

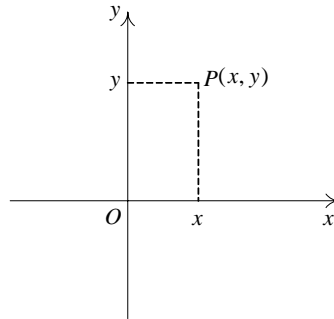
GEOMETRÍA VECTORIAL

(Continuación)

Cap. 3

El referencial \mathbb{R}^2

El sistema de referencia que denotaremos por \mathbb{R}^2 y que su definición se debe a René Descartes, consta de dos ejes que se cortan ortogonalmente en punto en común y cuyos elementos son números reales, estos dos ejes están situados en el mismo plano, y ellos se acostumbra a llamar: eje de las abscisas (x) y eje de las ordenadas (y). Los puntos en este sistema se representarán por pares ordenados tales como (x, y) , siendo x el primer elemento del par perteneciente al eje x y que se acostumbra a llamar *abscisa* e y el segundo elemento del par que pertenece al eje y y que se llama *ordenada*. El punto en común de intersección de ambos ejes es el punto $O(0, 0)$ y se llama origen, así las *coordenadas* de un punto cualquiera en este sistema de referencia estará dado por $P(x, y)$.

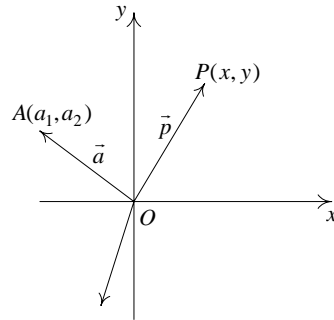


Notemos que las coordenadas de la proyección ortogonal del punto $P(x, y)$ sobre el eje x son $(x, 0)$, y las coordenadas de su proyección ortogonal en el eje y son $(0, y)$. Por simplificación en la notación nótese que el punto $(x, 0)$ en la fig. está denotada por x , análogamente para $(0, y)$ por y .

Vectores.

Un vector \vec{p} en el sistema \mathbb{R}^2 , lo representaremos por el par ordenado (x, y) es decir por la flecha cuyo punto inicial es el origen y cuyo punto final es el punto P , como se muestra en la figura, así $\vec{OP} = \vec{p} = (x, y)$. A los números reales x e y también se acostumbra a llamar componentes del vector \vec{p} .

Todos los vectores en este sistema de referencia tienen en común su origen que es el punto $O(0, 0)$.



Álgebra.

Antes de definir las diferentes operaciones que componen el álgebra de vectores, diremos que, no se contraponen a las definiciones dadas anteriormente, muy por el contrario respetan la geometría inherentes en ellas.

Igualdad

Dados los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2)$, se define:

$$\vec{u} = \vec{v} \Leftrightarrow u_1 = v_1 \wedge u_2 = v_2$$

Suma

Dados los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2)$, se define:

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

Ponderación

Dado el vector $\vec{u} = (u_1, u_2)$ y el escalar $k, k \in \mathbb{R}$, se define:

$$k \vec{u} = (ku_1, ku_2)$$

Nota

Las propiedades expuestas en el capítulo 1 con respecto a estas operaciones, también se cumplen íntegramente para estas nuevas definiciones.

Ejercicio 1.

Dados $\vec{a} = (4, 3)$ y $\vec{b} = (-2, 7)$, determine: i) El vector del punto medio del segmento AB . ii) Los escalares x e y tales que $x\vec{a} + y\vec{b} = \vec{c}$, donde $\vec{c} = (1, 2)$

Solución.

i) De inmediato si M es el punto medio de AB entonces:

$$\vec{m} = \frac{\vec{a} + \vec{b}}{2} \Rightarrow \vec{m} = (1, 5)$$

ii) $x(4, 3) + y(-2, 7) = (1, 2) \Leftrightarrow 4x - 2y = 1 \wedge 3x + 7y = 2$ de donde

$$\text{resolviendo se obtiene: } x = \frac{11}{34}, y = \frac{5}{34}$$

El producto escalar

Dados los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2)$, se define:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1v_1 + u_2v_2$$

Naturalmente las propiedades vistas para este producto, también se cumplen.

Norma.

Dado el vector $\vec{u} = (u_1, u_2)$, se define la norma o tamaño del vector \vec{u} por: $\|\vec{u}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2}$.

Las propiedades de la norma se verifican sin dificultad.

Ejercicio 2

Dados $\vec{a} = (2, -1)$ y $\vec{b} = (3, 7)$ determine: $\|\vec{a} + 3\vec{b}\|$, $proy_{\vec{b}}\vec{a}$, un vector unitario en la dirección de AB y el ángulo que forman los vectores \vec{a} y \vec{b} .

Solución.

$$\|\vec{a} + 3\vec{b}\| = \|(11, 20)\| = \sqrt{11^2 + 20^2} = \sqrt{521}$$

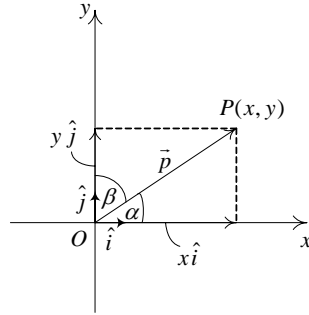
$$proy_{\vec{b}}\vec{a} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \vec{b} = -\frac{1}{58}(3, 7)$$

$$\hat{e} = \frac{\vec{AB}}{\|\vec{AB}\|} = \frac{\vec{b} - \vec{a}}{\|\vec{b} - \vec{a}\|} = \frac{(1, 8)}{\sqrt{65}}$$

$$\cos t = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|} = -\frac{1}{\sqrt{5}\sqrt{58}} \Rightarrow t \approx 93,36^\circ$$

Los vectores unitarios: \hat{i} , \hat{j}

Se definen los vectores unitarios $\hat{i} = (1, 0)$ que es un vector unitario en la dirección positiva del eje X , $\hat{j} = (0, 1)$ vector unitario en la dirección positiva del eje Y .



