

Nome: \_\_\_\_\_

## Geometria Diferencial I

Prova 2 - 03/05/2019

1. (2,5pts) Seja  $\mathbf{a}$  um ponto do  $\mathbb{R}^3$  tal que  $|\mathbf{a}| = 1$ . Prove que fórmula

$$C(\mathbf{p}) = \mathbf{a} \times \mathbf{p} + (\mathbf{p} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{a},$$

define uma transformação ortogonal e descreva o seu efeito geral sobre o  $\mathbb{R}^3$ .

2. (2,5pts) Sejam  $\alpha, \bar{\alpha} : I \rightarrow \mathbb{R}^3$  duas curvas regulares com velocidade unitária e torsão e curvatura não-nulas. Mostre que se os campos vetoriais binormais das duas curvas são coincidentes, ou seja, se  $B(s) = \bar{B}(s)$ , então as curvas são congruentes.

3. (2,5 pts) Mostre que a superfície parametrizada

$$\mathbf{x}(u, v) = (v \cos u, v \sin u, au), \quad a \neq 0$$

é regular. Calcule o seu vetor normal  $N(u, v)$  e mostre que, ao longo da reta coordenada  $u = u_0$ , o plano tangente de  $\mathbf{x}$  gira em torno dessa reta de tal modo que a tangente de seu ângulo com o eixo  $Oz$  é proporcional ao inverso da distância  $v (= \sqrt{x^2 + y^2})$  do ponto  $\mathbf{x}(u_0, v)$  ao eixo  $Oz$ . Que superfície é essa?

4. (2,5pts) O Teorema de Stokes (clássico) afirma tipicamente que se  $\mathbf{x} : D \rightarrow \mathbb{R}^3$  é um 2-segmento e  $V$  é um campo vetorial em  $\mathbb{R}^3$ , então

$$\int_{\partial \mathbf{x}} V \cdot dS = \iint_{\mathbf{x}} U \cdot (\nabla \times V) dA,$$

onde  $\nabla \times V = \text{rot}V$  e  $U$  é o campo vetorial unitário normal à superfície. Interprete esta expressão como um caso particular do teorema de Stokes dado por

$$\int_{\partial \mathbf{x}} \phi = \iint_{\mathbf{x}} d\phi.$$

Dica: assuma que  $dA \approx \sqrt{EG - F^2} du dv$ . (Veja a definição de  $E, F$  e  $G$  no exercício extra abaixo.)

EXTRA

5. (1,0pt) As velocidades parciais  $\mathbf{x}_u$  e  $\mathbf{x}_v$  são definidas para uma aplicação arbitrária  $\mathbf{x} : D \rightarrow \mathbb{R}^3$ , de maneira que podemos considerar as funções reais

$$E = \mathbf{x}_u \cdot \mathbf{x}_u, \quad F = \mathbf{x}_u \cdot \mathbf{x}_v, \quad \text{e} \quad G = \mathbf{x}_v \cdot \mathbf{x}_v,$$

em  $D$ . Mostre que  $|\mathbf{x}_u \times \mathbf{x}_v|^2 = EG - F^2$  e justifique a dica dada no exercício 4.