universidade de aveiro departamento de matemática

Álgebra Linear e Geometria Analítica

Agrupamento IV (ECT, EET, EI)

Capítulo 3

Vetores, Retas e Planos

2014/15

Dados os vetores $X = (x_1, \ldots, x_n)$ e $Y = (y_1, \ldots, y_n) \in \mathbb{R}^n$

o produto interno (ou produto escalar) de X e Y é o escalar real

$$X \cdot Y = X^T Y = \begin{bmatrix} x_1 & \cdots & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

$$= x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n$$

o comprimento ou norma de X é

$$\|X\| = \sqrt{X \cdot X} = \sqrt{x_1^2 + \cdots + x_n^2}$$

Propriedades do produto interno em $\mathbb{R}^n$

Dados $X, Y, Z \in \mathbb{R}^n$ e $\alpha \in \mathbb{R}$,

1. $X \cdot X \geq 0$;
2. $X \cdot X = 0 \;\Leftrightarrow\; X = 0$;
3. $X \cdot Y = Y \cdot X$;
4. $(X + Y) \cdot Z = X \cdot Z + Y \cdot Z$;
5. $(\alpha X) \cdot Y = X \cdot (\alpha Y) = \alpha\,(X \cdot Y)$.

Teorema (Desigualdade de Cauchy-Schwarz)

Dados $X, Y \in \mathbb{R}^n$,

$$|X \cdot Y| \leq \|X\| \|Y\|.$$

Teorema (Desigualdade Triangular)

Dados $X, Y \in \mathbb{R}^n$,

$$\|X + Y\| \leq \|X\| + \|Y\|.$$

Ângulo entre vetores

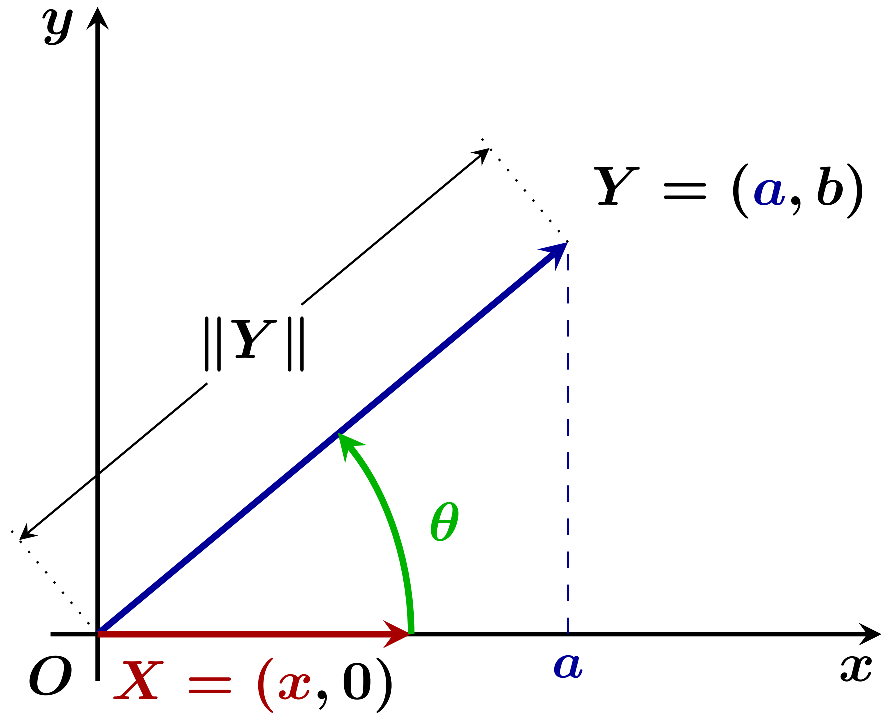
$$X = (x, 0),\ x > 0$$

$$Y = (a, b) \neq (0, 0)$$

$$X \cdot Y = xa \quad \text{e} \quad \|X\| = x$$

$$\frac{X \cdot Y}{\|X\|} = a = \|Y\| \cos(\theta)$$

$$\cos(\theta) = \frac{X \cdot Y}{\|X\|\ \|Y\|},\ \theta \in [0, \pi]$$



Em geral, para $X, Y \in \mathbb{R}^n$, $X, Y \neq 0$, o ângulo entre os vetores X e Y é

