

**Geometría II**  
**Segundo de Matemáticas**  
**Curso 2005-2006**

**Resumen/Hoja 0 de ejercicios sobre cálculo vectorial en  $\mathbb{R}^3$**

## 1. Producto escalar

Sean  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  dos vectores de  $\mathbb{R}^3$ , cuyas coordenadas en la base canónica vienen dadas, respectivamente, por  $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$  y  $\mathbf{v} = (v_1, v_2, v_3)$ . Definimos

el **producto escalar** de  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$ :

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \sum_{j=1}^3 u_j v_j.$$

la **norma** (al cuadrado) de  $\mathbf{u}$ :

$$\|\mathbf{u}\|^2 = \mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = \sum_{j=1}^3 u_j^2.$$

Podemos reescribir el producto escalar en términos de multiplicación matricial: si escribimos  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  como vectores columna,

$$\mathbf{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} \quad \text{entonces su producto escalar es} \quad \mathbf{u}^t \mathbf{v} = (u_1, u_2, u_3) \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

**Ejercicio 1** Comprueba que se verifican las siguientes propiedades:

- a)  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$  (simetría).
  - b)  $(\alpha \mathbf{u} + \beta \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w} = \alpha \mathbf{u} \cdot \mathbf{w} + \beta \mathbf{v} \cdot \mathbf{w}$  (linealidad).
  - c)  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = \|\mathbf{u}\|^2 \geq 0$  (no negatividad)
- Además,  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = 0$  si y sólo si  $\mathbf{u} = \mathbf{0}$ .

### • Proyección de un vector sobre una recta

**Ejercicio 2** Dados  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$ , comprueba que el vector

$$\mathbf{w} = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{v}\|^2} \begin{bmatrix} \mathbf{v} \\ \|\mathbf{v}\| \end{bmatrix}$$

es el vector múltiplo de  $\mathbf{v}$  más cercano a  $\mathbf{u}$ .

Deduce que

$$\cos(\theta) = \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}{\|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\|}; \quad \text{o bien} \quad \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos(\theta), \quad \text{con } \theta \in [0, \pi).$$

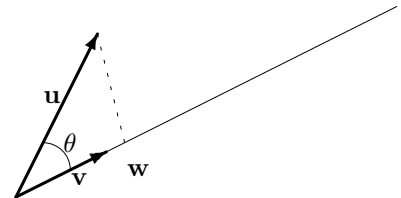
De lo que se obtiene que  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = 0$  si y sólo si  $\mathbf{u} \perp \mathbf{v}$  ( $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  son perpendiculares).

**Ejercicio 3** Comprueba que

$$|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}| \leq \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \quad (\text{desigualdad de Cauchy-Schwarz}).$$

Y que la igualdad  $|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}| = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\|$  sólo se tiene si  $\mathbf{u}$  es un múltiplo de  $\mathbf{v}$ .

Interpreta geoméricamente esta desigualdad.



• **Aplicaciones y matrices ortogonales**

Una aplicación lineal  $T : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  es **ortogonal** si

$$T(\mathbf{u}) \cdot T(\mathbf{v}) = \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} \quad \text{para todo } \mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^3.$$

Es decir, si  $T$  conserva el producto escalar. Nótese que esto supone que se conservan ángulos entre vectores, y también las normas de los vectores.

**Ejercicio 4** Comprueba que, si  $A$  es la matriz que representa a la aplicación  $T$  (en las bases canónicas), entonces  $A$  es una **matriz ortogonal**. Es decir,  $A^t A = I$ ; o también  $A^{-1} = A^t$ .

**Ejercicio 5** Demuestra que las transformaciones lineales  $T$  de  $\mathbb{R}^3$  de la forma  $T = \lambda O$ , donde  $\lambda \in \mathbb{R}^3$ ,  $\lambda \neq 0$  y  $O$  es ortogonal, conservan ángulos.

**Ejercicio 6** Demuestra el recíproco del enunciado anterior.

• **Coordenadas de un vector en una base**

Sea  $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^3$  y sea  $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\}$  una base de  $\mathbb{R}^3$ .

**Ejercicio 7** Calcula las coordenadas de  $\mathbf{u}$  en la base  $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\}$  si la base es a) ortonormal; b) ortogonal; c) arbitraria.

Si  $(u_1, u_2, u_3)$  son las coordenadas de  $\mathbf{u}$  en la base  $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\}$ , calcula  $\|\mathbf{u}\|^2$ .

Si  $(u_1, u_2, u_3)$  y  $(v_1, v_2, v_3)$  son, respectivamente, las coordenadas de  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  en la base  $\{\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}\}$ , calcula  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ .

• **Proyección de un vector sobre un plano**

**Ejercicio 8** Sea  $\mathbf{u} \in \mathbb{R}^3$  y consideremos un plano determinado por dos vectores  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$ . Determina cuál es el vector del plano más cercano a  $\mathbf{u}$ , y obtén una expresión para la distancia de  $\mathbf{u}$  al plano.

## 2. Producto vectorial

Sean  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  dos vectores de  $\mathbb{R}^3$ , cuyas coordenadas en la base canónica vienen dadas, respectivamente, por  $\mathbf{u} = (u_1, u_2, u_3)$  y  $\mathbf{v} = (v_1, v_2, v_3)$ . El **producto vectorial**  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  es el vector dado por

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

*Nota.* Una definición alternativa:  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  es el único vector tal que

$$(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w} = \det(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w})$$

**Ejercicio 9** Comprueba que se verifican las siguientes propiedades:

a)  $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = -(\mathbf{v} \times \mathbf{u})$

b)  $(\alpha \mathbf{u} + \beta \mathbf{v}) \times \mathbf{w} = \alpha (\mathbf{u} \times \mathbf{w}) + \beta (\mathbf{v} \times \mathbf{w})$ .

c) El vector  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  es perpendicular tanto a  $\mathbf{u}$  como a  $\mathbf{v}$ .

d)  $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{0}$  si y sólo si  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{v}$  son linealmente dependientes.

e)

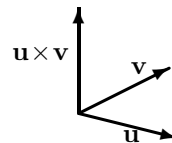
$$(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot (\mathbf{w} \times \mathbf{z}) = \begin{vmatrix} \mathbf{u} \cdot \mathbf{w} & \mathbf{v} \cdot \mathbf{w} \\ \mathbf{u} \cdot \mathbf{z} & \mathbf{v} \cdot \mathbf{z} \end{vmatrix}$$

f)

$$\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\|^2 = \|\mathbf{u}\|^2 \|\mathbf{v}\|^2 - (\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})^2 \quad \text{o bien} \quad \|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| |\sin(\theta)|.$$

(interpreta geométicamente la última identidad).

**Regla:** el vector  $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$  es perpendicular a  $\mathbf{u}$  y a  $\mathbf{v}$ , su longitud es  $\|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| |\sin(\theta)|$  y su sentido viene dado por las reglas habituales (sacacorchos, mano derecha, etc.).



**Ejercicio 10** Demuestra que si  $M$  es una aplicación ortogonal, entonces, para todo  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^3$

$$M(\mathbf{u}) \times M(\mathbf{v}) = \varepsilon M(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \quad \text{donde } \varepsilon = \pm 1.$$

### 3. Derivadas e integrales

En este apartado supondremos que (las componentes de) los vectores son funciones de un cierto parámetro  $t$ . Esto es,  $\mathbf{u} = \mathbf{u}(t)$ ,  $\mathbf{v} = \mathbf{v}(t)$ , etc. Utilizaremos el símbolo  $'$  para denotar la derivada  $\frac{d}{dt}$ :

$$\mathbf{u}'(t) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\mathbf{u}(t+h) - \mathbf{u}(t)}{h},$$

que, recordemos, es el vector en el que derivamos (de la manera habitual) componente a componente. Es decir, si  $\mathbf{u}(t) = (x(t), y(t), z(t))$ , entonces

$$\mathbf{u}'(t) = (x'(t), y'(t), z'(t)).$$

En las fórmulas que siguen no siempre se hacen explícitas las dependencias en el parámetro.

**Ejercicio 11** Comprueba que

a)  $(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})' = \mathbf{u}' \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}'.$

b) Si  $\|\mathbf{u}(t)\| = 1$  para todo  $t$ , entonces  $\mathbf{u}' \cdot \mathbf{u} = 0$  (esto es, los vectores  $\mathbf{u}$  y  $\mathbf{u}'$  son perpendiculares).

c)  $(\mathbf{u} \times \mathbf{v})' = \mathbf{u}' \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \mathbf{v}'.$

Dado  $\mathbf{u}(t) = (x(t), y(t), z(t))$ , consideramos el vector

$$\mathbf{v} = \int_a^b \mathbf{u}(t) dt = \left( \int_a^b x(t) dt, \int_a^b y(t) dt, \int_a^b z(t) dt \right)$$

**Ejercicio 12** Demuestra que si  $\mathbf{w}$  es un vector (fijo), entonces

$$\left( \int_a^b \mathbf{u}(t) dt \right) \cdot \mathbf{w} = \int_a^b (\mathbf{u}(t) \cdot \mathbf{w}) dt$$

**Ejercicio 13** Demuestra que

$$\left\| \int_a^b \mathbf{u}(t) dt \right\| \leq \int_a^b \|\mathbf{u}(t)\| dt$$

Sugerencia: considera el vector  $\mathbf{h}(t) = \mathbf{u}/\|\mathbf{u}\|$ .