

# Capítulo 1

## Coordenadas e distância na reta e no plano

### 1. Introdução

A **Geometria Analítica** nos permite representar pontos da reta por números reais, pontos do plano por pares ordenados de números reais e pontos do espaço por ternos ordenados de números reais.

Desse modo, curvas no plano e superfícies no espaço podem ser descritas por meio de equações, o que torna possível tratar algebricamente muitos problemas geométricos e, reciprocamente, interpretar de forma geométrica diversas questões algébricas.

Ao longo destas notas, admitiremos que o leitor tenha conhecimento dos principais axiomas e resultados da Geometria Euclidiana Plana e Espacial, relativos aos seus elementos básicos: pontos, retas e planos. Por exemplo: por dois pontos distintos passa uma, e somente uma reta; por três pontos do espaço não situados na mesma reta passa um, e somente um plano; fixada uma unidade de comprimento, a cada par de pontos  $A$  e  $B$  corresponde um número real, denominado **distância entre os pontos  $A$  e  $B$**  ou **comprimento do segmento  $\overline{AB}$** , que designamos por  $d(A, B)$  e satisfaz as seguintes propriedades:

- a.  $d(A, B) \geq 0$ .
- b.  $d(A, B) = 0 \iff A = B$ .
- c.  $d(A, B) = d(B, A)$ .
- d.  $d(A, B) \leq d(A, C) + d(C, B)$  (desigualdade triangular).
- e.  $d(A, B) = d(A, C) + d(C, B) \iff A, B$  e  $C$  são colineares e  $C$  está entre  $A$  e  $B$ .

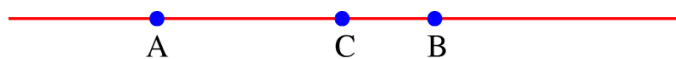


Fig. 1: O ponto  $C$  está entre  $A$  e  $B$ , logo  $d(A, B) = d(A, C) + d(C, B)$ .

## 2. Coordenadas na reta

Seja  $r$  uma reta.

Dizemos que  $r$  é uma reta **orientada** quando sobre ela se escolheu um sentido de percurso, chamado **positivo**. O sentido oposto sobre a reta  $r$  é denominado **negativo**.



Fig. 2: Escolha de um sentido de percurso na reta  $r$ .

Sejam  $A$  e  $B$  pontos na reta  $r$ . Dizemos que o ponto  $B$  **está à direita** do ponto  $A$  (ou que  $A$  **está à esquerda** de  $B$ ) quando o sentido de percurso de  $A$  para  $B$  coincide com o sentido positivo escolhido na reta  $r$ .



Fig. 3:  $B$  está à direita de  $A$  na reta orientada  $r$ .

Um **eixo**  $E$  é uma reta orientada na qual é fixado um ponto  $O$ , chamado **origem**.



Fig. 4: Origem  $O$  escolhida no eixo  $E$ .

Todo eixo  $E$  pode ser posto em **correspondência biunívoca** com o conjunto dos números reais  $\mathbb{R}$  da seguinte maneira:

$$E \longleftrightarrow \mathbb{R}$$

- à origem  $O$  do eixo faz-se corresponder o número zero.
  - a cada ponto  $X$  de  $E$  à direita de  $O$  corresponde o número real positivo  $x = d(O, X)$ .
  - a cada ponto  $X$  de  $E$  à esquerda de  $O$  corresponde o número real negativo  $x = -d(O, X)$ .
- O número real  $x$ , correspondente ao ponto  $X$ , é chamado a **coordenada** do ponto  $X$ .

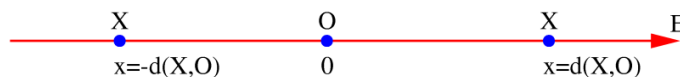


Fig. 5: Coordenada de um ponto  $X$  do eixo  $E$  em relação à origem  $O$ .

### Proposição 1

Sejam  $X$  e  $Y$  dois pontos sobre o eixo  $E$  com coordenadas  $x$  e  $y$  respectivamente.

Então,  $d(X, Y) = |y - x| = |x - y|$ .

#### Prova.

Se  $X = Y$ , não há o que provar.

