

Produto externo de vetores em \mathbb{R}^3

Ademir Alves Ribeiro

2021

https://youtu.be/N_bSMZznwv8



Revisão sobre determinantes

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$
- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a - z_2x_1b$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a - z_2x_1b;$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$

- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a - z_2x_1b;$

- Laplace: $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix};$

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$
- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a - z_2x_1b;$
- Laplace: $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix};$
- Linhas proporcionais \Rightarrow determinante nulo;

- $\begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = x_1y_2 - y_1x_2;$
- $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = ay_1z_2 + x_1y_2c + x_2z_1b - cy_1x_2 - z_1y_2a - z_2x_1b;$
- Laplace: $\begin{vmatrix} a & b & c \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix};$
- Linhas proporcionais \Rightarrow determinante nulo;
- Permuta de linhas \Rightarrow determinante troca de sinal.

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;
- Dados $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ e $k \in \mathbb{R}$, valem as seguintes propriedades:

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;
- Dados $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ e $k \in \mathbb{R}$, valem as seguintes propriedades:
- $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$;

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;
- Dados $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ e $k \in \mathbb{R}$, valem as seguintes propriedades:
- $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$;
- $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$;

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;
- Dados $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ e $k \in \mathbb{R}$, valem as seguintes propriedades:
- $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$;
- $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$;
- $\vec{u} \times (k\vec{v}) = k(\vec{u} \times \vec{v}) = (k\vec{u}) \times \vec{v}$;

Definição

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$ em \mathbb{R}^3 , o produto externo de \vec{u} por \vec{v} é definido por

$$\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right),$$

também denotado por $\vec{u} \wedge \vec{v}$.

- O produto externo também é chamado produto vetorial;
- Note que $\vec{u} \times \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, enquanto que $\vec{u} \cdot \vec{v} \in \mathbb{R}$;
- Dados $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathbb{R}^3$ e $k \in \mathbb{R}$, valem as seguintes propriedades:
- $\vec{v} \times \vec{u} = -\vec{u} \times \vec{v}$;
- $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$;
- $\vec{u} \times (k\vec{v}) = k(\vec{u} \times \vec{v}) = (k\vec{u}) \times \vec{v}$;
- $\vec{u} // \vec{v} \Rightarrow \vec{u} \times \vec{v} = \vec{0}$.

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

- $\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right);$

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

- $\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right)$;
- $\vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix}$

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

$$\bullet \vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right);$$

$$\bullet \vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

- $\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right)$;
- $\vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0$;

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

- $\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right)$;
- $\vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0$;
- $\vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_2 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_2 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_2 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix}$

Teorema 1

Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

- $\vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right)$;
- $\vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0$;
- $\vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_2 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_2 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_2 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 & z_2 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0$;

Teorema 1

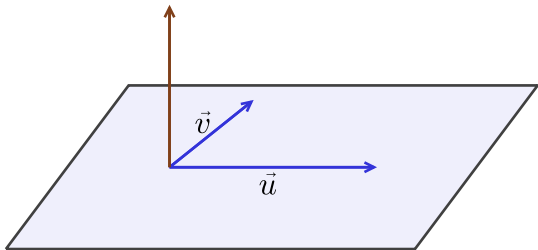
Dados $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1), \vec{v} = (x_2, y_2, z_2) \in \mathbb{R}^3$, temos $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u}$ e $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$.

$$\bullet \vec{u} \times \vec{v} = \left(\begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} \right);$$

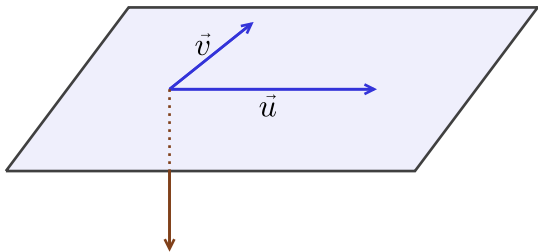
$$\bullet \vec{u} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_1 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_1 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_1 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0;$$

$$\bullet \vec{v} \cdot (\vec{u} \times \vec{v}) = x_2 \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - y_2 \begin{vmatrix} x_1 & z_1 \\ x_2 & z_2 \end{vmatrix} + z_2 \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x_2 & y_2 & z_2 \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = 0.$$

