

ÁLGEBRA VECTORIAL: VECTORES EN R² Y EN R³

ÁLGEBRA CBC (INGENIERÍA) EFRAÍN CAMACHO

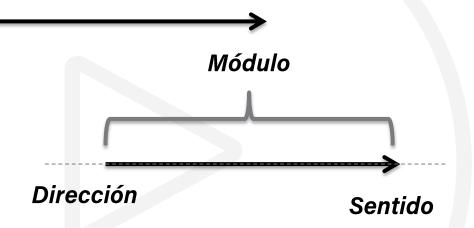


VECTORES EN R² Y EN R³

Un vector es un segmento orientado:

Consta de tres partes:

- 1) Módulo: Medida del vector
- 2) Dirección: La recta que lo contiene
- 3) Sentido: Hacia donde se dirige.



El Módulo de un vector se determina calculando la distancia entre el origen y el extremo del mismo. En el caso de R^2 , si el origen es el punto (x_p, y_1) y el extremo es el punto (x_2, y_2) , el módulo del vector sería:

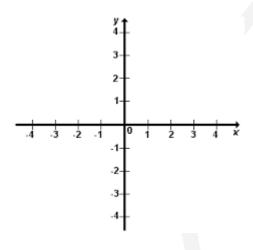
$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2}$$

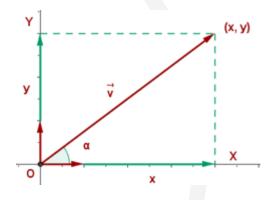
En el caso de R^3 , si el origen es el punto $(x_{\mu}y_{\mu}z_1)$ y el extremo es el punto (x_{2},y_{2},z_{2}) , el módulo del vector sería:

$$d = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$



VECTORES EN R²





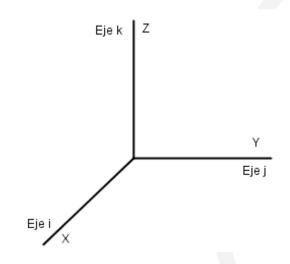
Para expresar un vector en \mathbb{R}^2 , se utilizan las coordenadas del extremo y se considera que su origen es el origen del sistema de coordenadas cartesianas.

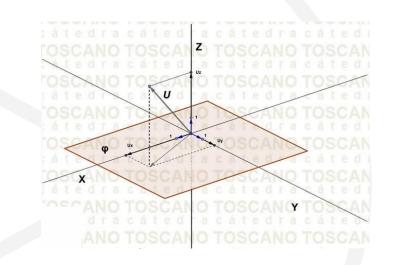
Si las coordenadas del extremo del vector u son $(u_{x,}u_{y})$, entonces el vector quedaría representado por esas coordenadas.

Se puede decir que ese vector \overrightarrow{U} , es el vector asociado al punto U.



VECTORES EN R³



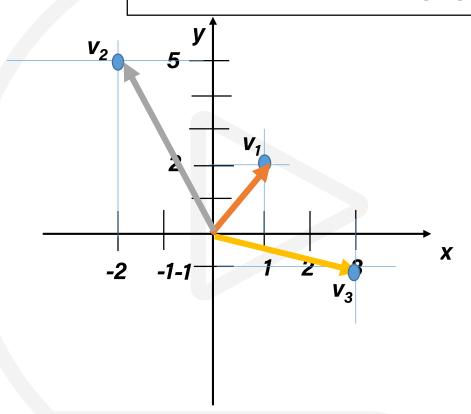


Para expresar un vector en R³, se utilizan las coordenadas del extremo y se considera que su origen es el origen del sistema de coordenadas cartesianas.

Si las coordenadas del extremo del vector u son $(u_{x,}u_{y,}u_{z})$, entonces el vector quedaría representado por esas coordenadas.

Se puede decir que ese vector \overrightarrow{U} , es el vector asociado al punto U.





