

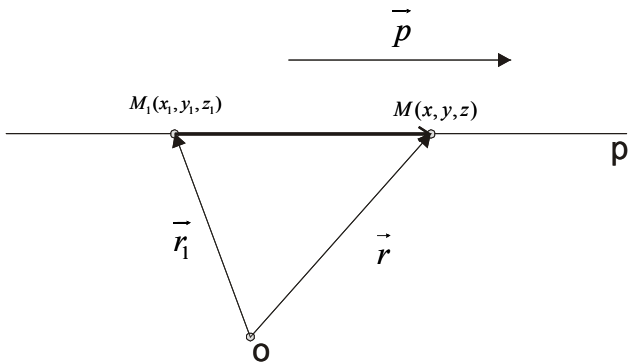
PRAVA

Prava je kao i ravan osnovni geometrijski pojam i ne definiše se.

Prava je u prostoru određena jednom svojom tačkom i vektorom paralelnim sa tom pravom (vektor paralelnosti).



Posmatrajmo pravu p , tačku $M_1(x_1, y_1, z_1)$ koja joj pripada. Neka tačka $M(x, y, z) \in R^3$.



Očigledno je da tačka $M(x, y, z)$ pripada pravoj p ako i samo ako su vektori $\overline{M_1M}$ i \overline{p} kolinearni!

Kako je $\overline{M_1M} = \vec{r} - \vec{r}_1$ možemo zapisati :

$$(\vec{r} - \vec{r}_1) \times \vec{p} = 0 \text{ ili}$$

$$(\vec{r} \times \vec{p}) - (\vec{r}_1 \times \vec{p}) = 0 \text{ ako obeležimo da je } \vec{r}_1 \times \vec{p} = \vec{b}$$

$$\boxed{\vec{r} \times \vec{p} = \vec{b}}$$

Dobili smo vektorsku jednačinu prave.

A možemo razmišljati i ovako :

Kako smo zaključili da su vektori $\overline{M_1M}$ i \overline{p} kolinearni, to se oni mogu izraziti jedan preko drugog uz pomoć nekog parametra t .

$$\vec{r} - \vec{r}_1 = t \vec{p}$$

$\vec{r} = \vec{r}_1 + t \vec{p}$ ovo je vektorska jednačina prave kroz datu tačku u pravcu vektora \vec{p}

Ako uzmemo da vektor \vec{p} ima koordinate $\vec{p} = (l, m, n)$, onda je :

$$\begin{cases} x = x_1 + t \cdot l \\ y = y_1 + t \cdot m \\ z = z_1 + t \cdot n \end{cases}$$

parametarski oblik jednačine prave

Ovaj parametarski oblik najčešće koristimo kad tražimo prodor prave kroz ravan ili tačku preseka dve prave.

Odavde možemo izvesti oblik koji se najčešće koristi u zadacima (simetrični oblik)

$$\frac{x - x_1}{l} = \frac{y - y_1}{m} = \frac{z - z_1}{n}$$

Vrlo sličan ovom obliku je i jednačina prave kroz dve date tačke $M_1(x_1, y_1, z_1)$ i $M_2(x_2, y_2, z_2)$:

$$\frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{z - z_1}{z_2 - z_1}$$

Primer 1.

Napisati jednačinu prave kroz tačke A(1,2,0) i B(2,3,4) i prebaciti je u parametarski oblik.

