

Estudo da Reta

Matemática para Engenharia I

Profa. Simone

2016/2

Equações da reta

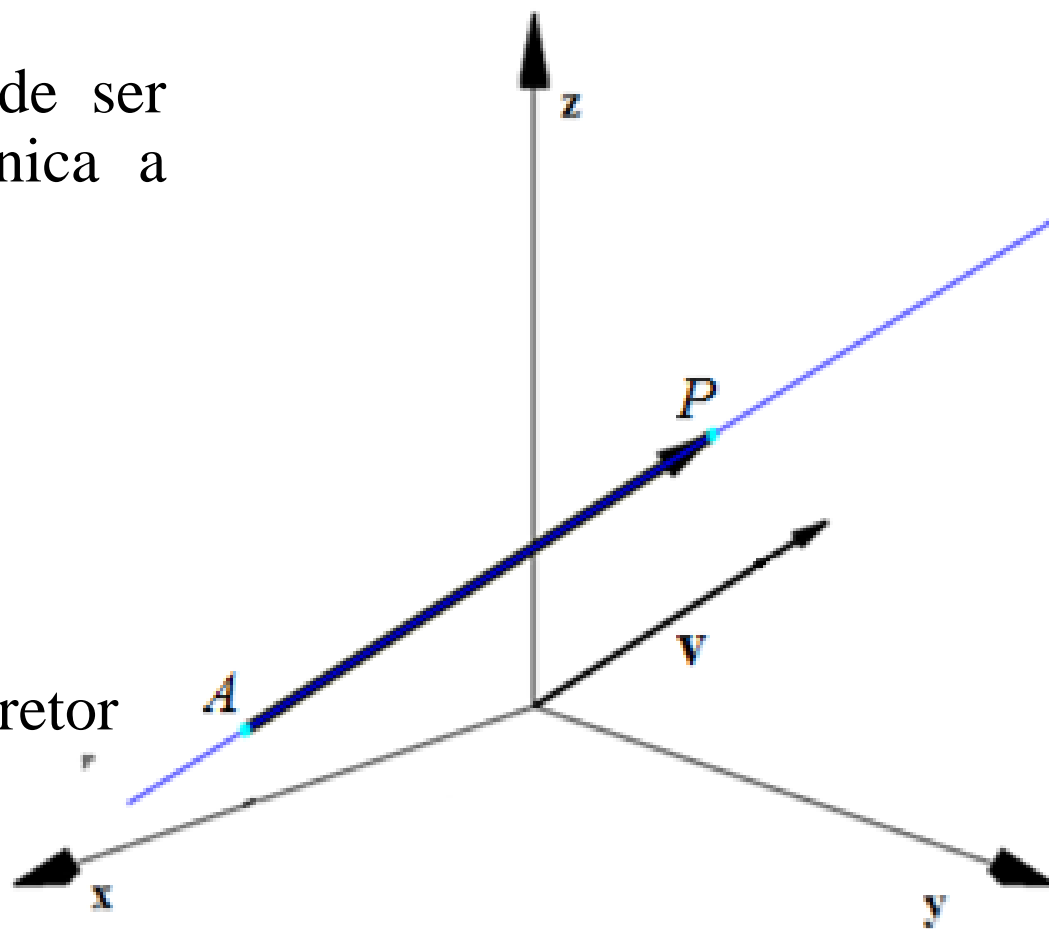
- ▶ Uma **reta** no espaço pode ser identificada de forma única a partir de um ponto na reta

$$A(x_0, y_0, z_0)$$

e de um vetor não-nulo

$$\vec{v} = (a, b, c)$$

paralelo à reta, dito vetor diretor



Equação vetorial da reta

Um ponto $P(x, y, z)$ pertence á reta r se, e somente se,

$$\overrightarrow{AP} \parallel \mathbf{v}$$

Isto é,

$$\overrightarrow{AP} = t\mathbf{v}$$

para algum $t \in \mathbb{R}$

Equação vetorial da reta

Um ponto $P(x, y, z)$ pertence á reta r se, e somente se,

$$\overrightarrow{AP} \parallel \mathbf{v}$$

Isto é,

$$\overrightarrow{AP} = t\mathbf{v}$$

$$P = A + t\mathbf{v}$$

para algum $t \in \mathbb{R}$

Equação vetorial da reta

- ▶ Em termos das coordenadas dos pontos A e P e do vetor \mathbf{v} , temos:

$$r : (x, y, z) = (x_0, y_0, z_0) + t(a, b, c), -\infty < t < \infty$$

Equação vetorial da reta que passa pelo ponto $A(x_0, y_0, z_0)$ com direção dada pelo vetor $\mathbf{v} = (a, b, c)$

A cada valor de t corresponde um ponto particular da reta. Reciprocamente, cada ponto da reta corresponde a um valor do parâmetro t . Assim, quando t varia no intervalo real $(-\infty, +\infty)$, a equação acima nos fornece as coordenadas de todos os pontos da reta.

