

Vectores Parte II

<https://fceia.unr.edu.ar/~ariel/>

March 14, 2019

Outline

Representación geométrica en \mathbb{R}^3

Descomposición canónica en \mathbb{R}^3

Operaciones por componentes

Operaciones por componentes

Ángulo entre vectores

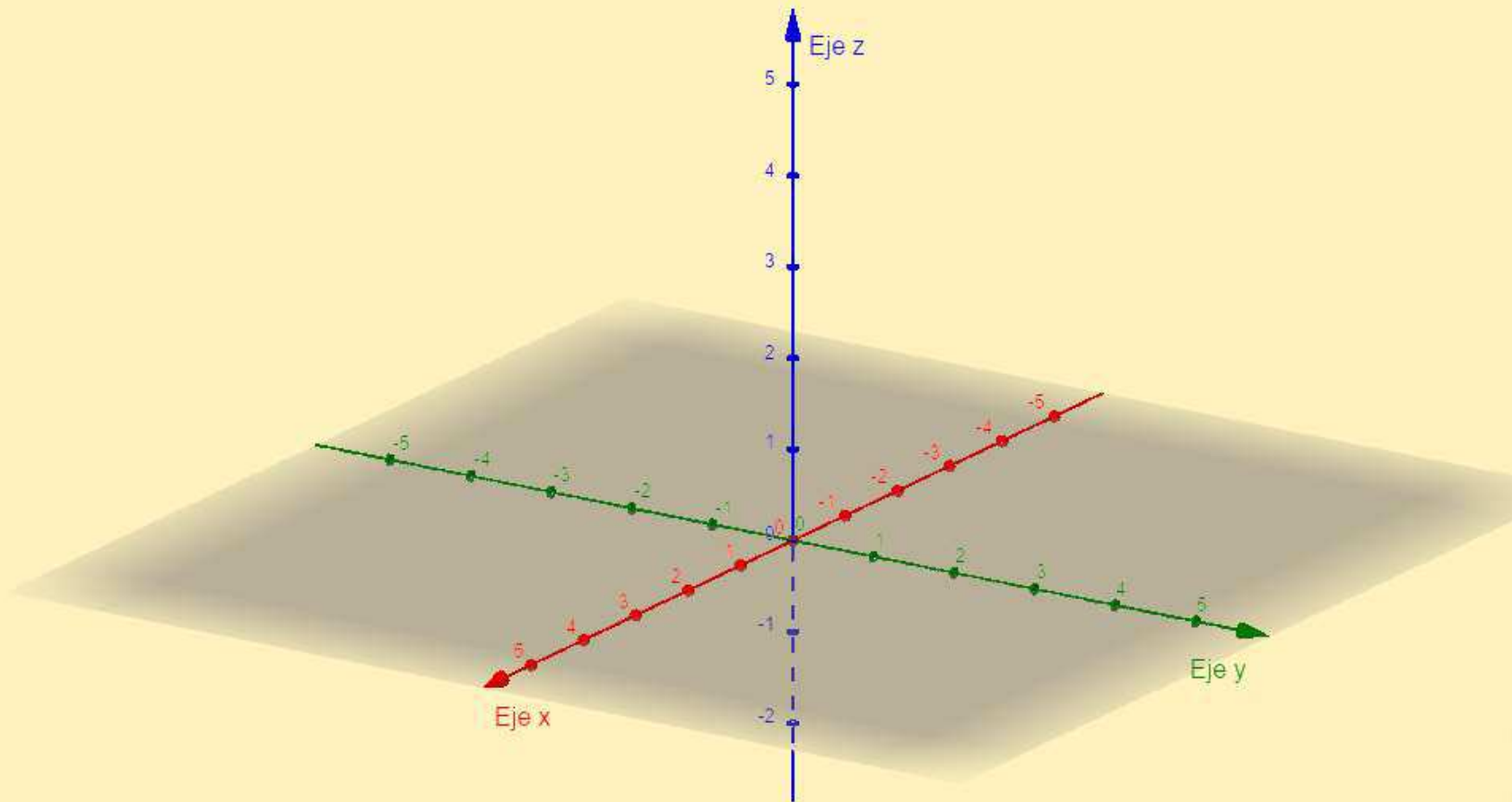
Proyección ortogonal

Producto escalar

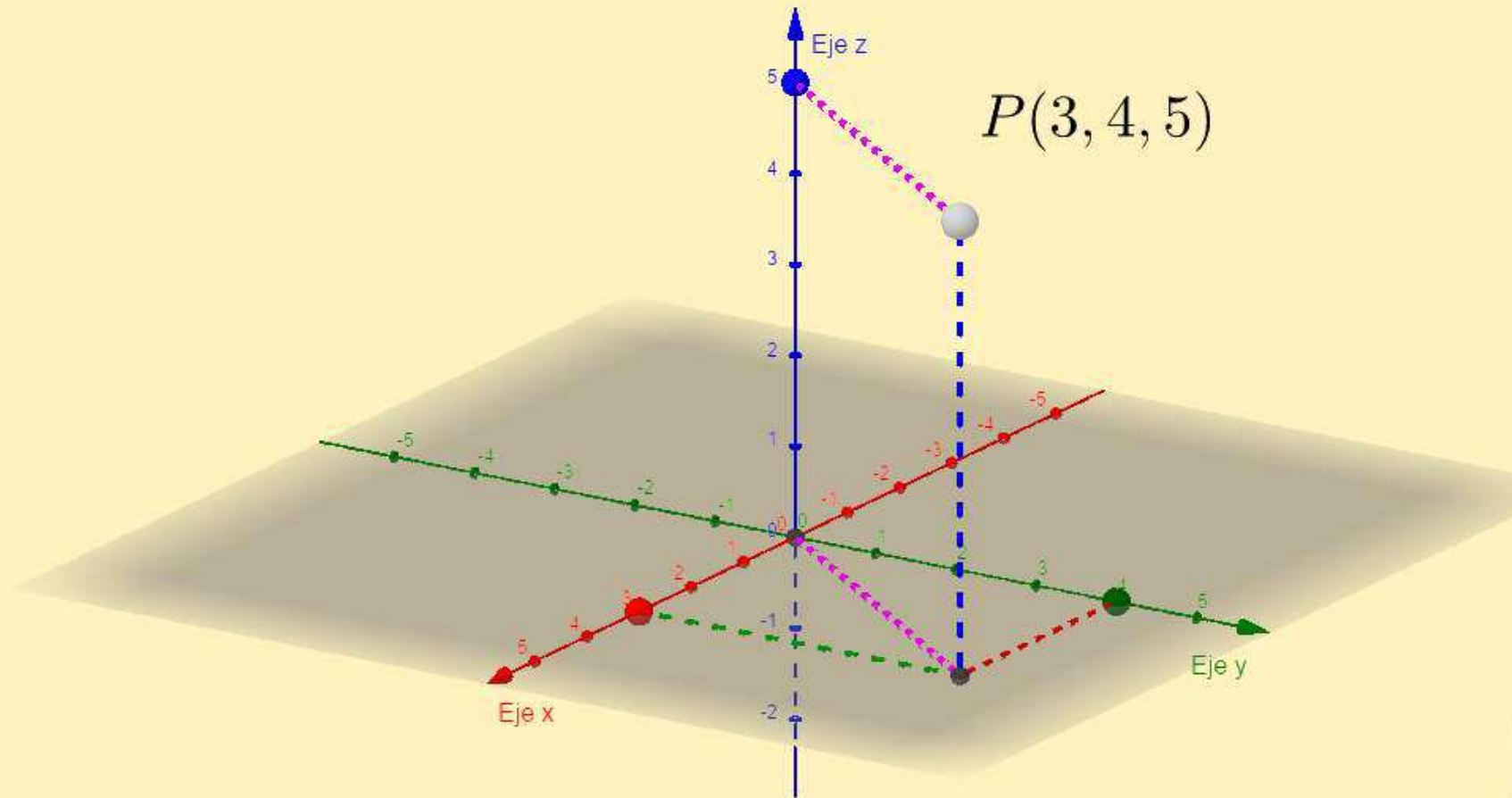
Cosenos directores

Problema: Determinar componentes de \vec{v}

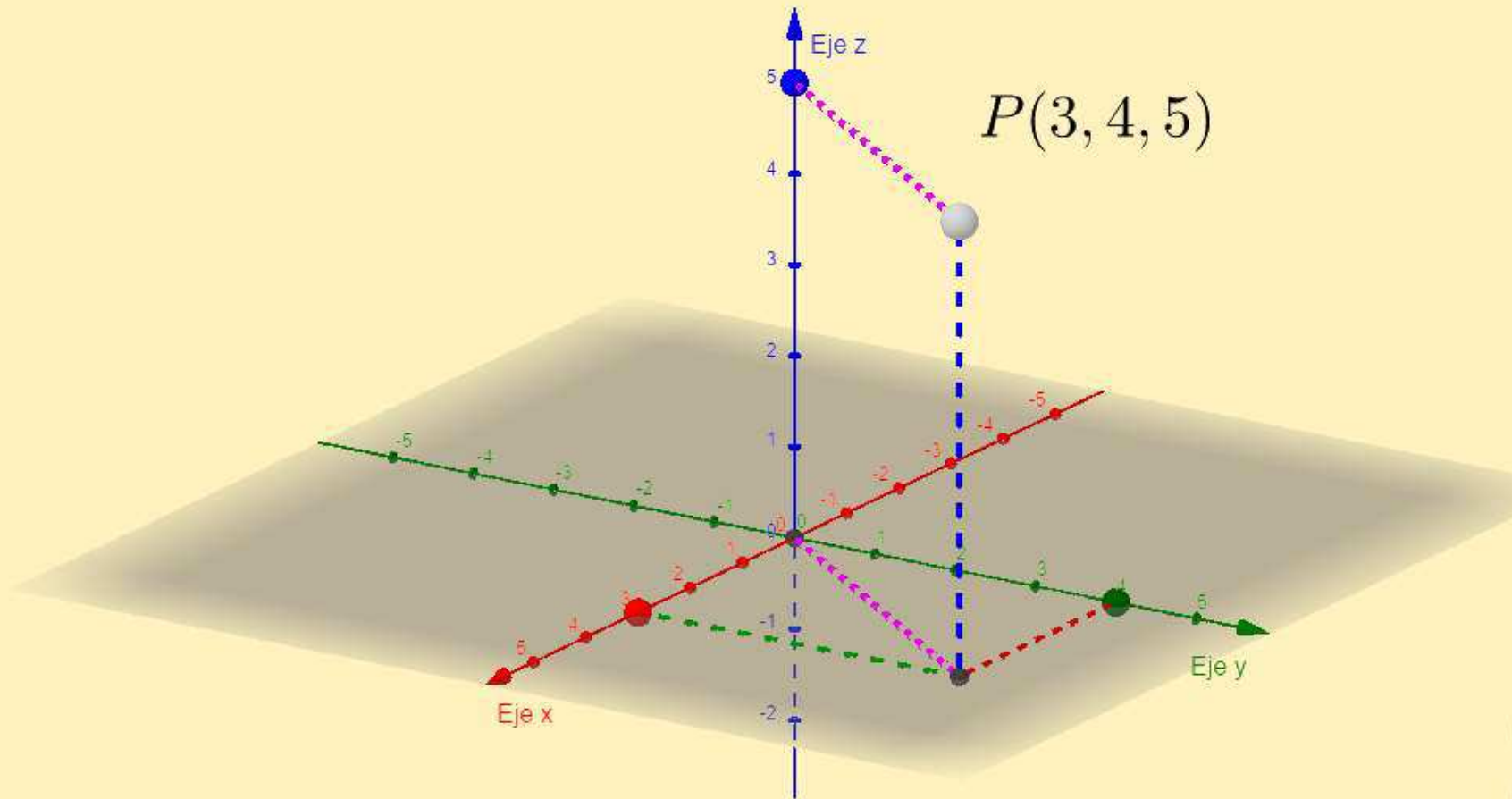
Representación geométrica en \mathbb{R}^3



