Aplicações Geométricas - \mathbb{R}^3

Definição de uma recta

- No espaço \mathbb{R}^3 , a recta pode ser definida por:
 - i) Um ponto e um vector direcção;
 - ii) Dois pontos distintos;
 - iii) Intersecção de dois planos.

Definição de um plano

- No espaço \mathbb{R}^3 , o plano pode ser definido por:
 - i) Um ponto e dois vectores geradores (linearmente independentes);
 - ii) Três pontos distintos e não colineares;
 - iii) Um ponto e um vector normal ao plano;
 - iv) Uma recta e um ponto que não pertence à recta;
 - v) Duas rectas concorrentes;
 - vi) Duas rectas estritamente paralelas.

Posição relativa de dois planos

• Sejam os planos:

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - P) \cdot \vec{n} = 0 \right\}$$

$$M_1 = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n}_1 = 0 \right\}$$

Os planos podem ser classificados em:

- a) Paralelos: $\vec{n} \parallel \vec{n}_1$
 - i) Iguais ou coincidentes: $M = M_1 \iff \vec{n} \parallel \vec{n}_1 \land Q \in M$
 - ii) Estritamente paralelos: $M \parallel M_1 \iff \vec{n} \parallel \vec{n}_1 \land Q \notin M$
- b) Concorrentes: $M \cap M_1 = r \iff \vec{n} \not \mid \vec{n}_1$
 - i) Oblíquos: $\vec{n} \not \mid \vec{n}_1 \wedge \vec{n} \not \perp \vec{n}_1$
 - ii) Perpendiculares: $\vec{n} \perp \vec{n}_1$
- Resolvendo o problema relativo à intersecção $M \cap M_1$, o sistema de equações lineares resultante poderá ser:
 - a) Impossível: $M \cap M_1 = \emptyset \implies M \parallel M_1$
 - b) Possível e Simplesmente Indeterminado: $M \cap M_1 = r$
 - c) Possível e Duplamente Indeterminado: $M \cap M_1 = M = M_1$

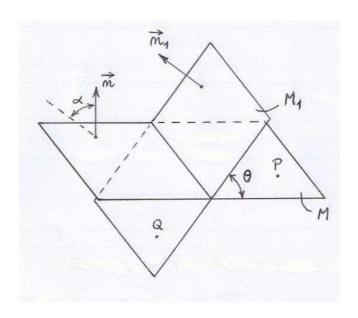
Ângulo entre dois planos

Sejam os planos:

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - P) \cdot \vec{n} = 0 \right\} \in M_1 = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n}_1 = 0 \right\}$$

Designando:

$$\theta = \measuredangle(M, M_1)$$
, $0 \le \theta \le \pi/2$ e $\alpha = \measuredangle(\vec{n}, \vec{n}_1)$, $0 \le \alpha \le \pi$:



a)
$$0 \le \alpha \le \pi/2 \implies \theta = \alpha$$

$$\cos\theta = \cos\alpha = \frac{\vec{n} \cdot \vec{n}_1}{\|\vec{n}\| \|\vec{n}_1\|}$$

b)
$$\pi/2 < \alpha \le \pi \implies \theta = \pi - \alpha$$

$$\cos\theta = \cos(\pi - \alpha) = -\cos\alpha = -\frac{\vec{n} \cdot \vec{n}_1}{\|\vec{n}\| \|\vec{n}_1\|}$$

Concluindo:

$$\cos \theta = \left|\cos \alpha\right| = \frac{\left|\vec{n} \cdot \vec{n}_1\right|}{\|\vec{n}\| \|\vec{n}_1\|}, \ 0 \le \theta \le \pi / 2$$

Casos particulares:

i)
$$\alpha = 0 \lor \alpha = \pi \Rightarrow \theta = 0 \Rightarrow M = M_1 \lor M \parallel M_1$$

ii)
$$\alpha = \pi/2 \implies \theta = \pi/2 \implies M \perp M_1$$

Distância entre dois planos

• Sejam os planos:

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - P) \cdot \vec{n} = 0 \right\}$$

$$M_1 = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n}_1 = 0 \right\}$$

Designando por d_{M,M_1} a distância entre os planos:

a) Iguais ou coincidentes: $M = M_1 \implies d_{M,M_1} = 0$

b) Estritamente paralelos: $M \parallel M_1 \implies d_{M,M_1} = d_{P,M_1} = d_{Q,M}$

c) Concorrentes: $M \cap M_1 = r \implies d_{M,M_1} = 0$

Posição relativa de uma recta em relação a um plano

Considere a recta

$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + t\vec{a}, t \in \mathbb{R} \right\}$$

e o plano

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n} = 0 \right\}$$

A recta r pode ser classificada, em relação ao plano M, em:

- a) Paralela ao plano: $\vec{a} \perp \vec{n}$
 - i) Contida no plano: $r \subset M \iff \vec{a} \perp \vec{n} \land P \in M$
 - ii) Estritamente paralela ao plano: r || M ⇔ ā ⊥ n ∧ P ∉ M
- b) Secante ao plano: $r \cap M = I \iff \vec{a} \not\perp \vec{n}$
 - i) Oblíqua ao plano: a ¼ n ∧ a ∦ n
 - ii) Perpendicular ao plano: $\vec{a} \parallel \vec{n}$
- Resolvendo o problema relativo à intersecção r ∩ M, o sistema de equações lineares resultante poderá ser:
 - a) Impossível: $r \cap M = \emptyset \implies r \parallel M$
 - b) Possível e Determinado: $r \cap M = I$
 - c) Possível e Simplesmente Indeterminado: $r \cap M = r \implies r \subset M$

J.A.T.B.

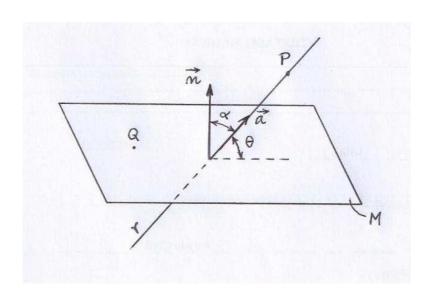
Ângulo entre uma recta e um plano

Sejam a recta e o plano:

$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + t\vec{a}, t \in \mathbb{R} \right\} \text{ e } M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n} = 0 \right\}$$

Designando:

$$\theta = \measuredangle(r, M)$$
, $0 \le \theta \le \pi/2$ e $\alpha = \measuredangle(\vec{a}, \vec{n})$, $0 \le \alpha \le \pi$:



a)
$$0 \le \alpha \le \pi/2 \implies \theta = \pi/2 - \alpha$$

$$\operatorname{sen} \theta = \operatorname{sen}(\pi / 2 - \alpha) = \cos \alpha = \frac{\vec{a} \cdot \vec{n}}{\|\vec{a}\| \|\vec{n}\|}$$

b)
$$\pi/2 < \alpha \le \pi \implies \theta = \alpha - \pi/2$$

$$\operatorname{sen} \theta = \operatorname{sen}(\alpha - \pi / 2) = -\cos \alpha = -\frac{\vec{a} \cdot \vec{n}}{\|\vec{a}\| \|\vec{n}\|}$$

Concluindo:

$$\operatorname{sen} \theta = \left| \cos \alpha \right| = \frac{\left| \vec{a} \cdot \vec{n} \right|}{\left\| \vec{a} \right\| \left\| \vec{n} \right\|} , \ 0 \le \theta \le \pi / 2$$

Casos particulares:

i)
$$\alpha = 0 \lor \alpha = \pi \Rightarrow \theta = \pi/2 \Rightarrow r \perp M$$

ii)
$$\alpha = \pi/2 \implies \theta = 0 \implies r \parallel M \lor r \subset M$$

Distância entre uma recta e um plano

Considere a recta

$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + t\vec{a}, t \in \mathbb{R} \right\}$$

e o plano

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{n} = 0 \right\}$$

Designando por $d_{r,M}$ a distância entre a recta e o plano:

- a) Recta contida no plano: $r \subset M \implies d_{r,M} = 0$
- b) Recta estritamente paralela ao plano: $r \parallel M \implies d_{r,M} = d_{P,M}$
- c) Recta secante ao plano: $r \cap M = I \implies d_{r,M} = 0$

Exemplo 4: Considere a recta $r: X(t) = P + t\vec{a}$, $t \in \mathbb{R}$, em que P = (1,2,3) e $\vec{a} = (1,1,1)$, e os pontos Q = (2,3,5) e R = (4,1,1). Determine:

- a) Uma *equação vectorial* para o plano, *M*, que passa no ponto Q e contém a recta *r*.
- b) A equação cartesiana para o plano M.
- c) A distância do ponto R ao plano M.
- d) O ponto, R_1 , do plano M mais próximo do ponto R.

