



Cálculo III-A – Módulo 11 – Tutor

Exercício 1: Calcule $\iint_S (z - x^2 + xy^2 - 1) dS$, onde S é a superfície

$$\varphi(u, v) = u \vec{i} + v \vec{j} + (u^2 + 1) \vec{k}$$

com $0 \leq u \leq 1$ e $0 \leq v \leq 2$.

Solução:

Temos

$$\frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 0 & 2u \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} = (-2u, 0, 1)$$

portanto $\left\| \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right\| = \sqrt{1 + 4u^2}$.

Também

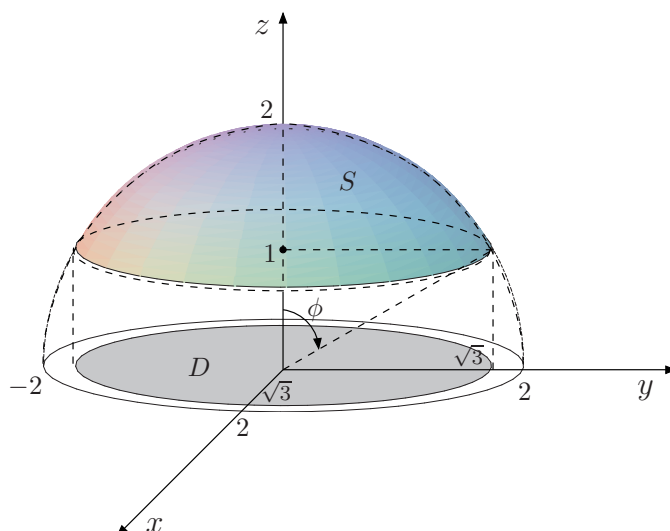
$$dS = \left\| \frac{\partial \varphi}{\partial u} \times \frac{\partial \varphi}{\partial v} \right\| dudv = \sqrt{1 + 4u^2} dudv.$$

Então,

$$\begin{aligned} \iint_S (z - x^2 + xy^2 - 1) dS &= \iint_D (u^2 + 1 - u^2 + uv^2 - 1) \sqrt{1 + 4u^2} dudv = \\ &= \iint_D uv^2 \sqrt{1 + 4u^2} dudv = \int_0^1 \int_0^2 u(1 + 4u^2)^{1/2} v^2 dv du = \\ &= \int_0^1 u(1 + 4u^2)^{1/2} \left[\frac{v^3}{3} \right]_0^2 du = \frac{8}{3} \cdot \frac{1}{8} \int_0^1 (1 + 4u^2)^{1/2} d(1 + 4u^2) = \\ &= \frac{1}{3} \cdot \frac{2}{3} \left[(1 + 4u^2)^{3/2} \right]_0^1 = \frac{2}{9} (5\sqrt{5} - 1). \end{aligned}$$

Exercício 2: Calcule $\iint_S f(x, y, z) dS$, onde $f(x, y, z) = x^2 + y^2$ e $S : x^2 + y^2 + z^2 = 4$, com $z \geq 1$.

Solução: O esboço de S está representado na figura que se segue.



Observe que $\operatorname{tg} \phi = \sqrt{3}/1$ implica $\phi = \pi/3$. Uma parametrização de S é dada por $\varphi(\phi, \theta) = (2 \operatorname{sen} \phi \cos \theta, 2 \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta, 2 \cos \phi)$ com $(\phi, \theta) \in D : 0 \leq \phi \leq \pi/3$ e $0 \leq \theta \leq 2\pi$. Já vimos que, no caso da esfera, $x^2 + y^2 + z^2 = a^2$ e $dS = a^2 \operatorname{sen} \phi d\phi d\theta$. Logo, $dS = 4 \operatorname{sen} \phi d\phi d\theta$. Assim:

$$\begin{aligned} \iint_S f(x, y, z) dS &= \iint_D f(\varphi(\phi, \theta)) 4 \operatorname{sen} \phi d\phi d\theta = \\ &= 4 \iint_D (4 \operatorname{sen}^2 \phi \cos^2 \theta + 4 \operatorname{sen}^2 \phi \operatorname{sen}^2 \theta) \operatorname{sen} \phi d\phi d\theta = \\ &= 16 \iint_D \operatorname{sen}^2 \phi \operatorname{sen} \phi d\phi d\theta = 16 \int_0^{\pi/3} (1 - \cos^2 \phi) \operatorname{sen} \phi \int_0^{2\pi} d\theta d\phi = \\ &= -32\pi \int_0^{\pi/3} (1 - \cos^2 \phi) d(\cos \phi) = -32\pi \left[\cos \phi - \frac{\cos^3 \phi}{3} \right]_0^{\pi/3} = \\ &= -32\pi \left[\left(\frac{1}{2} - \frac{1}{24} \right) - \left(1 - \frac{1}{3} \right) \right] = \frac{20\pi}{3}. \end{aligned}$$

Exercício 3: Calcule $\iint_S x^2 z dS$, onde S é o cilindro $x^2 + y^2 = a^2$, com $0 \leq z \leq 1$.

Solução: Podemos parametrizar o cilindro usando as coordenadas cilíndricas com $r = a$. Então $S : \varphi(\theta, z) = (a \cos \theta, a \operatorname{sen} \theta, z)$, com $(\theta, z) \in D : \begin{cases} 0 \leq \theta \leq 2\pi \\ 0 \leq z \leq 1 \end{cases}$. Calculemos $\varphi_\theta \times \varphi_z(\theta, z)$ e seu módulo. Temos

$$\varphi_\theta = (-a \operatorname{sen} \theta, a \cos \theta, 0)$$

$$\varphi_z = (0, 0, 1)$$

portanto

$$\varphi_\theta \times \varphi_z = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -a \operatorname{sen} \theta & a \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = (a \cos \theta, a \operatorname{sen} \theta, 0).$$

Observe que o vetor normal, em cada ponto do cilindro, é paralelo ao plano xy e é a projeção normal de $\varphi(\theta, z)$.

Tem-se:

$$\|\varphi_\theta \times \varphi_z\| = a.$$

Logo,

$$dS = \|\varphi_\theta \times \varphi_z\| d\theta dz = a d\theta dz.$$

Então,

$$\begin{aligned} \iint_S x^2 z dS &= \iint_D (a \cos \theta)^2 z \cdot a d\theta dz = \\ &= a^3 \iint_D z \cos^2 \theta d\theta dz = a^3 \int_0^1 z \int_0^{2\pi} \cos^2 \theta d\theta dz = \\ &= a^3 \cdot \frac{1}{2} \left[\theta + \frac{\sin 2\theta}{2} \right]_0^{2\pi} \int_0^1 z dz = \pi a^3 \left[\frac{z^2}{2} \right]_0^1 = \frac{\pi a^3}{2}. \end{aligned}$$

Obs.: Uma outra maneira de parametrizar S é:

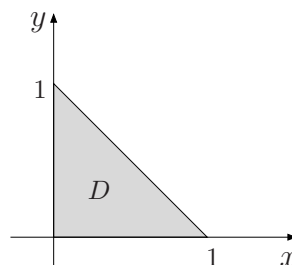
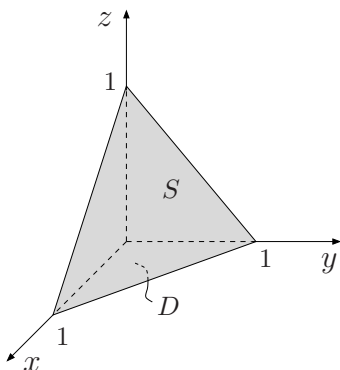
Se $(x, y, z) \in S$, então x e y satisfazem a equação $x^2 + y^2 = a^2$ e z é tal que $0 \leq z \leq 1$.

Parametrizando a circunferência $x^2 + y^2 = a^2$, tem-se $\begin{cases} x = a \cos t \\ y = a \sin t \end{cases}$, com $0 \leq t \leq 2\pi$. Adotando

t e z como parâmetros, tem-se $S : \varphi(t, z) = (a \cos t, a \sin t, z)$, com $(t, z) \in D : \begin{cases} 0 \leq t \leq 2\pi \\ 0 \leq z \leq 1 \end{cases}$.

Exercício 4: Calcule $\iint_S x dS$, onde S é o triângulo com vértices $(1, 0, 0)$, $(0, 1, 0)$ e $(0, 0, 1)$.

Solução: A superfície S e a sua projeção sobre o plano xy estão ilustradas nas figuras que se seguem.



Definimos S por $S : z = 1 - x - y = f(x, y)$, onde $(x, y) \in D : \begin{cases} 0 \leq x \leq 1 \\ 0 \leq y \leq 1 - x \end{cases}$. Temos que:

$$dS = \sqrt{1 + \left(\frac{\partial z}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial z}{\partial y}\right)^2} dx dy = \sqrt{1 + (-1)^2 + (-1)^2} dx dy = \sqrt{3} dx dy.$$

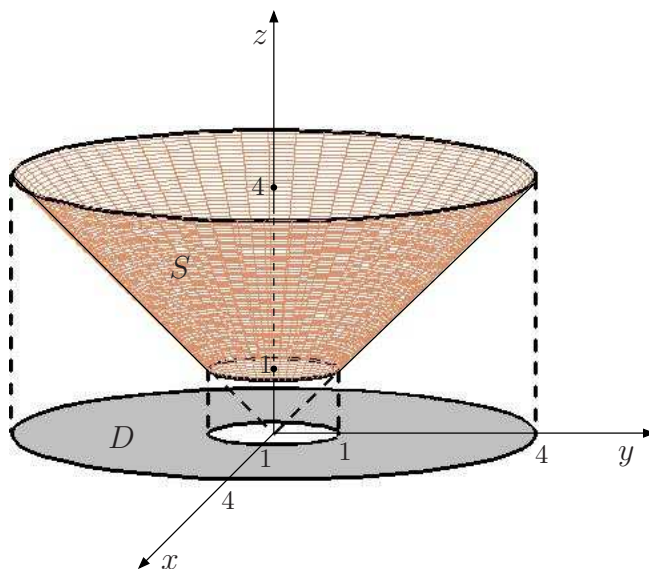
Então,

$$\begin{aligned} \iint_S x \, dS &= \iint_D x\sqrt{3} \, dx \, dy = \sqrt{3} \int_0^1 \int_0^{1-x} x \, dy \, dx = \\ &= \sqrt{3} \int_0^1 x(1-x) \, dx = \sqrt{3} \int_0^1 (x-x^2) \, dx = \sqrt{3} \left[\frac{x^2}{2} - \frac{x^3}{3} \right]_0^1 = \frac{\sqrt{3}}{6}. \end{aligned}$$

Exercício 5: Seja S a porção do cone $z = \sqrt{x^2 + y^2}$ limitado pelos planos $z = 1$ e $z = 4$.

- Parametrize S usando as coordenadas cartesianas.
- Parametrize S usando as coordenadas polares.
- Calcule $\iint_S z^2 \, dS$.

Solução: O esboço de S está representado na figura que se segue.



a) Como S é o gráfico da função $z = \sqrt{x^2 + y^2}$, com $(x, y) \in D : 1 \leq x^2 + y^2 \leq 16$, então, adotando x e y como parâmetros, temos $S : \varphi(x, y) = (x, y, \sqrt{x^2 + y^2})$, com $(x, y) \in D : 1 \leq x^2 + y^2 \leq 16$.

b) Adotando r e θ como parâmetros, temos

$$S : \varphi(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta, r)$$

onde $(r, \theta) \in D_{r\theta} : 1 \leq r \leq 4, 0 \leq \theta \leq 2\pi$.

