

# Vetores e Geometria Analítica – ECT2102

## Vetores

Prof. Ronaldo Carlotto Batista

9 de setembro de 2019

# Sistema de coordenadas e distâncias

Nesse curso usaremos o sistema de coordenadas cartesiano de três em três (ou duas) dimensões. Nesse sistema, as coordenadas de um ponto  $P$  são representadas por  $P(x, y, z)$ . Sejam os pontos  $P_1(x_1, y_1, z_1)$  e  $P_2(x_2, y_2, z_2)$ , a distância entre eles é dada por:

$$|P_1P_2| = \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2 + (z_1 - z_2)^2}.$$

# Sistema de coordenadas e distâncias

Nesse curso usaremos o sistema de coordenadas cartesiano de três em três (ou duas) dimensões. Nesse sistema, as coordenadas de um ponto  $P$  são representadas por  $P(x, y, z)$ . Sejam os pontos  $P_1(x_1, y_1, z_1)$  e  $P_2(x_2, y_2, z_2)$ , a distância entre eles é dada por:

$$|P_1P_2| = \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2 + (z_1 - z_2)^2}.$$

- Exemplo:

Qual é a distância entre os pontos  $P_1(2, 1, 5)$  e  $P_2(-2, 3, 0)$ ?

## Segmento de Reta Orientado

Dados dois pontos  $A(x_A, y_A, z_A)$  e  $B(x_B, y_B, z_B)$ , podemos construir um segmento de reta orientado de  $A$  para  $B$ , que é representado por:

$$\vec{AB} = ((x_B - x_A), (y_B - y_A), (z_B - z_A)) .$$

Este objeto tem três propriedades: comprimento (dado por  $|AB|$ ), direção (dada pela reta que passa por  $A$  e  $B$ ) e sentido (de  $A$  para  $B$ ).

# Definição de vetor

Vetor é um ente matemático que possui três propriedades:

- Módulo (ou comprimento ou magnitude),
- Direção,
- Sentido.

Um vetor pode ser representado por um segmento de reta orientado  $\vec{AB}$ , mas que pode ser transladado pelo espaço de forma que não tenha suas propriedades alteradas. Seu módulo é dado pela distância entre os pontos  $A(x_A, y_A, z_A)$  e  $B(x_B, y_B, z_B)$ :

$$|\vec{AB}| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$$

# Definição de vetor

Um vetor  $\vec{v} = \vec{AB}$  pode ser transportado para qualquer posição do sistema de coordenadas. Usualmente representamos os vetores partindo da origem do sistema de coordenadas e suas componentes são dadas por:

$$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3) ,$$

onde

$$v_1 = x_B - x_A$$

$$v_2 = y_B - y_A$$

$$v_3 = z_B - z_A$$

# Definição de vetor

Em função das componentes, o módulo de um vetor

$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  é dado por:

$$|\vec{v}| = \sqrt{(v_1)^2 + (v_2)^2 + (v_3)^2}$$

# Definição de vetor

Em função das componentes, o módulo de um vetor

$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  é dado por:

$$|\vec{v}| = \sqrt{(v_1)^2 + (v_2)^2 + (v_3)^2}$$

- Exemplo 1:

Seja  $\vec{v} = \vec{AB}$ , onde  $A(-3, 4, 1)$  e  $B(-5, 2, 2)$ . Calcule as componentes de  $\vec{v}$  e seu módulo.

# Definição de vetor

Em função das componentes, o módulo de um vetor  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  é dado por:

$$|\vec{v}| = \sqrt{(v_1)^2 + (v_2)^2 + (v_3)^2}$$

- Exemplo 1:

Seja  $\vec{v} = \vec{AB}$ , onde  $A(-3, 4, 1)$  e  $B(-5, 2, 2)$ . Calcule as componentes de  $\vec{v}$  e seu módulo.

- Exemplo 2:

Um carrinho é puxado com uma força constante  $|\vec{F}| = 20N$  fazendo um ângulo de  $45^\circ$  com a horizontal. Quais são as componentes vertical e horizontal da força?

