

D) Comprueba el espacio vectorial de matrices complejas  $2 \times 2$  con la siguiente definición.

$$\langle a | b \rangle \iff \text{Tr}(A^T B) = (A^T)_{ij} B_{ji} = (A^*)_{ij} B_{ji}.$$

② Comprueba si  $\langle \cdot | \cdot \rangle$  es una buena definición de producto interno  
→ Para comprobar si es una buena definición de producto interno tenemos que cumplir:

1) Linealidad → 2) Conjugado simétrico → 3) Positividad

• 1.) Linealidad en el primer argumento:

$$\begin{aligned}\langle \alpha | \alpha b + \beta c \rangle &= \text{Tr}((A^T)(\alpha B + \beta C)) \\ &= \alpha \text{Tr}(A^T B) + \beta \text{Tr}(A^T C) = \alpha \langle a | b \rangle + \beta \langle a | c \rangle \text{ (completo)}\end{aligned}$$

2.) Conjugado simétrico:

$$\langle a | b \rangle = \overline{\langle b | a \rangle} \Rightarrow \text{Tr}(A^T B) = \text{Tr}(B^T)^T A \text{ (completo)}$$

3.) Positividad:

$$\langle a | a \rangle \geq 0 \iff \text{Tr}(A^T A) \geq 0 \text{ Se cumple si, } A \neq 0$$

→ ya que somos  $A \neq 0$   
entonces complejo

B) Para encontrar las normas

de Frobenius, utilizaremos la definición que

$$\|a\| = \sqrt{\langle a | a \rangle} \Rightarrow \sqrt{\text{Tr}(A^T A)} \rightarrow$$

③ Para encontrar la distancia entre las matrices  $A$  y  $B$ , utilizaremos la definición de distancia:

$$d(A, B) = \|A - B\| = \sqrt{\langle A - B | A - B \rangle} \rightarrow \text{Utilizaremos.}$$

→ Quedaría:  $\sqrt{\text{Tr}((A - B)^T (A - B))}$   
pero nuestro problema:

$$A = \begin{pmatrix} 1+3i & 2+9i \\ 2+5i & 1+2i \end{pmatrix}; B = \begin{pmatrix} 2+5i & 7-2i \\ 1-2i & 2-5i \end{pmatrix}$$

$$d(A, B) = \|A - B\|$$

$$A - B = \begin{pmatrix} -1-2i & -5+7i \\ 1+3i & -1+7i \end{pmatrix} \Rightarrow \|A - B\| = \sqrt{(-1-2i)^2 + (-5+7i)^2 + (1+3i)^2 + (-1+7i)^2}$$

$$\|A - B\| = \sqrt{5+94+10+50} = \sqrt{139}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

~~L.6~~

$$(1(i) + i(1) + 0) + (1(-i) + i(-1)) = 4i \cancel{\neq}$$

Si forman una base para el espacio vectorial de matrices complejas  $\mathbb{C}^2$  hermiticas.

⑥ Comprobar que la base es ortogonal (ojo la definición de producto interno  $\langle A, B \rangle := \text{Tr}(A^\dagger B)$ ) y forman una base para el espacio vectorial.

$$\Rightarrow \langle \delta_1, \delta_2 \rangle = \text{Tr}\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle \delta_1, \delta_3 \rangle = \text{Tr}\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle \delta_1, \delta_0 \rangle = \text{Tr}\left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ i & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle \delta_2, \delta_3 \rangle = \text{Tr}\left(\begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ -i & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle 6_2 | 5_0 \rangle = Tr((c^0 - i)(c^1)^*) = (c^0 - i) \cdot 0 = 0$$

$$\langle 6_3 | 5_0 \rangle = Tr((c^0 - i)(c^1)^*) = (c^0 - i) \cdot 0 = 0$$

$$\|A-B\| = \sqrt{5+74+10+50} = \sqrt{139}$$

⑨ Jaderendo:

$$d(A, B) = \|A - B\| \Rightarrow \sqrt{\text{Tr}(A - B)^T(A - B)}$$

$$\Rightarrow \delta_0 - \delta_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \sqrt{\text{Tr}(\begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix})} = \sqrt{\text{Tr}(\begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 2 \end{pmatrix})} = \sqrt{4} = 2$$

$$\delta_0 - \delta_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \sqrt{\text{Tr}(\begin{pmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} 1 & i \\ -i & 1 \end{pmatrix})} = \sqrt{\text{Tr}(\begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix})} = \sqrt{4} = 2$$

$$\delta_0 - \delta_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \sqrt{\text{Tr}((\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix})^T \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix})} = \sqrt{\text{Tr}(\begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix})} = \sqrt{4} =$$

$$\begin{matrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{matrix} \leq 2 \\ \leq 2$$

Nombre Jair Floraz Rabón

Fecha dia mes año

Profesor Luis A. Núñez

Materia Metodos I

Institución U.I.S

Curso

Nota

2.3.6 //

5) Muestra que las matrices de Pauli ( $\delta_1, \delta_2, \delta_3$ ) presentadas en los ejercicios de la sección 2.2.9 forman una base para el espacio vectorial

Matrices de pauli

$$\delta_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} ; \quad \delta_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} ; \quad \delta_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} ; \quad \delta_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Son matrices complejas  $2 \times 2$  hermiticas

$$\delta_1^T = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \delta_1 ; \quad \delta_2^T = \begin{pmatrix} 0 & i \\ -i & 0 \end{pmatrix} = \delta_2 ; \quad \delta_3^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \delta_3$$

$$\delta_0^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \delta_0 ; \quad \delta_0^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \delta_0$$

Ya que tenemos 4 matrices complejas de dimensiones  $2 \times 2$  y todas hermiticas solo nos quedaria ver si son linealmente independientes.

El metodo que utilizare sera convertir cada matriz en una columna y conformar una matriz  $4 \times 4$  para calcular el determinante el cual me tiene que dar  $\neq 0$  para ser L.I.

$$\det = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ -i & 0 & 0 & 1 \\ 1 & i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 & -i & 0 \\ 1 & i & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{vmatrix} \quad L.i.g$$

$$((1(i)+i(1)+0)-(1(-i)+i(-1))) = 4i //$$

Si forman una base para el espacio vectorial de matrices complejas  $2 \times 2$  hermiticas.

(3) En resumen, se ve la base de cálculo de los  
 15 elementos de producto interno  $\langle G_1 G_2 \rangle = \text{Tr}(G_1^T G_2)$   
 que tienen una base para el espacio vectorial.

$$\langle G_1 | G_2 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle G_1 | G_3 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle G_1 | G_4 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle G_2 | G_3 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ -i & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle G_2 | G_4 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = 0$$

$$\langle G_3 | G_4 \rangle = \text{Tr} \left( \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = 0$$

b)

Téorème:

$$\begin{pmatrix} z_1 & z_2 \\ z_3 & z_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 + iy_1 & x_2 + iy_2 \\ x_3 + iy_3 & x_4 + iy_4 \end{pmatrix}$$

Schéma:

$$\begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} iy_1 & iy_2 \\ iy_3 & iy_4 \end{pmatrix}$$

et donc le théorème:

$$P_2 = \{x_i \in \mathbb{R} \mid i y_1 + i y_2 + i y_3 + i y_4 = 0\}$$

$$Y I = \{iy \in C \mid x_1 = x_2 = x_3 = x_4 = 0\}$$

En dons je complète:

\* O est-il dans l'espace  $P_2 \subset I$ ?

$$Si: \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \in P_2 \quad \text{et} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = I$$

