são posicionados com o mesmo ponto inicial.

Limites

- Definição
 - Seja r(t) uma função vetorial definida em cada t de algum intervalo aberto contendo o número a, exceto que r(t) não precisa estar definido em a. Escrevemos

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \mathbf{L}$$

se, e somente se

$$\lim_{t \to a} \|\mathbf{r}(t) - \mathbf{L}\| = 0$$

Limites

- Definição
 - Seja r(t) uma função vetorial definida em cada t de algum intervalo aberto contendo o número a, exceto que r(t) não precisa estar definido em a. Escrevemos

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \mathbf{L}$$

se, e somente se

r(t) → L sse as
 funções componentes
 de r(t) tendem as
 componentes correspondentes de L

$$\lim_{t \to a} \|\mathbf{r}(t) - \mathbf{L}\| = 0$$

Notar que 0 (zero) é um valor e não vetor

Limites

- Teorema:
 - Se $r(t) = \langle x(t), y(t) \rangle = x(t)i + y(t)j$, então

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \left\langle \lim_{t \to a} x(t), \lim_{t \to a} y(t) \right\rangle = \lim_{t \to a} x(t)\mathbf{i} + \lim_{t \to a} y(t)\mathbf{j}$$

sempre que existirem os limites das funções componentes.

 Reciprocamente, existem os limites das funções componentes sempre que r(t) tender a um vetor limite quando t tender a a.

Limites

- Teorema:
 - Se $r(t) = \langle x(t), y(t) \rangle = x(t)i + y(t)j$, então

O 3D é semelhante

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \left\langle \lim_{t \to a} x(t), \lim_{t \to a} y(t) \right\rangle = \lim_{t \to a} x(t)\mathbf{i} + \lim_{t \to a} y(t)\mathbf{j}$$

sempre que existirem os limites das funções componentes.

 Reciprocamente, existem os limites das funções componentes sempre que r(t) tender a um vetor limite quando t tender a a.

Limites

- Teorema:
 - Se $r(t) = \langle x(t), y(t) \rangle = x(t)i + y(t)j$, então

Todas as propriedades de limites para funções $\mathbb{R} \to \mathbb{R}$ valem!

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \left\langle \lim_{t \to a} x(t), \lim_{t \to a} y(t) \right\rangle = \lim_{t \to a} x(t)\mathbf{i} + \lim_{t \to a} y(t)\mathbf{j}$$

sempre que existirem os limites das funções componentes.

 Reciprocamente, existem os limites das funções componentes sempre que r(t) tender a um vetor limite quando t tender a a.

Limites

- Relembrando as propriedades dos limites
 - Unicidade do limite

- Se
$$\lim_{x \to a} f(x) = L$$
 e $\lim_{x \to a} f(x) = M$ então L=M

Limite de uma função constante

$$\lim_{x \to a} f(x) = \lim_{x \to a} k = k$$

Soma ou da subtração dos limites

$$\lim_{x \to a} (f(x) \pm g(x)) = \lim_{x \to a} f(x) \pm \lim_{x \to a} g(x) = L \pm M$$

Limites

- Relembrando as propriedades dos limites
 - Multiplicação por escalar

$$\lim_{x \to a} (k \times f(x)) = k \times \lim_{x \to a} f(x) = k \times L$$

Multiplicação de limites

$$\lim_{x \to a} (f(x) \times g(x)) = \lim_{x \to a} f(x) \times \lim_{x \to a} g(x) = L \times M$$

Divisão de limites (M≠0)

$$\lim_{x \to a} \frac{f(x)}{g(x)} = \frac{\lim_{x \to a} f(x)}{\lim_{x \to a} g(x)} = \frac{L}{M}$$

- Limites
 - Relembrando as propriedades dos limites
 - Potência de limites

$$\lim_{x \to a} (f(x))^n = (\lim_{x \to a} f(x))^n = L^n$$

• Exponencial do limite (b $\in \mathbb{R}$)

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

Logaritmo do limite

$$\lim_{x \to a} (\log_b f(x)) = \log_b (\lim_{x \to a} f(x)) = \log_b L$$

- Limites
 - Relembrando as propriedades dos limites
 - Raiz do limite

$$\lim_{x \to a} \sqrt[n]{f(x)} = \sqrt[n]{\lim_{x \to a} f(x)} = \sqrt[n]{L}$$

Propriedade do confronto

- Se
$$\lim_{x\to a}h(x)=\lim_{x\to a}g(x)=L$$
 tal que $h(x)\leq f(x)\leq g(x)$ então: $\lim_{x\to a}f(x)=L$

- Limites
 - Exemplo:

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$

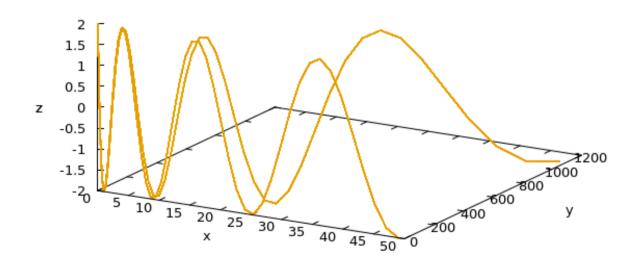
$$\lim_{t \to 0} \mathbf{r}(t) = \left(\lim_{t \to 0} t^2\right) \mathbf{i} + \left(\lim_{t \to 0} e^t\right) \mathbf{j} - \left(\lim_{t \to 0} 2\cos \pi t\right) \mathbf{k} = \mathbf{j} - 2\mathbf{k}$$

$$\lim_{t \to 0} \mathbf{r}(t) = \lim_{t \to 0} \langle t^2, e^t, -2\cos \pi t \rangle = \left\langle \lim_{t \to 0} t^2, \lim_{t \to 0} e^t, \lim_{t \to 0} (-2\cos \pi t) \right\rangle = \langle 0, 1, -2 \rangle$$