# Operações Algébricas

Vamos definir duas operações algébricas com vetores:

- Adição de vetores: sejam dois vetores  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  e  $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ , a soma desses vetores é definida por

$$\vec{v} + \vec{u} = (v_1 + u_1, v_2 + u_2, v_3 + u_3) .$$

- Multiplicação por escalar: sejam um vetor  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  e um escalar  $k$ , a multiplicação desse vetor pelo escalar é definida por

$$k\vec{v} = (kv_1, kv_2, kv_3) .$$

# Propriedades Algébricas

Sejam os vetores  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  e os escalares  $a$  e  $b$ .

$$\textcircled{1} \quad \vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$$

$$\textcircled{2} \quad (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$$

$$\textcircled{3} \quad \vec{u} + \vec{0} = \vec{u}$$

$$\textcircled{4} \quad \vec{u} + (-\vec{u}) = \vec{0}$$

$$\textcircled{5} \quad 0\vec{u} = \vec{0}$$

$$\textcircled{6} \quad 1\vec{u} = \vec{u}$$

$$\textcircled{7} \quad a(b\vec{u}) = (ab)\vec{u}$$

$$\textcircled{8} \quad a(\vec{u} + \vec{v}) = a\vec{u} + a\vec{v}$$

$$\textcircled{9} \quad (a + b)\vec{u} = a\vec{u} + b\vec{u}$$

# Propriedades Algébricas

Sejam os vetores  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  e os escalares  $a$  e  $b$ .

- 1  $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$
- 2  $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$
- 3  $\vec{u} + \vec{0} = \vec{u}$
- 4  $\vec{u} + (-\vec{u}) = \vec{0}$
- 5  $0\vec{u} = \vec{0}$
- 6  $1\vec{u} = \vec{u}$
- 7  $a(b\vec{u}) = (ab)\vec{u}$
- 8  $a(\vec{u} + \vec{v}) = a\vec{u} + a\vec{v}$
- 9  $(a + b)\vec{u} = a\vec{u} + b\vec{u}$

Note que essas operações sempre levam vetores em vetores.

# Soma de Vetores

- Exemplo 1:

Sejam  $\vec{v} = (2, 1)$  e  $\vec{u} = (1, -2)$ . Represente graficamente esses vetores e calcule:

- $\vec{u} + \vec{v}$  e  $|\vec{u} + \vec{v}|$
- $\vec{u} - \vec{v}$  e  $|\vec{u} - \vec{v}|$

# Soma de Vetores

- Exemplo 1:

Sejam  $\vec{v} = (2, 1)$  e  $\vec{u} = (1, -2)$ . Represente graficamente esses vetores e calcule:

- $\vec{u} + \vec{v}$  e  $|\vec{u} + \vec{v}|$
- $\vec{u} - \vec{v}$  e  $|\vec{u} - \vec{v}|$

- Exemplo 2:

Um barco atravessa o Rio Potengi, saindo da margem norte e chegando à margem sul, com uma velocidade de  $10\text{km/h}$  em relação à água e fazendo um ângulo de  $30^\circ$  ao leste da linha imaginária que liga a margem norte à sul. O rio está fluindo com uma velocidade de  $6\text{km/h}$ . Qual é o módulo e a direção da velocidade efetiva do barco?

# Vetores Unitários

Definição:  $\vec{v}$  é um vetor unitário se

$$|\vec{v}| = 1 .$$

A qualquer vetor  $\vec{u}$  não nulo podemos associar um vetor unitário definido por:

$$\hat{u} = \frac{\vec{u}}{|\vec{u}|} .$$

Podemos dizer que o versor  $\hat{u}$  define a direção do vetor  $\vec{u}$ .

# Vetores Unitários

Definição:  $\vec{v}$  é um vetor unitário se

$$|\vec{v}| = 1 .$$

A qualquer vetor  $\vec{u}$  não nulo podemos associar um vetor unitário definido por:

$$\hat{u} = \frac{\vec{u}}{|\vec{u}|} .$$

Podemos dizer que o versor  $\hat{u}$  define a direção do vetor  $\vec{u}$ . Qualquer vetor  $\vec{u}$  pode ser expresso como uma combinação linear de vetores que formam uma base completa. Nesse curso vamos utilizar a “base canônica”:

$$\hat{i} = (1, 0, 0)$$

$$\hat{j} = (0, 1, 0)$$

$$\hat{k} = (0, 0, 1)$$

# Vetores Unitários

Na base canônica, qualquer vetor pode ser expresso da seguinte forma:

$$\vec{v} = v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}.$$

Formalmente, aqui  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$  são as coordenadas do vetor na base, que, no caso da base canônica, são idênticas às componentes do vetor.

