

Espaço pra imagem da  
câmera na live

Faça uma pergunta pelo chat.

Pode demorar uns dez segundos até eu ver a pergunta.

A minha sugestão é resolver alguns exercícios  
sobre o novo assunto

Integrais Triplas em Coordenadas Cilíndricas e Esféricas,  
e Mudança de Variáveis em Integrais Múltiplas  
ou tirar dúvidas pra P1

Começamos assim que alguém se manifestar no chat.



Carl Gustav  
Jakob Jacobi  
(1804-1851)

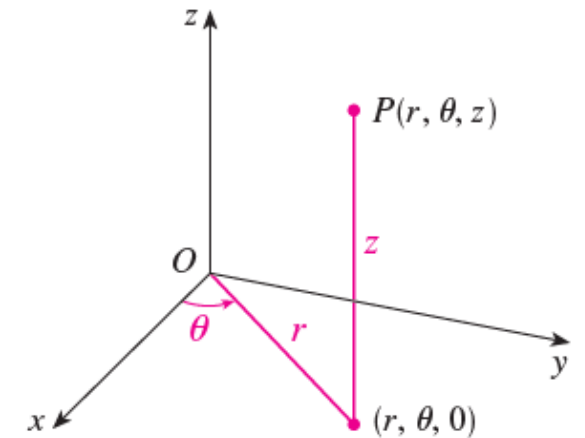
Espaço pra imagem da  
câmera na live

Lembrete:

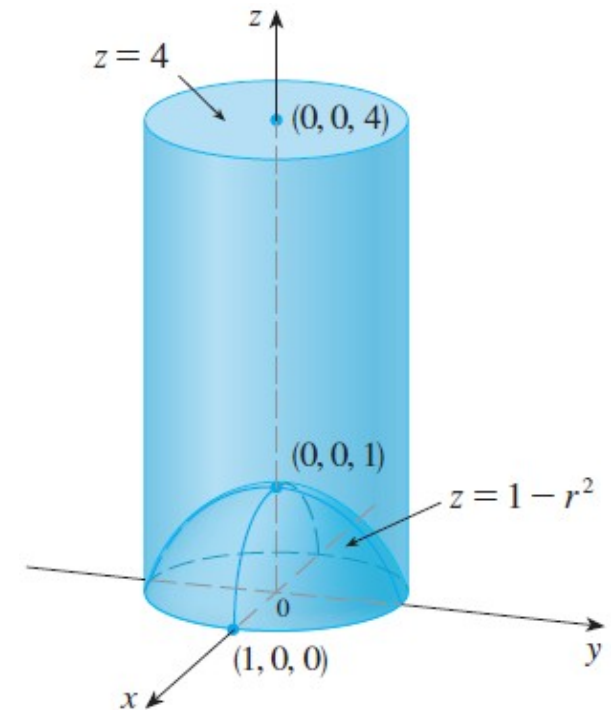
Coordenadas cilíndricas:

$$x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, z = z,$$

$$r^2 = x^2 + y^2, \operatorname{tg} \theta = y/x, z = z$$



Um sólido  $E$  está contido no cilindro  $x^2 + y^2 = 1$ , abaixo do plano  $z = 4$  e acima do parabolóide  $z = 1 - x^2 - y^2$ . A densidade em qualquer ponto é proporcional à distância do ponto ao eixo do cilindro,  $\rho = Kr$ . Determine a massa de  $E$ .

