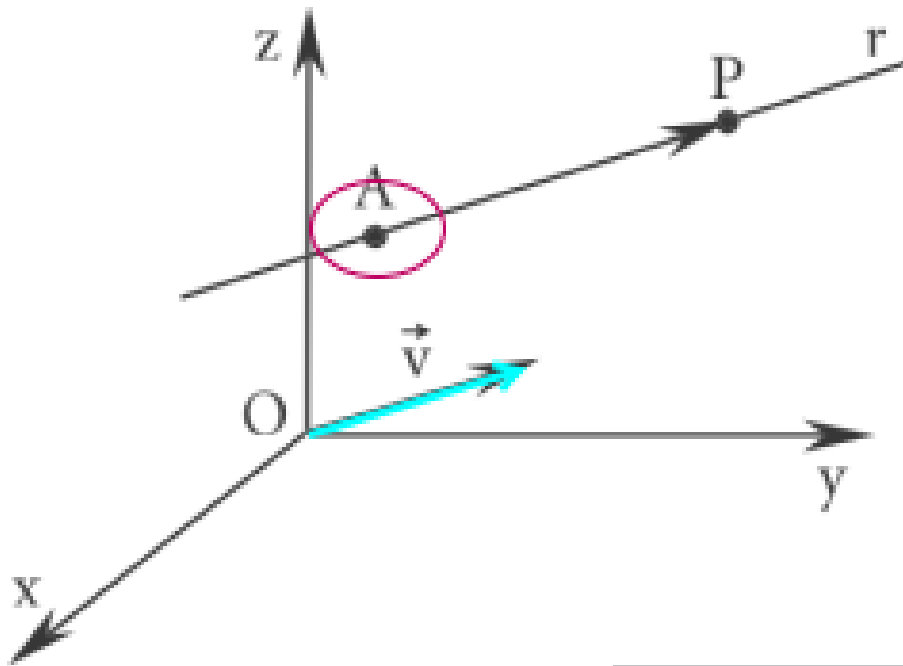


# EQUAÇÃO VETORIAL DA RETA



$$\overline{AP} = t\vec{v} \quad (1)$$

$$P - A = t\vec{v}$$

$$P = A + t\vec{v} \quad (2)$$

Figura 5.1

$$(x, y, z) = (x_1, y_1, z_1) + t(a, b, c) \quad (3)$$

Qualquer uma das equações (1), (2) ou (3) é denominada *equação vetorial* de  $r$ .

O vetor  $\vec{v}$  é chamado *vetor diretor* da reta  $r$  e  $t$  é denominado *parâmetro*.

1. Determinar uma equação vetorial da reta  $r$  definida pelos pontos  $A(2, -3, 4)$  e  $B(1, -1, 2)$  e verificar se os pontos  $C(\frac{5}{2}, -4, 5)$  e  $D(-1, 3, 4)$  pertencem a  $r$ .
2. Dada a reta  $r: (x, y, z) = (-1, 2, 3) + t(2, -3, 0)$ , escrever equações paramétricas de  $r$ .
3. Escrever equações paramétricas da reta que passa por  $A(1, 2, 3)$  e é paralela à reta  
$$r : (x, y, z) = (1, 4, 3) + t(0, 0, 1)$$