# Vetores Unitários

Na base canônica, qualquer vetor pode ser expresso da seguinte forma:

$$\vec{v} = v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}.$$

Formalmente, aqui  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$  são as coordenadas do vetor na base, que, no caso da base canônica, são idênticas às componentes do vetor.

- Exemplo 1:

Encontre o versor associado ao vetor  $\vec{v} = 2\hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k}$ .

# Vetores Unitários

Na base canônica, qualquer vetor pode ser expresso da seguinte forma:

$$\vec{v} = v_1\hat{i} + v_2\hat{j} + v_3\hat{k}.$$

Formalmente, aqui  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$  são as coordenadas do vetor na base, que, no caso da base canônica, são idênticas às componentes do vetor.

- Exemplo 1:

Encontre o versor associado ao vetor  $\vec{v} = 2\hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k}$ .

Resp.:  $\hat{v} = \frac{2}{3}\hat{i} - \frac{1}{3}\hat{j} + \frac{2}{3}\hat{k} = \frac{1}{3}(2\hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k})$

- Exemplo 2:

Uma força de módulo 6N é aplicada na direção do vetor  $\vec{v} = 2\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}$ . Expresse o vetor força como o produto da sua magnitude e direção.

# Vetores Unitários

Na base canônica, qualquer vetor pode ser expresso da seguinte forma:

$$\vec{v} = v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}.$$

Formalmente, aqui  $v_1$ ,  $v_2$  e  $v_3$  são as coordenadas do vetor na base, que, no caso da base canônica, são idênticas às componentes do vetor.

- Exemplo 1:

Encontre o versor associado ao vetor  $\vec{v} = 2\hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k}$ .

Resp.:  $\hat{v} = \frac{2}{3}\hat{i} - \frac{1}{3}\hat{j} + \frac{2}{3}\hat{k} = \frac{1}{3} (2\hat{i} - \hat{j} + 2\hat{k})$

- Exemplo 2:

Uma força de módulo 6N é aplicada na direção do vetor  $\vec{v} = 2\hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}$ . Expresse o vetor força como o produto da sua magnitude e direção.

Resp.:  $\vec{F} = 6 \left( \frac{2}{3}\hat{i} + \frac{2}{3}\hat{j} - \frac{1}{3}\hat{k} \right)$

# Vetores Unitários

- Exemplo 3\*: Lei de Coulomb

A Lei de Coulomb determina o vetor força,  $\vec{F}$ , entre duas cargas pontuais  $q_1$  e  $q_2$ , seu módulo é

$$F = k \frac{|q_1 q_2|}{r^2},$$

onde  $r$  é a distância entre as cargas e  $k$  é constante eletrostática. Sabendo que a direção da força é determinada pela linha que une as duas cargas, que cargas com sinais opostos se atraem e de sinais iguais se repelem, determine a expressão de  $\vec{F}$ .

# Vetores Unitários

- Exemplo 3\*: Lei de Coulomb

A Lei de Coulomb determina o vetor força,  $\vec{F}$ , entre duas cargas pontuais  $q_1$  e  $q_2$ , seu módulo é

$$F = k \frac{|q_1 q_2|}{r^2},$$

onde  $r$  é a distância entre as cargas e  $k$  é constante eletrostática. Sabendo que a direção da força é determinada pela linha que une as duas cargas, que cargas com sinais opostos se atraem e de sinais iguais se repelem, determine a expressão de  $\vec{F}$ .

Resposta:

$$\vec{F} = k \frac{q_1 q_2}{r^2} \hat{r} = k \frac{q_1 q_2}{r^3} \vec{r}$$

# Produto Escalar

O produto escalar entre dois vetores no espaço 3D  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  e  $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$  é definido por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = v_1 u_1 + v_2 u_2 + v_3 u_3 ,$$

o que pode ser generalizado por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = \sum_{i=1}^N v_i u_i ,$$

onde  $N$  é o número de dimensões do espaço vetorial.

