

# Estudo da Reta

Matemática para Engenharia I

Profa. Simone

2016/2

# Equações da reta

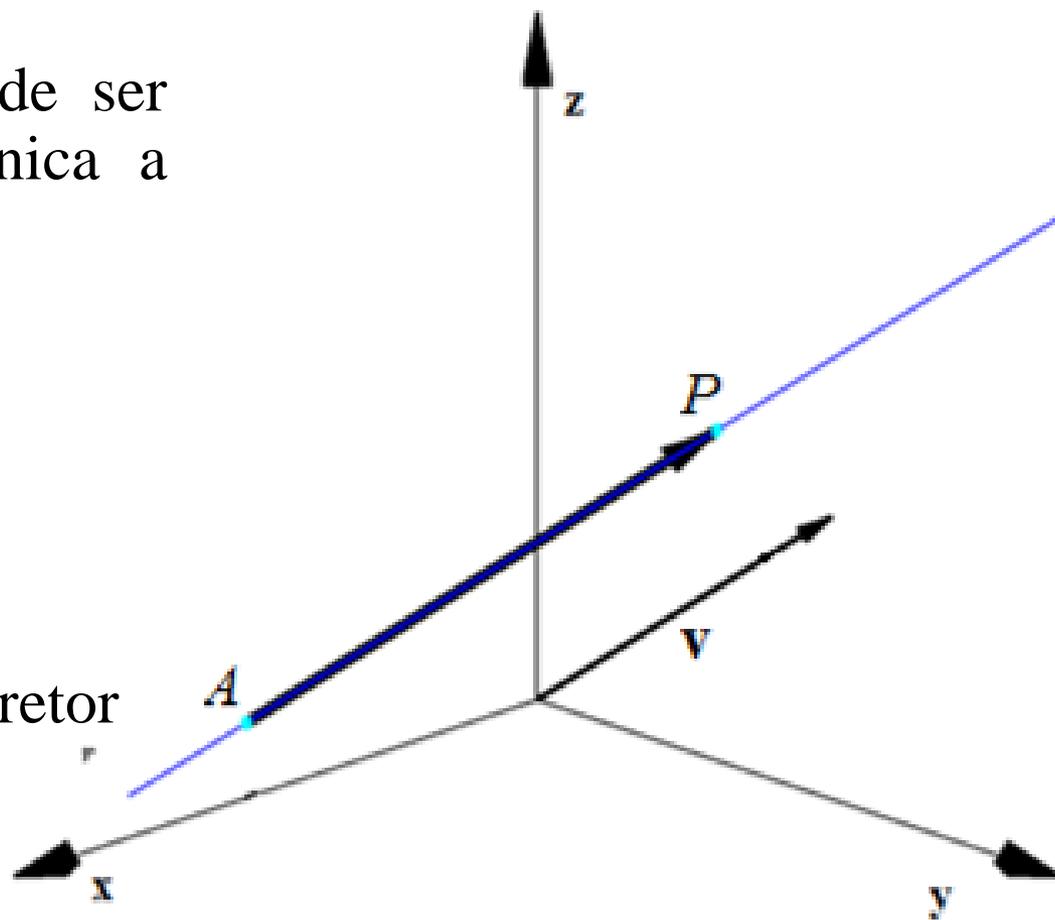
- ▶ Uma **reta** no espaço pode ser identificada de forma única a partir de um ponto na reta

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

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.

