

1.1 VECTORES DEL ESPACIO.

VECTORES LIBRES DEL ESPACIO

Sean A y B dos puntos del espacio. Llamaremos **vector (fijo)** a un segmento orientado de extremos A y B . Simbolizaremos por \overrightarrow{AB} al segmento orientado de origen A y extremo B .

Tres son las características de un vector \overrightarrow{AB} :

Módulo o longitud: es la distancia $|\overrightarrow{AB}|$ entre los puntos A y B .

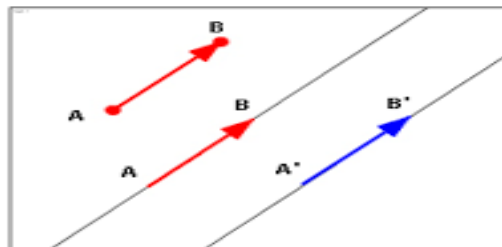
Dirección: es la recta que contiene a los puntos A y B , o cualquier otra recta paralela a ella.

Sentido: es el sentido del segmento del origen A al extremo B .

Dos vectores $\overrightarrow{A'B'}$ y \overrightarrow{AB} son **equipolentes** si tienen el mismo módulo, dirección y sentido. En este caso, representaremos por el mismo símbolo \vec{v} a todos los vectores equipolentes entre sí:

$$\vec{v} = \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{A'B'} = \dots$$

Los vectores \overrightarrow{AB} y $\overrightarrow{A'B'}$ pueden interpretarse como dos localizaciones distintas del vector libre \vec{v} , una con origen A y otra con origen A' .

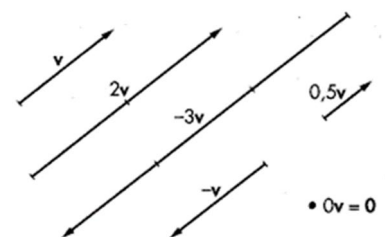


El vector $\vec{0}$ es aquel en el que coincide origen y extremo. Por supuesto, no tiene dirección, y su módulo es cero.

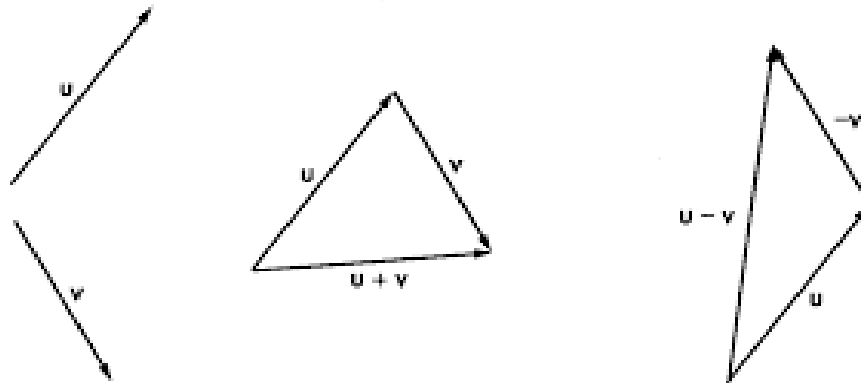
Multiplicación de un vector libre por un escalar: si multiplicamos un número real λ por un vector \vec{v} obtenemos un nuevo vector $\lambda\vec{v}$, con las siguientes características:

- El módulo de es $|\lambda\vec{v}| = |\lambda||\vec{v}|$, donde $|\lambda|$ denota el valor absoluto de λ .
- La dirección de $\lambda\vec{v}$ es la misma que la de \vec{v} .
- El sentido de $\lambda\vec{v}$ es el mismo sentido de \vec{v} si $\lambda > 0$, y el sentido opuesto de \vec{v} si $\lambda < 0$.

Al multiplicar 0 por \vec{v} obtenemos el vector $\vec{0}$.



Suma de vectores. La suma de dos vectores \vec{u} y \vec{v} es otro vector $\vec{u} + \vec{v}$ que podemos obtener gráficamente como la diagonal del paralelogramo de lados \vec{u} y \vec{v} .



EJERCICIOS

Ejercicio 1.1 Dados dos vectores \vec{v} y \vec{w} de distinta dirección traza los vectores: $2\vec{v}$, $-2\vec{v}$, $\vec{v} + \vec{w}$, $\vec{v} - \vec{w}$ y $2\vec{v} - 3\vec{w}$.

COMBINACIÓN LINEAL DE VECTORES. INDEPENDENCIA LINEAL.