# Produto Escalar

O produto escalar entre dois vetores no espaço 3D  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  e  $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$  é definido por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = v_1 u_1 + v_2 u_2 + v_3 u_3 ,$$

o que pode ser generalizado por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = \sum_{i=1}^N v_i u_i ,$$

onde  $N$  é o número de dimensões do espaço vetorial.

- Exemplo:

Calcule o produto escalar dos vetores  $\vec{v} = (1, -2, -1)$  e  $\vec{u} = (-6, 2, -3)$ , calcule também  $\vec{u} \cdot \vec{u}$  e o módulo de  $\vec{u}$ . Qual a relação entre o módulo de um vetor e o produto escalar dele com ele mesmo?

# Produto Escalar

O produto escalar entre dois vetores no espaço 3D  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$  e  $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$  é definido por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = v_1 u_1 + v_2 u_2 + v_3 u_3 ,$$

o que pode ser generalizado por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = \sum_{i=1}^N v_i u_i ,$$

onde  $N$  é o número de dimensões do espaço vetorial.

- Exemplo:

Calcule o produto escalar dos vetores  $\vec{v} = (1, -2, -1)$  e  $\vec{u} = (-6, 2, -3)$ , calcule também  $\vec{u} \cdot \vec{u}$  e o módulo de  $\vec{u}$ . Qual a relação entre o módulo de um vetor e o produto escalar dele com ele mesmo?

Resp.:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = -7$ ,  $\vec{u} \cdot \vec{u} = 49$ ,  $|\vec{u}| = \sqrt{\vec{u} \cdot \vec{u}} = 7$ .

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Vamos primeiramente deduzir a lei dos cossenos:

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\theta) .$$

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Vamos primeiramente deduzir a lei dos cossenos:

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\theta) .$$

Agora vamos calcular o módulo do vetor  $\vec{w} = \vec{u} - \vec{v}$ , pela lei dos cossenos temos:

$$|\vec{w}|^2 = |\vec{u}|^2 + |\vec{v}|^2 - 2|\vec{u}||\vec{v}| \cos(\theta) ,$$

onde  $\theta$  é o ângulo entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ .

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Vamos primeiramente deduzir a lei dos cossenos:

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos(\theta) .$$

Agora vamos calcular o módulo do vetor  $\vec{w} = \vec{u} - \vec{v}$ , pela lei dos cossenos temos:

$$|\vec{w}|^2 = |\vec{u}|^2 + |\vec{v}|^2 - 2|\vec{u}||\vec{v}| \cos(\theta) ,$$

onde  $\theta$  é o ângulo entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ .

Com isso podemos mostrar que o produto escalar também pode ser expresso por:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = |\vec{v}||\vec{u}| \cos(\theta) .$$

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Note que da definição anterior do produto escalar, podemos facilmente determinar o ângulo entre dois vetores:

$$\theta = \arccos \left[ \frac{\vec{v} \cdot \vec{u}}{|\vec{v}||\vec{u}|} \right] .$$

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Note que da definição anterior do produto escalar, podemos facilmente determinar o ângulo entre dois vetores:

$$\theta = \arccos \left[ \frac{\vec{v} \cdot \vec{u}}{|\vec{v}||\vec{u}|} \right] .$$

- Exemplo 1:

Encontre o ângulo entre os vetores  $\vec{u} = \hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$  e  $\vec{v} = 6\hat{i} + 3\hat{j} + 2\hat{k}$ .

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Note que da definição anterior do produto escalar, podemos facilmente determinar o ângulo entre dois vetores:

$$\theta = \arccos \left[ \frac{\vec{v} \cdot \vec{u}}{|\vec{v}||\vec{u}|} \right] .$$

- Exemplo 1:

Encontre o ângulo entre os vetores  $\vec{u} = \hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$  e  $\vec{v} = 6\hat{i} + 3\hat{j} + 2\hat{k}$ .

Resp.:  $\theta = \arccos(-4/21) = 100,98^\circ = 1,76\text{rad}$

- Exemplo 2:

Um triângulo tem como vértices os pontos  $A(0,0)$ ,  $B(3,5)$  e  $C(5,2)$ . Encontre o ângulo entre os lados  $BC$  e  $AC$ .