Representación geométrica en \mathbb{R}^3



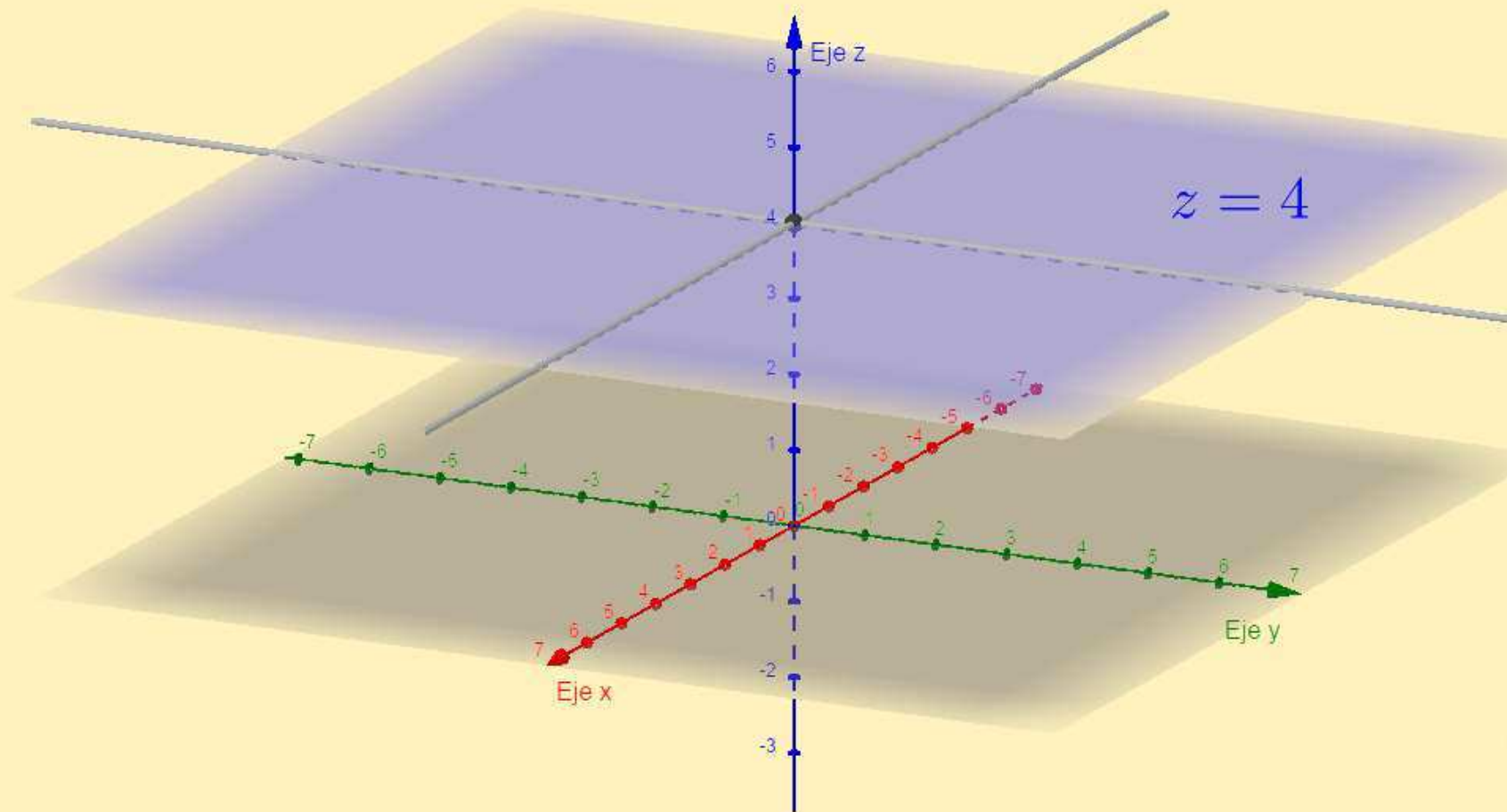
Representación geométrica en \mathbb{R}^3



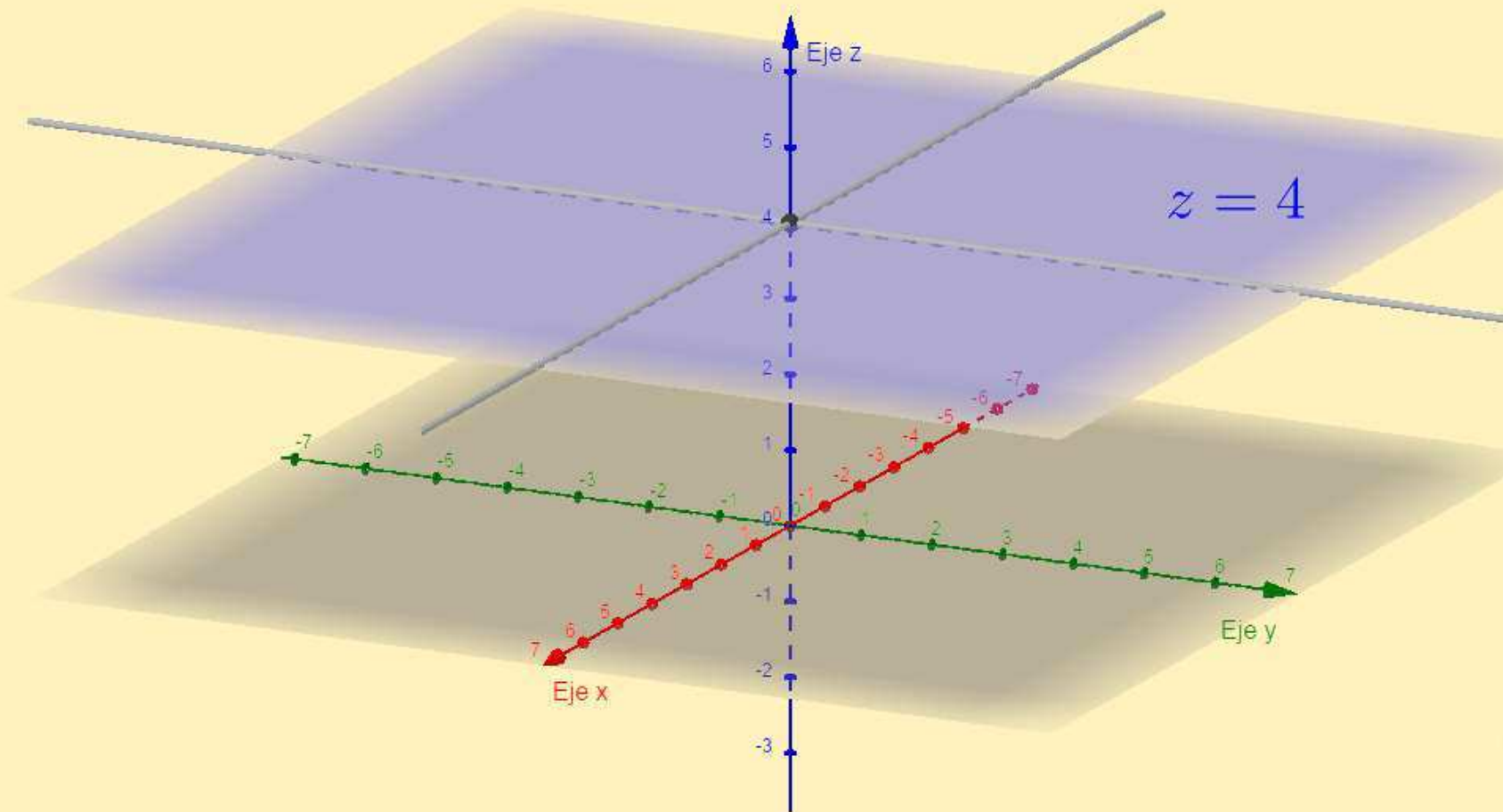
Un punto en el espacio está determinado por tres coordenadas

$$P(a, b, c)$$

Representación geométrica en \mathbb{R}^3



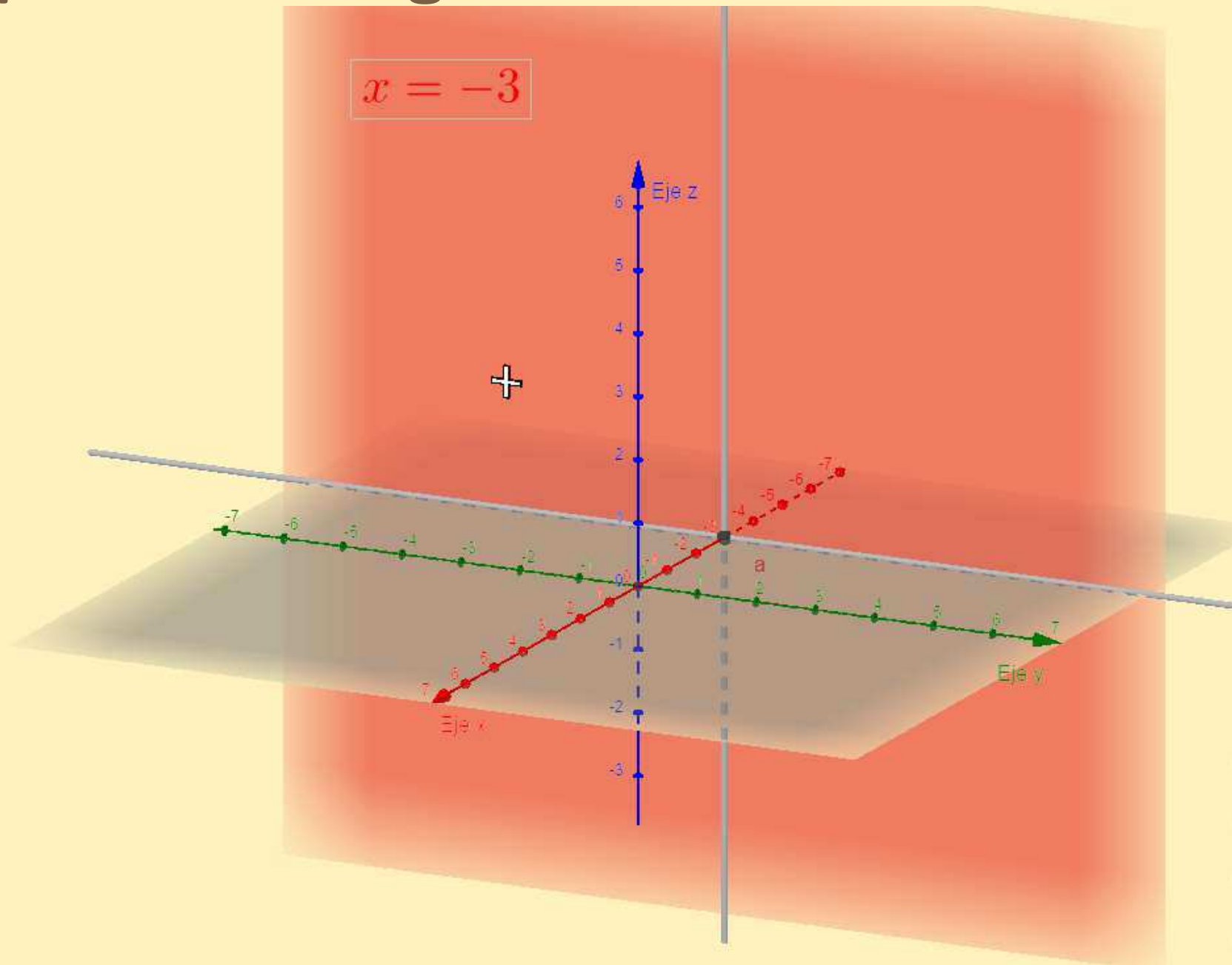
Representación geométrica en \mathbb{R}^3



