Álgebra Linear e Geometria Analítica

Cónicas e Quádricas

Departamento de Matemática Universidade de Aveiro



ALGA 💾 Cónicas e Quádricas

Equação geral de uma cónica

Dados $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ não simultaneamente nulos e $\delta, \eta, \mu \in \mathbb{R}$,

$$\alpha x^{2} + \beta y^{2} + 2\gamma xy + \delta x + \eta y + \mu = 0$$

$$x \quad y \quad x^{T} \quad A \quad X \quad B \quad X$$

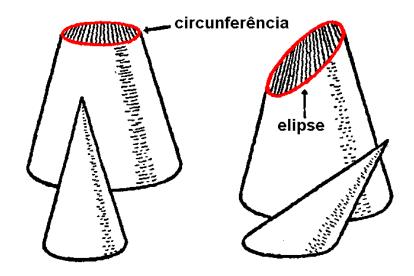
$$X^{T} \quad A \quad X \quad B \quad X$$

$$X^{T} \quad A \quad X \quad B \quad X$$

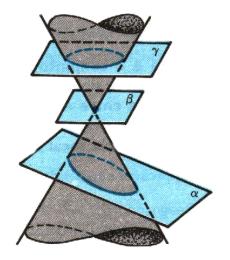
com A matriz simétrica 2×2 não nula e B matriz 1×2 , é a equação geral que as coordenadas $X \in \mathbb{R}^2$ dos pontos de uma cónica satisfazem.

As cónicas são curvas obtidas pela interseção de um plano com um cone.

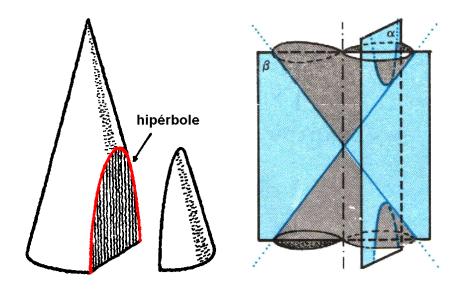
Secções cónicas: circunferência e elipse



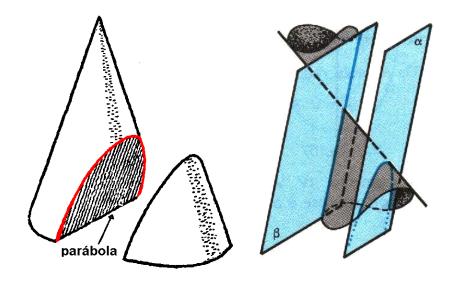
Secções cónicas: circunferência e elipse



Secções cónicas: hipérbole



Secções cónicas: parábola



Equação reduzida de uma elipse

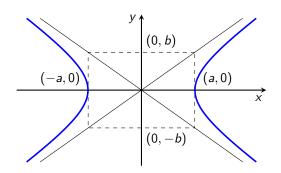
$$\begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{a^2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{b^2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} - 1 = 0 \iff \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad 0 < a \le b$$

Caso particular: a = b (=raio) \Leftrightarrow circunferência

(0,-b)

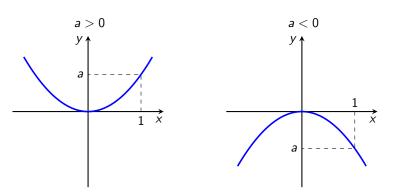
Equação reduzida de uma hipérbole

$$\begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{a^2} & 0 \\ 0 & -\frac{1}{b^2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} - 1 = 0 \iff \frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad a, b > 0$$



Equação reduzida de uma parábola

$$\begin{bmatrix} x & y \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0 \iff y = ax^2$$



Diagonalização ortogonal de A

Pode simplificar-se a equação geral de uma cónica

$$X^T A X + B X + \mu = 0$$

efetuando a diagonalização ortogonal da matriz simétrica A.

Seja P uma matriz ortogonal tal que

$$P^{\mathsf{T}}AP = D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix},$$

onde λ_1 e λ_2 são os valores próprios de A.