Suponhamos que  $X \neq Y$ . Para fixar as idéias, vamos assumir que  $X$  está à esquerda de  $Y$ , isto é,  $x < y$ . Temos três casos a considerar:

**Caso 1.**  $X$  e  $Y$  estão à direita da origem. Isto é,  $0 < x < y$ .

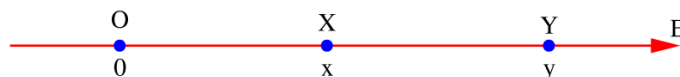


Fig. 6: Caso 1:  $0 < x < y$ .

Como  $X$  está entre  $O$  e  $Y$ ,  $d(O, X) = x$  e  $d(O, Y) = y$ , temos, por  $d(O, Y) = d(O, X) + d(X, Y)$ , que

$$y = x + d(X, Y).$$

Portanto,

$$d(X, Y) = y - x = |y - x|.$$

**Caso 2.**  $X$  e  $Y$  estão à esquerda da origem. Isto é,  $x < y < 0$ .

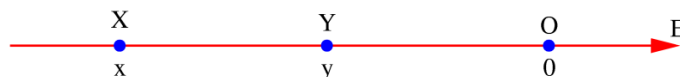


Fig. 7: Caso 2:  $x < y < 0$ .

Neste caso,  $Y$  está entre  $X$  e  $O$ ,  $d(O, X) = -x$  e  $d(O, Y) = -y$ .

Logo,

$$d(O, X) = d(X, Y) + d(Y, O) \Leftrightarrow -x = d(X, Y) - y,$$

ou seja,

$$d(X, Y) = y - x = |y - x|.$$

**Caso 3.**  $X$  e  $Y$  estão em lados opostos em relação à origem. Isto é,  $x < 0 < y$ .

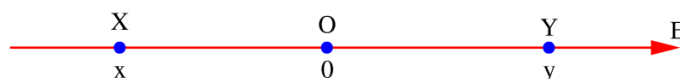


Fig. 8: Caso 3:  $x < 0 < y$ .

Como  $O$  está entre  $X$  e  $Y$ ,  $d(X, Y) = d(X, O) + d(O, Y)$ . Além disso,  $d(X, O) = -x$  e  $d(O, Y) = y$ . Logo,

$$d(X, Y) = -x + y = y - x = |y - x|.$$

Verificando assim o desejado. ■

### Observação 1

- Se  $X$  estiver à direita de  $Y$ , a demonstração é feita de maneira similar.
- Sejam  $X$  e  $Y$  pontos de coordenadas  $x$  e  $y$ , e  $M$  o **ponto médio** do segmento  $\overline{XY}$ , de coordenada  $m$ . Então,  $m = \frac{x + y}{2}$ .

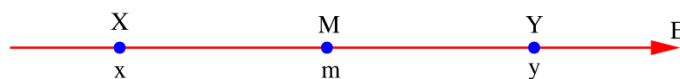


Fig. 9: Sendo  $M$  o ponto médio do segmento  $\overline{XY}$ , temos  $d(M, X) = d(M, Y)$ .

De fato, suponhamos que  $X$  está à esquerda de  $Y$ . Como o ponto médio  $M$  está entre  $X$  e  $Y$ , temos  $x < m < y$ . Logo,

$$\begin{aligned} d(M, X) = d(M, Y) &\Leftrightarrow |x - m| = |y - m| \Leftrightarrow m - x = y - m \\ &\Leftrightarrow 2m = x + y \Leftrightarrow m = \frac{x + y}{2}. \end{aligned}$$

### 3. Coordenadas no Plano

- Designamos por  $\mathbb{R}^2$  o conjunto formado pelos pares ordenados  $(x, y)$ , onde  $x$  e  $y$  são números reais.

O número  $x$  chama-se a *primeira coordenada* e o número  $y$  chama-se a *segunda coordenada* do par ordenado  $(x, y)$ .

- Um **sistema de eixos ortogonais** num plano  $\pi$  é um par de eixos  $OX$  e  $OY$ , tomados em  $\pi$ , que são perpendiculares e têm a mesma origem  $O$ .

