

Cálculo 3 - 2022.2

Aulas 16 e 19: Derivadas Parciais
e Vetor Gradiente

Eduardo Ochs - RCN/PURO/UFF

<http://angg.twu.net/2022.2-C3.html>

Alguns links

Na aula passada nós vimos derivadas parciais, mas sem esse nome:

<http://angg.twu.net/LATEX/2022-2-C3-plano-tangente.pdf>

APEX Calculus: diferenciais (sec.4.4), derivadas parciais (sec.12.3):

http://angg.twu.net/2022.2-C3/APEX_Calculus_Version_4_cap_4.pdf#page=27

http://angg.twu.net/2022.2-C3/APEX_Calculus_Version_4_cap_12.pdf#page=23

Bortolossi: o cap.5 dele é sobre derivadas parciais:

<http://angg.twu.net/2019.2-C3/Bortolossi/bortolossi-cap-5.pdf>

O Leithold define a notação $\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0}$ na p.145 (sec.3.1) e a seção 4.9 dele (p.269) é sobre a diferencial.

Miranda: a seção 4.7 dele fala sobre diferenciais:

<http://hostel.ufabc.edu.br/~daniel.miranda/calculo/calculo.pdf#page=117>

Thomas: a seção 14.3 dele é sobre derivadas parciais:

http://angg.twu.net/2020.2-C3/thomas_secs_14.1_ate_14.7.pdf#page=21

Silvanus Thompson:

o capítulo 9 dele é sobre o truque das variáveis dependentes novas,

e o capítulo 16 dele é sobre derivadas parciais:

<https://calculusmadeeasy.org/9.html>

<https://www.gutenberg.org/files/33283/33283-pdf.pdf#page=77>

<http://angg.twu.net/LATEX/2022-1-C3-notacao-de-fisicos.pdf#page=12> ← comece por aqui!

<https://calculusmadeeasy.org/16.html>

<http://angg.twu.net/LATEX/2022-1-C3-notacao-de-fisicos.pdf#page=13>

<https://www.gutenberg.org/files/33283/33283-pdf.pdf#page=183>

Vídeo do Matholger sobre o Silvanus Thompson:

<http://angg.twu.net/matholger-calculus-easy.html>

Um exemplo

$$z = (x^3 + y^4)^5$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial z}{\partial x} &= \frac{\partial}{\partial x}(x^3 + y^4)^5 \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 \frac{\partial}{\partial x}(x^3 + y^4) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 \left(\frac{\partial}{\partial x}x^3 + \frac{\partial}{\partial x}y^4 \right) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 (3x^2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial z}{\partial y} &= \frac{\partial}{\partial y}(x^3 + y^4)^5 \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 \frac{\partial}{\partial y}(x^3 + y^4) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 \left(\frac{\partial}{\partial y}x^3 + \frac{\partial}{\partial y}y^4 \right) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 (4y^3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} dz &= 5(x^3 + y^4)^4 d(x^3 + y^4) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 (dx^3 + dy^4) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 (3x^2 dx + 4y^3 dy) \\ &= 5(x^3 + y^4)^4 (3x^2 dx + 4y^3 dy) \\ &\stackrel{(*)}{=} 5(x^3 + y^4)^4 (3x^2)dx + 5(x^3 + y^4)^4 (4y^3)dy \end{aligned}$$

$$dz = z_x dx + z_y dy$$

Exercício 0.

O “exemplo” da página anterior mostra dois jeitos diferentes de calcular as derivadas de z , ambos usando notação de Leibniz... no primeiro jeito eu usei derivadas parciais, que são mais próximas da “notação de matemáticos”, e no segundo eu usei diferenciais, que são mais distantes. *Esse “exemplo” é uma desculpa pra você rever o que você sabe sobre cada um desses assuntos.*

Releia os trechos sobre o “truque das variáveis novas”, sobre derivadas parciais e sobre diferenciais que eu recomendei na página de links. Os livros têm listas completas das regras que as operações $\frac{\partial}{\partial x}$, $\frac{\partial}{\partial y}$ e d obedecem, e se você olhar com atenção você vai ver que cada uma dessas “regras” vem de um teorema que é demonstrado em outro ponto do livro — geralmente antes.

- a) Descubra como justificar cada uma das igualdades do “exemplo”.
- b) Seja $f(x, y) = (x^3 + y^4)^5$. Calcule $\frac{d}{dx}f(x, y)$ e $\frac{d}{dy}f(x, y)$ usando só a “notação de matemáticos”.

“Encontrar coeficientes”

A igualdade $(\stackrel{(*)}{=})$ da página anterior expressa dz como uma combinação linear de dx e dy – o que é um caso particular de um polinômio de grau 1 em dx e dy . Esse truque aparece em zilhões de lugares – por exemplo em séries de Taylor, e no “exercício importantíssimo” daqui:

<http://angg.twu.net/LATEX/material-para-GA.pdf#page=48>

Exercício 1.

Digamos que $z = (x^3 + y^4)^5$ e $y = x^2$ —
ou seja, $z = (x^3 + (x^2)^4)^5$.

Calcule $\frac{dz}{dx}$ neste caso e veja se você consegue expressar a sua resposta em termos de z_x , z_y e y_x .

