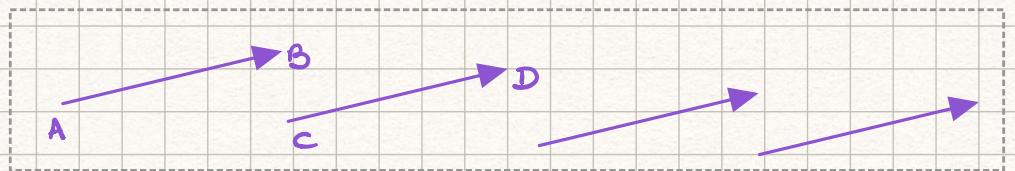


SOs Equipolentes:

Mermos $\left\{ \begin{array}{l} \text{módulo} \\ \text{direção} \\ \text{sentido} \end{array} \right.$

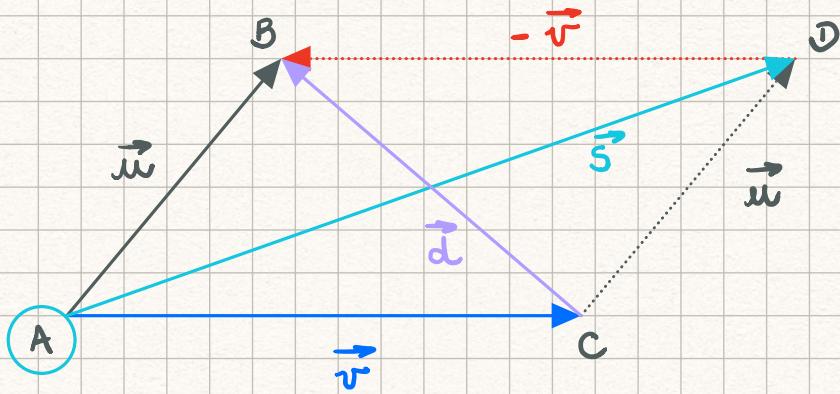


Notação: $AB \sim CD$

Vetor: \vec{v}

Conjunto de todos os SOs equipolentes a um SO conhecido.

Soma de Vetores:



Paralelogramo:

$$\vec{s} = \vec{AD} = \vec{u} + \vec{v}$$

$$\vec{d} = \vec{CB} = \vec{u} - \vec{v}$$

$$\vec{u} + (-\vec{v})$$

Multiplicação de um Vetor por um Escalar: $\vec{p} = k \vec{v}$

k ... escalar $\left\{ \begin{array}{l} \text{altura} \\ \text{módulo do vetor} \\ \text{sentido do vetor} \end{array} \right.$

não altura - direção do vetor : $\vec{p} \parallel \vec{v}$

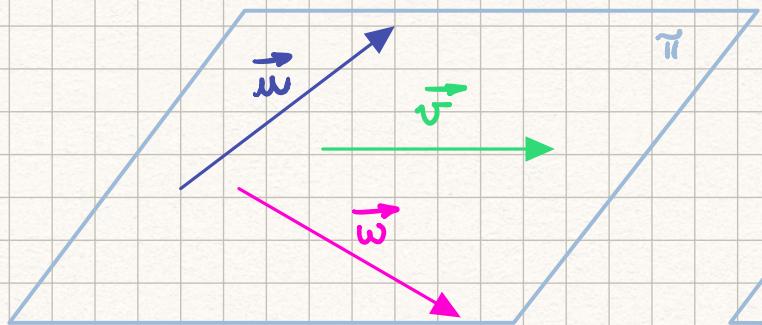
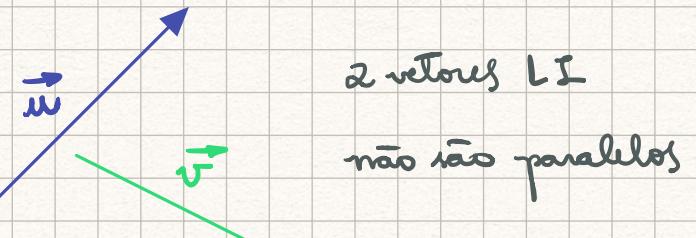
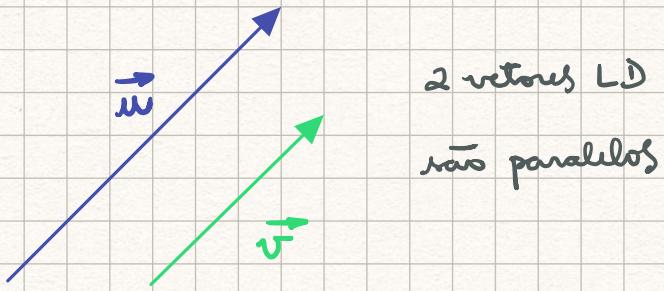
Dependência Linear:

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$

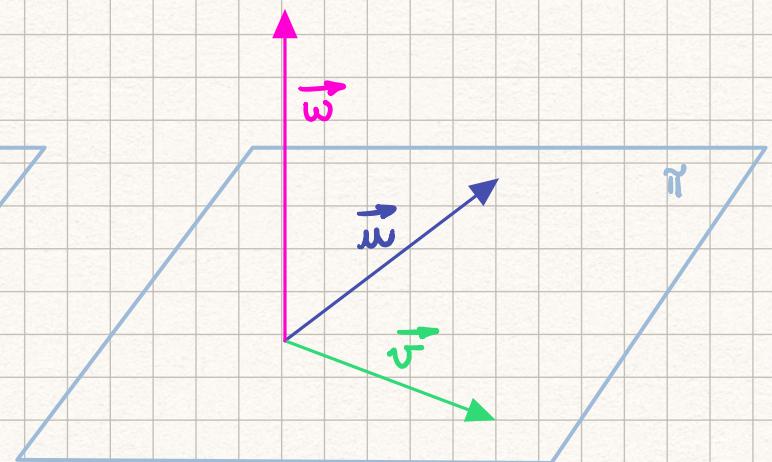
CL

$\exists a_i \neq 0 \rightarrow$ LD

somente $a_i = 0 \rightarrow$ LI



3 vetores LD não coplanares



3 vetores LI não são coplanares

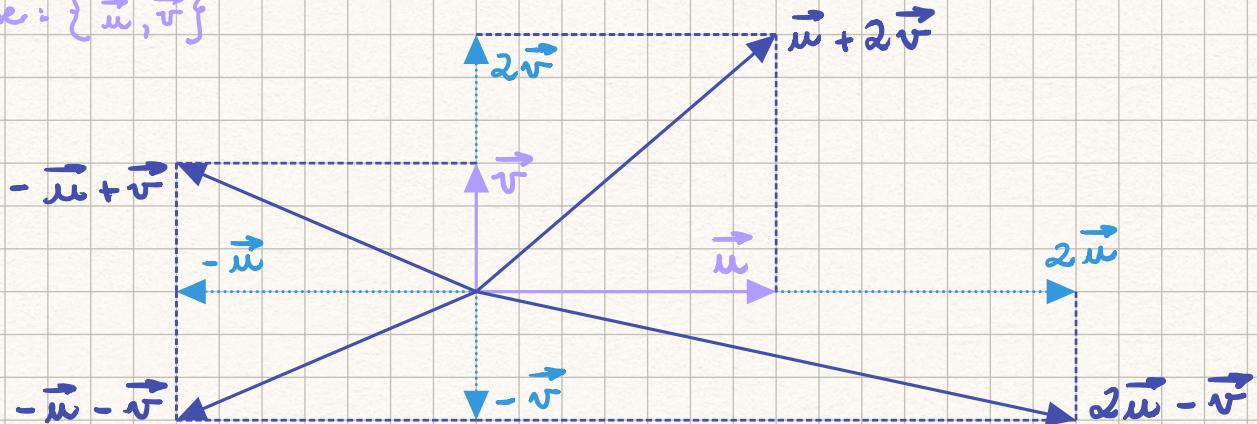
4. VETORES NO PLANO E NO ESPAÇO

Slide 05

Base é o menor subconjunto de vetores capaz de gerar todos os outros vetores do conjunto ao qual pertence.

