

Nome: _____

Geometria Diferencial I

Prova 2 - 03/05/2019

1. (2,5pts) Seja \mathbf{a} um ponto do \mathbb{R}^3 tal que $|\mathbf{a}| = 1$. Prove que fórmula

$$C(\mathbf{p}) = \mathbf{a} \times \mathbf{p} + (\mathbf{p} \cdot \mathbf{a}) \mathbf{a},$$

define uma transformação ortogonal e descreva o seu efeito geral sobre o \mathbb{R}^3 .

2. (2,5pts) Sejam $\alpha, \bar{\alpha} : I \rightarrow \mathbb{R}^3$ duas curvas regulares com velocidade unitária e torsão e curvatura não-nulas. Mostre que se os campos vetoriais binormais das duas curvas são coincidentes, ou seja, se $B(s) = \bar{B}(s)$, então as curvas são congruentes.

3. (2,5 pts) Mostre que a superfície parametrizada

$$\mathbf{x}(u, v) = (v \cos u, v \sin u, au), \quad a \neq 0$$

é regular. Calcule o seu vetor normal $N(u, v)$ e mostre que, ao longo da reta coordenada $u = u_0$, o plano tangente de \mathbf{x} gira em torno dessa reta de tal modo que a tangente de seu ângulo com o eixo Oz é proporcional ao inverso da distância $v (= \sqrt{x^2 + y^2})$ do ponto $\mathbf{x}(u_0, v)$ ao eixo Oz . Que superfície é essa?

4. (2,5pts) O Teorema de Stokes (clássico) afirma tipicamente que se $\mathbf{x} : D \rightarrow \mathbb{R}^3$ é um 2-segmento e V é um campo vetorial em \mathbb{R}^3 , então

$$\int_{\partial \mathbf{x}} V \cdot dS = \iint_{\mathbf{x}} U \cdot (\nabla \times V) dA,$$

onde $\nabla \times V = \text{rot}V$ e U é o campo vetorial unitário normal à superfície. Interprete esta expressão como um caso particular do teorema de Stokes dado por

$$\int_{\partial \mathbf{x}} \phi = \iint_{\mathbf{x}} d\phi.$$

Dica: assuma que $dA \approx \sqrt{EG - F^2} du dv$. (Veja a definição de E, F e G no exercício extra abaixo.)

EXTRA

5. (1,0pt) As velocidades parciais \mathbf{x}_u e \mathbf{x}_v são definidas para uma aplicação arbitrária $\mathbf{x} : D \rightarrow \mathbb{R}^3$, de maneira que podemos considerar as funções reais

$$E = \mathbf{x}_u \cdot \mathbf{x}_u, \quad F = \mathbf{x}_u \cdot \mathbf{x}_v, \quad \text{e} \quad G = \mathbf{x}_v \cdot \mathbf{x}_v,$$

em D . Mostre que $|\mathbf{x}_u \times \mathbf{x}_v|^2 = EG - F^2$ e justifique a dica dada no exercício 4.