- Limites
 - Exemplo:

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$

Parametric function



- Continuidade
 - Uma função vetorial r(t) é contínua em t = a se

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \mathbf{r}(a)$$

- Isto é:
 - *r*(a) está definido
 - o limite de r(t) quando t → a existe
 - ambos coincidem

- Continuidade
 - Uma função vetorial contínua em um intervalo / se for contínua em cada ponto de /
 - Exceto os limites extremos
 - Limite bilateral substituído pelo limite lateral apropriado

- Continuidade
 - Uma função vetorial contínua em um intervalo / se for contínua em cada ponto de /
 - Exceto os limites extremos
 - Limite bilateral substituído pelo limite lateral apropriado
 - Uma função vetorial é contínua em t = a se, e somente se, suas funções componentes são contínuas em t = a

Derivadas

- Definição
 - Se r(t) for uma função vetorial, definimos a derivada de r em relação a t como a função vetorial r' dada por

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

Derivadas

- Definição
 - Se r(t) for uma função vetorial, definimos a derivada de r em relação a t como a função vetorial r' dada por

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

 O domínio de r' consiste em todos os valores de t do domínio de r(t) nos quais o limite existe

Derivadas

- Definição
 - Se r(t) for uma função vetorial, definimos a derivada de r em relação a t como a função vetorial r' dada por

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

 O domínio de r' consiste em todos os valores de t do domínio de r(t) nos quais o limite existe

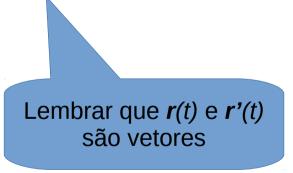
A função **r**(t) é dita derivável ou diferenciável em t se o limite existir

- Derivadas
 - Notação

$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)], \quad \frac{d\mathbf{r}}{dt}, \quad \mathbf{r}'(t) \quad \text{ou} \quad \mathbf{r}'$$

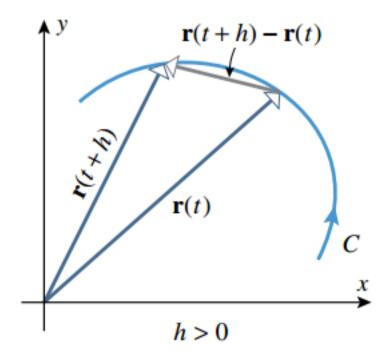
- Derivadas
 - Notação

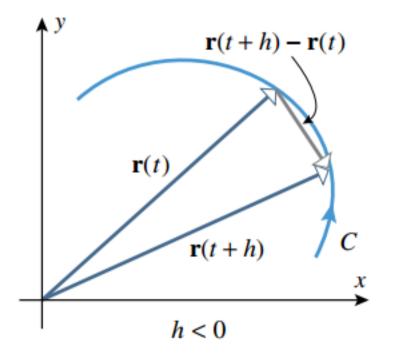
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)], \quad \frac{d\mathbf{r}}{dt}, \quad \mathbf{r}'(t) \quad \text{ou} \quad \mathbf{r}'$$



- Derivadas
 - Interpretação geométrica

Passam pela reta secante em sentidos opostos

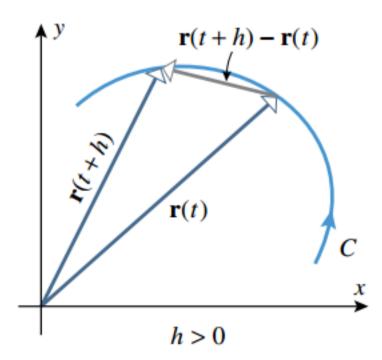


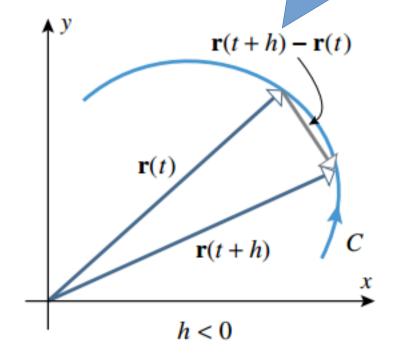


- Derivadas
 - Interpretação geométrica

O que acontece se o vetor diferença for dividido por h?

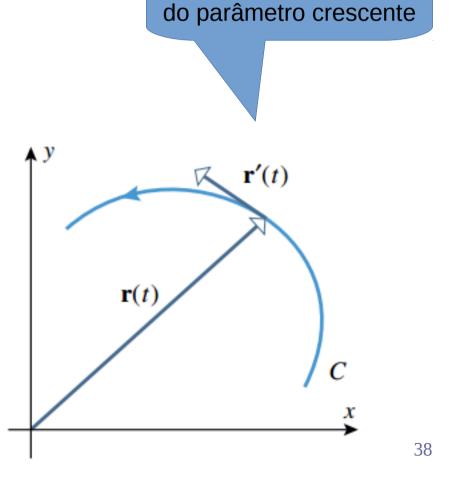
Passam pela reta secante em sentidos opostos





Derivadas

- Interpretação geométrica
 - Quando h → 0
 - Se existir e n\u00e3o for nulo
 - Vetor tangente a curva
 - Posicionado com seu ponto inicial no ponto final do vetor posição r(t)



Aponta na direção

- Derivadas
 - Cálculo
 - Teorema:
 - Se *r(t)* for uma função vetorial, então *r* é diferenciável em *t* se, e somente se, cada uma das funções componentes for diferenciável em *t*

