

# Matemática II

TP nº 1

Salvatori Emiliano

Abril del 2020

ÍNDICE	2

## Índice

1.	Introducción	3
2.	Ejercicios	3
3.	Resoluciones	4
	3.1. Ejercicio nº 1	4
	3.2. Ejercicio nº 2	5
	3.3. Ejercicio nº 3	8
4.	Herramientas	10
	4.1. Materiales utilizados para el presente trabajo	10

3

#### 1. Introducción

En el siguiente trabajo se detalla las soluciones llevadas a cabo para la materia **Matemática II** para la **Comisión nº 6** sobre el tema **vectores, rectas y planos**.

### 2. Ejercicios

#### Ejercicio nº 1

- 1. Calcular un vector perpendicular a:  $\vec{v}:\begin{pmatrix}0\\1\\-1\end{pmatrix}$  y  $\vec{v}:\begin{pmatrix}3\\0\\1\end{pmatrix}$  , simultáneamente. ¿Es único?
- 2. Calcular el ángulo entre  $\vec{u}$  y  $\vec{v}$ .

#### Ejercicio nº 2

Sean 
$$L_1$$
: 
$$\begin{cases} 3x = t \\ y = 2 - t \\ z = t \end{cases}$$
 y  $L_2$ : 
$$\begin{cases} x = 3 - t \\ y = -1 \\ z = 3 + t \end{cases}$$

- 1. ¿Son paralelas? ¿Son perpendiculares?
- 2. Dar, si es posible, la ecuación del plano que contiene a las dos rectas. Justificar.

#### Ejercicio nº 3

1. Hallar la recta de intersección entre los planos

$$\pi_1: 2x + y - z = 5$$

y

$$\pi_2: x+z=1$$

- 2. Dar el punto de intersección entre el plano  $\pi_1$  y la recta  $L_1$  :  $\begin{cases} x=0\\y=2+2t\\z=3+t \end{cases}$
- 3. ¿El punto Q:(0,6,1) pertenece a  $\pi_1$ ?
  - ¿Y pertenece a la intersección entre  $\pi_1$  y  $\pi_2$ ?
  - ¿Y a la recta  $L_1$ ?

#### 3. Resoluciones

#### 3.1. Ejercicio nº 1

1. Para obtener el vector perpendicular o normal entre  $\vec{u}$  y  $\vec{v}$  se realiza el **producto** vectorial o cruz entre ellos:  $\vec{u} \times \vec{v}$ 

$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ 0 & 1 & -1 \\ 3 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \bar{i} - \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} \bar{j} + \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 0 \end{vmatrix} \bar{k} =$$

$$[(1 \times 1) - (-1 \times 0)] \bar{i} - [(0 \times 1) - (-1 \times 3)] \bar{j} + [(0) - (3 \times 1)] \bar{k}$$

$$\boxed{1\overline{i} - 3\overline{j} - 3\overline{k} = \overrightarrow{\mathbf{u}_{\mathrm{n}}}}$$

El vector  $\overrightarrow{\mathbf{u}_n}$  **no** es único, existen infinitos vectores perpendiculares o normales a  $\overrightarrow{u}$  y  $\overrightarrow{v}$ , como por ejemplo cualquier múltiplo de  $\overrightarrow{\mathbf{u}_n}$ .

2. Para calcular el ángulo, se tiene en cuenta la siguiente ecuación general:

$$\vec{u} \times \vec{v} = |\vec{u}| \times |\vec{v}| \times \cos \alpha \tag{1}$$

• Hacemos el producto escalar entre  $\vec{u}$  y  $\vec{v}$ :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \begin{bmatrix} 0\\1\\-1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 3\\0\\1 \end{bmatrix} = (0 \times 3) + (1 \times 0) + (-1 \times 1) = -1$$

• Obtenemos la longitud de  $\vec{v}$ :

$$\boxed{|\vec{v}|: \sqrt{3^2 + 0^2 + 1^2} = \sqrt{10}}$$

• Obtenemos la longitud de  $\vec{u}$ :

$$|\vec{v}|: \sqrt{0^2 + 1^2 + (-1)^2} = \sqrt{2}$$

• Reemplazamos en la ecuación general (1):

$$-1 = \sqrt{10} \cdot \sqrt{2} \cdot \cos \alpha$$
$$\arccos \left(\frac{-1}{\sqrt{10} \cdot \sqrt{2}}\right) = \alpha$$

Obtenemos:

$$\alpha \simeq 102,92^{\circ}$$

Tanto el vector perpendicular como el ángulo hallado se puede visualizar en la siguiente imagen:



5

#### 3.2. Ejercicio nº 2

$$L_1: \begin{cases} 3x = t \\ y = 2 - t \\ z = t \end{cases}$$

Cuyo vector director es  $\vec{v_1} = <1, -1, 1>$ 

$$L_2: \begin{cases} x = 3 - t \\ y = -1 \\ z = 3 + t \end{cases}$$

Cuyo vector director es  $\vec{v_2} = <-1,0,1>$ 

1. Las rectas  $L_1$  y  $L_2$  no son paralelas, ya que sus vectores directores no son múltiplos entre sí.

Para que las rectas sean perpendiculares se deberá comprobar que el **producto punto** entre sus vectores directores, será cero.

Producto vectorial entre  $L_1$  y  $L_2$ :

$$\vec{v_1} \cdot \vec{v_2} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = (1 \times -1) + (-1 \times 0) + (1 \times 1) = 0$$

El producto punto entre ambos vectores es:

$$\vec{v_1} \cdot \vec{v_2} = 0$$

Por lo que son perpendiculares entre sí.

- 2. Para hallar la ecuación del plano que contenga a las dos rectas será necesario:
  - Encontrar el **vector normal** a los vectores directores de  $\vec{v_1}$  y  $\vec{v_2}$  mediante el **producto cruz**.

6

 $\blacksquare$  Obtener un punto en común entre  $L_1$  y  $L_2$ 

Comenzamos por realizar el producto vectorial para encontrar un vector normal a ambas rectas:  $\vec{v_1} \times \vec{v_2}$ 

$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & -1 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} i - \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{vmatrix} j + \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{vmatrix} k =$$

$$[(-1 \times 1) - (-1 \times 0)] \,\overline{i} - [(1 \times 1) - (1 \times -1)] \,\overline{j} + [(1 \times 0) - (-1 \times -1)] \,\overline{k} = -1 \,\overline{i} - 2 \,\overline{j} - 1 \,\overline{k}$$

Por lo que el vector perpendicular o normal a ambas rectas es:

$$\boxed{\vec{v_\perp} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \\ -1 \end{bmatrix}}$$

Pasamos a obtener el punto en común entre  $L_1$  y  $L_2$  igualando ambas rectas y cambiando la variable de t en  $L_2$  por  $\lambda$ , quedando el siguiente sistema de ecuaciones:

$$\begin{cases} t = 3 - \lambda \\ 2 - t = 1 \\ t = 3 + \lambda \end{cases}$$

De la segunda ecuación obtenemos el valor de t para la ecuación  $L_1$ :

$$t = 3$$

Se reemplaza en la primer ecuación del sistema:

$$t = 3 - \lambda$$

$$3 = 3 - \lambda$$

$$0 = \lambda$$

Se obtiene que t=0 para la ecuación de la recta  $L_1$ .

Y  $\lambda = 0$  para la ecuación de la recta  $L_2$ .

Para comprobar que el sistema de ecuaciones tiene una **única solución**, basta con reemplar t y  $\lambda$  en sus respectivas ecuaciones de la recta. Se elije reemplazar en cualquier de las dos ecuaciones de la recta. Se utilizará para obtener el punto, la recta  $L_1$ :

$$L_1 = \begin{cases} x = (3) \\ y = 2 - (3) \\ z = (3) \end{cases}$$

Por lo que se obtiene el punto  $P_1:(3,-1,3)$  pudiendo ya con el punto y el vector normal, obtener la ecuación del plano.

Se debe recordar que la ecuación general del plano es la siguiente:

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0$$
 (2)

7

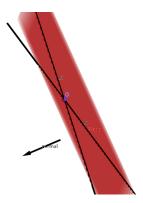
$$-1(x-3) - 2(y-1) - 1(z-3) = 0$$

$$-x + 3 - 2y + 2 - z + 3 = 0$$

Por lo que el plano que contiene a las dos rectas es:

$$\pi : -x - 2y - z + 8 = 0$$

Esto se puede evidenciar en el siguiente gráfico:



3

RESOLUCIONES 8

#### 3.3. Ejercicio nº 3

1. Para el plano

$$\pi: 2x + y - z = 5$$

Su vector normal es:

$$\vec{v_{\pi}} : <2,1,-1>$$

Para el plano:

$$\beta: x + z = 1$$

Su vector normal es:

$$\vec{v_{\beta}} : <1,0,1>$$

Para obtener el vector director de la recta intersección entre los dos planos, será necesario encontrar el vector normal o perpendicular a los dos planos, por lo que se tendrá que emplear el **producto cruz** entre los vectores:  $\vec{n_\pi} \times \vec{n_\beta}$ 