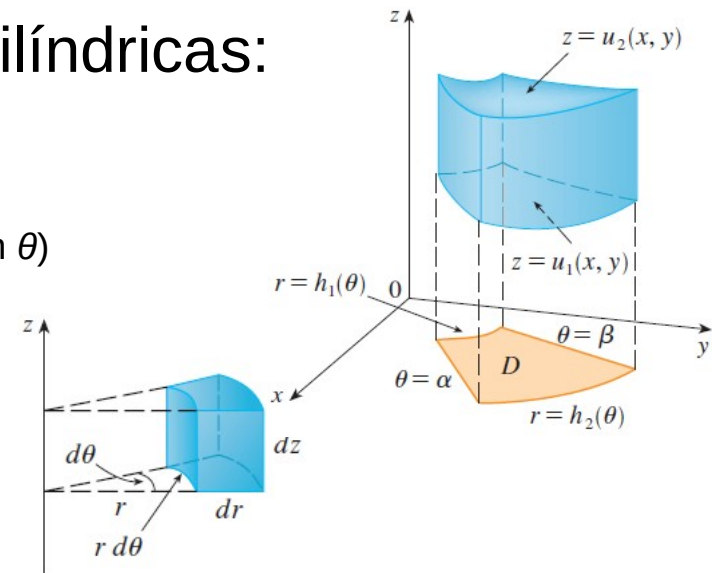


# Espaço pra imagem da câmera na live

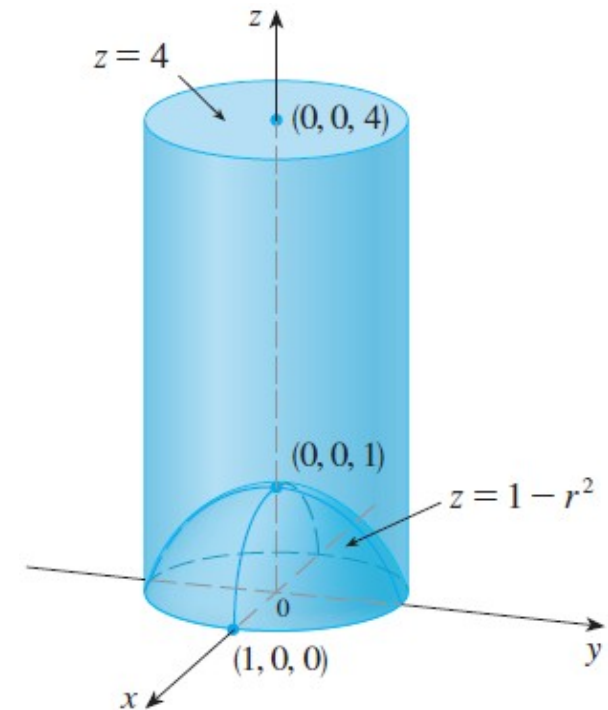
## Integral tripla em coordenadas cilíndricas:

$$\iint_E f(x, y, z) dV$$

$$= \int_{\alpha}^{\beta} \int_{h_1(\theta)}^{h_2(\theta)} \int_{u_1(r \cos \theta, r \sin \theta)}^{u_2(r \cos \theta, r \sin \theta)} f(r \cos \theta, r \sin \theta, z) \underbrace{r dz dr d\theta}_{dV}$$



Um sólido  $E$  está contido no cilindro  $x^2 + y^2 = 1$ , abaixo do plano  $z = 4$  e acima do parabolóide  $z = 1 - x^2 - y^2$ . A densidade em qualquer ponto é proporcional à distância do ponto ao eixo do cilindro,  $\rho = Kr$ . Determine a massa de  $E$ .



$$\int_{\alpha}^{\beta} \int_{h_1(\theta)}^{h_2(\theta)} \int_{u_1(r \cos \theta, r \sin \theta)}^{u_2(r \cos \theta, r \sin \theta)} f(r \cos \theta, r \sin \theta, z) r dz dr d\theta$$

$$= \int_0^{2\pi} \int_0^1 \int_{1-r^2}^4 Kr r dz dr d\theta = K \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^1 \int_{1-r^2}^4 r^2 dz dr$$

