

4.9 Superfícies Suaves e Orientação de Superfícies

Uma superfície suave é caracterizada pela ausência de arestas. Em outras palavras, em cada ponto P da superfície S existe um único plano tangente a S em P . Uma maneira conveniente de descrever a noção de suavidade de uma superfície S é dizer que se S puder ser dividida em partes e cada uma dessas partes admitir uma parametrização

$$\vec{r}(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v)), \quad (u, v) \in \mathfrak{R},$$

que tem cada uma das suas componentes admitindo derivadas parciais de todas as ordens contínuas e que $\forall (u_0, v_0) \in \mathfrak{R}$, as derivadas primeiras satisfazem a condição

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}(u_0, v_0) \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}(u_0, v_0) \neq \vec{0}, \quad (4.3)$$

ou seja, $\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}(u_0, v_0)$ e $\frac{\partial \vec{r}}{\partial v}(u_0, v_0)$ são vetores linearmente independentes, então, a superfície é suave.

Observação 4.9.1 a) A condição dada pela Equação 4.3 é conhecida por *Condição de Suavidade*, ou de *Regularidade*.

b) Os pontos de S onde falha a condição de suavidade, para qualquer parametrização de S , são chamados de *Pontos Singulares*.

c) Uma má escolha de parametrização pode levar a pontos onde a condição de suavidade falha, mesmo em superfícies suaves. Nesse caso, temos a existência de pontos *Singulares Falsos*.

Exemplo 4.9.1 O ponto $P = (0, 0, 2)$ da esfera $x^2 + y^2 + z^2 = 4$ é um ponto singular falso para a parametrização

$$\vec{r}(u, v) = (2\cos(u)\cos(v), 2\sin(u)\cos(v), 2\sin(v)), \quad 0 \leq u \leq 2\pi, 0 \leq v \leq \pi,$$

visto que a esfera é uma superfície suave.

De fato: Para o ponto P temos que $v = \frac{\pi}{2}$. Além disso, temos que

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}\left(u, \frac{\pi}{2}\right) = (0, 0, 0)$$

e que

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial v}\left(u, \frac{\pi}{2}\right) = (-2\cos(u), -2\sin(u), 0)$$

Logo,

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}\left(u, \frac{\pi}{2}\right) \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}\left(u, \frac{\pi}{2}\right) = \vec{0}.$$

Porém, usando a parametrização $\vec{r}(u, v) = (u, v, \sqrt{4 - u^2 - v^2})$, temos que $\frac{\partial \vec{r}}{\partial u}(P) = (1, 0, 0)$ e que $\frac{\partial \vec{r}}{\partial v}(P) = (0, 1, 0)$, que são vetores LI. Portanto, P é um ponto singular falso. \square

Definição 4.9.1 Dizemos que uma superfície S é Suave por Partes se S puder ser dividida num número finito de superfícies suaves.

Exemplo 4.9.2 a) Planos, paraboloides, cilindros e esferas são superfícies suaves;

b) O cone não é uma superfície suave, visto que ele possui uma “ponta”;

c) A superfície de um cubo é uma superfície suave por partes, pois ela pode ser dividida em 6 partes de planos;

d) Esboço de gráficos de superfícies suaves, dados pela Figura 4.18;

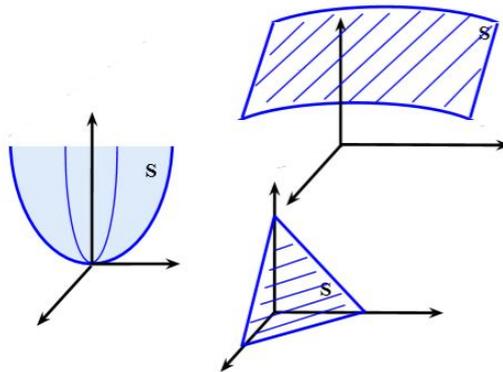


Figura 4.18: Esboço de gráficos de superfícies suaves.

e) Esboço de gráficos de superfícies suaves por partes, dados pela Figura 4.19.