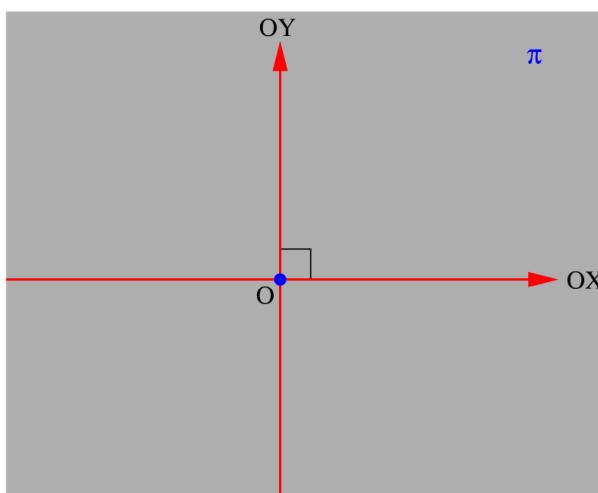


Fig. 10: Sistema de eixos ortogonais  $OXY$  no plano  $\pi$ .

O eixo  $OX$  é chamado *eixo-horizontal* e o eixo  $OY$ , *eixo-vertical*.

- Um plano  $\pi$  munido de um sistema de eixos ortogonais põe-se, de modo natural, em correspondência biunívoca com o conjunto  $\mathbb{R}^2$ :

$$\pi \longleftrightarrow \mathbb{R}^2$$

De fato, dado um ponto  $P \in \pi$ , tomamos as retas  $r$  e  $s$  tais que:

- $r \parallel \text{eixo-}OY$  e  $P \in r$ ,
- $s \parallel \text{eixo-}OX$  e  $P \in s$ .

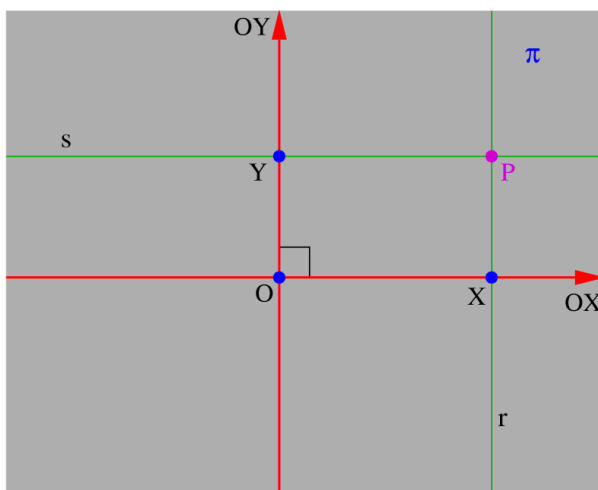


Fig. 11: Determinando as coordenadas do ponto  $P \in \pi$

Se o ponto  $X$  de interseção da reta  $r$  com o eixo  $OX$  tem coordenada  $x$  no eixo  $OX$  e o ponto  $Y$  de interseção da reta  $s$  com o eixo  $OY$  tem coordenada  $y$  no eixo  $OY$ , associa-se ao ponto  $P$  o par ordenado  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ .

**Reciprocamente:**

Dado o par ordenado  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  temos que, se:

- $X$  é o ponto do eixo- $OX$  de coordenada  $x$ ;
  - $Y$  é o ponto do eixo- $OY$  de coordenada  $y$ ;
  - $r$  é a reta paralela ao eixo- $OY$  que passa por  $X$ ;
  - $s$  é a reta paralela ao eixo- $OX$  que passa por  $Y$ , **então**  $\{P\} = r \cap s$ .
- Os números  $x$  e  $y$  chamam-se as **coordenadas cartesianas do ponto  $P$  relativamente ao sistema de eixos ortogonais fixado**.

A coordenada  $x$  é a *abscissa* de  $P$  e  $y$  é a *ordenada* de  $P$ .

**Observação 2**

No eixo- $OX$ , os pontos têm coordenadas  $(x, 0)$ .

No eixo- $OY$ , os pontos têm coordenadas  $(0, y)$ .