Una **combinación lineal** de los vectores $\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n$ es una expresión del tipo:

$$\lambda_1 \vec{u}_1 + \lambda_2 \vec{u}_2 + \dots + \lambda_n \vec{u}_n,$$

donde $\lambda_1, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ son números reales llamados *coeficientes de la combinación lineal*.

Un conjunto de vectores $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n\}$ es **linealmente dependiente** si entre ellos hay alguno que es combinación lineal de los demás. Por el contrario, un conjunto de vectores es **linealmente independiente** si ninguno de ellos se puede expresar como combinación lineal de los demás.

EJERCICIOS

Ejercicio 1.2 Probar que dos vectores de la misma dirección son linealmente dependientes.

Observaciones.

- 1) Es claro que tres vectores del espacio \vec{u}_1, \vec{u}_2 y \vec{u}_3 linealmente dependientes son **coplanarios**, es decir, están contenidos en el mismo plano.
- 2) Tres vectores del espacio \vec{u}_1, \vec{u}_2 y \vec{u}_3 linealmente independientes no pueden estar contenidos en el mismo plano.
- 3) Una **base del espacio** es un conjunto de vectores $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$ linealmente independiente.
- 4) Dada una base $B = \{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$ del espacio cualquier otro vector \vec{v} puede expresarse, de forma única, como combinación lineal de \vec{u}_1, \vec{u}_2 y \vec{u}_3 :

$$\vec{v} = \lambda_1 \vec{u}_1 + \lambda_2 \vec{u}_2 + \lambda_3 \vec{u}_3,$$

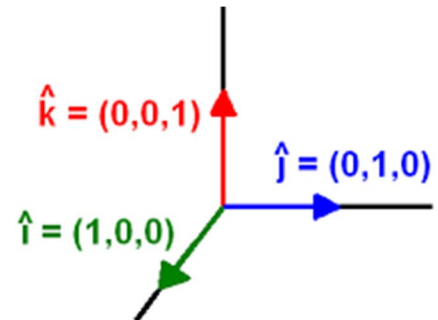
para ciertos coeficientes $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3 \in \mathbb{R}$, denominados **coordenadas de \vec{v} respecto a la base B**.

5) La **base usual** del espacio $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ está constituida por tres vectores perpendiculares entre sí, de idéntica longitud igual a la unidad. Por tanto, cualquier vector del espacio \vec{v} puede expresarse como

$$\vec{v} = v_1 \vec{i} + v_2 \vec{j} + v_3 \vec{k} = (v_1, v_2, v_3),$$

siendo $v_1, v_2, v_3 \in \mathbb{R}$ las coordenadas de \vec{v} en la base usual.

Salvo mención explícita de lo contrario, *supondremos que todos los vectores del espacio están referidos a la base usual $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$.*



6) Todas las operaciones realizadas de forma gráfica con vectores pueden realizarse también numéricamente con sus coordenadas. Así, si $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ y $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$, el producto de un vector por un escalar y la suma de vectores vienen dados, respectivamente, por:

$$\lambda \vec{v} = (\lambda v_1, \lambda v_2, \lambda v_3), \lambda \in \mathbb{R},$$

$$\vec{v} + \vec{w} = (v_1 + w_1, v_2 + w_2, v_3 + w_3).$$

EJERCICIOS

Ejercicio 1.3 Sean los vectores $\vec{u} = (1,3,1)$, $\vec{v} = (3,0,-3)$, $\vec{w} = (0,1,2)$ y $\vec{t} = (-4,0,0)$. Expresa el vector \vec{t} como combinación lineal de \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} .

CRITERIO DE DEPENDENCIA LINEAL

Dados los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$, $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ y $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$:

- \vec{u}, \vec{v} son dependientes $\Leftrightarrow \vec{u}$ y \vec{v} tienen la misma dirección $\Leftrightarrow \text{rango} \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} < 2$.
- \vec{u}, \vec{v} son independientes $\Leftrightarrow \vec{u}$ y \vec{v} tienen distinta dirección $\Leftrightarrow \text{rango} \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{pmatrix} = 2$.
- $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ son dependientes $\Leftrightarrow \text{rango} \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix} < 3 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} = 0$.
- $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ son independientes $\Leftrightarrow \text{rango} \begin{pmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{pmatrix} = 3 \Leftrightarrow \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} \neq 0$.

EJERCICIOS

Ejercicio 1.4 Determinar si los siguientes conjuntos de vectores son linealmente dependientes.