\* (enunciado bajo la adición,  $\mathbb{R}$  e  $\mathbb{Z}$  cumplen)

$$x = \begin{pmatrix} z_1 + x_1 & z_2 + x_2 \\ z_3 + x_3 & z_4 + x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}$$

$$y = \begin{pmatrix} iws + y_1 & iws + y_2 \\ iws + y_3 & iws + y_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{I}$$

\* (enunciado bajo la adición por escalar,  $\mathbb{R}$  e  $\mathbb{I}$  cumplen)

$$x = \alpha \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \\ x_3 & x_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}$$

Un número real /  
pero se puede considerar  
un escalar multiplicativo  
entre reales o también  
un escalar.

$$\alpha \begin{pmatrix} y_1 & y_2 \\ y_3 & y_4 \end{pmatrix} \in \mathbb{I}$$

afor afecta su cantidad y no cambia la  
composición sigue perteneciendo al espacio.

(2)

9) Considerar el polinomio  $P(x) = x^2 + x + 3$  y expresarlo en términos de la base de polinomios de Legendre  $\{P_i(x)\} \Leftrightarrow \{P_i(x)\}$

5) Teneremos:

La base de polinomios.

$$P_0(x) = 1$$

$$P_1(x) = x$$

$$P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1)$$

5) Para encontrar  $C_0, C_1, C_2$  calcularemos las integrales necesarias utilizando la relación de ortogonalidad de los polinomios de Legendre:

$$C_i = \int_{-1}^1 P_0(x) P_i(x) dx = \frac{1}{2\pi+1} \text{Siempre}$$

5) Tendremos:  $P_0(x) = x^2 + x + 3$  y

$$P_1(x) = 1 \quad P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1)$$

$$P_3(x) = x$$

$\Rightarrow$  Para  $C_0$ :

$$C_0 = \int_{-1}^1 (x^2 + x + 3)(1) dx = 0$$

$$\begin{aligned} C_0 &= \left. \frac{1}{3}x^3 + \frac{1}{2}x^2 + 3x \right|_{-1}^1 = \left( \frac{1}{3} + \frac{1}{2} + 3 \right) - \left( \frac{-1}{3} + \frac{1}{2} - 3 \right) \\ &= \frac{2}{3} + 6 = \frac{2}{3} + \frac{18}{3} = \frac{20}{3} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \frac{20}{3} = \frac{2}{3} = \frac{10}{3}$$

$$C_1 = \int_{-1}^1 (x^2 + x + 3)(x) dx = -\frac{2}{3}$$

$$\Rightarrow \int_{-1}^1 (x^3 + x^2 + 3x) dx$$

$$\begin{aligned} &= \left. \frac{1}{4}x^4 + \frac{1}{3}x^3 + \frac{3}{2}x^2 \right|_{-1}^1 = \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{3} + \frac{3}{2} \right) - \left( \frac{1}{4} - \frac{1}{3} + \frac{3}{2} \right) = \end{aligned}$$

$$C_1 = \frac{2}{3}$$

$$\Rightarrow \frac{2}{3} - \frac{2}{3} = 0 \Rightarrow C_1 = 0$$

$$C_2 = \int_{-1}^1 (x^2 + x + 3) \left( \frac{1}{2}(3x^2 - 1) \right) dx = \frac{2}{5}$$

$$\Rightarrow \int_{-1}^1 \left( \frac{3x^4}{2} + \frac{3x^3}{2} + 4x^2 - \frac{x}{2} - \frac{3}{2} \right) dx = \frac{2}{5}$$

$$\left. \frac{3x^5}{10} + \frac{3x^4}{8} + \frac{4x^3}{3} - \frac{x^2}{4} - \frac{3x}{2} \right|_{-1}^1 = \frac{2}{5}$$

$$\left( \frac{3}{10} + \frac{3}{8} + \frac{4}{3} - \frac{1}{4} - \frac{3}{2} \right) - \left( -\frac{3}{10} + \frac{3}{8} - \frac{4}{3} - \frac{1}{4} + \frac{3}{2} \right) = \frac{2}{5}$$