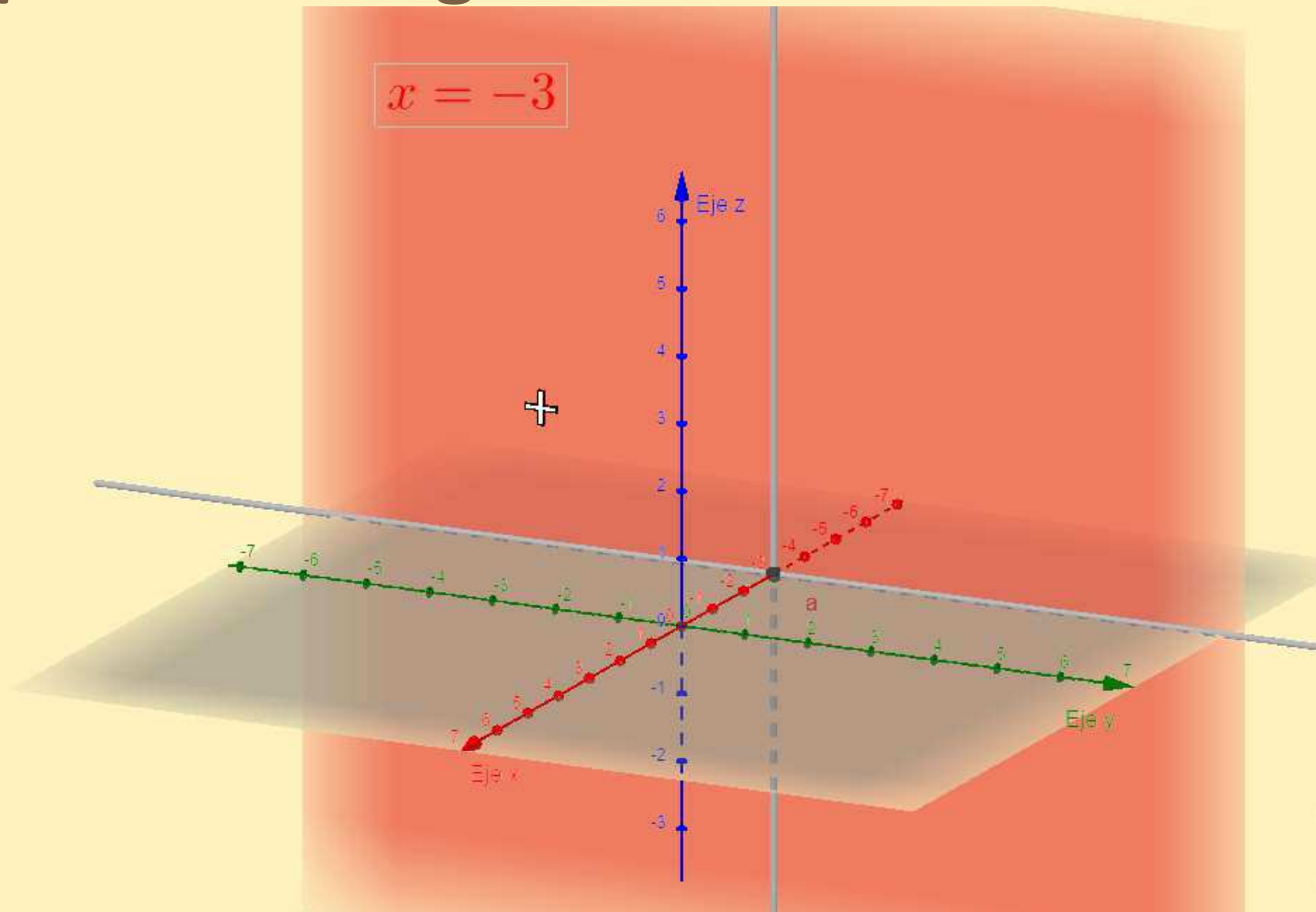
Plano horizontal $z = c$

$$\Pi_z = \{(x, y, z) : z = c\}$$

Representación geométrica en \mathbb{R}^3



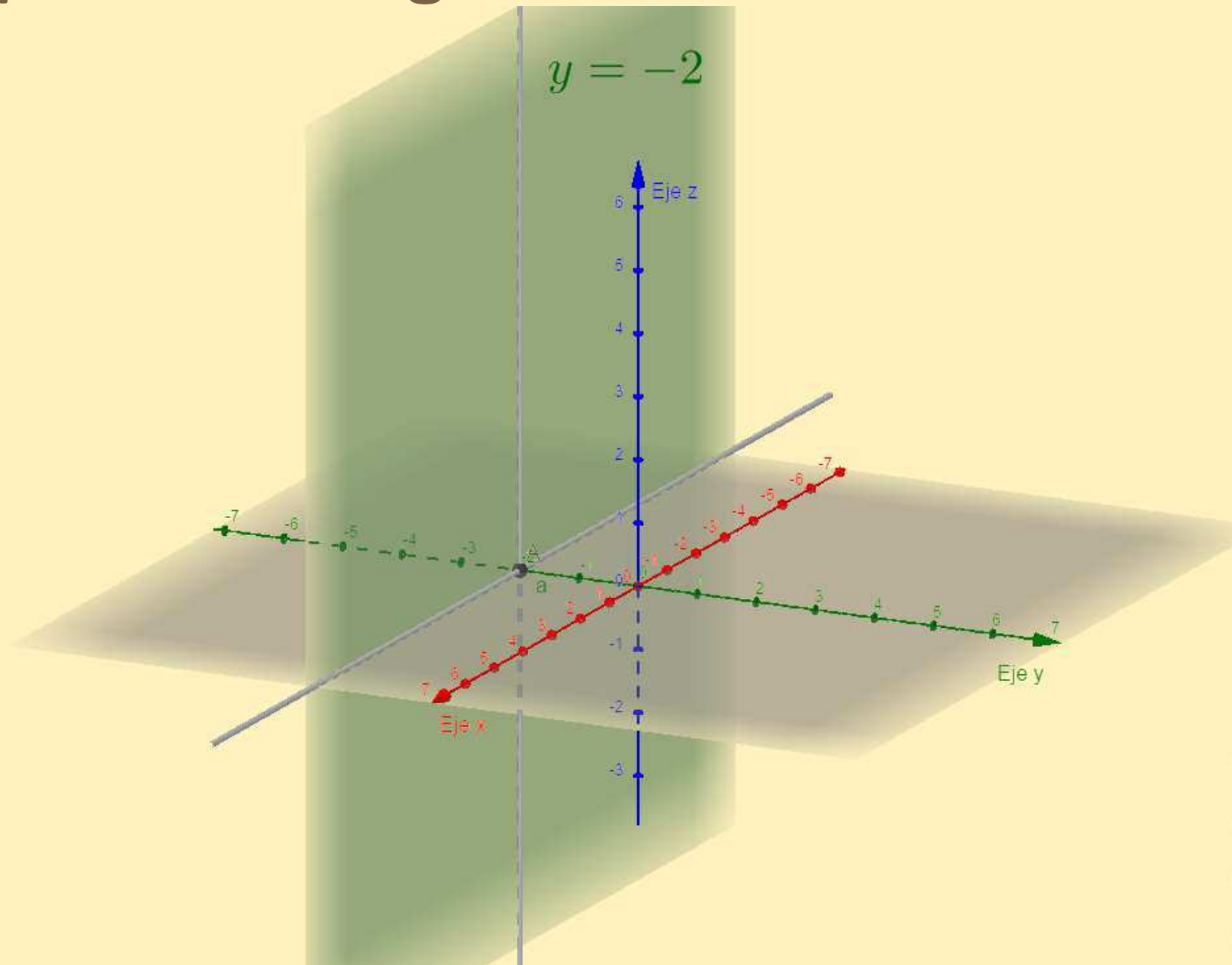
Representación geométrica en \mathbb{R}^3