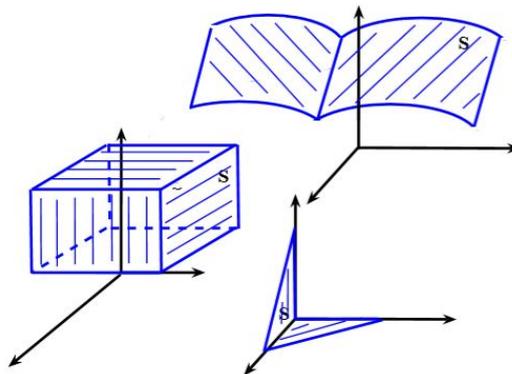


Figura 4.19: Esboço de gráficos de superfícies suaves por partes.

■

Definição 4.9.2 Dada uma superfície suave S , em cada ponto $P \in S$, existe dois vetores unitários normais a S . Se for possível escolher um desses vetores de maneira contínua em toda a superfície, dizemos que S é Orientável.

Definição 4.9.3 Dizemos que uma superfície S está Orientada quando se escolhe em cada ponto $P \in S$ um vetor unitário $\vec{n}(P)$, normal a S , que varia continuamente com P . O campo de vetores \vec{n} é chamado Campo Normal Unitário.

Se a superfície S , suave, é representada por $\vec{r}(u, v)$, $(u, v) \in \mathfrak{R}$, então,

$$\vec{n}_1 = \frac{\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v}}{\left\| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right\|}$$

e $\vec{n}_2 = -\vec{n}_1$ são vetores unitários normais a S .

Exemplo 4.9.3 *Determine um campo normal unitário a esfera $x^2 + y^2 + z^2 = a^2$.*

Solução: S dada por

$$\vec{r}(u, v) = (a \cos(u) \sin(v), a \sin(u) \sin(v), a \cos(v)), \quad 0 \leq u \leq 2\pi \text{ e } 0 \leq v \leq \pi.$$

Dessa forma, temos que

$$\begin{aligned} \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} &= (-a \sin(u) \sin(v), a \cos(u) \sin(v), 0) \text{ e} \\ \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} &= (a \cos(u) \cos(v), a \sin(u) \cos(v), -a \sin(v)). \end{aligned}$$

Daí,

$$\begin{aligned} \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -a \sin(u) \sin(v) & a \cos(u) \sin(v) & 0 \\ a \cos(u) \cos(v) & a \sin(u) \cos(v) & -a \sin(v) \end{vmatrix} = \\ &= (-a^2 \cos(u) \sin^2(v), -a^2 \sin(u) \sin^2(v), -a^2 \sin(v) \cos(v)). \end{aligned}$$

Então, temos que

$$\begin{cases} f_1 = 0 \Leftrightarrow u = \frac{\pi}{2}, u = \frac{3\pi}{2}, v = 0, v = \pi; \\ f_2 = 0 \Leftrightarrow u = 0, u = \pi, u = 2\pi, v = 0, v = \pi; \\ f_3 = 0 \Leftrightarrow v = 0, v = \frac{\pi}{2}, v = \pi; \end{cases}$$

ou seja,

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} = \vec{0} \Leftrightarrow v = 0 \text{ ou } v = \pi.$$

Como

$$\left\| \frac{\partial \vec{r}}{\partial u} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial v} \right\| = a^2 \sin(v),$$

segue que

$$\vec{n}_1 = (-\cos(u) \sin(v), -\sin(u) \sin(v), -\cos(v)).$$

Além disso, $\lim_{v \rightarrow 0} \vec{n}_1(u, v) = (0, 0, -1)$ e $\lim_{v \rightarrow \pi} \vec{n}_1(u, v) = (0, 0, 1)$. Portanto, o campo \vec{n}_1 fica definido por

$$\vec{n}_1 = \begin{cases} (-\cos(u) \sin(v), -\sin(u) \sin(v), -\cos(v)), & v \neq 0 \text{ e } v \neq \pi \\ (0, 0, -1), & v = 0 \\ (0, 0, 1), & v = \pi \end{cases}$$

■

Exemplo 4.9.4 *Determine um campo normal unitário do parabolóide S , dado por $\vec{r}(x, y) = (x, y, x^2 + y^2)$, onde $x^2 + y^2 \leq 4$.*

