

Taller 1

Sección 1.4.5

3 Considere lo expuesto en la sección 1.4.3 y demuestre que:

$$A_k^{ii} \tilde{A}_{ii}^j = \delta_k^j$$

y además como un caso especial establecer la relación con los cosenos directores que satisfacen

$$\cos(\alpha)^2 + \cos(\beta)^2 + \cos(\gamma)^2 = 1$$

De la sección 1.4.3 podemos considerar

$$a^i = A_k^{ii} a^k \quad y \quad a^k = \tilde{A}_{ii}^j a^j$$

al reemplazar.

$$a^i = A_k^{ii} (\tilde{A}_{ii}^j a^j) = a^k = \tilde{A}_{ii}^j (A_k^{ii} a^k)$$

Al ser A_k^{ii} la matriz para comprobar la base y \tilde{A}_{ii}^j la inversa lo podemos llegar a la igualdad

$$\boxed{\tilde{A}_{ii}^j A_k^{ii} = \delta_j^k}$$

$$\boxed{A_k^{ii} \tilde{A}_{ii}^j = \delta_k^j}$$

día

mes

año

Caso Casenos directores.

$$\text{Tenemos } A_K^i A_K^j = \delta_{K}^{ij}$$

Si consideramos $i = k$

$$\Rightarrow A_K^i A_K^k = \delta_K^{ik} = 1$$

para una columna fija k hay 3 componentes

$$A_K^1, A_K^2, A_K^3$$

Si los angulos α, β, γ son los que forma el vector columna con los ejes x, y, z , tenemos

$$\cos \alpha = A_K^1, \cos \beta = A_K^2, \cos \gamma = A_K^3$$

los podemos reemplazar en

$$\sum_{i=1}^3 A_K^i A_K^i = 1$$

tendriamos

$$\boxed{\cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta) + \cos^2(\gamma) = 1}$$

día

mes

año

4 Consideremos el radio Vector Posición

$r = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \equiv x\mathbf{i} + y\mathbf{j}$ en dos dimensiones, dado

el conjunto de transformaciones que se indican a continuación, demuestre en cuales casos las componentes de r transformar como verdaderas componentes de vectores.

tenemos $r = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

$$r' = Tr$$

para que sean verdaderas componentes se debe cumplir:

$$\|Tr\|^2 = \|r\|^2 \quad \forall r$$

$$\Rightarrow (r')^T (r' = r^T r)$$

al sustituir $r' = Tr$ tenemos

$$(Tr)^T (Tr) = r^T (T^T T) r$$

para que sea igual $r^T r$ se necesita

$$T^T T = I$$

Si T es ortogonal

$$\det(T^T T) = \det(I) \Rightarrow \det T^2 = 1$$

día

mes

año

Ahora a) aplicando a las transformaciones tenemos

$$1) (x, y) \rightarrow (-y, x)$$

$$T_1 = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$T_1^T = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}, T_1^T T_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\det T_1 = 1 \quad \text{(Da Verdaderas Componentes)}$$

$$2) (x, y) \rightarrow (x, -y)$$

$$T_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow T_2^T T_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\det T_2 = -1 \quad \text{(No da Verdaderas Componentes)}$$

$$3) (x, y) \rightarrow (x-y, x+iy)$$

$$T_3 = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow T_3^T T_3 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\det T_3 = 2 \quad \text{No da Verdaderas Componentes.}$$

$$4) (x, y) \rightarrow (x+y, x-y)$$

$$T_4 = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow T_4^T T_4 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} = 2I$$

$\det T_4 = 2$ No se verifican componentes.

Sección 1.5.7

2 Considera que

$$r = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k} = x^i \hat{i}$$

$$a = a(r) = a(x, y, z) = a^i(x, y, z)\hat{i}$$

$$b = b(r) = b(x, y, z) = b^i(x, y, z)\hat{i}$$

$$\phi = \phi(r) = \phi(x, y, z)$$

$$\psi = \psi(r) = \psi(x, y, z)$$

a) Demuestre

$$\nabla(\phi \cdot \psi) = \phi \nabla \psi + \psi \nabla \phi$$

Sean ϕ y ψ funciones escalares.