Cualquier vector en este sistema se puede expresar por medio de estos vectores unitarios, así:

$$\vec{p} = (x, y) = x(1, 0) + y(0, 1) = x \hat{i} + y \hat{j}$$

Observemos que $x \hat{i}$ es un vector de longitud x en la dirección \vec{OX} , también $y \hat{j}$ es un vector de longitud y en la dirección \vec{OY} .

Con respecto al producto escalar, se tiene:

$$\hat{i} \cdot \hat{i} = \hat{j} \cdot \hat{j} = 1, \quad \hat{i} \cdot \hat{j} = 0$$

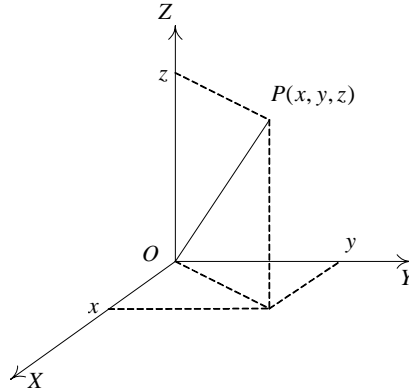
De la figura : $\cos \alpha = \frac{x}{\|\vec{p}\|}$ y $\cos \beta = \frac{y}{\|\vec{p}\|} \Rightarrow \cos^2 \alpha + \cos^2 \beta = 1$

El referencial \mathbb{R}^3

El sistema de referencia que denotaremos por \mathbb{R}^3 , consta de tres ejes que se cortan ortogonalmente en punto en común y cuyos elementos son números reales, estos tres ejes están situados en un espacio, los que se acostumbra a llamar: eje de las abscisas (x), eje de las ordenadas (y) y eje de las cotas (z).

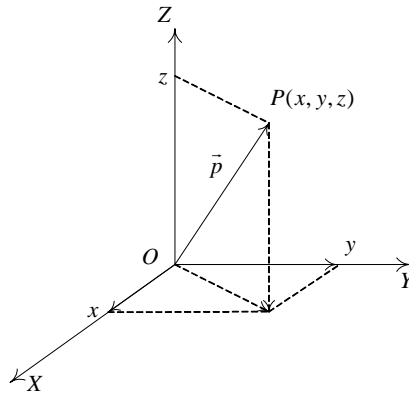
Los puntos en éste sistema se representarán por tríos ordenados tales como (x, y, z) siendo x el primer elemento del trío perteneciente al eje x y que se acostumbra a llamar *abscisa*, y el segundo elemento del trío que pertenece al eje y y que se llama *ordenada* y z el tercer elemento, que pertenece al eje z y se denomina *cota*.

El punto en común de intersección de los tres ejes es el punto $O(0, 0, 0)$, que se llama origen, así las *coordenadas* de un punto cualquiera en este sistema de referencia estará dado por $P(x, y, z)$.



Vectores

Analogamente al caso del referencial \mathbb{R}^2 el punto $P(x, y, z)$ también representa al vector $\vec{p} = \vec{OP} = (x, y, z)$, así:



Observación

Con respecto a la igualdad, suma, ponderación y norma, las definiciones son análogas al caso de \mathbb{R}^2 , así como todas sus propiedades, luego

Dados los vectores : $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$, $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$

$$1) \vec{u} = \vec{v} \Leftrightarrow u_i = v_i, \forall i = 1, 2, 3$$

$$2) \vec{u} + \vec{v} = (u_1 + v_1, u_2 + v_2, u_3 + v_3)$$

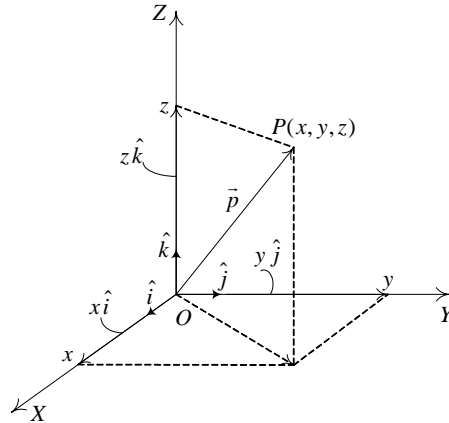
$$3) k\vec{u} = (ku_1, ku_2, ku_3), \forall k \in \mathbb{R}$$

$$4) \vec{u} \cdot \vec{v} = u_1v_1 + u_2v_2 + u_3v_3$$

$$5) \|\vec{u}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2}$$

Los vectores unitarios: \widehat{i} , \widehat{j} , \widehat{k}

Se definen los vectores unitarios $\hat{i} = (1, 0, 0)$ que es un vector unitario en la dirección positiva del eje X , $\hat{j} = (0, 1, 0)$ vector unitario en la dirección positiva del eje Y , $\hat{k} = (0, 0, 1)$ vector unitario en la dirección del eje Z .