Componente a componente, como o limite

- Derivadas
 - Cálculo
 - Teorema:

- Componente a componente, como o limite
- Se *r*(*t*) for uma função vetorial, então *r* é diferenciável em *t* se, e somente se, cada uma das funções componentes for diferenciável em *t*
- Demonstração

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

- Derivadas
 - Cálculo
 - Teorema:

- Componente a componente, como o limite
- Se *r*(*t*) for uma função vetorial, então *r* é diferenciável em *t* se, e somente se, cada uma das funções componentes for diferenciável em *t*
- Demonstração

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

$$= \lim_{h \to 0} \frac{[x(t+h)\mathbf{i} + y(t+h)\mathbf{j}] - [x(t)\mathbf{i} + y(t)\mathbf{j}]}{h}$$

- Derivadas
 - Cálculo
 - Teorema:

- Componente a componente, como o limite
- Se *r(t)* for uma função vetorial, então *r* é diferenciável em *t* se, e somente se, cada uma das funções componentes for diferenciável em *t*
- Demonstração

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

$$= \lim_{h \to 0} \frac{[x(t+h)\mathbf{i} + y(t+h)\mathbf{j}] - [x(t)\mathbf{i} + y(t)\mathbf{j}]}{h}$$

$$= \left(\lim_{h \to 0} \frac{x(t+h) - x(t)}{h}\right)\mathbf{i} + \left(\lim_{h \to 0} \frac{y(t+h) - y(t)}{h}\right)\mathbf{j}$$

- Derivadas
 - Cálculo
 - Teorema:

- Componente a componente, como o limite
- Se *r(t)* for uma função vetorial, então *r* é diferenciável em *t* se, e somente se, cada uma das funções componentes for diferenciável em *t*
- Demonstração

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h}$$

$$= \lim_{h \to 0} \frac{[x(t+h)\mathbf{i} + y(t+h)\mathbf{j}] - [x(t)\mathbf{i} + y(t)\mathbf{j}]}{h}$$

$$= \left(\lim_{h \to 0} \frac{x(t+h) - x(t)}{h}\right)\mathbf{i} + \left(\lim_{h \to 0} \frac{y(t+h) - y(t)}{h}\right)\mathbf{j}$$

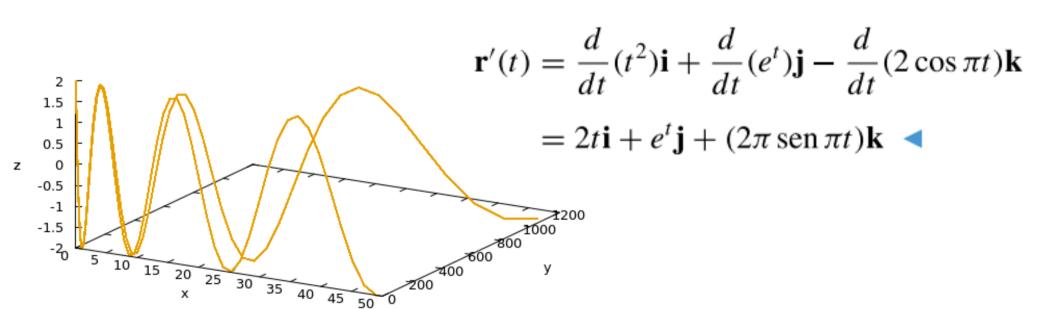
$$= x'(t)\mathbf{i} + y'(t)\mathbf{j} \quad \blacksquare$$

- Derivadas
 - Exemplo

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$

- Derivadas
 - Exemplo

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$



- Teorema: Regras de derivação
 - Sejam $\mathbf{r}(t)$, $\mathbf{r}_1(t)$ e $\mathbf{r}_2(t)$ funções vetoriais que são todas 2D ou 3D, $\mathbf{f}(t)$ uma função real, k um escalar, c um vetor constante

(a)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{c}] = \mathbf{0}$$

- Teorema: Regras de derivação
 - Sejam $\mathbf{r}(t)$, $\mathbf{r}_1(t)$ e $\mathbf{r}_2(t)$ funções vetoriais que são todas 2D ou 3D, $\mathbf{f}(t)$ uma função real, k um escalar, c um vetor constante

(a)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{c}] = \mathbf{0}$$

(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)]$$

- Teorema: Regras de derivação
 - Sejam $\mathbf{r}(t)$, $\mathbf{r}_1(t)$ e $\mathbf{r}_2(t)$ funções vetoriais que são todas 2D ou 3D, $\mathbf{f}(t)$ uma função real, k um escalar, c um vetor constante

(a)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{c}] = \mathbf{0}$$

(c)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t) + \mathbf{r}_2(t)] = \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t)] + \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_2(t)]$$

(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)]$$

- Teorema: Regras de derivação
 - Sejam r(t), $r_1(t)$ e $r_2(t)$ funções vetoriais que são todas 2D ou 3D, **f**(t) uma função real, k um escalar, c um vetor constante

(a)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{c}] = \mathbf{0}$$

(c)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t) + \mathbf{r}_2(t)] = \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t)] + \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_2(t)]$$

(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)]$$

(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)] \qquad (d) \quad \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t) - \mathbf{r}_2(t)] = \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t)] - \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_2(t)]$$

- Teorema: Regras de derivação
 - Sejam r(t), $r_1(t)$ e $r_2(t)$ funções vetoriais que são todas 2D ou 3D, **f**(t) uma função real, k um escalar, c um vetor constante