**Observação 3**

Os eixos ortogonais decompõem o plano em quatro regiões chamadas **quadrantes**:

*Primeiro Quadrante*

$$= \{(x, y) \mid x > 0 \text{ e } y > 0\}$$

*Segundo Quadrante*

$$= \{(x, y) \mid x < 0 \text{ e } y > 0\}$$

*Terceiro Quadrante*

$$= \{(x, y) \mid x < 0 \text{ e } y < 0\}$$

*Quarto Quadrante*

$$= \{(x, y) \mid x > 0 \text{ e } y < 0\}$$

*Cada ponto do plano pertence a um dos eixos ortogonais ou a um dos quadrantes.*

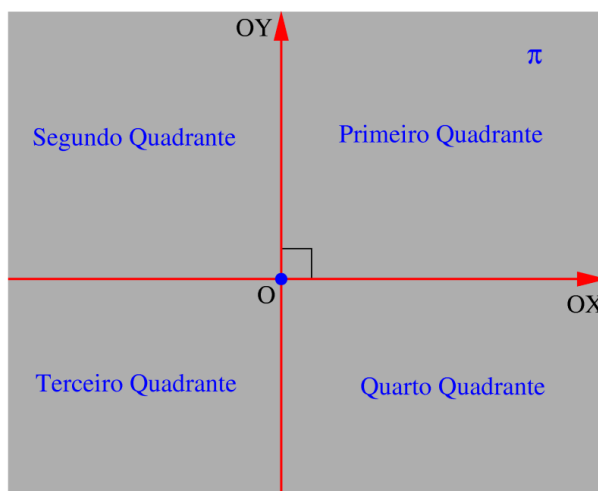


Fig. 12: Quadrantes e eixos ortogonais no plano.

**Observação 4**

*Dados dois eixos concorrentes quaisquer, o processo acima descrito per-*

mite estabelecer também uma correspondência biunívoca entre os pontos do plano e pares ordenados de números reais:

De fato (veja a figura 13), cada ponto  $P$  do plano é o ponto de interseção de duas retas paralelas aos eixos coordenados. A paralela ao eixo- $OY$  que passa por  $P$  intersecta o eixo- $OX$  num ponto cuja coordenada nesse eixo é a **primeira coordenada**  $x$  de  $P$ . Analogamente, a paralela ao eixo- $OX$  que passa por  $P$  intersecta o eixo- $OY$  num ponto cuja coordenada nesse eixo é a **segunda coordenada**  $y$  de  $P$ .

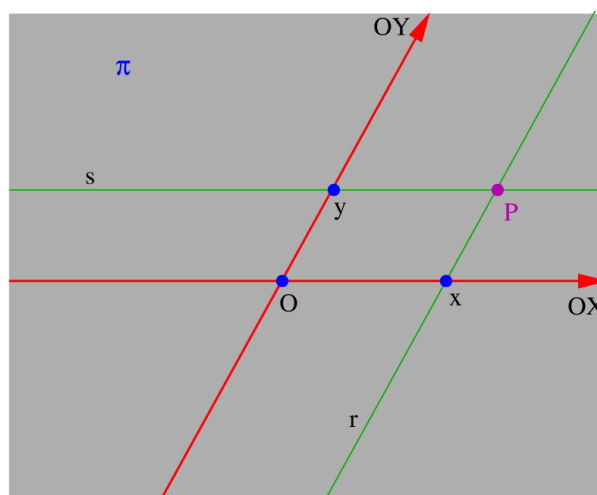


Fig. 13: Sistema de eixos não-ortogonais.

## 4. Distância entre dois pontos no plano

Seja  $\pi$  um plano munido de um sistema de eixos ortogonais  $OXY$  e sejam  $P_1 = (x_1, y_1)$  e  $P_2 = (x_2, y_2)$  dois pontos do plano  $\pi$ .

Seja  $Q = (x_1, y_2)$ . Como  $d(P_1, Q) = |y_2 - y_1|$  e  $d(P_2, Q) = |x_2 - x_1|$  temos, pelo *Teorema de Pitágoras*,

$$\begin{aligned} d(P_1, P_2)^2 &= d(P_2, Q)^2 + d(P_1, Q)^2 \\ \Leftrightarrow d(P_1, P_2)^2 &= |x_2 - x_1|^2 + |y_2 - y_1|^2 \\ \Leftrightarrow d(P_1, P_2) &= \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2} \end{aligned}$$

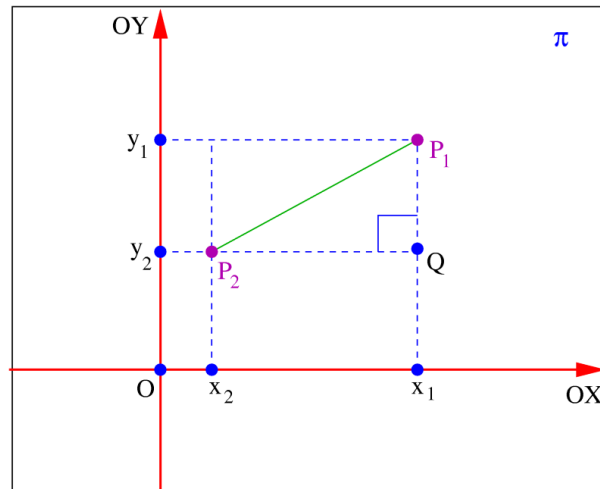


Fig. 14: Distância entre dois pontos no plano.

### Observação 5

Sejam  $OXY$  um sistema de eixos concorrentes não-ortogonais, que se intersectam segundo um ângulo  $\theta$ , e  $P_1 = (x_1, y_1)$ ,  $P_2 = (x_2, y_2)$  dois pontos do plano.

Pela lei dos cossenos, a distância entre  $P_1$  e  $P_2$  é dada por:

$$d(P_1, P_2)^2 = d(P_1, Q)^2 + d(P_2, Q)^2 - 2 \cos(\pi - \theta) d(P_1, Q) d(P_2, Q) \Leftrightarrow$$

$$d(P_1, P_2) = \sqrt{|x_2 - x_1|^2 + |y_2 - y_1|^2 + 2 \cos(\theta) |x_2 - x_1| |y_2 - y_1|}$$

A complexidade dessa fórmula para calcular a distância entre dois pontos num sistema de eixos não-ortogonais motiva a preferência pelos sistemas de eixos ortogonais, no qual a fórmula para o cálculo da distância é bem mais simples.

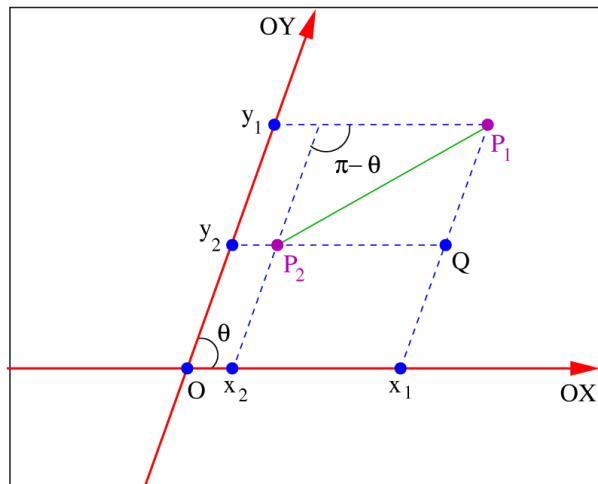


Fig. 15: Distância entre dois pontos no plano num sistema não-ortogonal.



## Definição 1

Dados um ponto  $A$  num plano  $\pi$  e um número  $r > 0$ , o **círculo  $C$  de centro  $A$  e raio  $r > 0$**  é o conjunto dos pontos do plano  $\pi$  situados à distância  $r$  do ponto  $A$ , ou seja:

$$C = \{P \in \pi \mid d(P, A) = r\}.$$

Seja  $OXY$  um sistema de eixos ortogonais no plano  $\pi$  e sejam  $a$  e  $b$  as coordenadas do centro  $A$  nesse sistema de eixos. Então,

$$P \in C \iff d(P, A) = r \iff d(P, A)^2 = r^2 \iff$$

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 = r^2$$

Assim, associamos ao círculo  $C$  uma *equação* que relaciona a abscissa com a ordenada de cada um de seus pontos. Uma vez obtida a equação, as propriedades geométricas do círculo podem ser deduzidas por métodos algébricos.

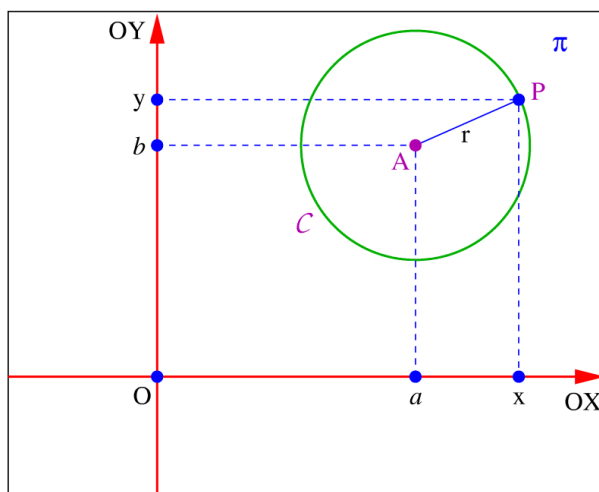


Fig. 16: Círculo de centro  $A = (a, b)$  e raio  $r > 0$ .