- $\{(1,1,0), (2,0,1), (3,1,0)\}$.
- $\{(1,1,1), (2,0,-2), (3,-3,0), (0,-2,-4)\}$.
- $\{(7,1,0), (0,0,0), (-3,1,2)\}$.
- $\{(7,1,0), (-3,1,2)\}$.

Ejercicio 1.5 Determinar si los vectores $\vec{u} = (1,2,3)$, $\vec{v} = (4,5,6)$ y $\vec{w} = (7,8,9)$ son linealmente dependientes y, si lo son, hallar una combinación lineal de ellos que dé el vector $\vec{0}$.

Ejercicio 1.6 Sean los vectores $\vec{u} = (a, 1 + a, 2a)$, $\vec{v} = (a, 1, a)$ y $\vec{w} = (1, a, 1)$, donde a es un número real.

- Determina los valores de a para los que \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} son linealmente independientes.
- Cuando $a = 2$, expresar el vector $\vec{t} = (3,3,0)$ como combinación lineal de \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} .

1.2 PRODUCTO ESCALAR DE VECTORES

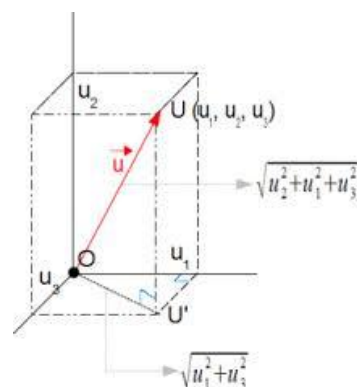
Fijada la base usual $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$, se llama **producto escalar** de los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ al número real:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 v_1 + u_2 v_2 + u_3 v_3.$$

Es claro que todo vector no nulo $\vec{u} \neq \vec{0}$ satisface que $\vec{u} \cdot \vec{u} \neq 0$.

Del teorema de Pitágoras se desprende que el módulo $|\vec{u}|$ del vector \vec{u} es:

$$|\vec{u}| = \sqrt{\vec{u} \cdot \vec{u}} = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2}.$$



Aplicando el conocido teorema del coseno obtenemos la siguiente formulación equivalente del producto escalar:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| |\vec{v}| \cos \alpha,$$

siendo $\alpha, 0 \leq \alpha \leq 180^\circ$, el ángulo que forman los vectores \vec{u}, \vec{v} . En particular, si los vectores \vec{u} y \vec{v} forman un ángulo de 90° , tenemos que

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = |\vec{u}| |\vec{v}| \cos 90^\circ = 0.$$

Por tanto, los vectores \vec{u} y \vec{v} son **perpendiculares** si y sólo si $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$.

Un **vector unitario** es un vector de módulo 1. El vector unitario de la misma dirección y sentido que \vec{u} es:

$$\frac{\vec{u}}{|\vec{u}|} = \frac{1}{\sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2}} (u_1, u_2, u_3).$$

EJERCICIOS

Ejercicio 1.7

- Halla el ángulo que forman los vectores $\vec{u} = (1, -1, 3)$ y $\vec{v} = (0, 4, 2)$. [Indicación: puedes usar la calculadora científica].
- Halla un vector perpendicular común a $\vec{u} = (3, 1, 2)$ y $\vec{v} = (5, -6, 1)$.

Ejercicio 1.8 Determina un vector \vec{t} combinación lineal de $\vec{u} = (1, -1, 2)$ y $\vec{v} = (2, -2, 3)$ que sea además ortogonal a $\vec{w} = (3, 5, -1)$.

Ejercicio 1.9 Dados $\vec{u} = (a, 6, -8)$ y $\vec{v} = (3, b, -12)$. Halla a y b sabiendo que \vec{u} y \vec{v} son vectores perpendiculares y el módulo de \vec{u} es 10.

Ejercicio 1.10 Dados los vectores $\vec{u} = (-2, 2, 1)$, $\vec{v} = (a, 1, 4)$ y $\vec{w} = (-3, b, 1)$, calcula:

- El valor de a y b sabiendo que \vec{u} es perpendicular a \vec{v} y \vec{v} es perpendicular a \vec{w} .
- El ángulo que forma \vec{u} y \vec{w} .

