

SUGERENCIAS PARA LA RESOLUCIÓN DEL PRIMER TRABAJO PÁCTICO DE LA GUÍA

EJERCICIO 1

Para resolverlo, se aconseja ubicarse en ambiente y ubicarse mirando un rincón, donde la pared de enfrente te representa el primer cuadrante del plano: yz, a tu izquierda, tenés parte del semiplano: xz, y el piso, te representa parte del semiplano: xy.

EJERCICIO 2

2.1) Si el vector es paralelo al eje "x", debes ensayar: $\vec{a} = (a_1; 0; 0)$ y considerar las demás condiciones que debe cumplir el vector.

2.2) Para hallar los vectores que deben cumplir las condiciones pedidas, debes ensayar un vector genérico, que verifique: $\vec{a} = (0; a_2; a_3) \wedge |\vec{a}| = 2 \wedge \cos \widehat{\alpha_2} = \frac{a_2}{|\vec{a}|} = \frac{a_3}{|\vec{a}|} = \cos \widehat{\alpha_3}$.

2.3) Para plantear los vectores que verifican las condiciones pedidas, se propone ensayar en forma genérica: $\vec{a} = (0; 0; a_3) \wedge |\vec{a}| = 2$.

2.4) Los vectores genéricos que van a cumplir las condiciones pedidas, deben ser propuestos como:

$$\vec{a} = (a_1; 0; a_3) \wedge |a_1| = |a_3|.$$

2.5) Los vectores que van a verificar las condiciones pedidas, serán:

$$|\vec{a}| = \sqrt{2} \wedge \vec{a} = (a_1; a_2; 0) \wedge a_1 = a_2.$$

EJERCICIO 4

Observen y determinen las coordenadas de cada uno de los vértices, desde la posición inicial, el paso intermedio y las coordenadas de los vértices en su posición final.

Recuerden que la $d(B_1; B_3) = |\overrightarrow{B_1 B_3}|$. Y lo pueden efectuar con cada uno de los vértices del cuadrilátero, observando el movimiento que se está realizando.

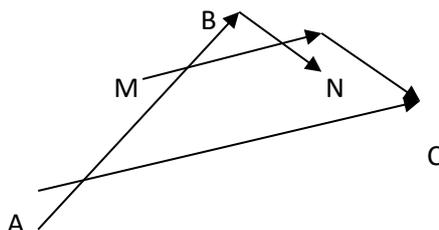
EJERCICIO 5

5.3) Para hallar las componentes del vector: \vec{x} , sería conveniente despejar a este vector, de la ecuación vectorial presentada y luego efectuar el cálculo correspondiente.

EJERCICIO 6

6.3) Algunas indicaciones:

6.3.a) Si realizamos un esquema, donde orientamos vectorialmente los lados del triángulo convenientemente:

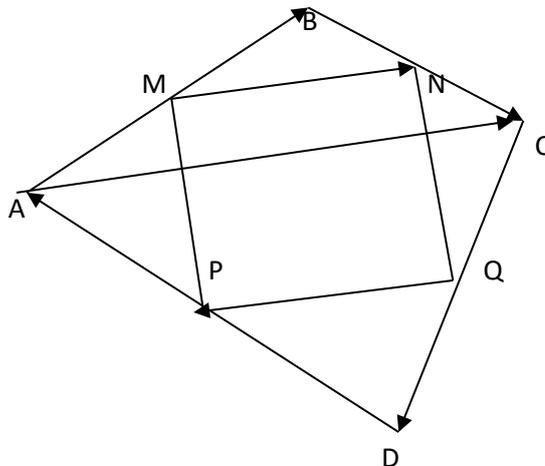


H) \widehat{ABC}^{Δ} , donde: M es punto medio de \overrightarrow{AB} y N es punto medio de \overrightarrow{BC}

T) $\overrightarrow{AC} \parallel \overrightarrow{MN}$ y $|\overrightarrow{MN}| = \frac{1}{2} |\overrightarrow{AC}|$

D) $\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = 2\overrightarrow{MB} + 2\overrightarrow{BN}$ y a continuar

6.3.b)



Si en el cuadrilátero ABCD, trazamos una de las diagonales y pensamos en la demostración realizada en el ítem anterior, la demostración se puede realizar.