Gerar → todos os vetores de um conjunto podem ser escritos como **Cl** dos vetores da base.
soma de vetores , ponderada pelos coeficientes α_i

Base: $\{\vec{u}, \vec{v}\}$



TEOREMA II :

Suponha que \vec{w} pode ser escrito de maneiras distintas como CL dos vetores da base $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$:

$$\vec{w} = a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 \quad \text{e} \quad \vec{w} = b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2$$

Mas, $\vec{w} = \vec{w}$, portanto:

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 = b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2$$

$$(a_1 - b_1) \vec{v}_1 + (a_2 - b_2) \vec{v}_2 = \vec{0}$$

escalar

Mas $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$ é base, logo:

$$\left\{ \begin{array}{l} a_1 - b_1 = 0 \\ a_2 - b_2 = 0 \end{array} \right. \quad \therefore$$

L.I.

$$\left\{ \begin{array}{l} a_1 = b_1 \\ a_2 = b_2 \end{array} \right.$$

|||

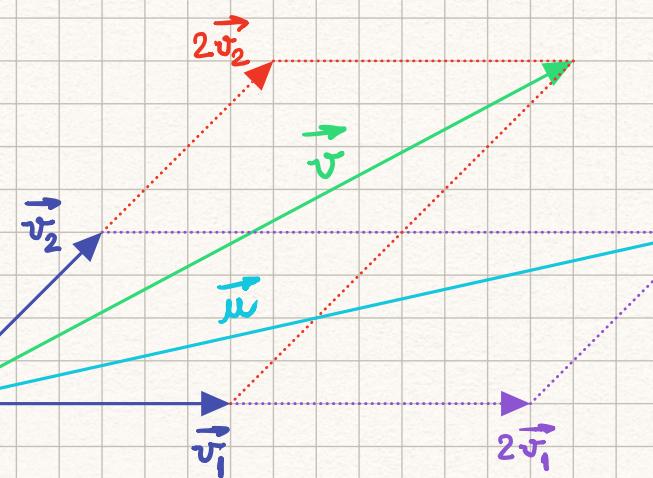
e \vec{w} pode ser escrito de maneira única como CL dos vetores da base!

Slide 06

i) Por que a ordem importa?

Seja a base $E = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$.

Os vetores $\left\{ \begin{array}{l} \vec{u} = (2, 1)_E \\ \vec{w} = (1, 2)_E \end{array} \right.$ são iguais?



$$E = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$$

2^a coordenada
do vetor

1^a coordenada do vetor

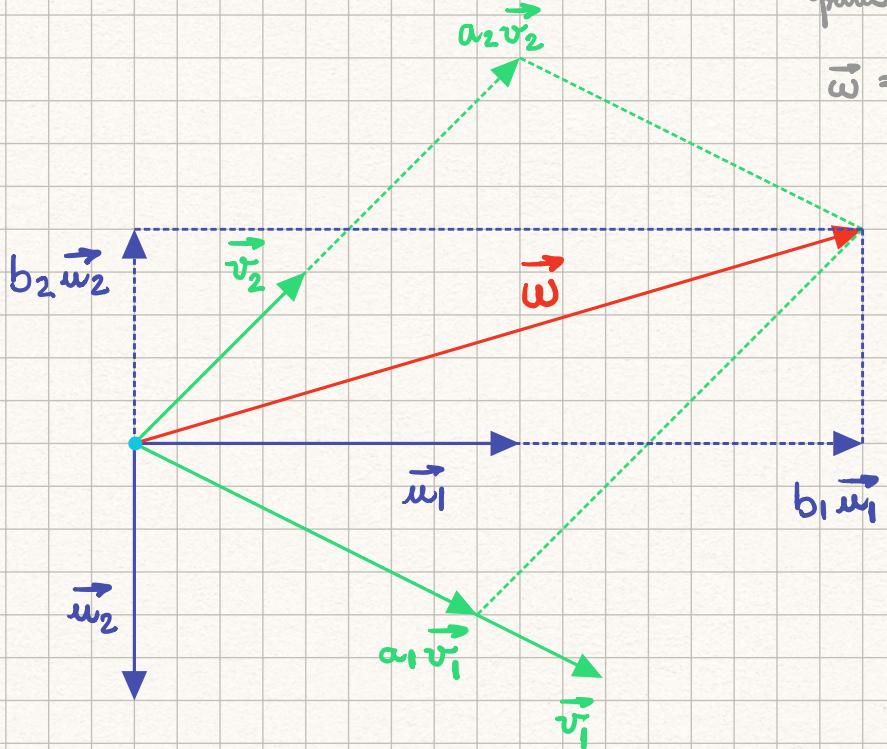
$$\text{iii) } E = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$$

$$F = \{\vec{w}_1, \vec{w}_2\}$$

$$\vec{\omega}$$

Observe que o vetor $\vec{\omega}$ não se altera, porém, suas coordenadas são distintas para cada base:

$$\vec{\omega} = (a_1, a_2)_E; \quad \vec{\omega} = (b_1, b_2)_F$$



Slide 07

Teorema III:

Prova (a) :

Se $\begin{cases} \vec{\omega} = (a_1, a_2)_E, \text{ então: } \vec{\omega} = a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 \\ \vec{t} = (b_1, b_2)_E, \text{ então: } \vec{t} = b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2 \end{cases}$

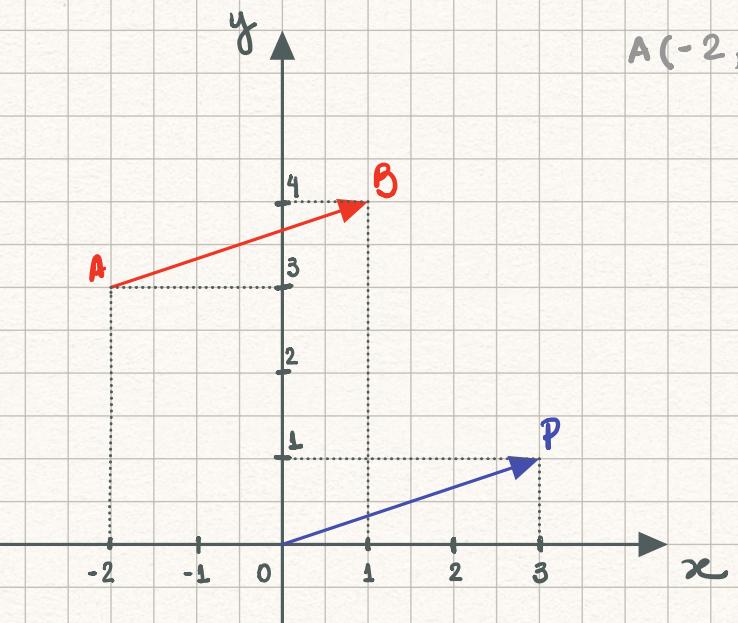
$$E = \{\vec{v}_1, \vec{v}_2\}$$

Logo:

$$\begin{aligned} \vec{\omega} + \vec{t} &= (a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2) + (b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2) \\ &= (a_1 \vec{v}_1 + b_1 \vec{v}_1) + (a_2 \vec{v}_2 + b_2 \vec{v}_2) \\ &= (\underline{a_1 + b_1}) \vec{v}_1 + (\underline{a_2 + b_2}) \vec{v}_2 \\ &= c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2 = (c_1, c_2)_E \end{aligned}$$

Então:

$$\vec{\omega} + \vec{t} = (a_1 + b_1, a_2 + b_2)_E$$



$$A(-2, 3), B(1, 4) \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{v} = \overline{AB} = B - A \\ \vec{v} = (1, 4) - (-2, 3) \end{array} \right.$$

$$\vec{v} = (3, 1)$$

$$\vec{v} = \overrightarrow{OP} \quad \left\{ \begin{array}{l} O(0, 0) \\ P(3, 1) \end{array} \right.$$

EXERCÍCIOS

1) Se $\vec{w} = (\alpha_1, \alpha_2)_E$, então $\vec{w} = \alpha_1 \vec{v}_1 + \alpha_2 \vec{v}_2$

Logo:

$$\begin{aligned} m\vec{w} &= m(\alpha_1 \vec{v}_1 + \alpha_2 \vec{v}_2) && \left\{ \begin{array}{l} \vec{w}_1 = \alpha_1 \vec{v}_1 \\ \vec{w}_2 = \alpha_2 \vec{v}_2 \end{array} \right. \\ &= m(\vec{w}_1 + \vec{w}_2) \\ &= m\vec{w}_1 + m\vec{w}_2 \\ &= m\alpha_1 \vec{v}_1 + m\alpha_2 \vec{v}_2 \\ &= (\alpha_1 m) \vec{v}_1 + (\alpha_2 m) \vec{v}_2 \\ &= b_1 \vec{v}_1 + b_2 \vec{v}_2 = (b_1, b_2)_E \end{aligned}$$