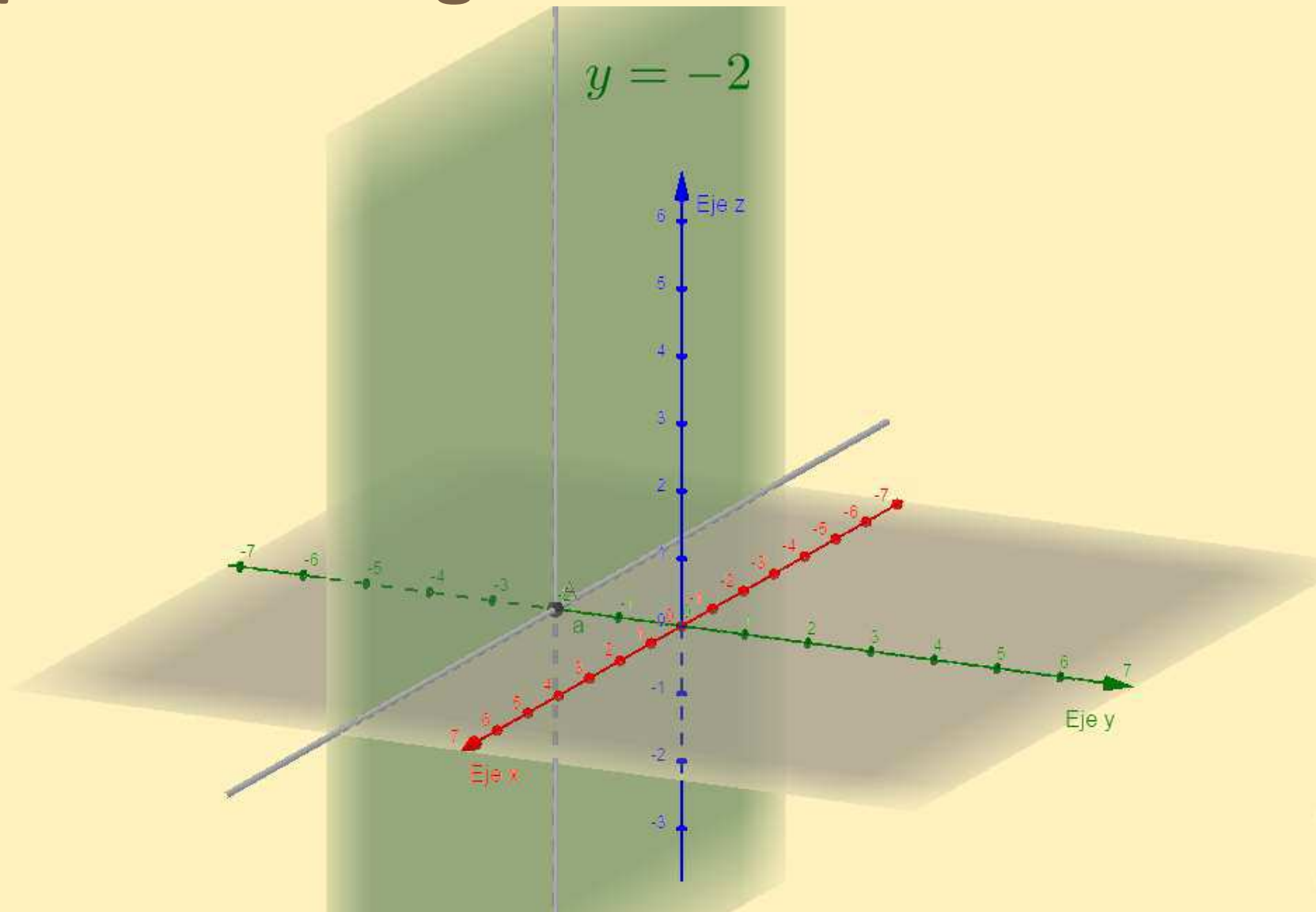
Plano vertical $x = a$

$$\Pi_x = \{(x, y, z) : x = a\}$$

Representación geométrica en \mathbb{R}^3



Representación geométrica en \mathbb{R}^3



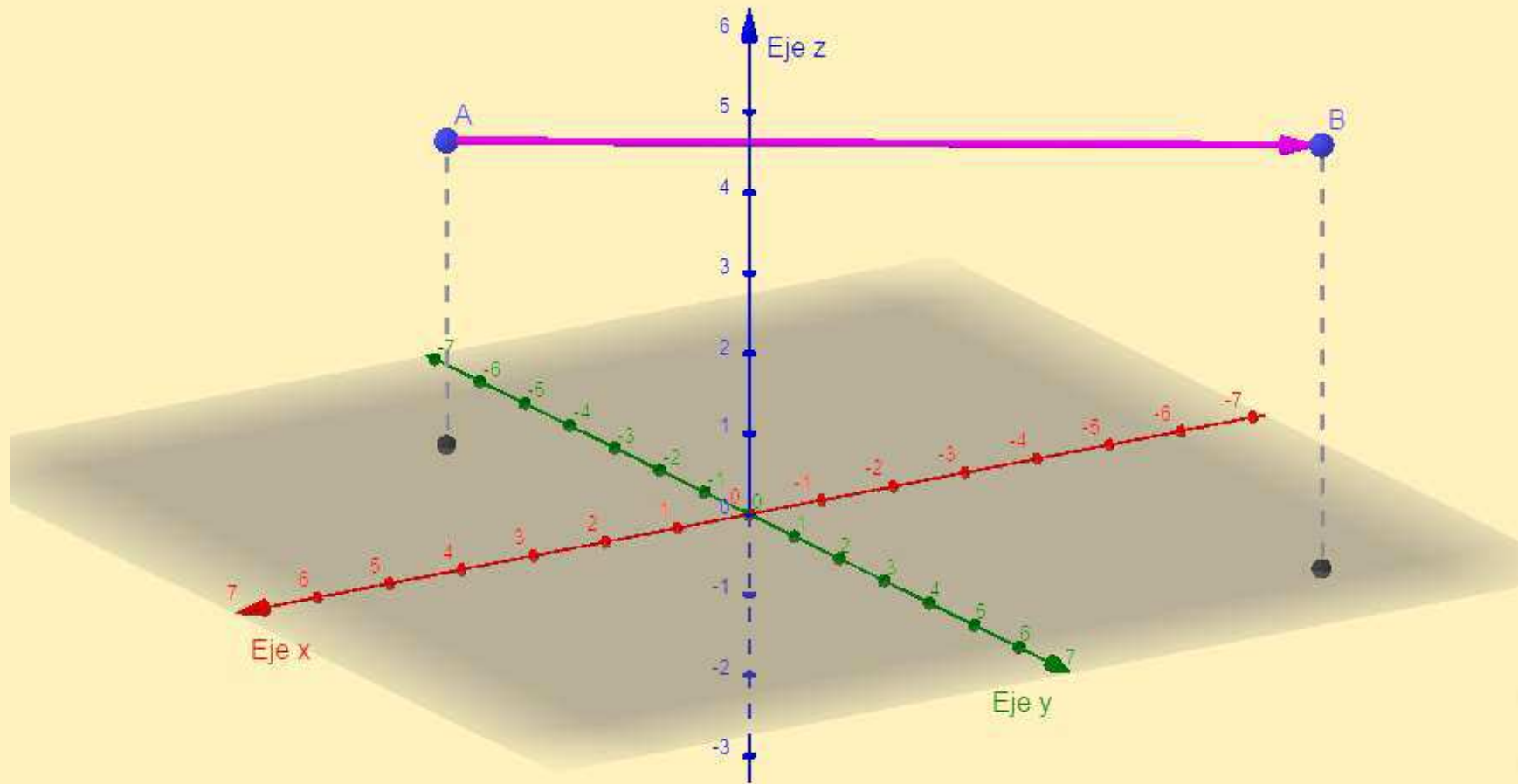
Plano vertical $y = b$

$$\Pi_y = \{(x, y, z) : y = b\}$$

Vectores en \mathbb{R}^3

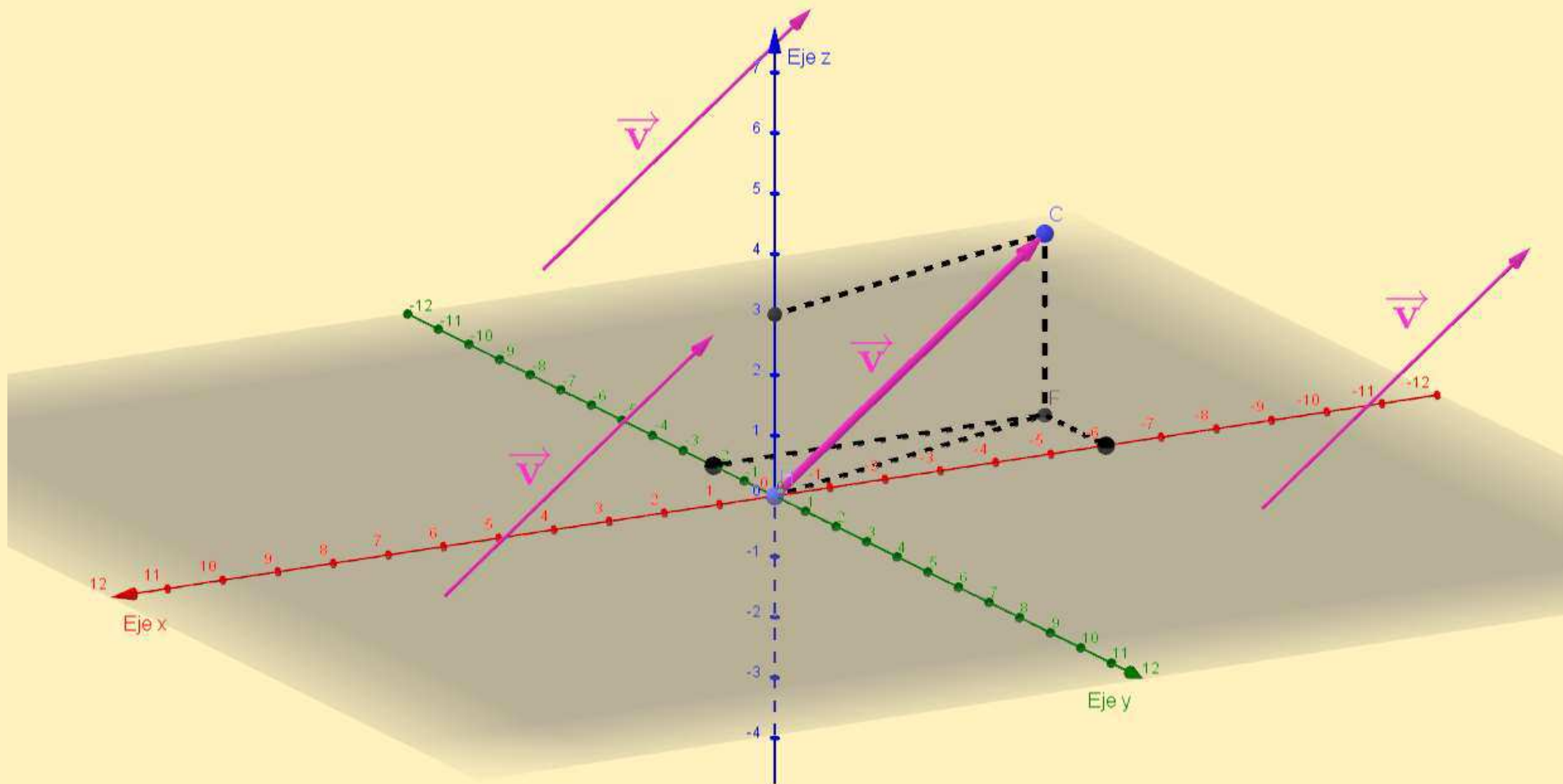
- En \mathbb{R}^3 definimos **segmento dirigido** como lo hicimos en el plano, es un segmento con un punto inicial y final
- Cada segmento dirigido \overrightarrow{AB} en \mathbb{R}^3 está caracterizado por su **módulo** $|\overrightarrow{AB}|$, su **dirección** y **sentido**
- Dos segmentos dirigidos en \mathbb{R}^3 **son iguales** si coinciden en módulo, dirección y sentido

Vectores en \mathbb{R}^3



Como en el plano, un vector en \mathbb{R}^3 es un segmento dirigido junto con la noción de igualdad

Vectores en \mathbb{R}^3

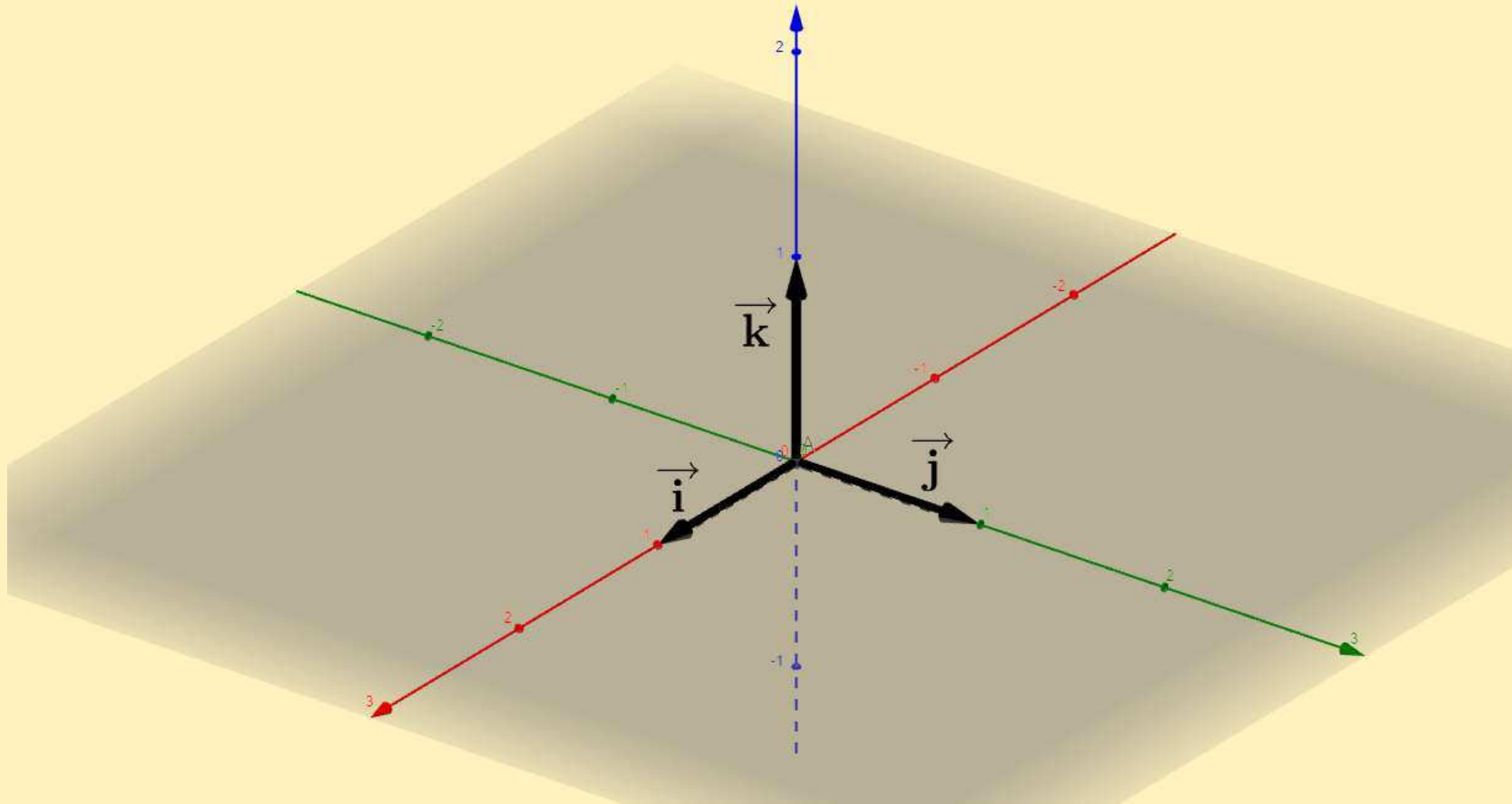


Vectores en \mathbb{R}^3

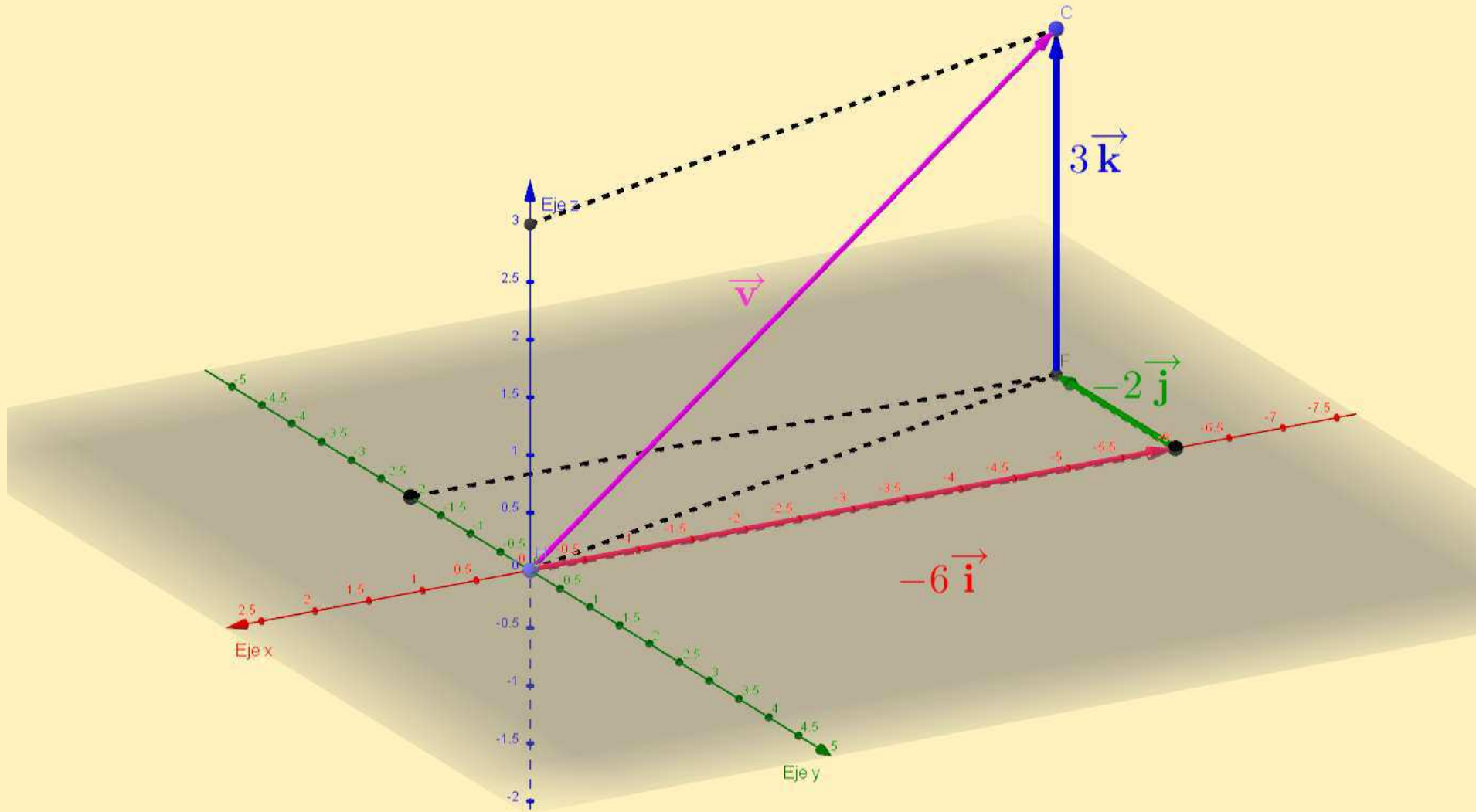
- La suma y la multiplicación por escalares para vectores en \mathbb{R}^3 se definen como en el caso de vectores en el plano y verifican las mismas propiedades: suma conmutativa, asociativa, existe elemento neutro $\vec{0}$, existen opuestos, homogeneidad del producto por escalares, propiedades distributivas
- Vale la propiedad del paralelogramo: Las diagonales representan la suma y la diferencia de los vectores de sus lados

Descomposición canónica en \mathbb{R}^3

Base canónica



Descomposición canónica en \mathbb{R}^3



Todo vector se puede descomponer como

$$\vec{v} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}, \quad a, b, c \in \mathbb{R}$$

Operaciones por componentes

- Si

$$\vec{v} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}, \quad a, b, c \in \mathbb{R}$$

decimos que a, b y c son las componentes de \vec{v} , y escribimos

$$\vec{v} = (a, b, c)$$

Operaciones por componentes

- Si

$$\vec{v} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}, \quad a, b, c \in \mathbb{R}$$

decimos que a, b y c son las componentes de \vec{v} , y escribimos

$$\vec{v} = (a, b, c)$$

- Ejemplos

$$\vec{0} = (0, 0, 0) \quad \vec{i} = (1, 0, 0) \quad \vec{j} = (0, 1, 0) \quad \vec{k} = (0, 0, 1)$$