Rešenje

Koristimo $\frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{z - z_1}{z_2 - z_1}$

$$\frac{x - 1}{2 - 1} = \frac{y - 2}{3 - 2} = \frac{z - 0}{4 - 0}$$

$$\frac{x - 1}{1} = \frac{y - 2}{1} = \frac{z}{4}$$

Odavde se vidi da je vektor paralelnosti prave $\vec{p} = (1, 1, 4)$

Prebacimo je sada u parametarski oblik:

$$\frac{x - 1}{1} = \frac{y - 2}{1} = \frac{z}{4} = t \rightarrow \frac{x - 1}{1} = t \quad \text{i} \quad \frac{y - 2}{1} = t \quad \text{i} \quad \frac{z}{4} = t \quad \text{pa je}$$

$$x = t + 1$$

$$y = t + 2$$

$$z = 4t$$

Često se u zadacima daje i *opšta* jednačina prave, to jest prava određena presekom dve ravni:

$$\alpha_1: A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$$

$$\alpha_2: A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

Kako preći iz ovog oblika u simetrični? (jer iz simetričnog oblika lako "čitamo" i tačku i vektor paralelnosti)

Najpre nadjemo vektor paralelnosti:

$$\alpha_1: A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0 \rightarrow \vec{n}_1 = (A_1, B_1, C_1)$$

$$\alpha_2: A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0 \rightarrow \vec{n}_2 = (A_2, B_2, C_2)$$

$$\vec{p} = \vec{n}_1 \times \vec{n}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_1 & B_1 & C_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 \end{vmatrix}$$

Zatim rešavamo sistem:

$$A_1x + B_1y + C_1z + D_1 = 0$$

$$A_2x + B_2y + C_2z + D_2 = 0$$

Odavde dobijamo x_1, y_1, z_1 (često se jedna nepoznata uzima proizvoljno, pa se druge dve dobijaju iz nje...)

Sve zamenimo u $\frac{x-x_1}{l} = \frac{y-y_1}{m} = \frac{z-z_1}{n}$.

Primer 2.

Pravu $\begin{cases} x-2y+3z=0 \\ x+z-4=0 \end{cases}$ prebaciti u simetrični oblik.

Rešenje

$\begin{cases} x-2y+3z=0 \\ x+z-4=0 \end{cases}$ Najpre "pročitamo" vektore normalnosti za ravni...

$$x-2y+3z=0 \rightarrow \vec{n}_1 = (1, -2, 3)$$

$$x+z-4=0 \rightarrow \vec{n}_2 = (1, 0, 1)$$

Dalje tražimo njihov vektorski proizvod:

$$\vec{p} = \vec{n}_1 \times \vec{n}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_1 & B_1 & C_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & -2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \vec{i}(-2-0) - \vec{j}(1-3) + \vec{k}(0+2) = -2\vec{i} + 2\vec{j} + 2\vec{k} = (-2, 2, 2)$$

Ovde možemo zapisati i da je :

$$\vec{p} = (-2, 2, 2) = 2(-1, 1, 1), \text{ odnosno uzeti da je vektor } (-1, 1, 1).$$

Da bi našli tačku koja pripada toj pravoj moramo rešiti sistem:

$$x - 2y + 3z = 0$$

$$\underline{x + z - 4 = 0} \rightarrow z = 4 - x$$

$$x - 2y + 3(4 - x) = 0$$

$$x - 2y + 12 - 3x = 0$$

$$-2x - 2y + 12 = 0 \dots / : (-2)$$

$$\underline{x + y - 6 = 0} \rightarrow y = 6 - x$$

$$z = 4 - x$$

$$\underline{y = 6 - x}$$

Ovde možemo uzeti proizvoljno x, recimo x = 0, pa je onda:

$$z = 4 - x \rightarrow z = 4 - 0 \rightarrow z = 4$$

$$y = 6 - x \rightarrow y = 6 - 0 \rightarrow y = 6$$

Dakle dobili smo tačku $(x_1, y_1, z_1) = (0, 6, 4)$

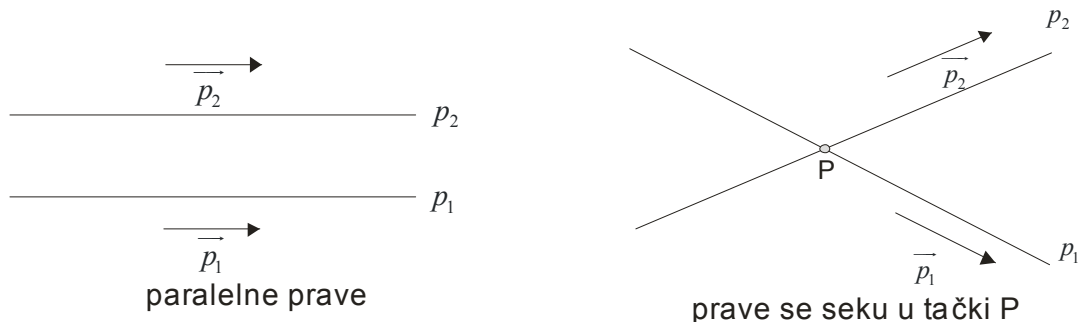
$$\frac{x - x_1}{l} = \frac{y - y_1}{m} = \frac{z - z_1}{n}$$

$$\frac{x - 0}{-1} = \frac{y - 6}{1} = \frac{z - 4}{1}$$

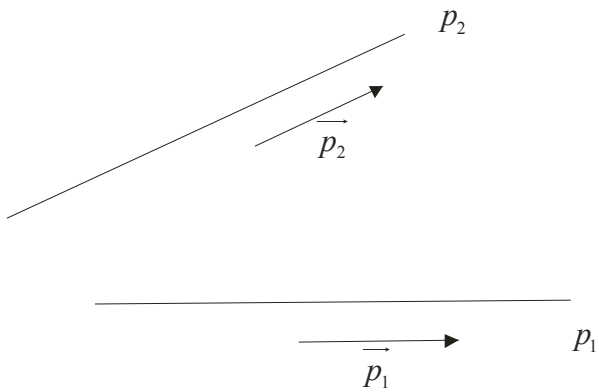
Kakav može biti uzajamni položaj dve prave?

U prostoru prave mogu pripadati ili ne pripadati istoj ravni.

Ako pripadaju istoj ravni onda su ili paralelne ili se seku.



Ako prave ne pripadaju istoj ravni onda kažemo da su mimoilazne.



Posmatrajmo dve prave :

$$p_1: \frac{x-x_1}{l_1} = \frac{y-y_1}{m_1} = \frac{z-z_1}{n_1} \quad \text{i} \quad p_2: \frac{x-x_2}{l_2} = \frac{y-y_2}{m_2} = \frac{z-z_2}{n_2}$$

Prave pripadaju istoj ravni i paralelne su ako i samo ako su njihovi vektori pravaca $\vec{p}_1 = (l_1, m_1, n_1)$ i $\vec{p}_2 = (l_2, m_2, n_2)$

kolinearni, to jest ako i samo ako važi $\frac{l_1}{l_2} = \frac{m_1}{m_2} = \frac{n_1}{n_2}$ (uslov paralelnosti)

Specijalno, **prave se poklapaju** ako važi da je $\frac{l_1}{l_2} = \frac{m_1}{m_2} = \frac{n_1}{n_2}$ i $\frac{x_2-x_1}{l_1} = \frac{y_2-y_1}{m_1} = \frac{z_2-z_1}{n_1}$

Kako da znamo da li se prave seku?

Tu nam pomaže takozvani **uslov preseka** :

$$\begin{vmatrix} x_2-x_1 & y_2-y_1 & z_2-z_1 \\ l_1 & m_1 & n_1 \\ l_2 & m_2 & n_2 \end{vmatrix} = 0$$

Naravno, prave su **mimoilazne** ako je

$$\begin{vmatrix} x_2-x_1 & y_2-y_1 & z_2-z_1 \\ l_1 & m_1 & n_1 \\ l_2 & m_2 & n_2 \end{vmatrix} \neq 0$$

Primer 3.

Date su prave $p_1: \frac{x-2}{t} = \frac{y-1}{1} = \frac{z-2}{0}$ i $p_2: \frac{x-5}{2} = \frac{y-2}{3} = \frac{z-3}{1}$

Odrediti parametar t tako da se prave seku i nađi tačku preseka.