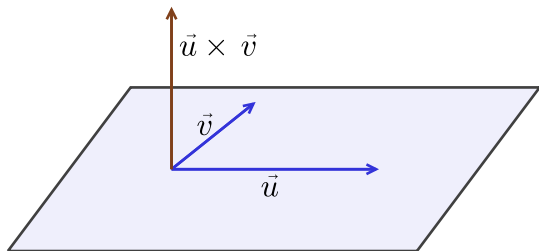
Qual a orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$?



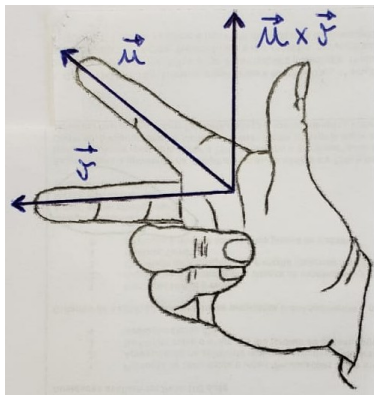
Qual a orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$?



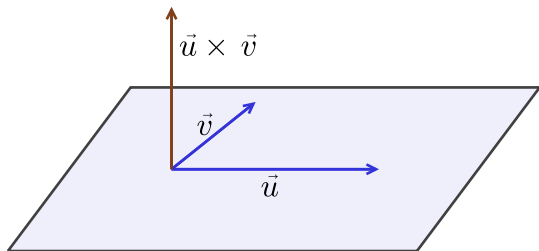
Qual a orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$?



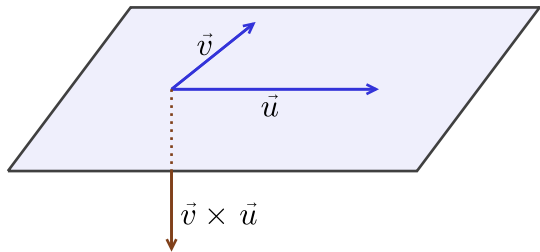
Qual a orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$? Regra da mão direita



Orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$ e de $\vec{v} \times \vec{u}$



Orientação de $\vec{u} \times \vec{v}$ e de $\vec{v} \times \vec{u}$



Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

- Sejam $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

- Sejam $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = (y_1 z_2 - y_2 z_1)^2 + (z_1 x_2 - x_1 z_2)^2 + (x_1 y_2 - x_2 y_1)^2$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

- Sejam $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = (y_1 z_2 - y_2 z_1)^2 + (z_1 x_2 - x_1 z_2)^2 + (x_1 y_2 - x_2 y_1)^2$;
- $(\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2)^2$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

- Sejam $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = (y_1 z_2 - y_2 z_1)^2 + (z_1 x_2 - x_1 z_2)^2 + (x_1 y_2 - x_2 y_1)^2$;
- $(\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2)^2$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (x_1^2 + y_1^2 + z_1^2)(x_2^2 + y_2^2 + z_2^2)$

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Lema - Identidade de Lagrange

Dados $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, vale a relação $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

- Sejam $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ e $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = (y_1 z_2 - y_2 z_1)^2 + (z_1 x_2 - x_1 z_2)^2 + (x_1 y_2 - x_2 y_1)^2$;
- $(\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2)^2$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = (x_1^2 + y_1^2 + z_1^2)(x_2^2 + y_2^2 + z_2^2) = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$.

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (1 - \cos^2 \theta)$

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (1 - \cos^2 \theta) = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 \sin^2 \theta$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (1 - \cos^2 \theta) = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 \sin^2 \theta$;
- $\theta \in [0, \pi] \Rightarrow \sin \theta \geq 0$;

Qual o comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$?