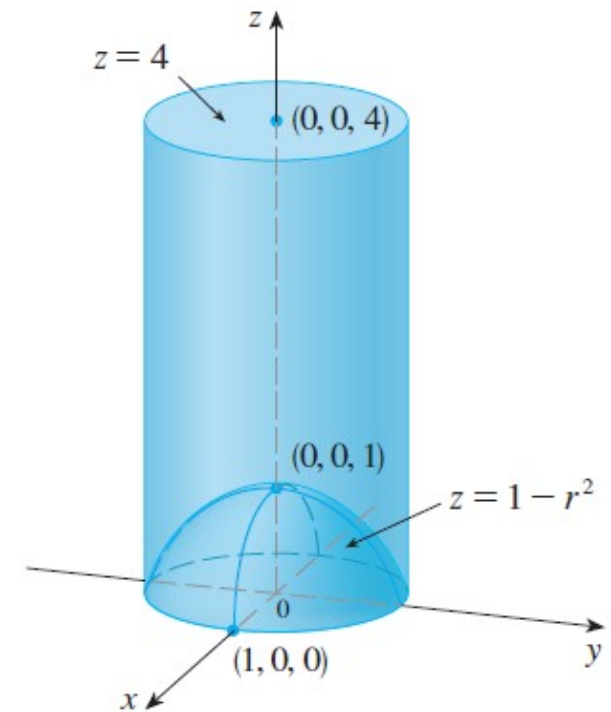
$$= 2\pi K \int_0^1 [r^2 z]_{1-r^2}^4 dr = 2\pi K \int_0^1 [r^2 (4 - 1 + r^2)] dr$$

$$= 2\pi K \int_0^1 3r^2 + r^4 dr = 2\pi K [r^3 + r^5/5]_0^1 = 2\pi K \cdot 6/5 = 12\pi K/5$$

## Espaço pra imagem da câmera na live

Um sólido  $E$  está contido no cilindro  $x^2 + y^2 = 1$ , abaixo do plano  $z = 4$  e acima do parabolóide  $z = 1 - x^2 - y^2$ . A densidade em qualquer ponto é proporcional à distância do ponto ao eixo do cilindro,  $\rho = Kr$ . Determine a massa de  $E$ .

$$m = 12\pi K/5$$

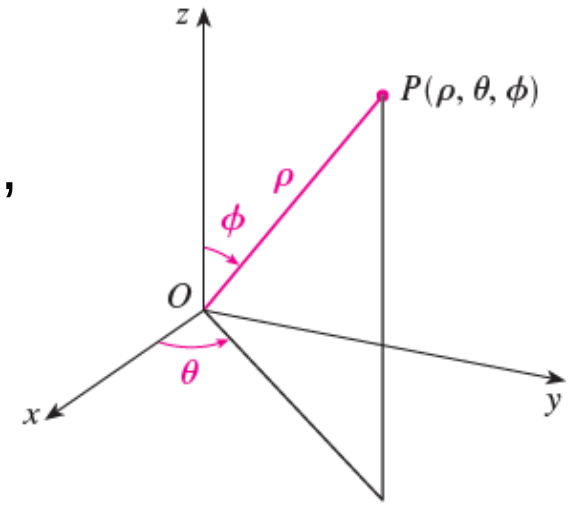


Espaço pra imagem da  
câmera na live

Lembrete: Coordenadas esféricas:

$$x = \rho \sin \phi \cos \theta, \quad y = \rho \sin \phi \sin \theta, \\ z = \rho \cos \phi,$$

$$\rho^2 = x^2 + y^2 + z^2, \quad \text{tg } \theta = y/x, \\ \text{tg } \phi = \sqrt{x^2 + y^2}/z$$

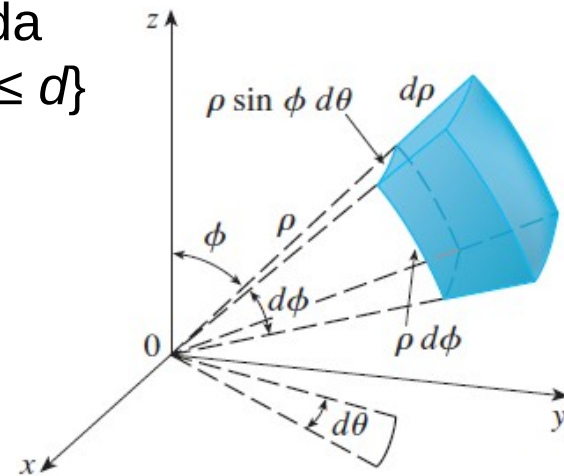


Utilize coordenadas esféricas para determinar o volume do sólido delimitado pelo cone  $z = \sqrt{x^2 + y^2}$  e pela esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = z$ .