$$\theta = \arccos \frac{X \cdot Y}{\|X\|\ \|Y\|}.$$

Dados os vetores $X, Y \in \mathbb{R}^n$, $X, Y \neq 0$

- X e Y são ortogonais se $X \cdot Y = 0$.
- X e Y são colineares se $|X \cdot Y| = \|X\|\|Y\|$.
- X e Y têm o mesmo sentido se $X \cdot Y = \|X\|\|Y\|$.

Nota: Se $X = 0$ ou $Y = 0$, por convenção, X e Y são ortogonais.

Um vetor unitário é um vetor de norma igual a 1. O vetor

$$U = \frac{1}{\|X\|} X$$

é um vetor unitário com a mesma direção e sentido de X.

Dados os vetores $X = (x_1, x_2, x_3)$ e $Y = (y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$,

o produto externo (ou produto vetorial) de X e Y é o vetor de $\mathbb{R}^3$

$$X \times Y = (x_2y_3 - x_3y_2,\ x_3y_1 - x_1y_3,\ x_1y_2 - x_2y_1).$$

Nota: Para determinar o produto externo pode utilizar-se como auxiliar de cálculo o seguinte “determinante simbólico”:

$$X \times Y \leftrightsquigarrow \begin{vmatrix} i & j & k \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{vmatrix} \quad \text{com} \quad \begin{array}{l} i = (1,0,0) \\ j = (0,1,0) \\ k = (0,0,1) \end{array}$$

Dados $X, Y, Z \in \mathbb{R}^3$ e $\alpha \in \mathbb{R}$,

1. $X \times Y = -(Y \times X)$;
2. $X \times (Y + Z) = X \times Y + X \times Z$,
   $(X + Y) \times Z = X \times Z + Y \times Z$;
3. $\alpha(X \times Y) = (\alpha X) \times Y = X \times (\alpha Y)$;
4. $X \times X = 0$;
5. $X \times 0 = 0 \times X = 0$;
6. $(X \times Y) \times Z = (Z \cdot X)Y - (Z \cdot Y)X$,
   $X \times (Y \times Z) = (X \cdot Z)Y - (X \cdot Y)Z$.

Produto misto

Se $X = (x_1, x_2, x_3),\ Y = (y_1, y_2, y_3),\ Z = (z_1, z_2, z_3) \in \mathbb{R}^3$, então

$$(X \times Y) \cdot Z = X \cdot (Y \times Z) = \begin{vmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \\ z_1 & z_2 & z_3 \end{vmatrix}$$

e este diz-se o **produto misto** de X, Y e Z.

Consequências das propriedades do produto interno em $\mathbb{R}^3$

1. Como $(X \times Y) \cdot X = (X \times Y) \cdot Y = 0$, então

   $X \times Y$ é um vetor **ortogonal a X e a Y**.

2. $\|X \times Y\| = \|X\|\|Y\| \sin(\theta)$, onde θ é o ângulo entre X e Y.

Exercício: Mostre que $Y \cdot (Z \times X) = (X \times Y) \cdot Z$.

Dada uma reta $\mathcal{R}$ em $\mathbb{R}^3$ que passa pelo ponto P e tem vetor diretor v,

$$X \in \mathcal{R} \;\Leftrightarrow\; \exists\, \alpha \in \mathbb{R} : \; X = P + \alpha v.$$

Uma equação vetorial da reta $\mathcal{R}$ é $X = P + \alpha v$, $\alpha \in \mathbb{R}$, a partir da qual se obtêm as equações paramétricas de $\mathcal{R}$:

$$\begin{cases} x = x_0 + \alpha v_1 \\ y = y_0 + \alpha v_2 \\ z = z_0 + \alpha v_3 \end{cases}, \qquad \alpha \in \mathbb{R},$$

sendo $X(x, y, z)$, $P(x_0, y_0, z_0)$ e $v = (v_1, v_2, v_3)$.

