

## Conteúdo

<b>C.1</b>	<b>Coordenadas polares (no plano)</b>	<b>C.2</b>
C.1.1	Relação entre coordenadas cartesianas e polares . . . . .	C.3
<b>C.2</b>	<b>Coordenadas cilíndricas (no espaço)</b>	<b>C.4</b>
C.2.1	Relação entre as coordenadas cartesianas e as cilíndricas . . . . .	C.4
<b>C.3</b>	<b>Coordenadas esféricas (polares no espaço)</b>	<b>C.5</b>
C.3.1	Relação entre as coordenadas cartesianas e as esféricas . . . . .	C.5

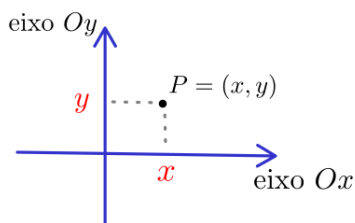
Um sistema de coordenadas permite localizar a posição de um ponto no plano ou no espaço.

### Objetivo

Definir as **coordenadas polares** de um ponto no plano, as **coordenadas cilíndricas** e as **coordenadas esféricas** de um ponto do espaço.

Fixado um sistema de coordenadas ortogonal e dado um ponto, determinar as relações entre as coordenadas polares, cilíndricas e esféricas e as coordenadas do s.c.o..

- $\Sigma = (O, B = (\vec{i}, \vec{j}))$  sistema de coordenadas ortogonal
  - $\Sigma$  é chamado **sistema de coordenadas cartesiano**
  - $P = (x, y)_{\Sigma} \in E^2 \iff \overrightarrow{OP} = (x, y)_B$
  - $x$  e  $y$  são as **coordenadas cartesianas** de  $P$



Podemos localizar a posição de um ponto no plano através de outras coordenadas.

## C.1 Coordenadas polares (no plano)

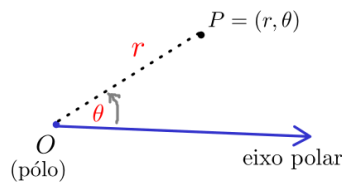
veja aqui: [Math Insight](#)

FIXE UM PONTO  $\mathcal{O}$  E UMA SEMI-RETA ORIENTADA  $r$  NO PLANO.

- $\mathcal{O}$  é chamado de **pólo**
- $r$  é chamada de **eixo polar**

As **coordenadas polares** de  $P \in E^2$  são  $(r, \theta)$  onde:

- $r := d(\mathcal{O}, P) = \|\overrightarrow{\mathcal{O}P}\|$
- $\theta$  é o ângulo entre o eixo polar e a semi-reta  $\mathcal{O}P$ , medido no sentido anti-horário;



- $\theta$  é chamado de **argumento** e  $r$  de **raio**

**Nota:**

1. Em geral considera-se a restrição  $\theta \in [0, 2\pi)$  para que cada ponto do plano, exceto a origem, tenha uma única representação em coordenadas polares pois um mesmo ponto pode ser representado pelas coordenadas:

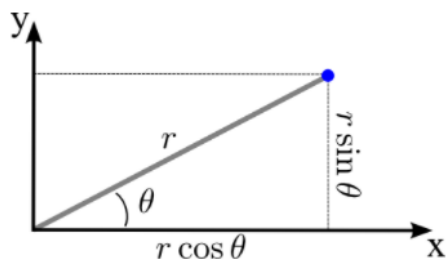
$$(r, \theta) \quad \text{e} \quad (r, \theta + 2k\pi), \quad k \in \mathbb{Z}.$$

2.  $\mathcal{O} = (0, 0) = (0, \theta)$ , para qualquer  $\theta \in \mathbb{R}$ .