## Espaço pra imagem da câmera na live

Integral tripla sobre uma cunha esférica dada por  $E = \{(\rho, \theta, \phi) \mid a \leq \rho \leq b, \alpha \leq \theta \leq \beta, c \leq \phi \leq d\}$  em coordenadas esféricas:

$$\begin{aligned} & \iiint_E f(x, y, z) dV \\ &= \int_c^d \int_\alpha^\beta \int_a^b \\ & f(\rho \cos \phi \cos \theta, \rho \cos \phi \sin \theta, \rho \sin \phi) \\ & \rho^2 \sin \phi d\rho d\theta d\phi \leftarrow dV \end{aligned}$$



Utilize coordenadas esféricas para determinar o volume do sólido delimitado pelo cone  $z = \sqrt{x^2 + y^2}$  e pela esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = z$ .

Limites em  $\phi$ :  $0, \pi/4$ , em  $\theta$ :  $0, 2\pi$ , em  $\rho$ :  $0, \cos \phi$

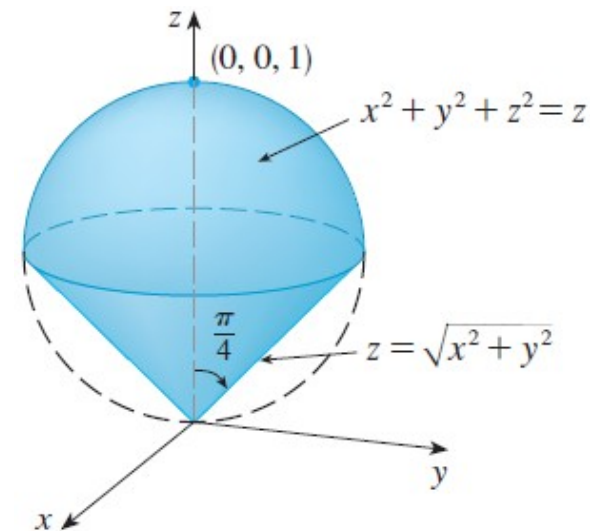
esfera:  $(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = R^2$

neste caso:  $(x - 0)^2 + (y - 0)^2 + (z - 1/2)^2 = (1/2)^2$

$\Rightarrow x^2 + y^2 + z^2 - 2 \cdot 1/2 \cdot z + (1/2)^2 = (1/2)^2 \Rightarrow x^2 + y^2 + z^2 = z$

$\Rightarrow (\rho \cos \phi \cos \theta)^2 + (\rho \cos \phi \sin \theta)^2 + (\rho \sin \phi)^2 = \rho \sin \phi$

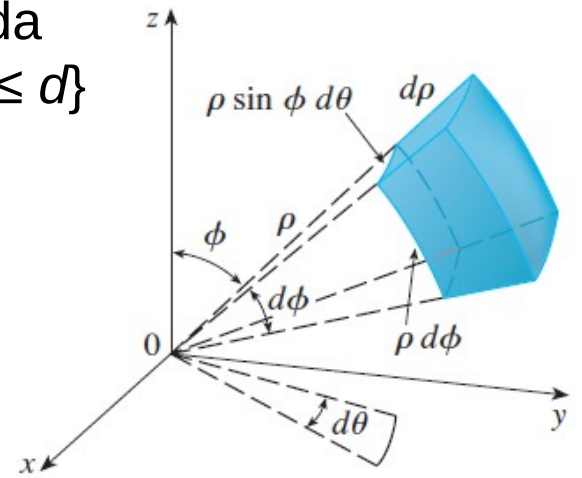
$\rho^2 \cos^2 \phi \cos^2 \theta + \rho^2 \cos^2 \phi \sin^2 \theta + \rho^2 \sin^2 \phi = \rho \sin \phi \Rightarrow \rho^2 = \rho \sin \phi \Rightarrow \rho = \sin \phi$



## Espaço pra imagem da câmera na live

Integral tripla sobre uma cunha esférica dada por  $E = \{(\rho, \theta, \phi) \mid a \leq \rho \leq b, \alpha \leq \theta \leq \beta, c \leq \phi \leq d\}$  em coordenadas esféricas:

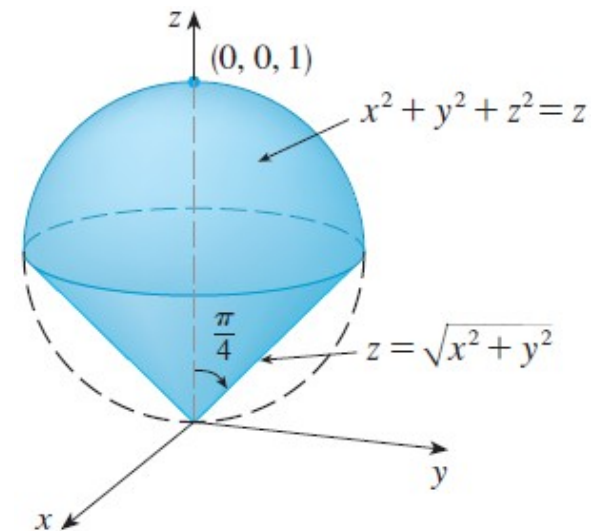
$$\begin{aligned} & \iiint_E f(x, y, z) dV \\ &= \int_c^d \int_\alpha^\beta \int_a^b \\ & f(\rho \cos \phi \cos \theta, \rho \cos \phi \sin \theta, \rho \sin \phi) \\ & \rho^2 \sin \phi d\rho d\theta d\phi \leftarrow dV \end{aligned}$$



Utilize coordenadas esféricas para determinar o volume do sólido delimitado pelo cone  $z = \sqrt{x^2 + y^2}$  e pela esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = z$ .

Limites em  $\phi$ :  $0, \pi/4$ , em  $\theta$ :  $0, 2\pi$ , em  $\rho$ :  $0, \cos \phi$

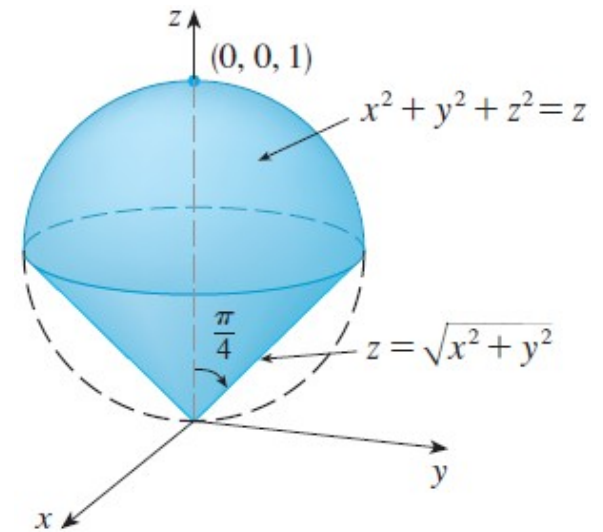
$$\begin{aligned} & \int_0^{\pi/4} \int_0^{2\pi} \int_0^{\cos \phi} \rho^2 \sin \phi d\rho d\theta d\phi = \int_0^{\pi/4} \int_0^{2\pi} \sin \phi \left[ \frac{\rho^3}{3} \right]_0^{\cos \phi} d\theta d\phi \\ &= \int_0^{2\pi} d\theta \int_0^{\pi/4} \frac{\sin \phi \cos^3 \phi}{3} d\phi = -\frac{2\pi}{3} \int_0^{\pi/4} \cos^3 \phi d\cos \phi \\ &= -\frac{2\pi}{3} \left[ \frac{\cos^4 \phi}{4} \right]_0^{\pi/4} = -\frac{2\pi}{12} \left[ \frac{1}{4} - 1 \right] = \frac{\pi}{8} \end{aligned}$$



Espaço pra imagem da  
câmera na live

Utilize coordenadas esféricas para determinar o volume do sólido delimitado pelo cone  $z = \sqrt{x^2 + y^2}$  e pela esfera  $x^2 + y^2 + z^2 = z$ .

