

**ORIENTAÇÕES:**

1) O TRABALHO TERÁ QUE SER **MANUSCRITO**

2) CAPA PADRÃO UNIUBE

**QUESTÃO 01**

Obter a equação paramétrica da circunferência de centro em  $(2, -4)$  e raio 4 para  $0 \leq t \leq 2\pi$ .

**QUESTÃO 02**

Descreva a curva vetorial  $\vec{r}(t) = 2\cos t \vec{i} + 2\sin t \vec{j} + 4\vec{k}$ ;  $0 \leq t \leq 2\pi$

**QUESTÃO 03**

Obtenha a parametrização da circunferência  $x^2 + y^2 - 6x - 4y + 4 = 0$  no plano  $z = 5$ .

**Observação:**

transformar a equação  $x^2 + y^2 - 2ax - 2by + (b^2 + a^2 - r^2) = 0$  em uma equação reduzida do tipo

$(x - a)^2 + (y - b)^2 = r^2$ . Para isso obtenha o centro  $C(a/2; b/2)$  e o raio  $r$ , fazendo:  $b^2 + a^2 - r^2 = l$ , onde  $l$  é o termo independente.

**QUESTÃO 04**

Determine a parametrização da reta que passa por  $A(2, 0, 1)$  e  $B(-1, \frac{1}{2}, 0)$ .

**QUESTÃO 05**

Obtenha a parametrização da curva  $y = 6x + 3$  sobre o plano  $z = 2$ .

**QUESTÃO 06**

Parametrize a função  $f: [-1, 1] \rightarrow [0, 4]$ ,  $f(x) = x^2 - 3x + 1$ .

**QUESTÃO 07**

Identifique a curva  $x^2 - 8y + 4 = 0$  e escreva a sua parametrização.

**QUESTÃO 08**

Calcule a integral de linha  $\oint x * y ds$ , onde a curva parametrizada sobre o segmento de reta é:

$$\mathbf{r}(t) = (t, 2+2t); 0 \leq t \leq 1$$

**QUESTÃO 08**

Calcular a integral de linha  $\oint (2x - y + z) ds$ , onde a curva parametrizada que liga  $A(1, 2, 3)$  a  $B(2, 0, 1)$  é:

$$\mathbf{r}(t) = (1+t, 2-2t, 3-2t); 0 \leq t \leq 1$$

**QUESTÃO 09**

Calcular a integral de linha  $\oint y * \sin(z) ds$ , onde a curva  $C$  é a hélice circular dada pelas equações paramétricas:  $\mathbf{r}(t) = (\cos t, \sin t, t)$ ;  $0 \leq t \leq 2\pi$ . **OBS.:  $\sin^2 t = \frac{(1 - \cos 2t)}{2}$**

Faça a leitura do material disponibilizado no link a seguir:

[https://www.youtube.com/watch?v=9vr-RVUWFS8&list=PLxg4Vb\\_Q8E5eEHy-20ikwmjZtwYBydhXg](https://www.youtube.com/watch?v=9vr-RVUWFS8&list=PLxg4Vb_Q8E5eEHy-20ikwmjZtwYBydhXg)

Faça a leitura a seguir e responda as questões propostas:

Se  $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$  e  $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$  são vetores no  $R^3$ , define-se produto escalar (ou interno) entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ , como o escalar real:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 + z_1 \cdot z_2$$

ou

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| |\vec{v}| \cos \theta$$

O módulo de um vetor é dado por:

$$|\vec{v}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

### QUESTÃO 10

Desta forma, dados vetores  $\vec{u} = \langle 4, 3, 1 \rangle$  e  $\vec{v} = \langle -2, 6, 4 \rangle$ , pode-se dizer que o produto escalar entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  e o ângulo  $\theta$  formado por eles são respectivamente:

### QUESTÃO 11

Dados os vetores  $\vec{u} = x_1 \vec{i} + y_1 \vec{j} + z_1 \vec{k}$ , e  $\vec{v} = x_2 \vec{i} + y_2 \vec{j} + z_2 \vec{k}$ , definimos o produto vetorial entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ , denotado por  $\vec{u} \times \vec{v}$ , como o vetor obtido por:

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

onde  $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$ , são os vetores unitários da base canônica do  $R^3$ . Aplicando a regra de Sarrus para o cálculo de determinantes, obtém-se  $\vec{u} \times \vec{v}$ .

Considere os vetores  $\vec{u} = (2, -4, 0)$  e  $\vec{v} = (-6, 2, -4)$ . O produto vetorial,  $\vec{u} \times \vec{v}$ , é: