

É proibido o uso de telefone celular, smartphones, tablets (que devem permanecer desligados durante a prova) ou calculadoras programáveis, e o uso ou empréstimo de materiais durante a prova. É permitido o uso de calculadora científica comum. Não é permitido sair da sala antes da entrega desta prova. O desenvolvimento de todos os cálculos deve estar presente na prova.

Nome: _____ Assinatura: _____

- 1) Considere \mathcal{C}_1 a curva obtida a partir do movimento do ponto $P(0,0)$ que está fixo sobre uma circunferência de raio r centrada em $C(0,r)$ quando esta gira sobre o eixo Ox sem deslizar. Esta curva é chamada de cicloide.
- [1,0 ponto] Parametrize a cicloide \mathcal{C}_1 em termos do parâmetro a , conforme a Figura 1.
 - [1,0 ponto] Reparametrize \mathcal{C}_1 por comprimento de arco e determine o comprimento de uma cicloide.

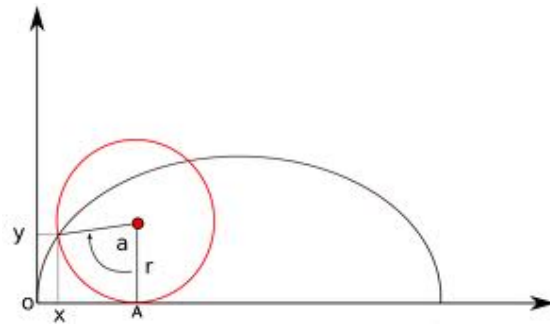


Figura 1: Cicloide de raio r e parâmetro a .

- 2) Considere a curva $\mathcal{C}_2 : \vec{r}(t) = (2 \cos(t), -2 \sin(t), 2t)$ e o ponto P cuja altura é $z = \frac{5\pi}{2}$.
- [1,0 ponto] Determine as coordenadas do ponto P e a equação da reta tangente à curva \mathcal{C}_2 em P .
 - [1,5 ponto] Determine a curvatura e os vetores normal principal e binormal à curva \mathcal{C}_2 em P .
- 3) [1,5 ponto] A massa de um sólido é dada em gramas por $M(x, y, z) = (4 + \cos(\pi x) + 2xy + \ln(z))$ com x, y e z em cm. No ponto $A(-1, -2, e^{-3})$, qual a taxa de variação máxima da massa por unidade de comprimento deste sólido? Em que direção ela ocorre?
- 4) [1,5 ponto] Dado $\vec{E}(x, y, z) = (xy + z, 2z - 2x, 3yz - xz)$, determine todos os pontos do espaço em que este campo atua como fonte de linhas de campo.
- 5) [2,5 pontos] Dado $\vec{F} = (xy^2, yz^2, zx^2)$, determine o módulo da derivada direcional de \vec{F} em $Q(1, -2, 2)$ na direção do vetor $\nabla \times \vec{F}(Q)$.

$$\vec{r}(t) = x(t)\hat{i} + y(t)\hat{j} + z(t)\hat{k}, \quad t \in [a, b] \quad \ell = \int_a^b |\vec{r}'(t)| dt \quad \vec{h}(s) = \vec{r}(t(s)), \quad s \in [0, \ell] \quad \vec{u}(s) = \vec{h}'(s)$$

$$s(t) = \int_0^t |\vec{r}'(t^*)| dt^* \quad \vec{u}(t) = \frac{\vec{r}'(t)}{|\vec{r}'(t)|} \quad k(s) = |\vec{u}'(s)| = |\vec{h}''(s)| \quad k(t) = \frac{|\vec{r}'(t) \times \vec{r}''(t)|}{|\vec{r}'(t)|^3}$$

$$\vec{p}(s) = \frac{\vec{u}'(s)}{k(s)} = \frac{\vec{u}''(s)}{|\vec{u}'(s)|} \quad \vec{b}(s) = \vec{u}(s) \times \vec{p}(s) \quad \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \cos(2x) = \sin^2(x) \quad \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos(2x) = \cos^2(x)$$

$$\nabla f(x, y, z) = \frac{\partial f}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \hat{k} \quad \frac{\partial f}{\partial s}(P) = \vec{b} \cdot \nabla f(P) \quad \vec{b} = \frac{\vec{u}}{|\vec{u}|} \quad \vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$$

$$\vec{f}(x, y, z) = f_1(x, y, z)\hat{i} + f_2(x, y, z)\hat{j} + f_3(x, y, z)\hat{k} \quad \nabla \cdot \vec{f}(x, y, z) = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_2}{\partial y} + \frac{\partial f_3}{\partial z}$$

$$\nabla \times \vec{f}(x, y, z) = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ f_1 & f_2 & f_3 \end{vmatrix} \quad \frac{\partial \vec{f}}{\partial S}(P) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x}(P) & \frac{\partial f_1}{\partial y}(P) & \frac{\partial f_1}{\partial z}(P) \\ \frac{\partial f_2}{\partial x}(P) & \frac{\partial f_2}{\partial y}(P) & \frac{\partial f_2}{\partial z}(P) \\ \frac{\partial f_3}{\partial x}(P) & \frac{\partial f_3}{\partial y}(P) & \frac{\partial f_3}{\partial z}(P) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$$