Equações paramétricas da reta

- ▶ A equação vetorial da reta pode ser decomposta em um conjunto de equações escalares, designadas **equações paramétricas da reta**

$$r : \begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 + bt, \\ z = z_0 + ct \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}$$

Exemplo 1.

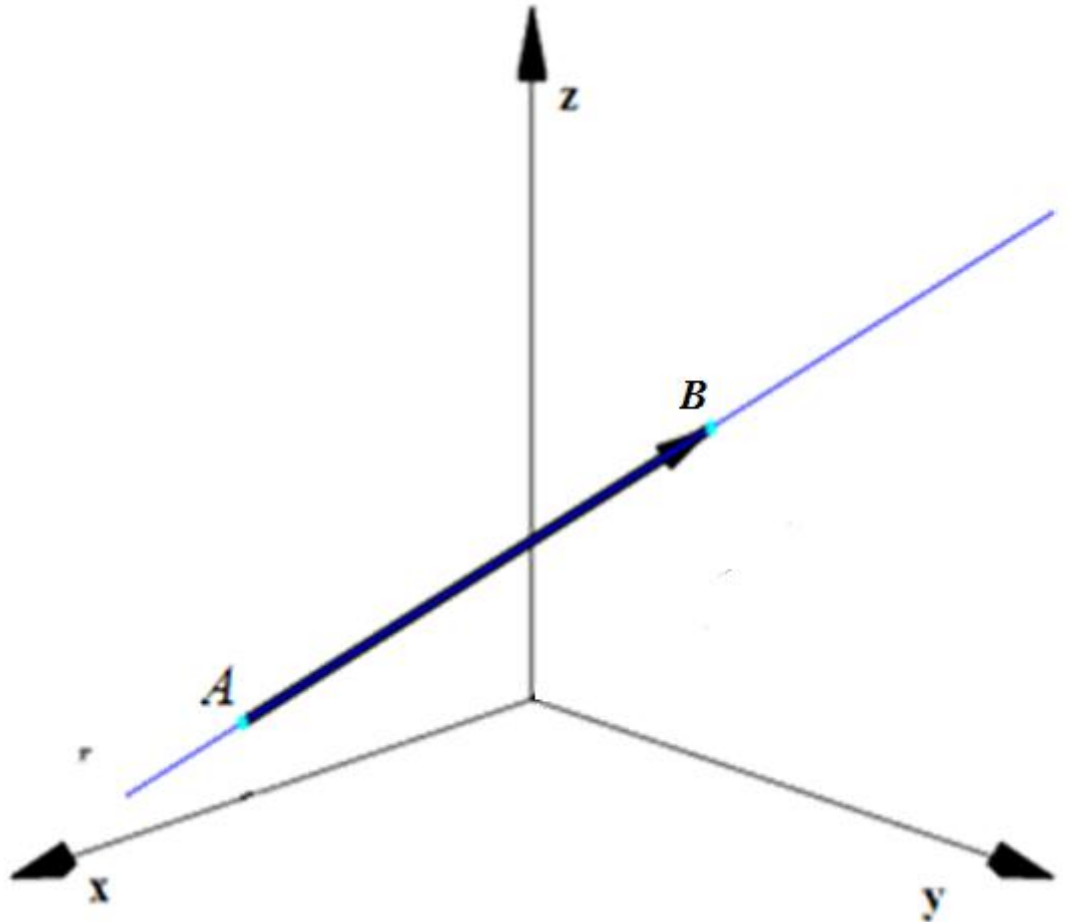
- a) Determine a equação vetorial e as equações paramétricas da reta r , que passa pelo ponto $A(3, -1, 2)$ e tem direção dada pelo vetor $\mathbf{v} = (-3, -2, 1)$
- b) Determine as coordenadas do ponto que corresponde a $t = 3$
- c) Verifique se o ponto $(9, 3, 0)$ pertence à reta r
- d) Verifique se o ponto $(0, 3, 4)$ pertence á reta r

Obs.

- ▶ Para verificarmos se um dado ponto pertence a uma reta, substituímos suas coordenadas na equação da reta: se o valor do parâmetro for o mesmo nas três equações, o ponto pertence à reta, caso contrário, o ponto não pertence à reta.
- ▶ As equações de uma reta (vetorial, paramétricas,...) não são únicas, uma vez que são infinitas as escolhas para o ponto $A(x_0, y_0, z_0)$ e para o vetor diretor $\mathbf{v} = (a, b, c)$.

Reta definida por dois pontos

- ▶ A reta definida pelos pontos A e B é a reta que passa pelo ponto A (ou B) e tem a direção do vetor $\mathbf{v} = \overrightarrow{AB}$



Exemplo 2.

- ▶ Escreva equações paramétricas para a reta que passa pelos pontos $A(1, -2, 3)$ e $B(3, -1, -1)$.

Equações reduzidas da reta

- ▶ Isolando-se o parâmetro t em alguma das equações na primeira equação paramétrica e substituindo-se nas demais, obtemos as **equações reduzidas na variável x** :

$$r : \begin{cases} y = y(x) \\ z = z(x) \end{cases}$$

- ▶ Isolando-se o parâmetro t na segunda e na terceira equação paramétrica pode-se obter as equações reduzidas nas variáveis y e z , respectivamente, através de procedimento análogo.

Exemplo 3.

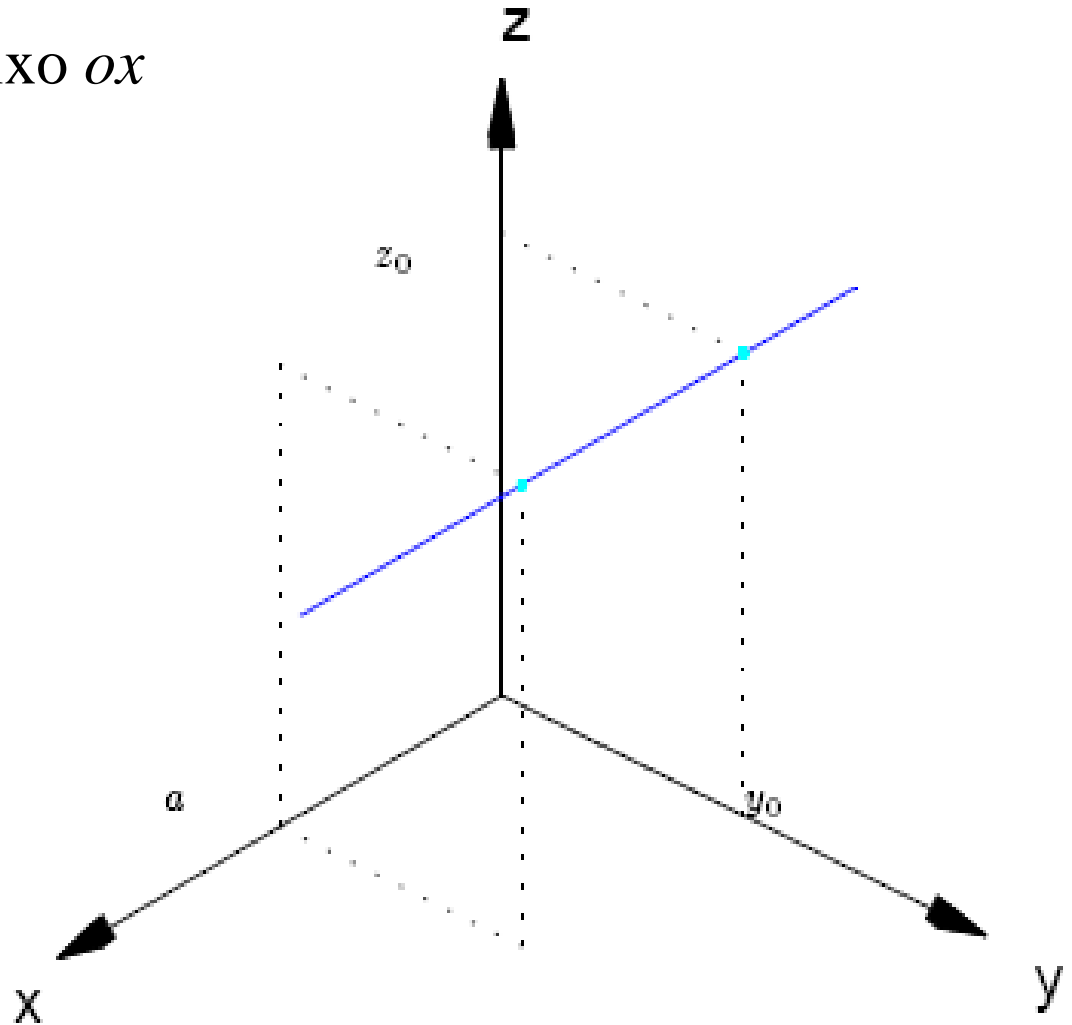
- ▶ a) Escrever as equações vetorial, paramétricas e reduzidas da reta que passa pelo ponto $A(2, -4, -3)$ e tem a direção dada pelo vetor $\mathbf{v} = (1, 2, -3)$
- ▶ b) Escrever as equações paramétricas da reta que passa por $B(1, -2, 4)$ e é paralela ao eixo dos x ;
- ▶ c) Escrever a equação vetorial da reta que passa por $C(3, 2, 1)$ e é perpendicular ao plano xOz ;
- ▶ d) Escrever uma equação para a reta que passa por $D(2, 3, 4)$ e é ortogonal ao mesmo tempo aos eixos dos x e dos y .

Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao eixo ox

$$r: \begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 \\ z = z_0 \end{cases}$$

$$\mathbf{v} = (a, 0, 0)$$

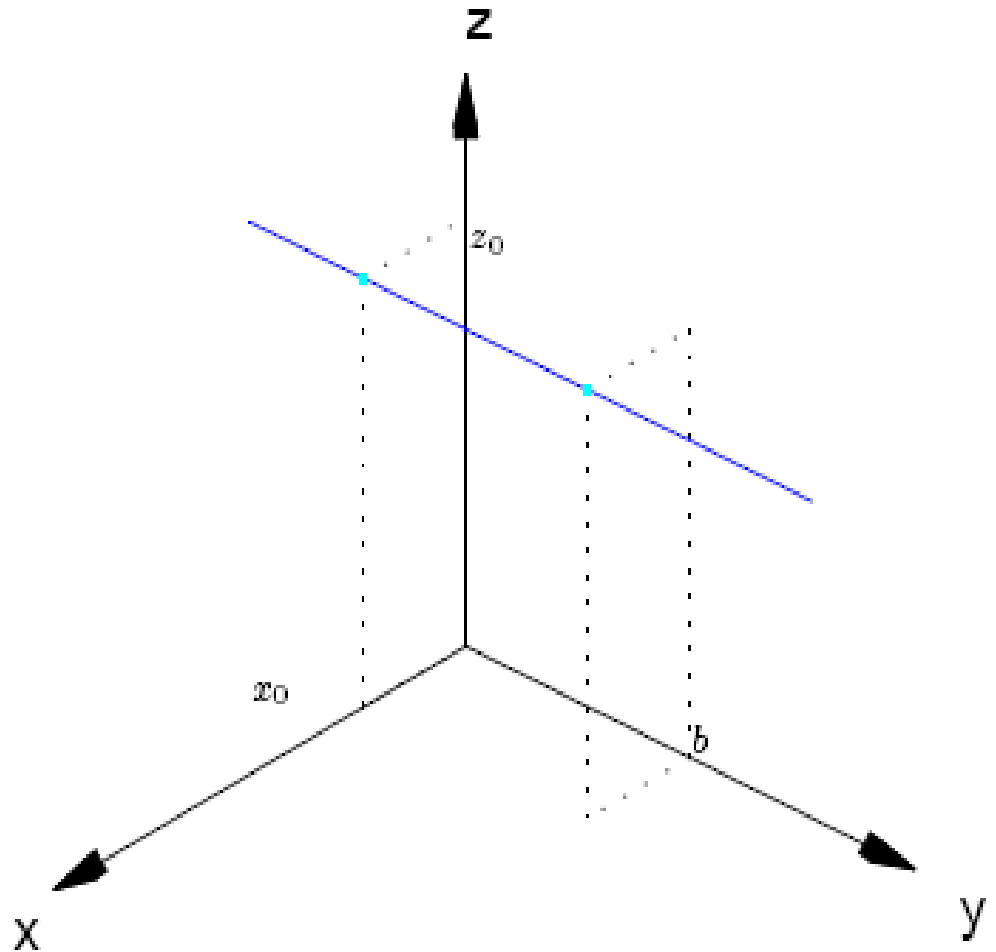


Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao eixo oy

$$r : \begin{cases} x = x_0 \\ y = y_0 + bt \\ z = z_0 \end{cases}$$

$$\mathbf{v} = (0, b, 0)$$