Las componentes del gradiente son:

$$[\nabla(\phi \cdot \psi)]_i = \partial_i(\phi \cdot \psi) \text{ al usar la regla del producto}$$

$$\partial_i(\phi \cdot \psi)_i = \phi \partial_i \psi + \psi \partial_i \phi$$

$$= \nabla(\phi \cdot \psi) = \phi \nabla \psi + \psi \nabla \phi$$

día

mes

año

2d) La divergencia del rotacional

$$\nabla \cdot (\nabla \times a) = \partial_i (\epsilon_{ijk} \partial_j a_k) = \epsilon_{ijk} \partial_i \partial_j a_k$$

Tenemos una simetría en $\partial_i \partial_j$

pero hay una antisimetría en ϵ_{ijk} porque
que se anula

$$\nabla \cdot (\nabla \times a) = 0$$

2f)

$$[\nabla \times (\nabla \times a)] = \nabla (\nabla \cdot a) - \nabla^2 a.$$

$$= \epsilon_{ijk} \partial_j (\epsilon_{ilm} \partial_m a_l) =$$

$$= \underline{\epsilon_{ijk} \epsilon_{ilm} \partial_j \partial_m a_l} =$$

$$= \delta_{ij}^{lm} \delta_{jl} - \delta_{il} \delta_{jm} \Rightarrow (\delta_{ij}^{lm} \delta_{jl} - \delta_{il} \delta_{jm}) \partial_j \partial_m a_l$$

$$= \delta_i^l \delta_j^m \delta_j^l \delta_m^i - \delta_i^l \delta_j^m \delta_j^l \delta_m^i$$

$$= \delta_{ij} \delta_{ji} a_i - \delta_{ij} \delta_{ji} a_i$$

$$\Rightarrow [\nabla \times (\nabla \times a)]_i = \delta_{ij} (\delta_{ji} a_i) - \delta_{ij} \delta_{ji} a_i$$

día

mes

año

otro

$$\nabla(\nabla \cdot \mathbf{a}) - \nabla^2 \mathbf{a} =$$

$$(\nabla(\nabla \cdot \mathbf{a}))_i = \partial_i(\partial_j a_j) = \partial_i \partial_j a_j$$

$$-\nabla^2 \mathbf{a} = \partial_{xx} a_1 \neq \partial_i \partial_j a_i$$

$$\Rightarrow \nabla(\nabla \cdot \mathbf{a}) - \nabla^2 \mathbf{a} = \partial_i \partial_j a_j - \partial_j \partial_i a_i$$

Por tanto quedó demostrada la igualdad

Solución 1.6.G

2 Demuestre

$$a) \cos(3\alpha) = \cos^3(\alpha) - 3\cos(\alpha) \sin^2(\alpha)$$

$$\cos(3\alpha) = \cos(2\alpha + \alpha) = \cos(2\alpha)\cos(\alpha) - \sin(2\alpha)\sin(\alpha)$$

$$= \cos(\alpha + \alpha)\cos(\alpha) - \sin(\alpha + \alpha)\sin(\alpha)$$

$$= (\cos^2(\alpha) - \sin^2(\alpha))\cos(\alpha) - (2\sin(\alpha)\cos(\alpha))\sin(\alpha)$$

$$= \cos^3(\alpha) - \sin^2(\alpha)\cos(\alpha) - 2\sin(\alpha)\cos(\alpha)$$

$$\boxed{\cos^3(\alpha) - 3\sin^2(\alpha)\cos(\alpha)}$$

día

mes

año

b

$$\operatorname{Sen}(3\alpha) = 3\cos^2(\alpha)\operatorname{sen}(\alpha) - \operatorname{sen}^3(\alpha)$$

$$\operatorname{Sen}(3\alpha) = \operatorname{sen}(2\alpha + \alpha) = \operatorname{Sen}(2\alpha)\operatorname{Cos}(\alpha) + \operatorname{Cos}(2\alpha)\operatorname{Sen}(\alpha)$$

$$\operatorname{Sen}(2\alpha) = \operatorname{Sen}(\alpha + \alpha) = 2\operatorname{Sen}(\alpha)\operatorname{Cos}(\alpha)$$

$$\operatorname{Cos}(2\alpha) = \operatorname{Cos}(\alpha + \alpha) = \operatorname{Cos}^2(\alpha) - \operatorname{Sen}^2(\alpha)$$

$$\Rightarrow \operatorname{Sen}(3\alpha) = (2\operatorname{Sen}(\alpha)\operatorname{Cos}(\alpha))\operatorname{Cos}(\alpha) + (\operatorname{Cos}^2(\alpha) - \operatorname{Sen}^2(\alpha))\operatorname{Sen}(\alpha)$$

$$= 2\operatorname{Sen}(\alpha)\operatorname{Cos}^2(\alpha) + \operatorname{Cos}^3(\alpha)\operatorname{Sen}(\alpha) = \operatorname{Sen}^3(\alpha)$$

$$= \boxed{3\operatorname{Cos}^2(\alpha)\operatorname{Sen}(\alpha) - \operatorname{Sen}^3(\alpha)}$$

5) a $\sqrt{2}i$

$$z = 2i; |z| = \sqrt{2}; \theta = \frac{\pi}{2}; n = 2$$

Solucionar.