# Exemplo

$$r : (x, y, z) = (1, -1, 4) + t(2, 3, 2)$$

$$P = A + t\vec{v}$$

tem-se

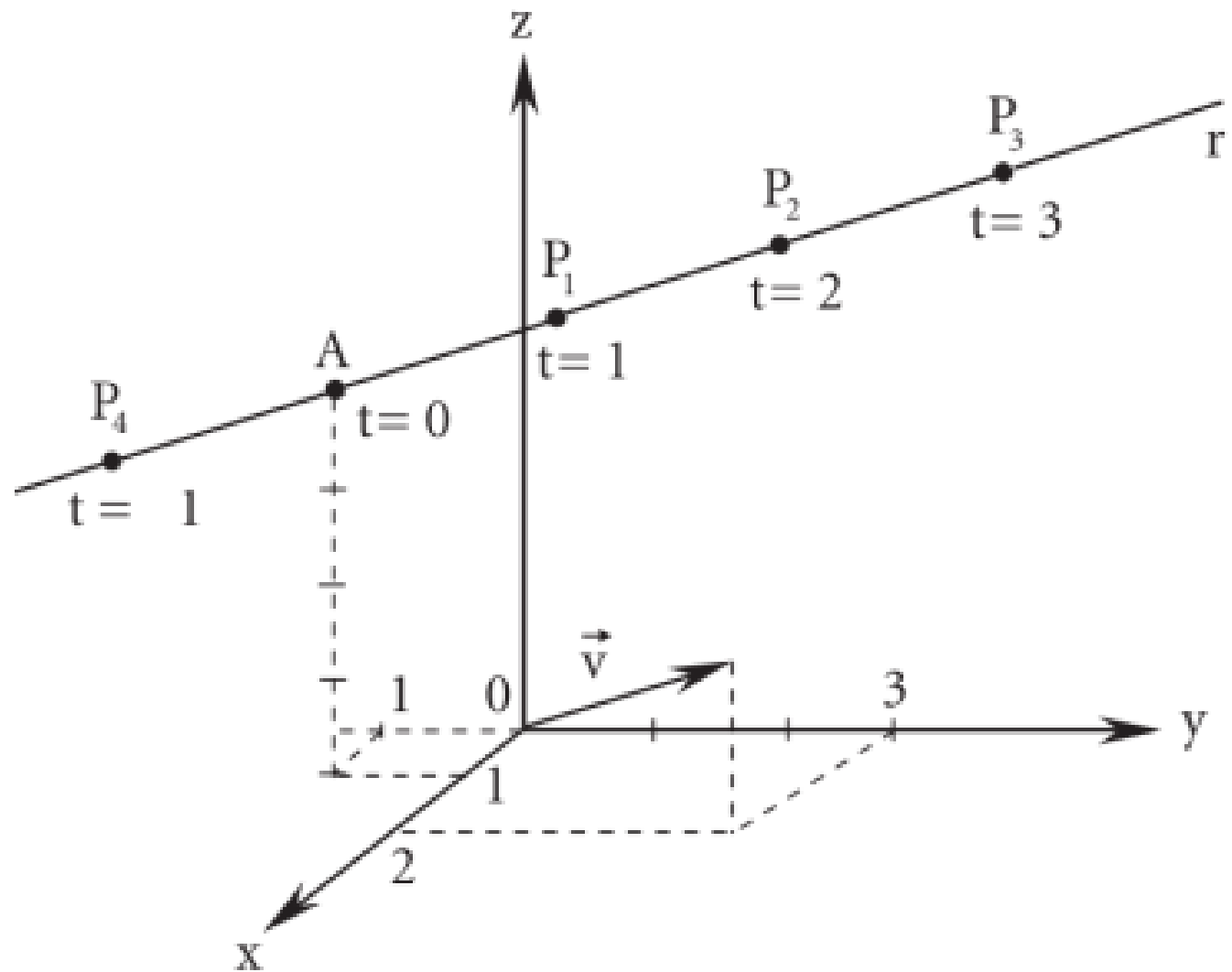
$$P_1 = A + (1)\vec{v}$$

$$P_2 = A + (2)\vec{v}$$

$$P_3 = A + (3)\vec{v}$$

$$P_4 = A + (-1)\vec{v}$$

$$A = A + (0)\vec{v}$$



A equação (4) não é a única equação vetorial de  $r$ .  
Por exemplo, a equação

$$(x, y, z) = (1, -1, 4) + t(4, 6, 4)$$

se utilizou o vetor  $2\vec{v} = (4, 6, 4)$  como vetor diretor, em vez de  $\vec{v} = (2, 3, 2)$ .