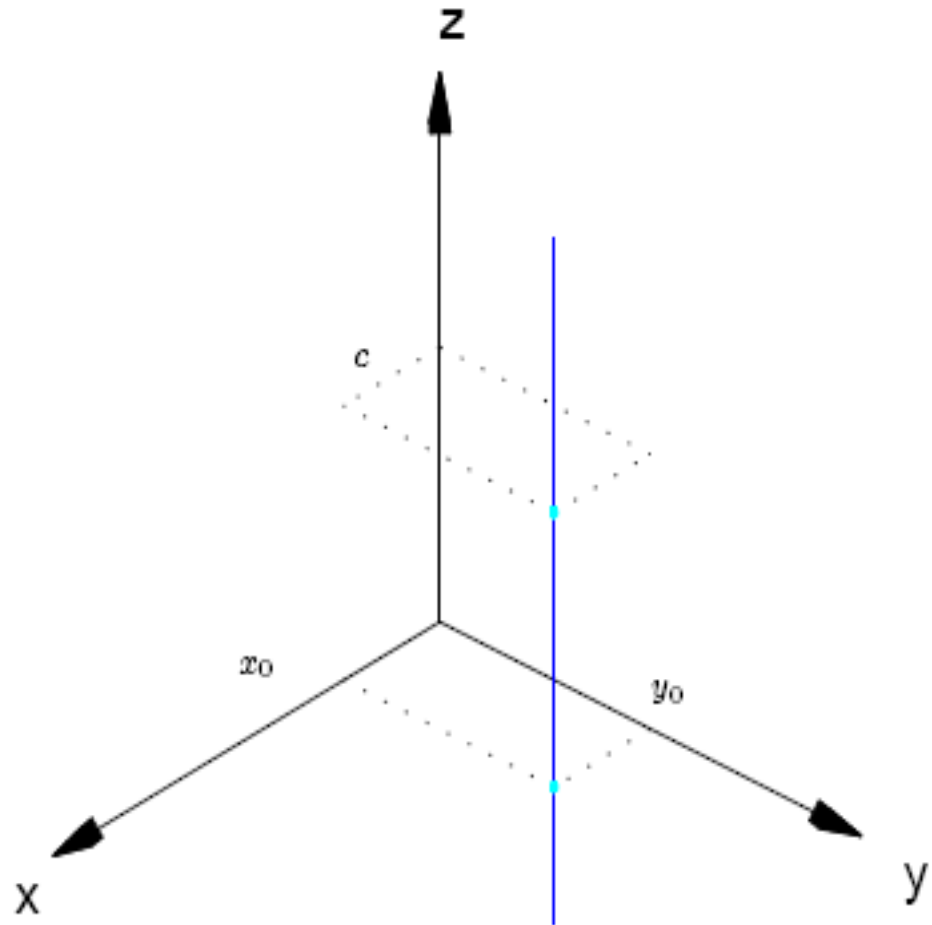


Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao eixo oz

$$r : \begin{cases} x = x_0 \\ y = y_0 \\ z = z_0 + ct \end{cases}$$

$$\mathbf{v} = (0, 0, c)$$

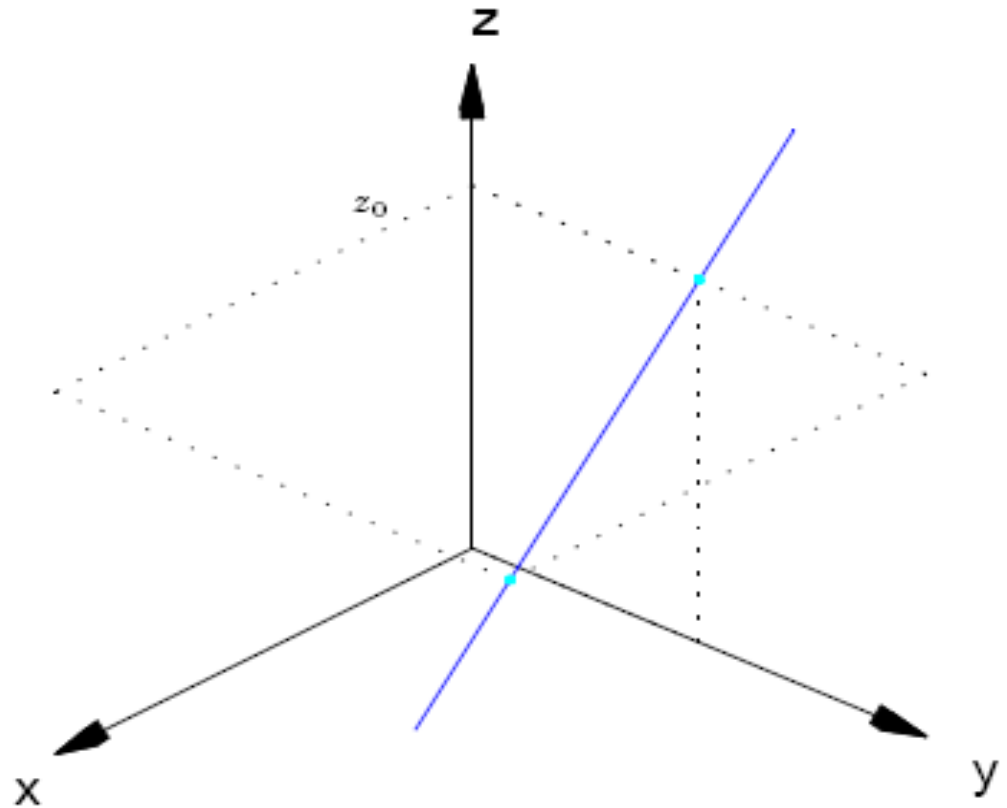


Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano xy

$$r: \begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 + bt \\ z = z_0 \end{cases}$$