Solução: Temos que

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial x} = (1, 0, 2x) \text{ e } \frac{\partial \vec{r}}{\partial y} = (0, 1, 2y).$$

Com isso,

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial x} \times \frac{\partial \vec{r}}{\partial y} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 0 & 2x \\ 0 & 1 & 2y \end{vmatrix} = (-2x, -2y, 1) \neq \vec{0}, \forall (x, y).$$

Assim, como

$$\left\| \frac{\partial \vec{r}}{\partial x}(x, y) \right\| = \sqrt{4x^2 + 4y^2 + 1},$$

segue que o campo \vec{n}_1 fica dado por

$$\vec{n}_1 = \left(\frac{-2x}{\sqrt{4x^2 + 4y^2 + 1}}, \frac{-2y}{\sqrt{4x^2 + 4y^2 + 1}}, \frac{1}{\sqrt{4x^2 + 4y^2 + 1}} \right).$$

■

Exemplo 4.9.5 *A Faixa de Möbius, ilustrada na Figura 4.20, é um exemplo de uma superfície que não é orientável.*



Figura 4.20: Esboço da Faixa de Möbius.

Se uma superfície suave e orientada S é limitada por uma curva fechada simples c , podemos associar a orientação de S a um sentido positivo sobre c , como visto na Figura 4.21.

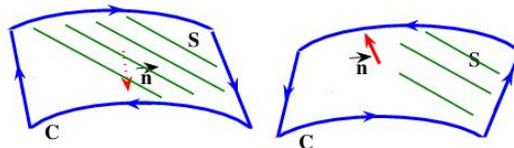


Figura 4.21: Orientação de curvas através da orientação da superfície suave.

Com essa convenção, podemos orientar um superfície suave por partes. Por exemplo, suponha que S seja formada por duas partes suaves orientáveis, S_1

e S_2 , conforme a Figura 4.22. Se c é o contorno comum de S_1 e S_2 , escolha um vetor normal unitário de S_1 e S_2 de tal maneira que se tenha o sentido positivo de c em relação a S_1 e que se tenha o sentido negativo de c em relação a S_2 .

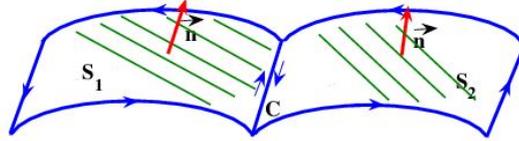


Figura 4.22: Orientação de curvas através da orientação da superfície.

Exemplo 4.9.6 Uma possível orientação de um cubo é obtida quando se toma o vetor \vec{n} apontando para fora da superfície. Com essa orientação, S é chamada de **Superfície Exterior** do cubo dado. Veja a Figura 4.23.

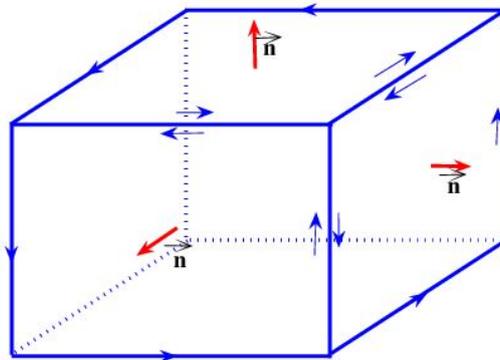


Figura 4.23: Ilustração da superfície exterior de um cubo dada pela orientação do mesmo.

Agora faça alguns exercícios. Bons estudos.

4.10 Exercícios

Exercício 4.10.1 Determine um campo normal unitário do parabolóide

$$\vec{r}(u, v) = (u \cos(v), u \sin(v), u^2 - 1),$$

representando-o graficamente sobre a superfície.

Exercício 4.10.2 Determine um campo normal unitário do plano que passa pelos pontos $(1, 0, 0)$, $(0, 1, 0)$ e $(0, 0, 1)$, usando as seguintes parametrizações:

a) $\vec{r}(u, v) = (u + v, u - v, 1 - 2u)$;

b) $\vec{r}(u, v) = (u, v, 1 - u - v)$.