# EQUAÇÕES PARAMÉTRICAS DA RETA

Da equação vetorial da reta

$$(x, y, z) = (x_1, y_1, z_1) + t(a, b, c)$$

$$(x, y, z) = (x_1 + at, y_1 + bt, z_1 + ct),$$

pela condição de igualdade, obtém-se

$$\begin{cases} x = x_1 + at \\ y = y_1 + bt \\ z = z_1 + ct \end{cases} \quad (5)$$

*equações paramétricas da reta.*

**4.** Dada a reta

$$r: \begin{cases} x = 2 + t \\ y = 3 - t \\ z = -4 + 2t \end{cases}, \text{ determinar o ponto de } r \text{ tal que}$$

- a) a ordenada seja 6;
- b) a abscissa seja igual à ordenada;
- c) a cota seja o quádruplo da abscissa.

**5.** A reta  $r$  passa pelo ponto  $A(4, -3, -2)$  e é paralela à reta

$$s: \begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = 2 - 4t \\ z = 3 - t \end{cases}$$

# RETA DEFINIDA POR DOIS PONTOS

A reta definida pelos pontos A e B é a reta que passa por A (ou B) e tem a direção do vetor  $\vec{v} = \overline{AB}$ .

**6.** Determinar as equações paramétricas da reta que passa pelos pontos A e B nos seguintes casos:

**a)**  $A(1, -1, 2)$  e  $B(2, 1, 0)$

**c)**  $A(1, 2, 3)$  e  $B(1, 3, 2)$

**6. a)**  $x = 1 + t$        $y = -1 + 2t$        $z = 2 - 2t$

**c)**  $x = 1$        $y = 2 + t$        $z = 3 - t$

# EQUAÇÕES PARAMÉTRICAS DE UM SEGMENTO DE RETA



Figura 5.3

$$r: \begin{cases} x = 3 - 2t \\ y = -1 + 3t \\ z = -2 + 6t \end{cases}$$

Observemos que

para  $t = 0$ , obtém-se o ponto A;

para  $t = 1$ , obtém-se o ponto B;

e para  $t$  entre 0 e 1, obtém-se os pontos entre A e B.

$$AB: \begin{cases} x = 3 - 2t \\ y = -1 + 3t \\ z = -2 + 6t, \quad t \in [0, 1] \end{cases}$$



as equações vetoriais dos segmentos AB e BA com  $0 \leq t \leq 1$  são

$$P = A + t(B - A) \quad \text{e} \quad P = B + t(A - B),$$

7. Com base na Figura 5.14, escrever equações paramétricas da reta por

- |          |          |
|----------|----------|
| a) A e B | d) B e C |
| b) C e D | e) D e E |
| c) A e D | f) B e D |