(a)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{c}] = \mathbf{0}$$

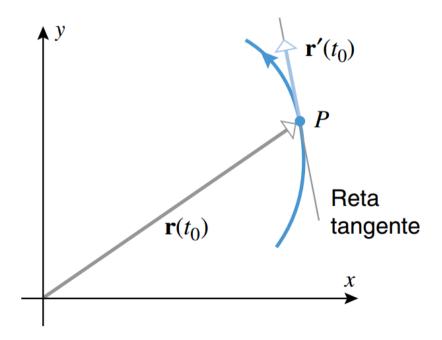
(c)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t) + \mathbf{r}_2(t)] = \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t)] + \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_2(t)]$$

(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)]$$

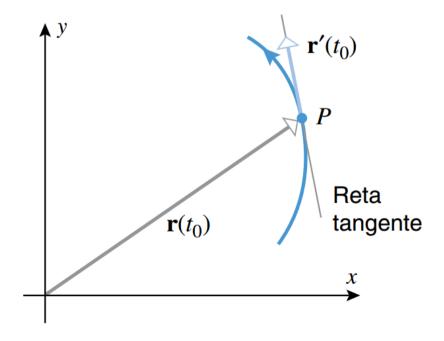
(b)
$$\frac{d}{dt}[k\mathbf{r}(t)] = k\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)]$$
 (d)
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t) - \mathbf{r}_2(t)] = \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_1(t)] - \frac{d}{dt}[\mathbf{r}_2(t)]$$

(e)
$$\frac{d}{dt}[f(t)\mathbf{r}(t)] = f(t)\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)] + \frac{d}{dt}[f(t)]\mathbf{r}(t)$$

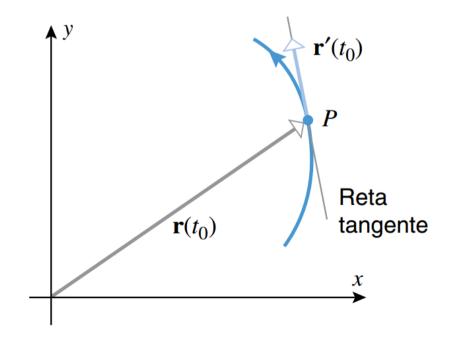
- Derivadas
 - Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
 - Definição:
 - Seja P um ponto no gráfico de uma função vetorial r(t) e seja $r(t_0)$ o vetor posição da origem a P.



- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
- Definição:
 - Seja P um ponto no gráfico de uma função vetorial r(t) e seja $r(t_0)$ o vetor posição da origem a P.
 - Se r'(t₀) existir e r'(t₀) ≠ 0, então dizemos que r'(t₀) é um vetor tangente ao gráfico de r(t) em r(t₀),

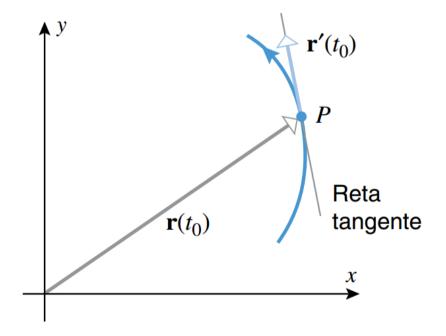


- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
- Definição:
 - Seja P um ponto no gráfico de uma função vetorial r(t) e seja $r(t_0)$ o vetor posição da origem a P.
 - Se $r'(t_0)$ existir e $r'(t_0) \neq 0$, então dizemos que $r'(t_0)$ é um vetor tangente ao gráfico de r(t) em $r(t_0)$, e a reta que passa por P que é paralela ao vetor tangente é denominada reta tangente ao gráfico de r(t) em $r(t_0)$.



- Derivadas
 - Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_0 + t \ \mathbf{v}_0$$
 onde $\mathbf{r}_0 = \mathbf{r}(t_0)$ e $\mathbf{v}_0 = \mathbf{r}'(t_0)$

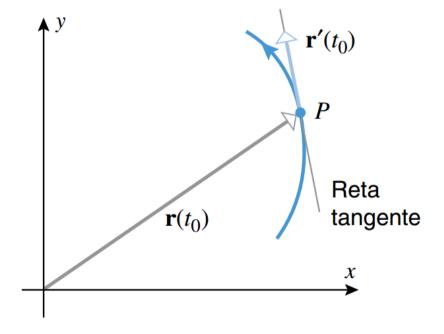


Derivadas

Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais

Notar que esse *r* e *t* da reta não estão relacionados com os da curva

$$r = r_0 + t v_0$$
 onde $r_0 = r(t_0)$ e $v_0 = r'(t_0)$



Derivadas

- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
 - Exemplo: Hélice circular

$$\mathbf{r}(t) = \cos t\mathbf{i} + \sin t\mathbf{j} + t\mathbf{k}$$

– Obtenha equações paramétricas da reta tangente onde $t=t_0$ e descubra-a no ponto $t=\pi$

Derivadas

- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
 - Exemplo: Hélice circular $\mathbf{r}(t) = \cos t \mathbf{i} + \sin t \mathbf{j} + t \mathbf{k}$

$$\mathbf{r}(t) = \cos t\mathbf{i} + \sin t\mathbf{j} + t\mathbf{k}$$

- Descobrindo \mathbf{r}_o e \mathbf{v}_o

$$\mathbf{r}_0 = \mathbf{r}(t_0) = \cos t_0 \mathbf{i} + \sin t_0 \mathbf{j} + t_0 \mathbf{k}$$
$$\mathbf{v}_0 = \mathbf{r}'(t_0) = (-\sin t_0)\mathbf{i} + \cos t_0 \mathbf{j} + \mathbf{k}$$