$$V = \pi/8$$





Espaço pra imagem da câmera na live

Lembrete:

Para uma mudança de variáveis numa integral dupla  $T$ :  $(u, v) \Rightarrow (x, y)$ , a integral sobre uma região  $S = T(R)$  é:

$$\iint_R f(x, y) dA = \iint_S f(x(u, v), y(u, v)) \underbrace{\left| \frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} \right|}_{dA} du dv,$$

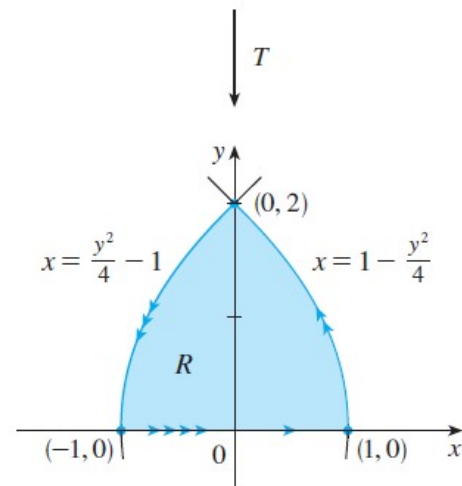
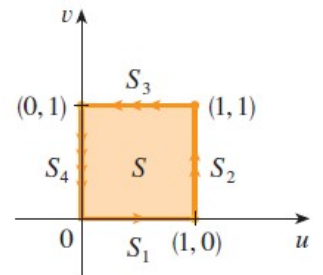
onde  $\frac{\partial(x, y)}{\partial(u, v)} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial u} & \frac{\partial x}{\partial v} \\ \frac{\partial y}{\partial u} & \frac{\partial y}{\partial v} \end{vmatrix} = \frac{\partial x}{\partial u} \frac{\partial y}{\partial v} - \frac{\partial x}{\partial v} \frac{\partial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

Utilize a mudança de variáveis

$x = u^2 - v^2$ ,  $y = 2uv$  para calcular a integral  $\iint_R y dA$ , onde  $R$  é a região delimitada pelo eixo  $x$  e pelas parábolas  $y^2 = 4 - 4x$  e  $y^2 = 4 + 4x$ ,  $y \geq 0$

$$\begin{aligned} \frac{\partial x}{\partial u} &= 2u, \quad \frac{\partial x}{\partial v} = -2v, \quad \frac{\partial y}{\partial u} = 2v, \quad \frac{\partial y}{\partial v} = 2u \\ \Rightarrow \det \text{jacobiana} &= 4(u^2 + v^2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \int_0^1 \int_0^1 2uv \cdot 4(u^2 + v^2) du dv &= \int_0^1 \int_0^1 8(u^3v + v^3u) du dv \\ &= 8 \int_0^1 \left[ \frac{u^4v}{4} + \frac{v^3u^2}{2} \right]_0^1 dv = 8 \int_0^1 \left( \frac{v}{4} + \frac{v^3}{2} \right) dv \\ &= 8 \left[ \frac{v^2}{8} + \frac{v^4}{8} \right]_0^1 = 2 \end{aligned}$$

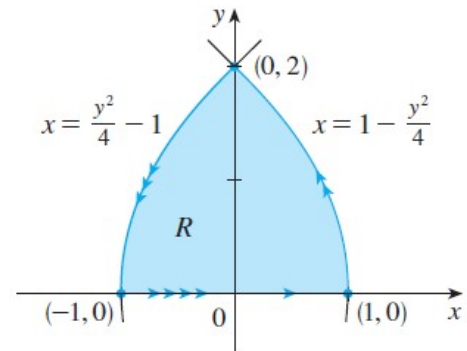


Espaço pra imagem da  
câmera na live

Utilize a mudança de variáveis

$x = u^2 - v^2$ ,  $y = 2uv$  para calcular a integral  $\iint_R y \, dA$ , onde  $R$  é a região delimitada pelo eixo  $x$  e pelas parábolas  $y^2 = 4 - 4x$  e  $y^2 = 4 + 4x$ ,  $y \geq 0$

solução: 2



Espaço pra imagem da  
câmera na live

Lembrete:

Para uma mudança de variáveis numa integral tripla  $T$ :  
 $(u, v, w) \Rightarrow (x, y, z)$ , a integral sobre um vol.  $S = T(R)$  é:  
$$\iiint_R f(x, y, z) dA$$

$$= \iiint_S f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \underbrace{\left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right|}_{dV} du dv dw,$$

Utilize esta fórmula para  
deduzir a fórmula para a integração tripla em coordenadas esféricas.

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

Espaço pra imagem da  
câmera na live

$$\iiint_R f(x, y, z) dA$$

$$= \iiint_S f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \underbrace{\left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right|}_{dV} du dv dw,$$

Coordenadas esféricas:

$$x = \rho \operatorname{sen} \phi \cos \theta, y = \rho \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta, z = \rho \cos \phi,$$

$$\iiint_R f(x, y, z) dV = \iiint_S f(x, y, z) \rho^2 \operatorname{sen} \phi d\rho d\theta d\phi$$

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

Utilize esta fórmula para  
deduzir a fórmula para a integração tripla em coordenadas esférica

$$x = \rho \operatorname{sen} \phi \cos \theta, y = \rho \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta, z = \rho \cos \phi$$

Matriz Jacobiana:

$$\begin{matrix} \operatorname{sen} \phi \cos \theta & -\rho \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta & \rho \cos \phi \cos \theta \\ \operatorname{sen} \phi \operatorname{sen} \theta & \rho \operatorname{sen} \phi \cos \theta & \rho \cos \phi \operatorname{sen} \theta \\ \cos \phi & 0 & -\rho \operatorname{sen} \phi \end{matrix}$$

Espaço pra imagem da câmera na live

$$\iiint_R f(x, y, z) dA$$

$$= \iiint_S f(x(u, v, w), y(u, v, w), z(u, v, w)) \underbrace{\left| \frac{\partial(x, y, z)}{\partial(u, v, w)} \right|}_{dV} du dv dw,$$

Coordenadas esféricas:

$$x = \rho \sin \phi \cos \theta, y = \rho \sin \phi \sin \theta, z = \rho \cos \phi,$$

$$\iiint_R f(x, y, z) dV = \iiint_S f(x, y, z) \rho^2 \sin \phi d\rho d\theta d\phi$$

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

Utilize esta fórmula para deduzir a fórmula para a integração tripla em coordenadas esférica

Matriz Jacobiana:

$$\begin{matrix} \sin \phi \cos \theta & -\rho \sin \phi \sin \theta & \rho \cos \phi \cos \theta \\ \sin \phi \sin \theta & \rho \sin \phi \cos \theta & \rho \cos \phi \sin \theta \\ \cos \phi & 0 & -\rho \sin \phi \end{matrix}$$

$$\text{determinante: } \cos \phi \cdot (-\rho \sin \phi \sin \theta \cdot \rho \cos \phi \sin \theta - \rho \cos \phi \cos \theta \cdot \rho \sin \phi \cos \theta)$$

$$- \rho \sin \phi \cdot (\sin \phi \cos \theta \cdot \rho \sin \phi \cos \theta - - \rho \sin \phi \sin \theta \cdot \sin \phi \sin \theta)$$

$$= -\cos \phi \cdot (\rho^2 \sin \phi \sin^2 \theta \cos \phi + \rho^2 \cos \phi \cos^2 \theta \sin \phi)$$

$$- \rho^2 \sin \phi \cdot (\sin^2 \phi \cos^2 \theta + \sin^2 \phi \sin^2 \theta)$$

$$= -\cos \phi \rho^2 (\sin \phi \cos \phi) - \rho^2 \sin \phi \cdot (\sin^2 \phi) = - \rho^2 \sin \phi \text{ valor absoluto } \rho^2 \sin \phi$$

Espaço pra imagem da  
câmera na live

Utilize esta fórmula para  
deduzir a fórmula para a integração tripla em coordenadas esféricas.

solução:  $dV = \rho^2 \sin \phi \, d\rho \, d\theta \, d\phi$