EJERCICIO 7

7.3) Si consideran el gráfico de un cubo, de arista de longitud: $a \in R_{>0}$, (pueden hacer referencia al cubo dibujado en el Ejercicio 1, una de las diagonales del cubo, podría estar determinada por: $\overrightarrow{V_8V_3}$ y la diagonal de una de las caras, podría ser: $\overrightarrow{V_3V_5}$.

EJERCICIO 8

8.4) Como los vectores \vec{u} y \vec{v} son ortogonales, si consideramos que son dos lados consecutivos de un cuadrilátero, éste resulta un rectángulo, donde: $\vec{u} + \vec{v}$ y $\vec{u} - \vec{v}$, representan las diagonales de ése rectángulo y con la demostración que se pide realizar, demostramos que las longitudes de las diagonales del rectángulo resultan iguales.

EJERCICIO 9

9.8) Está realizada en otro archivo y que, además, sirve como orientación, para resolver el ejercicio 9.7).

EJERCICIO 10

10.4) Para demostrar analíticamente la igualdad, se sugiere: $\vec{c} \times \vec{d} = \vec{e}$. Si utilizamos expresiones conocidas y propiedades, resulta:

$$\begin{aligned}
 (\vec{a} \times \vec{b}) \times (\vec{c} \times \vec{d}) &= (\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{e} = (\vec{a} \cdot \vec{e})\vec{b} - (\vec{b} \cdot \vec{e})\vec{a} = [\vec{a} \cdot (\vec{c} \times \vec{d})]\vec{b} - [\vec{b} \cdot (\vec{c} \times \vec{d})]\vec{a} = \\
 &= (\vec{a}; \vec{c}; \vec{d})\vec{b} - (\vec{b}; \vec{c}; \vec{d})\vec{a} = 0\vec{b} - 0\vec{a} = \vec{0} - \vec{0} = \vec{0}
 \end{aligned}$$

Sería conveniente justificar cada paso y considerar la hipótesis, para comprender la demostración.

EJERCICIO 7.4) c)

Dados los vectores: $\vec{a} = (\alpha; -1; 2)$ y $\vec{b} = (1; -2; 4)$ y $\cos \hat{\theta} = -\frac{6}{21}$.

Resolución:

$$\cos \hat{\theta} = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}| \cdot |\vec{b}|} \rightarrow -\frac{6}{21} = \frac{\alpha - 10}{\sqrt{\alpha^2 + 5} \cdot \sqrt{21}} \rightarrow -\frac{2}{7} \cdot \sqrt{21} \cdot \sqrt{\alpha^2 + 5} = \alpha - 10$$

Si elevamos ambos miembros al cuadrado y haciendo pasaje de términos, obtenemos:

$$12 (\alpha^2 + 5) = 7 (\alpha - 10)^2 \rightarrow 12 \alpha^2 + 60 = 7 (\alpha^2 - 20 \alpha + 100)$$

$$5 \alpha^2 + 140 \alpha - 640 = 0 \rightarrow \alpha^2 + 28 \alpha - 128 = 0 \rightarrow \boxed{\alpha_1 = 4 \vee \alpha_2 = -32}$$

EJERCICIO 9.8)

Todos los vectores \vec{x} que verifican que: $\vec{a} \times \vec{x} = \vec{c}$. ¿Existir al menos una respuesta. ¿es única?