# Produto Escalar e ângulo entre vetores

Note que da definição anterior do produto escalar, podemos facilmente determinar o ângulo entre dois vetores:

$$\theta = \arccos \left[ \frac{\vec{v} \cdot \vec{u}}{|\vec{v}||\vec{u}|} \right] .$$

- Exemplo 1:

Encontre o ângulo entre os vetores  $\vec{u} = \hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$  e  $\vec{v} = 6\hat{i} + 3\hat{j} + 2\hat{k}$ .

Resp.:  $\theta = \arccos(-4/21) = 100,98^\circ = 1,76\text{rad}$

- Exemplo 2:

Um triângulo tem como vértices os pontos  $A(0,0)$ ,  $B(3,5)$  e  $C(5,2)$ . Encontre o ângulo entre os lados  $BC$  e  $AC$ .

Resp.:  $\theta = \arccos(4/\sqrt{29}\sqrt{13}) = 78,1^\circ = 1,36\text{rad}$

# Propriedades do Produto Escalar

Sejam  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  vetores e  $a$  um escalar. O produto escalar apresenta as seguintes propriedades:

- 1  $\vec{v} \cdot \vec{u} = \vec{u} \cdot \vec{v}$
- 2  $(a\vec{u}) \cdot \vec{v} = a(\vec{u} \cdot \vec{v})$
- 3  $\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$
- 4  $\vec{u} \cdot \vec{u} = |\vec{u}|^2$
- 5  $\vec{0} \cdot \vec{u} = 0$

# Propriedades do Produto Escalar

Sejam  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  vetores e  $a$  um escalar. O produto escalar apresenta as seguintes propriedades:

- 1  $\vec{v} \cdot \vec{u} = \vec{u} \cdot \vec{v}$
- 2  $(a\vec{u}) \cdot \vec{v} = a(\vec{u} \cdot \vec{v})$
- 3  $\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$
- 4  $\vec{u} \cdot \vec{u} = |\vec{u}|^2$
- 5  $\vec{0} \cdot \vec{u} = 0$

Note que o produto escalar leva dois vetores em um escalar.

# Vetores Ortogonais

Dois vetores são ditos ortogonais, ou perpendiculares, se o ângulo entre eles é de  $90^\circ$ . Nesse caso temos:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = |\vec{v}||\vec{u}| \cos(90^\circ) = 0 .$$

# Vetores Ortogonais

Dois vetores são ditos ortogonais, ou perpendiculares, se o ângulo entre eles é de  $90^\circ$ . Nesse caso temos:

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = |\vec{v}||\vec{u}| \cos(90^\circ) = 0 .$$

Note portanto que a base canônica  $\{\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}\}$  é uma **base ortogonal**. Como o módulo desses vetores é unitário, eles também formam uma **base normal**. Portanto a base  $\{\hat{i}, \hat{j}, \hat{k}\}$  é uma **base ortonormal**, isto é, a base canônica é ao mesmo tempo ortogonal e normal.

# Projeção Ortogonal

A projeção ortogonal de um vetor  $\vec{u}$  em um vetor  $\vec{v}$  é dada por:

$$\text{proj}_{\vec{v}} \vec{u} = \left( \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|} \right) \hat{v} = \left( \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|^2} \right) \vec{v}$$

# Projeção Ortogonal

A projeção ortogonal de um vetor  $\vec{u}$  em um vetor  $\vec{v}$  é dada por:

$$\text{proj}_{\vec{v}}\vec{u} = \left( \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|} \right) \hat{v} = \left( \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{v}|^2} \right) \vec{v}$$

Podemos decompor um vetor  $\vec{u}$  em uma soma de dois vetores, um paralelo e outro ortogonal a um dado vetor  $\vec{v}$ :

$$\vec{u} = \text{proj}_{\vec{v}}\vec{u} + (\vec{u} - \text{proj}_{\vec{v}}\vec{u})$$

# Projeção Ortogonal

- Exemplo 1:  
Sejam os vetores:

$$\vec{u} = 6\hat{i} + 3\hat{j} + 2\hat{k}$$

$$\vec{v} = \hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$$

Encontre  $\text{proj}_{\vec{v}}\vec{u}$  a projeção de  $\vec{u}$  ortogonal a  $\vec{v}$ , também verifique se esta projeção é de fato ortogonal a  $\vec{v}$ .