Eliminando o parâmetro α do anterior sistema, obtém-se um sistema de grau 1 com 3 incógnitas e 2 equações, ditas as equações cartesianas de $\mathcal{R}$.

Dado um plano $\mathcal{P}$ em $\mathbb{R}^3$ que passa pelo ponto P e tem vetores diretores u e v (não colineares),

$$X \in \mathcal{P} \;\Leftrightarrow\; \exists\, \alpha, \beta \in \mathbb{R}: \; X = P + \alpha u + \beta v.$$

Uma equação vetorial do plano $\mathcal{P}$ é

$$X = P + \alpha u + \beta v, \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R},$$

a partir da qual se obtêm as equações paramétricas de $\mathcal{P}$:

$$\begin{cases} x = x_0 + \alpha u_1 + \beta v_1 \\ y = y_0 + \alpha u_2 + \beta v_2 \\ z = z_0 + \alpha u_3 + \beta v_3 \end{cases}, \qquad \alpha, \beta \in \mathbb{R},$$

com $X(x, y, z)$, $P(x_0, y_0, z_0)$, $u = (u_1, u_2, u_3)$, $v = (v_1, v_2, v_3)$.

Eliminando os parâmetros α e β do anterior sistema, tem-se uma equação

$$ax + by + cz + d = 0,$$

dita equação (cartesiana) geral do plano $\mathcal{P}$.

Verifica-se que $w = (a, b, c)$ é um vetor não nulo ortogonal a $\mathcal{P}$. De facto, dois pontos arbitrários deste plano, $P_i(x_i, y_i, z_i)$, $i = 0, 1$, satisfazem

$$ax_i + by_i + cz_i + d = 0, \quad i = 0, 1,$$

donde

$$a(x_1 - x_0) + b(y_1 - y_0) + c(z_1 - z_0) = 0,$$

ou seja, para qualquer vetor $\overrightarrow{P_0P_1}$ do plano $\mathcal{P}$, tem-se

$$w \cdot \overrightarrow{P_0P_1} = 0.$$

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada 2×4 do sistema constituído pelas equações gerais dos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ de $\mathbb{R}^3$.

Então os planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ são:

- coincidentes se $\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 1$;
- estritamente paralelos se $\operatorname{car}([A|B]) > \operatorname{car}(A) = 1$;
- concorrentes, isto é, intersectam-se numa reta se

$$\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 2.$$

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada $\mathbf{3} \times 4$ do sistema constituído pelas equações cartesianas da reta $\mathcal{R}$ e pela equação geral do plano $\mathcal{P}$ de $\mathbb{R}^3$.

Então a reta $\mathcal{R}$ e o plano $\mathcal{P}$ são:

- **tais que $\mathcal{R} \subset \mathcal{P}$ se $\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 2$;**
- **estritamente paralelos se $\operatorname{car}([A|B]) > \operatorname{car}(A) = 2$;**
- **concorrentes, isto é, intersectam-se num ponto se**

$$\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 3.$$

Seja $[A|B]$ a matriz ampliada 4×4 do sistema constituído pelas equações cartesianas das retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ de $\mathbb{R}^3$.