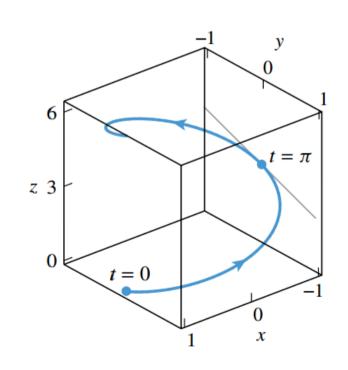
Substituindo na equação da reta

$$\mathbf{r} = \cos t_0 \mathbf{i} + \sin t_0 \mathbf{j} + t_0 \mathbf{k} + t[(-\sin t_0)\mathbf{i} + \cos t_0 \mathbf{j} + \mathbf{k}]$$

$$= (\cos t_0 - t \sin t_0)\mathbf{i} + (\sin t_0 + t \cos t_0)\mathbf{j} + (t_0 + t)\mathbf{k}$$

– Reta no ponto $t=\pi$

$$r = -i - t j + \pi + t k$$



Derivadas

- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
 - Exemplo:

$$\mathbf{r}_1(t) = (\operatorname{arc} \operatorname{tg} t)\mathbf{i} + (\operatorname{sen} t)\mathbf{j} + t^2\mathbf{k}$$

$$\mathbf{r}_2(t) = (t^2 - t)\mathbf{i} + (2t - 2)\mathbf{j} + (\ln t)\mathbf{k}$$

- Obtenha o ângulo agudo entre retas tangentes na origem

Derivadas

- Retas tangentes a gráficos de funções vetoriais
 - Exemplo:
 - r_1 passa pela origem em t=0 e r_2 passa pela origem em t=1
 - Vetor tangente de r_1

$$\mathbf{r}'_1(0) = \left\langle \frac{1}{1+t^2}, \cos t, 2t \right\rangle \Big|_{t=0} = \langle 1, 1, 0 \rangle$$

– Vetor tangente de r_2

$$\mathbf{r}'_{2}(1) = \left\langle 2t - 1, 2, \frac{1}{t} \right\rangle \Big|_{t=1} = \langle 1, 2, 1 \rangle$$

- Ângulo

$$\cos \theta = \frac{\langle 1, 1, 0 \rangle \cdot \langle 1, 2, 1 \rangle}{\|\langle 1, 1, 0 \rangle\| \|\langle 1, 2, 1 \rangle\|} = \frac{1 + 2 + 0}{\sqrt{2}\sqrt{6}} = \frac{3}{\sqrt{12}} = \frac{\sqrt{3}}{2}$$
$$\arccos\left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right) = \frac{\pi}{6} = 30^{\circ}$$

- Derivadas
 - Produtos escalares e vetoriais

$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_{1}(t)\cdot\mathbf{r}_{2}(t)] = \mathbf{r}_{1}(t)\cdot\frac{d\mathbf{r}_{2}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}_{1}}{dt}\cdot\mathbf{r}_{2}(t)$$

$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_{1}(t)\times\mathbf{r}_{2}(t)] = \mathbf{r}_{1}(t)\times\frac{d\mathbf{r}_{2}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}_{1}}{dt}\times\mathbf{r}_{2}(t)$$

Derivadas

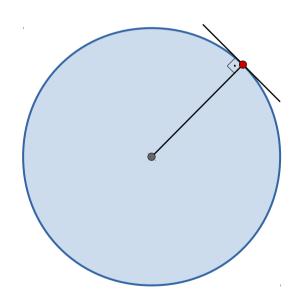
- Produtos escalares e vetoriais

$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_{1}(t)\cdot\mathbf{r}_{2}(t)] = \mathbf{r}_{1}(t)\cdot\frac{d\mathbf{r}_{2}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}_{1}}{dt}\cdot\mathbf{r}_{2}(t)$$

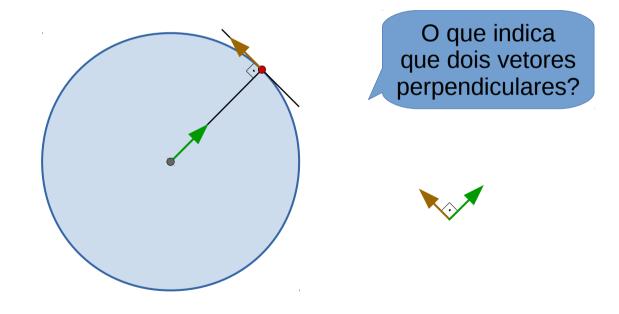
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}_{1}(t)\times\mathbf{r}_{2}(t)] = \mathbf{r}_{1}(t)\times\frac{d\mathbf{r}_{2}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}_{1}}{dt}\times\mathbf{r}_{2}(t)$$
Vetor

Valor

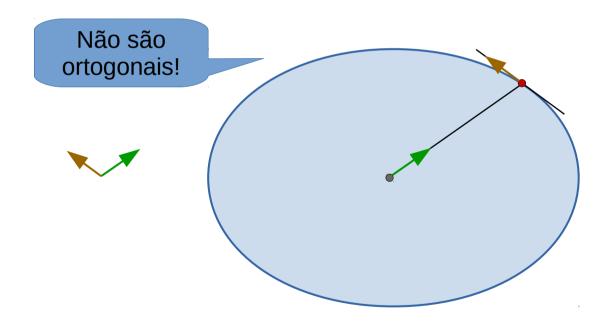
- Derivadas
 - Produtos escalares e vetoriais



- Derivadas
 - Produtos escalares e vetoriais



- Derivadas
 - Produtos escalares e vetoriais



Derivadas

- Produtos escalares e vetoriais
 - Teorema
 - Se $\mathbf{r}(t)$ for uma função vetorial em 2D ou 3D e || $\mathbf{r}(t)$ || for uma função constante de t, então

$$r(t) \cdot r'(t) = 0$$

isto é, r(t) e r'(t) são vetores ortogonais com qualquer t.