## Exemplo 1

Determine o centro e o raio do círculo dado pela equação:

(a)  $C : x^2 + y^2 - 4x + 6y = 0$ .

Completando os quadrados, obtemos:

$$x^2 - 4x + y^2 + 6y = 0$$

$$(x^2 - 4x + 4) + (y^2 + 6y + 9) = 0 + 4 + 9$$

$$(x - 2)^2 + (y + 3)^2 = 13.$$

Portanto, o círculo  $C$  tem centro no ponto  $A = (2, -3)$  e raio  $r = \sqrt{13}$ .

(b)  $C : x^2 + y^2 + 3x - 5y + 1 = 0.$

Completando os quadrados, obtemos:

$$x^2 + 3x + y^2 - 5y = -1$$

$$\left(x^2 + 3x + \frac{9}{4}\right) + \left(y^2 - 5y + \frac{25}{4}\right) = -1 + \frac{9}{4} + \frac{25}{4}$$

$$\left(x + \frac{3}{2}\right)^2 + \left(y - \frac{5}{2}\right)^2 = \frac{30}{4}.$$

Assim,  $C$  é o círculo de centro no ponto  $A = \left(-\frac{3}{2}, \frac{5}{2}\right)$  e raio  $\frac{\sqrt{30}}{2}$ .

## Exemplo 2

Dados  $A$  e  $B$  dois pontos distintos do plano  $\pi$ , seja  $\mathcal{R}$  o conjunto dos pontos eqüidistantes de  $A$  e  $B$ , ou seja:

$$\mathcal{R} = \{P \in \pi \mid d(P, A) = d(P, B)\}$$

Vamos mostrar algebricamente que  $\mathcal{R}$  é a **mediatriz do segmento  $\overline{AB}$** , isto é,  $\mathcal{R}$  é a reta perpendicular ao segmento  $\overline{AB}$  que passa pelo ponto médio  $M$  de  $\overline{AB}$ .

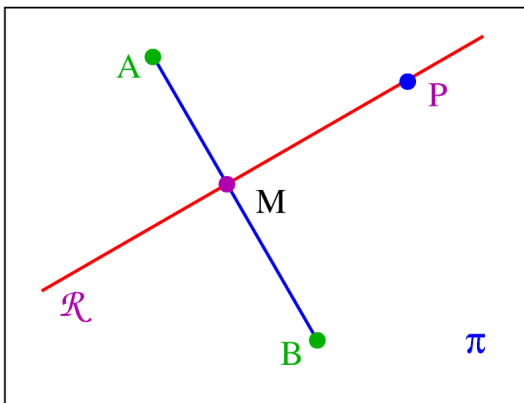


Fig. 17: Mediatriz e ponto médio de  $\overline{AB}$ .

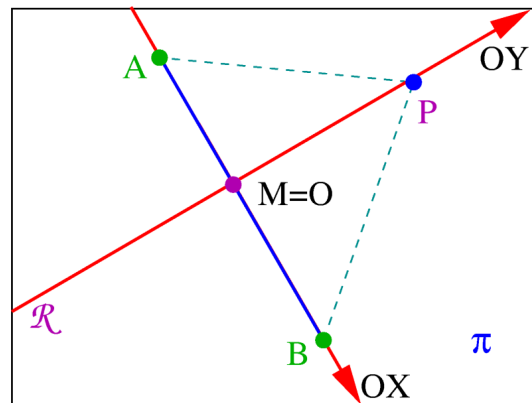


Fig. 18: Escolha do sistema de eixos ortogonais  $OXY$ .

Para isso, escolhemos um sistema de eixos ortogonais  $OXY$  de modo que o eixo- $OX$  seja a reta que passa pelos pontos  $A$  e  $B$ , com origem no ponto médio  $M$  do segmento  $\overline{AB}$ , orientada de modo que  $A$  esteja à esquerda de  $B$  (figura 18).

