



MAT0105 – Geometria Analítica

Equações de Retas no Espaço Parte 2

Profa. Ana Paula Jahn

anajahn@ime.usp.br

Posições relativas de retas no espaço

A partir de suas equações, é possível estudar as posições relativas de duas ou mais retas

Relembrando – 2 retas do espaço podem ser:

Retas Paralelas {
Coincidentes
Distintas

Coplanares

Concorrentes {
Oblíquas
Perpendiculares

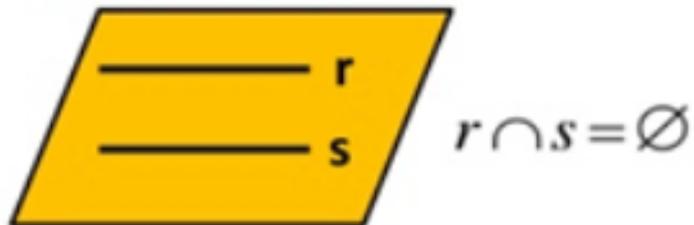
Reversas {
Oblíquas
Ortogonais

**Não
coplanares**

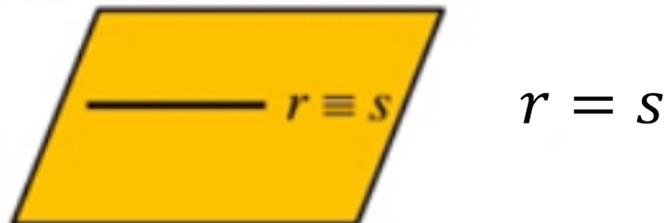
Posições relativas entre duas retas

Retas coplanares

Paralelas distintas



Paralelas coincidentes

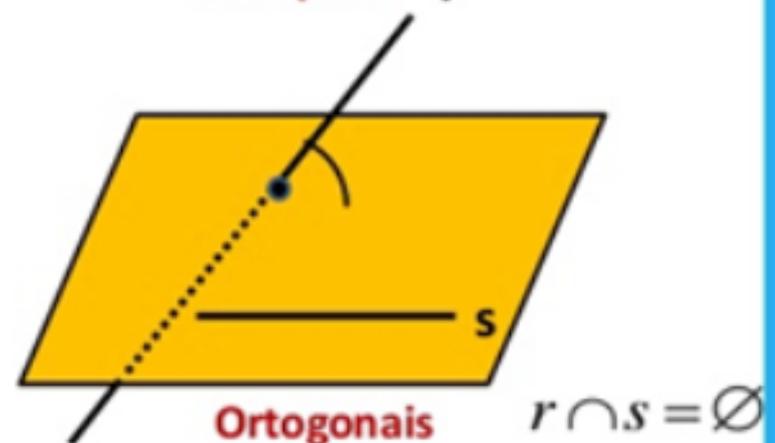


Concorrentes

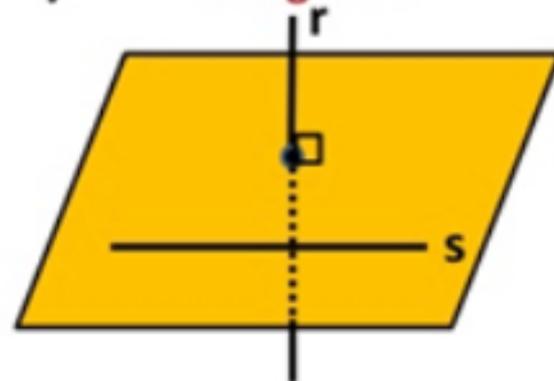


Retas não coplanares ou reversas:

Obliquas



Ortogonais



Sejam r e s duas retas e sejam:

- $A \in r, A = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v}_r = (a, b, c)$ um vetor diretor de r
- $B \in s, B = (x_2, y_2, z_2)$ e $\vec{v}_s = (d, e, f)$ um vetor diretor de s

Retas Paralelas: $\{\vec{v}_r, \vec{v}_s\}$ LD, ou seja, $\vec{v}_r \parallel \vec{v}_s \iff$

$$\exists \alpha \in \mathbb{R} / \vec{v}_r = \alpha \vec{v}_s \iff \alpha = \frac{a}{d} = \frac{b}{e} = \frac{c}{f}$$