$$\frac{6}{10} + \frac{8}{8} - \frac{6}{2} = \frac{2}{5}$$

$$\frac{1}{5} = \frac{2}{5} \Rightarrow C_2 = \frac{2}{3}$$

Ahora que tenemos los coeficientes  $C_i$  podemos expresarlos en términos de la base de Legendre como:

$$P^P(x) = C_0 P_0(x) + C_1 P_1(x) + C_2 P_2(x)$$

$$\Rightarrow P^P(x) = \frac{10}{3}(1) + 0 + \frac{2}{3}(3x^2 - 1)$$

$$P^P(x) = \frac{10}{3} + 2x^2 - \frac{2}{3} \quad //$$

Exemplo de  $3 \times 3$   $\Rightarrow \text{rank } U = 3$

$$U = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad S = \begin{pmatrix} 10 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Então temos que  $UV = U \cdot V^T$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

Obtemos uma matriz  $3 \times 3$  com rango 2 e um tensor de rango 2 em  $P_3^3$ .

Exemplos:

$$S_1 = \{x, xy^2\} \quad B_1 = \{1, y, y^2\}$$

$$\Leftrightarrow \text{fatorando } P_{3 \times 3}^{reg}(x, y) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

$$C^{11} = 0; C^{12} = 1; C^{13} = 1; C^{21} = 0; C^{22} = 1; C^{23} = 1; C^{31} = 0; C^{32} = 3$$

$$C^{33} = 3$$

$$C^{ij} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

3)  $\mathbf{F} = (0, 0, 0, \rho)$

$$\mathbf{F} = (0, 0, 0, \rho) = \mathbf{V} \cdot \mathbf{F}_0 + \mathbf{F}_0 \cdot \mathbf{V} = \mathbf{V} \cdot \mathbf{F}_0 + \mathbf{F}_0 \cdot \mathbf{V}$$

3)

- ④ A continuación los componentes de un vector en el punto  
de tetraedro  $(t, r, \theta, \phi)$  y sus componentes cartesianas.  
 $(t, r, \theta, \phi) = (x^0, x^1, x^2, x^3)$  en donde las componentes  
sean cartesianas.

Para ello, calcular las siguientes velocidades de transformación.

$$\begin{aligned}\mathbf{v} &= g\alpha^0 \mathbf{i}_B \\ \mathbf{k}_B &= g\alpha^3 \mathbf{i}_P \\ \mathbf{r}_A &= g\alpha^0 \mathbf{i}_P \\ \mathbf{f}_A &= g\alpha^3 \mathbf{i}_P\end{aligned}$$

Donde,  $g\alpha$  es la matriz metriva  
caríonómica

dado:  $\mathbf{D}^2 = \mathbf{N} \mathbf{A} \mathbf{B} \mathbf{D}^1$

$$\mathbf{N} \mathbf{A} \mathbf{B} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \text{sen}^2 \theta \end{pmatrix}$$

Teneras las componentes  
de la tetraedra dada en el  
sistema estandarizado.

$$\begin{aligned}\mathbf{v}_A &= (-1, 0, 0, 0) \\ \mathbf{k}_A &= (0, 1, 0, 0) \\ \mathbf{r}_A &= (0, 0, 1, 0) \\ \mathbf{f}_A &= (0, 0, 0, 1, \text{sen}^2 \theta)\end{aligned}$$

Para obtener las componentes  
cartesianas se necesitarán  
la inversa de la matriz metriva  
para esto.