Então as retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ são:

- **coincidentes se $\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 2$;**
- **estritamente paralelas se $\operatorname{car}([A|B]) = 3 > \operatorname{car}(A) = 2$;**
- **concorrentes, isto é, intersectam-se num ponto se**

$$\operatorname{car}([A|B]) = \operatorname{car}(A) = 3;$$

- **enviezadas, isto é, não complanares se**

$$\operatorname{car}([A|B]) = 4 > \operatorname{car}(A) = 3.$$

A **distância entre dois pontos** P e Q de $\mathbb{R}^n$ é

$$d(P,Q) = \|\overrightarrow{PQ}\|.$$

Em particular, para $Q(x_1,\ldots,x_n)$ e $P(y_1,\ldots,y_n)$, tem-se

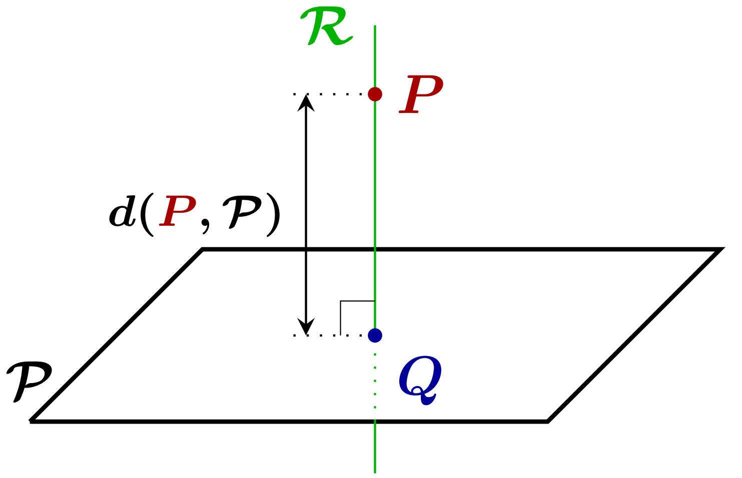
$$d(P,Q) = \sqrt{(x_1-y_1)^2+\cdots+(x_n-y_n)^2}.$$

Dados um ponto, reta ou plano $\mathcal{F}$ e um ponto, reta ou plano $\mathcal{G}$ de $\mathbb{R}^3$, a **distância entre $\mathcal{F}$ e $\mathcal{G}$** é

$$d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = \min\{\, d(P,Q) : \ P\in\mathcal{F},\ Q\in\mathcal{G}\}\,.$$

Nota: Se $\mathcal{F}\cap\mathcal{G}\neq\emptyset$, então $d(\mathcal{F},\mathcal{G})=0$. De seguida, analisamos os casos em que $\mathcal{F}$ e $\mathcal{G}$ são disjuntos.

Dados um plano $\mathcal{P}$ e um ponto $P \notin \mathcal{P}$, existe uma única reta $\mathcal{R}$ perpendicular ao plano $\mathcal{P}$ e contendo o ponto P.

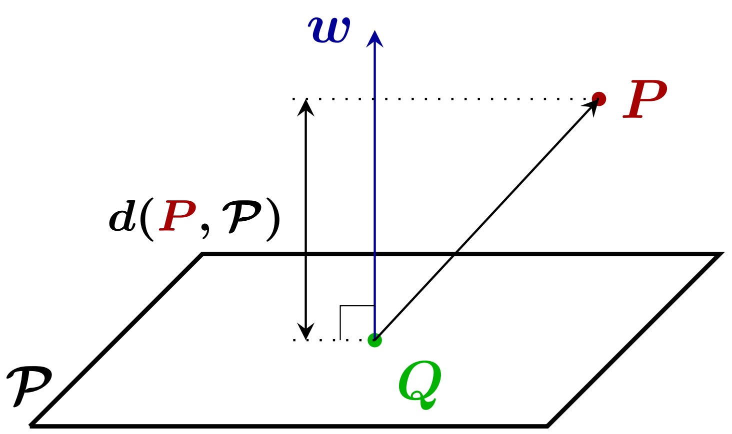


A distância do ponto P ao plano $\mathcal{P}$ é

$$d(P, \mathcal{P}) = d(P, Q),$$

em que Q é o ponto de interseção da reta $\mathcal{R}$ com o plano $\mathcal{P}$.