Nesse sistema de eixos,  $A$  e  $B$  têm coordenadas  $(-x_0, 0)$  e  $(x_0, 0)$ , respectivamente, para algum número real  $x_0 > 0$ . Então,

$$\begin{aligned} P = (x, y) \in \mathcal{R} &\iff d(P, A) = d(P, B) \iff d(P, A)^2 = d(P, B)^2 \\ &\iff (x - (-x_0))^2 + (y - 0)^2 = (x - x_0)^2 + (y - 0)^2 \\ &\iff (x + x_0)^2 + y^2 = (x - x_0)^2 + y^2 \\ &\iff x^2 + 2xx_0 + x_0^2 + y^2 = x^2 - 2xx_0 + x_0^2 + y^2 \\ &\iff 2xx_0 = -2xx_0 \iff 4xx_0 = 0 \iff x = 0 \iff P \in \text{eixo} - OY. \end{aligned}$$

Portanto,  $\mathcal{R} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x = 0\} = \text{eixo} - OY$ , que é, geometricamente a reta perpendicular ao segmento  $\overline{AB}$  que passa pelo ponto médio  $M$  desse segmento, como queríamos provar.

### Observação 6

O exemplo anterior ilustra como métodos algébricos resolvem problemas geométricos.

### Exemplo 3

Dado o ponto  $P = (x, y)$ , considere o ponto  $P' = (-y, x)$ .

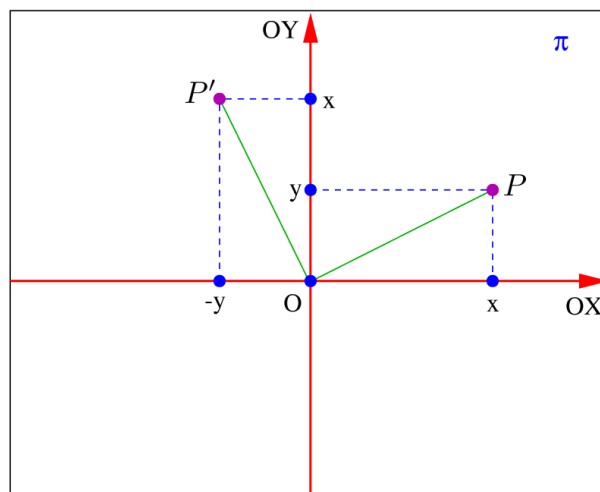


Fig. 19: Posição dos pontos  $P$  e  $P'$  no plano.

Primeiro observe que o triângulo  $\triangle POP'$  é isósceles, pois:

$$\begin{cases} d(P, O)^2 = (x - 0)^2 + (y - 0)^2 = x^2 + y^2 \\ d(P', O)^2 = (-y - 0)^2 + (x - 0)^2 = y^2 + x^2. \end{cases}$$

Além disso,

$$\begin{aligned} d(P, P')^2 &= (-y - x)^2 + (x - y)^2 = y^2 + 2xy + x^2 + x^2 - 2xy + y^2 \\ \Rightarrow d(P, P')^2 &= 2(x^2 + y^2) \Rightarrow d(P, P')^2 = d(P, O)^2 + d(P', O)^2. \end{aligned}$$

Pela lei dos cossenos, o triângulo isósceles  $\triangle POP'$  é retângulo em  $O$ .

Isso significa que o ponto  $P'$  é obtido a partir do ponto  $P$  por uma rotação de  $90^\circ$  do segmento  $OP$  em torno da origem.