# Projeção Ortogonal

- Exemplo 1:

Sejam os vetores:

$$\vec{u} = 6\hat{i} + 3\hat{j} + 2\hat{k}$$

$$\vec{v} = \hat{i} - 2\hat{j} - 2\hat{k}$$

Encontre  $\text{proj}_{\vec{v}}\vec{u}$  a projeção de  $\vec{u}$  ortogonal a  $\vec{v}$ , também verifique se esta projeção é de fato ortogonal a  $\vec{v}$ .

- Exemplo 2:

Uma força  $\vec{F} = 2\hat{i} + \hat{j} - 3\hat{k}$  é aplicada a um avião com velocidade  $\vec{v} = 3\hat{i} - \hat{j}$ . Expresse as componentes de  $\vec{F}$  paralela e ortogonal a  $\vec{v}$ .

# Trabalho

O trabalho  $W$  de uma força constante  $\vec{F}$  sobre um partícula deslocada de uma quantidade  $\vec{D}$  é dado pelo seguinte produto escalar:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{D}$$

# Trabalho

O trabalho  $W$  de uma força constante  $\vec{F}$  sobre um partícula deslocada de uma quantidade  $\vec{D}$  é dado pelo seguinte produto escalar:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{D}$$

- Exemplo 1:  
Qual é o trabalho realizado por uma força de módulo  $|\vec{F}| = 40\text{N}$  que movimenta uma partícula por 3m fazendo um ângulo de  $60^\circ$  com a direção desse deslocamento?

# Trabalho

O trabalho  $W$  de uma força constante  $\vec{F}$  sobre um partícula deslocada de uma quantidade  $\vec{D}$  é dado pelo seguinte produto escalar:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{D}$$

- Exemplo 1:

Qual é o trabalho realizado por uma força de módulo  $|\vec{F}| = 40\text{N}$  que movimenta uma partícula por 3m fazendo um ângulo de  $60^\circ$  com a direção desse deslocamento?

Resp.:  $W = 60\text{J}$

- Exemplo 2:

Qual é o trabalho realizado pela força gravitacional da Terra sobre a Lua?

# Trabalho

O trabalho  $W$  de uma força constante  $\vec{F}$  sobre um partícula deslocada de uma quantidade  $\vec{D}$  é dado pelo seguinte produto escalar:

$$W = \vec{F} \cdot \vec{D}$$

- Exemplo 1:

Qual é o trabalho realizado por uma força de módulo  $|\vec{F}| = 40\text{N}$  que movimenta uma partícula por 3m fazendo um ângulo de  $60^\circ$  com a direção desse deslocamento?

Resp.:  $W = 60\text{J}$

- Exemplo 2:

Qual é o trabalho realizado pela força gravitacional da Terra sobre a Lua?

Resp.:  $W = 0\text{J}$

# Produto Vetorial

O produto vetorial entre dois vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  é dado por:

$$\vec{u} \times \vec{v} = |\vec{u}||\vec{v}|\text{sen}\theta\hat{n},$$

$\theta$  é o ângulo entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  e o versor  $\hat{n}$  é ortogonal aos vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ , sendo definido pela “regra da mão direita”.

# Produto Vetorial

O produto vetorial entre dois vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  é dado por:

$$\vec{u} \times \vec{v} = |\vec{u}||\vec{v}|\text{sen}\theta\hat{n},$$

$\theta$  é o ângulo entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  e o versor  $\hat{n}$  é ortogonal aos vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ , sendo definido pela “regra da mão direita”.

*Vetores não nulos  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  são colineares (paralelos ou antiparalelos) se e somente se*

$$\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0}.$$

# Produto Vetorial

Dados dois vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  decompostos na base canônica, isto é,

$$\begin{aligned}\vec{u} &= u_1\hat{i} + u_2\hat{j} + u_3\hat{k}, \\ \vec{v} &= v_1\hat{i} + v_2\hat{j} + v_3\hat{k},\end{aligned}$$

podemos calcular o produto vetorial entre  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  usando o seguinte determinante:

$$\vec{u} \times \vec{v} = \det \begin{pmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix},$$

que por sua vez, usando a expansão de Laplace na primeira linha, pode ser expresso por:

$$\vec{u} \times \vec{v} = \hat{i}\det \begin{pmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{pmatrix} - \hat{j}\det \begin{pmatrix} u_1 & u_3 \\ v_1 & v_3 \end{pmatrix} + \hat{k}\det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{pmatrix}$$

