



Divergência e rotacional de um campo de vetores

Cálculo II – Aula 6

Profa. Dra. Patricia Targon Campana

Grupo de Biomateriais e Espectroscopia



pcampana@usp.br



sciencenebula.tumblr.com



Sala 339C – Titanic



[/Campana.PT](https://www.facebook.com/Campana.PT)



3091-8883



9 3775-3979



[@profaPCampana](https://twitter.com/profaPCampana)

Campos Vetoriais

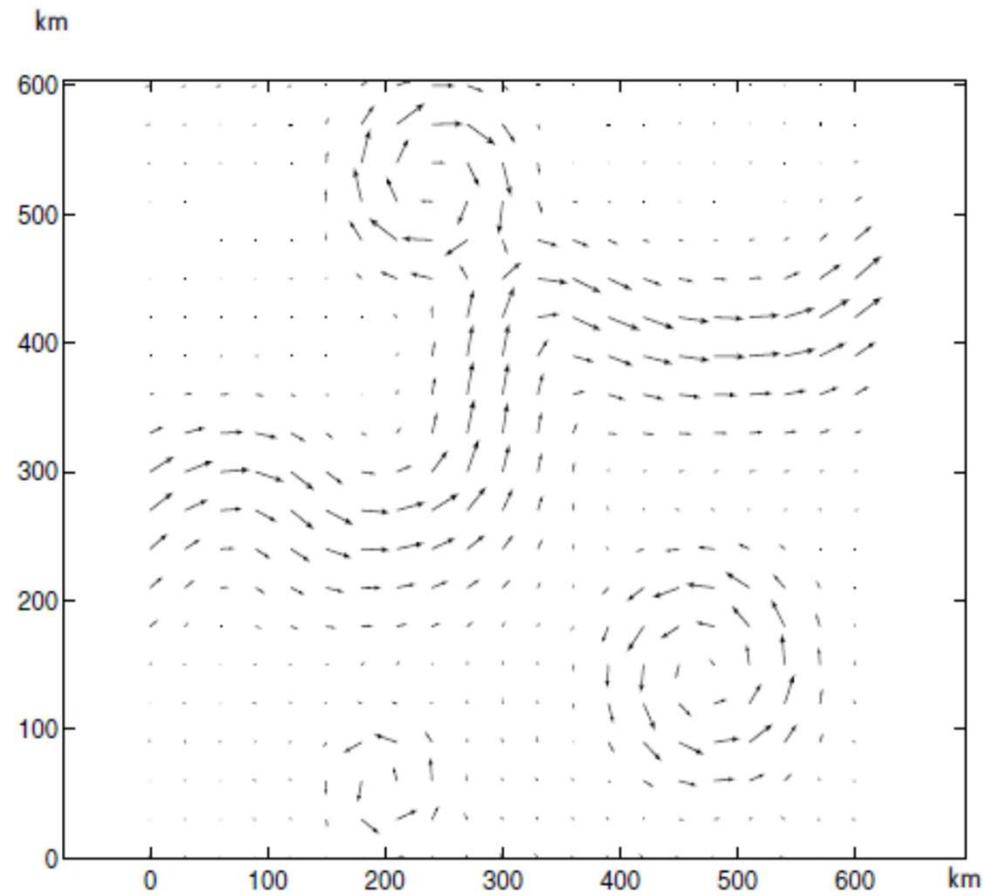


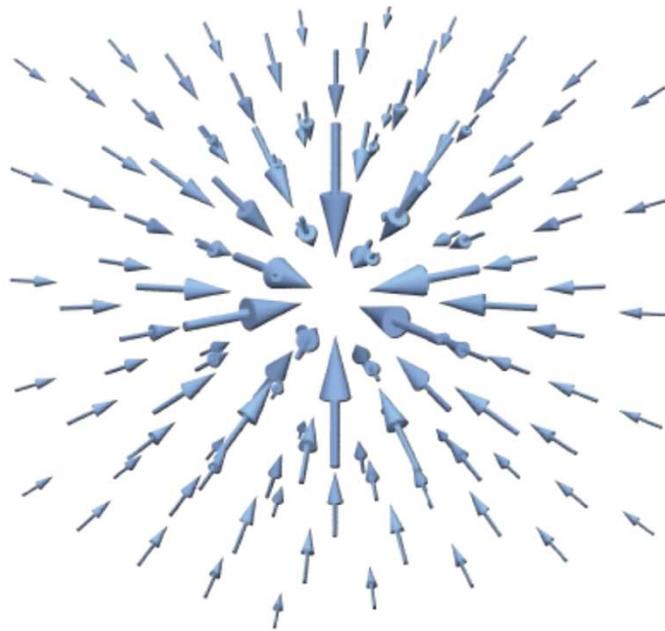
Um campo vetorial é uma função que atribui um vetor a cada ponto no plano ou no espaço tridimensional.

