

## INTEGRAIS DE LINHA-- Teorema de Green

Dado um campo de vetores  $F(x,y) = (M,N)$  de classe  $C^1$  e uma curva  $C$  simples fechada  $C^1$ , o teorema de Green estabelece uma igualdade entre a integral de linha do campo  $F$  sobre  $C$  e a integral dupla de

$(N_x - M_y)$  sobre a região limitada pela curva  $C$ . Onde  $C$  é orientada positivamente.

Preste atenção na orientação da curva.

Vamos ver alguns exemplos

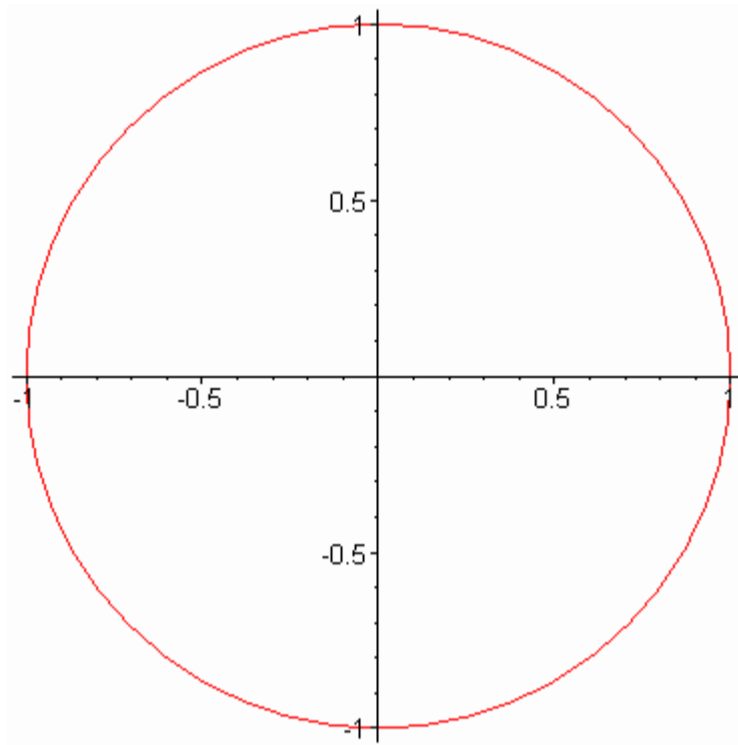
- > **restart:**
- > **with(linalg):**
- > **with(plots):**
- > **curva := [cos(t), sin(t), t=0..2\*Pi];**

```
curva := [cos(t), sin(t), t = 0 .. 2 pi]
```

A parte da variação do parametro é muito importante, além da orientação.

Podemos plotar a curva:

- > **plot(curva);**



Vamos considerar o campo vetorial  $F(x,y) = (-y,x)$ . Aqui  $M(x,y) = -y$  e  $N(x,y) = x$ .

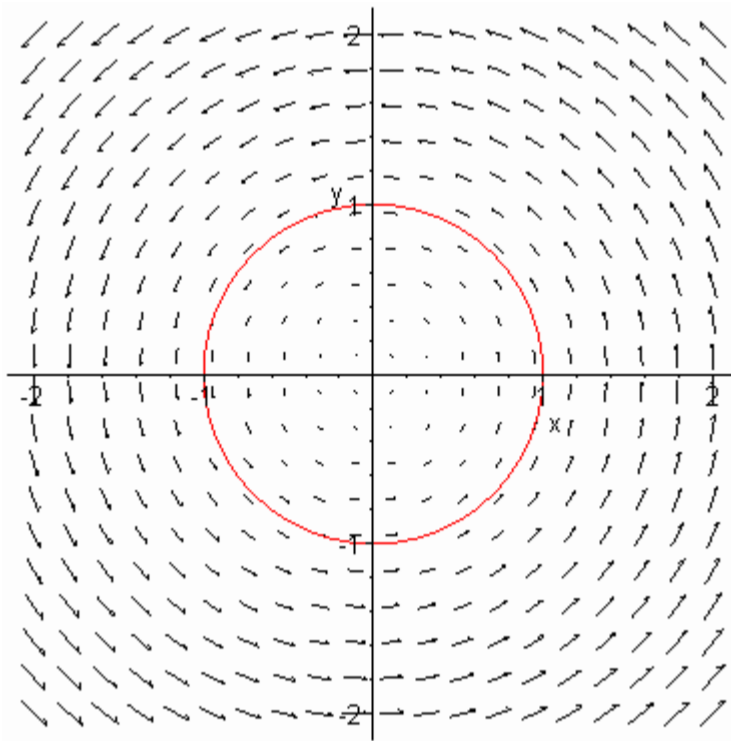
> **`vf:=[-y,x];`**

$$vf = [-y, x]$$

> **`F:=fieldplot(vf,x=-2..2,y=-2..2):`**

> **`G:=plot(curva):`**

> **`display({F,G});`**



Como o campo de vetores é sempre na direção da curva, esperamos que a integral de linha seja positiva.

Para avaliar a integral de linha, nos precisamos substituir a parametrização no campo de vetores, e então integrar o produto interno:

> **vpar:=subs(x=curva[1],y=curva[2],vf);**

$$vpar := [-\sin(t), \cos(t)]$$

> **Int(dotprod(vpar,diff([curva[1],curva[2]],t)),curva[3]);**

$$\int_0^{2\pi} \sin(t)^2 + \cos(t)^2 dt$$

> **value("");**

$$2\pi$$

Um procedimento em Maple para fazer isto (assumindo **x,y** and **t** com seus papéis usuais) é dado por:

> **Lineint2:=proc(vf,curve)**

> **Int(dotprod(subs(x=curve[1],y=curve[2],vf),diff([curve[1], curve[2]],t)),curve[3]);**

> **end;**

*Lineint2 :=*

**proc**(vf, curve) Int(dotprod(subs(x = curve[1], y = curve[2], vf), diff([curve[1], curve[2]], t)), curve[

Testando:

> **Lineint2(vf, curva);**

$$\int_0^{2\pi} \sin(t)^2 + \cos(t)^2 dt$$

> **Int(Int(diff(vf[2],x)-diff(vf[1],y),y=-sqrt(1-x^2)..sqrt(1-x^2)),x=-1..1);**

$$\int_{-1}^1 \int_{-\sqrt{1-x^2}}^{\sqrt{1-x^2}} 2 dy dx$$

> **evalf("");**

6.283185307

>

Que é o esperado.