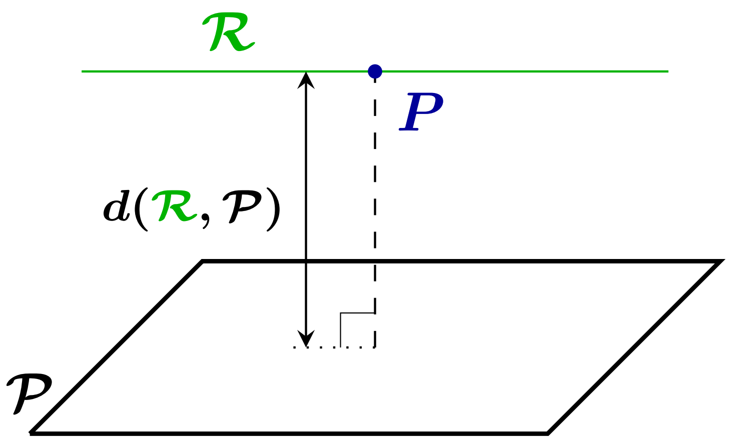
Dados um plano $\mathcal{P}$ e um ponto $P \notin \mathcal{P}$, sejam $Q \in \mathcal{P}$ e w um vetor não nulo ortogonal ao plano $\mathcal{P}$. Então, $d(P,\mathcal{P}) = \dfrac{|\overrightarrow{QP} \cdot w|}{\|w\|}$.



Sendo $P(x_0, y_0, z_0)$ e $ax + by + cz + d = 0$ uma equação geral do plano $\mathcal{P}$, tem-se

$$d(P,\mathcal{P}) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}.$$

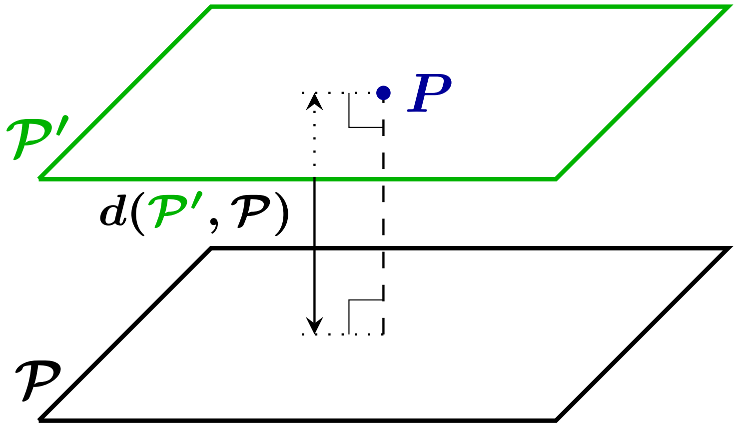
Uma reta $\mathcal{R}$ e um plano $\mathcal{P}$ disjuntos são estritamente paralelos.



Nesse caso, a distância da reta $\mathcal{R}$ ao plano $\mathcal{P}$ é

$$d(\mathcal{R},\mathcal{P}) = d(P,\mathcal{P}), \qquad \text{para qualquer } P \in \mathcal{R}.$$

Dois planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ disjuntos são estritamente paralelos.

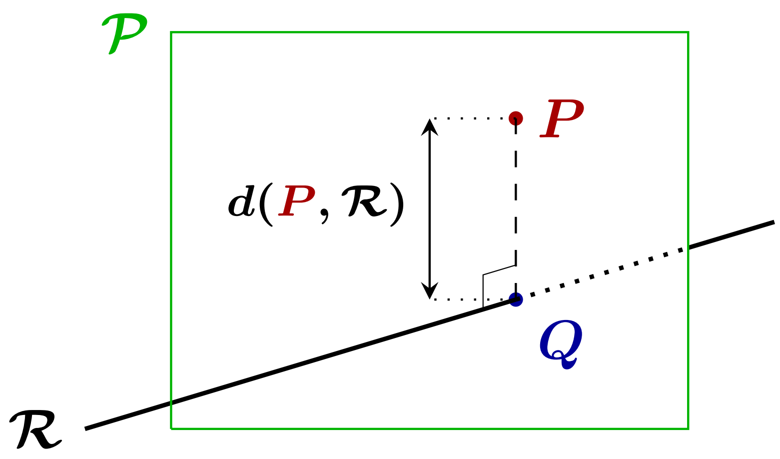


A **distância entre os planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$** é

$$d(\mathcal{P}', \mathcal{P}) = d(P, \mathcal{P}), \qquad \text{para qualquer } P \in \mathcal{P}'.$$