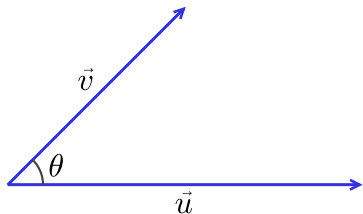
Teorema 2

Sejam $\vec{u}, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, com $\angle(\vec{u}, \vec{v}) = \theta$. O comprimento de $\vec{u} \times \vec{v}$ é dado por $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 - (\vec{u} \cdot \vec{v})^2$
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$;
- $\|\vec{u} \times \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (1 - \cos^2 \theta) = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 \sin^2 \theta$;
- $\theta \in [0, \pi] \Rightarrow \sin \theta \geq 0$;
- Portanto, $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$.

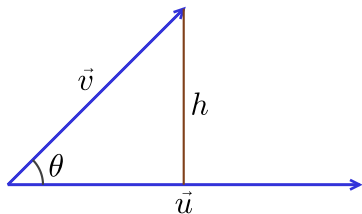
Interpretação geométrica de $\|\vec{u} \times \vec{v}\|$

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\|\|\vec{v}\| \sin \theta$;



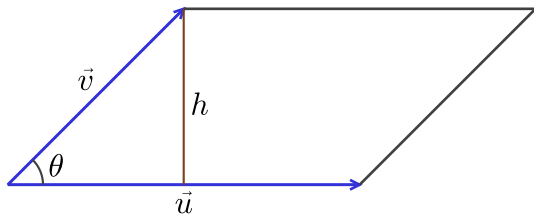
Interpretação geométrica de $\|\vec{u} \times \vec{v}\|$

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$;
- $h = \|\vec{v}\| \sin \theta$;



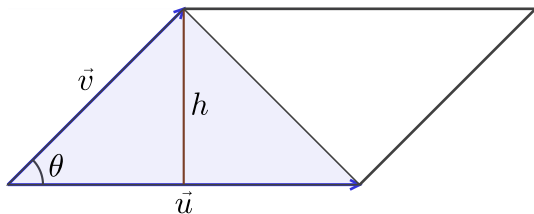
Interpretação geométrica de $\|\vec{u} \times \vec{v}\|$

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$;
- $h = \|\vec{v}\| \sin \theta$;
- Área do paralelogramo: $S_p = \|\vec{u}\| h = \|\vec{u} \times \vec{v}\|$;



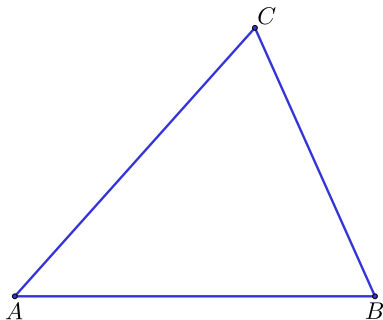
Interpretação geométrica de $\|\vec{u} \times \vec{v}\|$

- $\|\vec{u} \times \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$;
- $h = \|\vec{v}\| \sin \theta$;
- Área do paralelogramo: $S_p = \|\vec{u}\| h = \|\vec{u} \times \vec{v}\|$;
- Área do triângulo: $S_t = \frac{1}{2} \|\vec{u} \times \vec{v}\|$;



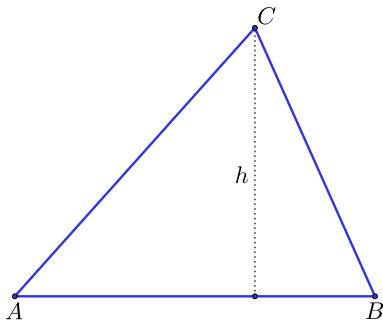
Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo.



Exercício 1

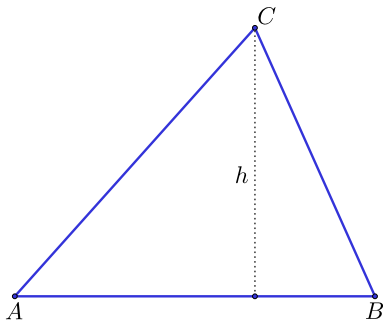
Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

