

Nome:

1. Matrizes de rotação

Mostre, que o produto escalar $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ e o ângulo α entre os dois vetores ficam preservados, quando giramos os dois vetores por um ângulo θ em torno de um qualquer eixo.

2. Matrizes de rotação

Considere a matriz,

$$\mathbf{O} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \sqrt{2} & \sqrt{2} & 0 \\ -1 & 1 & \sqrt{2} \\ 1 & -1 & \sqrt{2} \end{pmatrix} .$$

a. Mostre, que \mathbf{O} é uma matriz de rotação.

b. Determine o eixo de rotação.

Ajuda: O eixo de rotação \mathbf{a} fica invariável sob rotação: $\mathbf{O}\mathbf{a} = \mathbf{a}$. Use esta condição.

c. Determine o ângulo de rotação.

Ajuda: Considere para isso um vetor que fica perpendicular à \mathbf{a} .

3. Matrizes de rotação

Uma rotação pelo ângulo ϕ em torno do eixo z é descrito pela matriz de rotação $\mathbf{D}_z(\phi)$ com,

$$\mathbf{D}_z(\phi) = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} .$$

a. Mostre por um cálculo explícito que matrizes inversas satisfazem, $\mathbf{D}_z^{-1}(\phi) = \mathbf{D}_z(-\phi) = \mathbf{D}_z^t(\phi)$.

b. Mostre, $\mathbf{D}_z(\phi_1)\mathbf{D}_z(\phi_2) = \mathbf{D}_z(\phi_1 + \phi_2) = \mathbf{D}_z(\phi_2)\mathbf{D}_z(\phi_1)$.

c. Mostre, $(AB)^t = B^tA^t$.

4. Rotação do sistema de coordenadas

Aqui queremos girar uma haste em torno de vários eixos e determinar, se a sua orientação final depende do caminho de rotação. Sabemos, que a matriz

$$R^z(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

descreve a transformação de um vetor sob rotação do sistema de coordenadas por um ângulo α em torno do eixo z .

a. Mostre, que rotações correspondentes em torno do eixo x , resp., do eixo y são dadas por,

$$R^x(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & \sin \alpha \\ 0 & -\sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}, \quad R^y(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & 0 & -\sin \alpha \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \alpha & 0 & \cos \alpha \end{pmatrix}.$$

b. Mostre, que uma rotação do sistema de coordenadas em torno do eixo y por um ângulo $\alpha = \pi/2$ leve ao mesmo resultado como uma rotação em torno do eixo z pelo ângulo $\pi/2$ seguido por uma rotação em torno de x pelo ângulo $\pi/2$ seguido por uma rotação em torno de z pelo ângulo $3\pi/2$.

5. Operadores diferenciais

Encontro os gradientes dos seguintes campos escalares:

a. $\Phi(\mathbf{r}) = x^2 + y^3 + z^4$,

b. $\Phi(\mathbf{r}) = x^2 y^3 z^4$,

c. $\Phi(\mathbf{r}) = e^x \sin y \ln z$.

6. Paisagem 2D

Uma paisagem 2D é parametrizada por $h(x, y) = 10(2xy - 3x^2 - 4y^2 - 18x + 28y + 12)$.

a. Onde fica topo da montanha?

b. Qual é a sua altura?

7. Operadores diferenciais

Calcule $\nabla_{\mathbf{r}'} |\mathbf{r} - \mathbf{r}'|^n$.

8. Operadores diferenciais

Calcule o divergente e o rotacional do campo vetorial $\mathbf{A} = e^{-x^2 y} \hat{\mathbf{e}}_x + \frac{z}{1+y^2} \hat{\mathbf{e}}_y + x \hat{\mathbf{e}}_z$ no ponto $(0, 1, 1)$.

9. Fontes e vértices

- a. Determine o divergente e o rotacional do campo vetorial $\mathbf{A} = A_x \hat{\mathbf{e}}_x + A_y \hat{\mathbf{e}}_y + A_z \hat{\mathbf{e}}_z$ an.
b. Calcule para os seguintes campos as fontes e os vértices:

$$\begin{aligned} \mathbf{A}_1 &= -y \hat{\mathbf{e}}_x + x \hat{\mathbf{e}}_y & , & & \mathbf{A}_2 &= +y \hat{\mathbf{e}}_x + x \hat{\mathbf{e}}_y & , \\ \mathbf{A}_3 &= +x \hat{\mathbf{e}}_x + y \hat{\mathbf{e}}_y & , & & \mathbf{A}_4 &= +x \hat{\mathbf{e}}_x + x \hat{\mathbf{e}}_y & . \end{aligned}$$

- c. Faz uma ilustração gráfica dos campos e dá uma interpretação geométrica de div e rot.

10. Fontes e vértices

Calcule o divergente $\nabla \cdot \frac{\mathbf{r}}{r^3}$.