Mais sobre o macaco derivador

O vídeo do Mathologer é principalmente sobre a parte da matéria de Cálculo Diferencial em que as contas são “tão simples que dá pra treinar um macaco pra fazê-las”.

É muito mais fácil treinar – ou programar – um macaco pra fazer contas de derivada, com ou sem a notação de Leibniz, se a gente não tem variáveis dependentes.

Se a gente tem variáveis dependentes com uma hierarquia entre elas que diz quais variáveis são mais básicas que outras – obs: todos os exemplos do capítulo 9 do “Calculus Made Easy” são assim – aí eu *acho* que ainda sei programar um macaco pra fazer as contas, mas o programa fica bem mais difícil do que no caso em que todas as variáveis são independentes...

Variáveis dependentes são difíceis.

Quando a gente permite derivação implícita eu não sei mais como programar o macaco pra fazer as contas.

Derivação implícita é muito difícil.

Na aula de 7 de outubro eu passei uns exercícios *incrivelmente importantes* sobre um modo de visualizar retas e curvas em \mathbb{R}^3 usando numerozinhos... mas poucas pessoas vieram na aula e só umas poucas dessas pessoas participaram, então eu resolvi reescrever direito esses exercícios e pedir pra todo mundo da turma fazer eles...

Aqui tem uma animação de 20 segundos que mostra uma superfície “feita de uns poucos pontinhos flutuando no ar”:

http://angg.twu.net/GNUPLOT/2022oct25_plot_points.mp4

A animação mostra só uns poucos pontos dela, mas a partir desses pontos a gente consegue imaginar como o resto dessa superfície deve ser.

Exercício 2.

Faça os exercícios da página 5 do PDF de planos tangentes:

<http://angg.twu.net/LATEX/2022-2-C3-plano-tangente.pdf#page=5>

<http://angg.twu.net/2022.2-C3/C3-quadros.pdf#page=13>

Dica: o diagrama de numerozinhos à esquerda abaixo “é” uma reta em \mathbb{R}^3 , e o diagrama de numerozinhos à direita abaixo “é” uma parábola em \mathbb{R}^3 :

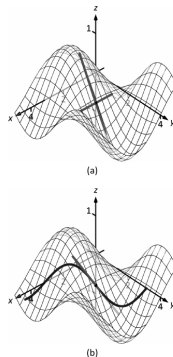
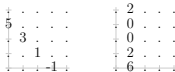


Figure 12.7.2: A surface and directional tangent lines in Example 12.7.1.

Vetores normais

Leia a seção sobre “normal lines” na p.741 do APEX Calculus (no capítulo 12 dele):

http://angg.twu.net/2022.2-C3/APEX_Calculus_Version_4_cap_12.pdf#page=64

Além das definições do livro nós vamos usar estas aqui. Sejam:

$$\begin{aligned} A &= (x_0, y_0, z_0) \\ \vec{n} &= \vec{d}_x \times \vec{d}_y \\ B &= A + \vec{d}_x \\ C &= A + \vec{d}_y \\ D &= A + \vec{n} \\ E &= A - \vec{n} \end{aligned}$$

Exercício 3.

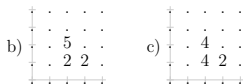
a) Digamos que $A = (2, 1, 2)$, $f_x = 2$ e $f_y = 3$. Então podemos representar os pontos A , B e C como numerozinhos desta forma:



Represente como numerozinhos os pontos D e E .

Agora cada um dos diagramas de numerozinhos abaixo representa os pontos A , B e C da construção acima, mas você é que vai ter que descobrir quem são x_0 , y_0 , z_0 , f_x , f_y , etc – e desenhar os pontos D e E em cada um dos casos

Desenhe os pontos D e E nos diagramas de numerozinhos abaixo:



Exercício 4.

Este exercício é continuação do anterior.

Agora vou passar a usar uma notação mais compacta ainda. Todas as figurinhas abaixo representam diagramas de numerozinhos com $(x_0, y_0) = (3, 3)$, mas desenhados sem os eixos. Para cada uma delas descubra quem são os pontos D e E da figura e desenhe os pontos A, B, C, D e E num diagrama de numerozinhos de verdade.

Às vezes você vai ter que desenhar dois numerozinhos um em cima do outro.

$$\begin{pmatrix} 0 & \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 2 & \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & \\ 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & \\ 2 & 4 \end{pmatrix}$$

Exercício 5.

Este exercício é continuação do anterior.

Leia a definição de gradiente na página 731 do APEX Calculus (no capítulo 12):

http://angg.twu.net/2022.2-C3/APEX_Calculus_Version_4_cap_12.pdf#page=54

Acrescente a seguinte definição às que você usou nos exercícios 3 e 4,

$$G = A + \overrightarrow{(f_x, f_y, 0)}$$

e refaça todos os 25 itens do exercício 4 acrescentando o ponto G neles.

Daqui a pouco nós vamos ver qual é a relação desse vetor $\overrightarrow{(f_x, f_y, 0)}$ com o gradiente!...

Gradientes na prova

Construção dos vetores v , w e n (normal) no APEX

Vetor gradiente

Campo gradiente