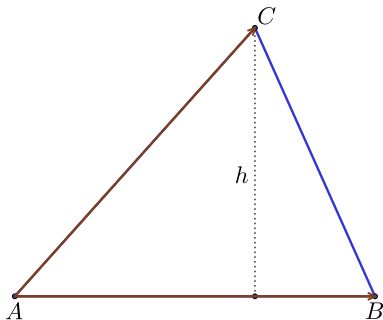
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t$



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

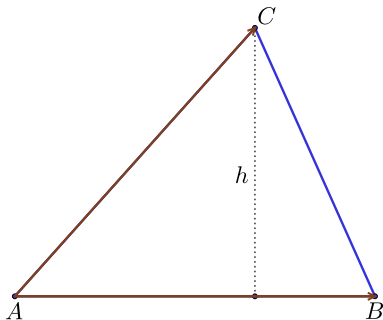
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|;$



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

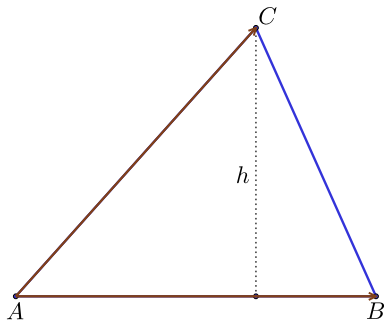
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|;$
- $h = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|};$



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

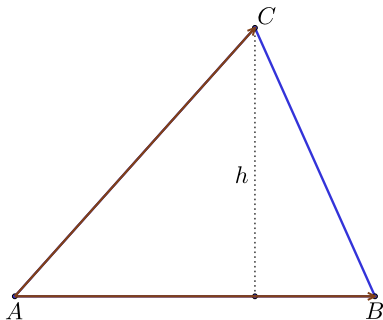
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|$;
- $h = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|}$;
- $\vec{AB} = (1, -2, 2)$, $\vec{AC} = (3, 0, 2)$;



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

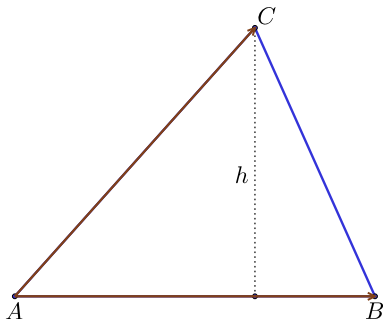
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|$;
- $h = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|}$;
- $\vec{AB} = (1, -2, 2)$, $\vec{AC} = (3, 0, 2)$;
- $\vec{AB} \times \vec{AC} = (-4, 4, 6)$;



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

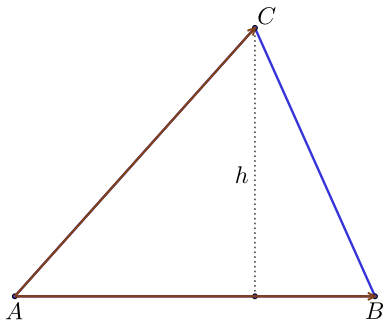
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|$;
- $h = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|}$;
- $\vec{AB} = (1, -2, 2)$, $\vec{AC} = (3, 0, 2)$;
- $\vec{AB} \times \vec{AC} = (-4, 4, 6)$;
- $h = 2\sqrt{17}/3$;



Exercício 1

Sejam $A = (1, 2, -1)$, $B = (2, 0, 1)$ e $C = (4, 2, 1)$ vértices de um triângulo. Calcule a altura do triângulo relativa ao lado AB .

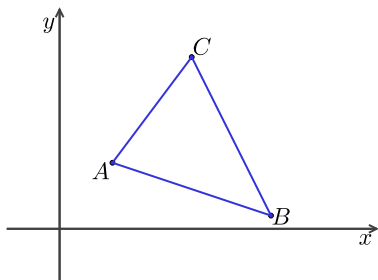
- $\frac{1}{2} \|\vec{AB}\| h = S_t = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \times \vec{AC}\|$;
- $h = \frac{\|\vec{AB} \times \vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|}$;
- $\vec{AB} = (1, -2, 2)$, $\vec{AC} = (3, 0, 2)$;
- $\vec{AB} \times \vec{AC} = (-4, 4, 6)$;
- $h = 2\sqrt{17}/3$;
- Já vimos usando projeção!



Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.



Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

- Sejam $A' = (x_1, y_1, 0)$, $B' = (x_2, y_2, 0)$, $C' = (x_3, y_3, 0) \in \mathbb{R}^3$;

Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

- Sejam $A' = (x_1, y_1, 0)$, $B' = (x_2, y_2, 0)$, $C' = (x_3, y_3, 0) \in \mathbb{R}^3$;
- $\overrightarrow{A'B'} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, 0)$ e $\overrightarrow{A'C'} = (x_3 - x_1, y_3 - y_1, 0)$;

Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

- Sejam $A' = (x_1, y_1, 0)$, $B' = (x_2, y_2, 0)$, $C' = (x_3, y_3, 0) \in \mathbb{R}^3$;
- $\overrightarrow{A'B'} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, 0)$ e $\overrightarrow{A'C'} = (x_3 - x_1, y_3 - y_1, 0)$;
- $\overrightarrow{A'B'} \times \overrightarrow{A'C'} = (0, 0, (x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (y_2 - y_1)(x_3 - x_1))$;

Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

- Sejam $A' = (x_1, y_1, 0)$, $B' = (x_2, y_2, 0)$, $C' = (x_3, y_3, 0) \in \mathbb{R}^3$;
- $\overrightarrow{A'B'} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, 0)$ e $\overrightarrow{A'C'} = (x_3 - x_1, y_3 - y_1, 0)$;
- $\overrightarrow{A'B'} \times \overrightarrow{A'C'} = (0, 0, (x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (y_2 - y_1)(x_3 - x_1))$;
- $S_t = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{A'B'} \times \overrightarrow{A'C'}\|$

Exercício 2

Sejam $A = (x_1, y_1)$, $B = (x_2, y_2)$ e $C = (x_3, y_3) \in \mathbb{R}^2$ vértices de um triângulo.

Mostre que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

- Sejam $A' = (x_1, y_1, 0)$, $B' = (x_2, y_2, 0)$, $C' = (x_3, y_3, 0) \in \mathbb{R}^3$;
- $\overrightarrow{A'B'} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, 0)$ e $\overrightarrow{A'C'} = (x_3 - x_1, y_3 - y_1, 0)$;
- $\overrightarrow{A'B'} \times \overrightarrow{A'C'} = (0, 0, (x_2 - x_1)(y_3 - y_1) - (y_2 - y_1)(x_3 - x_1))$;
- $S_t = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{A'B'} \times \overrightarrow{A'C'}\| = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix} \right|$.

Exercício 3

Sejam $A = (x_1, y_1, z_1)$, $B = (x_2, y_2, z_2)$ e $C = (x_3, y_3, z_3) \in \mathbb{R}^3$. Podemos dizer

que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{pmatrix} \right|$?

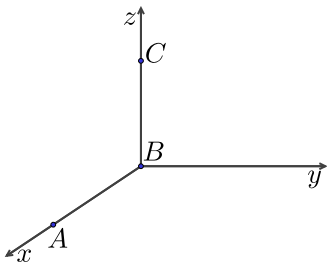
Exercício 3

Sejam $A = (x_1, y_1, z_1)$, $B = (x_2, y_2, z_2)$ e $C = (x_3, y_3, z_3) \in \mathbb{R}^3$. Podemos dizer que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{pmatrix} \right|$? **Não!**

Exercício 3

Sejam $A = (x_1, y_1, z_1)$, $B = (x_2, y_2, z_2)$ e $C = (x_3, y_3, z_3) \in \mathbb{R}^3$. Podemos dizer que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{pmatrix} \right|$? **Não!**

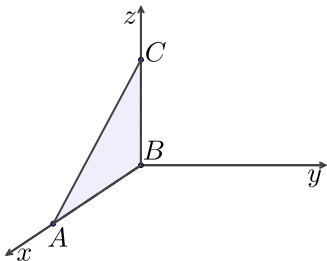
- Tome, por exemplo, $A = (1, 0, 0)$, $B = (0, 0, 0)$ e $C = (0, 0, 1)$.