Paralelas Coincidentes: $A \in s$ (ou $B \in r$), $r = s$

Paralelas Distintas: $A \notin s$ (ou $B \notin r$), $r \parallel s$

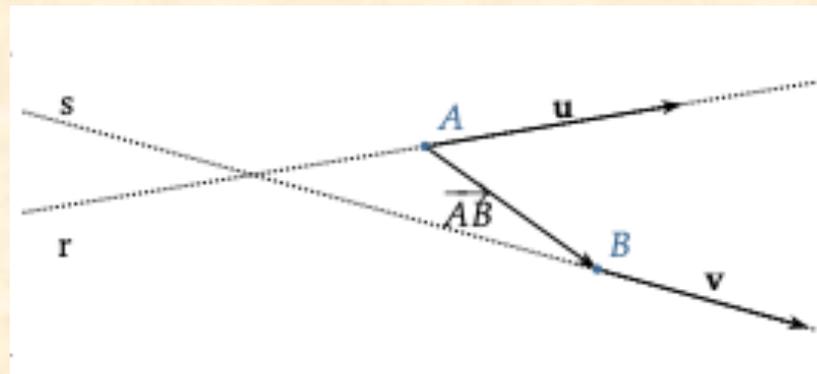
Sejam r e s duas retas e sejam:

- $A \in r, A = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v}_r = (a, b, c)$ um vetor diretor de r
- $B \in s, B = (x_2, y_2, z_2)$ e $\vec{v}_s = (d, e, f)$ um vetor diretor de s

Retas Concorrentes: $\{\vec{v}_r, \vec{v}_s\}$ LI, ou seja, $\vec{v}_r \nparallel \vec{v}_s$

E coplanares: $\{\vec{v}_r, \vec{v}_s, \vec{AB}\}$ LD $\Leftrightarrow [\vec{v}_r, \vec{v}_s, \vec{AB}] = 0 \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ x_2 - x_1 & y_2 - y_1 & z_2 - z_1 \end{vmatrix} = 0$$



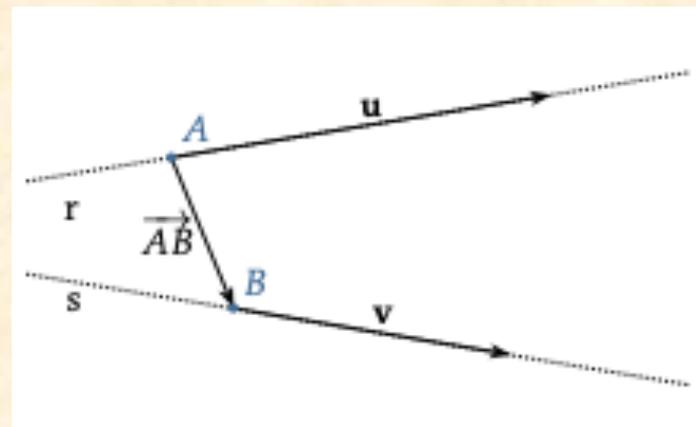
Sejam r e s duas retas e sejam:

- $A \in r, A = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v}_r = (a, b, c)$ um vetor diretor de r
- $B \in s, B = (x_2, y_2, z_2)$ e $\vec{v}_s = (d, e, f)$ um vetor diretor de s

Retas Reversas: $r \cap s = \emptyset$ e **não coplanares**, isto

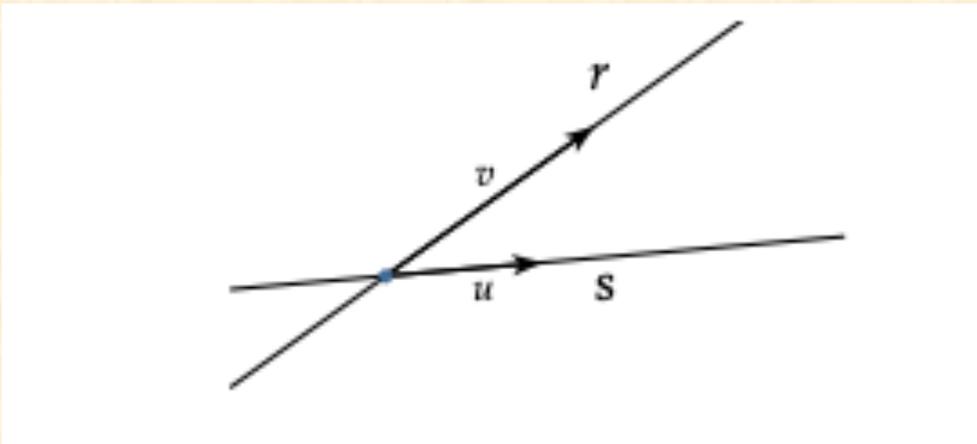
é: $\{\vec{v}_r, \vec{v}_s, \vec{AB}\} \text{ LI} \Leftrightarrow [\vec{v}_r, \vec{v}_s, \vec{AB}] \neq 0 \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ x_2 - x_1 & y_2 - y_1 & z_2 - z_1 \end{vmatrix} \neq 0$$