Resolución:

Los vectores que ensayamos son: $\vec{x} = (x_1; x_2; x_3)$, siendo: $\vec{a} = (1; 1; -1)$ y $\vec{c} = (0; 2; 2)$.

$$\text{Calculamos: } \vec{a} \times \vec{x} = \begin{vmatrix} \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ 1 & 1 & -1 \\ x_1 & x_2 & x_3 \end{vmatrix} = \hat{i} \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ x_2 & x_3 \end{vmatrix} - \hat{j} \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ x_1 & x_3 \end{vmatrix} + \hat{k} \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ x_1 & x_2 \end{vmatrix}$$

$$\vec{a} \times \vec{x} = (x_3 + x_2; -x_3 - x_1; x_2 - x_1) = (0; 2; 2) = \vec{c}$$

Por definición de igualdad de vectores, debemos resolver el siguiente sistema de ecuaciones:

$$\begin{cases} x_2 + x_3 = 0 & (1) \\ -x_1 - x_3 = 2 & (2) \\ -x_1 + x_2 = 2 & (3) \end{cases}$$

Si despejamos de la ecuación (1): $x_3 = -x_2$ y al remplazar en las otras dos ecuaciones, obtenemos:

$$\begin{cases} -x_1 + x_2 = 2 \\ -x_1 + x_2 = 2 \end{cases}$$

Al obtener las dos ecuaciones iguales, alcanza con despejar de una de ellas a x_1 y se obtiene: $x_1 = -2 + x_2$

Con lo cual los vectores que verifican con las condiciones pedidas son: $\vec{x} = (-2 + x_2; x_2; -x_2)$.

Como los posibles vectores que se obtiene dependen del valor elegido para: x_2 , son infinitos los vectores posibles.

Algunos ejemplos:

$$\text{Si: } x_2 = 0 \rightarrow \vec{x} = (-2; 0; 0)$$

$$\text{Si: } x_2 = 1 \rightarrow \vec{x} = (-1; 1; -1)$$

$$\text{Si: } x_2 = -3 \rightarrow \vec{x} = (-5; -3; 3)$$

Para verificar que los infinitos vectores solución, son: $\vec{x} = (-2 + x_2; x_2; -x_2) \forall x_2 \in R$, debemos tener presente que:

$$\vec{a} \perp \vec{c} \rightarrow \vec{a} \cdot \vec{c} = (1; 1; -1) \cdot (0; 2; 2) = 0 + 2 - 2 = 0$$

$$\vec{x} \perp \vec{c} \rightarrow \vec{x} = (-2 + x_2; x_2; -x_2) \cdot (0; 2; 2) = 0 + 2x_2 - 2x_2 = 0$$

Nota:

Recuerde que: \vec{c} debe ser perpendicular al plano determinado por los vectores: \vec{a} y \vec{x} (dirección del resultado de: $\vec{a} \times \vec{x}$).

EJERCICIO 11.3)

Justificar si son verdaderas o falsas, cada una de las siguientes afirmaciones. En caso de ser verdadera, demostrarla. Si es falsa, proponer un contraejemplo.

Resolución:

$$11.3.a) \forall \vec{a} \in R^3, \forall \vec{b} \in R^3, \forall \vec{c} \in R^3 : (\vec{a} - \vec{b}) \times 2\vec{c} = 2[\vec{c} \times (\vec{b} - \vec{a})] \quad \text{VERDADERA}$$

$$(\vec{a} - \vec{b}) \times 2\vec{c} \stackrel{\text{1}}{=} 2[(\vec{a} - \vec{b}) \times \vec{c}] \stackrel{\text{2}}{=} 2[-\vec{c} \times (\vec{a} - \vec{b})] \stackrel{\text{3}}{=} 2[\vec{c} \times [-1(\vec{a} - \vec{b})]] \stackrel{\text{4}}{=} 2[\vec{c} \times (\vec{b} - \vec{a})]$$

- 1) Asociativa del escalar con el producto vectorial.
- 2) Propiedad anticonmutativa del producto vectorial.
- 3) Asociativa del escalar con el producto vectorial.
- 4) Distributiva del escalar, respecto a la suma de vectores.