Operaciones por componentes

- Si

$$\vec{v} = a\vec{i} + b\vec{j} + c\vec{k}, \quad a, b, c \in \mathbb{R}$$

decimos que a, b y c son las componentes de \vec{v} , y escribimos

$$\vec{v} = (a, b, c)$$

- Ejemplos

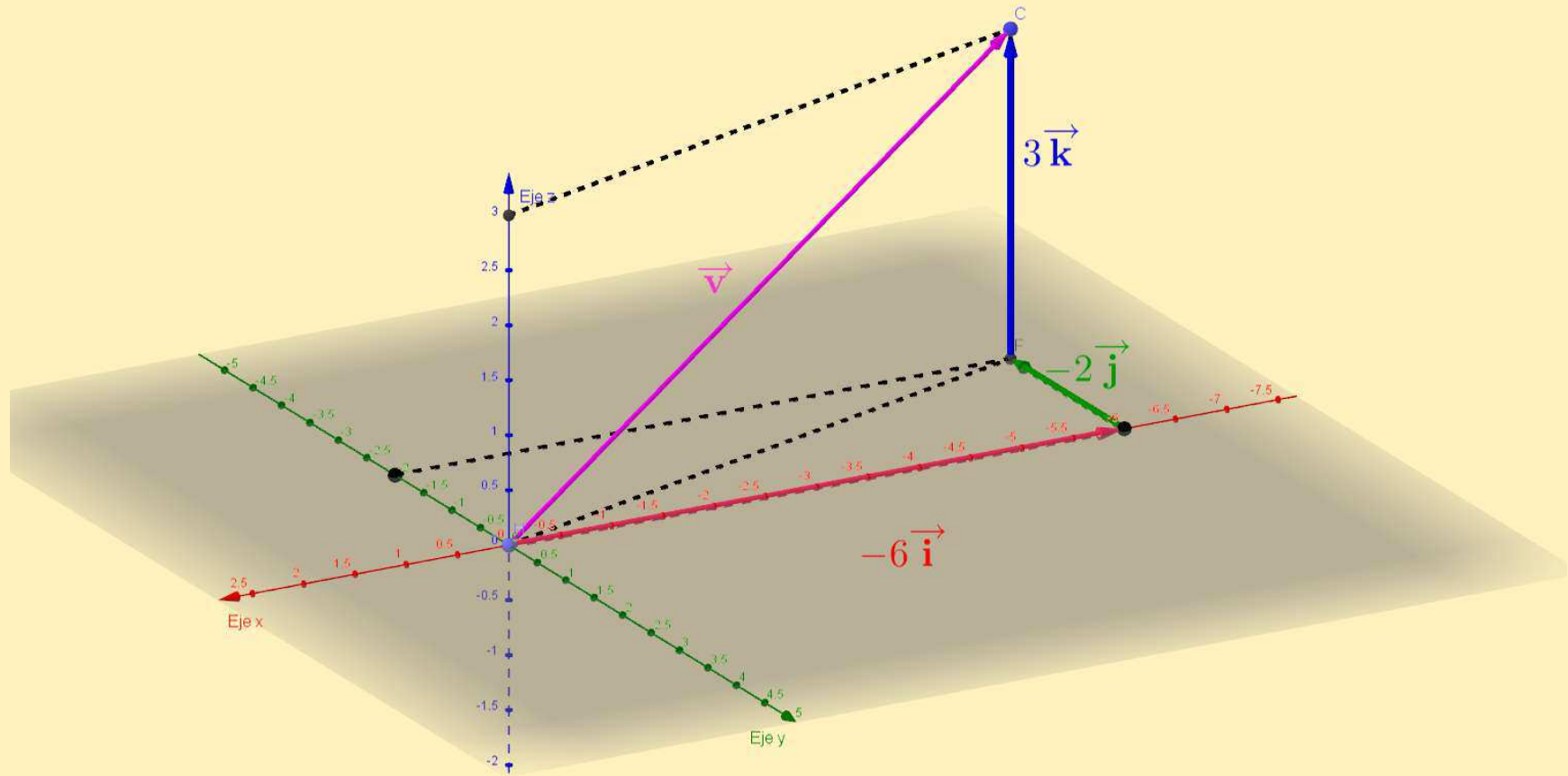
$$\vec{0} = (0, 0, 0) \quad \vec{i} = (1, 0, 0) \quad \vec{j} = (0, 1, 0) \quad \vec{k} = (0, 0, 1)$$

- Si $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$, $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$, $\alpha \in \mathbb{R}$, entonces

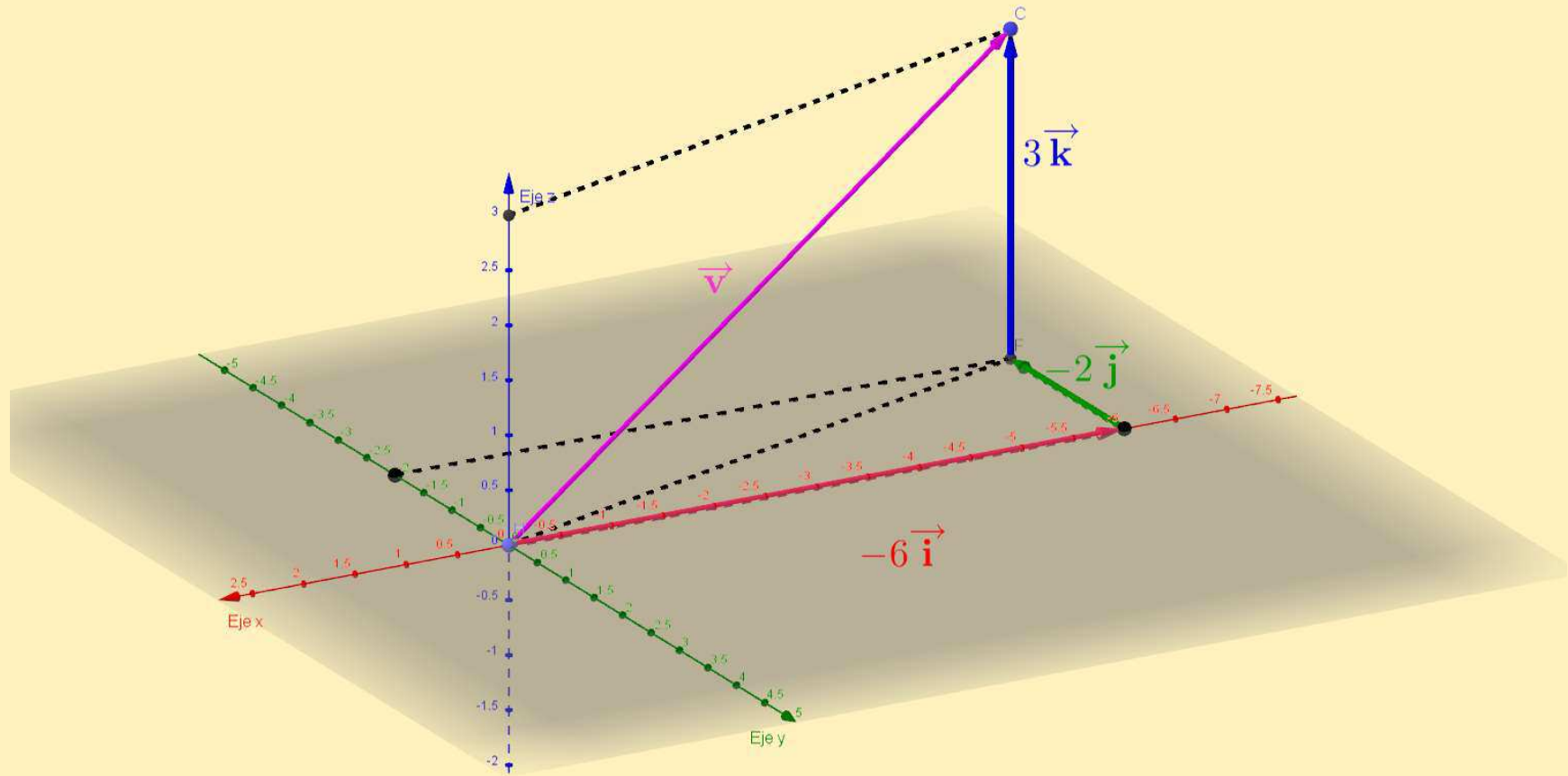
$$\vec{u} + \vec{v} = (u_1 + v_1, u_2 + v_2, u_3 + v_3)$$

$$\alpha \cdot \vec{v} = (\alpha u_1, \alpha u_2, \alpha u_3)$$

Operaciones por componentes



Operaciones por componentes



Si $\vec{v} = (a, b, c)$ entonces

$$|\vec{v}| = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2}$$

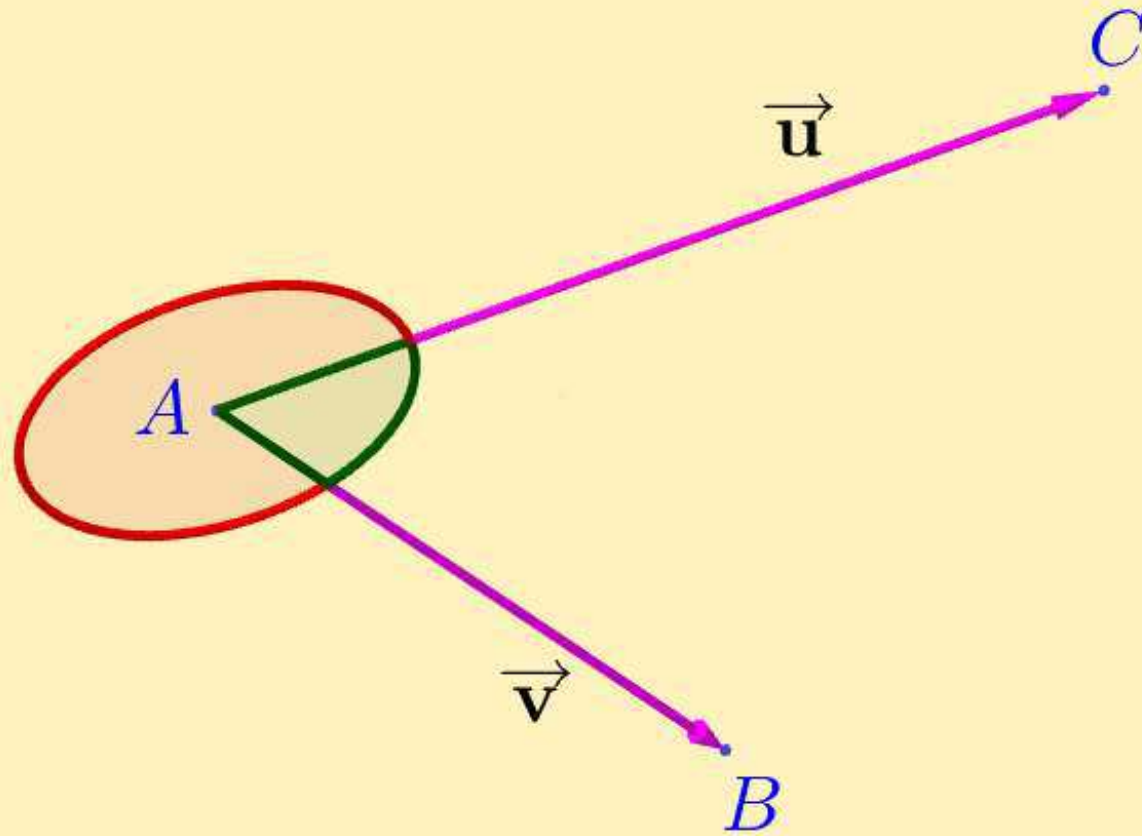
Operaciones por componentes

Los vectores no nulos $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ son **paralelos** si y solo si

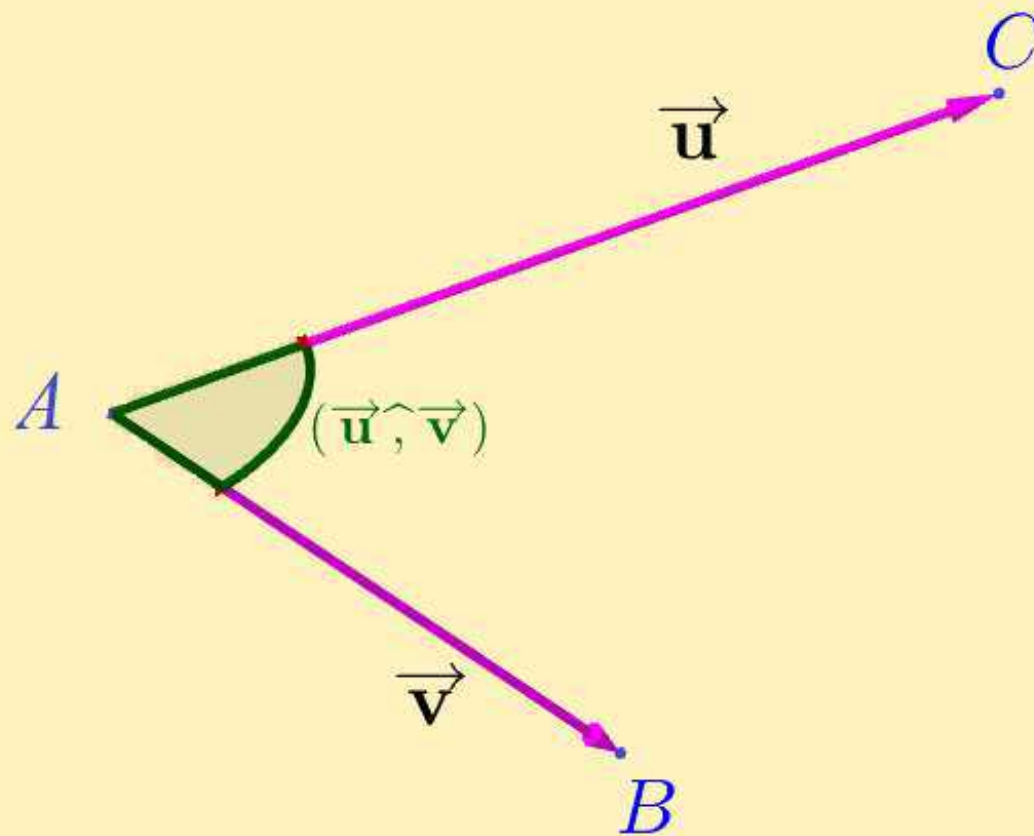
$$\frac{u_1}{v_1} = \frac{u_2}{v_2} = \frac{u_3}{v_3}$$

(acá entendemos que si alguno de los denominadores es 0, el numerador también debe ser 0)