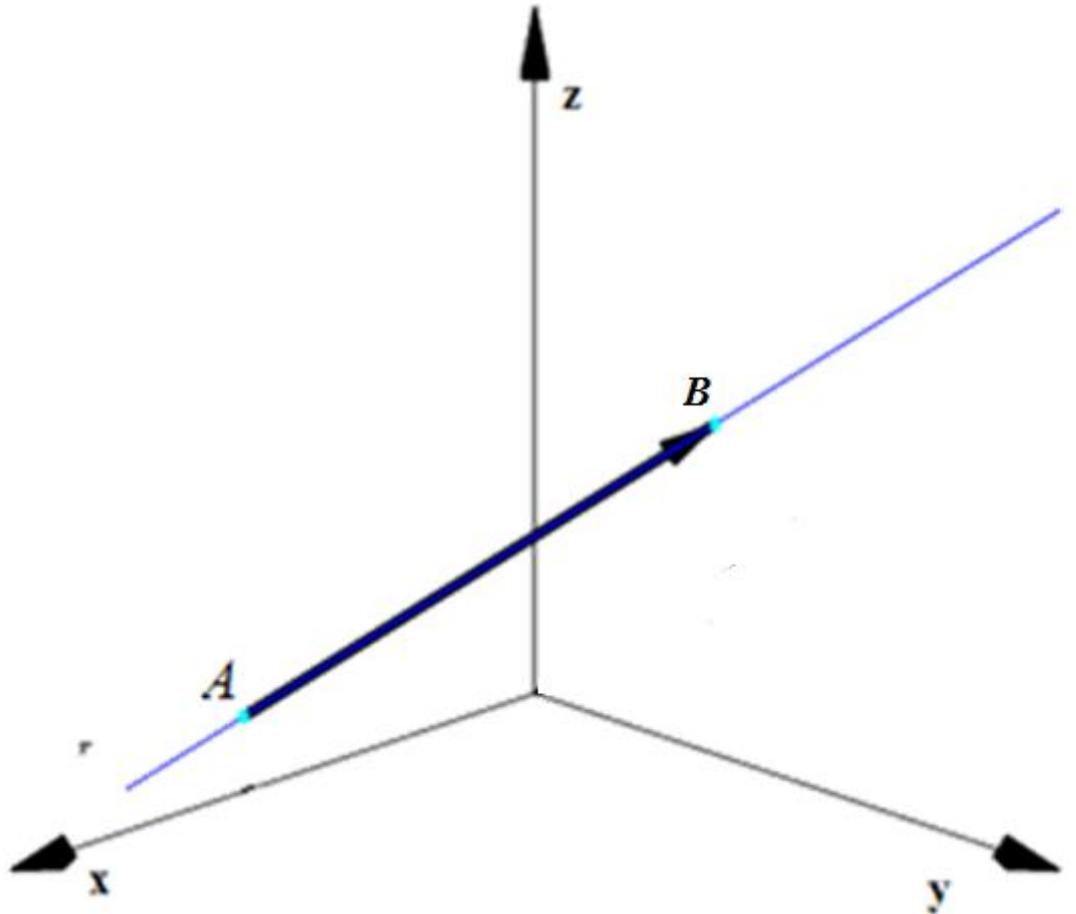
- a) Determine a equação vetorial e as equações paramétricas da reta  $r$ , que passa pelo ponto  $A(3, -1, 2)$  e tem direção dada pelo vetor  $\mathbf{v} = (-3, -2, 1)$
- b) Determine as coordenadas do ponto que corresponde a  $t = 3$
- c) Verifique se o ponto  $(9, 3, 0)$  pertence à reta  $r$
- d)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

