

Núcleo Básico das Engenharias

M002-E

Álgebra e Geometria Analítica

Cap. 2 – Retas

Prof. Edson J. C. Gimenez
soned@inatel.br

2019/Sem1

Núcleo Básico das Engenharias - NB-21 – Algoritmos e Estruturas de Dados - 2ª. Sem / 2014

1

Referências

- Material adaptado da Apostila Álgebra e Geometria Analítica (NB020).
 - Prof^a. Karina Peres Mokarzel Carneiro, Prof. Luiz Felipe S. de Godoy, Prof. Rodrigo Guaracy Santana e Prof. Giovani Henrique F. Floriano.

Outras referências importantes:

- Geometria Analítica – Alfredo Steinbruch e Paulo Winterle.
- Geometria Analítica: um tratamento vetorial. Ivan de Camargo e Paulo Boulos.
- Vetores e Geometria Analítica – Paulo Winterle.

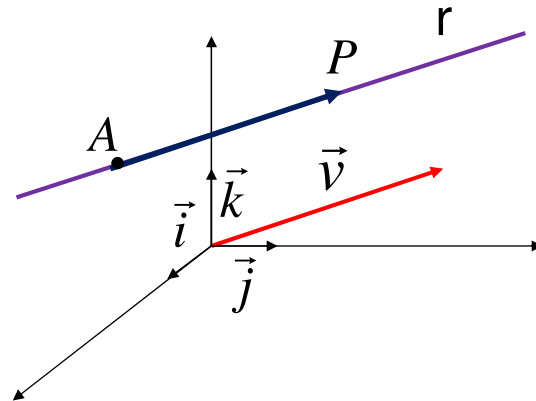
Seja a reta r aquela que passa pelo ponto A e tem direção de um vetor não nulo \vec{v} ; temos que $P \in r$ se e somente se \overrightarrow{AP} e \vec{v} forem paralelos.

$$\overrightarrow{AP} = \alpha \vec{v}, \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

$$P - A = \alpha \vec{v}, \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

$$P = A + \alpha \vec{v}, \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

\vec{v} é denominado **vetor diretor** da reta.
 α é denominado **parâmetro** da reta.



Dados $P = (x, y, z)$, $A(x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (a, b, c)$, temos que a equação vetorial da reta r pode ainda ser escrita como:

$$r: P = A + \alpha \vec{v}, \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

$$r: (x, y, z) = (x_1, y_1, z_1) + \alpha(a, b, c), \forall \alpha \in \mathbb{R}$$

Da **equação vetorial da reta r** temos que:

$$r : (x, y, z) = (x_1, y_1, z_1) + \alpha(a, b, c), \forall \alpha \in R$$

Assim, **as equações paramétricas da reta r** são:

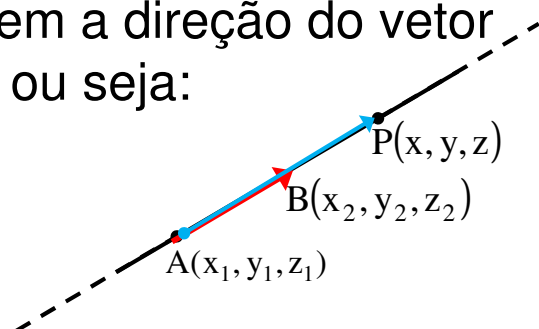
$$r : \begin{cases} x = x_1 + \alpha a \\ y = y_1 + \alpha b, & \alpha \in R \\ z = z_1 + \alpha c \end{cases}$$

A reta definida pelos pontos A e B é a reta que passa pelo ponto A (ou ponto B) e tem a direção do vetor $\overrightarrow{AB} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1)$, ou seja:

$$\overrightarrow{AP} = \alpha \overrightarrow{AB}$$

Daí:

$$r : \begin{cases} x = x_1 + \alpha(x_2 - x_1) \\ y = y_1 + \alpha(y_2 - y_1) \\ z = z_1 + \alpha(z_2 - z_1) \end{cases}$$