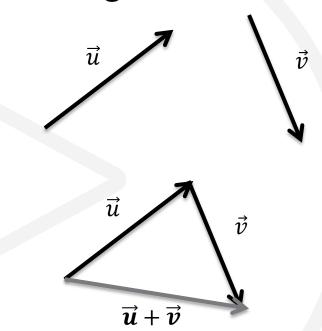
Dados en R^2 los vectores $v_1 = (1,2)$, $v_2 = (-2,5)$ y $v_3 = (3,-1)$; graficarlos.



SUMA DE VECTORES

Suma geométrica:

Los vectores se pueden sumar geométrica y analíticamente.



Suma analítica:

Se suman las respectivas coordenadas cartesianas.

Si
$$\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$$
 y $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$, entonces:

$$\vec{u} + \vec{v} = (x_1 + x_2; y_1 + y_2; z_1 + z_2)$$



MULTIPLICACIÓN DE UN ESCALAR POR UN VECTOR

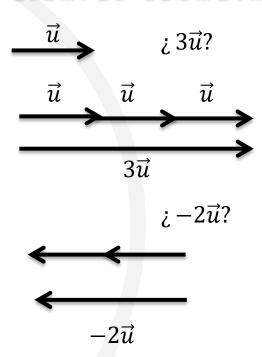
Una cantidad escalar es aquella que queda definida sólo por su magnitud.

Se puede multiplicar un escalar por un vector.

El resultado es un vector con el mismo sentido que el original si el escalar es positivo.

Si el escalar es negativo, el resultado será un vector con sentido contrario.

EJEMPLO GEOMÉTRICO:



De manera analítica, se multiplica el escalar por cada una de las coordenadas del vector. Si λ es un escalar y $\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$ un vector, entonces:

$$\lambda \cdot \overrightarrow{u} = \lambda \cdot (x_1, y_1, z_1) = (\lambda x_1, \lambda y_1, \lambda z_1)$$

Si $\lambda = 7$ y $\vec{u} =$ (-1,6,-8), entonces:

$$7 \cdot \vec{u} = 7 \cdot (-1,6,-8) = (-7,42,-56)$$



PRODUCTOS ENTRE VECTORES

Hay dos tipos de Productos de Vectores:

Producto Escalar:

El resultado es un Escalar.

Se puede calcular de dos formas:

1) Si
$$\vec{u} = (x_1, y_1, z_1)$$
 y $\vec{v} = (x_2, y_2, z_2)$, entonces:

$$\vec{u}\cdot\vec{v}=x_1\cdot x_2+y_1\cdot y_2+z_1\cdot z_2$$

2) $\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| \cdot |\vec{v}| \cdot \cos\theta$.

 $|\vec{u}|$ es el módulo del vector, que se determina de la siguiente forma:

$$|\vec{u}| = \sqrt{x_1^2 + y_1^2 + z_1^2}$$

θ es el ángulo que forman los vectores.

Ejemplo:

Si
$$\vec{u}$$
 = (-7,1,-6) y \vec{v} = (8,-7,4), entonces:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = (-7) \cdot 8 + 1 \cdot (-7) + (-6) \cdot 4 = -56 - 7 - 24 = -87$$

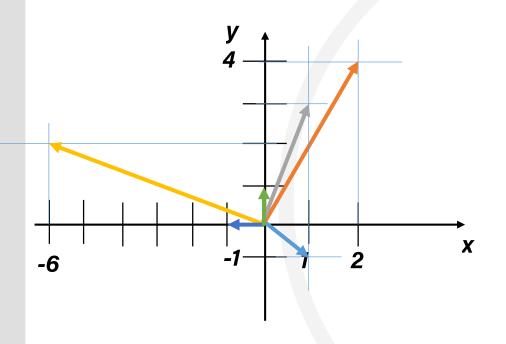
PRODUCTOS ENTRE VECTORES

Importante:

Si dos vectores son perpendiculares ($\theta = 90^{\circ}$), entonces el producto escalar entre ellos es igual a cero, o, uno de los vectores es el vector nulo $\vec{0} = (0,0,0)$.