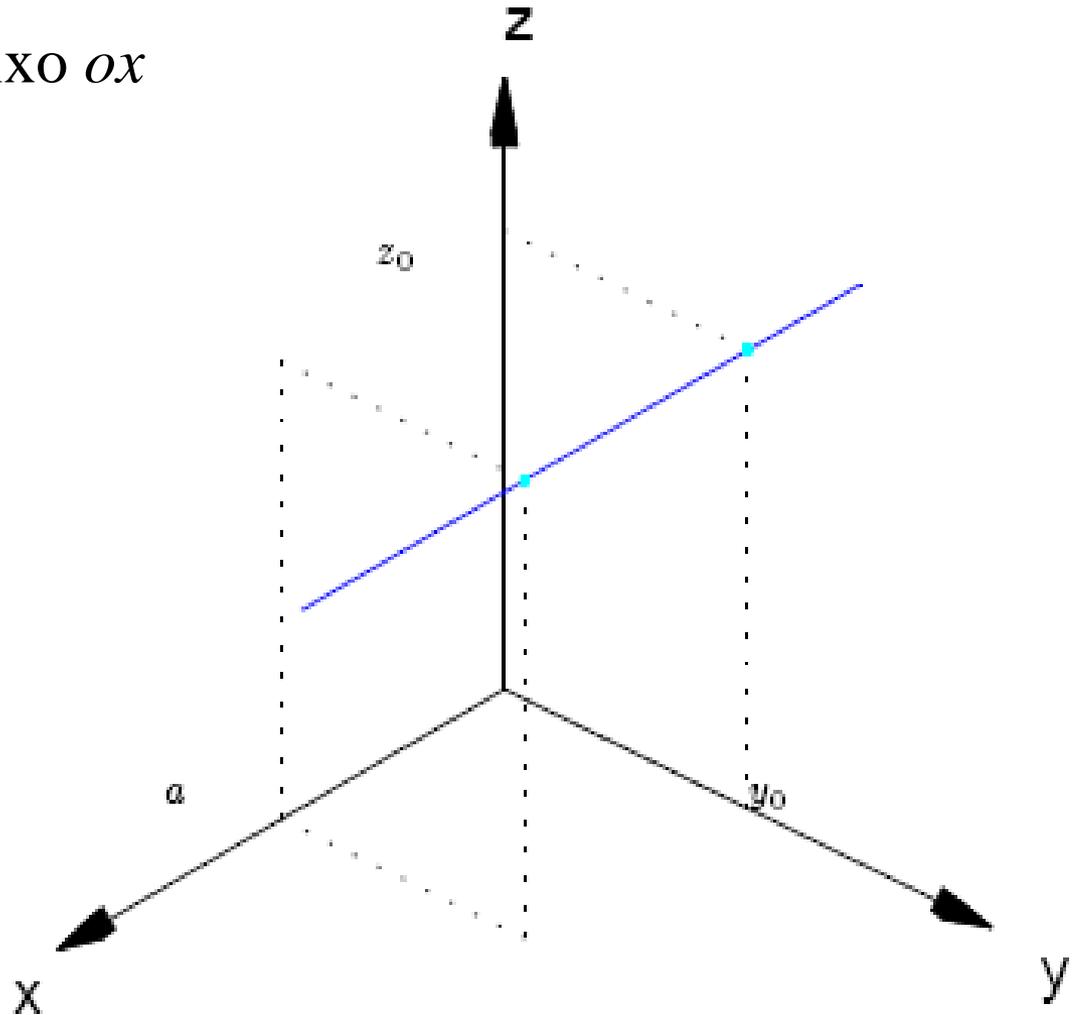
- ▶ a) Escrever as equações vetorial, paramétricas e reduzidas da reta que passa pelo ponto  $A(2, -4, -3)$  e tem a direção dada pelo vetor  $\mathbf{v} = (1, 2, -3)$
- ▶ b) Escrever as equações paramétricas da reta que passa por  $B(1, -2, 4)$  e é paralela ao eixo dos  $x$ ;
- ▶ c) Escrever a equação 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  $ox$