# Propriedades do Produto Vetorial

Sejam  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  vetores e  $r$  e  $s$  escalares. O produto vetorial tem as seguintes propriedades:

- 1  $r\vec{u} \times s\vec{v} = (rs)\vec{u} \times \vec{v}$
- 2  $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$
- 3  $(\vec{v} + \vec{w}) \times \vec{u} = \vec{v} \times \vec{u} + \vec{w} \times \vec{u}$
- 4  $\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}$
- 5  $\vec{0} \times \vec{u} = \vec{0}$

# Propriedades do Produto Vetorial

Sejam  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  vetores e  $r$  e  $s$  escalares. O produto vetorial tem as seguintes propriedades:

- 1  $r\vec{u} \times s\vec{v} = (rs)\vec{u} \times \vec{v}$
- 2  $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$
- 3  $(\vec{v} + \vec{w}) \times \vec{u} = \vec{v} \times \vec{u} + \vec{w} \times \vec{u}$
- 4  $\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}$
- 5  $\vec{0} \times \vec{u} = \vec{0}$

Note que o produto vetorial leva dois vetores em outro vetor.

# Produto Vetorial – Exemplo

- Exemplo 1:  
Calcule o produto vetorial entre os vetores

$$\begin{aligned}\vec{u} &= 2\hat{i} + \hat{j} + \hat{k} \\ \vec{v} &= -4\hat{i} + 3\hat{j} + \hat{k}.\end{aligned}$$

Verifique que o vetor resultante do produto vetorial é ortogonal aos vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$ .

## Produto Vetorial – Área do paralelogramo

A área de um paralelogramo pode ser calculada tomando o módulo do produto vetorial entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  que cobrem sua base e seu lado inclinado:

$$A = |\vec{u} \times \vec{v}|$$

## Produto Vetorial – Área do paralelogramo

A área de um paralelogramo pode ser calculada tomando o módulo do produto vetorial entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  que cobrem sua base e seu lado inclinado:

$$A = |\vec{u} \times \vec{v}|$$

- Exemplo 1:

Determine a área do paralelogramo com vértices  $A(0, 0)$ ,  $B(\sqrt{3}, 1/2)$ ,  $C(3 + \sqrt{3}, 1/2)$  e  $D(3, 0)$ .

## Produto Vetorial – Área do paralelogramo

A área de um paralelogramo pode ser calculada tomando o módulo do produto vetorial entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  que cobrem sua base e seu lado inclinado:

$$A = |\vec{u} \times \vec{v}|$$

- Exemplo 1:

Determine a área do paralelogramo com vértices  $A(0, 0)$ ,  $B(\sqrt{3}, 1/2)$ ,  $C(3 + \sqrt{3}, 1/2)$  e  $D(3, 0)$ .

- Exemplo 2:

Determine a área do triângulo com vértices  $P(1, -1, 0)$ ,  $Q(2, 1, -1)$  e  $R(-1, 1, 2)$ .

# Momento Angular, Torque e Força de Lorentz

Na física existem vários exemplos de quantidades definidas em função do produto vetorial, por exemplo:

- O momento angular\* é definido por:

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = |\vec{r}||\vec{p}|\text{sen}\theta\hat{n}.$$

# Momento Angular, Torque e Força de Lorentz

Na física existem vários exemplos de quantidades definidas em função do produto vetorial, por exemplo:

- O momento angular\* é definido por:

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = |\vec{r}||\vec{p}|\text{sen}\theta\hat{n}.$$

- O torque é definido por

$$\vec{T} = \vec{r} \times \vec{F} = |\vec{r}||\vec{F}|\text{sen}\theta\hat{n}.$$

# Momento Angular, Torque e Força de Lorentz

Na física existem vários exemplos de quantidades definidas em função do produto vetorial, por exemplo:

- O momento angular\* é definido por:

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = |\vec{r}||\vec{p}|\text{sen}\theta\hat{n}.$$

