

# Análise Matemática III - Turma Especial

## Ficha 7

A entregar até à aula prática de sexta-feira dia 15 de Novembro

1. Considere as seguintes formas diferenciais:

$$\alpha = xdx + ydy \in \Omega^1(\mathbb{R}^2);$$

$$\beta = -\frac{y}{x^2 + y^2}dx + \frac{x}{x^2 + y^2}dy \in \Omega^1(\mathbb{R}^2 \setminus \{\mathbf{0}\});$$

$$\omega = e^{xz}dx + x \cos z dy + y^2 dz \in \Omega^1(\mathbb{R}^3);$$

$$\eta = xdx \wedge dy - zdx \wedge dz + xyzdy \wedge dz \in \Omega^2(\mathbb{R}^3);$$

$$\zeta = dx^1 \wedge dx^2 + \dots + dx^{2n-1} \wedge dx^{2n} \in \Omega^2(\mathbb{R}^{2n}).$$

Considere ainda as seguintes funções  $C^\infty$ :

$$\mathbf{f} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ definida por } \mathbf{f}(t) = (t, t^2);$$

$$\mathbf{g} : ]0, +\infty[ \times ]0, 2\pi[ \rightarrow \mathbb{R}^2 \text{ definida por } \mathbf{g}(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta);$$

$$\mathbf{h} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \text{ definida por } \mathbf{h}(u, v, w) = (uv, vw, uw).$$

Calcule:

- (a)  $\alpha \wedge \beta, \omega \wedge \eta, \eta \wedge \eta;$
- (b)  $\zeta \wedge \dots \wedge \zeta$  (produto exterior com  $n$  factores);
- (c)  $d\alpha, d\beta, d\omega, d\eta, d\zeta.$
- (d)  $\mathbf{f}^*\alpha, \mathbf{g}^*\alpha, \mathbf{g}^*\beta, \mathbf{h}^*\eta$

2. Dado um vector

$$\mathbf{v} = v^1 \mathbf{e}_1 + \dots + v^n \mathbf{e}_n \in \mathbb{R}^n$$

definimos o covector-1

$$\omega_{\mathbf{v}} = v^1 dx^1 + \dots + v^n dx^n$$

e o covector- $(n-1)$

$$\Omega_{\mathbf{v}} = v^1 dx^2 \wedge \dots \wedge dx^n - \dots + (-1)^{n-1} v^n dx^1 \wedge \dots \wedge dx^{n-1}.$$

Mostre que:

(a)  $\omega_{\mathbf{v}} \wedge \Omega_{\mathbf{w}} = (\mathbf{v} \cdot \mathbf{w}) dx^1 \wedge \dots \wedge dx^n.$

(b) Se  $n = 3$ ,

$$\omega_{\mathbf{v}} \wedge \omega_{\mathbf{w}} = \Omega_{\mathbf{v} \times \mathbf{w}},$$

onde  $\times$  designa o produto externo de vectores em  $\mathbb{R}^3$ .

(c)  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$  são linearmente dependentes sse

$$\omega_{\mathbf{v}_1} \wedge \dots \wedge \omega_{\mathbf{v}_k} = 0.$$

**(Sugestão:** Poderá ser útil mostrar que  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$  são linearmente dependentes sse a matriz  $k \times k$  dada por  $g = (g_{ij}) = (\mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_j)$  é singular; note que pode sempre escrever a matriz  $g$  como  $g = V^t V$ , onde  $V$  é a matriz cujas colunas são  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_k$ ).

- (d) O produto externo em  $\mathbb{R}^n$  é a operação  $(n - 1)$ -ária que associa a  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_{n-1} \in \mathbb{R}^n$  o vector  $\mathbf{w} = \mathbf{v}_1 \times \dots \times \mathbf{v}_{n-1}$  definido por

$$\Omega_{\mathbf{w}} = \omega_{\mathbf{v}_1} \wedge \dots \wedge \omega_{\mathbf{v}_{n-1}}.$$

Mostre que  $\mathbf{v}_1 \times \dots \times \mathbf{v}_{n-1}$  é ortogonal a cada um dos seus factores.

3. Seja  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  um campo escalar e  $\mathbf{v} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  um campo vectorial. Mostre que:

- (a)  $df = \omega_{\nabla f}$ , onde

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x^1} \mathbf{e}_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x^n} \mathbf{e}_n$$

é o *gradiente* de  $f$ .

- (b)  $d\Omega_{\mathbf{v}} = (\nabla \cdot \mathbf{v}) dx^1 \wedge \dots \wedge dx^n$ , onde

$$\nabla \cdot \mathbf{v} = \frac{\partial v^1}{\partial x^1} + \dots + \frac{\partial v^n}{\partial x^n}$$

é a *divergência* de  $\mathbf{v}$ .

Suponha agora que  $n = 3$ . Mostre que:

- (c)  $d\omega_{\mathbf{v}} = \Omega_{\nabla \times \mathbf{v}}$ , onde

$$\nabla \times \mathbf{v} = \begin{vmatrix} \mathbf{e}_1 & \mathbf{e}_2 & \mathbf{e}_3 \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ v^1 & v^2 & v^3 \end{vmatrix} = \left( \frac{\partial v^3}{\partial y} - \frac{\partial v^2}{\partial z} \right) \mathbf{e}_1 + \left( \frac{\partial v^1}{\partial z} - \frac{\partial v^3}{\partial x} \right) \mathbf{e}_2 + \left( \frac{\partial v^2}{\partial x} - \frac{\partial v^1}{\partial y} \right) \mathbf{e}_3$$

é o *rotacional* de  $\mathbf{v}$ .

- (d)  $\nabla \times (\nabla f) = \mathbf{0}$ .

- (e)  $\nabla \cdot (\nabla \times \mathbf{v}) = 0$ .

**Não precisam de entregar:**

4. Seja  $A \subset \mathbb{R}^n$  um conjunto mensurável à Jordan. Mostre que  $\text{int}(A)$  e  $\overline{A}$  são também mensuráveis à Jordan, e que

$$V_n(\text{int}(A)) = V_n(\overline{A}) = V_n(A).$$