Cualquier vector en este sistema se puede expresar por medio de estos vectores unitarios, así:

$$\vec{p} = (x, y, z) = x(1, 0, 0) + y(0, 1, 0) + z(0, 0, 1) = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$$

Observemos que $x\hat{i}$ es un vector de longitud x en la dirección \vec{OX} , también $y\hat{j}$ es un vector de longitud y en la dirección \vec{OY} y que $z\hat{k}$ es un vector de longitud z en la dirección \vec{OZ} .

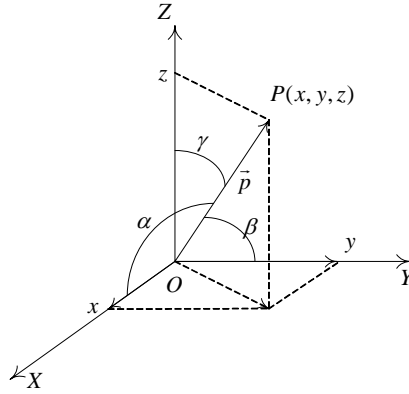
Con respecto a los productos escalar y vectorial, se tiene:

$$\hat{i} \cdot \hat{i} = \hat{j} \cdot \hat{j} = \hat{k} \cdot \hat{k} = 1, \quad \hat{i} \cdot \hat{j} = \hat{j} \cdot \hat{k} = \hat{k} \cdot \hat{i} = 0$$

$$\hat{i} \times \hat{i} = \hat{j} \times \hat{j} = \hat{k} \times \hat{k} = \vec{0}, \quad \hat{i} \times \hat{j} = \hat{k}, \quad \hat{j} \times \hat{k} = \hat{i}, \quad \hat{k} \times \hat{i} = \hat{j}$$

Cosenos directores.

Los cosenos directores de un vector \vec{p} se definen como: $\cos \alpha$, $\cos \beta$ y $\cos \gamma$ donde α , β y γ son los ángulos formados entre el vector \vec{p} y los ejes: X , Y y Z respectivamente, del sistema coordenado rectangular.



De la figura se tiene:

$$\cos \alpha = \frac{x}{\|\vec{p}\|}, \cos \beta = \frac{y}{\|\vec{p}\|} \text{ y } \cos \gamma = \frac{z}{\|\vec{p}\|}$$

de donde se deducen

$$\vec{p} = (x, y, z) = \|\vec{p}\| (\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma) \Rightarrow \hat{e} = \frac{\vec{p}}{\|\vec{p}\|} = (\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$$

en que \hat{e} es un vector unitario en la dirección y sentido de \vec{p} .

También es fácil establecer que: $\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1$

El producto vectorial

Sean $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ entonces

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

Demostración.

$$\begin{aligned} \vec{u} \times \vec{v} &= (u_1 \hat{i} + u_2 \hat{j} + u_3 \hat{k}) \times (v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}) \\ &= u_1 v_2 \hat{i} \times \hat{j} + u_1 v_3 \hat{i} \times \hat{k} + u_2 v_1 \hat{j} \times \hat{i} + \\ &\quad u_2 v_3 \hat{j} \times \hat{k} + u_3 v_1 \hat{k} \times \hat{i} + u_3 v_2 \hat{k} \times \hat{j} \\ &= u_1 v_2 \hat{k} - u_1 v_3 \hat{j} - u_2 v_1 \hat{k} + u_2 v_3 \hat{i} + u_3 v_1 \hat{j} - u_3 v_2 \hat{i} \\ &= (u_2 v_3 - u_3 v_2) \hat{i} - (u_1 v_3 - u_3 v_1) \hat{j} + (u_1 v_2 - u_2 v_1) \hat{k} \\ &= \begin{vmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{vmatrix} \hat{i} - \begin{vmatrix} u_1 & u_3 \\ v_1 & v_3 \end{vmatrix} \hat{j} + \begin{vmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{vmatrix} \hat{k} \end{aligned}$$

$$= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix}$$

El producto mixto o caja

Sean $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$, $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ y $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$ entonces

$$\vec{u} \cdot \vec{v} \times \vec{w} = [\vec{u} \vec{v} \vec{w}] = \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix}$$

Demostración.

$$\begin{aligned} \vec{u} \cdot \vec{v} \times \vec{w} &= (u_1 \hat{i} + u_2 \hat{j} + u_3 \hat{k}) \cdot (v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}) \times (w_1 \hat{i} + w_2 \hat{j} + w_3 \hat{k}) \\ &= (u_1 \hat{i} + u_2 \hat{j} + u_3 \hat{k}) \cdot \left(\begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} \hat{i} - \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} \hat{j} + \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} \hat{k} \right) \\ &= \begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} u_1 - \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} u_2 + \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} u_3 \\ &= \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} \end{aligned}$$

Ejercicio 3

Dados los puntos $A = (4, 2, 1)$; $B = (6, 2, 1)$ y $C = (5, 2 + \sqrt{3}, 1)$

- Demostrar que el triángulo ABC es equilátero
- Determine el punto de intersección de las alturas.
- Calcule su área.