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

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

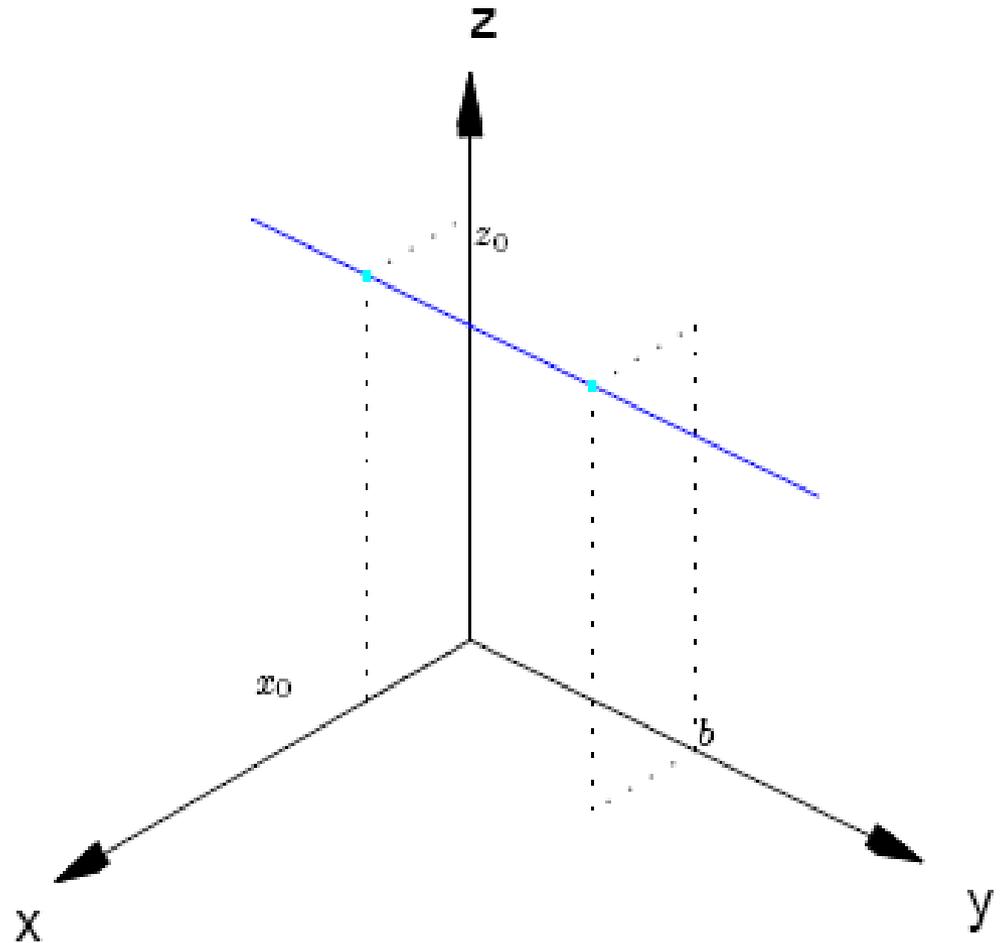


# Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao eixo  $oy$

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

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

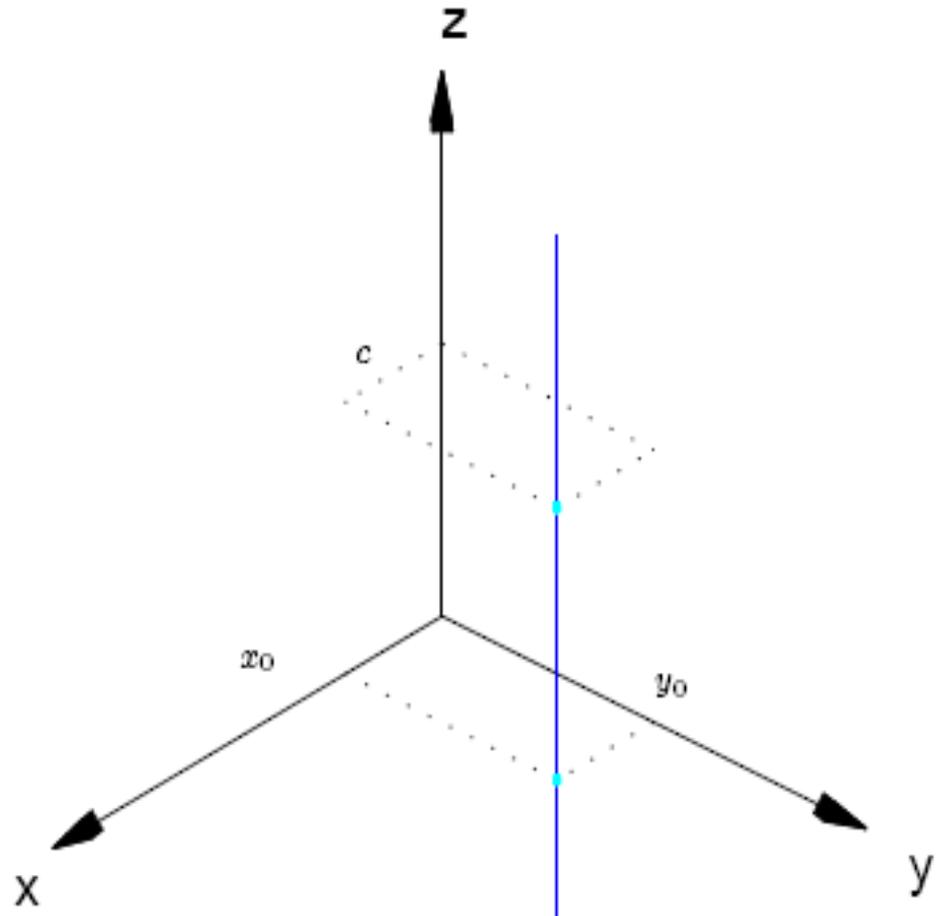


# Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao eixo  $oz$