Nota: Nos dois casos antes descritos, distância reta/plano ou plano/plano, o estudo reduz-se ao cálculo da distância de um ponto a um plano.

Dada uma reta $\mathcal{R}$ e um ponto $P \notin \mathcal{R}$, existe um único plano $\mathcal{P}$ perpendicular a $\mathcal{R}$ e que contém P.



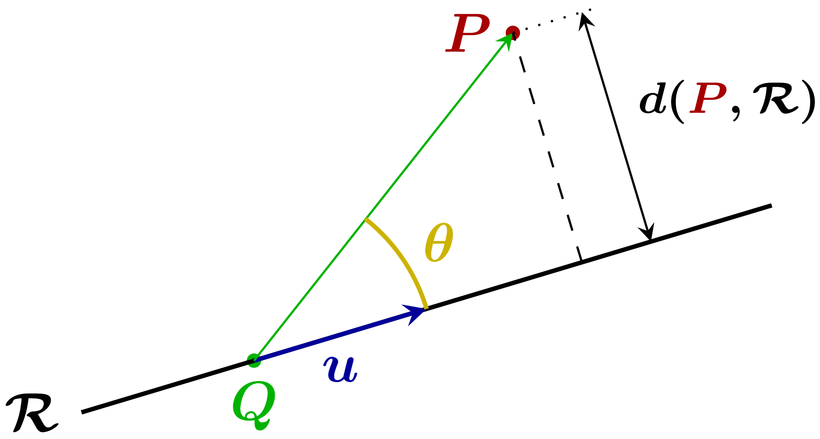
A distância do ponto P à reta $\mathcal{R}$ é

$$d(P, \mathcal{R}) = d(P, Q),$$

em que Q é o ponto de interseção da reta $\mathcal{R}$ com o plano $\mathcal{P}$.

Distância de um ponto a uma reta (equação vetorial)

Dada uma reta $\mathcal{R}$ que passa pelo ponto Q e que tem vetor diretor u,



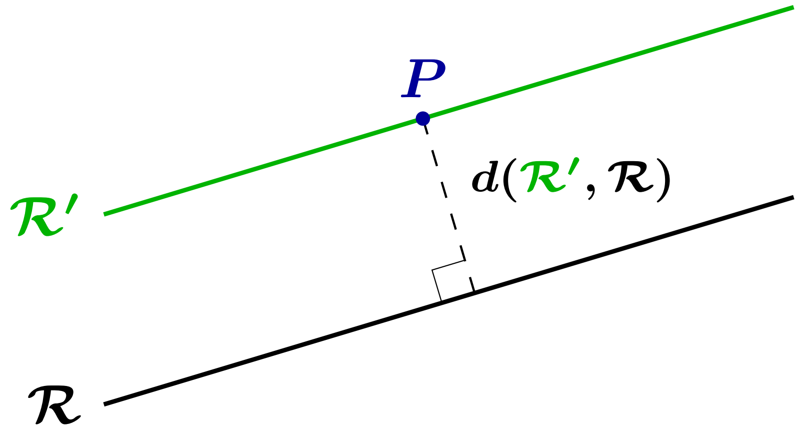
e um ponto $P \notin \mathcal{R}$, tem-se que

$$d(P,\mathcal{R}) = \|\overrightarrow{QP}\| \, |\sin(\theta)| = \frac{\|u \times \overrightarrow{QP}\|}{\|u\|},$$

sendo θ o ângulo entre os vetores u e $\overrightarrow{QP}$.