$$11.3.b) \forall \vec{v} \in R^3 : \hat{i} \times (\vec{v} \times \hat{i}) + \hat{j} \times (\vec{v} \times \hat{j}) + \hat{k} \times (\vec{v} \times \hat{k}) = 2\vec{v} \quad \text{VERDADERA}$$

$$\text{Si: } \vec{v} = (v_1; v_2; v_3) = v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}$$

$$\begin{aligned} \hat{i} \times (\vec{v} \times \hat{i}) + \hat{j} \times (\vec{v} \times \hat{j}) + \hat{k} \times (\vec{v} \times \hat{k}) &\stackrel{\text{1}}{=} |\hat{i}|^2 \vec{v} - (\hat{i} \cdot \vec{v}) \hat{i} + |\hat{j}|^2 \vec{v} - (\hat{j} \cdot \vec{v}) \hat{j} + |\hat{k}|^2 \vec{v} - \\ &- (\hat{k} \cdot \vec{v}) \hat{k} \stackrel{\text{2}}{=} \vec{v} - v_1 \hat{i} + \vec{v} - v_2 \hat{j} + \vec{v} - v_3 \hat{k} \stackrel{\text{3}}{=} 3\vec{v} - (v_1 \hat{i} + v_2 \hat{j} + v_3 \hat{k}) \stackrel{\text{4}}{=} 3\vec{v} - \vec{v} \stackrel{\text{5}}{=} 2\vec{v} \end{aligned}$$

- 1) Aplicación de la expresión equivalente del doble producto vectorial:
 $(\vec{a} \times \vec{b}) \times \vec{c} = (\vec{a} \cdot \vec{c}) \vec{b} - (\vec{b} \cdot \vec{c}) \vec{a}$
- 2) $|\hat{i}|^2 = |\hat{j}|^2 = |\hat{k}|^2 = 1$ y aplicación de la definición del producto escalar.
- 3) Suma de términos semejantes y asociativa de términos con extracción de factor común (-1) .
- 4) Definición del vector \vec{v} .
- 5) Definición de suma de vectores.

$$11.3.c) \forall \vec{a} \in R^3, \forall \vec{b} \in R^3 : \vec{a} \times [\vec{a} \times (\vec{a} \times \vec{b})] = -|\vec{a}|^2 (\vec{b} \times \vec{a}) \quad \text{FALSA}$$

Un contraejemplo podría ser (sería conveniente buscar otro...):

Si los vectores elegidos son: $\vec{a} = (1; -1; 1)$ y $\vec{b} = (0; 2; 1)$, resulta:

$\vec{a} \times [\vec{a} \times (\vec{a} \times \vec{b})] = (9; 3; -6)$ y $-|\vec{a}|^2 (\vec{b} \times \vec{a}) = (-9; -3; 6)$, con lo cual, los resultados que encontramos son vectores opuestos.

$$11.3.d) \forall \vec{a} \in R^3, \forall \vec{b} \in R^3 : (\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = |\vec{a} + \vec{b}|^2 \quad \text{VERDADERA}$$

Si: $\vec{a} = (a_1; a_2; a_3)$ y $\vec{b} = (b_1; b_2; b_3)$

$$\begin{aligned}(\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) &\stackrel{\text{1}}{=} (a_1 + b_1; a_2 + b_2; a_3 + b_3) \cdot (a_1 + b_1; a_2 + b_2; a_3 + b_3) \stackrel{\text{2}}{=} (a_1 + b_1)^2 + \\ &+ (a_2 + b_2)^2 + (a_3 + b_3)^2 \stackrel{\text{3}}{=} |\vec{a} + \vec{b}|^2\end{aligned}$$

1) Definición de suma de vectores.

2) Definición de producto escalar.

3) Definición de módulo de un vector: si: $\vec{x} = (x_1; x_2; x_3) \rightarrow |\vec{x}| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$
luego: $|\vec{x}|^2 = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$.