$$\mathbf{v} = (a, b, 0)$$

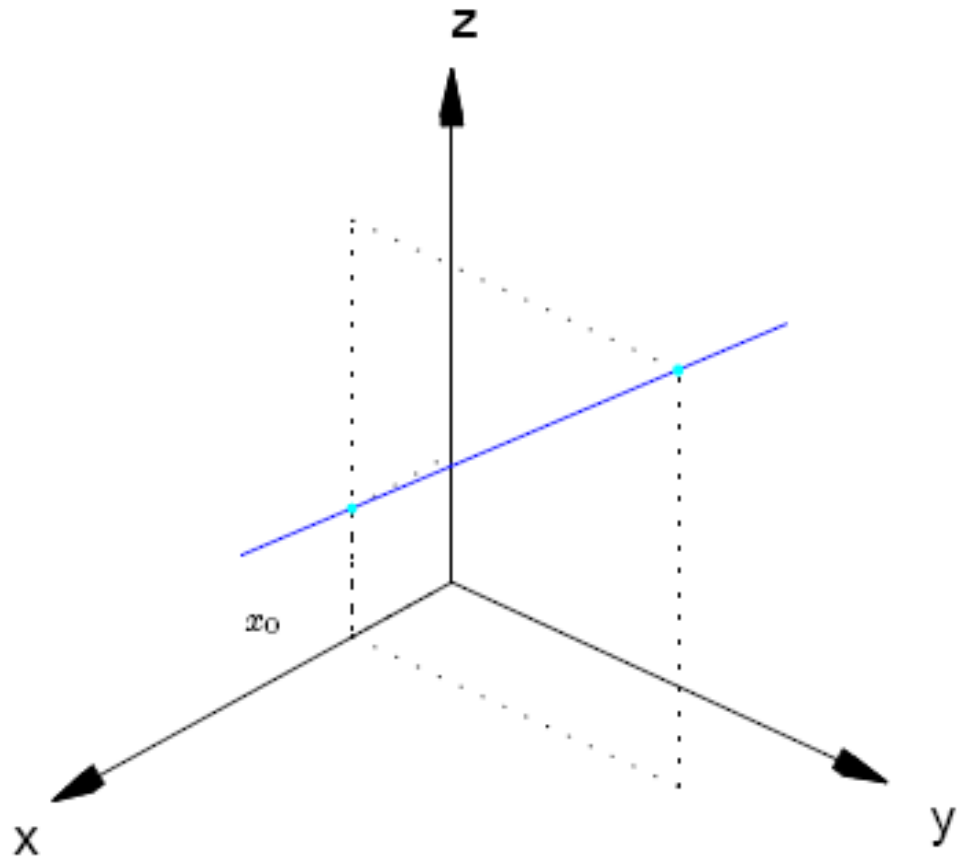


Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano yz

$$r : \begin{cases} x = x_0 \\ y = y_0 + bt \\ z = z_0 + ct \end{cases}$$

$$\mathbf{v} = (0, b, c)$$

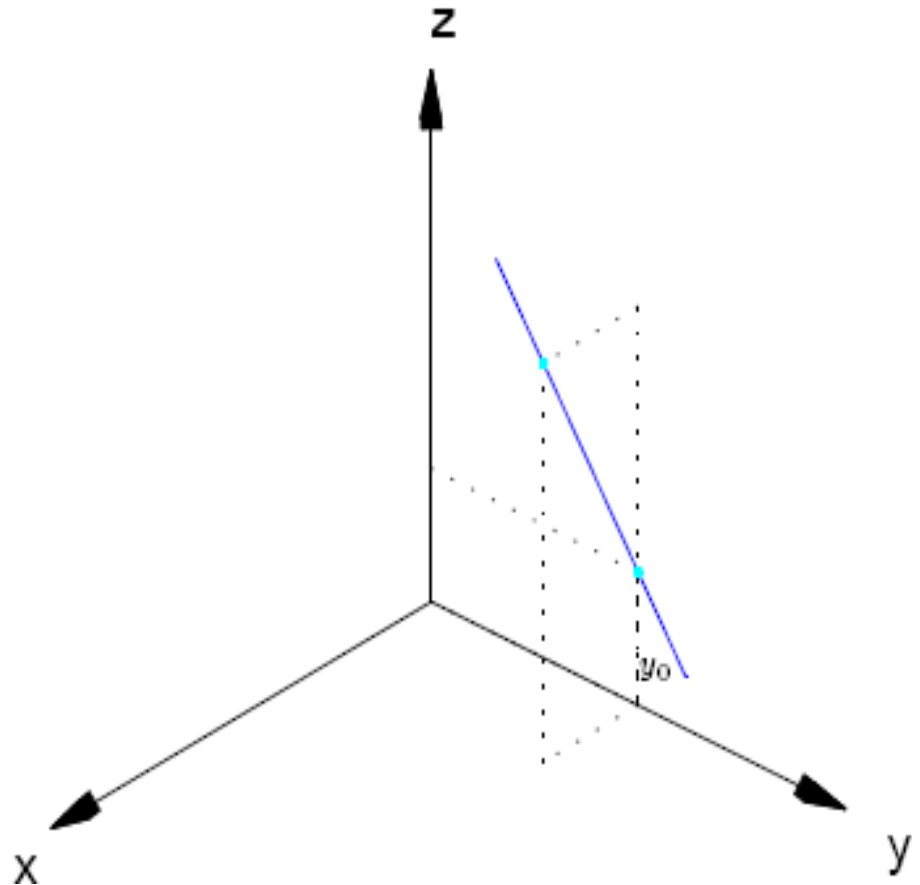


Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano xz

$$r : \begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 \\ z = z_0 + ct \end{cases}$$