Um exemplo de um campo vetorial é o gradiente de uma função $f(x, y)$; em cada ponto (x, y) o vetor $\text{grad } f(x, y)$ aponta na direção da taxa máxima de aumento de f .



corrente do golfo





Campos de força
Outra quantidade física
representada por um vetor é a força.



Definição

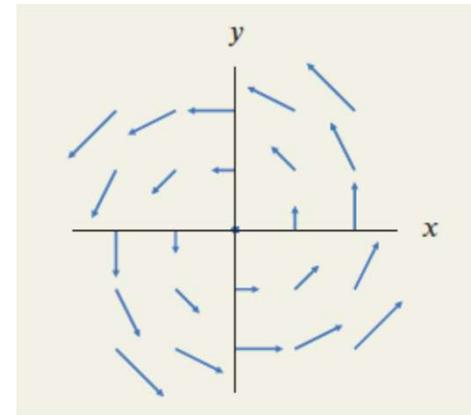
Um campo vetorial no espaço é uma função $F^{\rightarrow}(x, y)$ cujo valor em um ponto (x, y) é uma função bidimensional vetor. Da mesma forma, um campo vetorial no espaço é uma função $F^{\rightarrow}(x, y, z)$ cujos valores são 3-vetores dimensionais.

Exemplo: Esboce o campo vetorial no espaço 2D dado por:

$$\vec{F}(x, y) = -y\vec{i} + x\vec{j}$$



		y		
		-1	0	1
x	-1	$\vec{i} - \vec{j}$	$-\vec{j}$	$-\vec{i} - \vec{j}$
	0	\vec{i}	$\vec{0}$	$-\vec{i}$
	1	$\vec{i} + \vec{j}$	\vec{j}	$-\vec{i} + \vec{j}$







Divergente e rotacional

são duas operações essenciais nas aplicações de cálculo vetorial em mecânica de fluidos;

lembra a derivada mas produzem um campo vetorial e um campo escalar;

são descritas em termos do operador diferencial





O operador diferencial é definido como:

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) = \mathbf{i} \frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial}{\partial z}$$



vetor gradiente: obtido aplicando o operador diferencial num campo escalar f :

$$\nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z} \right) = \mathbf{i} \frac{\partial f}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial f}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial f}{\partial z}$$



Se $\mathbf{F} = P\mathbf{i} + Q\mathbf{j} + R\mathbf{k}$ é um campo vetorial (espaço dos Reais em 3D), o rotacional de \mathbf{F} é: **$\text{rot } \mathbf{F} = \nabla \times \mathbf{F}$**

$$\begin{aligned}\text{rot } \mathbf{F} &= \nabla \times \mathbf{F} = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \times (P, Q, R) \\ &= \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ P & Q & R \end{vmatrix} \\ &= \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) \mathbf{k}.\end{aligned}$$



Se $\mathbf{F} = P\mathbf{i} + Q\mathbf{j} + R\mathbf{k}$ é um campo vetorial (espaço dos Reais em 3D), o divergente de \mathbf{F} é:

$$\text{div } \mathbf{F} = \nabla \cdot \mathbf{F}$$

$$\begin{aligned} \text{div } \mathbf{F} = \nabla \cdot \mathbf{F} &= \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \cdot (P, Q, R) \\ &= \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}. \end{aligned}$$



Exemplo: vamos determinar o rotacional e o divergente de
 $\mathbf{F}(x, y, z) = x^2 \mathbf{i} - 3yz \mathbf{j} + z \mathbf{k}$

$$\text{rot } \mathbf{F} = \nabla \times \mathbf{F} = \left(\frac{\partial R}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \left(\frac{\partial P}{\partial z} - \frac{\partial R}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \left(\frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) \mathbf{k}$$

$$\mathbf{F}(x, y, z) = x^2 \mathbf{i} - 3yz \mathbf{j} + z \mathbf{k}$$



$$\operatorname{div} \mathbf{F} = \nabla \cdot \mathbf{F} = \frac{\partial P}{\partial x} + \frac{\partial Q}{\partial y} + \frac{\partial R}{\partial z}$$



Referências

Deborah Hughes-Hallett, Andrew M. Gleason, William G. McCallum -
Calculus_ Multivariable (2017, Wiley)