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

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

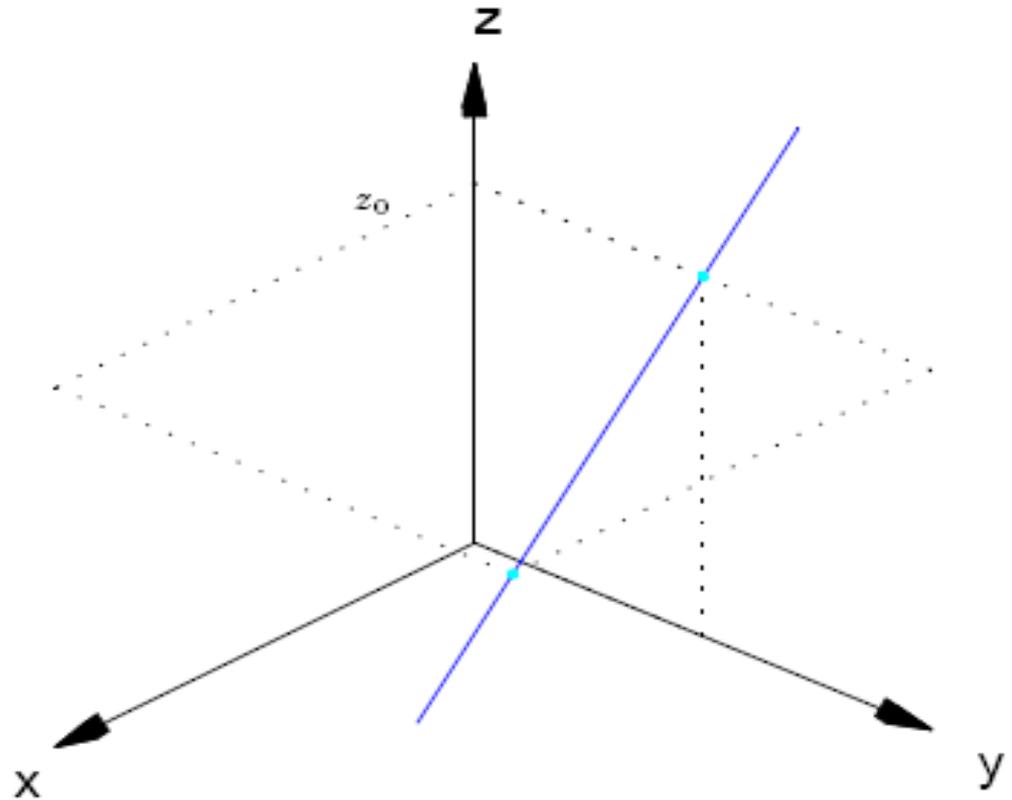


# Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano  $xy$

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

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

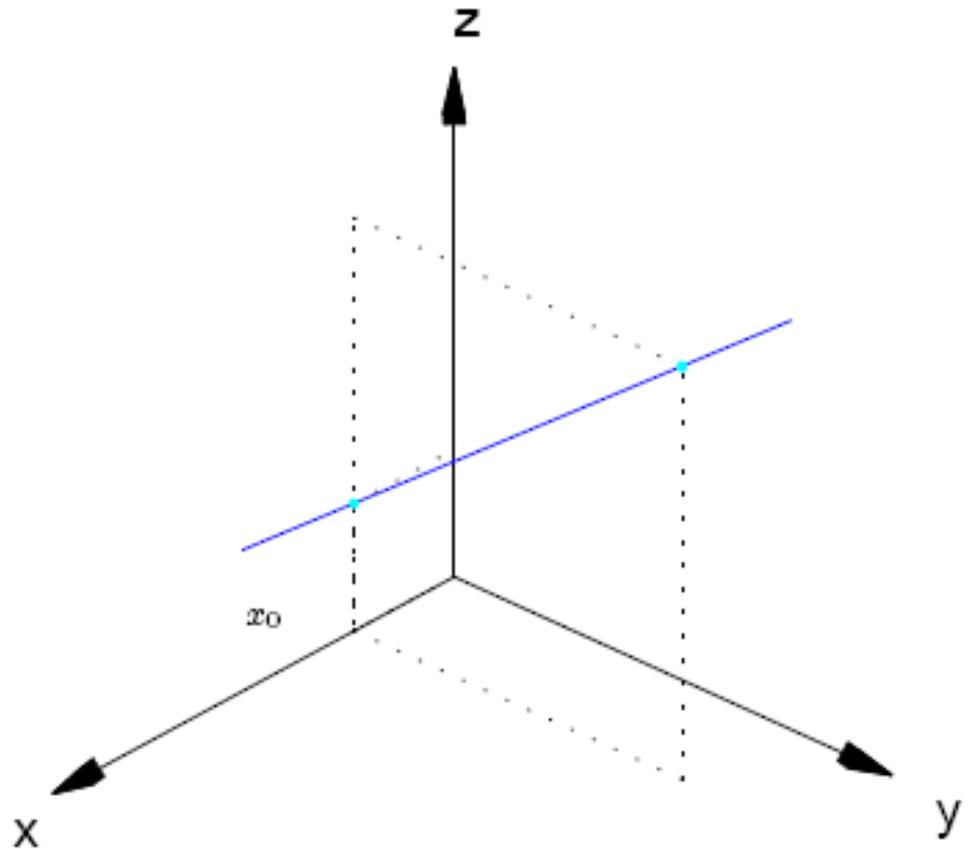


# Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano  $yz$

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