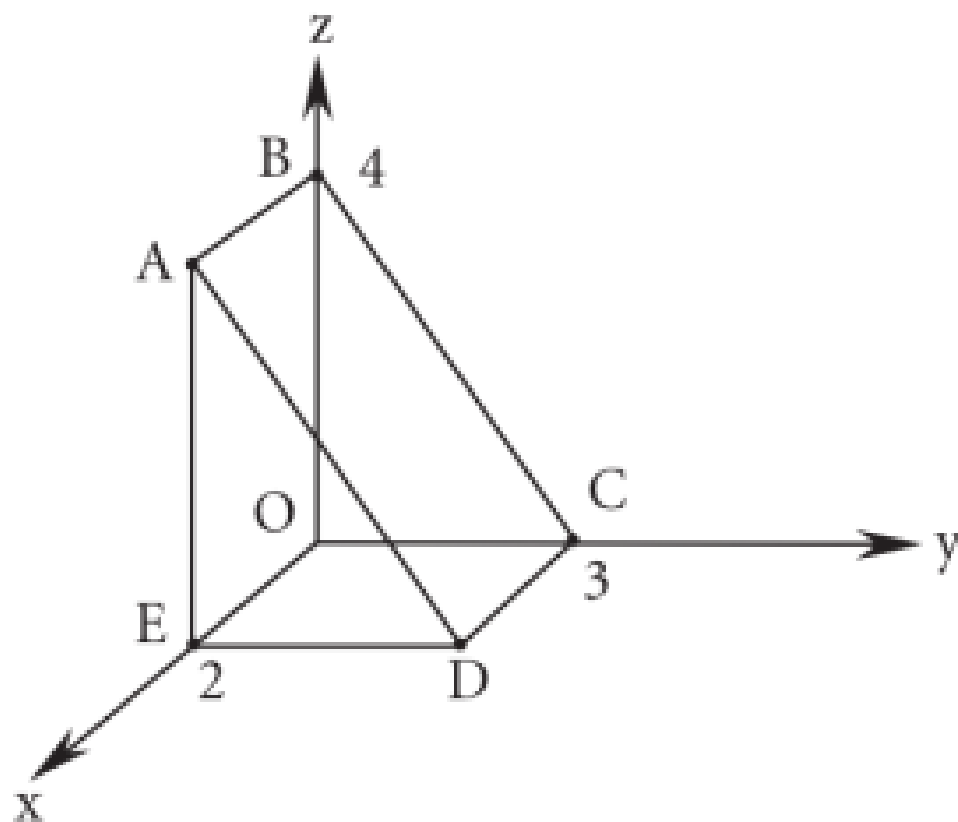


Figura 5.14

# EQUAÇÕES SIMÉTRICAS DA RETA

Das equações paramétricas

$$x = x_1 + at$$

$$y = y_1 + bt$$

$$z = z_1 + ct$$

supondo  $abc \neq 0$ , vem

$$t = \frac{x - x_1}{a}$$

$$t = \frac{y - y_1}{b}$$

$$t = \frac{z - z_1}{c}$$

Como para cada ponto da reta corresponde um só valor para  $t$ ,

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

*equações simétricas* da reta que passa pelo ponto

$A(x_1, y_1, z_1)$  e tem a direção do vetor  $\vec{v} = (a, b, c)$ .

**12.** Verificar se os pontos  $P_1(5, -5, 6)$  e  $P_2(4, -1, 12)$  pertencem à reta

$$r: \frac{x-3}{-1} = \frac{y+1}{2} = \frac{z-2}{-2}$$

**13.** Determinar o ponto da reta  $r: \frac{x-1}{2} = \frac{y+3}{-1} = \frac{z}{4}$  que possui

**a)** abscissa 5;

**b)** ordenada 2.

**14.** Obter o ponto de abscissa 1 da reta  $r: \frac{2x+1}{3} = \frac{3y-2}{2} = z+4$  e encontrar um vetor diretor de  $r$  que tenha ordenada 2.

# EQUAÇÕES REDUZIDAS DA RETA

A(2, -4, -3) e pelo vetor diretor  $\vec{v} = (1, 2, -3)$

$$r: \frac{x-2}{1} = \frac{y+4}{2} = \frac{z+3}{-3}$$

$$\frac{x-2}{1} = \frac{y+4}{2}$$

$$\frac{x-2}{1} = \frac{z+3}{-3}$$

$$1(y+4) = 2(x-2)$$

$$1(z+3) = -3(x-2)$$

$$y+4 = 2x-4$$

$$z+3 = -3x+6$$

$$y = 2x - 8$$

$$z = -3x + 3$$

*equações reduzidas da reta r, na variável x*

## RETAS PARALELAS AOS PLANOS COORDENADOS

reta é paralela a um dos planos  $xOy$ ,  $xOz$  ou  $yOz$

se seus vetores diretores forem  
paralelos ao correspondente plano



*uma das componentes do vetor é nula.*

$r$  ( $r \parallel xOy$ ) que passa pelo ponto  $A(-1, 2, 4)$   
vetor diretor  $\vec{v} = (2, 3, 0)$  (a 3ª componente é nula porque  $\vec{v} \parallel xOy$ ).