Distância entre retas paralelas

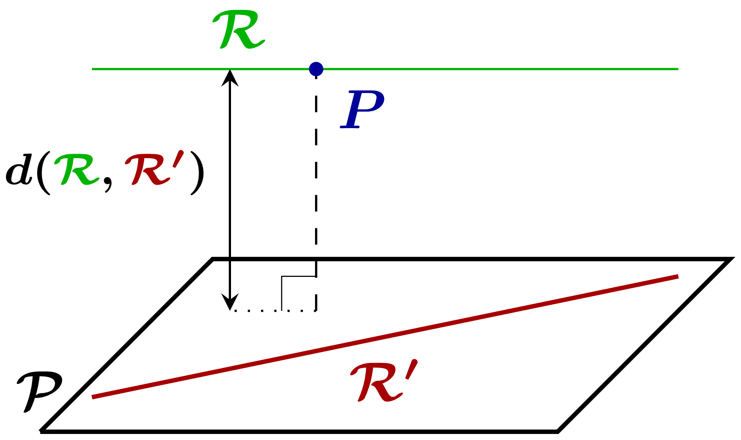
Duas retas disjuntas de $\mathbb{R}^3$ são estritamente paralelas ou enviezadas.



A distância entre retas estritamente paralelas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ é

$$d(\mathcal{R}', \mathcal{R}) = d(P, \mathcal{R}), \qquad \text{para qualquer } P \in \mathcal{R}'.$$

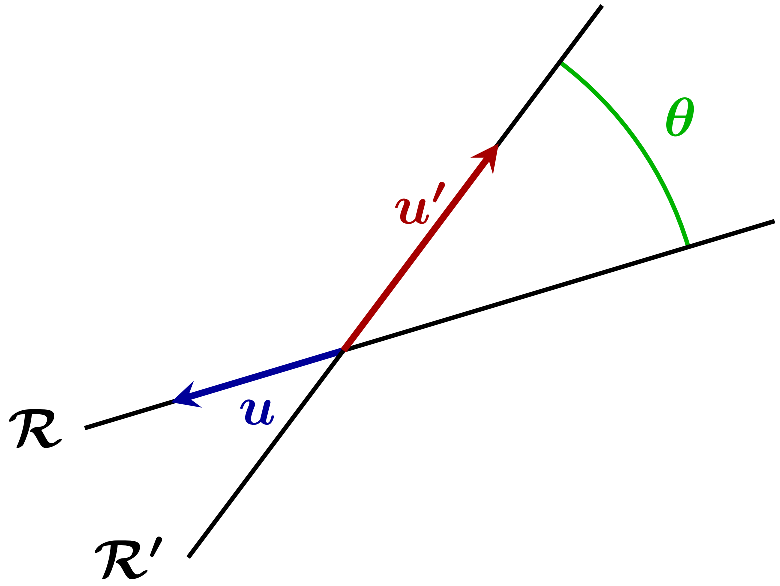
Dadas retas enviezadas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$, existe um único plano $\mathcal{P}$ estritamente paralelo a $\mathcal{R}$ e que contém $\mathcal{R}'$.



A distância entre retas enviezadas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ é