$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ 2 & 1 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} i - \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} j + \begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} k =$$

$$\left[\left.\left(1\times1\right)-\left(-1\times0\right)\right]\bar{i}-\left[\left.\left(2\times1\right)-\left(1\times\,-1\right)\right]\bar{j}+\left[\left.\left(2\times0\right)-\left(1\times1\right)\right]\bar{k}=\right.$$

$$\boxed{ec{v_d}: 1\overline{i} - 3\overline{j} - 1\overline{k}}$$

Para obtener el punto en común a ambos planos, lo que realiza es una operación entre las dos ecuaciones:

$$\pi: 2x + y - z = 5$$

$$\beta: x + 0y + z = 1$$

Operando entre las funciones, obtenemos:

$$3x + y = 6$$

Despejando y podemos obtener la siguiente igualdad:

$$y = 6 - 3x$$

Ahora bien, podemos dar un valor a x tal que esto condicione el resultado de yy podamos reemplazar esos valores en la ecuación del plano  $\pi$ .

Elegimos el valor x = 1:

$$y = 6 - 3(1)$$

$$y = 3$$

Ahora bien, reemplazamos en la ecuación del plano  $\pi$  los valores x=1 e y=3:

$$\pi : 2(1) + (3) - z = 5$$
$$z = 0$$

Por lo que obtuvimos el punto

$$P_L :< 1, 3, 0 >$$

Con el vector director de la recta intersección y un punto en común con los dos planos, ya podemos dar las ecuaciones de la recta.

Las ecuaciones paramétricas de la recta son:

$$L_1: \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 3 - 3t \\ z = 0 - t \end{cases}$$

La **ecuación simétrica** de la recta es:

$$t = \frac{x-1}{1} = \frac{y+3}{3} = -\frac{z}{1}$$

2. Recordemos que la ecuación de  $\pi$  es:

$$\pi: 2x + y - z = 5$$

Y la de la recta es:

$$L_1: \begin{cases} x = 0\\ y = 2 + 2t\\ z = 3 + t \end{cases}$$

Para encontrar el punto donde el plano y la recta se tocan, bastará con igualar en la ecuación del plano las componentes del punto x,y y z, obtener la constante y poder de esta forma ingresarla en el sistema de ecuaciones de la recta  $L_1$ .

Comenzamos con encontrar el escalar:  $L_1 \cap \pi$ 

$$2(0) + (2 + 2t) - (3 + t) = 5$$
$$0 + 2 + 2t - 3 - t = 5$$
$$t - 1 = 5$$
$$t = 6$$

4 HERRAMIENTAS

Con el valor t=6 remplazamos en  $L_1$  y obtenemos:

$$\begin{cases} x = 0 \\ y = 2 + 2(6) \\ z = 3 + (6) \end{cases}$$

10

$$P_L:(0,14,9)$$

3. Se tiene el punto:

• Se reemplaza en la ecuación del plano  $\pi_1$ :

$$2(0) + (6) - (1) = 5$$
$$0 + 6 - 1 = 5$$
$$5 = 5$$

Por lo tanto el punto Q pertenece al plano

Utilizamos la ecuación simétrica de la recta:

$$t = \frac{x-1}{1} = \frac{y+3}{3} = -\frac{z}{1}$$

$$t = \frac{(0)-1}{1} = \frac{(7)+3}{3} = -\frac{(1)}{1}$$

$$t = -1 = 3 = -1$$

Por lo tanto el punto Q no pertenece a la recta intersección.

• Reemplazmos el punto Q en la recta de  $L_1$ :

$$\begin{cases} 0 = 0 \\ 6 = 2 + 2t \\ 1 = 3 + t \end{cases}$$

Se deduce que de la segunda coordenada: t=2, pero el despeje en la tercer coordenada t=-2 por lo que el punto Q **tampoco pertenece** a la recta  $L_1$ .

#### 4. Herramientas

#### 4.1. Materiales utilizados para el presente trabajo

Para la resolución de los presentes ejercicios se utilizaron las siguientes herramientas:

1. Arch Linux V5.1.11

4 HERRAMIENTAS 11

2. Para la composición del presente Informe se utilizó el paquete texlive-latexextra 2018.50031-1

3. Las imágenes pertenecen al software Geogebra 6.0.574.0-2.