Das equações paramétricas da reta r :

$$r : \begin{cases} x = x_1 + \alpha a \\ y = y_1 + \alpha b, \alpha \in R \\ z = z_1 + \alpha c \end{cases}$$

temos que: $x = x_1 + \alpha a$ $y = y_1 + \alpha b$ $z = z_1 + \alpha c$

Assim, para $a \neq 0$, $b \neq 0$ e $c \neq 0$ vem:

$$\alpha = \frac{x - x_1}{a} \quad \alpha = \frac{y - y_1}{b} \quad \alpha = \frac{z - z_1}{c}$$

Daí, obtemos as **equações simétricas** (ou **normais**) da reta r :

$$r : \frac{x - x_1}{a} = \frac{y - y_1}{b} = \frac{z - z_1}{c}$$

$$r : \frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{z - z_1}{z_2 - z_1}$$

Exercícios

Considerando cada igualdade das equações simétricas da reta r em separado (isolando y e z em função de x) vem:

$$\frac{x - x_1}{a} = \frac{y - y_1}{b} = \frac{z - z_1}{c}$$

$$\frac{y - y_1}{b} = \frac{x - x_1}{a}$$

$$y - y_1 = \frac{b}{a}(x - x_1)$$

$$y = \frac{b}{a}x - \frac{b}{a}x_1 + y_1$$

$$\frac{z - z_1}{c} = \frac{x - x_1}{a}$$

$$z - z_1 = \frac{c}{a}(x - x_1)$$

$$z = \frac{c}{a}x - \frac{c}{a}x_1 + z_1$$

que são as **equações reduzidas da reta em função de x** .

Considere nula a 1ª componente do vetor diretor da reta, assim:

$$a = 0, \vec{v} = (0, b, c) \perp Ox = (1, 0, 0) \therefore r // yz$$

Equações paramétricas

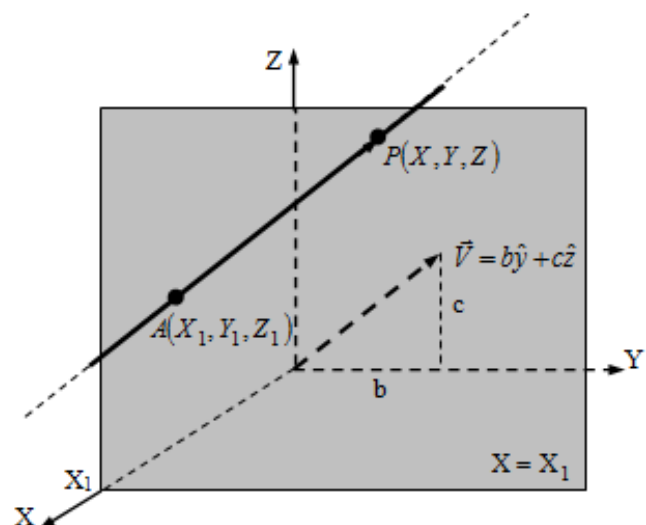
$$r \begin{cases} x = x_1 \\ y = y_1 + \alpha b \\ z = z_1 + \alpha c \end{cases}$$

Equações simétricas

$$r \begin{cases} \frac{y - y_1}{b} = \frac{z - z_1}{c}, x = x_1 \end{cases}$$

Equações reduzidas

$$r \begin{cases} x = x_1 \\ z = my + n \end{cases}$$



Considere nula a 2ª componente do vetor diretor da reta, assim:

$$b = 0, \vec{v} = (a, 0, c) \perp Oy = (0, 1, 0) \therefore r // xz$$

Equações paramétricas

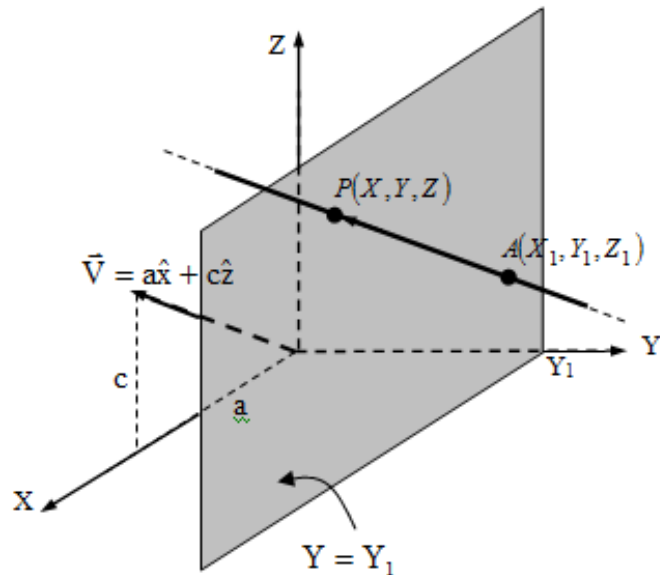
$$r \begin{cases} x = x_1 + \alpha a \\ y = y_1 \\ z = z_1 + \alpha c \end{cases}$$

Equações simétricas

$$r \left\{ \frac{x - x_1}{a} = \frac{z - z_1}{c}, y = y_1 \right.$$

Equações reduzidas

$$r \begin{cases} y = y_1 \\ z = mx + n \end{cases}$$



Considere nula a 3ª componente do vetor diretor da reta, assim:

$$c = 0, \vec{v} = (a, b, 0) \perp Oz = (0, 0, 1) \therefore r // xy$$

Equações paramétricas

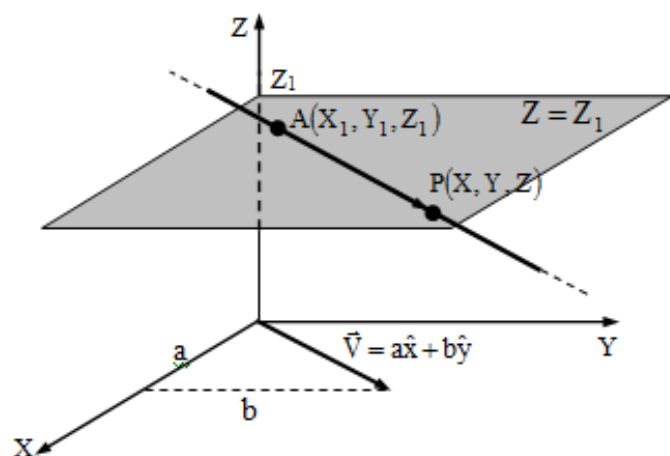
$$r \begin{cases} x = x_1 + \alpha a \\ y = y_1 + \alpha b \\ z = z_1 \end{cases}$$

Equações simétricas

$$r \left\{ \frac{x - x_1}{a} = \frac{y - y_1}{b}, z = z_1 \right.$$

Equações reduzidas

$$r \begin{cases} z = z_1 \\ y = mx + n \end{cases}$$



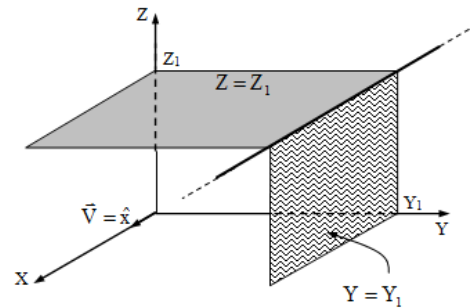
Considere nulas as componente do vetor diretor da reta

$$b = c = 0, \vec{v} = (a, 0, 0) // \vec{i} \therefore r // Ox$$

As equações ficam:

$$r \begin{cases} y = y_1 \\ z = z_1 \end{cases}$$

sendo x variável.