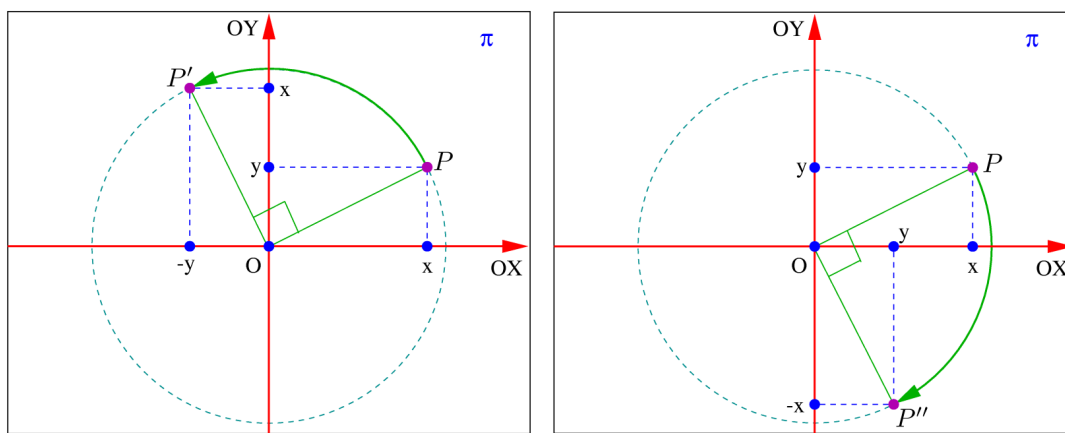


Fig. 20:  $P$  rotacionado de  $90^\circ$  até coincidir com  $P'$ . Fig. 21:  $P$  rotacionado de  $90^\circ$  até coincidir com  $P''$ .

Consideremos agora o ponto  $P'' = (y, -x)$ . De maneira análoga, podemos provar que  $P''$  é também obtido a partir do ponto  $P$  por uma rotação de  $90^\circ$ , no sentido oposto ao anterior, do segmento  $OP$  em torno da origem (veja a figura 21).

Convencionamos que a rotação de  $90^\circ$  que leva o ponto  $P = (x, y)$  no ponto  $P' = (-y, x)$  tem **sentido positivo**, e que a rotação de  $90^\circ$  que leva o ponto  $P$  no ponto  $P''$  tem **sentido negativo**.

#### Exemplo 4

Seja  $OXY$  um sistema de eixos ortogonais e considere os pontos  $P_1 = (x_1, y_1)$  e  $P_2 = (x_2, y_2)$ .

Então,  $M = \left( \frac{x_1 + x_2}{2}, \frac{y_1 + y_2}{2} \right)$  é o **ponto médio** do segmento  $\overline{P_1P_2}$ .

De fato, sendo  $M = (x_M, y_M)$ ,  $Q_1 = (x_M, y_1)$  e  $Q_2 = (x_M, y_2)$ , é fácil verificar que os triângulos  $\triangle P_1MQ_1$  e  $\triangle P_2MQ_2$  são congruentes (AAL).

Logo,

$$\begin{aligned} & \bullet d(P_1, Q_1) = d(P_2, Q_2) \\ \Leftrightarrow & |x_M - x_1| = |x_2 - x_M| \\ \Leftrightarrow & x_M \text{ é o ponto médio entre} \\ & x_1 \text{ e } x_2 \\ \Leftrightarrow & x_M = \frac{x_1 + x_2}{2}. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \bullet d(Q_1, M) = d(Q_2, M) \\ \Leftrightarrow & |y_M - y_1| = |y_2 - y_M| \\ \Leftrightarrow & y_M \text{ é o ponto médio entre} \\ & y_1 \text{ e } y_2 \\ \Leftrightarrow & y_M = \frac{y_1 + y_2}{2}. \end{aligned}$$

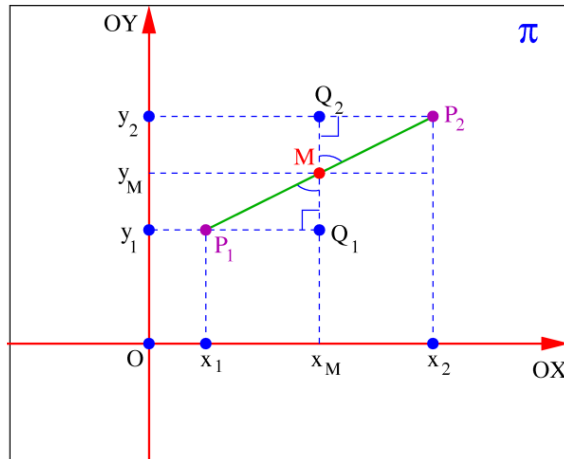


Fig. 22:  $M$  é o ponto médio do segmento  $P_1P_2$ .

Assim, as coordenadas do ponto médio  $M$  do segmento  $\overline{P_1P_2}$  são os pontos médios das respectivas coordenadas dos pontos  $P_1$  e  $P_2$ .