Solução:

a) Equação vectorial do plano M:

$$X(u,v) = P + u\vec{a} + v\overrightarrow{PQ} , (u,v) \in \mathbb{R}^2 \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow (x,y,z) = (1,2,3) + u(1,1,1) + v(1,1,2) , (u,v) \in \mathbb{R}^2$$

b) Seja o vector perpendicular ao plano M:

$$\vec{a} \times \overrightarrow{PQ} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 2 \end{vmatrix} = (1, -1, 0)$$

Um *vector normal ao plano M* será qualquer vector paralelo ao vector $\vec{a} \times \overrightarrow{PQ}$; seja, por exemplo,

$$\vec{n} = \vec{a} \times \overrightarrow{PQ} = (1, -1, 0)$$

Equação cartesiana para o plano M:

$$(X-P) \cdot \vec{n} = 0 \iff X \cdot \vec{n} = P \cdot \vec{n} \iff x-y = -1$$

c) Distância do ponto R ao plano M:

$$d_{R,M} = \frac{\left| \overrightarrow{PR} \cdot \overrightarrow{n} \right|}{\left\| \overrightarrow{n} \right\|} = \frac{\left| 4 \right|}{\sqrt{2}} = 2\sqrt{2}$$

d) A *equação vectorial* da recta, *h*, que passa no ponto *R* e é perpendicular ao plano *M* é

$$X(s) = R + s\vec{n}$$
, $s \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (4,1,1) + s(1,-1,0)$, $s \in \mathbb{R}$

Assim, o ponto R_1 é obtido a partir da intersecção da recta h com o plano M, isto é,

$$R_1 = h \cap M = \begin{cases} x = 4 + s \\ y = 1 - s \\ z = 1 \\ x - y = -1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} s = -2 \\ R_1 = (2, 3, 1) \end{cases}$$

Exemplo 5: Considere os planos M: x-y=-1 e $M_1: 2x+y+z=1$. Sejam os pontos Q=(0,2,1) e $S=(0,1,0)\in M$. Determine:

- a) Uma equação vectorial para a recta $r = M \cap M_1$.
- b) Uma equação vectorial para a recta h que passa em Q e é paralela aos planos M e M_1 .
- c) Uma equação vectorial para a recta t que passa em S, está contida em M e é de máxima inclinação em relação a M1.

Solução:

a) Equação vectorial da recta r.

$$X(t) = P + t\vec{a}, t \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (0,1,0) + t(1,1,-3), t \in \mathbb{R}$$

Convém notar que

$$P \in M \land P \in M_1 \land \vec{a} \parallel \vec{n} \times \vec{n}_1$$

sendo $\vec{n} = (1,-1,0)$ e $\vec{n}_1 = (2,1,1)$ os vectores normais aos planos M e M_1 , respectivamente.

b) Equação vectorial da recta h:

$$X(u) = Q + t\vec{h}$$
, $u \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (0, 2, 1) + u(1, 1, -3)$, $u \in \mathbb{R}$

Convém notar que

$$h \parallel M \wedge h \parallel M_1 \Rightarrow \vec{h} \parallel \vec{n} \times \vec{n}_1$$

c) Equação vectorial da recta t.

$$X(v) = S + v\vec{b}$$
, $v \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (0,1,0) + v(3,3,2)$, $v \in \mathbb{R}$

Convém notar que

$$t \subset M \wedge t \perp r \Rightarrow \vec{b} \parallel \vec{n} \times \vec{a}$$

Posição relativa entre duas rectas

Sejam as rectas

$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + s\vec{a}, s \in \mathbb{R} \right\}$$

$$r_1 = L(Q; \vec{b}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = Q + t\vec{b}, t \in \mathbb{R} \right\}$$

As rectas podem ser classificadas em:

- A) Complanares:
 - a) Paralelas: a
 ∥ b
 - i) Iguais ou coincidentes: $r = r_1 \iff \vec{a} \parallel \vec{b} \land Q \in r$
 - ii) Estritamente paralelas: $r \parallel r_1 \iff \vec{a} \parallel \vec{b} \land Q \notin r$
 - b) Concorrentes: $r \cap r_1 = I \iff \vec{a} \not \mid \vec{b} \land \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} = 0$
 - i) Oblíquas: $\vec{a} \not\parallel \vec{b} \wedge \vec{a} \not\perp \vec{b} \wedge \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} = 0$
 - ii) Perpendiculares: $\vec{a} \perp \vec{b} \wedge \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} = 0$
- B) Não Complanares ou enviesadas: $\overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} \neq 0$
- Resolvendo o problema relativo à intersecção r ∩ r₁, o sistema de equações lineares resultante poderá ser:
 - a) Impossível: $r \cap r_1 = \emptyset \implies r \parallel M \vee r \neq r_1$ são enviesadas
 - b) Possível e Determinado: $r \cap r_1 = I$
 - c) Possível e Simplesmente Indeterminado: $r \cap r_1 = r = r_1$