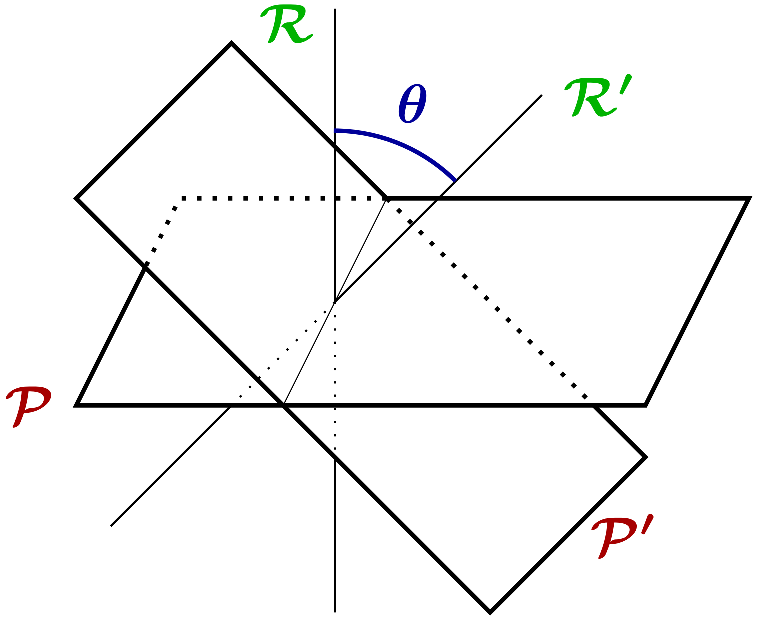
$$d(\mathcal{R}, \mathcal{R}') = d(\mathcal{R}, \mathcal{P}) = d(P, \mathcal{P}), \qquad \text{para qualquer } P \in \mathcal{R}.$$

Dadas duas retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ de vetores diretores u e u', respetivamente,



o ângulo entre as retas $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ é

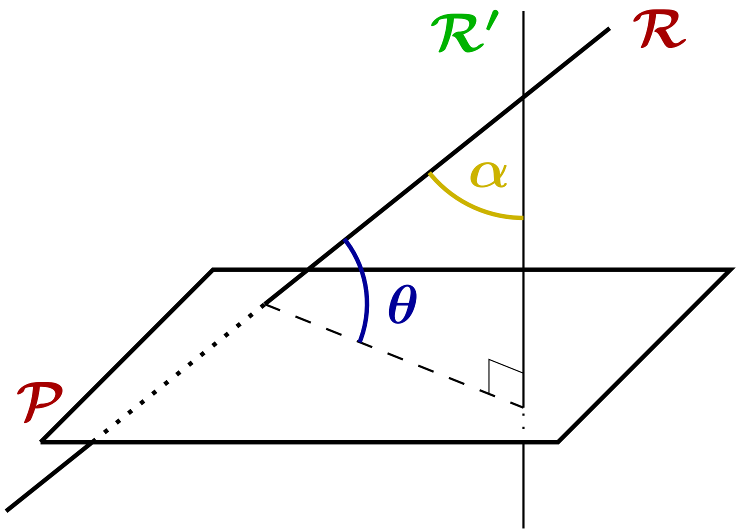
$$\angle(\mathcal{R}, \mathcal{R}') = \theta = \arccos \frac{|u \cdot u'|}{\|u\| \|u'\|} \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right].$$



O ângulo entre os planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$ é

$$\angle(\mathcal{P}, \mathcal{P}') = \theta = \angle(\mathcal{R}, \mathcal{R}'),$$

sendo $\mathcal{R}$ e $\mathcal{R}'$ retas perpendiculares aos planos $\mathcal{P}$ e $\mathcal{P}'$, respetivamente.



$\theta = \angle(\mathcal{R}, \mathcal{P})$

$\alpha = \angle(\mathcal{R}, \mathcal{R}')$

são ângulos complementares

$(\theta = \frac{\pi}{2} - \alpha)$

O ângulo entre uma reta $\mathcal{R}$ e um plano $\mathcal{P}$ é

$$\angle(\mathcal{R}, \mathcal{P}) = \theta = \frac{\pi}{2} - \angle(\mathcal{R}, \mathcal{R}') = \arcsin \frac{|u \cdot w|}{\|u\|\|w\|} \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right],$$

onde $\mathcal{R}'$ é uma reta ortogonal ao plano $\mathcal{P}$, u um vetor diretor da reta $\mathcal{R}$ e w um vetor ortogonal ao plano $\mathcal{P}$.