Solución.

a) Por demostrar que : $\|\vec{AB}\| = \|\vec{BC}\| = \|\vec{CA}\|$

$$\|\vec{AB}\| = \|(2, 0, 0)\| = 2$$

$$\|\vec{BC}\| = \|(-1, \sqrt{3}, 0)\| = \sqrt{(-1)^2 + 3} = 2$$

$$\|\vec{CA}\| = \|(-1, -\sqrt{3}, 0)\| = \sqrt{(-1)^2 + 3} = 2$$

b) Por ser equilátero, se tiene como pies de las alturas

$$\vec{q} = \frac{1}{2}(\vec{a} + \vec{b}) = (5, 2, 1); \quad \vec{p} = \frac{1}{2}(\vec{b} + \vec{c}) = \left(\frac{11}{2}, \frac{1}{2}(4 + \sqrt{3}), 1\right) \text{ y}$$

$$\vec{r} = \frac{1}{2}(\vec{a} + \vec{c}) = \left(\frac{9}{2}, \frac{1}{2}(4 + \sqrt{3}), 1\right), \text{ de donde:}$$

$$\vec{h} = \frac{1}{3}(\vec{b} + 2\vec{r}) = \frac{1}{3}(\vec{c} + 2\vec{q}) = \frac{1}{3}(\vec{a} + 2\vec{p}) = \left(5, 2 + \frac{1}{3}\sqrt{3}, 1\right)$$

c) De inmediato

$$\text{Area} = \frac{1}{2} \|\vec{AB}\| \|\vec{CQ}\| = \frac{1}{2} \|(2, 0, 0)\| \|(0, -\sqrt{3}, 0)\| = \frac{1}{2} \cdot 2 \cdot 3 = 3$$

Ejercicio 4.

Dados $A = (2, -3, 6)$ y $B = (1, 8, -4)$, $C = (1, 2, 2)$. Hallar: $\|\vec{a}\|$, $\|\vec{a} + \vec{c}\|$, $\widehat{e}_{\vec{AB}}$, $|\vec{a} \cdot \vec{b}|$, cosenos directores de \vec{c} , $\vec{a} \times \vec{b}$, el ángulo entre \vec{a} y \vec{b} , $[\vec{a}\vec{b}\vec{c}]$, $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$, $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$.

Solución.

$$\|\vec{a}\| = \sqrt{4 + 9 + 36} = 7, \quad \|\vec{a} + \vec{c}\| = \sqrt{9 + 1 + 64} = \sqrt{74}$$

$$\widehat{e}_{\vec{AB}} = \frac{1}{\sqrt{1+121+100}}(-1, 11, -10) = \frac{1}{\sqrt{222}}(-1, 11, -10).$$

$$|\vec{a} \cdot \vec{b}| = |2 - 24 - 24| = 46$$

Cosenos directores de \vec{c} : $\cos \alpha = \frac{1}{3}$, $\cos \beta = \frac{2}{3}$ y $\cos \gamma = \frac{2}{3}$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \widehat{i} & \widehat{j} & \widehat{k} \\ 2 & -3 & 6 \\ 1 & 8 & -4 \end{vmatrix} = -36\widehat{i} + 14\widehat{j} + 19\widehat{k}$$

$$\cos t = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|} = -\frac{46}{7 \cdot 9} \Rightarrow t \approx 136,9^\circ$$

$$[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = \begin{vmatrix} 2 & -3 & 6 \\ 1 & 8 & -4 \\ 1 & 2 & 2 \end{vmatrix} = 2 \cdot 24 - (-3)6 + 6(-6) = 30$$

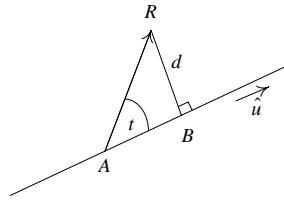
$$(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} = (-36, 14, 19) \times (1, 2, 2) = (-10, 81, 86)$$

$$\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c}) = (2, -3, 6) \times (24, -6, -6) = (54, 156, 60).$$

Distancia de un punto a una recta

No es necesario saber la ecuación de una recta.

Sea una recta dada por los puntos A y B , $A \neq B$, primero encontramos un vector unitario en la dirección de \vec{AB} , sea este \widehat{u} , entonces



De la figura $d = \|\vec{AR}\| \operatorname{sen} t$,

por otra parte $\|\hat{u} \times \vec{AR}\| = \|\hat{u}\| \|\vec{AR}\| \operatorname{sen} t = \|\vec{AR}\| \operatorname{sen} t$ por tanto

$$d = \|\hat{u} \times \vec{AR}\|$$

En lugar del punto A también se puede tomar el punto B , o cualquier punto de la recta.

Ejercicio 5.

Determine la distancia desde el punto $R(2, -1, 0)$ a la recta definida por los puntos $A(0, 2, 4)$ y $B(3, -3, 5)$.

Solución.

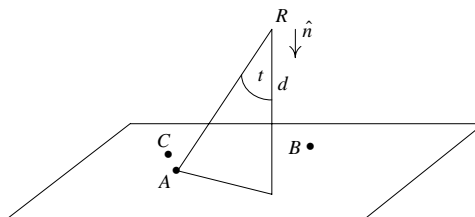
De inmediato $\hat{u} = \frac{\vec{AB}}{\|\vec{AB}\|} = \frac{1}{\sqrt{35}}(3, -5, 1)$, y $\vec{AR} = \vec{r} - \vec{a} = (2, -3, -4)$

$$d = \left\| \frac{1}{\sqrt{35}}(3, -5, 1) \times (2, -3, -4) \right\| = \frac{1}{\sqrt{35}} \|(23, 14, 1)\| = \sqrt{\frac{726}{35}}$$

Distancia de un punto a un plano

Como en el caso anterior para calcular esta distancia no es necesario la ecuación del plano.