$$w_0 = 2^{1/4} \left(\cos \frac{\pi}{4} + i \operatorname{sen} \frac{\pi}{4} \right), \quad w_1 = 2^{1/4} \left(\cos \frac{5\pi}{4} + i \operatorname{sen} \frac{5\pi}{4} \right)$$

$$w_0 = 2^{-1/4} \left(\frac{\sqrt{2}}{2} + i \frac{\sqrt{2}}{2} \right)$$

$$w_1 = 2^{1/4} \left(\frac{\sqrt{2}}{2} - i \frac{\sqrt{2}}{2} \right)$$

b $\sqrt{1-\sqrt{3}}i$

$$z = 1 - \sqrt{3}i, \quad |z| = 2, \quad \theta = \frac{4\pi}{3}, \quad n = 2$$

$$w_0 = \sqrt{2} \left(\cos -\frac{\pi}{3} + i \operatorname{sen} -\frac{\pi}{3} \right) = \frac{\sqrt{2}}{2} - i \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\omega_1 = \sqrt{2} e^{i\frac{\pi}{6}} = -\frac{\sqrt{2}}{2} + i\frac{\sqrt{2}}{2}$$

C
(-1)^{1/3}

$$z = -1, |z| = 1, \theta = \pi, n = 3$$

$$\omega_k = \cos\left(\frac{\pi + 2k\pi}{3}\right) + i\sin\left(\frac{\pi + 2k\pi}{3}\right), k = 0, 1, 2$$

$$\omega_0 = \frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2}, \omega_1 = e^{i\pi} = -1, \omega_2 = e^{\frac{i5\pi}{3}} = \frac{1}{2} - i\frac{\sqrt{3}}{2}$$

D
8^{1/6}

$$z = 8, |z| = 8, \theta = 0, n = 6$$

$$\omega_k = 8^{1/6} \left[\cos\left(\frac{2k\pi}{6}\right) + i\sin\left(\frac{2k\pi}{6}\right) \right], k = 0, 1, 2, 3, 4, 5$$

6 raíces.

$$\boxed{\omega_c = 8^{1/6} e^{i\frac{2\pi k}{6}}}$$

Esta cada $\frac{\pi}{3}$ dentro del círculo con radio $r = \sqrt{2}$

F
 $\sqrt[4]{-8 - 8\sqrt{3}i}$

$$z = -8 - 8\sqrt{3}i, |z| = 16, \theta = \frac{4\pi}{3}, n = 4$$

$$\omega_k = 2 \left[\cos\left(\frac{\frac{4\pi}{3} + 2k\pi}{4}\right) + i\sin\left(\frac{\frac{4\pi}{3} + 2k\pi}{4}\right) \right]$$

$$\text{con } k = 0$$

$$\omega_0 = 2e^{i\pi/3} = 1 + i\sqrt{3}$$

$$\text{con } k = 1$$

$$\omega_1 = 2e^{i5\pi/6} = -\sqrt{3} + i$$

día

mes

año

$$K=2 \quad w_2 = -1 - i\sqrt{3}$$

$$K=3 \quad w_3 = \sqrt{3} - i$$

6 $\log z =$ Demuestre.

a $\log(-ie) = 1 - \frac{\pi}{2}i$

$$\text{Si } z = -ie \Rightarrow |z| = e$$

$$\text{y su argumento } \arg(-ie) = -\frac{\pi}{2} + 2\pi n \text{ por tanto}$$

$$\log(-ie) = \ln(e) + i\left(-\frac{\pi}{2} + 2\pi n\right) = 1 + i\left(-\frac{\pi}{2} + 2\pi n\right)$$

Cuando $n=0$

$$\boxed{\log(-ie) = 1 - \frac{\pi}{2}i}$$

b $\log(1-i)$

$$z = 1-i \quad |z| = \sqrt{2} \quad \arg(1-i) = -\frac{\pi}{4} + 2\pi n$$

$$\Rightarrow \log(1-i) = \ln\sqrt{2} + i\left(-\frac{\pi}{4} + 2\pi n\right) = \frac{1}{2}\ln(2) + i\cdots$$

$$-\frac{1}{2}\ln(2) + i\left(-\frac{\pi}{4} + 2\pi n\right)$$

$$\text{Si } n=0 \Rightarrow \boxed{\log(1-i) = \ln\sqrt{2} + \frac{\pi}{4}i}$$

dia

mes

año

c) $\log(e)$

Como $e \in \mathbb{C}$, $|e| = e$ $\arg(e) = 0 + 2\pi n$

$$\Rightarrow \log(e) = \ln e + i(0 + 2\pi n) = 1 + 2\pi n i^\circ$$

d) $\log(i)$

$$|i| = 1 \quad \arg(i) = \frac{\pi}{2} + 2\pi n$$

$$\Rightarrow \log(i) = \ln 1 + i\left(\frac{\pi}{2} + 2\pi n\right) = i\left(\frac{\pi}{2} + 2\pi n\right) - \left(2n + \frac{1}{2}\right)\pi i^\circ$$