

## Análise Matemática III

### 1º semestre de 2002/2003

**Exercício teste 11:** (a entregar na semana de 2/12/2002)

Um fabricante de bolas de rugby produz bolas elipsoidais cuja superfície se pode descrever pelo conjunto

$$E_{(a,c)} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{a^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1\},$$

onde  $a, c > 0$  são parâmetros que podem ser escolhidos pelo fabricante.

- a) A massa das bolas concentra-se praticamente só na sua superfície e, por essa razão, pode ser descrita por uma densidade efectiva de massa por unidade de área definida em  $E_{(a,c)}$  por

$$\sigma(x, y, z) = c \left( \frac{c^2}{a^2}(x^2 + y^2) + \frac{a^2}{c^2}z^2 \right)^{-1/2}.$$

Calcule a massa das bolas.

- b) Restrições no processo de fabrico obrigam a que os parâmetros  $a, c$  estejam relacionados pela equação  $a^2 + 2c^2 = 1$ . Determine para que valores de  $a$  e  $c$  se obtêm as bolas mais pesadas.

### Resolução

- a) Começamos por parametrizar as superfícies elipsoidais  $E_{(a,c)}$ . Para isso recorremos às coordenadas esféricas, alterando as escalas dos eixos coordenados de forma apropriada, e consideramos a parametrização  $g(\theta, \phi) = (a \cos(\theta) \sin(\phi), a \sin(\theta) \sin(\phi), c \cos(\phi))$ , onde  $0 < \theta < 2\pi$  e  $0 < \phi < \pi$ . Facilmente se verifica que de facto a equação

$$\frac{x(\theta, \phi)^2}{a^2} + \frac{y(\theta, \phi)^2}{a^2} + \frac{z(\theta, \phi)^2}{c^2} = 1,$$

é satisfeita. A função  $g$  é de classe  $C^1$  no seu domínio e é injectiva.

A sua matriz derivada é a matriz  $3 \times 2$ ,

$$Dg(\theta, \phi) = \begin{pmatrix} -a \sin(\theta) \sin(\phi) & a \cos(\theta) \cos(\phi) \\ a \cos(\theta) \sin(\phi) & a \sin(\theta) \cos(\phi) \\ 0 & -c \sin(\phi) \end{pmatrix},$$

que tem característica 2 no domínio de  $g$ . Concluimos que  $g$  é uma parametrização de  $E_{(a,c)}$ . Temos então que

$$V(D_\theta g, D_\phi g) = \sqrt{\det(Dg^t Dg)} = \|D_\theta g \times D_\phi g\| = a \sin(\phi) \sqrt{a^2 \cos^2(\phi) + c^2 \sin^2(\phi)},$$

onde  $D_\theta g, D_\phi g$  designam as colunas da matriz  $Dg$ .

A densidade de massa no ponto  $g(\theta, \phi)$  é dada por  $\sigma(g(\theta, \phi)) = c(c^2 \sin^2(\phi) + a^2 \cos^2(\phi))^{-1/2}$ .

Temos então que a massa das bolas é dada por

$$M(E_{(a,c)}) = \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \sigma(g(\theta, \phi)) V(D_\theta g, D_\phi g)(\theta, \phi) d\phi d\theta = \int_0^{2\pi} \int_0^\pi ac \sin(\phi) d\phi d\theta = 4\pi ac.$$

- b) Queremos maximizar a função  $M(a, c) = 4\pi ac$  na variedade definida por  $a^2 + 2c^2 = 1$ . vamos portanto utilizar o método dos multiplicadores de Lagrange. Seja  $F(a, c) = a^2 + 2c^2 - 1$ . Temos  $\nabla F(a, c) = (2a, 4c)$  e  $\nabla M(a, c) = (4\pi c, 4\pi a)$ . Temos então de resolver o sistema

$$\begin{cases} \nabla M(a, c) = \lambda \nabla F(a, c) \\ F(a, c) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 4\pi c = \lambda 2a \\ 4\pi a = \lambda 4c \\ a^2 + 2c^2 = 1. \end{cases}$$

Claramente, se  $c = 0$  então também  $a = 0$  o que é impossível. Do mesmo modo,  $a = 0$  implica que  $c = 0$  que não satisfaz a terceira equação. Logo,  $ac \neq 0$  e concluimos que  $c = \lambda a / 2\pi$  e substituindo na segunda equação obtemos  $\lambda = \sqrt{2}\pi$  se  $a, c$  tiverem o mesmo sinal e  $\lambda = -\sqrt{2}\pi$  se  $ac < 0$ . Obtemos então, finalmente, da terceira equação que  $a = +1/\sqrt{2}$  ou  $a = -1/\sqrt{2}$ . Temos portanto quatro soluções para o sistema:  $p_1 = (1/\sqrt{2}, 1/2)$ ,  $p_2 = (-1/\sqrt{2}, -1/2)$ ,  $p_3 = (1/\sqrt{2}, -1/2)$  e  $p_4 = (-1/\sqrt{2}, 1/2)$ . Observando que a função  $M$  é simétrica quando se trocam simultaneamente os sinais de  $a$  e  $c$ , e tendo em conta que a

elipse  $a^2 + 2c^2 = 1$  é compacta, pelo que qualquer função contínua lá definida tem máximo e mínimo, concluimos que  $p_1$  e  $p_2$  são máximos e que  $p_3$  e  $p_4$  são mínimos. Escolhendo os parâmetros  $a$  e  $c$  positivos, temos que as bolas mais pesadas são fabricadas no ponto  $p_1$ , ou seja quando  $a = 1/\sqrt{2}$  e  $c = 1/2$ .