11.3.e) $\forall \vec{a} \in R^3, \forall \vec{b} \in R^3 : (\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2$ **FALSO**

$$(\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = |\vec{a} + \vec{b}|^2 \neq |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2$$

Contraejemplo:

Si: $\vec{a} = (3; -1; 1)$ y $\vec{b} = (1; 5; -3) \rightarrow \vec{a} + \vec{b} = (4; 4; -2)$

$$(\vec{a} + \vec{b}) \cdot (\vec{a} + \vec{b}) = |\vec{a} + \vec{b}|^2 = (\sqrt{4^2 + 4^2 + (-2)^2})^2 = 6^2 = 36$$

$$|\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 = 11 + 35 = 46$$

11.3.f) No existen vectores \vec{a} y \vec{b} en R^3 , tales que la terna de vectores $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}\}$ resulten coplanares.

- Si: alguno de los vectores \vec{a} ó \vec{b} es el vector nulo, la proposición resulta **FALSA**, ya que el producto mixto resulta igual a: 0. Además el vector nulo, siempre resulta coplanar con cualquier vector.
- Si: los vectores \vec{a} y \vec{b} son paralelos:

$\vec{a} // \vec{b} \rightarrow \vec{b} = \alpha \cdot \vec{a} \wedge \alpha \neq 0$ (pues $\alpha = 0, \vec{b} = \vec{0}$ está contemplado en el análisis anterior),
luego : $(\vec{a}; \alpha \vec{a}; \vec{a} \times (\alpha \vec{a})) = (\vec{a}; \alpha \vec{a}; \vec{0}) = 0 \rightarrow$ los vectores resultan coplanares,
entonces existen vectores \vec{a} y \vec{b} de R^3 que resultan coplanares.

Por lo tanto, la afirmación resulta **FALSA**, pues la afirmación asegura que **no** existen vectores \vec{a} y \vec{b} de R^3 , tales que la terna de vectores $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}\}$ resulten coplanares.

EJERCICIO 12.2)

Dadas las regiones de R^2 , describirlas en la forma: $\vec{v} = \lambda \vec{a} + \mu \vec{b}$, indicado los vectores: \vec{a} y \vec{b} elegidos como así también el rango de variación de los parámetros reales de λ y μ para cada caso.

Resolución:

Se presentan una de las posibles soluciones, porque de los vectores \vec{a} y \vec{b} elegidos dependerá la variación de los parámetros λ y μ .

- a) Si: $\vec{a} = (2; 0)$ y $\vec{b} = (0; 1)$, la variación de los parámetros será: $\lambda > 1$ y $\mu \geq 1$.
- b) Si: $\vec{a} = (2; -1)$ y $\vec{b} = (0; 1)$, la variación de los parámetros será: $\forall \lambda \in R$ y $\mu > 0$.
- c) Si: $\vec{a} = (2; -1)$ y $\vec{b} = (0; 1)$, la variación de los parámetros será: $\forall \lambda \in R$ y $\mu \geq 1$.
- d) Si: $\vec{a} = (1; 3)$ y $\vec{b} = (0; 4)$, la variación de los parámetros será: $0 \leq \lambda \leq 1$ y $0 \leq \mu \leq 1$
- e) Si: $\vec{a} = (1; 3)$ y $\vec{b} = (1; 0)$, la variación de los parámetros será: $1 \leq \lambda \leq 2$ y $0 \leq \mu \leq 4$.

Nota: Una vez que analicen las posibilidades, intenten de representar y verificar que coincide con las representaciones dadas.

MISCELÁNEA M3

En R^2 . Dos lados de un paralelogramo están sobre las rectas $r_1 \equiv y - 3x + 1 = 0$ y

$r_2 \equiv 4y - x - 7 = 0$ siendo $A(5; 4)$ uno de los vértices. Hallar las coordenadas de los otros tres vértices.

