

Ejercicio 3 sección 1.4.5

$$A_k^i \tilde{A}_i^j = \delta_k^j = \begin{pmatrix} \delta_1^1 & \delta_1^2 & \delta_1^3 \\ \delta_2^1 & \delta_2^2 & \delta_2^3 \\ \delta_3^1 & \delta_3^2 & \delta_3^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$A_1^1 \tilde{A}_1^1 + A_1^2 \tilde{A}_2^1 + A_1^3 \tilde{A}_3^1 = \delta_1^1$$

$$A_2^1 \tilde{A}_1^1 + A_2^2 \tilde{A}_2^1 + A_2^3 \tilde{A}_3^1 = \delta_2^1$$

$$A_3^1 \tilde{A}_1^1 + A_3^2 \tilde{A}_2^1 + A_3^3 \tilde{A}_3^1 = \delta_3^1$$

$$A_1^1 \tilde{A}_1^2 + A_1^2 \tilde{A}_2^2 + A_1^3 \tilde{A}_3^2 = \delta_1^2$$

$$A_2^1 \tilde{A}_1^2 + A_2^2 \tilde{A}_2^2 + A_2^3 \tilde{A}_3^2 = \delta_2^2$$

$$A_3^1 \tilde{A}_1^2 + A_3^2 \tilde{A}_2^2 + A_3^3 \tilde{A}_3^2 = \delta_3^2$$

$$A_1^1 \tilde{A}_1^3 + A_1^2 \tilde{A}_2^3 + A_1^3 \tilde{A}_3^3 = \delta_1^3$$

$$A_2^1 \tilde{A}_1^3 + A_2^2 \tilde{A}_2^3 + A_2^3 \tilde{A}_3^3 = \delta_2^3$$

$$A_3^1 \tilde{A}_1^3 + A_3^2 \tilde{A}_2^3 + A_3^3 \tilde{A}_3^3 = \delta_3^3$$

pero  $A_k^i \tilde{A}_i^j = 1$  si  $i = k = j$ , de lo contrario  
 es igual a 0, por tanto

$$A_1^1 \tilde{A}_1^1 = A_2^2 \tilde{A}_2^2 = A_3^3 \tilde{A}_3^3 = \delta_1^1 = \delta_2^2 = \delta_3^3 = 1$$

$$\text{entonces: } A_k^i \tilde{A}_i^j = \delta_k^j = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

En el caso específico

$$A_k^i \tilde{A}_i^j = \begin{pmatrix} \cos \phi & \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = 1$$

$$\begin{pmatrix} \cos^2 \phi + \sin^2 \phi & -\sin \phi \cos \phi + \cos \phi \sin \phi & 0 \\ -\sin \phi \cos \phi + \cos \phi \sin \phi & \sin^2 \phi + \cos^2 \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \delta_k^j$$

Sean dos sistemas de coordenadas ortogonales  $e_i$  y  $e'_i$ ,  $\cos \theta_{ij} = e'_i \cdot e_j$  es la proyección de cada vector de la base nueva sobre la original, pudiendo escribir cada nuevo vector  $e'_i$  como combinación lineal de la base anterior de la forma  $e'_i = A_{ij} e_j$ , donde cada componente  $A_{ij}$  de  $f_j$  es  $A_{ij} = \cos \theta_{ij}$ , y, conociendo que  $A_{ij} A_{ji} = \delta_{ij} = I$ , se tiene que:

$$e'_i = A_{i1} e_1 + A_{i2} e_2 + A_{i3} e_3, \text{ donde } A_{ij} = e'_i \cdot e_j = \cos \theta_{ij}$$

$$e'_i \cdot e'_j = (A_{i1} e_1 + A_{i2} e_2 + A_{i3} e_3) \cdot (A_{j1} e_1 + A_{j2} e_2 + A_{j3} e_3)$$

$$= A_{ij} A_{ji} (e_i \cdot e_j), \text{ como } e_i \text{ es ortogonal entonces } e_i \cdot e_j = \delta_{ij}$$

$$\text{Entonces } e'_i \cdot e'_i = |A_i|^2 = (A_{i1})^2 + (A_{i2})^2 + (A_{i3})^2 = \cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma$$

y como  $e'_i$  pertenece a una base ortogonal, entonces  $e'_i \cdot e'_i = 1 \rightarrow \cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1 \quad \square$

