

## Aula 9

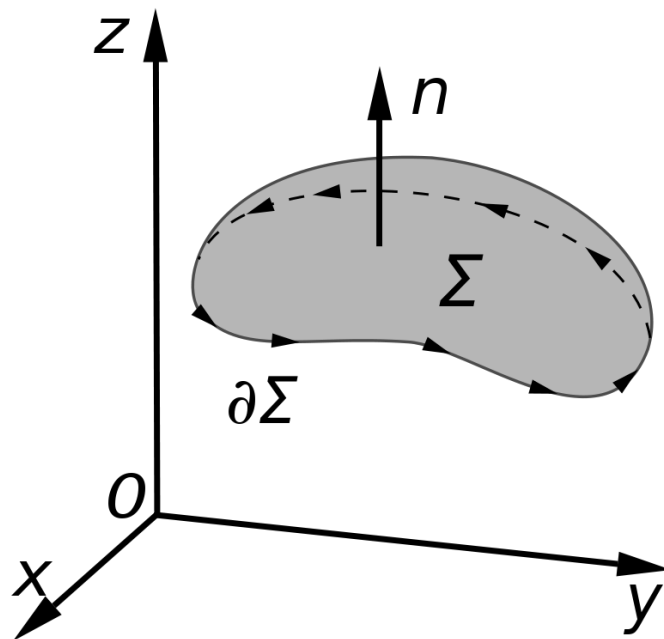
### Teorema de Stokes

Teorema: Seja  $S \subset \mathbb{R}^3$  uma superfície, isto é, uma variedade de dimensão 2, limitada, orientável e com bordo  $\partial S$  seccionalmente regular.

Seja  $\mathbf{F} : \Omega \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  um campo vetorial de classe pelo menos  $C^1$  no aberto  $\Omega$ , com  $S \cup \partial S \subset \Omega$ . Então, tem-se

$$\int_S \operatorname{rot} \mathbf{F} \cdot \boldsymbol{\nu} dS = \oint_{\partial S} \mathbf{F} \cdot d\boldsymbol{\gamma},$$

em que  $\gamma$  é um caminho que percorre  $\partial S$  com orientação compatível com a de  $\boldsymbol{\nu}$  (regra da mão direita).



## Teorema de Stokes(-Cartan) Generalizado

Teorema: Seja  $M_m$  uma variedade com bordo, limitada, orientável e com bordo  $\partial M_{m-1}$  seccionalmente regular. Seja  $\omega_{m-1}$  uma forma diferencial de grau  $m - 1$ . Então

$$\int_{M_m} (d\omega_{m-1})_m = \oint_{\partial M_{m-1}} \omega_{m-1},$$

com a orientação induzida em  $\partial M_{m-1}$ .

Definição: Seja  $\alpha_m$  uma forma diferencial de grau  $m$ .

- Diz-se que  $\alpha_m$  é uma **forma fechada** se

$$d\alpha_m = 0.$$

- Diz-se que  $\alpha_m$  é uma **forma exata** se existe uma forma  $\omega_{m-1}$ , de grau  $m - 1$ , tal que

$$\alpha_m = d\omega_{m-1}.$$

Proposição: Seja  $\omega$  uma forma diferencial. Então

$$d(d\omega) = 0.$$

Ou seja, toda a forma exata é fechada.

## Potenciais Vetoriais

Teorema: Seja  $\Omega \subset \mathbb{R}^3$  um aberto em estrela relativamente à origem e  $\mathbf{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$  um campo vetorial de classe  $C^1(\Omega)$  incompressível, ou seja, tal que  $\operatorname{div} \mathbf{F} = 0$ . Então

$$\mathbf{A}(x, y, z) = \int_0^1 \mathbf{F}(tx, ty, tz) \times (tx, ty, tz) dt,$$

é um **potencial vetorial** de  $\mathbf{F}$  em  $\Omega$ , ou seja

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \mathbf{F}.$$

Mais genericamente, centrando noutro ponto  $p \in \mathbb{R}^3$  qualquer, dado um aberto  $\Omega \subset \mathbb{R}^3$  um qualquer aberto em estrela centrado em  $p$  e  $\mathbf{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$  um campo vetorial de classe  $C^1(\Omega)$  tal que  $\operatorname{div} \mathbf{F} = 0$ , existe sempre um potencial vetorial  $\mathbf{A}$  (não único) de  $\mathbf{F}$  em  $\Omega$ .

### Observação

Dado qualquer campo escalar  $\phi : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $C^2(\Omega)$ , se  $\mathbf{A}$  é um potencial vetorial de  $\mathbf{F}$  então  $\mathbf{B} = \mathbf{A} + \nabla \phi$  também é porque

$$\operatorname{rot} \mathbf{B} = \operatorname{rot} \mathbf{A} + \underbrace{\operatorname{rot}(\nabla \phi)}_{=0} = \operatorname{rot} \mathbf{A} = \mathbf{F}.$$

Então, fazendo  $\phi = - \int A_1(x, y, z) dx$  é sempre possível escolher  $\mathbf{B}$  com  $B_1 = 0$ , por exemplo. Idem para qualquer uma das outras duas componentes.