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \mathbf{0} \rightarrow \begin{cases} \vec{u} \text{ es perpendicular a } \vec{v} \\ \vec{u} = \vec{0} \text{ o } \vec{v} = \vec{0} \end{cases}$$





Producto escalar:

$$(1,-1)\cdot(2,4)=1(2)+(-1)(4)=2-4=-2\neq0$$
 (No son ortogonales)

$$(1,3)\cdot(-6,2) = -6 + 6 = 0$$
 (Son ortogonales)

$$(-1,0)\cdot(0,1) = 0 + 0 = 0$$
 (Son ortogonales)

En cada caso, graficar los vectores de R² involucrados, calcular el producto escalar indicado y determinar si son ortogonales:



PRODUCTOS ENTRE VECTORES

Producto Vectorial: El resultado es un Vector.

Si $v = (v_1, v_2, v_3)$ y $w = (w_1, w_2, w_3)$ son vectores en R^3 , el producto vectorial v x w se define como el vector:

$$V \times W = (V_2 W_3 - V_3 W_2, V_3 W_1 - V_1 W_3, V_1 W_2 - V_2 W_1)$$

Otra forma de calcularlo es usando determinantes:

$$vxw = \begin{vmatrix} i & j & k \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} = i \cdot \begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix} - j \cdot \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix} + k \cdot \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} = i(v_2w_3 - v_3w_2) - j(v_1w_3 - v_3w_1) + k(v_1w_2 - v_2w_1)$$

La dirección del vector resultado es perpendicular al plano que forman los vectores que se multiplican.



$$V X W = (V_2 W_3 - V_3 W_2, V_3 W_1 - V_1 W_3, V_1 W_2 - V_2 W_1)$$

$$(1,3,5) \times (3,0,-2) = (3\cdot(-2)-5\cdot0,5\cdot3-1\cdot(-2),1\cdot0-3\cdot3) = (-6,17,-9)$$

$$(-1,2,1) \times (6,1,4) = (2\cdot 4-1\cdot 1,1\cdot (6)-(-1)\cdot (4),(-1)\cdot 1-2\cdot 6) = (7,10,-13)$$

$$(2,4,-2) \times (-3,6,3) = (4\cdot3\cdot(-2)\cdot6,(-2)\cdot(-3)\cdot(2)\cdot(3),(2)\cdot6\cdot4\cdot(-3)) = (24,0,24)$$

En cada caso, calcular el producto vectorial indicado de vectores de R³. ¿En qué casos da (0,0,0)?

(1,3,5)x(3,0,-2); (-1,2,1)x(6,1,4); (2,4,-2)x(-3,6,3).



$$V X W = (V_2 W_3 - V_3 W_2, V_3 W_1 - V_1 W_3, V_1 W_2 - V_2 W_1)$$

 $(2,4,-2) \times (-3,-6,3) = (4\cdot(3)-(-2)\cdot(-6),(-2)\cdot(-3)-2\cdot(3),2\cdot(-6)-4\cdot(-3)) = (0,0,0)$ Como el producto vectorial es igual a (0,0,0) significa que los vectores son paralelos.

$$(0,0,0) \times (1,-1,3) = (0,0,0)$$

 $(a,b,c) \times (ka,kb,kc) = (b\cdot(kc)\cdot(c)\cdot(kb),(c)\cdot(ka)-a\cdot(kc),a\cdot(kb)-b\cdot(ka)) = (0,0,0)$

En cada caso, calcular el producto vectorial indicado de vectores de R³. ¿En qué casos da (0,0,0)?

(0,0,0)x(1,-1,3); (a,b,c)x(ka,kb,kc).



GRACIAS POR TU ATENCIÓN