Sea el plano está dado por los puntos A, B y C (no colineales) y sabemos que un vector normal al plano esta dado por $\vec{AB} \times \vec{AC}$ y sea \hat{n} un vector unitario en esa dirección, entonces



De la figura $d = \|\vec{AR}\| \operatorname{cos} t$,

por otra parte $\|\hat{u} \cdot \vec{AR}\| = \|\hat{u}\| \|\vec{AR}\| \operatorname{cos} t = \|\vec{AR}\| \operatorname{cos} t$, por tanto

$$d = | \hat{u} \cdot \vec{AR} |$$

En lugar del punto A también se puede tomar el punto B o C , o cualquier punto del plano.

Ejercicio 6

Sea el plano dado $A(1, 0, 2)$, $B(0, -1, 2)$ y $C(4, 1, 3)$. Calcular la distancia al plano dado desde el punto $R(3, 6, -2)$

Solución.

$$\vec{n} = \vec{AB} \times \vec{AC} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ -1 & -1 & 0 \\ 3 & 1 & 1 \end{vmatrix} = (-1, 1, 2) \Rightarrow \hat{n} = \frac{1}{\sqrt{6}}(-1, 1, 2)$$

$$\text{Así: } d = \left| \frac{1}{\sqrt{6}}(-1, 1, 2) \cdot (2, 6, -4) \right| = \frac{1}{\sqrt{6}} | -4 | = \frac{4}{\sqrt{6}}$$

Ejercicios resueltos

- Sean $A(0, 2, 4)$, $B(3, -1, 2)$, $C(2, 0, 1)$ y $D(4, 2, 0)$ hallar un vector simultáneamente perpendicular al vector \vec{AB} y al vector \vec{CD}

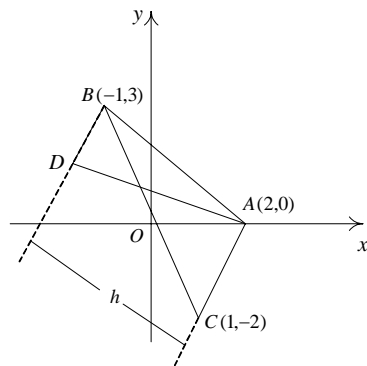
Solución.

$$\begin{aligned} \text{Un vector en cuestión es } \vec{u} &= \vec{AB} \times \vec{CD} = (\vec{b} - \vec{a}) \times (\vec{d} - \vec{c}) \\ &= (3, -3, -2) \times (2, 2 - 1) \\ &= \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 3 & -3 & -2 \\ 2 & 2 & -1 \end{vmatrix} = 7\hat{i} - \hat{j} + 12\hat{k} \end{aligned}$$

- En \mathbb{R}^2 , se consideran los puntos: $A(2, 0)$; $B(-1, 3)$ y $C(1, -2)$, por B se traza $BD \parallel AC$ determinándose el $\triangle ABD$ cuya área es la mitad de la del $\triangle ABC$. Probar que:

$$\frac{2\vec{d} + \vec{a}}{3} = \frac{2\vec{b} + \vec{c}}{3}$$

Prueba.



De la figura nótese que h es la altura común para ambos triángulos, luego

Por hipótesis:

$$\frac{1}{2} \text{Area } \triangle ABC = \text{Area } \triangle ABD \Leftrightarrow \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} h AC \right) = \frac{1}{2} h BD$$

de donde : $\frac{1}{2} \vec{AC} = \vec{BD} \Leftrightarrow \frac{1}{2}(\vec{c} - \vec{a}) = (\vec{d} - \vec{b})$

$$\Leftrightarrow \vec{c} - \vec{a} = 2\vec{d} - 2\vec{b} \Leftrightarrow \frac{2\vec{d} + \vec{a}}{3} = \frac{2\vec{b} + \vec{c}}{3}$$

3. Demostrar que

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{i}) \hat{i} + \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{j}) \hat{j} + \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{k}) \hat{k}$$

Demostración.

Sean $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ y $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$ entonces

$$\vec{a} \times \vec{b} = (a_2b_3 - a_3b_2, b_1a_3 - a_1b_3, a_1b_2 - b_1a_2)$$

por otra parte:

$$\vec{b} \times \hat{i} = (0, b_3, -b_2) \Rightarrow \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{i}) \hat{i} = (a_2b_3 - a_3b_2) \hat{i}$$

analogamente

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{j}) \hat{j} = (b_1a_3 - a_1b_3) \hat{j} \quad \text{y} \quad \vec{a} \cdot (\vec{b} \times \hat{k}) \hat{k} = (a_1b_2 - b_1a_2) \hat{k}$$

Sumando estas tres expresiones miembro a miembro se obtiene lo requerido.