Um sistema de equações paramétricas de  $r$  é

$$\begin{cases} x = -1 + 2t \\ y = 2 + 3t \\ \underline{z = 4} \end{cases}$$

# RETAS PARALELAS AOS EIXOS COORDENADOS

reta é paralela a um dos eixos Ox, Oy ou Oz se seus vetores diretores forem paralelos a  $\vec{i} = (1,0,0)$  ou a  $\vec{j} = (0,1,0)$  ou, ainda, a  $\vec{k} = (0,0,1)$



*duas das componentes do vetor são nulas*

Seja a reta  $r$  que passa por  $A(2, 3, 4)$  e tem a direção do vetor  $\vec{v} = (0,0,3)$ .

A reta  $r$  pode ser representada

$$\begin{cases} x = 2 \\ y = 3 \\ z = 4 + 3t \end{cases}$$

# ÂNGULO DE DUAS RETAS

*ângulo de duas retas*  $r_1$  e  $r_2$  o menor ângulo de um vetor diretor de  $r_1$  e de um vetor diretor de  $r_2$ . Logo, sendo  $\theta$  este ângulo,

$$\cos \theta = \frac{|\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2|}{|\vec{v}_1| |\vec{v}_2|}, \text{ com } 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$$



o ângulo entre as retas

$$r_1 : \begin{cases} x = 3 + t \\ y = t \\ z = -1 - 2t \end{cases} \quad \text{e} \quad r_2 : \frac{x+2}{-2} = \frac{y-3}{1} = \frac{z}{1}$$

$$\cos \theta = \frac{|\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2|}{|\vec{v}_1| |\vec{v}_2|} = \frac{|(1, 1, -2) \cdot (-2, 1, 1)|}{\sqrt{1^2 + 1^2 + (-2)^2} \sqrt{(-2)^2 + 1^2 + 1^2}}$$

$$= \frac{|-2 + 1 - 2|}{\sqrt{1 + 1 + 4} \sqrt{4 + 1 + 1}} = \frac{|-3|}{\sqrt{6} \sqrt{6}} = \frac{3}{6} = \frac{1}{2}$$

$$\theta = \arccos\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{\pi}{3} \text{ rad} = 60^\circ$$

# RETAS ORTOGONAIS

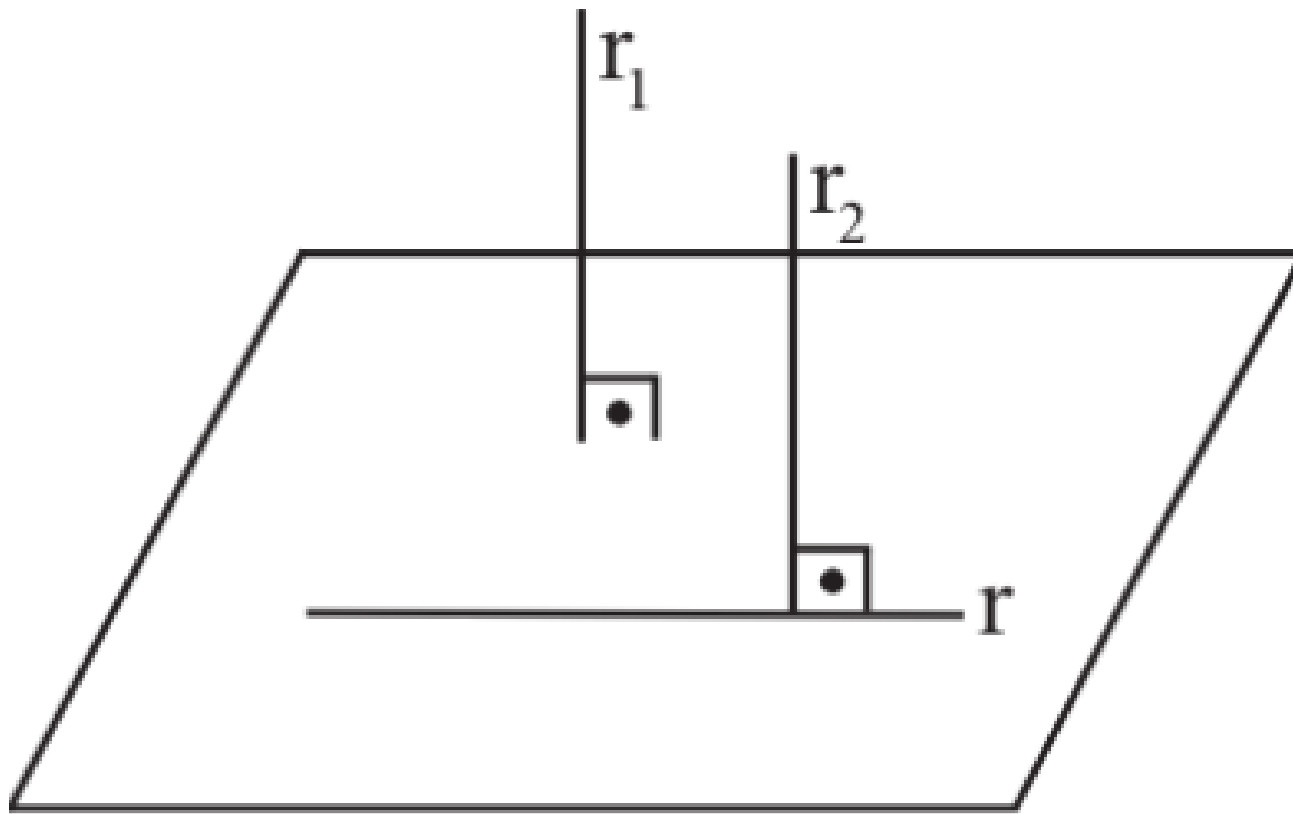
Sejam as retas  $r_1$  e  $r_2$  com as direções de  $\vec{v}_1$  e  $\vec{v}_2$ ,