c) Consideremos a parametrização do item (a) para calcular a integral. Temos, então,

$$dS = \sqrt{1 + (z_x)^2 + (z_y)^2} \, dx \, dy$$

onde $z_x = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$ e $z_y = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$. Então,

$$dS = \sqrt{1 + \frac{x^2}{x^2 + y^2} + \frac{y^2}{x^2 + y^2}} dx dy = \sqrt{1 + \frac{x^2 + y^2}{x^2 + y^2}} dx dy = \sqrt{1 + 1} dx dy = \sqrt{2} dx dy.$$

Assim:

$$\iint_S z^2 dS = \iint_D (x^2 + y^2) \sqrt{2} dx dy = \sqrt{2} \iint_D (x^2 + y^2) dx dy.$$

Passando para coordenadas polares, temos:

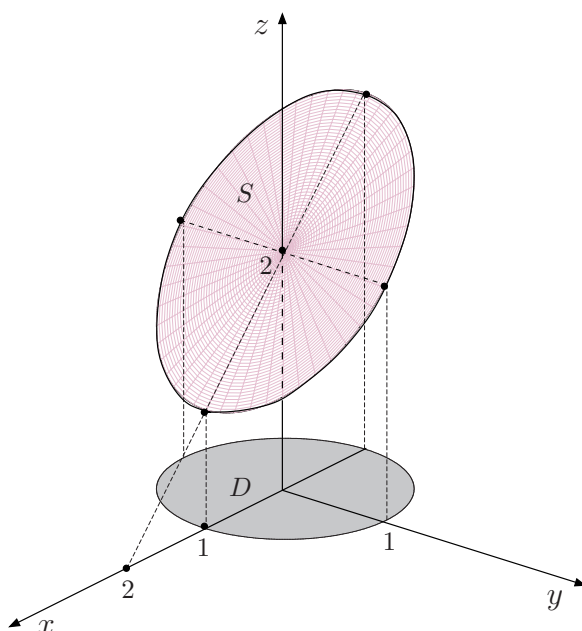
$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \operatorname{sen} \theta \\ dx dy = r dr d\theta \\ x^2 + y^2 = r^2 \end{cases}.$$

Transformando o conjunto D em coordenadas polares, temos $D_{r\theta} : 1 \leq r \leq 4, 0 \leq \theta \leq 2\pi$. Logo,

$$\begin{aligned} \iint_S z^2 dS &= \sqrt{2} \iint_{D_{r\theta}} r^2 r dr d\theta = \sqrt{2} \int_1^4 r^3 \int_0^{2\pi} d\theta dr = \\ &= 2\sqrt{2}\pi \int_1^4 r^3 dr = 2\sqrt{2}\pi \left[\frac{r^4}{4} \right]_1^4 = \\ &= \frac{\sqrt{2}\pi}{2} (256 - 1) = \frac{255\sqrt{2}\pi}{2}. \end{aligned}$$

Exercício 6: Calcule a massa da superfície S parte do plano $z = 2 - x$ dentro do cilindro $x^2 + y^2 = 1$, sendo a densidade dada por $\delta(x, y, z) = y^2$.

Solução: O esboço de S está representado na figura que se segue.



A superfície S é descrita por $S : z = f(x, y) = 2 - x$, com $(x, y) \in D : x^2 + y^2 \leq 1$. Como $dS = \sqrt{1 + (f_x)^2 + (f_y)^2} dx dy$, então

$$dS = \sqrt{1 + (-1)^2 + 0^2} dx dy = \sqrt{2} dx dy.$$

Temos

$$M = \iint_S \delta(x, y, z) dS = \iint_S y^2 dS = \iint_D y^2 \sqrt{2} dx dy = \sqrt{2} \iint_D y^2 dx dy.$$

Usando coordenadas polares, temos:

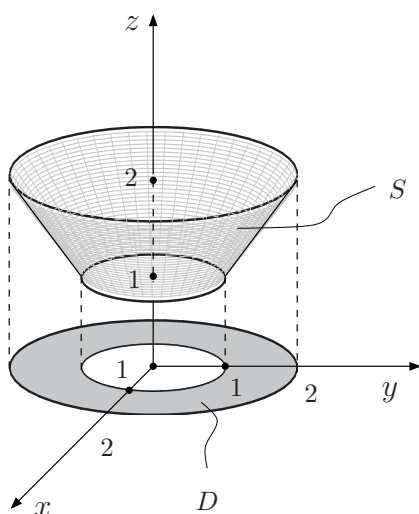
$$\begin{aligned} \iint_D y^2 dx dy &= \iint_{D_{r\theta}} (r^2 \sin^2 \theta) r dr d\theta = \iint_{D_{r\theta}} r^3 \sin^2 \theta dr d\theta = \\ &= \int_0^{2\pi} \sin^2 \theta \int_0^1 r^3 dr d\theta = \frac{1}{4} \int_0^{2\pi} \sin^2 \theta d\theta = \\ &= \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} \left[\theta - \frac{\sin 2\theta}{2} \right]_0^{2\pi} = \frac{\pi}{4}. \end{aligned}$$

Logo,

$$M = \frac{\sqrt{2}\pi}{4} \text{ u.m.}$$

Exercício 7: Determine o momento de inércia em relação ao eixo da superfície S parte do cone $z^2 = x^2 + y^2$, entre os planos $z = 1$ e $z = 2$, sendo a densidade constante.

Solução: O esboço de S está representado na figura que se segue.



Note que o eixo de S é o eixo z . Então

$$I_z = \iint_S (x^2 + y^2) \rho(x, y, z) dS$$

onde $\rho(x, y, z) = \rho$. Logo,

$$I_z = \rho \iint_S (x^2 + y^2) dS.$$

A superfície S pode ser descrita por $S : z = \sqrt{x^2 + y^2} = f(x, y)$, com $(x, y) \in D : 1 \leq x^2 + y^2 \leq 4$. Tem-se:

$$z_x = f_x = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

$$z_y = f_y = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$$

portanto

$$1 + (z_x)^2 + (z_y)^2 = 1 + \frac{x^2}{x^2 + y^2} + \frac{y^2}{x^2 + y^2} = 1 + \frac{x^2 + y^2}{x^2 + y^2} = 2.$$

Como $dS = \sqrt{1 + (z_x)^2 + (z_y)^2} dx dy$, então $dS = \sqrt{2} dx dy$. Tem-se:

$$I_z = \rho \iint_S (x^2 + y^2) dS = \rho \iint_D (x^2 + y^2) \sqrt{2} dx dy = \sqrt{2} \rho \iint_D (x^2 + y^2) dx dy.$$

Passando para coordenadas polares, tem-se:

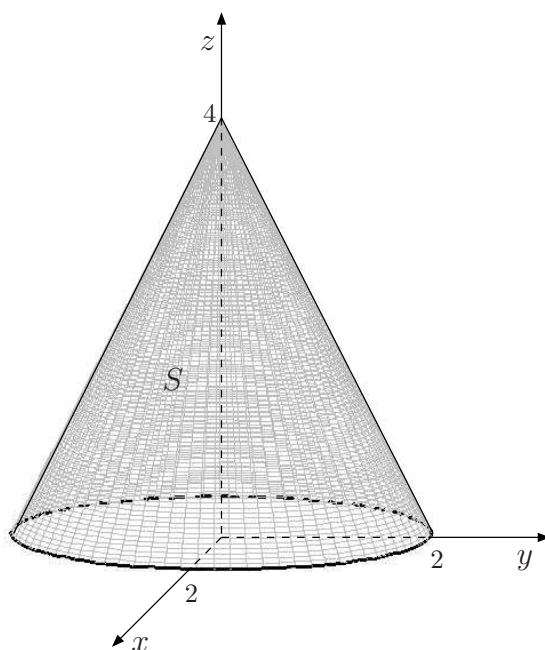
$$\begin{cases} x = r \cos \theta \\ y = r \sin \theta \\ dx dy = r dr d\theta \\ x^2 + y^2 = r^2 \end{cases} \quad \text{e} \quad D_{r\theta} : \begin{cases} 0 \leq \theta \leq 2\pi \\ 1 \leq r \leq 2. \end{cases}$$