4. Encontrar los valores de x , para los que $[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = 0$ siendo:

$$\vec{a} = (x - 1, x^2 - 1, x^3 - 1)$$

$$\vec{b} = (2x - 4, x^2 - 4, x^3 - 8)$$

$$\vec{c} = (3x - 9, x^2 - 9, x^3 - 27)$$

Solución.

$$[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = \begin{vmatrix} x-1 & x^2-1 & x^3-1 \\ 2x-4 & x^2-4 & x^3-8 \\ 3x-9 & x^2-9 & x^3-27 \end{vmatrix}$$

$$[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = (x-1)(x-2)(x-3) \begin{vmatrix} 1 & x+1 & x^2+x+1 \\ 2 & x+2 & x^2+2x+4 \\ 3 & x+3 & x^2+3x+9 \end{vmatrix}$$

Haciendo $F_2 - F_1$ y $F_3 - F_2$ resulta:

$$\begin{aligned} [\vec{a}\vec{b}\vec{c}] &= (x-1)(x-2)(x-3) \begin{vmatrix} 1 & x+1 & x^2+x+1 \\ 1 & 1 & x+3 \\ 1 & 1 & x+5 \end{vmatrix} \\ &= (x-1)(x-2)(x-3) \begin{vmatrix} 1 & x+1 & x^2+x+1 \\ 0 & -x & -x^2+2 \\ 0 & 0 & 2 \end{vmatrix} \\ &= (x-1)(x-2)(x-3)(-2x) \end{aligned}$$

Como $[\vec{a}\vec{b}\vec{c}] = 0 \Rightarrow (x-1)(x-2)(x-3)(-2x) = 0$, entonces:

$$x = 0 \vee x = 1 \vee x = 2 \vee x = 3$$

5. Sea $\vec{a} = (x, y, z)$ y $\vec{b} = (z, x, y)$ tales que $x + y + z = 0$

a) Encuentre el ángulo entre \vec{a} y \vec{b}

b) Demuestre que la $proy_{\vec{b}}\vec{a} = -\frac{1}{2}\vec{b}$

Solución.

$$a) \cos t = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|} = \frac{xz + yx + zy}{x^2 + y^2 + z^2}, \text{ pero}$$

$$x + y + z = 0 \Rightarrow x^2 + y^2 + z^2 + 2xz + 2yx + 2zy = 0, \text{ entonces}$$

$$\cos t = \frac{xz + yx + zy}{x^2 + y^2 + z^2} = -\frac{xz + yx + zy}{2(xz + yx + zy)} = -\frac{1}{2} \Rightarrow t = \frac{2\pi}{3}$$

b)

$$proy_{\vec{b}}\vec{a} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \vec{b} = \frac{xz + yx + zy}{x^2 + y^2 + z^2} \vec{b} = -\frac{1}{2} \vec{b}$$

6. Verifique que el Triángulo de vértices $P_1(2, 3, -4)$, $P_2(3, 1, 2)$ y $P_3(-3, 0, 4)$ es isósceles y luego calcule su área.

Solución.

Calculando la longitud de sus lados se tiene:

$$P_1P_2 = \|\vec{p}_2 - \vec{p}_1\| = \|(1, -2, 6)\| = \sqrt{41}$$

$$P_2P_3 = \|\vec{p}_3 - \vec{p}_2\| = \|(-6, -1, 2)\| = \sqrt{41}$$

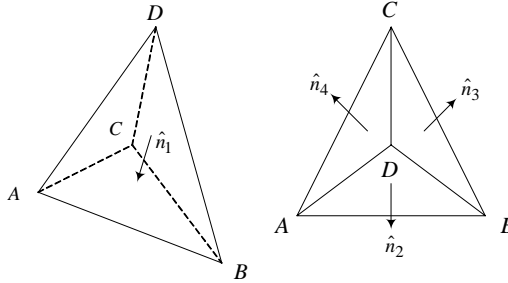
Por tanto es isósceles.

$$\text{Area} = \frac{1}{2} \|(\vec{p}_2 - \vec{p}_1) \times (\vec{p}_3 - \vec{p}_2)\| = \frac{1}{2} \|(1, -2, 6) \times (-6, -1, 2)\|$$

$$= \frac{1}{2} \left\| \begin{array}{ccc} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & -2 & 6 \\ -6 & -1 & 2 \end{array} \right\| = \frac{1}{2} \|(2, -38, -11)\| = \frac{1}{2} \sqrt{1569}$$

7. Una cara de un poliedro, de área A , se dice que tiene el área vectorial $A \hat{n}$ donde \hat{n} es un vector unitario normal a A y con dirección hacia afuera. Demostrar que las cuatro caras de un tetraedro $ABCD$ tienen áreas vectoriales tales que su suma es cero.

Solución.



Nótese que:

$$\hat{n}_1 = \frac{\vec{AC} \times \vec{AB}}{\|\vec{AC} \times \vec{AB}\|} \text{ y el área de la cara } ABC \text{ es } \frac{1}{2} \|\vec{AC} \times \vec{AB}\|$$

así, $A_1 \hat{n}_1 = \frac{1}{2} (\vec{AC} \times \vec{AB})$ es el área vectorial de la cara del $\triangle ABC$

analogamente:

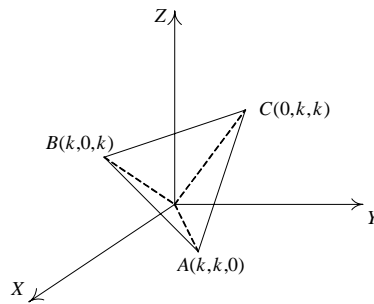
$$A_2 \hat{n}_2 = \frac{1}{2} (\vec{DB} \times \vec{DC}); \quad A_3 \hat{n}_3 = \frac{1}{2} (\vec{DC} \times \vec{DA}); \quad A_4 \hat{n}_4 = \frac{1}{2} (\vec{DA} \times \vec{DB})$$

luego:

$$\begin{aligned} A_1 \hat{n}_1 + A_2 \hat{n}_2 + A_3 \hat{n}_3 + A_4 \hat{n}_4 &= \frac{1}{2} \{(\vec{AC} \times \vec{AB}) + \dots + (\vec{DA} \times \vec{DB})\} \\ &= \frac{1}{2} \{\vec{c} \times \vec{b} - \vec{c} \times \vec{a} - \vec{a} \times \vec{b} + \vec{b} \times \vec{c} - \vec{b} \times \vec{d} - \vec{d} \times \vec{c} + \vec{c} \times \vec{a} - \vec{c} \times \vec{d} - \vec{d} \times \vec{a} \\ &\quad + \vec{a} \times \vec{b} - \vec{a} \times \vec{d} - \vec{d} \times \vec{b}\} = \frac{1}{2} \cdot \vec{0} = \vec{0} \end{aligned}$$