Ángulo entre vectores

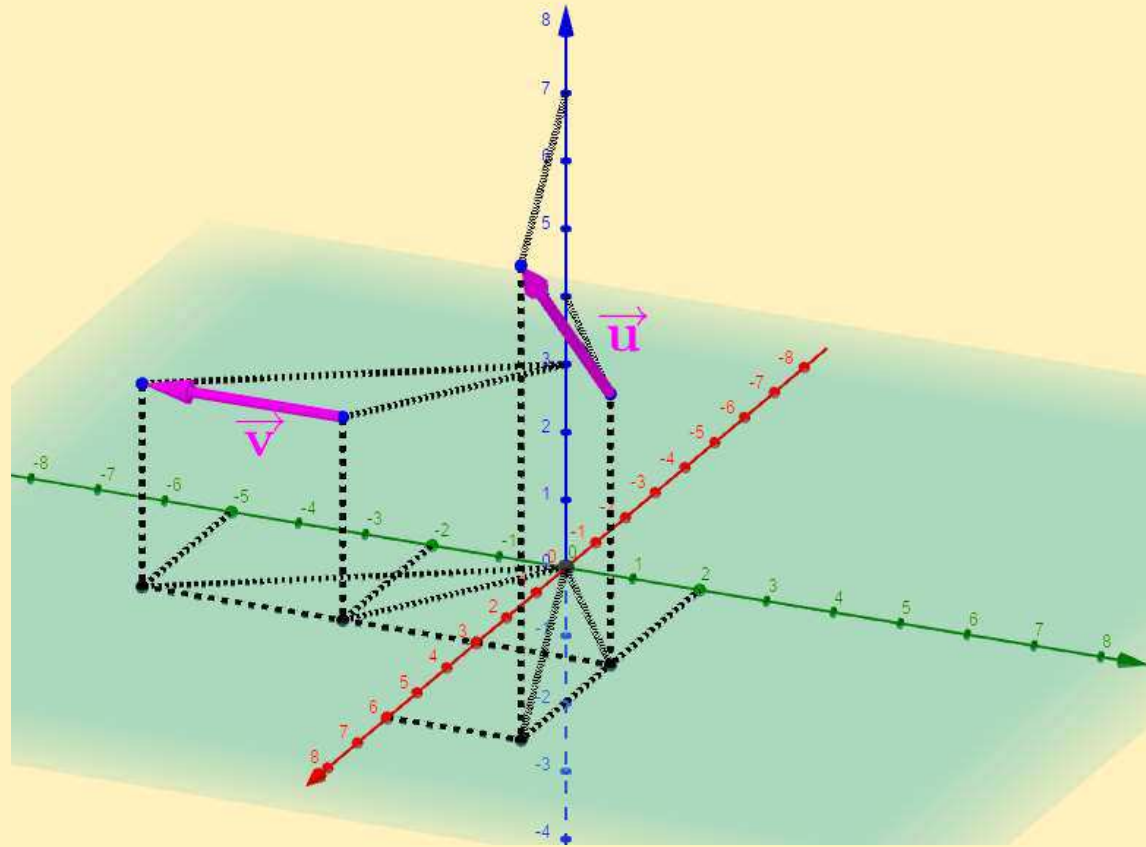


Ángulo entre vectores

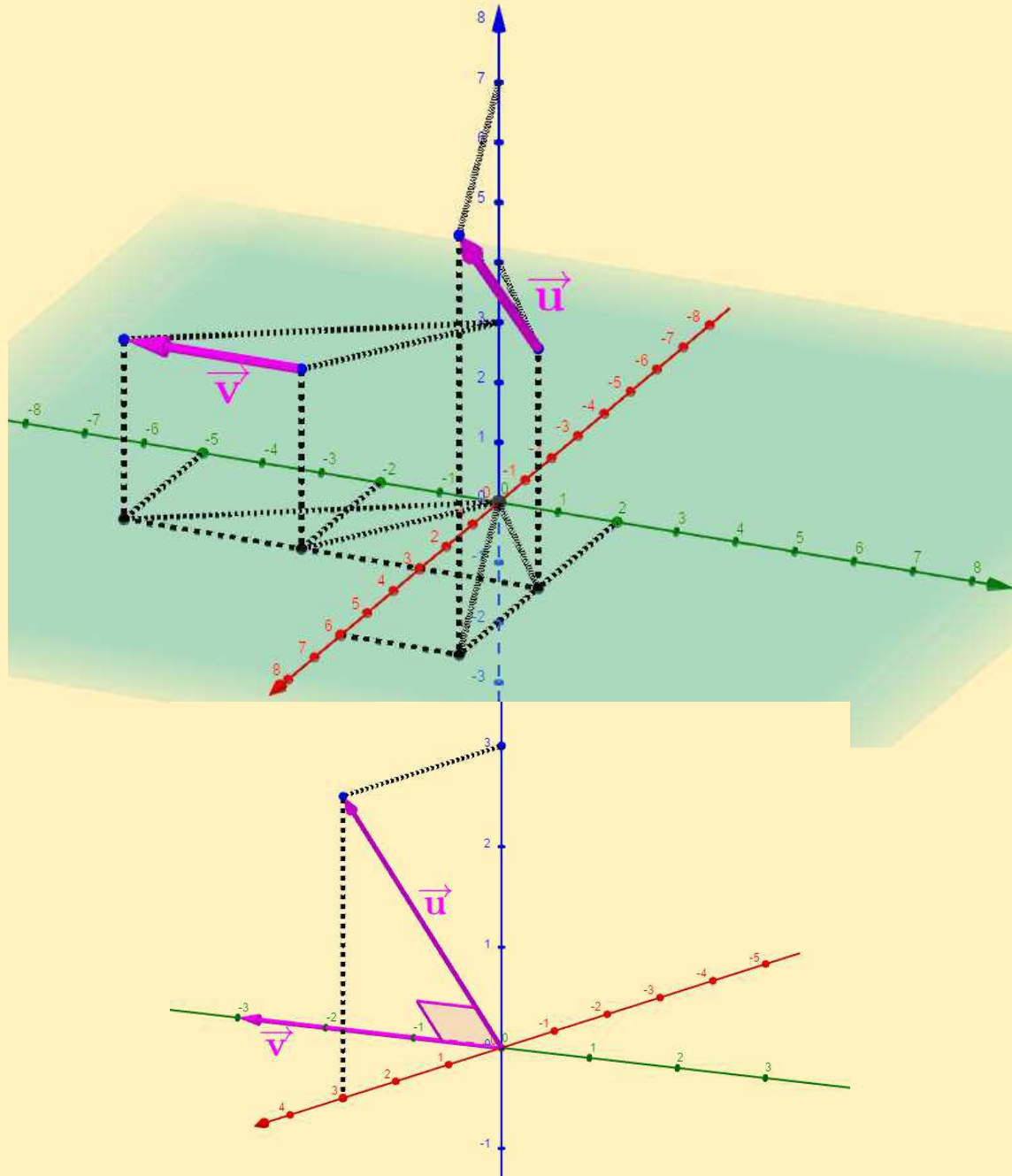


Llamamos **ángulo entre los vectores (no nulos)** $\vec{u} = \overrightarrow{AC}$ y $\vec{v} = \overrightarrow{AB}$ al ángulo *convexo* \widehat{BAC}

Ángulo entre vectores



Ángulo entre vectores



Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \cdot \vec{v}) =$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \wedge \vec{v}) = (\vec{v} \wedge \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \wedge \alpha \vec{v}) = (\vec{u} \wedge \vec{v})$
- $(\vec{u} \wedge -\vec{v}) =$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \cdot \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \cdot \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- Si $\alpha < 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \cdot \vec{v}) =$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- Si $\alpha < 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- Si $\alpha < 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(-\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) =$

Ángulo entre vectores

Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

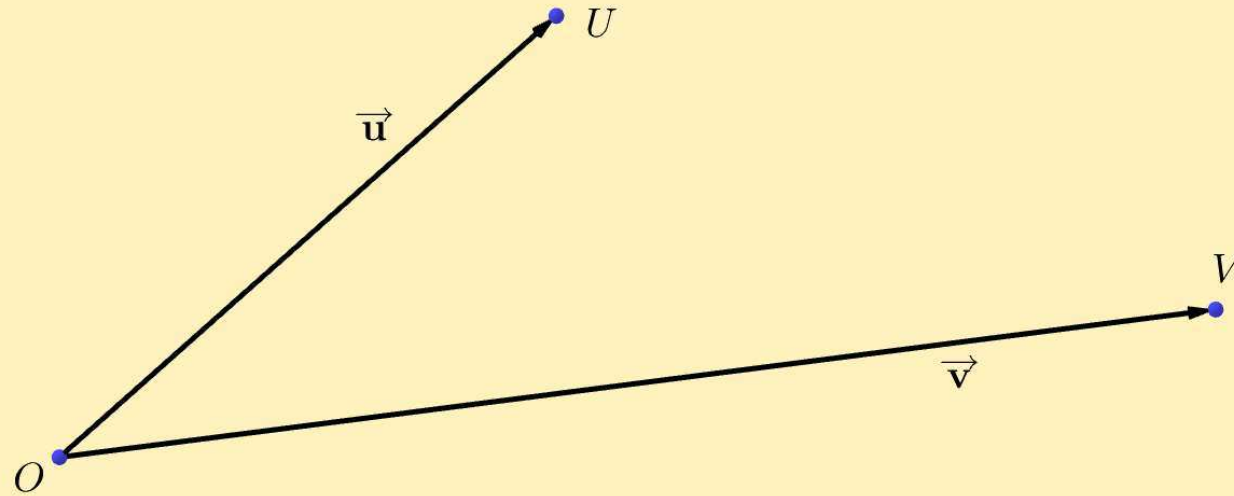
- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- Si $\alpha < 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(-\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$

Ángulo entre vectores

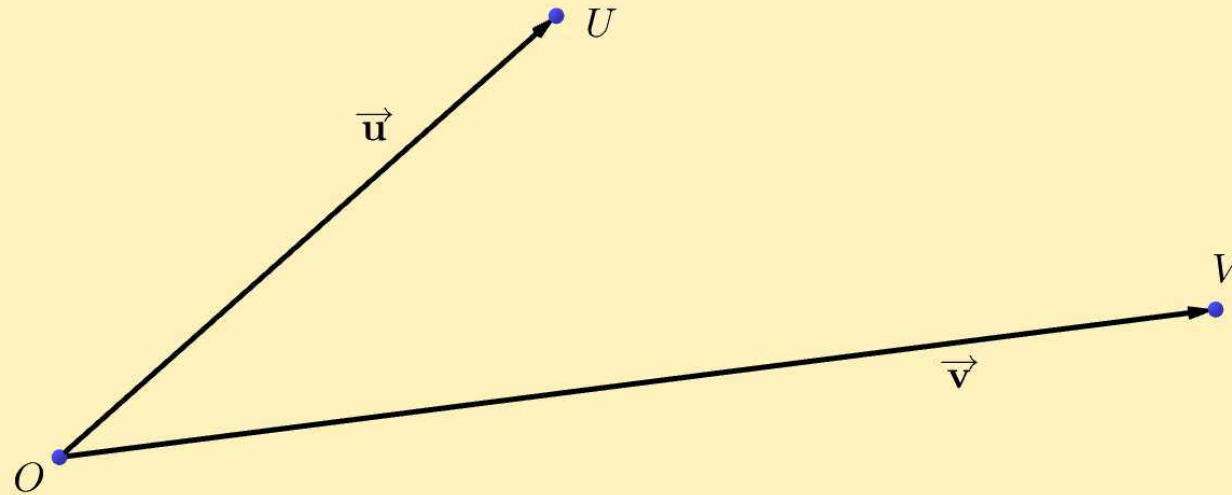
Si \vec{u} y \vec{v} son no nulos, entonces

- $(\vec{u} \hat{=} \vec{v}) = (\vec{v} \hat{=} \vec{u})$
- Si $\alpha > 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- Si $\alpha < 0$ entonces $(\vec{u} \hat{=} \alpha \vec{v}) = \pi - (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$
- $(-\vec{u} \hat{=} -\vec{v}) = (\vec{u} \hat{=} \vec{v})$

Proyección ortogonal



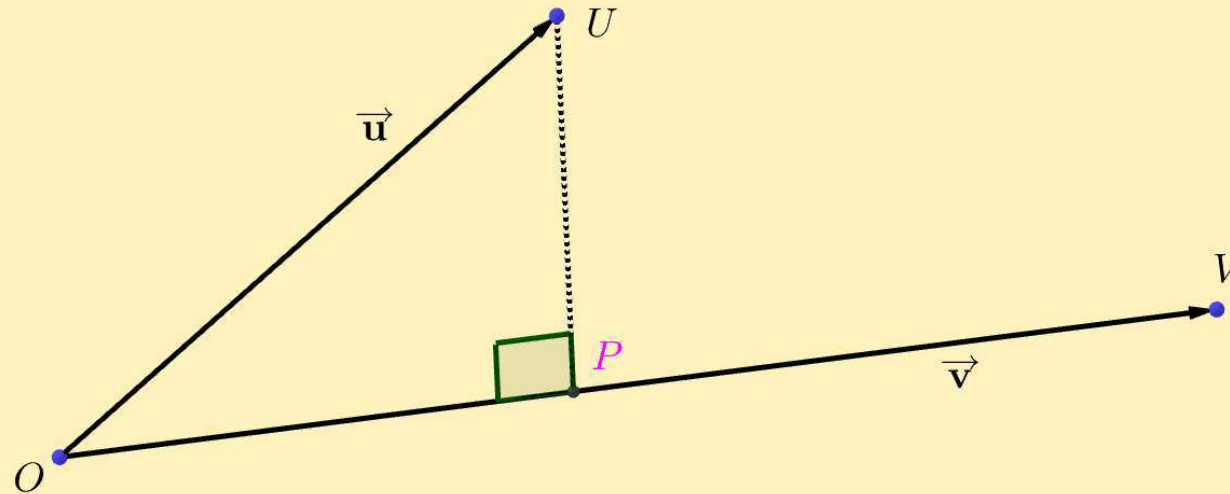
Proyección ortogonal



Dados los vectores $\vec{u} = \overrightarrow{OU}$ y $\vec{v} = \overrightarrow{OV} \neq \vec{O}$, la **proyección ortogonal de \vec{u} sobre \vec{v}** es el vector \overrightarrow{OP} , con P siendo el punto de intersección entre la recta \overleftrightarrow{OV} y una recta perpendicular a esta que pasa por U . escribimos

$$\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} = \overrightarrow{OP}$$