Ângulo entre duas rectas

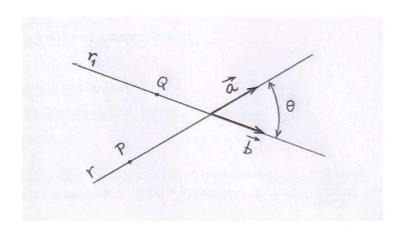
Sejam as rectas:

$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + s\vec{a}, s \in \mathbb{R} \right\}$$

$$r_1 = L(Q; \vec{b}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = Q + t\vec{b}, t \in \mathbb{R} \right\}$$

Designando:

$$\theta = \measuredangle(r, r_1)$$
, $0 \le \theta \le \pi/2$ e $\alpha = \measuredangle(\vec{a}, \vec{b})$, $0 \le \alpha \le \pi$:



a)
$$0 \le \alpha \le \pi/2 \implies \theta = \alpha$$

$$\cos \theta = \cos \alpha = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|}$$

b)
$$\pi/2 < \alpha \le \pi \implies \theta = \pi - \alpha$$

$$\cos \theta = \cos(\pi - \alpha) = -\cos \alpha = -\frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|}$$

Concluindo:

$$\cos \theta = \left|\cos \alpha\right| = \frac{\left|\vec{a} \cdot \vec{b}\right|}{\left\|\vec{a}\right\| \left\|\vec{b}\right\|}, \ 0 \le \theta \le \pi / 2$$

Casos particulares:

i)
$$\alpha = 0 \lor \alpha = \pi \Rightarrow \theta = 0 \Rightarrow r \parallel r_1 \lor r = r_1$$

ii)
$$\alpha = \pi/2 \implies \theta = \pi/2 \implies r \perp r_1$$

Distância entre duas rectas

Sejam as rectas

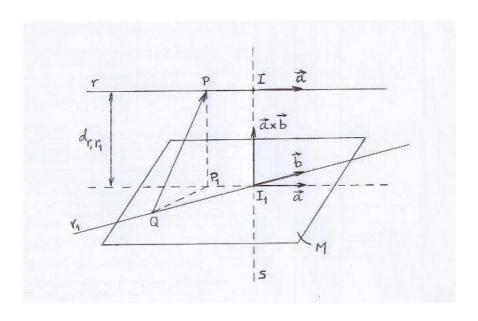
$$r = L(P; \vec{a}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = P + s\vec{a}, s \in \mathbb{R} \right\}$$

$$r_1 = L(Q; \vec{b}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = Q + t\vec{b}, t \in \mathbb{R} \right\}$$

Designando por d_{r,r_1} a distância entre as duas rectas:

- A) Complanares:
 - a) Paralelas:
 - i) Iguais ou coincidentes: $r = r_1 \implies d_{r,r_1} = 0$
 - ii) Estritamente paralelas: $r \parallel r_1 \implies d_{r,r_1} = d_{P,r_1} = d_{Q,r}$
 - b) Concorrentes: $r \cap r_1 = I \implies d_{r,r_1} = 0$

B) Não complanares ou enviesadas:



Processo I

$$d_{r,r_1} = \left\| \overrightarrow{I_1 I} \right\|$$

onde os pontos l_1 e l definem a recta perpendicular comum (recta s) às rectas r e r_1 , isto é,

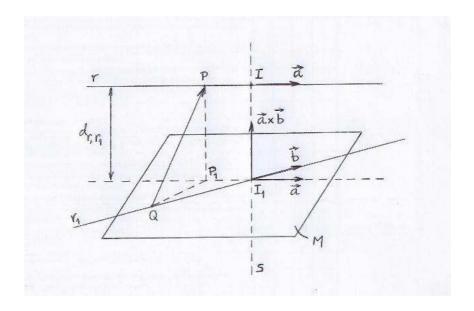
$$s = L(I; \vec{a} \times \vec{b}) = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : X = I + u\vec{a} \times \vec{b} , u \in \mathbb{R} \right\}$$

Os pontos I_1 e I devem verificar as condições seguintes:

$$l \in r \land l_1 \in r_1 \land \overrightarrow{l_1 l} \parallel \overrightarrow{a} \times \overrightarrow{b}$$

ou

$$l \in r \land l_1 \in r_1 \land \overrightarrow{l_1} l \times (\overrightarrow{a} \times \overrightarrow{b}) = \overrightarrow{0}$$



Processo II

Seja o plano auxiliar M tal que

$$r \parallel M \wedge r_1 \subset M$$

definido por

$$M = \left\{ X \in \mathbb{R}^3 : (X - Q) \cdot \vec{a} \times \vec{b} = 0 \right\}$$