8. Considerar el tetraedro regular de vértices $O(0, 0, 0)$, $A(k, k, 0)$, $B(k, 0, k)$ y $C(0, k, k)$; $k > 0$.
- Dibujar la gráfica del tetraedro
 - Hallar la longitud de cada arista.
 - Hallar el área de cada cara
 - Hallar su volumen
 - Hallar el ángulo entre cada par de aristas.
 - Hallar el ángulo entre las rectas trazadas desde el centroide $G(\frac{k}{2}, \frac{k}{2}, \frac{k}{2})$ a dos de los vértices.
 - Demuestre que si dos pares de aristas opuestas son perpendiculares, las del tercer par también son perpendiculares.

Solución.



$$b) l = OA = OB = OC = BC = AC = AB = \|\vec{b} - \vec{a}\| = \|(0, -k, k)\|$$

$$\text{luego } l = \sqrt{2}k$$

$$c) \text{ Area} = A = \frac{1}{2} \|\vec{OA} \times \vec{OB}\| = \frac{1}{2} \left\| \begin{array}{ccc} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ k & k & 0 \\ k & 0 & k \end{array} \right\| = \frac{1}{2} \|(k^2, -k^2, -k^2)\|$$

$$A = \frac{1}{2} \sqrt{3k^4} = \frac{\sqrt{3}}{2} k^2$$

- d) Volumen = $V = \frac{1}{3} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} k^2 \cdot h$, donde h es la distancia desde el origen al plano dado por los puntos A, B, C ; que es

$$h = |\hat{u} \cdot \vec{OA}|, \text{ donde } \hat{u} = \frac{\vec{AC} \times \vec{AB}}{\|\vec{AC} \times \vec{AB}\|} = \frac{(k^2, k^2, k^2)}{\sqrt{3}k^2} = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1)$$

$$h = \frac{1}{\sqrt{3}} |(1, 1, 1) \cdot (k, k, 0)| = \frac{2k}{\sqrt{3}}$$

Así: $V = \frac{1}{3} k^3$

e) $\cos t = \frac{\vec{OA} \cdot \vec{OB}}{\|\vec{OA}\| \|\vec{OB}\|} = \frac{k^2}{\sqrt{2k^2} \sqrt{2k^2}} = \frac{1}{2} \Rightarrow t = 60^\circ$

f) $\cos \theta = \frac{\vec{GA} \cdot \vec{GB}}{\|\vec{GA}\| \|\vec{GB}\|} = \frac{(\frac{k}{2}, \frac{k}{2}, -\frac{k}{2}) \cdot (\frac{k}{2}, -\frac{k}{2}, \frac{k}{2})}{\frac{3}{4}k^2} = -\frac{\frac{1}{4}k^2}{\frac{3}{4}k^2} = -\frac{1}{3} \Rightarrow$

$$\theta = \cos^{-1}(-\frac{1}{3}) \approx 109,47^\circ$$

g) Por demostrar, si

$$(\vec{OB} \cdot \vec{AC} = 0 \wedge \vec{OA} \cdot \vec{BC} = 0) \Rightarrow \vec{OC} \cdot \vec{AB} = 0$$

En efecto:

$$\vec{b} \cdot (\vec{c} - \vec{a}) = 0 \Leftrightarrow \vec{b} \cdot \vec{c} - \vec{b} \cdot \vec{a} = 0$$

$$\vec{a} \cdot (\vec{c} - \vec{b}) = 0 \Leftrightarrow \vec{a} \cdot \vec{c} - \vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

Restando miembro a miembro

$$\vec{b} \cdot \vec{c} - \vec{a} \cdot \vec{c} = 0 \Leftrightarrow \vec{c} \cdot (\vec{b} - \vec{a}) = 0 \Leftrightarrow \vec{OC} \cdot \vec{AB} = 0$$

Ejercicios propuestos

1. Determine el ángulo que forman los vectores $\vec{a} = (1, 2, -3)$ y $\vec{b} = (-3, 1, 2)$

Respuesta. $\frac{2\pi}{3}$

2. Verifique que el triángulo con vértices $A(2, 3, -4)$, $B(3, 1, 2)$ y $C(7, 0, 1)$ es un triángulo rectángulo, calcule su área.

Respuesta. $\frac{1}{2} \sqrt{738}$

3. Determine a, b, c no todos nulos, de modo que $\vec{v} = (a, b, c)$ sea ortogonal a los dos vectores $\vec{u} = (1, 2, 1)$ y $\vec{w} = (1, -1, 1)$

Respuesta. $a = -t, b = 0, c = t, t \in \mathbb{R}$ (parámetro)

4. Determine el volumen el paralelepípedo que tiene un vértice en el origen y lados

$$\vec{u} = \hat{i} - 2\hat{j} + 4\hat{k}, \vec{v} = 3\hat{i} + 4\hat{j} + \hat{k} \text{ y } \vec{w} = -\hat{i} + \hat{j} + \hat{k}$$

Respuesta. 39

5. Sean $\vec{a} = (1, 2, 1)$, $\vec{b} = (2, 0, -1)$, $\vec{c} = (0, -1, 2)$. Calcular: $[\vec{a}\vec{b}\vec{c}]$, $\vec{a} \times (\vec{b} \times \vec{c})$, $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c}$, $(\vec{a} \times \vec{b}) \times (\vec{b} \times \vec{c})$ y $(\vec{b} \cdot \vec{c})(\vec{a} \times \vec{b})$.