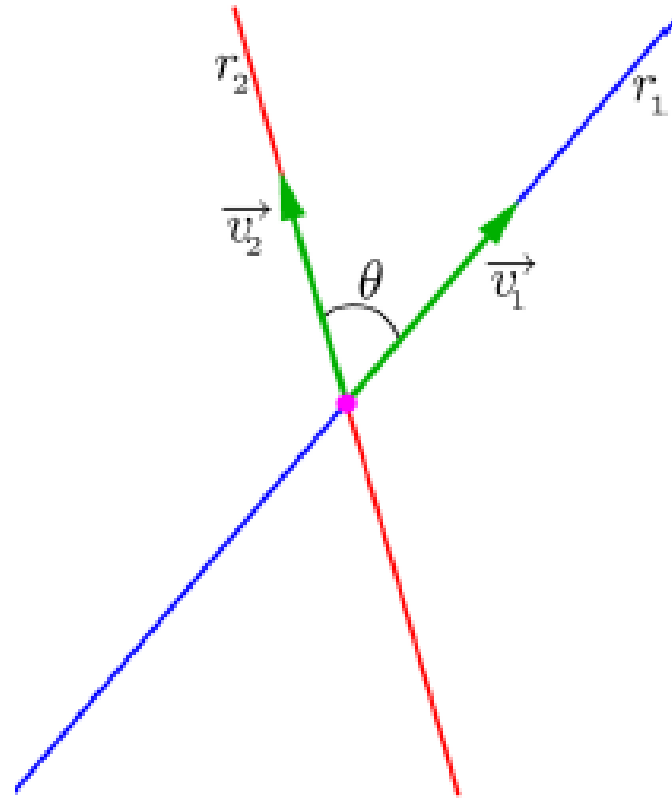
$$\mathbf{v} = (a, 0, c)$$



Ângulo de duas retas

- ▶ O ângulo de duas retas r_1 e r_2 é definido como o menor ângulo de um vetor diretor de r_1 e de um vetor diretor de r_2 .

$$\cos \theta = \frac{|\mathbf{v}_1 \cdot \mathbf{v}_2|}{\|\mathbf{v}_1\| \|\mathbf{v}_2\|}, 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$$



Exemplo 4.