Designando por P_1 o ponto que corresponde à *projecção ortogonal* do ponto P sobre o plano M, então

$$d_{r,r_1} = \|\overrightarrow{P_1P}\| = d_{P,M} = \frac{|\overrightarrow{QP} \cdot \overrightarrow{a} \times \overrightarrow{b}|}{\|\overrightarrow{a} \times \overrightarrow{b}\|}$$

Exemplo 6: Considere as rectas

$$r: X(u) = P + u\vec{a}$$
, $u \in \mathbb{R}$, em que $P = (2,0,-1)$ e $\vec{a} = (1,1,1)$

$$r_1: X(t)=Q+t\vec{b}$$
, $t\in\mathbb{R}$, em que $Q=(1,1,-4)$ e $\vec{b}=(2,0,1)$

- a) Mostre que as rectas r e r₁ são enviesadas (não complanares).
- b) Determine a distância entre as rectas $r \in r_1$.
- c) Uma equação vectorial para a recta, h, perpendicular comum às rectas r e r_1 .

Solução:

a) As rectas r e r_1 , não sendo paralelas (os vectores \vec{a} e \vec{b} não são paralelos), são rectas enviesadas já que

$$\overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} -1 & 1 & -3 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 6 \neq 0$$

isto é, $\{\overrightarrow{PQ}, \vec{a}, \vec{b}\}$ é um conjunto *linearmente independente*.

b) A distância entre as rectas $r \in r_1$ é:

$$d_{r,r_1} = \frac{\left| \overrightarrow{PQ} \cdot \vec{a} \times \vec{b} \right|}{\left\| \vec{a} \times \vec{b} \right\|} = \frac{|6|}{\sqrt{6}} = \sqrt{6}$$

em que

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{vmatrix} = (1,1,-2)$$

c) Equação vectorial da recta, h, perpendicular comum às rectas r e r_1 :

$$X(\alpha) = I + \alpha \vec{a} \times \vec{b}$$
, $\alpha \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (2, 0, -1) + \alpha(1, 1, -2)$, $\alpha \in \mathbb{R}$ em que $I = P = (2, 0, -1)$ é o ponto da recta r pertencente à recta h .

Exemplo 7: Considere o plano e M: x+y-z=3, os pontos P=(3,5,2) e Q=(1,5,2) e a recta

$$r: X(t) = R_1 + t\vec{a}$$
, $t \in \mathbb{R}$, em que $R_1 = (1,2,3)$ e $\vec{a} = (2,1,0)$

Determine:

- a) Uma equação vectorial para a recta r_1 contida no plano M, que é concorrente e perpendicular à recta r.
- b) Uma equação vectorial para a recta r_2 que passa no ponto P, é concorrente com a recta r e faz um ângulo de 60° com o plano M.
- c) O ponto *R* pertencente à recta *r*, tal que *P*, Q e *R* são vértices de um triângulo com 1 unidade de área.

Solução:

a) Equação vectorial da recta r₁:

$$X(u) = I + u\vec{b}$$
, $u \in \mathbb{R} \iff (x, y, z) = (3, 3, 3) + u(-1, 2, 1)$, $u \in \mathbb{R}$

Convém notar que

$$I = r \cap M$$
 e $\vec{b} \perp \vec{a} \wedge \vec{b} \perp \vec{n} \iff \vec{b} \parallel \vec{a} \times \vec{n}$

sendo $\vec{n} = (1,1,-1)$ o vector normal ao plano M.

b) Existem duas soluções possíveis para a recta r_2 . A equação vectorial de uma dessas rectas é:

$$X(v) = P + v\vec{c}$$
, $v \in \mathbb{R} \iff$

$$\Leftrightarrow (x, y, z) = (3, 5, 2) + v \left(\frac{6 - 2\sqrt{3}}{6}, \frac{9 + \sqrt{3}}{6}, \frac{-3 - \sqrt{3}}{6} \right), \ v \in \mathbb{R}$$

Convém notar que

$$\measuredangle(r_2, M) = 60^\circ \implies \measuredangle(\vec{c}, \vec{n}) = 30^\circ$$

е

$$\vec{c} \perp \vec{n}_{\alpha} = \vec{a} \times \overrightarrow{R_1 P}$$

sendo \vec{n}_{α} = (-1,2,4) o *vector normal ao plano* α que passa no ponto P e contém a recta r (as rectas r e r_2 são complanares).

c) Notando que

$$R \in r \wedge A_{[PQR]} = \frac{\|\overrightarrow{PR} \times \overrightarrow{PQ}\|}{2} = 1$$

obtém-se R = (7,5,3).