Redução da equação de uma cónica

Considerando $X = P\hat{X}$ e $\hat{B} = BP$ na equação das cónicas, obtém-se

$$\hat{X}^T P^T A P \hat{X} + B P \hat{X} + \mu = \hat{X}^T D \hat{X} + \hat{B} \hat{X} + \mu = 0$$

que, para
$$\hat{X} = \begin{bmatrix} \hat{X} \\ \hat{y} \end{bmatrix}$$
 e $\hat{B} = \begin{bmatrix} \hat{\delta} & \hat{\eta} \end{bmatrix}$, é equivalente a
$$\begin{bmatrix} \hat{x} & \hat{y} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{x} \\ \hat{y} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \hat{\delta} & \hat{\eta} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{x} \\ \hat{y} \end{bmatrix} + \mu = 0$$

$$\updownarrow$$

$$\lambda_1 \hat{x}^2 + \lambda_2 \hat{y}^2 + \hat{\delta}\hat{x} + \hat{\eta}\hat{y} + \mu = 0,$$

onde o termo cruzado (termo em "xy") foi eliminado.

A técnica para eliminar os termos $\hat{B}\hat{X}$ ou μ , quando possível, será mostrada nos exemplos.

Nota: Esta mudança de variável corresponde a uma rotação.

Exemplo 1

$$x^{2} + y^{2} + 4xy - 2x + 2y - 6 = 0$$

$$X^{T}AX + BX - 6 = 0$$

com

$$X = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix},$$
 $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix},$ $B = \begin{bmatrix} -2 & 2 \end{bmatrix}.$

No Exemplo 5 do Capítulo 5 (slide 5-17) efetuou-se a diagonalização ortogonal da matriz simétrica A, tendo-se obtido

$$P^{\mathsf{T}} A P = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \qquad \mathsf{com} \qquad P = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

uma matriz ortogonal.

Exemplo 1 – continuação

Considerando $X = P\hat{X}$, obtém-se

$$\hat{X}^T P^T A P \hat{X} + B P \hat{X} = 6.$$



Tomando $\hat{X} = \begin{bmatrix} \hat{X} \\ \hat{Y} \end{bmatrix}$ e atendendo a que $BP = \begin{bmatrix} 0 & 2\sqrt{2} \end{bmatrix}$, obtém-se

$$3\hat{x}^2 - \hat{y}^2 + 2\sqrt{2}\hat{y} = 6 \iff 3\hat{x}^2 - (\hat{y}^2 - 2\sqrt{2}\hat{y} + 2) = 6 - 2$$

$$\iff 3\hat{x}^2 - (\hat{y} - \sqrt{2})^2 = 4$$

$$\tilde{x} = \hat{x} \qquad \tilde{y}$$

$$\iff \frac{\tilde{x}^2}{\frac{4}{3}} - \frac{\tilde{y}^2}{4} = 1.$$

Esta última é a equação reduzida de uma hipérbole.

Nota: A mudança de variável $\tilde{x} = \hat{x}$ e $\tilde{y} = \hat{y} - \sqrt{2}$ corresponde a uma translação.

Exemplo 2

Esta última é a equação reduzida de uma elipse.

Exemplo 3

$$2x^{2} + 12x + 3y + 15 = 0$$

$$\updownarrow$$

$$2(x^{2} + 6x + 9) - 18 + 3y + 15 = 0$$

$$\updownarrow$$

$$2(\underbrace{x+3})^{2} + 3(\underbrace{y-1}) = 0$$

$$\tilde{y}$$

$$\tilde{y} = -\frac{2}{3}\tilde{x}^{2}.$$

Esta é a equação reduzida de uma parábola.

Exemplos de equações que não correspondem a curvas

Exemplo 4:

$$2x^{2} + y^{2} + 12x + 4y + 24 = 0$$

$$2(x^{2} + 6x + 9) - 18 + (y^{2} + 4y + 4) - 4 + 24 = 0$$

$$2(x + 3)^{2} + (y + 2)^{2} = -2.$$

Esta é a equação de um conjunto vazio.

Exemplo 5:

$$2x^{2} + y^{2} + 12x + 4y + 22 = 0$$

$$2(x+3)^{2} + (y+2)^{2} = 0.$$

$$x = -3 \quad e \quad y = -2.$$

Esta é a equação de um ponto.

Cónicas degeneradas

Situações degeneradas que podem ocorrer:

1.
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = -1 \rightarrow \text{conjunto vazio};$$

2.
$$\frac{x^2}{a^2} = -1$$
 \rightarrow conjunto vazio;

3.
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 0$$
 \rightarrow um ponto (origem do referencial);

4.
$$\frac{x^2}{a^2} = 0$$
 \rightarrow duas retas coincidentes (eixo *Oy*, $x = 0$);

5.
$$\frac{x^2}{a^2} = 1$$
 \rightarrow duas retas estritamente paralelas $(x = \pm a)$;

6.
$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 0$$
 \rightarrow duas retas concorrentes $(y = \pm \frac{b}{a}x)$.

