

Integrais Múltiplas. Aplicações.

- 1- Os integrais múltiplos (duplos em \mathbb{R}^2 , triplos em \mathbb{R}^3) foram apresentados no cálculo de áreas em \mathbb{R}^2 e de volumes em \mathbb{R}^3 .

Para $X \subset \mathbb{R}^2$, tem-se

$$\text{vol}_2(X) = \int_X \left(\int 1 dx \right) dy = \int_X \left(\int 1 dy \right) dx$$

Para $X \subset \mathbb{R}^3$, tem-se

$$\text{vol}_3(X) = \int_X \left(\int \left(\int 1 dx \right) dy \right) dz = \dots = \int_X \left(\int \left(\int dz \right) dy \right) dx$$

6 maneiras diferentes de cálculo.

Notação a adotar: para $X \subset \mathbb{R}^n$,

$$\text{vol}_n(X) = \int_X \underbrace{1 dx_1 dx_2 \dots dx_n}_{dx} = \int_X 1 dx$$

Seu \mathbb{R}^2 : $vol_2(X) = \int \int_X 1 \, dx \, dy$

Este integral pode ser calculado de duas maneiras, $\int (\int dx) dy$ ou $\int (\int dy) dx$.

Seu \mathbb{R}^3 : $vol_3(X) = \int \int \int_X 1 \, dx \, dy \, dz$.

Este integral pode ser calculado de seis maneiras diferentes, por exemplo,

$$\int (\int (\int dz) dx) dy$$

Podemos generalizar o cálculo do integral para ~~outras funções~~ outras funções. Vamos considerar apenas funções contínuas nesta primeira abordagem.

Assim, para $f(x) = 1$, $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ tem-se, $vol_n(X) = \int_X f(x) \, dx$

Há grandezas físicas relevantes que são definidas à custa de noções de integral. Uma delas é o volume em \mathbb{R}^3 ou a área em \mathbb{R}^2 , tal como ~~foram~~ apresentado anteriormente.

2- grandezas físicas importantes

2.1 - $X \subset \mathbb{R}^n, \text{vol}_n(X) = \int_X 1 \, dx$

- $n=2 \rightarrow \boxed{\text{área}}$
- $n=3 \rightarrow \boxed{\text{volume}}$

2.2 - Massa de um corpo. $X \subset \mathbb{R}^n$.

Seja $\sigma : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \sigma(x) \geq 0$, a

chamada densidade de massa.

O integral de σ chama-se MASSA do

corpo X . $M = M(X) = \int_X \sigma(x) \, dx$

2.3 - Centro de massa de $X \subset \mathbb{R}^n$

Seja $\sigma: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $\sigma(x) \geq 0$, a densidade de massa de X .

O centro de massa de X é o ponto \bar{x} cujas coordenadas são definidas por:

$$\bar{x} = (\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n)$$

$$\bar{x}_k = \frac{1}{M} \int_X x_k \sigma(x) dx, \quad k=1, 2, \dots, n.$$

2.4 - Momento de inércia de X relativo a uma linha reta L .

Seja $\sigma: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, $\sigma(x) \geq 0$, a densidade de massa de X e L uma linha reta em \mathbb{R}^n . Define-se momento de inércia de X relativo à linha reta L por:

$$I_L(X) = \int_X \sigma(x) d_L^2(x) dx$$

em que $d_L(x)$ é a distância de x à linha reta L .

Nota: No caso em que σ é constante ao centro de massa também se chama **CENTROÍDE** do conjunto X .

Exemplo:

$$X = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : 0 \leq x \leq 1; 0 \leq y \leq 1; 0 \leq z \leq x+y \right\}$$

$$1 - \text{Vol}_3(X) = \int_0^1 \left(\int_0^1 \left(\int_0^{x+y} 1 \, dz \right) dy \right) dx = 1.$$

2 - Seja $\sigma(x, y, z) = 1$. Então a massa de X será dada por:

$$M = M(X) = \text{Vol}_3(X) = 1$$

3 - Para $\sigma(x, y, z) = 1$, o centro de

massa de X será o ponto $(\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$

dado por:

$$\bar{x} = \int_0^1 \left(\int_0^1 \left(\int_0^{x+y} x dz \right) dy \right) dx =$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 x(x+y) dy \right) dx$$

$$= \int_0^1 \left(x^2 + \frac{1}{2} x \right) dx = \frac{1}{3} + \frac{1}{4} = \frac{7}{12}$$

$$\bar{y} = \int_0^1 \left(\int_0^1 \left(\int_0^{x+y} y dz \right) dy \right) dx = \text{etc} \dots$$

$$\bar{z} = \int_0^1 \left(\int_0^1 \left(\int_0^{x+y} z dz \right) dy \right) dx$$

$$= \int_0^1 \left(\int_0^1 \frac{(x+y)^2}{2} dy \right) dx = \text{etc} \dots$$

4- O momento de inércia de X relativo ao eixo oz será dado por

$$I_z(X) = \int_X \sigma(x, y, z) d_z^2(x, y, z) dx dy dz$$

em que $d_z^2(x, y, z) = (\sqrt{x^2 + y^2})^2 = x^2 + y^2$.

Assim, tem-se

$$I_z(X) = \int_0^1 \left(\int_0^1 \left(\int_0^{x+y} (x^2 + y^2) dz \right) dy \right) dx$$

= etc ...