Então,

$$r_1 \perp r_2 \iff \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = 0$$

## Observação

Duas retas ortogonais podem ser concorrentes ou não. Na Figura 5.10, as retas  $r_1$  e  $r_2$  são ortogonais a  $r$ . Porém,  $r_2$  e  $r$  são concorrentes. Nesse caso, diz-se que são *perpendiculares*.



**Figura 5.10**

*perpendiculares*  $\longrightarrow$  *concorrentes*

# RETA ORTOGONAL A DUAS RETAS

as retas  $r_1$  e  $r_2$  não paralelas, com as direções de  $\vec{v}_1$  e  $\vec{v}_2$ :

uma reta  $r$  ortogonal a  $r_1$  e  $r_2$  terá a direção de um vetor  $\vec{v}$  tal que

$$\begin{cases} \vec{v} \cdot \vec{v}_1 = 0 \\ \vec{v} \cdot \vec{v}_2 = 0 \end{cases}$$

ou

$$\vec{v} = \vec{v}_1 \times \vec{v}_2$$

$$\vec{v} \neq \vec{0}$$

Determinar equações paramétricas da reta  $r$  que passa pelo ponto  $A(3, 4, -1)$  e é ortogonal às retas

$$r_1 : (x, y, z) = (0, 0, 1) + t(2, 3, -4) \quad \text{e} \quad r_2 : \begin{cases} x = 5 \\ y = t \\ z = 1 - t \end{cases}$$

$r_1$  e  $r_2$  são definidas pelos vetores  $\vec{v}_1 = (2, 3, -4)$  e  $\vec{v}_2 = (0, 1, -1)$

a reta  $r$  tem a direção do vetor

$$\vec{v}_1 \times \vec{v}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 3 & -4 \\ 0 & 1 & -1 \end{vmatrix} = (1, 2, 2)$$

$$r : \begin{cases} x = 3 + t \\ y = 4 + 2t \\ z = -1 + 2t \end{cases}$$

# INTERSEÇÃO DE DUAS RETAS

Se duas retas, como no exemplo (1), se interceptam, elas são *coplanares*, ou seja, estão situadas no mesmo plano (Figura 5.11). Também são coplanares as retas paralelas do exemplo (3) (Figura 5.12).