Ejercicios y revisión 14.3

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j}$$

$$(x, y) \rightarrow (-y, x) \quad A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \det(A) = 1 \rightarrow \text{transformación de rotación}$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ Es ortogonal y transforma como rotación con sentido contrario}$$

$$(x, y) \rightarrow (x, -y) \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \det(A) = -1 \rightarrow \text{transformación de reflexión}$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ Es ortogonal y transforma como reflexión con sentido contrario}$$



día

mes

año

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

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \det(A) = 2$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix} \quad A^T A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 2I$$

No es ortogonal no transforma como verdaderas componentes de no tener

$$\textcircled{2} (x, y) \rightarrow (x+y, x-y)$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \quad \det(A) = -2$$

$$A^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \quad A^T A = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} = 2I$$

No transforma como verdaderas componentes

Ejercicio 2 sección 1.5.7

$$2a \nabla(\phi\psi) = \phi \nabla\psi + \psi \nabla\phi$$

$$(\nabla(\phi\psi))^i = \partial^i(\phi\psi) = \phi \partial^i\psi + \psi \partial^i\phi = \phi(\nabla\psi)^i + \psi(\nabla\phi)^i$$

Por lo tanto  $\nabla(\phi\psi) = \phi \nabla\psi + \psi \nabla\phi$

$$2d. \nabla \cdot (\nabla \times a) = \partial_i (\epsilon^{ijk} \partial_j a_k) = \epsilon^{ijk} \partial_i \partial_j a_k$$

$\epsilon^{ijk}$  es antisimétrica, mientras que  $\partial_i \partial_j a_k$  es simétrica respecto a  $i$  y  $j$ , por lo tanto se anulan:

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

$\nabla \times (\nabla \cdot a) \rightarrow$  No está definido ya que  $\nabla \cdot a$  es un escalar y la operación del rotacional  $\nabla \times (\cdot)$  se debe efectuar entre vectores.

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

$$(\nabla \times (\nabla \times a))^i = \epsilon_{ijk} \partial_j (\nabla \times a)_k = \epsilon_{ijk} \partial_j (\epsilon^{klm} \partial_l a_m)$$

$$= \epsilon_{ijk} \epsilon^{klm} \partial_j \partial_l a_m = \epsilon_{ijk} \epsilon^{lmk} \partial_j \partial_l a_m$$

$$= (\delta_{il} \delta_{jk} - \delta_{il} \delta_{jk}) (\partial_j \partial_l a_m)$$

$$= \delta_{il} \delta_{jk} \partial_j \partial_l a_m - \delta_{il} \delta_{jk} \partial_j \partial_l a_m$$

$$= \delta_{il} \partial_i \delta_{jk} \partial_j a_m - \delta_{il} \partial_m \delta_{jk} \partial_j \partial_i a_m$$

$$= \partial_i \partial_j a_j - a_i \partial_j \partial_j$$

$$= \partial_i (\partial_j a_j) - \partial_j \partial_j a_i = \nabla(\nabla \cdot a) - \nabla^2 a \quad \square$$



## Ejercicio 2 sección 1.6.5

$$\text{Ejemplo } \cos(3\theta) + i \sin(3\theta) = (\cos \theta + i \sin \theta)^3$$

$$\cos 3\theta + i \sin 3\theta = \cos^3 \theta + 3i \cos^2 \theta \sin \theta - 3 \cos \theta \sin^2 \theta - i \sin^3 \theta$$

Igualando parte real y imaginaria

$$a. \cos 3\theta = \cos^3 \theta - 3 \cos \theta \sin^2 \theta$$

$$b. \sin 3\theta = 3 \cos^2 \theta \sin \theta - \sin^3 \theta \quad \square$$

## Ejercicio 5 sección 2.6.5

$$a) z = \sqrt{2} = \sqrt{2} \sqrt{1} = \sqrt{2} e^{i \left( \frac{\pi}{2} + 2\pi k \right)}$$

$$n \text{ raíces } \rightarrow z^{1/n} = 2^{1/2n} e^{i \left( \frac{\pi}{2} + 2\pi k \right)} = 2^{1/2n} e^{i \left( \frac{\pi}{2} + \frac{2\pi k}{n} \right)}$$

$$b) \sqrt{1 - \sqrt{3}i} \quad \text{sea } z = 1 - \sqrt{3}i = 1 - \sqrt{3}i$$

$$|z| = \sqrt{1 + 3} = 2$$

$$\theta = \arctan(-\sqrt{3}) = -\pi/3 = \frac{5\pi}{3}$$

$$z = 2 e^{i \left( \frac{5\pi}{3} + 2\pi k \right)}$$

$$z = \sqrt{1 - \sqrt{3}i} = \sqrt{2} e^{i \left( \frac{5\pi}{6} + 2\pi k \right)} = 2^{1/2} e^{i \left( \frac{5\pi}{6} + \pi k \right)}$$

$$n \text{ raíces } \rightarrow 2^{1/2n} e^{i \left( \frac{5\pi}{6} + \frac{\pi k}{n} \right)}$$

$$c) (-1)^{1/3} \quad \text{sea } z = -1 \rightarrow z = e^{i(\pi + 2\pi k)}$$

$$(-1)^{1/3} = (e^{i(\pi + 2\pi k)})^{1/3} = e^{i \left( \frac{\pi}{3} + \frac{2\pi k}{3} \right)}$$

$$n \text{ raíces } \rightarrow e^{i \left( \frac{\pi}{3} + \frac{2\pi k}{3} \right)}$$

$$d) 8^{1/6} \quad \text{sea } z = 8 \rightarrow z = 8 e^{i(2\pi k)}$$

$$8^{1/6} = 8^{1/6} e^{i(2\pi k/6)}$$

$$n \text{ raíces } \rightarrow 8^{1/6} e^{i \frac{2\pi k}{6}}$$

$$e) \sqrt{-8 - 8\sqrt{3}i} \quad \text{sea } z = -8 - 8\sqrt{3}i$$

día

mes

año

$$|z| = \sqrt{64 + 144} = \sqrt{208} = 16$$

$$\theta = \arctan\left(+\frac{3\sqrt{3}}{8}\right) = \arctan(+\sqrt{3}) = \pi/3$$

Pero está en el tercer cuadrante  $\rightarrow \theta = \frac{\pi}{3} + \pi = \frac{4\pi}{3}$

$$z = 16e^{i(\frac{4\pi}{3} + 2\pi k)}$$

$$\sqrt{-8 - 8\sqrt{3}i} = 2e^{i(\frac{3\pi}{2} + \frac{\pi k}{2})}$$

$$n \text{ raíces} \rightarrow z^{1/n} = 2^{1/n} e^{i(\frac{3\pi}{2n} + \frac{\pi k}{2n})}$$

### Ejercicio 6 Sección 1.6.5

$$a) \operatorname{Log}(-ie) = \operatorname{Log}(e e^{i(-\frac{\pi}{2} + 2\pi k)}) = 1 + i(-\frac{\pi}{2} + 2\pi k)$$

Valor principal  $\rightarrow 1 - \frac{\pi i}{2}$

$$b) \operatorname{Log}(1-i) = \operatorname{Log}(\sqrt{2} e^{i(-\frac{\pi}{4} + 2\pi k)}) = \frac{1}{2} \ln 2 + i(-\frac{\pi}{4} + 2\pi k)$$

$$|z| = \sqrt{1+1} = \sqrt{2} \quad \text{Valor principal} = \frac{1}{2} \ln 2 - \frac{\pi i}{4}$$

$$c) \operatorname{Log}(e) = \operatorname{Log}(e e^{i(2\pi k)}) = 1 + i(2\pi k)$$

$$d) \operatorname{Log}(i) = \operatorname{Log}(e^{i(\frac{\pi}{2} + 2\pi k)}) = \cancel{\ln(1)} + i(\frac{\pi}{2} + 2\pi k) = i\pi(\frac{1}{2} + 2k)$$