Então,

$$\begin{aligned} I_z &= \sqrt{2} \rho \iint_{D_{r\theta}} r^2 \cdot r \, dr d\theta = \sqrt{2} \rho \iint_{D_{r\theta}} r^3 \, dr d\theta = \\ &= \sqrt{2} \rho \int_1^2 r^3 \int_0^{2\pi} d\theta dr = 2\sqrt{2} \rho \pi \int_1^2 r^3 \, dr = \\ &= 2\sqrt{2} \rho \left[\frac{r^4}{4} \right]_1^2 = \frac{\sqrt{2} \rho \pi}{2} (16 - 1) = \frac{15\sqrt{2} \rho \pi}{2}. \end{aligned}$$

Exercício 8: Uma lâmina superficial S tem a forma de um cone dado por $z = 4 - 2\sqrt{x^2 + y^2}$ e limitado pelo plano xy . Em cada ponto de S , a densidade é proporcional à distância entre o ponto e o eixo z . Mostre que o momento de inércia em relação ao eixo z é igual a $\frac{12}{5}M$, onde M é a massa de S .

Solução: O esboço de S está representado na figura que se segue.



Uma parametrização de S é dada por $S : \varphi(x, y) = (x, y, 4 - 2\sqrt{x^2 + y^2})$, com $(x, y) \in D : x^2 + y^2 \leq 4$. Temos $z_x = \frac{-2x}{\sqrt{x^2 + y^2}}$ e $z_y = \frac{-2y}{\sqrt{x^2 + y^2}}$. Logo,

$$dS = \sqrt{1 + (z_x)^2 + (z_y)^2} \, dxdy = \sqrt{1 + \frac{4x^2}{x^2 + y^2} + \frac{4y^2}{x^2 + y^2}} \, dxdy = \sqrt{1 + 4} \, dxdy = \sqrt{5} \, dxdy.$$

Como a distância de (x, y, z) ao eixo z é igual a $\sqrt{x^2 + y^2}$ então a densidade $\delta(x, y, z)$ é dada por $\delta(x, y, z) = k\sqrt{x^2 + y^2}$, onde k é uma constante positiva. A massa M de S é dada por:

$$\begin{aligned} M &= \iint_S \delta(x, y, z) \, dS = k \iint_S \sqrt{x^2 + y^2} \, dS = \\ &= k \iint_D \sqrt{x^2 + y^2} \sqrt{5} \, dxdy = \sqrt{5}k \iint_D \sqrt{x^2 + y^2} \, dxdy = \\ &= \sqrt{5}k \int_0^2 \int_0^{2\pi} r \cdot r \, d\theta dr = 2\sqrt{5}k\pi \int_0^2 r^2 \, dr = \\ &= 2\sqrt{5}k\pi \left[\frac{r^3}{3} \right]_0^2 = \frac{16\sqrt{5}k\pi}{3} \text{ u.m.} \end{aligned}$$

O momento de inércia em relação ao eixo z é dado por:

$$\begin{aligned} I_z &= \iint_S (x^2 + y^2) \delta(x, y, z) \, dS = k \iint_S (x^2 + y^2) \sqrt{x^2 + y^2} \, dS = \\ &= \sqrt{5}k \iint_D (x^2 + y^2)^{3/2} \, dxdy = \sqrt{5}k \int_0^2 \int_0^{2\pi} (r^2)^{3/2} r \, d\theta dr = \\ &= 2\sqrt{5}k\pi \int_0^2 r^4 \, dr = 2\sqrt{5}k\pi \left[\frac{r^5}{5} \right]_0^2 = \frac{64\sqrt{5}k\pi}{5} = \\ &= \frac{12}{5} \cdot \frac{16\sqrt{5}k\pi}{3} = \frac{12}{5} M. \end{aligned}$$