Respuesta:

Uno de los vértices faltantes, lo podemos determinar como intersección de las dos rectas dadas, es decir resolviendo el sistema:

$$\begin{cases} -3x + y = -1 \\ -x + 4y = 7 \end{cases} \rightarrow B(1; 2)$$

Dado que los vértices corresponden a un paralelogramo, debemos buscar rectas paralelas a las dadas que pasan por el punto A . (Paralelogramo: cuadrilátero que tiene dos pares de lados opuestos y paralelos).

Para encontrar otro de los vértices, escribimos la ecuación de la recta r_3 , paralela a la recta r_1 , que pasa por el punto A .

$r_3 \equiv y = 3x - 11$, para hallar las coordenadas del segundo vértice faltante, resolvemos el sistema que determinan las rectas r_3 y r_2 :

$$\begin{cases} -3x + y = -11 \\ -x + 4y = 7 \end{cases} \rightarrow C\left(\frac{51}{11}; \frac{32}{11}\right)$$

Para determinar el tercer vértice faltante, buscamos la ecuación de la recta r_4 , paralela a la recta r_2 , que pasa por el punto A .

$r_4 \equiv y = \frac{1}{4}x + \frac{11}{4}$, para hallar las coordenadas del tercer vértice, resolvemos el sistema que determinan las rectas r_4 y r_1 :

$$\begin{cases} -x + 4y = 11 \\ -3x + y = -1 \end{cases} \rightarrow D\left(\frac{15}{11}; \frac{34}{11}\right)$$

Nota: Sería conveniente representar las cuatro rectas y ubicar los cuatro vértices del paralelogramo.

MISCELÁNEA M4

En R^2 . En una circunferencia de diámetro 10 cm. y centro en el origen de coordenadas O , se inscribe un triángulo equilátero ABC como indica en forma esquemática la figura M4. Hallar, justificando cada respuesta con un planteo y/o cálculo adecuado:

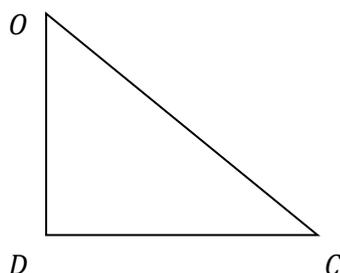
- a) La distancia entre O y el lado AC .

Respuesta:

Para determinar la distancia, conviene determinar la ecuación de la recta determinada por los puntos A y C .

Por el dato (diámetro: 10 cm.), las coordenadas del punto A $(0; 5)$.

Para determinar las coordenadas del punto C , consideramos el siguiente esquema:



$$\overline{OC} = 5 \quad \text{y} \quad \overline{OD} = \frac{5}{2} \quad \text{y utilizando el Teorema de Pitágoras, } \overline{DC} = \frac{5}{2} \sqrt{3}, \text{ con lo cual las coordenadas del punto } C \left(\frac{5}{2} \sqrt{3}; -\frac{5}{2} \right)$$

Luego una forma de encontrar la ecuación de la recta determinada por los puntos: A y C , la podemos determinar como:

$$\begin{vmatrix} x & y & 1 \\ 0 & 5 & 1 \\ \frac{5}{2} \sqrt{3} & -\frac{5}{2} & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \rightarrow \quad \frac{15}{2} x + \frac{5}{2} \sqrt{3} y - \frac{25}{2} \sqrt{3} = 0$$

$$r : 3x + \sqrt{3} y - 5\sqrt{3} = 0$$

Pasamos la ecuación de la recta a la forma normal o Hessiana. Para ello debemos obtener las componentes de un vector normal y su módulo.

$$\vec{n}_r = (3; \sqrt{3}) \quad \rightarrow \quad |\vec{n}_r| = \sqrt{9 + 3} = \sqrt{12} = 2\sqrt{3}$$

La ecuación normal de la recta resulta: $r : \frac{3}{2\sqrt{3}} x + \frac{1}{2} y - \frac{5}{2} = 0$

Entonces: $d(O; r) = \left| -\frac{5}{2} \right| = \frac{5}{2}$.