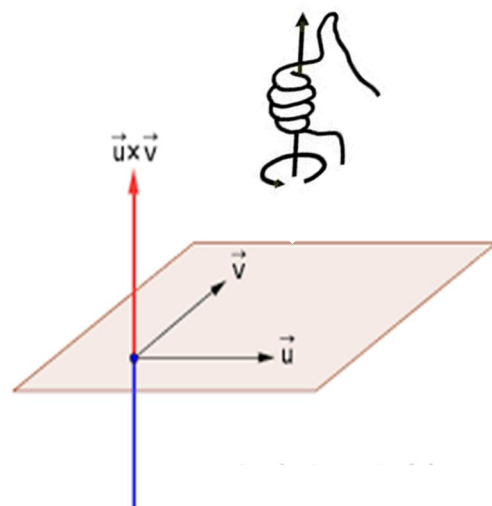
1.3 PRODUCTO VECTORIAL

Se llama **producto vectorial** de los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$ y $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ al vector calculado según la regla nemotécnica:

$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix} = \left(\begin{vmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{vmatrix}, -\begin{vmatrix} u_1 & u_3 \\ v_1 & v_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{vmatrix} \right).$$

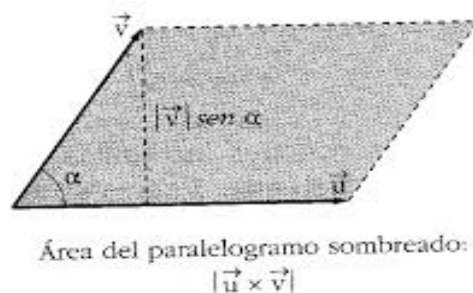
PROPIEDADES DEL PRODUCTO VECTORIAL

- La *dirección* de $\vec{u} \times \vec{v}$ es perpendicular a la de \vec{u} y de \vec{v} .
- El *sentido* de $\vec{u} \times \vec{v}$ está determinado por el sentido del avance de un sacacorchos cuando \vec{u} gira hacia \vec{v} por el camino más corto.
- El *módulo* $\vec{u} \times \vec{v}$ está dado por $|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}||\vec{v}| \sin \alpha$, donde α es el ángulo que forman los vectores \vec{u} , \vec{v} .
- $\vec{u} \times \vec{v} = -\vec{v} \times \vec{u}$.
- $\vec{u} \times \vec{v} = \vec{0}$ si y sólo si \vec{u} y \vec{v} son colineales.



Interpretación geométrica del producto vectorial

El módulo $|\vec{u} \times \vec{v}|$ coincide con el *área del paralelogramo* que tiene por lados los vectores libres \vec{u} y \vec{v} .



EJERCICIOS

Ejercicio 1.11 Halla un vector de módulo 7 perpendicular a $\vec{u} = (1, 0, 2)$ y $\vec{v} = (-1, 1, 1)$.

Ejercicio 1.12 Hallar el área del paralelogramo de lados $\vec{u} = (1, 3, 0)$ y $\vec{v} = (2, 1, 1)$.

1.4 PRODUCTO MIXTO

El **producto mixto** de los vectores $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$, $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ y $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$ (en el mismo orden) es el número real:

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

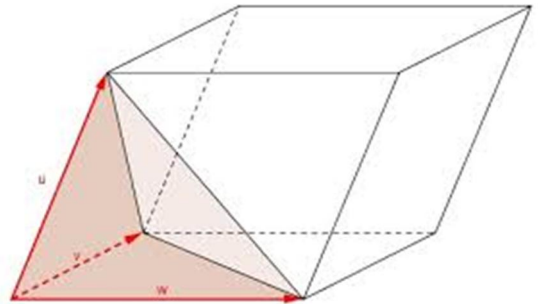
Interpretación geométrica.

El valor absoluto del producto mixto coincide con el *volumen del paralelepípedo* de aristas que tiene por lados los vectores \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} :

$$Vol_{\text{paralelepipedo}} = |[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}]| = |\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})|.$$

Así, el *volumen del tetraedro* de aristas \vec{u} , \vec{v} y \vec{w} es:

$$Vol_{\text{tetraedro}} = \frac{1}{6} |[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}]|.$$



EJERCICIOS

Ejercicio 1.13 Halla el volumen del paralelepípedo de aristas $\vec{u} = (-2, 1, -1)$, $\vec{v} = (1, 3, 0)$ y $\vec{w} = (2, 1, 1)$.

Ejercicio 1.14 Halla un vector \vec{w} que sea ortogonal $\vec{u} = (1, 3, -2)$ y $\vec{v} = (1, 0, -1)$ de forma que $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = -12$.

Ejercicio 1.15 Halla el valor de m para que los vectores $(-m, 0, 0)$, $(0, -m, 0)$ y $(0, 0, -m)$ sean las aristas de un paralelepípedo de volumen 8 unidades cúbicas.