- ▶ Calcular o ângulo entre as retas dadas a seguir:

$$r_1 : \begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = t \\ z = 3 - t \end{cases}$$

$$r_2 : \begin{cases} x = 4 + t \\ y = -t \\ z = -4 - 2t \end{cases}$$

Retas ortogonais e retas paralelas

- ▶ Dados \mathbf{v}_1 e \mathbf{v}_2 os respectivos vetores diretores de r_1 e r_2

$$r_1 \perp r_2 \Leftrightarrow \mathbf{v}_1 \cdot \mathbf{v}_2 = 0 \quad (\text{ortogonais})$$

$$r_1 \parallel r_2 \Leftrightarrow \mathbf{v}_1 = \alpha \mathbf{v}_2 \quad (\text{paralelas})$$

- ▶ Duas retas ortogonais podem ser concorrentes ou não. Se forem concorrentes diz-se que são perpendiculares.

Interseção de retas

- ▶ Para obter o ponto de interseção de duas retas (distintas), resolve-se o sistema linear obtido igualando-se as componentes de suas respectivas equações paramétricas. Se o sistema apresentar uma única solução, a interseção existe; se não apresentar solução, não existe interseção.

Exemplo 4.

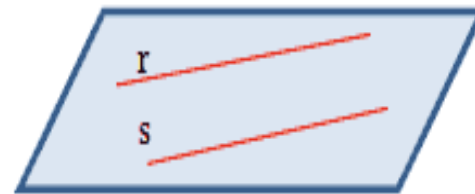
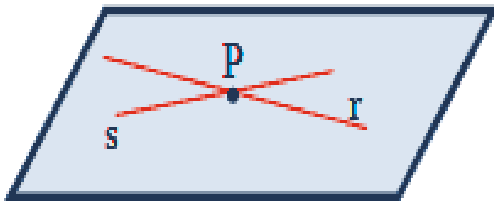
- ▶ Determine, se existir, a interseção dos pares de retas:

$$a) r_1 : \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 3 - 2t \\ z = 1 - 3t \end{cases} \text{ e } r_2 : \begin{cases} x = 3 + 2h \\ y = 4 + 6h \\ z = 4h \end{cases}$$

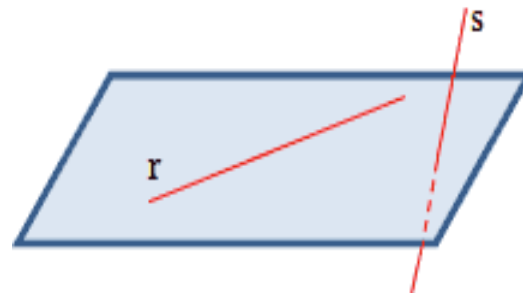
$$b) r_1 : \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 3 + 2t \\ z = t \end{cases} \text{ e } r_2 : \begin{cases} x = 5 + h \\ y = 5 - h \\ z = 3 + 2h \end{cases}$$

Posição relativa de duas retas

- ▶ Duas retas do espaço são **coplanares** quando ambas estão contidas em um mesmo plano. Neste caso, podem ser **coincidentes**, **paralelas** ou **concorrentes**.



- ▶ Quando não existe um plano que as contém, as retas são ditas **reversas**.



Posição relativa de duas retas

- ▶ Para determinar a posição relativa de duas retas no espaço deve-se comparar suas direções, dada pelos seus respectivos vetores diretores e verificar a existência de intersecção.

$$\mathbf{v}_1 = \alpha \mathbf{v}_2 \Rightarrow \begin{cases} \textit{paralelas} \text{ (sem intersecção)} \\ \textit{coincidentes} \text{ (com intersecção)} \end{cases}$$

$$\mathbf{v}_1 \neq \alpha \mathbf{v}_2 \Rightarrow \begin{cases} \textit{reversas} \text{ (sem intersecção)} \\ \textit{concorrentes} \text{ (com intersecção)} \end{cases}$$