La inversa de  $\mathbf{N} \mathbf{A} \mathbf{B}$  es  $\mathbf{N}^{-1}$

$$\begin{aligned}
 & \text{Vetorial} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 & \text{Rotação} \quad \vec{\alpha} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 & \text{Translação} \quad \vec{t} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\
 & \text{Matrizes} \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Seja rotacionado:

$$\vec{v}^{\text{rot}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{t}^{\text{rot}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{\alpha}_x = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \vec{\alpha}_y = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \vec{\alpha}_z = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$\vec{v}^{\text{rot}} = \vec{v} \cdot \vec{\alpha}_x + \vec{t}^{\text{rot}}$

1) As fórmulas para conversão de coordenadas cartesianas em esfericas em três dimensões:

1) Para  $\vec{r}$  (componente radial temporal):

$$\vec{r} = t$$

2) Para  $\vec{\theta}_1$  (ângulo azimuthal apical):

$$\vec{\theta}_1 = (\sqrt{x^2 + y^2})$$

3) Para  $\vec{\theta}_2$  (ângulo azimuthal Isemportante):

$$\vec{\theta}_2 = \arctan\left(\frac{y}{x}\right)$$

4) Para  $\vec{\theta}_3$  (ângulo azimuthal apical):

$$\vec{\theta}_3 = \arccos\left(\frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}\right)$$

\*) Dado o vetor  $\vec{a} = (5, 3, 2, 1)$ , aplicar as fórmulas:

$$1. \vec{a}_0 = 1$$

$$2. \vec{a}_1 = \sqrt{5^2 + 3^2 + 2^2} = \sqrt{38}$$

$$3. \vec{a}_2 = \arctan\left(\frac{3}{5}\right) \Rightarrow (\vec{a}_0, \vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3) =$$

$$4. \vec{a}_3 = \arccos\left(\frac{2}{\sqrt{38}}\right) \Rightarrow \left(1, \sqrt{38}, \arctan\left(\frac{3}{5}\right), \arccos\left(\frac{2}{\sqrt{38}}\right)\right)$$

7) Cálculo de Maxwell se define:

$$f_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & E_x & E_y & E_z \\ -E_x & 0 & -B_z & B_y \\ -E_y & B_z & 0 & -B_x \\ -E_z & -B_y & B_x & 0 \end{pmatrix}$$

7) El cuadro anterior es

$$H_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

de acuerdo a la definición de tensor de campo

$$F_{\mu\nu} = F_{\mu\nu}(E, B)$$

Proyección en el eje  $x$ :

$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha}$ ,  $f_{\mu\nu}K^\alpha$ ,  $f_{\mu\nu}M^\alpha$ ,  $f_{\mu\nu}S^\alpha$   
y las proyecciones cruzadas:

$$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha}, f_{\mu\nu}V^{\mu M^\alpha}, f_{\mu\nu}V^{\mu S^\alpha}$$

Cambiando las proyecciones directas:

$$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha} = f_{\mu\nu}(-V^\mu)(K^\alpha) = -f_{\mu\nu}V^\mu V^\alpha$$

antisimétrico  $\Rightarrow f_{\mu\nu}V^\mu V^\alpha = 0$

mediante la ortogonalidad de la tetrad local  
las demás proyecciones también van cero.

Proyecciones cruzadas:

$$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha} = f_{\mu\nu}(-V^\mu)(K^\alpha) = -f_{\mu\nu}V^\mu M^\alpha = -(-E_x) = E_x$$

$$f_{\mu\nu}V^{\mu M^\alpha} = f_{\mu\nu}(-V^\mu)(M^\alpha) = -f_{\mu\nu}V^\mu K^\alpha = -(-E_y) = E_y$$

$$f_{\mu\nu}V^{\mu S^\alpha} = f_{\mu\nu}(-V^\mu)(S^\alpha) = -f_{\mu\nu}V^\mu J^\alpha = -(-E_z) = E_z$$

Ejemplos:

$$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha} = f_{\mu\nu}K^\alpha = f_{\mu\nu}M^\alpha = f_{\mu\nu}S^\alpha = 0$$

$$f_{\mu\nu}V^{\mu K^\alpha} = E_x ; f_{\mu\nu}V^{\mu M^\alpha} = E_y ; f_{\mu\nu}V^{\mu S^\alpha} = E_z$$