Derivadas

- Produtos escalares e vetoriais
 - Teorema
 - Se $\mathbf{r}(t)$ for uma função vetorial em 2D ou 3D e $||\mathbf{r}(t)||$ for uma função constante de t, então

$$r(t) \cdot r'(t) = 0$$

isto é, r(t) e r'(t) são vetores ortogonais com qualquer t.

Demonstração

- Norma
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)\cdot\mathbf{r}(t)] = \mathbf{r}(t)\cdot\frac{d\mathbf{r}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}}{dt}\cdot\mathbf{r}(t)$$

que é equivalente a:

$$\frac{d}{dt}[\|\mathbf{r}(t)\|^2] = 2\mathbf{r}(t) \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt}$$

Derivadas

- Produtos escalares e vetoriais
 - Teorema
 - Se $\mathbf{r}(t)$ for uma função vetorial em 2D ou 3D e $||\mathbf{r}(t)||$ for uma função constante de t, então

$$r(t) \cdot r'(t) = 0$$

isto é, r(t) e r'(t) são vetores ortogonais com qualquer t.

Demonstração

- Norma
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)\cdot\mathbf{r}(t)] = \mathbf{r}(t)\cdot\frac{d\mathbf{r}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}}{dt}\cdot\mathbf{r}(t)$$

que é equivalente a:

$$\frac{d}{dt}[\|\mathbf{r}(t)\|^2] = 2\mathbf{r}(t) \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt}$$

Derivadas

- Produtos escalares e vetoriais
 - Teorema
 - Se $\mathbf{r}(t)$ for uma função vetorial em 2D ou 3D e $||\mathbf{r}(t)||$ for uma função constante de t, então

$$r(t) \cdot r'(t) = 0$$

isto é, r(t) e r'(t) são vetores ortogonais com qualquer t.

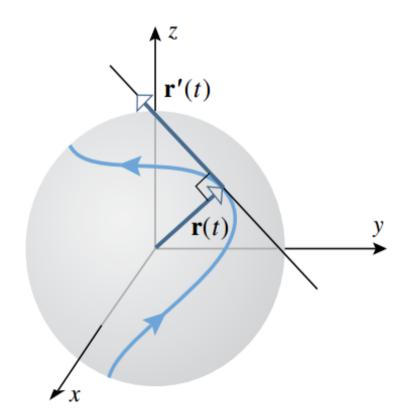
Demonstração

- Norma
$$\frac{d}{dt}[\mathbf{r}(t)\cdot\mathbf{r}(t)] = \mathbf{r}(t)\cdot\frac{d\mathbf{r}}{dt} + \frac{d\mathbf{r}}{dt}\cdot\mathbf{r}(t)$$

que é equivalente a:

$$\frac{d}{dt}[\|\mathbf{r}(t)\|^2] = 2\mathbf{r}(t) \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} \longrightarrow 2\mathbf{r}(t) \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} = 0$$

- Derivadas
 - Produtos escalares e vetoriais

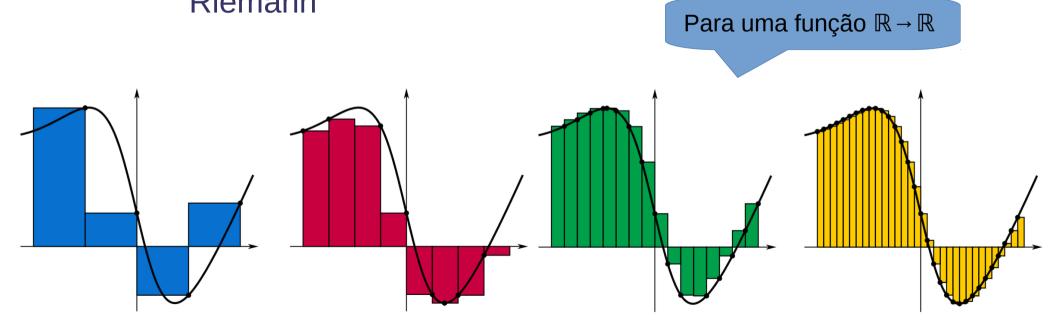


O mesmo acontece para qualquer caminho em sobre uma esfera

Integrais

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Se r(t) for uma função vetorial que é contínua no intervalo $a \le t \le b$, então definimos a integral definida de r(t) ao longo desse intervalo como o limite de somas de Riemann

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais
 - Se *r*(*t*) for uma função vetorial que é contínua no intervalo *a* ≤ *t* ≤ *b*, então definimos a integral definida de *r*(*t*) ao longo desse intervalo como o limite de somas de Riemann



Integrais

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Se *r*(*t*) for uma função vetorial que é contínua no intervalo *a* ≤ *t* ≤ *b*, então definimos a integral definida de *r*(*t*) ao longo desse intervalo como o limite de somas de Riemann

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

Integrais

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Se *r*(*t*) for uma função vetorial que é contínua no intervalo *a* ≤ *t* ≤ *b*, então definimos a integral definida de *r*(*t*) ao longo desse intervalo como o limite de somas de Riemann

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

O que se pode fazer com o limite?

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_k \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_k^*) \Delta t_k$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

$$= \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j}$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

$$= \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j}$$

$$= \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Isto é, a integral definida de r(t) ao longo do intervalo $a \le t \le b$ pode ser expressa como:

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

$$= \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j}$$

$$= \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Isto é, a integral definida de r(t) ao longo do intervalo $a \le t \le b$ pode ser expressa como: um vetor cujos componentes são as integrais definidas das funções componentes de r(t).

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

$$= \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j}$$

$$= \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

Integrais

3D é

- Integrais definidas de funções vetoriais
 - Isto é, a integral definida de r(t) ao longo do intervalo $a \le t \le b$ pode ser expressa como: um vetor cujos componentes são as integrais definidas das funções componentes de r(t).