- O torque é definido por

$$\vec{T} = \vec{r} \times \vec{F} = |\vec{r}||\vec{F}|\text{sen}\theta\hat{n}.$$

- A Força de Lorentz\* sobre uma carga  $q$  é dada por:

$$\vec{F} = q\vec{E} + q\vec{v} \times \vec{B}$$

## Torque – Exemplo

- Exemplo:

Uma chave inglesa aperta um parafuso localizado no ponto  $O(0, 0, 0)$ . O braço da chave vai até o ponto  $P(0, 2, 0)$  (em centímetros). Uma força  $\vec{F} = 2\hat{j} - 2\hat{k}$  (em N) é aplicada na extremidade da chave. (a) Qual é o vetor torque? (b) Qual o ângulo que a força faz com o braço da chave inglesa?

## Torque – Exemplo

- Exemplo:

Uma chave inglesa aperta um parafuso localizado no ponto  $O(0, 0, 0)$ . O braço da chave vai até o ponto  $P(0, 2, 0)$  (em centímetros). Uma força  $\vec{F} = 2\hat{j} - 2\hat{k}$  (em N) é aplicada na extremidade da chave. (a) Qual é o vetor torque? (b) Qual o ângulo que a força faz com o braço da chave inglesa?

Resp.:  $\vec{T} = -4\hat{i}$  N.cm  $\theta = 45^\circ$

# Produto Misto

O produto misto entre três vetores  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  é definido por

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = |\vec{u} \times \vec{v}| |\vec{w}| \cos \theta.$$

Note que o produto misto leva três vetores em um escalar.

# Produto Misto

O produto misto entre três vetores  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  é definido por

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = |\vec{u} \times \vec{v}| |\vec{w}| \cos \theta.$$

Note que o produto misto leva três vetores em um escalar.

O produto misto também pode ser expresso por

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = \det \begin{pmatrix} w_1 & w_2 & w_3 \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix}$$

# Produto Misto

O produto misto entre três vetores  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  e  $\vec{w}$  é definido por

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = |\vec{u} \times \vec{v}| |\vec{w}| \cos \theta.$$

Note que o produto misto leva três vetores em um escalar.

O produto misto também pode ser expresso por

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = \det \begin{pmatrix} w_1 & w_2 & w_3 \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix}$$

Note que a troca cíclica dos vetores não altera o produto misto, isto é:

$$(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w} = (\vec{w} \times \vec{u}) \cdot \vec{v} = (\vec{v} \times \vec{w}) \cdot \vec{u}$$

## Produto Misto – Volume do Paralelepípedo

Alinhando os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  com os lados da base de um paralelepípedo e um vetor  $\vec{w}$  com seu lado vertical, podemos mostrar que seu volume é dado por:

$$V = |(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}|.$$

# Produto Misto – Volume do Paralelepípedo

Alinhando os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  com os lados da base de um paralelepípedo e um vetor  $\vec{w}$  com seu lado vertical, podemos mostrar que seu volume é dado por:

$$V = |(\vec{u} \times \vec{v}) \cdot \vec{w}|.$$

- Exemplo:

Encontre o volume de um paralelepípedo formado pelos vetores

$$\vec{u} = \hat{i} + 2\hat{j} - \hat{k}$$

$$\vec{v} = -2\hat{i} + 3\hat{k}$$

$$\vec{w} = 7\hat{j} - 4\hat{k}$$

# Produto Misto – Coplanaridade

O produto misto é nulo nos seguintes casos:

- i) se ao menos um vetor é nulo,
- ii) se ao menos dois vetores são colineares,
- iii) se os três vetores estão no mesmo plano.

# Produto Misto – Coplanaridade

O produto misto é nulo nos seguintes casos:

- i) se ao menos um vetor é nulo,
- ii) se ao menos dois vetores são colineares,
- iii) se os três vetores estão no mesmo plano.

- Exemplo:

Sejam os vetores  $\vec{u} = (m, 2, -1)$ ,  $\vec{v} = (1, -1, 3)$  e  $\vec{w} = (0, -2, 4)$ , determine, caso possível, o valor de  $m$  para que a)  $\vec{u}$  seja colinear a  $\vec{v}$  ou a  $\vec{w}$  e b) sejam todos coplanares.