### C.1.1 Relação entre coordenadas cartesianas e polares

Escolhendo:

- $\mathcal{O} = O$
- eixo polar =  $Ox$ ;
- $P = (x, y)_{\Sigma} = (r, \theta) \in E^2$



$$\begin{cases} x = r \cos(\theta) \\ y = r \sin(\theta) \end{cases}$$

Cálculo de  $r$  e  $\theta$ :

$$r = \sqrt{x^2 + y^2},$$

$$\theta = 2k\pi + \begin{cases} \arctg(y/x) & \text{para } x > 0, y > 0 \\ \arctg(y/x) + 2\pi & \text{para } x > 0, y < 0 \\ \arctg(y/x) + \pi & \text{para } x < 0 \\ \pi/2 & \text{para } x = 0, y > 0 \\ 3\pi/2 & \text{para } x = 0, y < 0 \\ q.q. & \text{para } x = 0, y = 0 \end{cases} \quad (k \in \mathbb{Z}).$$

NOTE QUE  $r \geq 0$  E CONSIDERAREMOS  $\theta \in [0, 2\pi)$ .

**Exemplo C.1.1.** Ver Exercícios 94 e 95 em [Slide de Exercícios](#).

## C.2 Coordenadas cilíndricas (no espaço)

veja aqui: [Math Insight](#)

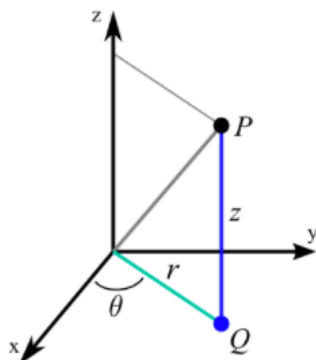
- $\Sigma = (O, B = (\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}))$  sistema de coordenadas ortogonal
  - $\Sigma$  é chamado **sistema de coordenadas cartesiano** de  $E^3$
  - $P = (x, y, z)_\Sigma \in E^3 \iff \overrightarrow{OP} = (x, y, z)_B$
  - $x, y$  e  $z$  são as **coordenadas cartesianas** de  $P$

As **coordenadas cilíndricas** de  $P \in E^3$  são  $(r, \theta, \tau)$  onde

- $(r, \theta)$  são as coordenadas polares da projeção ortogonal de  $P$  no plano polar;
- $\tau \in \mathbb{R}$

### C.2.1 Relação entre as coordenadas cartesianas e as cilíndricas

- $P = (x, y, z)_\Sigma = (r, \theta, \tau) \in E^3$



$$\begin{cases} x = r \cos(\theta) \\ y = r \sin(\theta) \\ z = \tau \end{cases}$$

---


$$r \geq 0, \theta \in [0, 2\pi), \tau \in \mathbb{R}.$$


---

Cálculo de  $r, \theta$  e  $\tau$ :

$$\tau = z, \quad r \text{ e } \theta \text{ como antes.}$$


---

**Exemplo C.2.1.** Ver Exercício 96 em [Slide de Exercícios](#).

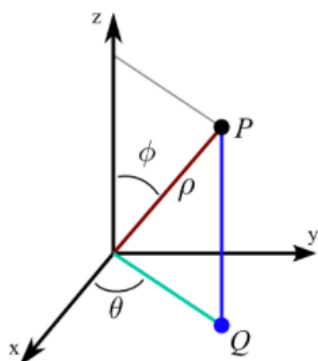
## C.3 Coordenadas esféricas (polares no espaço)

### veja: Math Insight

- As **coordenadas esféricas** de  $P \in E^3$  são  $(\rho, \theta, \varphi)$  onde
  - $\theta$  é o argumento da projeção ortogonal de  $P$  no plano polar;
  - $\rho = d(O, P)$ ;
  - $\varphi$  é o ângulo entre o eixo  $z$  e a reta  $OP$ .

### C.3.1 Relação entre as coordenadas cartesianas e as esféricas

- $P = (x, y, z)_\Sigma = (\rho, \theta, \varphi) \in E^3$



$$\begin{cases} x = \rho \cos(\theta) \sin(\varphi) \\ y = \rho \sin(\theta) \sin(\varphi) \\ z = \rho \cos(\varphi) \end{cases}$$

---


$$\rho \geq 0, \theta \in [0, 2\pi), \varphi \in [0, \pi].$$


---

Cálculo de  $\rho$ ,  $\theta$  e  $\varphi$ :

$$\rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \quad \theta \text{ como antes,}$$

$$\varphi = \arccos\left(\frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}\right).$$


---

**Exemplo C.3.1.** Ver Exercício 97 em [Slide de Exercícios](#).