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

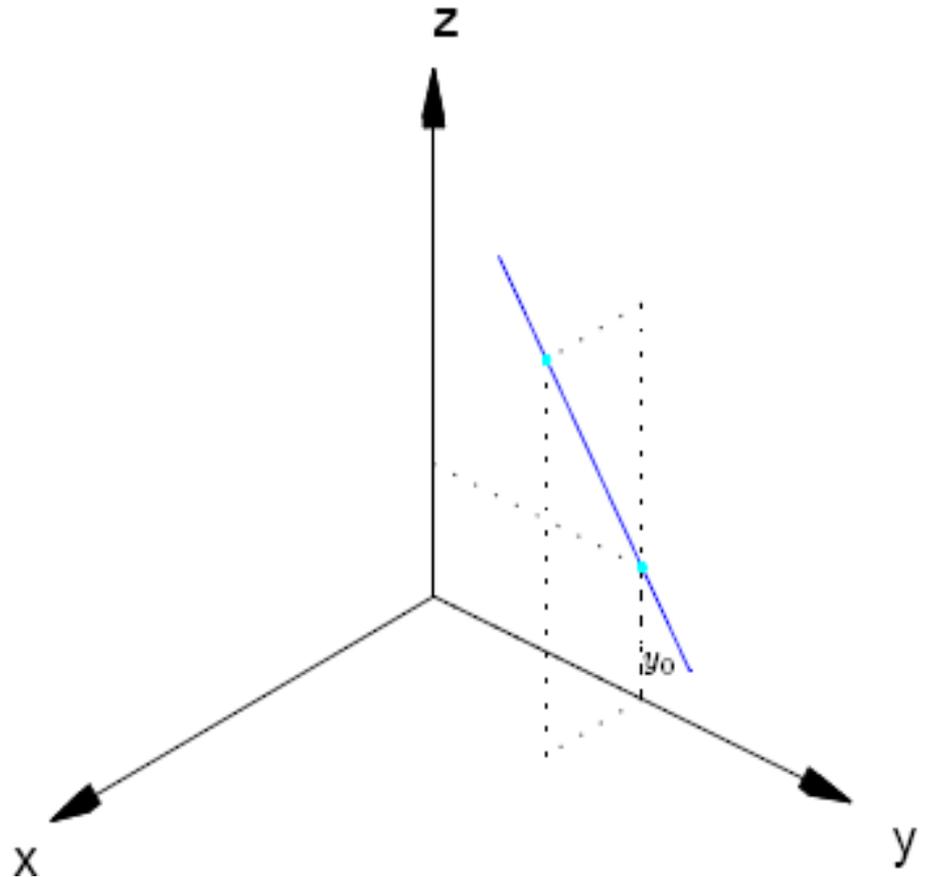


# Casos particulares das equações da reta

- ▶ Retas paralelas ao plano  $xz$

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

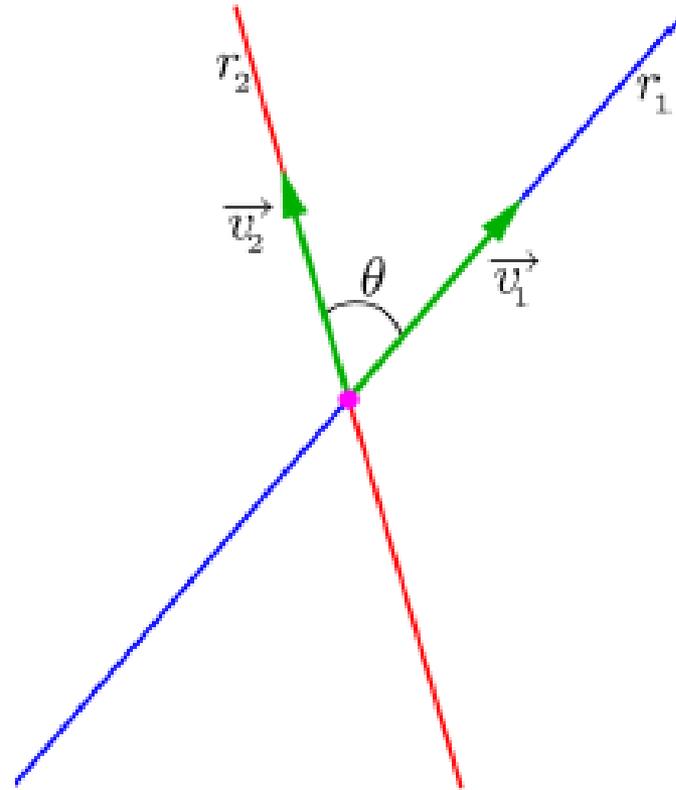
$$\mathbf{v} = (a, 0, c)$$



# 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.

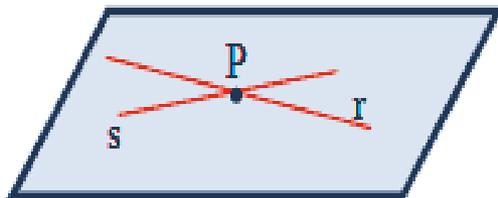
- ▶ Determine, se existir, a interseção dos pares de retas:

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

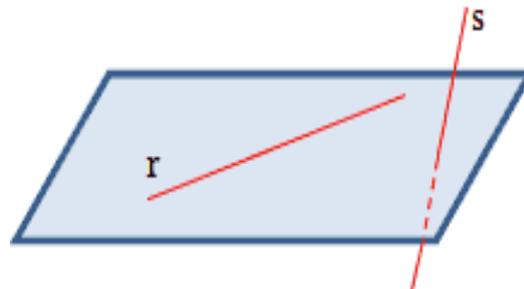
$$b) r_1 : \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 3 + 2t \\ z = t \end{cases} \text{ e } r_2 : \begin{cases} x = 5 + h \\ y = 5 - h \\ z = 3 + 2h \end{cases}$$

# 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.

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

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