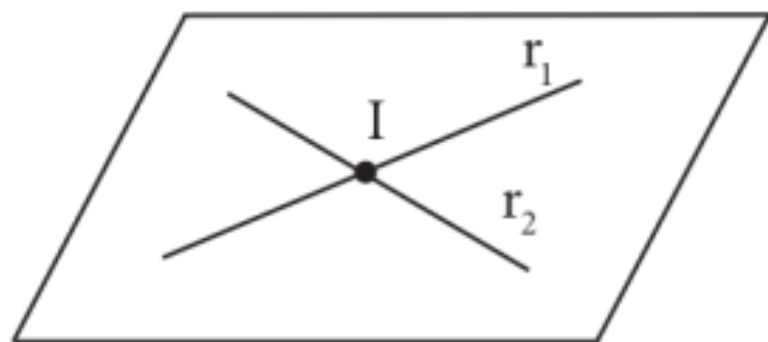


Figura 5.11

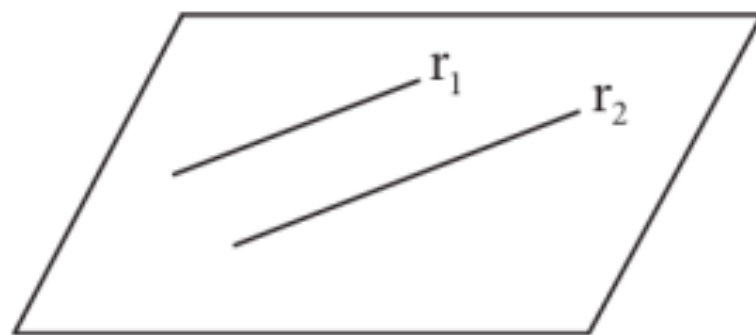
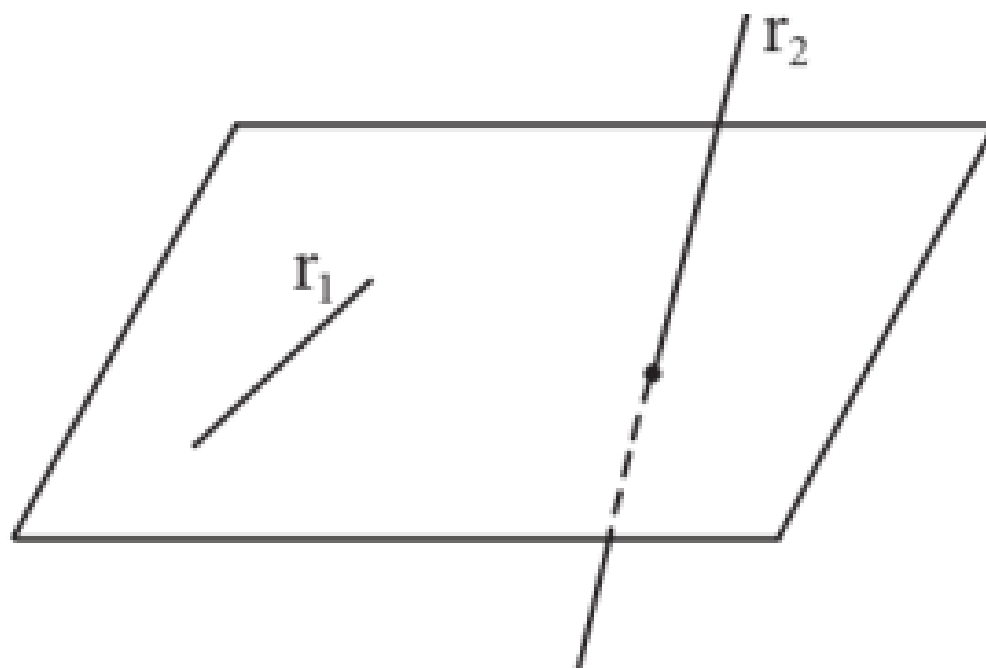


Figura 5.12

Se duas retas não são coplanares, elas são consideradas reversas. É o caso do exemplo (2) (Figura 5.13), pois as retas, além de não concorrentes, são não paralelas, e, portanto, não coplanares.



**Figura 5.13**