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$

$$= \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \left[\left(\sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j} \right]$$

$$= \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} x(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{i} + \left(\lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} y(t_{k}^{*}) \Delta t_{k} \right) \mathbf{j}$$

$$= \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais
 - De forma geral:
 - Bidimensional

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

Tridimensional

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j} + \left(\int_{a}^{b} z(t) dt \right) \mathbf{k}$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais
 - Exemplo: Qual a integral de $0 \le t \le 1$?

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$

- Integrais
 - Integrais definidas de funções vetoriais
 - Exemplo: Qual a integral de $0 \le t \le 1$?

$$\mathbf{r}(t) = t^2 \mathbf{i} + e^t \mathbf{j} - (2\cos \pi t)\mathbf{k}$$

$$\int_0^1 \mathbf{r}(t) dt = \left(\int_0^1 t^2 dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_0^1 e^t dt \right) \mathbf{j} - \left(\int_0^1 2 \cos \pi t dt \right) \mathbf{k}$$
$$= \frac{t^3}{3} \Big]_0^1 \mathbf{i} + e^t \Big]_0^1 \mathbf{j} - \frac{2}{\pi} \sin \pi t \Big]_0^1 \mathbf{k} = \frac{1}{3} \mathbf{i} + (e - 1) \mathbf{j} \blacktriangleleft$$

- Teorema: Regras de integração
 - Sejam r(t), r₁(t) e r₂(t) funções vetoriais que são todas 2D ou 3D e que sejam contínuas no intervalo a ≤ t ≤ b e seja k um escalar

(a)
$$\int_{a}^{b} k\mathbf{r}(t) dt = k \int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt$$

- Teorema: Regras de integração
 - Sejam r(t), r₁(t) e r₂(t) funções vetoriais que são todas 2D ou 3D e que sejam contínuas no intervalo a ≤ t ≤ b e seja k um escalar

(a)
$$\int_{a}^{b} k\mathbf{r}(t) dt = k \int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt$$

(b)
$$\int_{a}^{b} [\mathbf{r}_{1}(t) + \mathbf{r}_{2}(t)] dt = \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{1}(t) dt + \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{2}(t) dt$$

- Teorema: Regras de integração
 - Sejam r(t), r₁(t) e r₂(t) funções vetoriais que são todas 2D ou 3D e que sejam contínuas no intervalo a ≤ t ≤ b e seja k um escalar

(a)
$$\int_{a}^{b} k\mathbf{r}(t) dt = k \int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt$$

(b)
$$\int_{a}^{b} [\mathbf{r}_{1}(t) + \mathbf{r}_{2}(t)] dt = \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{1}(t) dt + \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{2}(t) dt$$

(c)
$$\int_{a}^{b} [\mathbf{r}_{1}(t) - \mathbf{r}_{2}(t)] dt = \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{1}(t) dt - \int_{a}^{b} \mathbf{r}_{2}(t) dt$$

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Antiderivada

$$\mathbf{R}'(t) = \mathbf{r}(t)$$

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Antiderivada

$$\mathbf{R}'(t) = \mathbf{r}(t)$$

Notação de integral

$$\int \mathbf{r}(t) dt = \mathbf{R}(t) + \mathbf{C}$$

Onde C é um vetor contante arbitrário

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Antiderivada

$$\mathbf{R}'(t) = \mathbf{r}(t)$$

Notação de integral

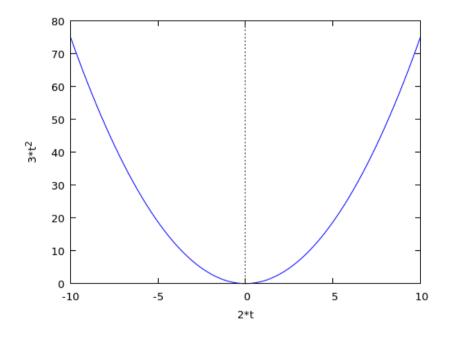
$$\int \mathbf{r}(t) dt = \mathbf{R}(t) + \mathbf{C}$$

Onde C é um vetor contante arbitrário

Também pode ser efetuada componente a componente

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo:

$$\int (2t\mathbf{i} + 3t^2\mathbf{j}) \, dt$$



- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo:

$$\int (2t\mathbf{i} + 3t^2\mathbf{j}) dt = \left(\int 2t dt\right)\mathbf{i} + \left(\int 3t^2 dt\right)\mathbf{j}$$
$$= (t^2 + C_1)\mathbf{i} + (t^3 + C_2)\mathbf{j}$$
$$= (t^2\mathbf{i} + t^3\mathbf{j}) + (C_1\mathbf{i} + C_2\mathbf{j}) = (t^2\mathbf{i} + t^3\mathbf{j}) + \mathbf{C}$$

- Antiderivadas de funções vetoriais
 - A derivação e a integração de funções vetoriais também são operações inversas

$$\frac{d}{dt}\int \mathbf{r}(t)dt = \mathbf{r}(t) \qquad \int \mathbf{r}'(t)dt = \mathbf{r}(t) + \mathbf{C}$$

Integrais

- Antiderivadas de funções vetoriais
 - A derivação e a integração de funções vetoriais também são operações inversas

$$\frac{d}{dt}\int \mathbf{r}(t)dt = \mathbf{r}(t) \qquad \int \mathbf{r}'(t)dt = \mathbf{r}(t) + \mathbf{C}$$

• Se R(t) for uma antiderivada de r(t) em um intervalo contendo t = a e t = b, então

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \mathbf{R}(t) \bigg]_{a}^{b} = \mathbf{R}(b) - \mathbf{R}(a)$$