Então:

$$m\vec{w} = (\alpha_1 m, \alpha_2 m)_E$$

$$2) E = \{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\} \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{u} = (1, 2)\epsilon \quad \rightarrow \quad \vec{u} = \vec{u} + 2\vec{s} \\ \vec{v} = (4, -2)\epsilon \quad \rightarrow \quad \vec{v} = 4\vec{u} - 2\vec{s} \\ \vec{w} = (-1, 8)\epsilon \quad \rightarrow \quad \vec{w} = -\vec{u} + 8\vec{s} \end{array} \right.$$

$$\vec{w} = a\vec{u} + b\vec{v}, \quad a, b ?$$

Substituindo \vec{u} , \vec{v} e \vec{w} na equação acima:

$$-\vec{u} + 8\vec{s} = a(\vec{u} + 2\vec{s}) + b(4\vec{u} - 2\vec{s})$$

$$-\vec{u} + 8\vec{s} = a\vec{u} + 2a\vec{s} + 4b\vec{u} - 2b\vec{s}$$

$$-\vec{u} + 8\vec{s} = (a+4b)\vec{u} + (2a-2b)\vec{s}$$

Em coordenadas:

$$(-1, 8)\epsilon_E = (a+4b, 2a-2b)\epsilon_E$$

Os vetores serão iguais se as suas respectivas coord. forem iguais. Portanto, tem-se o sistema:

$$\begin{cases} a+4b = -1 \\ 2a-2b = 8 \end{cases}, \quad \text{cuja solução é}$$

$$a = 3$$

$$b = -1$$

3) Aqui, as operações entre os vetores serão feitas de forma literal, aplicando as propriedades. A substituição pelas coord. dos vetores só ocorrerá no final.

LEMBRANDO: se não houver referência à base na qual foram obtidas as coord., considera-se a base canônica $\{\vec{i}, \vec{j}\}$.

$$a) 4(\vec{\mu} - \vec{v}) + \frac{1}{3}\vec{\omega} = 2\vec{\mu} - \vec{\omega}$$

$$4\vec{\mu} - 4\vec{v} - 2\vec{\mu} = -\vec{\omega} - \frac{1}{3}\vec{\omega}$$

$$-\frac{4}{3}\vec{\omega} = 2\vec{\mu} - 4\vec{v}$$

$$\vec{\omega} = -\frac{3}{2}\vec{\mu} + 3\vec{v}$$

COORD.

$$\vec{\omega} = -\frac{3}{2}(3, -1) + 3(-1, 2) = \left(-\frac{9}{2}, \frac{3}{2}\right) + (-3, 6)$$

$$\therefore \vec{\omega} = \underbrace{\left(-\frac{15}{2}, \frac{15}{2}\right)}_{\cancel{\text{}}} \quad \cancel{\text{}}$$

$$b) 3\vec{\omega} - (2\vec{v} - \vec{\mu}) = 2(4\vec{\omega} - 3\vec{\mu})$$

$$3\vec{\omega} - 2\vec{v} + \vec{\mu} = 8\vec{\omega} - 6\vec{\mu}$$

$$5\vec{\omega} - 8\vec{\omega} = -6\vec{\mu} - \vec{\mu} + 2\vec{v}$$

$$-5\vec{\omega} = -7\vec{\mu} + 2\vec{v}$$

$$\vec{\omega} = \frac{7}{5}\vec{\mu} - \frac{2}{5}\vec{v}$$

COORD.

$$\vec{\omega} = \frac{7}{5}(3, -1) - \frac{2}{5}(-1, 2) = \left(\frac{21}{5}, -\frac{7}{5}\right) + \left(\frac{2}{5}, -\frac{4}{5}\right)$$

$$\therefore \vec{\omega} = \underbrace{\left(\frac{23}{5}, -\frac{11}{5}\right)}_{\cancel{\text{}}} \quad \cancel{\text{}}$$

$$4) \quad \left. \begin{array}{l} A(-1,3) \\ B(1,0) \end{array} \right\} \quad \overrightarrow{BA} = A - B = (-1,3) - (1,0) = (-2,3)$$

$$\left. \begin{array}{l} C(2,-1) \\ D(x,y) \end{array} \right\} \quad \overrightarrow{DC} = C - D = (2,-1) - (x,y) = (2-x, -1-y)$$

$$\overrightarrow{DC} = \overrightarrow{BA} \iff \begin{cases} x_{DC} = x_{BA} \\ y_{DC} = y_{BA} \end{cases}$$

Logo $\begin{cases} 2-x = -2 \\ -1-y = 3 \end{cases}$, cuja solução é

$x = 4$
 $y = -4$