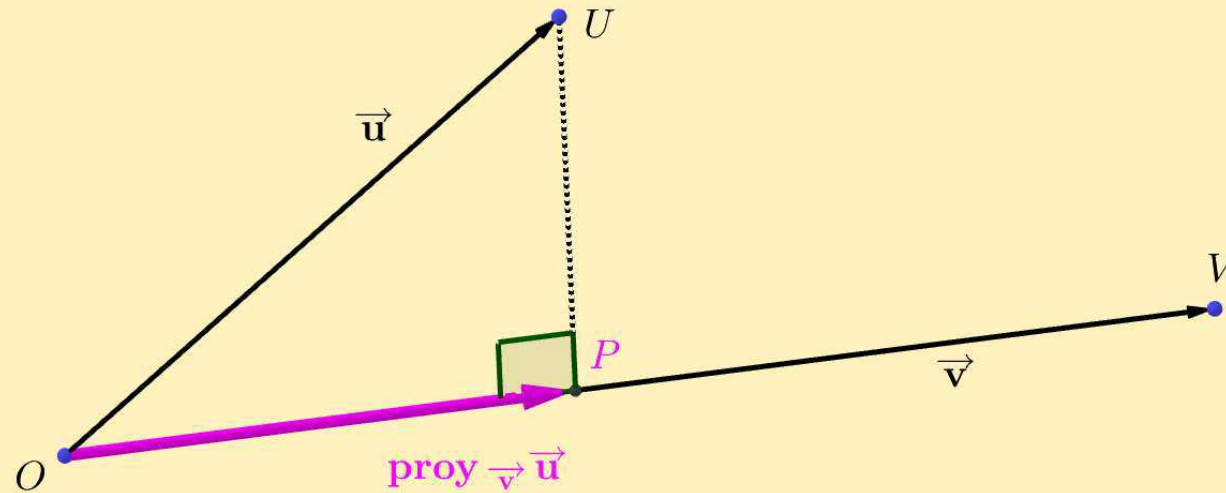
Proyección ortogonal



Dados los vectores $\vec{u} = \overrightarrow{OU}$ y $\vec{v} = \overrightarrow{OV} \neq \vec{O}$, la **proyección ortogonal de \vec{u} sobre \vec{v}** es el vector \overrightarrow{OP} , con P siendo el punto de intersección entre la recta \overleftrightarrow{OV} y una recta perpendicular a esta que pasa por U . escribimos

$$\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} = \overrightarrow{OP}$$

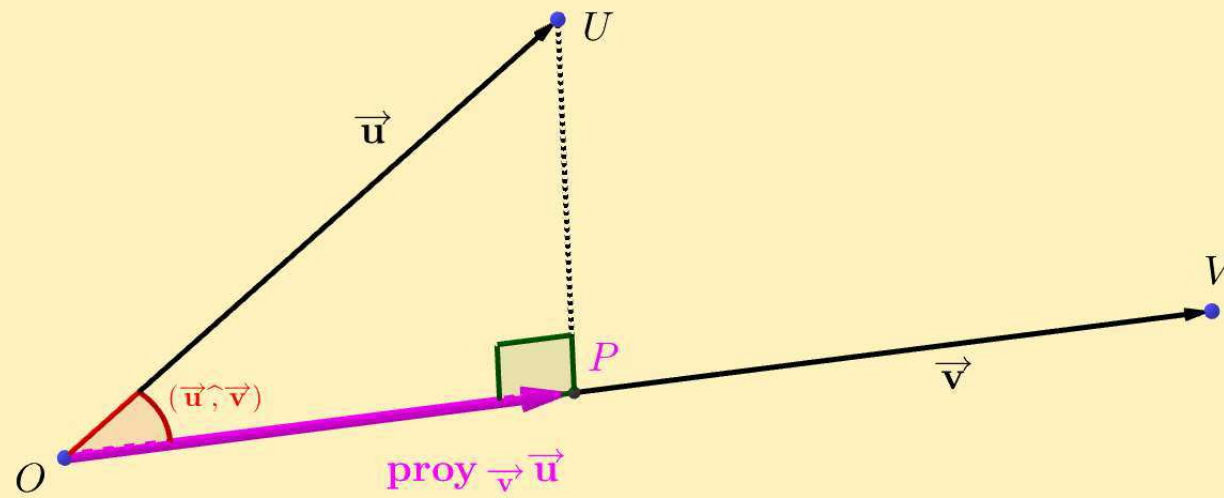
Proyección ortogonal



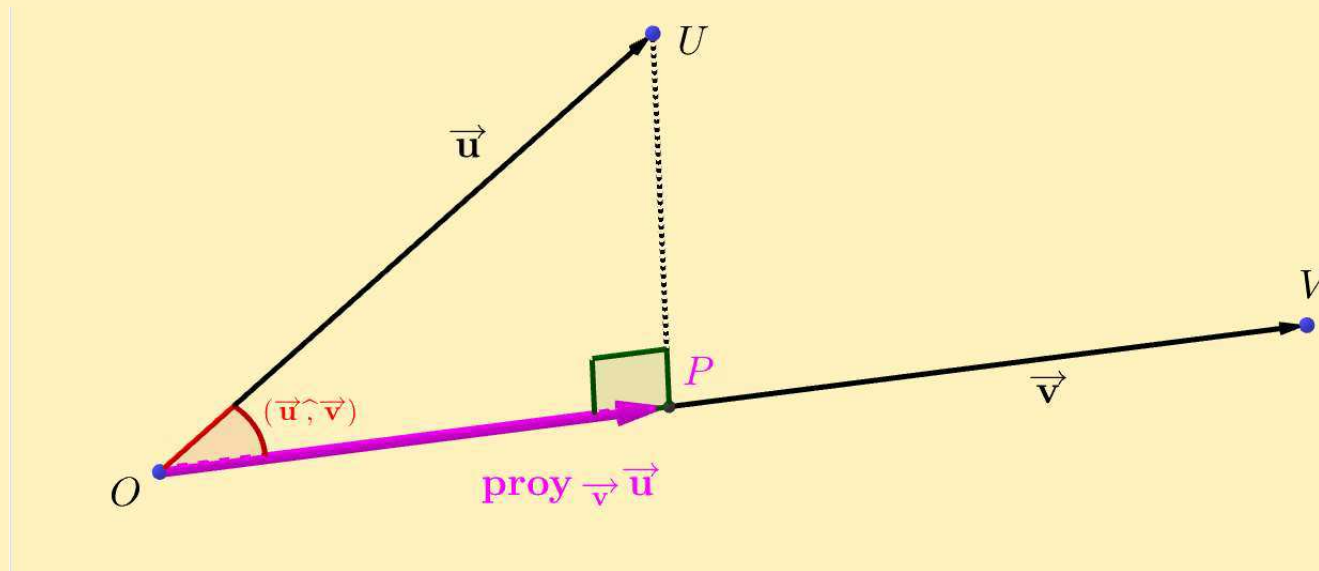
Dados los vectores $\vec{u} = \overrightarrow{OU}$ y $\vec{v} = \overrightarrow{OV} \neq \vec{O}$, la **proyección ortogonal de \vec{u} sobre \vec{v}** es el vector \overrightarrow{OP} , con P siendo el punto de intersección entre la recta \overleftrightarrow{OV} y una recta perpendicular a esta que pasa por U . escribimos

$$\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} = \overrightarrow{OP}$$

Proyección ortogonal



Proyección ortogonal



El número

$$p = |u| \cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}})$$

es la **proyección escalar** de \vec{u} sobre \vec{v} . Usando p podemos escribir

$$\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} = p \vec{v}_0$$

Proyección ortogonal

- Si $\vec{v} \neq \vec{O}$, entonces $\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} \parallel \vec{v}$ para todo vector \vec{u}

Proyección ortogonal

- Si $\vec{v} \neq \vec{O}$, entonces $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} \parallel \vec{v}$ para todo vector \vec{u}
- ¿Para qué vectores \vec{u} , se tiene $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} = \vec{O}$?

Proyección ortogonal

- Si $\vec{v} \neq \vec{O}$, entonces $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} \parallel \vec{v}$ para todo vector \vec{u}
- ¿Para qué vectores \vec{u} , se tiene $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} = \vec{O}$?
- ¿Cómo tienen que ser \vec{u} y \vec{v} para que $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u}$ y \vec{v} tengan el mismo sentido?

Proyección ortogonal

- Si $\vec{v} \neq \vec{O}$, entonces $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} \parallel \vec{v}$ para todo vector \vec{u}
- ¿Para qué vectores \vec{u} , se tiene $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u} = \vec{O}$?
- ¿Cómo tienen que ser \vec{u} y \vec{v} para que $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u}$ y \vec{v} tengan el mismo sentido?
- ¿Cómo tienen que ser \vec{u} y \vec{v} para que $\text{proy}_{\vec{v}}\vec{u}$ y \vec{v} tengan sentidos opuestos?

Producto escalar

Definimos **producto escalar** de dos vectores \vec{u} y \vec{v} como

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{cases} 0 & \text{si } \vec{u} = \vec{0} \text{ o } \vec{v} = \vec{0} \\ |\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\vec{u}, \vec{v}) & \text{si } \vec{u} \neq \vec{0} \text{ y } \vec{v} \neq \vec{0} \end{cases}$$

Producto escalar

Definimos **producto escalar** de dos vectores \vec{u} y \vec{v} como

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{cases} 0 & \text{si } \vec{u} = \vec{0} \text{ o } \vec{v} = \vec{0} \\ |\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\vec{u}, \vec{v}) & \text{si } \vec{u} \neq \vec{0} \text{ y } \vec{v} \neq \vec{0} \end{cases}$$

- ¿Cuándo $\vec{u} \times \vec{v} > 0$? ¿y cuándo < 0 ?
- ¿Cuándo es $\vec{u} \times \vec{v} = 0$?

Producto escalar

Definimos **producto escalar** de dos vectores \vec{u} y \vec{v} como

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{cases} 0 & \text{si } \vec{u} = \vec{0} \text{ o } \vec{v} = \vec{0} \\ |\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) & \text{si } \vec{u} \neq \vec{0} \text{ y } \vec{v} \neq \vec{0} \end{cases}$$

- ¿Cuándo $\vec{u} \times \vec{v} > 0$? ¿y cuándo < 0 ?
- ¿Cuándo es $\vec{u} \times \vec{v} = 0$?

Dos vectores \vec{u} y \vec{v} no nulos son **perpendiculares** si y solo si

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

Producto escalar

Definimos **producto escalar** de dos vectores \vec{u} y \vec{v} como

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{cases} 0 & \text{si } \vec{u} = \vec{0} \text{ o } \vec{v} = \vec{0} \\ |\vec{u}| |\vec{v}| \cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) & \text{si } \vec{u} \neq \vec{0} \text{ y } \vec{v} \neq \vec{0} \end{cases}$$

- ¿Cuándo $\vec{u} \times \vec{v} > 0$? ¿y cuándo < 0 ?
- ¿Cuándo es $\vec{u} \times \vec{v} = 0$?

Dos vectores \vec{u} y \vec{v} no nulos son **perpendiculares** si y solo si

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

- Dado \vec{u} , ¿qué es $\vec{u} \times \vec{u}$? ¿Cuándo es $\vec{u} \times \vec{u} = 0$?

Producto escalar

Cualesquiera que sean los vectores \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} y el escalar α , se verifica:

E-1 $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{v} \times \vec{u}$. Propiedad conmutativa.

E-2 $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$. Propiedad distributiva.

E-3 $\alpha (\vec{u} \times \vec{v}) = (\alpha \cdot \vec{u}) \times \vec{v} = \vec{u} \times (\alpha \cdot \vec{v})$.

E-4 $\vec{u} \times \vec{u} \geq 0$, valiendo la igualdad si y sólo si $\vec{u} = \vec{0}$.

Producto escalar

Cualesquiera que sean los vectores \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} y el escalar α , se verifica:

E-1 $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{v} \times \vec{u}$. Propiedad conmutativa.

E-2 $\vec{u} \times (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \times \vec{v} + \vec{u} \times \vec{w}$. Propiedad distributiva.

E-3 $\alpha (\vec{u} \times \vec{v}) = (\alpha \cdot \vec{u}) \times \vec{v} = \vec{u} \times (\alpha \cdot \vec{v})$.

E-4 $\vec{u} \times \vec{u} \geq 0$, valiendo la igualdad si y sólo si $\vec{u} = \vec{0}$.