Equação geral de uma quádrica

A equação geral (na forma matricial) de uma quádrica é

$$X^T A X + B X + \mu = 0, \tag{1}$$

com *A* matriz simétrica 3×3 não nula, *B* matriz 1×3 , $X \in \mathbb{R}^3$ e $\mu \in \mathbb{R}$.

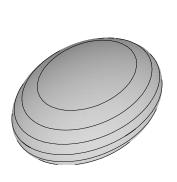
A partir desta equação geral podem ser obtidas as equações reduzidas das quádricas por um processo análogo ao levado a cabo para as cónicas:

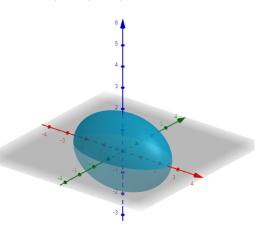
- 1. "rotação" dos eixos (diagonalização ortogonal de A) e
- 2. "translação" dos eixos.

Exercício: Determine as interseções com os planos coordenados (x = 0, y = 0 e z = 0) de todas as quádricas apresentadas nos próximos 5 slides.

Equação reduzida do elipsóide

Equação reduzida de um elipsóide:
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$
.



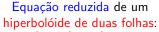


Nota: No caso particular a = b = c, tem-se uma esfera.

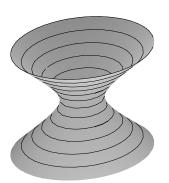
Equações reduzidas dos hiperbolóides

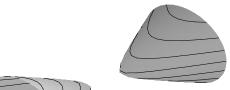
Equação reduzida de um hiperbolóide de uma folha:

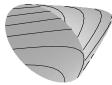
$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1.$$



$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 1$$



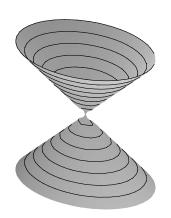




ALGA E Cónicas e Quádricas

O cone

Equação reduzida de um cone: $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} - \frac{z^2}{c^2} = 0$.



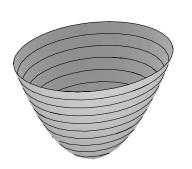
Equações reduzidas dos parabolóides

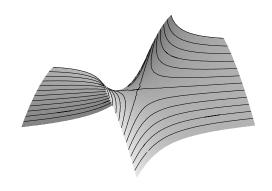
Equação reduzida de um parabolóide elíptico:

$$z=\frac{x^2}{a^2}+\frac{y^2}{b^2}.$$



$$z = \frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2}.$$





Quádricas degeneradas: os cilindros

Equação reduzida de um cilindro elíptico:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1.$$

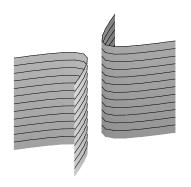
Equação reduzida de um cilindro hiperbólico:

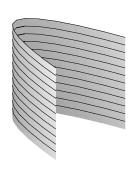
$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1.$$

Equação reduzida de um cilindro parabólico:

$$y = ax^2$$
.







Exemplo 6

$$-8x^{2} - 8y^{2} + 10z^{2} + 32xy - 4xz - 4yz - 24 = 0$$

$$X^{T}AX = 24,$$

$$X = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \qquad e \qquad A = \begin{bmatrix} -8 & 16 & -2 \\ 16 & -8 & -2 \\ -2 & -2 & 10 \end{bmatrix}.$$

Como os valores próprios de A são 12, 6 e -24, existe P ortogonal tal que

$$P^T A P = D = \begin{bmatrix} 12 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & -24 \end{bmatrix}.$$

Exemplo 6 – continuação

Considerando
$$X = P \hat{X}$$
 na equação geral, com $\hat{X} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$, obtém-se

$$X^T A X = 24 \iff \hat{X}^T D \hat{X} = 24$$

 $\iff 12\hat{x}^2 + 6\hat{y}^2 - 24\hat{z}^2 = 24$
 $\iff \frac{\hat{x}^2}{2} + \frac{\hat{y}^2}{4} - \hat{z}^2 = 1$

que é a equação reduzida de um hiperbolóide de uma folha.

Nota:

As interseções com os eixos coordenados são: