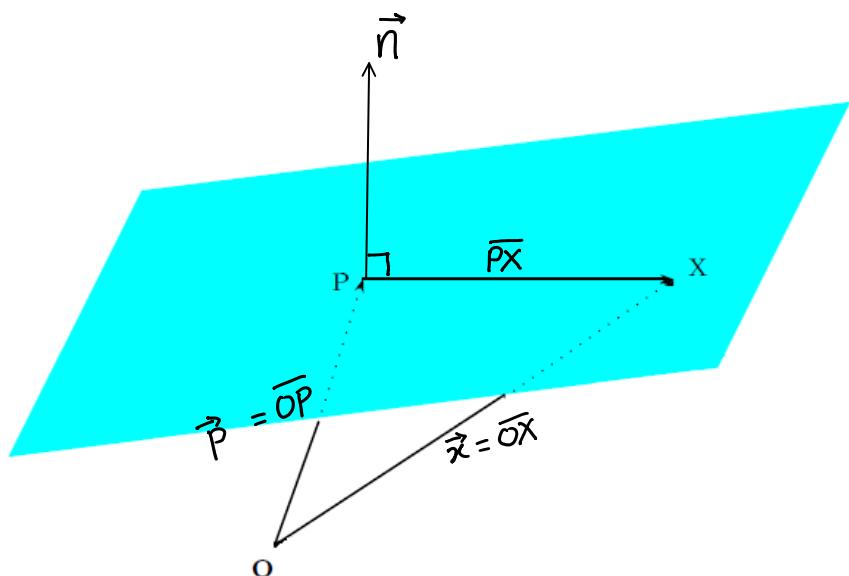


Hiperplanos

Definición [Hiperplano]. Dados un punto P y un vector no nulo \mathbf{n} , diremos que el conjunto formado por P y todos los puntos X que determinan vectores \overrightarrow{PX} ortogonales a \mathbf{n} es el *hiperplano* que contiene al punto P y es ortogonal al vector \mathbf{n} . Al vector \mathbf{n} lo llamamos *vector normal* del hiperplano .



$$\overrightarrow{PX} \cdot \vec{n} = 0$$

↑
producto punto

Como $\overrightarrow{PX} = \overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OP}$

ent. $(\overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OP}) \cdot \vec{n} = 0$

$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$.

$$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$$

$$\vec{x} \cdot \vec{n} = \vec{p} \cdot \vec{n}$$

Ecuación normal de un hiperplano.

Sean $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$, $\vec{p} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$ y $\vec{n} = \begin{pmatrix} l_1 \\ l_2 \\ \vdots \\ l_n \end{pmatrix}$.

$$\begin{pmatrix} x_1 - a_1 \\ x_2 - a_2 \\ \vdots \\ x_n - a_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} l_1 \\ l_2 \\ \vdots \\ l_n \end{pmatrix} = 0$$

$$l_1(x_1 - a_1) + l_2(x_2 - a_2) + \dots + l_n(x_n - a_n) = 0.$$

de manera equivalente,

$$l_1 x_1 + l_2 x_2 + \dots + l_n x_n = l_1 a_1 + l_2 a_2 + \dots + l_n a_n \\ = \vec{n} \cdot \vec{p}$$

$\ell_1 x_1 + \ell_2 x_2 + \dots + \ell_n x_n = d$, donde $d = \vec{n} \cdot \vec{p}$.

Ecuación general del hiperplano que pasa por P y es ortogonal a \vec{n} .

Ejm. ¿Cuál es la ecuación del hiperplano que pasa por

$$P = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ y es ortogonal a } \vec{n} = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} ?$$

Solución .

$$(\vec{x} - \vec{p}) \cdot \vec{n} = 0$$

$$\left[\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} \right] \cdot \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = 0.$$

$$-2(x+1) + 1(y-2) + 4(z-3) = 0.$$

$$-2x - 2 + y - 2 + 4z - 12 = 0$$

$$-2x + y + 4z - 16 = 0.$$

$$-2x + y + 4z = 16$$

Definición.

Sean H_1 un hiperplano con vector normal \vec{v}_1

$$H_2 \quad " \quad " \quad " \quad " \quad " \quad " \quad \vec{n}_2.$$

Decimos que

Decimos que

- H_1 y H_2 son paralelos si y solo si \vec{n}_1 y \vec{n}_2 son paralelos
- H_1 y H_2 » ortogonales » » » ortogonales.

Ejemplos.

1. Hallar la ecuación del Hno que pasa por $P = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$ y que es paralelo al Hno $2x - 5y + 2z = 1$.

Solución:

$$P = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \quad n = \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{x} \cdot \vec{n} = \vec{p} \cdot \vec{n}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$2x - 5y + 2z = 2 + 10 + 8 = 20 //$$

2. Hallar la ecuación del Hno H_1 de \mathbb{R}^5 que pasa por el origen y que es ortogonal al Hno H_2 $3x_2 - x_3 - 2x_4 = 2$

Solución

- Hno dado H_2 : $0x_1 + 3x_2 - x_3 - 2x_4 + 0x_5 = 2$.

$$\vec{n}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \\ -1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

- Si \vec{n}_1 es el vector normal del Hno $H_1 \Rightarrow \vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2 = 0$.

$$\vec{n}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Verificar que $2x_1 + x_2 + 3x_3$ es la ecuación del Hno H_1 .

Hiperplanos $\left\{ \begin{array}{l} \text{En } \mathbb{R} \text{ son puntos} \\ \text{En } \mathbb{R}^2 \text{ son rectas} \\ \text{En } \mathbb{R}^3 \text{ son planos.} \end{array} \right.$

Producto vectorial

Definición [Producto vectorial]. Dados dos vectores $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}$ y $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$ de R^3 , definimos $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, el *producto vectorial* de \mathbf{u} y \mathbf{v} , como el vector

$$\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} u_2 v_3 - u_3 v_2 \\ -(u_1 v_3 - u_3 v_1) \\ u_1 v_2 - u_2 v_1 \end{pmatrix}.$$

$$\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} u_2 v_3 - u_3 v_2 \\ u_3 v_1 - u_1 v_3 \\ u_1 v_2 - u_2 v_1 \end{pmatrix}$$

Ejm. Sean $\mathbf{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ y $\mathbf{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$ Calcular $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ y $\mathbf{v} \times \mathbf{u}$.

$$\bullet \quad \mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{pmatrix} (-1)(-1) - 3(-2) \\ 3(1) - 2(-1) \\ 2(-2) - (-1)(1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \\ -3 \end{pmatrix}.$$

$$\bullet \quad \mathbf{v} \times \mathbf{u} = \begin{pmatrix} -2(3) - (-1)(-1) \\ 2(-1) - 3(1) \\ 1(-1) - (-2)(2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7 \\ -5 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Note que $u \times v \neq v \times u$

Tarea: revisar ejemplo 41, pág. 106.

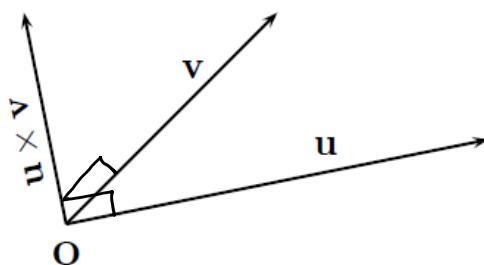
Teorema [Propiedades del producto vectorial].

Si \mathbf{u} , \mathbf{v} y \mathbf{w} son vectores de R^3 y λ es un escalar, entonces:

1. $\mathbf{u} \times \mathbf{v} = -\mathbf{v} \times \mathbf{u}$. Ley anticonmutativa
2. $\mathbf{u} \times (\mathbf{v} + \mathbf{w}) = \mathbf{u} \times \mathbf{v} + \mathbf{u} \times \mathbf{w}$. Ley distributiva por derecha
3. $(\mathbf{u} + \mathbf{v}) \times \mathbf{w} = \mathbf{u} \times \mathbf{w} + \mathbf{v} \times \mathbf{w}$. Ley distributiva por izquierda
4. $\lambda(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) = (\lambda\mathbf{u}) \times \mathbf{v} = \mathbf{u} \times (\lambda\mathbf{v})$.
5. $\mathbf{u} \times \mathbf{0} = \mathbf{0} \times \mathbf{u} = \mathbf{0}$.
6. $\mathbf{u} \times \mathbf{u} = \mathbf{0}$.
7. $\mathbf{u} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{w}) = (\mathbf{u} \cdot \mathbf{w})\mathbf{v} - (\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})\mathbf{w}$.
8. $(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{u} = (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{v} = 0$.
9. $\mathbf{u} \cdot (\mathbf{v} \times \mathbf{w}) = \mathbf{w} \cdot (\mathbf{u} \times \mathbf{v})$.

Observación: de la propiedad 8 se tiene que

$$(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \perp \mathbf{u} \quad \text{y} \quad (\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \perp \mathbf{v}$$



Teorema [Norma del producto vectorial].

Dados dos vectores arbitrarios \mathbf{u} y \mathbf{v} de R^3 , si θ es el ángulo entre los vectores \mathbf{u} y \mathbf{v} , entonces

1. $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\|^2 = \|\mathbf{u}\|^2 \|\mathbf{v}\|^2 - (\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})^2$. [Identidad de Lagrange]
2. $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \operatorname{sen} \theta$. [Norma del producto vectorial]

$$\begin{aligned}
 D/ \quad 1. \quad \|u \times v\|^2 &= (u \times v) \cdot (u \times v) \\
 &= \omega \cdot (u \times v), \quad \omega = u \times v \\
 &= u \cdot (v \times \omega) \quad \text{prop. 9.} \\
 &= u \cdot [v \times (u \times v)] \\
 &= u \cdot [\underbrace{(v \cdot v)}_{\text{escalar}} u - \underbrace{(v \cdot u)}_{\text{escalar}} v] \\
 &= (v \cdot v)(u \cdot u) - (v \cdot u)(u \cdot v) \\
 &= \|u\|^2 \|v\|^2 - (u \cdot v)^2
 \end{aligned}$$

$$2. \quad \text{Recordar: } \sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$$

$$\sin^2 \theta = 1 - \cos^2 \theta.$$

$$\cos \theta = \frac{u \cdot v}{\|u\| \|v\|} \Rightarrow u \cdot v = \|u\| \|v\| \cos \theta.$$

$$\begin{aligned}
 \|u \times v\|^2 &= \|u\|^2 \|v\|^2 - (u \cdot v)^2 \\
 &= \|u\|^2 \|v\|^2 - (\|u\| \|v\| \cos \theta)^2 \\
 &= \|u\|^2 \|v\|^2 - \|u\|^2 \|v\|^2 \cos^2 \theta. \\
 &= \|u\|^2 \|v\|^2 (1 - \cos^2 \theta).
 \end{aligned}$$

$$\|u \times v\|^2 = \|u\|^2 \|v\|^2 \sin^2 \theta$$

$$\text{En consecuencia, } \|u \times v\| = \|u\| \|v\| \sin \theta.$$

Vectores paralelos en \mathbb{R}^3 .

Sean u y v no nulos en \mathbb{R}^3 .

$$\mathbf{u} \parallel \mathbf{v} \quad \text{si y solo si} \quad \mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{0}$$

D/: (\Rightarrow) si $\mathbf{u} \parallel \mathbf{v} \Rightarrow \mathbf{v} = \lambda \mathbf{u}$.

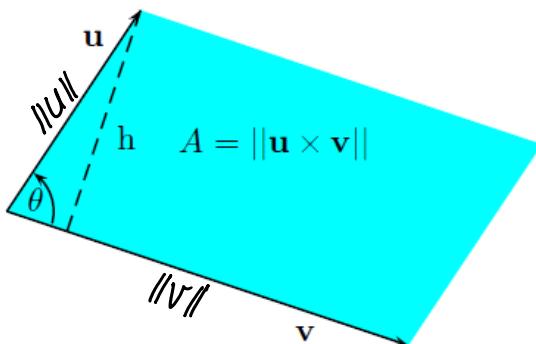
$$\mathbf{u} \times \mathbf{v} = \mathbf{u} \times (\lambda \mathbf{u}) = \lambda (\mathbf{u} \times \mathbf{u}) = \lambda \mathbf{0} = \mathbf{0}_{\#}$$

(\Leftarrow) Ejercicio.

Área de un paralelogramo.

Corolario [Área de un paralelogramo].

El área del paralelogramo cuyos lados no paralelos están dados por los vectores \mathbf{u} y \mathbf{v} de \mathbb{R}^3 está dada por $\|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\|$.



$$\text{Observe que } \operatorname{sen} \theta = \frac{h}{\|\mathbf{u}\|} \Rightarrow h = \|\mathbf{u}\| \operatorname{sen} \theta.$$

$$\begin{aligned} A &= \text{base} \cdot \text{altura} = \|\mathbf{v}\| h = \|\mathbf{v}\| \|\mathbf{u}\| \operatorname{sen} \theta \\ &= \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \operatorname{sen} \theta \\ &= \|\mathbf{u} \times \mathbf{v}\| \end{aligned}$$