Además

- Si \vec{u} y \vec{v} no nulos, entonces $\vec{u} \perp \vec{v} \iff \vec{u} \times \vec{v} = 0$
- Si $\vec{v} \neq \vec{0}$, entonces $\text{proy}_{\vec{v}} \vec{u} = (\vec{u} \times \vec{v}_0) \vec{v}_0$
- La proyección escalar de \vec{u} sobre \vec{v} es $p = \frac{\vec{u} \times \vec{v}}{|\vec{v}|}$

Producto escalar

Producto escalar por componentes

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

$$\vec{u} \times \vec{v} = u_1v_1 + u_2v_2 + u_3v_3$$

Producto escalar

Producto escalar por componentes

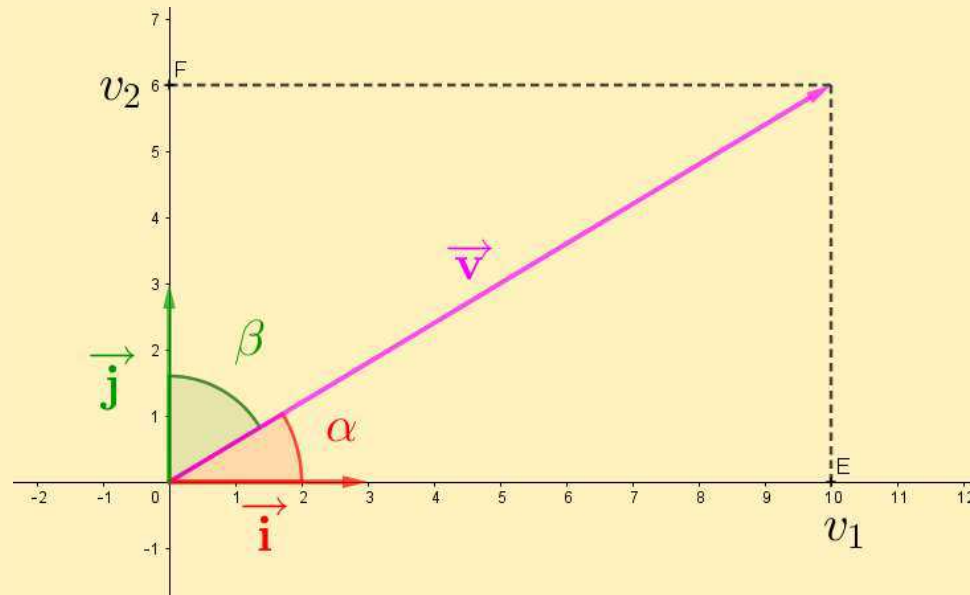
Si $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$, entonces

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

Como consecuencia, también es posible calcular el ángulo entre dos vectores por componentes, usando la fórmula

$$\cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{u}| |\vec{v}|}$$

Cosenos directores



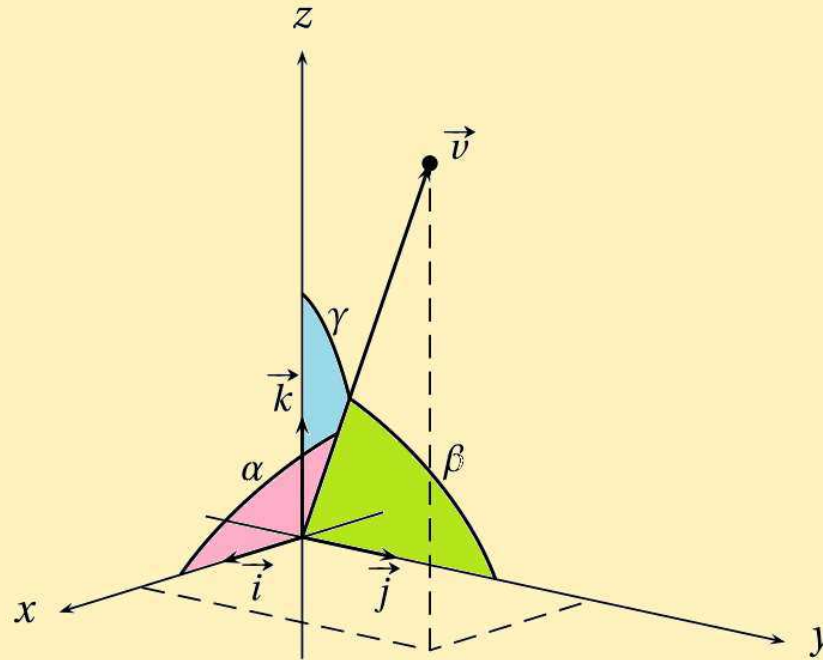
Ángulos directores de $\vec{v} = (v_1, v_2)$: $\alpha = (\vec{v}, \vec{i})$, $\beta = (\vec{v}, \vec{j})$

Notemos que

$$\vec{v}_0 = \left(\frac{v_1}{|\vec{v}|}, \frac{v_2}{|\vec{v}|} \right) = (\cos \alpha, \cos \beta)$$

Decimos que $\cos \alpha$ y $\cos \beta$ son los **cosenos directores** de \vec{v}

Cosenos directores



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

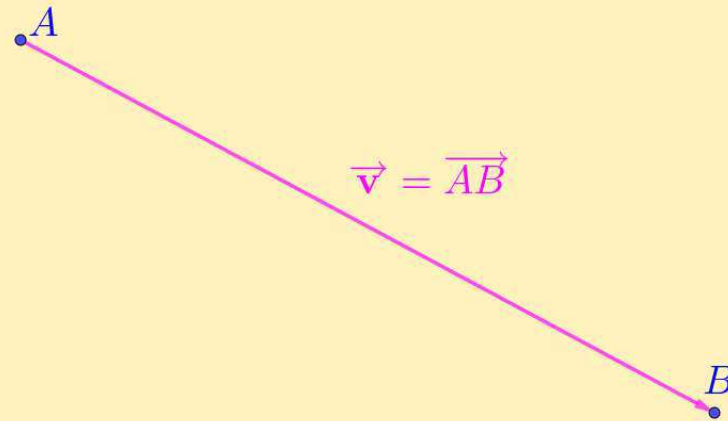
$$\alpha = \left(\vec{v}, \vec{i} \right), \quad \beta = \left(\vec{v}, \vec{j} \right), \quad \gamma = \left(\vec{v}, \vec{k} \right)$$

Notemos que

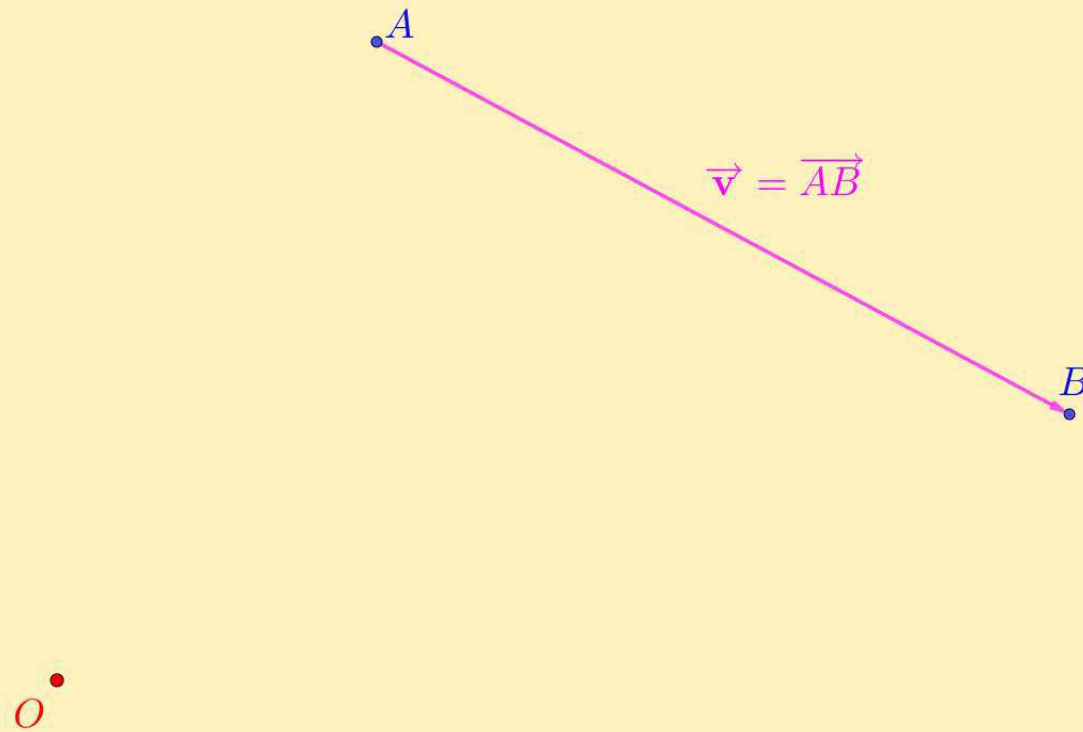
$$\vec{v}_0 = \left(\frac{v_1}{|\vec{v}|}, \frac{v_2}{|\vec{v}|}, \frac{v_3}{|\vec{v}|} \right) = (\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma)$$

Decimos que $\cos \alpha$, $\cos \beta$ y $\cos \gamma$ son los **cosenos directores** de \vec{v}

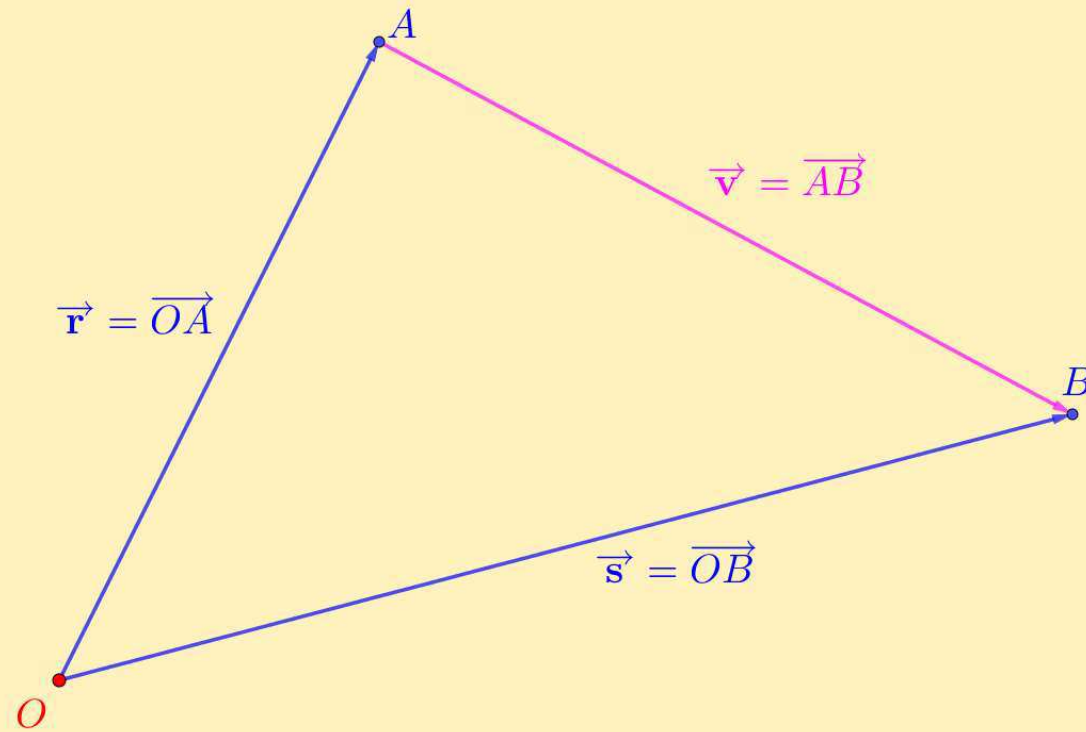
Problema: Determinar componentes de \vec{v}



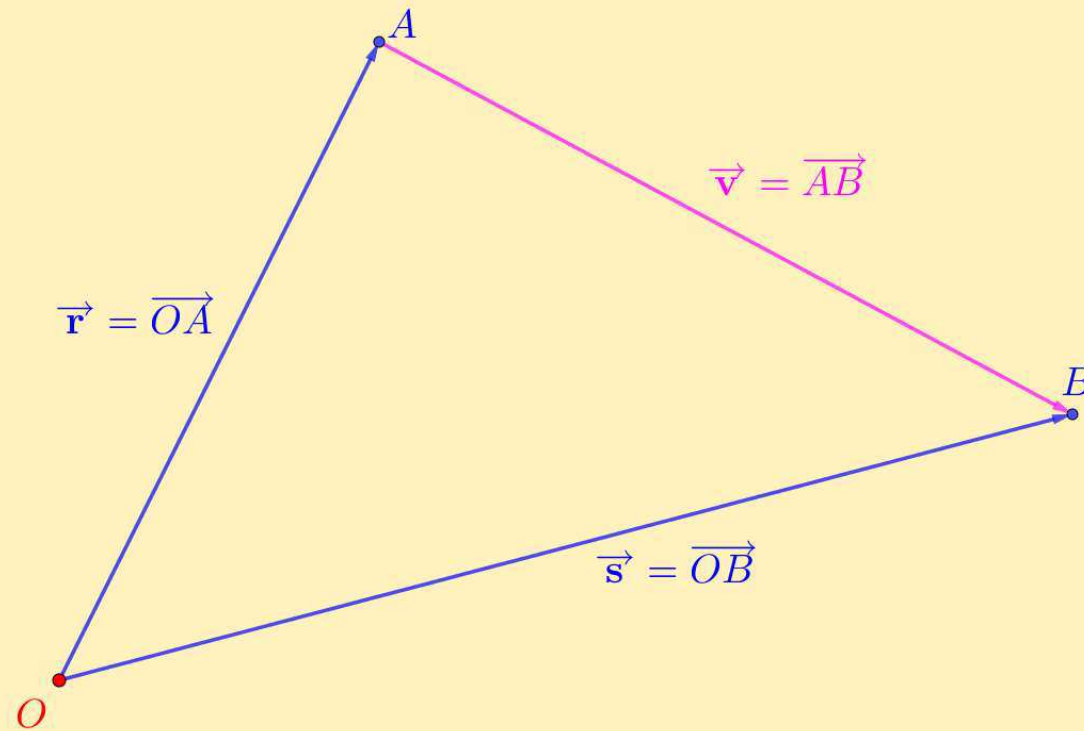
Problema: Determinar componentes de \vec{v}



Problema: Determinar componentes de \vec{v}



Problema: Determinar componentes de \vec{v}



Si $\vec{v} = \overrightarrow{AB}$, y O es un punto del plano o del espacio, entonces

$$\vec{v} = \vec{s} - \vec{r}$$

con $\vec{r} = \overrightarrow{OA}$ y $\vec{s} = \overrightarrow{OB}$.