Rešenje

Najpre ćemo iz datih jednačina pravih pročitati tačke koje im pripadaju i vektore pravaca (paralelnosti).

$$\frac{x-2}{t} = \frac{y-1}{1} = \frac{z-2}{0} \rightarrow P_1(2,1,2) \text{ i } \vec{p}_1 = (t,1,0)$$

$$\frac{x-5}{2} = \frac{y-2}{3} = \frac{z-3}{1} \rightarrow P_2(5,2,3) \text{ i } \vec{p}_2 = (2,3,1)$$

Dalje koristimo uslov preseka:

$$\begin{vmatrix} x_2 - x_1 & y_2 - y_1 & z_2 - z_1 \\ l_1 & m_1 & n_1 \\ l_2 & m_2 & n_2 \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} 5-2 & 2-1 & 3-2 \\ t & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix} = 0 \rightarrow \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ t & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix} = 0 \rightarrow \text{Sarusovo pravilo} \rightarrow \begin{vmatrix} 3 & 1 & 1 \\ t & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} 3 & 1 \\ t & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = 3 + 0 + 3t - t - 0 - 2 = 0$$

$$2t + 1 = 0 \rightarrow \boxed{t = -\frac{1}{2}}$$

Dakle $\frac{x-2}{-\frac{1}{2}} = \frac{y-1}{1} = \frac{z-2}{0} \rightarrow P_1(2,1,2) \text{ i } \vec{p}_1 = (-\frac{1}{2}, 1, 0) \text{ je prva prava.}$

Da bi našli njihov presek, prave ćemo prebaciti u parametarski oblik.

$$\frac{x-2}{-\frac{1}{2}} = \frac{y-1}{1} = \frac{z-2}{0} = \alpha \rightarrow x = -\frac{1}{2}\alpha + 2, y = 1\alpha + 1, z = 0\alpha + 2$$

$$\frac{x-5}{2} = \frac{y-2}{3} = \frac{z-3}{1} = \beta \rightarrow x = 2\beta + 5, y = 3\beta + 2, z = 1\beta + 3$$

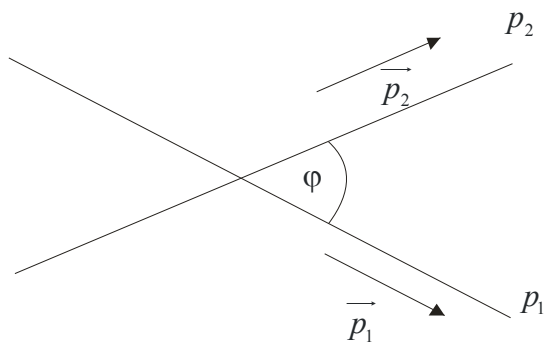
Sad upoređujemo $x = x$, $y = y$, $z = z$ da bi našli vrednost za α ili β

Vidimo da je najlakše to postići iz $z = z$. Dakle $z = z \rightarrow 2 = \beta + 3 \rightarrow \beta = -1$

$$\begin{aligned} x &= 2\beta + 5, y = 3\beta + 2, z = 1\beta + 3 \rightarrow \\ \text{Vratimo vrednost za } \beta \text{ i dobijamo: } & x = 2(-1) + 5 = 3; y = 3(-1) + 2 = -1; z = 1(-1) + 3 = 2 \\ & P(3, -1, 2) \text{ je tačka preseka!} \end{aligned}$$

Kako naći ugao između dve prave?

Ugao pod kojim se prave seku je ugao između njihovih vektora pravaca.



$$\cos \varphi = \frac{\vec{p}_1 \cdot \vec{p}_2}{|\vec{p}_1| |\vec{p}_2|} = \frac{l_1 l_2 + m_1 m_2 + n_1 n_2}{\sqrt{l_1^2 + m_1^2 + n_1^2} \sqrt{l_2^2 + m_2^2 + n_2^2}}$$