Exercício 3

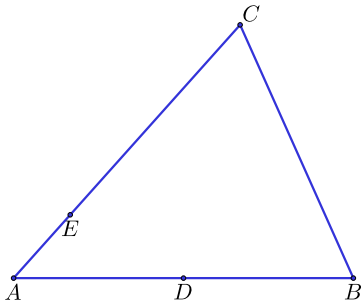
Sejam $A = (x_1, y_1, z_1)$, $B = (x_2, y_2, z_2)$ e $C = (x_3, y_3, z_3) \in \mathbb{R}^3$. Podemos dizer que a área do triângulo $\triangle ABC$ é dada por $S_t = \frac{1}{2} \left| \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{pmatrix} \right|$? **Não!**

- Tome, por exemplo, $A = (1, 0, 0)$, $B = (0, 0, 0)$ e $C = (0, 0, 1)$.



Exercício 4

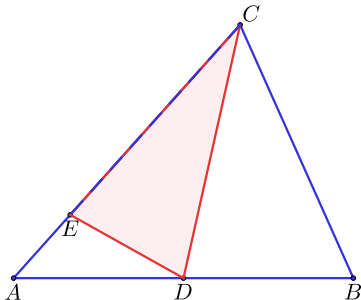
Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$.



Exercícios

Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

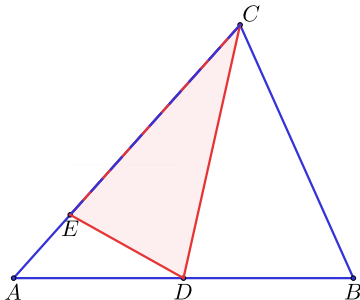


Exercícios

Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\|$

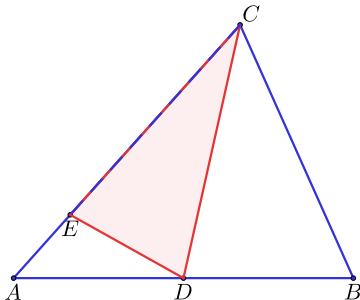


Exercícios

Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

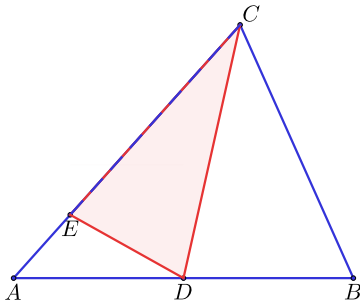
- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\|$



Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

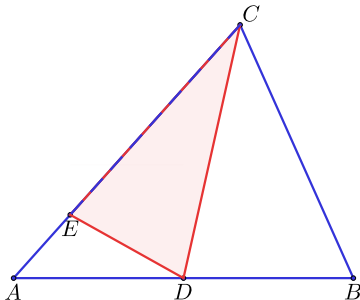
- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} S_{\triangle ABC};$



Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

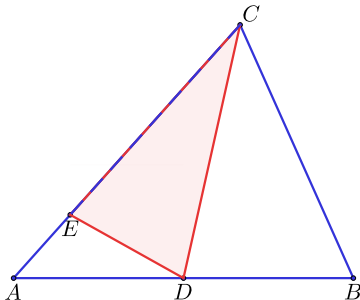
- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} S_{\triangle ABC}$;
- $S_{\triangle CDE} = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CE}\|$



Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

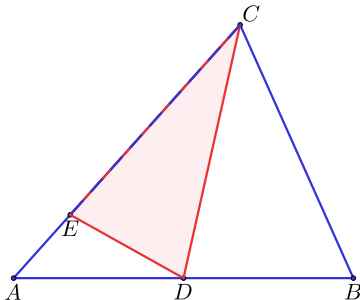
- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} S_{\triangle ABC}$;
- $S_{\triangle CDE} = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CE}\| = \frac{1}{2} \|\frac{3}{4}\vec{CA} \times \vec{CD}\|$



Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

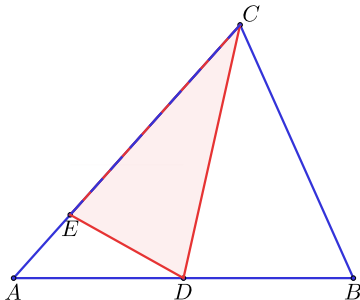
- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} S_{\triangle ABC}$;
- $S_{\triangle CDE} = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CE}\| = \frac{1}{2} \|\frac{3}{4}\vec{CA} \times \vec{CD}\| = \frac{3}{4} S_{\triangle ADC}$



Exercício 4

Em um triângulo $\triangle ABC$, considere D o ponto médio de AB e E o ponto tal que $\vec{AE} = \frac{1}{4}\vec{AC}$. Expresse a área do $\triangle CDE$ em termos da área do $\triangle ABC$.

- $S_{\triangle ADC} = \frac{1}{2} \|\vec{AD} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} \|\frac{1}{2}\vec{AB} \times \vec{AC}\| = \frac{1}{2} S_{\triangle ABC}$;
- $S_{\triangle CDE} = \frac{1}{2} \|\vec{CD} \times \vec{CE}\| = \frac{1}{2} \|\frac{3}{4}\vec{CA} \times \vec{CD}\| = \frac{3}{4} S_{\triangle ADC} = \frac{3}{8} S_{\triangle ABC}$.



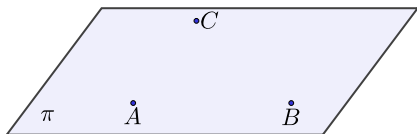
Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

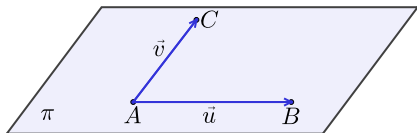
- Plano π , definido por A , B e C ;



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

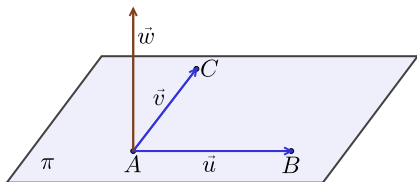
- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

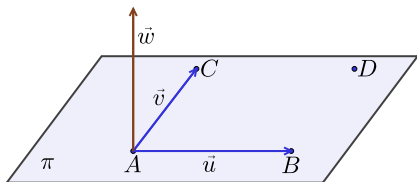
- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;
- $w = \vec{u} \times \vec{v} = (1, 1, 2)$;



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

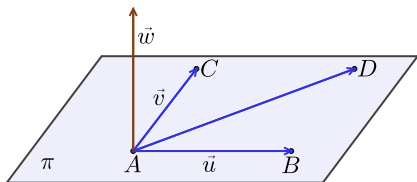
- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;
- $w = \vec{u} \times \vec{v} = (1, 1, 2)$;
- $d \in \pi$



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

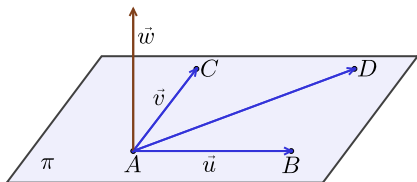
- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;
- $w = \vec{u} \times \vec{v} = (1, 1, 2)$;
- $d \in \pi \Leftrightarrow \vec{AD} \perp w$;



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;
- $w = \vec{u} \times \vec{v} = (1, 1, 2)$;
- $d \in \pi \Leftrightarrow \vec{AD} \perp w$;
- $\vec{AD} = (0, t, -1)$;



Exercício 5

Sejam $A = (1, 0, 1)$, $B = (2, 1, 0)$, $C = (0, 1, 1)$ e $D = (1, t, 0)$. Para que valor de $t \in \mathbb{R}$ estes pontos são coplanares?

- Plano π , definido por A , B e C ;
- $u = \vec{AB} = (1, 1, -1)$;
- $v = \vec{AC} = (-1, 1, 0)$;
- $w = \vec{u} \times \vec{v} = (1, 1, 2)$;
- $d \in \pi \Leftrightarrow \vec{AD} \perp w$;
- $\vec{AD} = (0, t, -1)$;
- $\vec{AD} \perp w \Leftrightarrow t = 2$.