Ângulos entre duas retas

O **ângulo entre duas retas** será definido como o **menor ângulo** formado pelos seus **vetores diretores**



$$\alpha = \arccos \left(\frac{|\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle|}{\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|} \right)$$

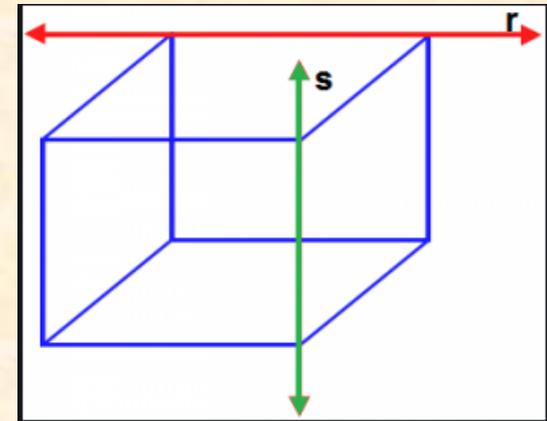
Toma-se o **módulo do produto escalar**, pois se quer o menor ângulo ($0 < \alpha < 90$)

Obs.: para medir o ângulo entre duas retas não é necessário que estas se interceptem.

Ângulos entre duas retas

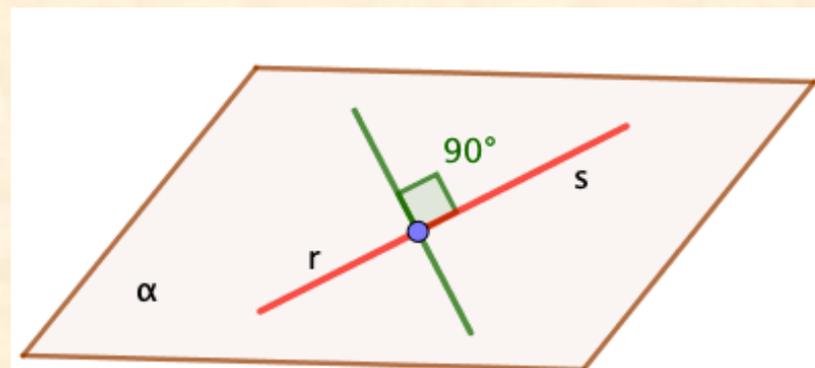
Retas Ortogonais = Retas Reversas (NÃO COPLANARES) que formam **ângulo reto**

Ou seja, $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0$



Retas Perpendiculares = Retas Concorrentes (COPLANARES) que formam **ângulo reto**

Ou seja, $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = 0$



Exemplo: Exercício Complementar

Duas a duas, estudar as posições relativas das retas

$$r_1: \frac{x-3}{2} = 1-y = \frac{2z-1}{3}$$

$$r_2: X = (1, 0, -2) + \lambda(-1, 2, 1) \quad (\lambda \in \mathbb{R})$$

$$r_3: \begin{cases} x = 4 + 2\alpha \\ y = -6 - 4\alpha \\ z = -5 - 2\alpha \end{cases} \quad (\alpha \in \mathbb{R})$$

$$r_4: X = (1, 1, -2) + \mu(-7, 14, 7) \quad (\mu \in \mathbb{R})$$

$$r_5: \frac{x}{3} = 2-y = \frac{z-1}{7}$$

Exemplo: Exercício Complementar

Ver a resolução de alguns casos em documento enviado no *e-Disciplinas*.