Integrais

- Antiderivadas de funções vetoriais
 - A derivação e a integração de funções vetoriais também são operações inversas

$$\frac{d}{dt}\int \mathbf{r}(t)dt = \mathbf{r}(t) \qquad \int \mathbf{r}'(t)dt = \mathbf{r}(t) + \mathbf{C}$$

• Se R(t) for uma antiderivada de r(t) em um intervalo contendo t = a e t = b, então

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \mathbf{R}(t) \Big]_{a}^{b} = \mathbf{R}(b) - \mathbf{R}(a)$$

Forma vetorial do Teorema Fundamental do Cálculo

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo: Calcule a integral definida

$$\int_0^2 (2t\mathbf{i} + 3t^2\mathbf{j}) \, dt$$

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo: Calcule a integral definida

$$\int_0^2 (2t\mathbf{i} + 3t^2\mathbf{j}) \, dt$$

$$\int_0^2 (2t\mathbf{i} + 3t^2\mathbf{j}) dt = t^2 \Big]_0^2 \mathbf{i} + t^3 \Big]_0^2 \mathbf{j} = 4\mathbf{i} + 8\mathbf{j}$$

- Integrais
 - Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo: Obtenha r(t) sabendo que $r'(t) = \langle 3, 2t \rangle$ e $r(1) = \langle 2, 5 \rangle$

Integrais

- Antiderivadas de funções vetoriais
 - Exemplo: Obtenha r(t) sabendo que r'(t) = <3,2t> e r(1) = <2,5>
 - Integrando *r'(t)*

$$\mathbf{r}(t) = \int \mathbf{r}'(t) dt = \int \langle 3, 2t \rangle dt = \langle 3t, t^2 \rangle + \mathbf{C}$$

onde *C* é um vetor constante de integração.

Encontrando C (substitui r(1))

$$\mathbf{r}(1) = \langle 3, 1 \rangle + \mathbf{C} = \langle 2, 5 \rangle \longrightarrow \mathbf{C} = \langle -1, 4 \rangle$$

- Descobrindo r(t)

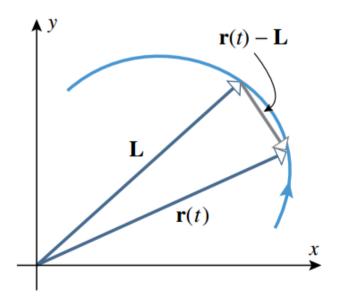
$$\mathbf{r}(t) = \langle 3t, t^2 \rangle + \langle -1, 4 \rangle = \langle 3t - 1, t^2 + 4 \rangle$$



- Cálculo de funções vetoriais
 - Limite

Todos são semelhantes a funções de uma variável em real

$$\lim_{t \to a} \mathbf{r}(t) = \left\langle \lim_{t \to a} x(t), \lim_{t \to a} y(t) \right\rangle = \lim_{t \to a} x(t)\mathbf{i} + \lim_{t \to a} y(t)\mathbf{j}$$

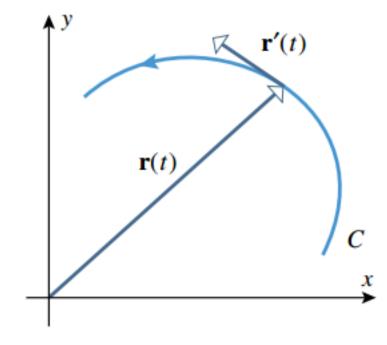


Os cálculos são feitos componente a componente

- Cálculo de funções vetoriais
 - Derivada

Todos são semelhantes a funções de uma variável em real

$$\mathbf{r}'(t) = \lim_{h \to 0} \frac{\mathbf{r}(t+h) - \mathbf{r}(t)}{h} = x'(t)\mathbf{i} + y'(t)\mathbf{j}$$



Os cálculos são feitos componente a componente

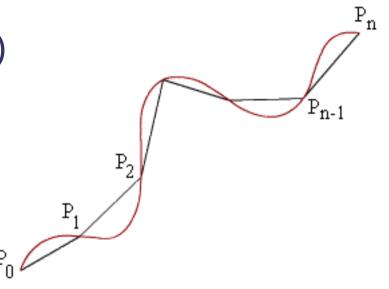
- Cálculo de funções vetoriais
 - Integral

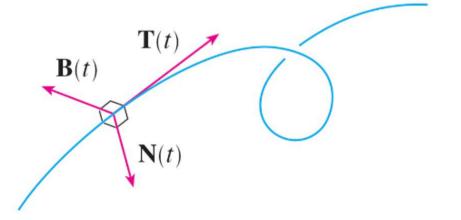
Todos são semelhantes a funções de uma variável em real

$$\int_{a}^{b} \mathbf{r}(t) dt = \lim_{\max \Delta t_{k} \to 0} \sum_{k=1}^{n} \mathbf{r}(t_{k}^{*}) \Delta t_{k}$$
$$= \left(\int_{a}^{b} x(t) dt \right) \mathbf{i} + \left(\int_{a}^{b} y(t) dt \right) \mathbf{j}$$

- Exercícios de fixação:
 - Exercícios de compreensão 12.2
 - 1-6
 - 11-14
 - 31-40

- Próxima aula:
 - Parametrização lisa (suave)
 - Comprimento de arco
 - Mudança de parâmetro
 - Vetores
 - Tangentes
 - Normal
 - Binormal





Bibliografia

Bibliografia

- Bibliografia básica:
 - ANTON, Howard; BIVENS, Irl; DAVIS, Stephen.
 Cálculo, v. 2. 10a ed. Porto Alegre: Bookman, 2012.
 - Seção 12.2