Respuesta. -11 , $(0, 1, -2)$, $(2, 4, 2)$, $(-22, 0, 11)$ y $(4, -6, 8)$

6. Dados los puntos $A(3, 2, 1)$, $B(2, 3, -1)$, $C(-1, 2, 3)$, encontrar
- El área del triángulo ABC ;
 - La distancia d desde el origen al plano dado por los puntos A, B, C ;
 - El volumen del tetraedro $OABC$;
 - El volumen del paralelepípedo cuyas aristas son OA, OB, OC .

Respuesta. a) $\sqrt{30}$; b) $\frac{1}{2}\sqrt{30}$; c) 5; d) 30.

7. En un triángulo ABC de lados a, b, c , el punto R divide a BC en la razón $\frac{\lambda}{1}$.
Demostrar que

$$(AR)^2 = \frac{c^2 + \lambda b^2}{1 + \lambda} - \frac{\lambda a^2}{(1 + \lambda)^2}$$

8. Dados $\vec{u} = (1, 2, 3)$, $\vec{v} = (2, -3, 1)$, $\vec{w} = (3, 2, -1)$ y $\vec{q} = (6, 14, -1)$
- Determine las componentes del vector \vec{x} , que verifica la ecuación

$$2\vec{u} - \vec{v} + \vec{x} = 7\left(\vec{x} + \frac{1}{7}\vec{w}\right)$$

- Encuentre x_1, x_2, x_3 tales que

$$x_1\vec{u} + x_2\vec{v} + x_3\vec{w} = \vec{q}$$

9. Sean $P(2, 3, -2)$ y $Q(7, -4, 1)$

- Encuentre el punto medio del segmento PQ .
- Encuentre los puntos que trisecan al segmento PQ .

10. Sean $P_0(x_0, y_0, z_0)$ y $P(x, y, z)$. Describa el conjunto de puntos (x, y, z) para los cuales $\| \vec{P_0P} \| = 1$.

11. Utilice vectores para encontrar los ángulos interiores del triángulo con vértices $A(-1, 0)$, $B(-2, 1)$ y $C(1, 4)$.

12. Hallar un vector unitario que forma un ángulo de 45° con el vector $(2, 2, -1)$

y un ángulo de 60° con $(0, 1, -1)$

Respuesta. $\frac{1}{\sqrt{2}}(1, 0, -1)$ o $\frac{1}{3\sqrt{2}}(1, 4, 1)$

13. Hallar k de modo que los vectores

$$\vec{u} = (1, 1, -1), \vec{v} = (2, -1, 1), \vec{w} = (k, -1, k)$$

sean coplanares.

14. Dados los puntos: $A(1, 2, -1)$, $B(0, 3, 2)$, $C(1, 5, 0)$ y $D(p, 2, k)$

a) Determine p y k de modo que \vec{AB} sea paralelo con \vec{CD} .

b) Encuentre la distancia entre los segmentos paralelos AB y CD .

Respuesta. a) $p = 4, k = -9$ b) $\sqrt{\frac{74}{11}}$

15. Demostrar que en un tetraedro de vértices A, B, C y D su volumen viene dado

$$\text{por } \frac{1}{6}[(\vec{b} - \vec{a})(\vec{c} - \vec{a})(\vec{d} - \vec{a})]$$

16 Hallar el valor de k para que la distancia desde el origen al plano dado por los puntos $A(2, 3, 5)$, $B(6, 2, 4)$ y $C(1, k, 3)$ sea 2.

17 Demostrar la desigualdad de *Schwarz* :

$$(a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2 \leq (a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2)$$

siendo válido el signo igual sólo cuando $\frac{a_1}{b_1} = \frac{a_2}{b_2} = \frac{a_3}{b_3}$

18. Si r es el radio de una esfera circunscrita en un tetraedro regular de lado a ,

demostrar que $r^2 = \frac{3}{8}a^2$.

19. Los puntos A', B', C' dividen los lados BC, CA, AB del triángulo ABC

en la razón $\frac{1}{2}$. Los pares de rectas (AA', BB') , (BB', CC') , (CC', AA') se

intersectan en P, Q, R , respectivamente. Demostrar que el área del triángulo

PQR es $\frac{1}{7}$ del área de ABC .

20. Hallar la norma y los cosenos directores de la suma de los vectores $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD}$

donde $A(-1, 2, -1)$, $B(-3, 6, 6)$, $C(4, 3, 1)$, $D(0, 0, 2)$

21. Hallar la distancia del punto $(1, 2, 2)$ a la recta que pasa por $(2, 2, 3)$ y $(2, -1, 0)$

22. Dados los vértices de un tetraedro

$$A(5, 3, 1), B(0, 0, 0), C(3, 1, 6) \text{ y } D(-2, 4, -1)$$

- a) Hallar su volumen,
- b) Hallar las coordenadas de E que es el punto en que la altura trazada desde D corta a la base ABC .