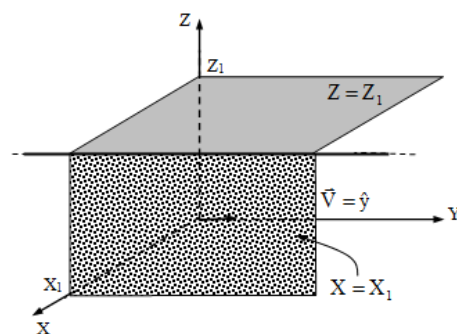
Considere nulas as componente do vetor diretor da reta

$$a = c = 0, \vec{v} = (0, b, 0) // \vec{j} \therefore r // Oy$$

As equações ficam:

$$r \begin{cases} x = x_1 \\ z = z_1 \end{cases}$$

sendo y variável.



Considere nula duas componente do vetor diretor da reta, assim:

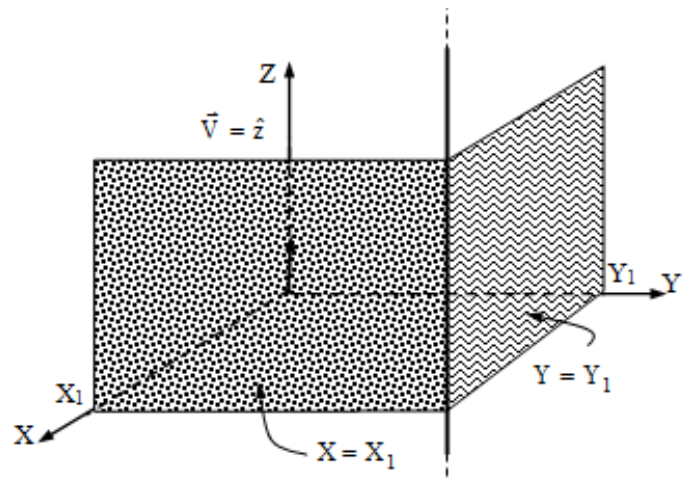
$$a = b = 0, \vec{v} = (0, 0, c) // \vec{k} \therefore r // OZ$$

Equações paramétricas

$$r \begin{cases} x = x_1 \\ y = y_1 \\ z = z_1 + c\alpha \end{cases}$$

Equações simétricas

$$r \begin{cases} x = x_1, y = y_1, \frac{z - z_1}{c} \end{cases}$$



Costuma-se representar simplesmente por

$$r \begin{cases} x = x_1 \\ y = y_1 \end{cases}$$

sendo z variável.

O ângulo entre as retas r e s que passam respectivamente nos pontos $A(x_1, y_1, z_1)$ e $B(x_2, y_2, z_2)$, e possuem os seguintes vetores diretores: $\vec{v}_1 = (a_1, b_1, c_1)$ e $\vec{v}_2 = (a_2, b_2, c_2)$ é dado pelo **menor ângulo*** entre os respectivos vetores diretores.

Assim, sendo θ este ângulo, temos:

$$\cos(\theta) = \frac{|\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2|}{|\vec{v}_1| \cdot |\vec{v}_2|}, 0 \leq \theta \leq 90^\circ$$

ou:

$$\cos(\theta) = \frac{|a_1 \cdot a_2 + b_1 \cdot b_2 + c_1 \cdot c_2|}{\sqrt{a_1^2 + b_1^2 + c_1^2} \cdot \sqrt{a_2^2 + b_2^2 + c_2^2}}$$

Condição de Paralelismo de duas Retas

- Duas retas r_1 e r_2 são paralelas quando $\vec{v}_1 = m\vec{v}_2$

Condição de Ortogonalidade de duas Retas

- Duas retas r_1 e r_2 são ortogonais quando $\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = 0$

Condição de Coplanaridade de duas Retas

- A reta r_1 que passa por um ponto A_1 e tem direção de um vetor \vec{v}_1 e a reta r_2 que passa por A_2 e tem direção de um vetor \vec{v}_2 , são coplanares se \vec{v}_1 , \vec{v}_2 e $\overrightarrow{A_1A_2}$ forem coplanares, isto é:

$$(\vec{v}_1, \vec{v}_2, \overrightarrow{A_1A_2}) = 0$$