

FECHA
29 DE AGOSTO
DEL 2016

Quinta clase de Cálculo Vectorial

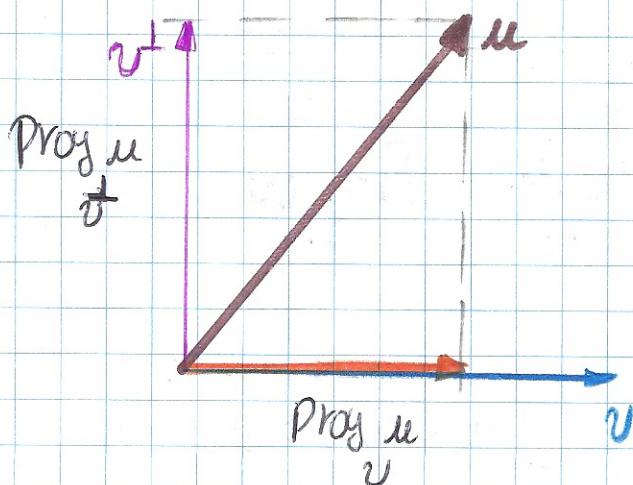
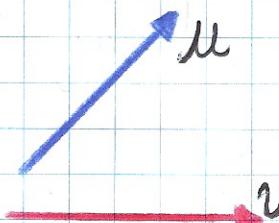
Prof:Juan Cribillero Aching

29/08/16

Luego: $u = \text{Proy}_v u + \text{Proy}_{v^\perp} u$

$$u = \text{Comp}_v u \frac{v}{\|v\|} + \text{Comp}_{v^\perp} u \frac{v^\perp}{\|v^\perp\|}$$

Un vector cualquiera



Se dice proyección o proyección ortogonal?

Son términos diferentes,
véase wikipedia :)

Proposición: Sea $v \in \mathbb{R}^2$; $v \neq 0$, entonces

1) $\text{Proy}_v u = \text{Proy}_v u$, $\forall u \in \mathbb{R}^2$; $t \in \mathbb{R}$; $t \neq 0$

Si vector paralelo

2) $\text{Proy}_v (u+w) = \text{Proy}_v u + \text{Proy}_v w$; $\forall u, w \in \mathbb{R}^2$

3) $\text{Proy}_v (tu) = t \text{Proy}_v u$; $\forall u \in \mathbb{R}^2$; $t \in \mathbb{R}$.

Prueba:

Sea $v \in \mathbb{R}^2$; $v \neq 0$

1) $\text{Proy}_{tv} u = \frac{\langle u, tv \rangle}{\|tv\|^2} tv$, $\forall u \in \mathbb{R}^2$, $t \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$

$$= \frac{t^2 \langle u, v \rangle}{t^2 \|v\|^2} v$$

$\text{Proy}_{tv} u = \text{Proy}_v u$

2) Sean $u, w \in \mathbb{R}^2$

$$\begin{aligned}\text{Proy}_v(u+w) &= \frac{\langle u+w, v \rangle v}{\|v\|^2} \\ &= \frac{\langle u, v \rangle v}{\|v\|^2} + \frac{\langle w, v \rangle v}{\|v\|^2} \\ &= \text{Proy}_v u + \text{Proy}_v w\end{aligned}$$

3) Sea $u \in \mathbb{R}^2$, $t \in \mathbb{R}$.

$$\begin{aligned}\text{Proy}_v(tu) &= \frac{\langle tu, v \rangle v}{\|v\|^2} = \frac{t \langle u, v \rangle v}{\|v\|^2} \\ &= t \cdot \text{Proy}_v u\end{aligned}$$

A álgebra lineal de vectores en el plano

(V)

Definición: Sean $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{R}^2$ vectores en el plano

Un vector v es una Combinación lineal de los vectores $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n$

Si existen reales $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_n$ tales que:

$$v = \alpha_1 v_1 + \dots + \alpha_n v_n = \sum_{i=1}^n \alpha_i v_i$$

En este caso se dice que $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n$ generan a V .

Además, si todo vector \mathbb{R}^2 es generado por $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n$, entonces se dice que v_1, v_2, \dots, v_n generan a \mathbb{R}^2 .

Ejemplo: Sean $U_1 = (1, 2)$; $U_2 = (-1, 4)$; $U_3 = (1, 0)$ y U . En este caso

$$U = (3, 7) = \frac{3}{2}(1, 2) + (-1, 4) + \frac{5}{2}(1, 0)$$

$$U = \frac{3}{2}U_1 + U_2 + \frac{5}{2}U_3.$$

Del mismo modo, expresemos $(0, 0)$ como dos combinaciones lineales diferentes.

Solo piden que existan, pueden haber múltiples maneras. ¿Existe un teorema que lo pruebe?

$$(0, 0) = 0(1, 2) + 0(-1, 4) + 0(1, 0)$$

$$(0, 0) = (-2)(1, 2) + (-1, 4) + 3(1, 0)$$

Finalmente veremos U_1 ; U_2 y U_3 generan a \mathbb{R}^2 ; en efecto:

Sea $U \in \mathbb{R}^2$ luego

$$(x, y) = \frac{y}{2}(1, 2) + 0(-1, 4) + (x - \frac{y}{2})(1, 0)$$

$$U = \left(\frac{y}{2}\right)U_1 + 0U_2 + \left(x - \frac{y}{2}\right)U_3$$

Ejemplo: Sean $U_1 = (1, 0)$ y $U_2 = (1, 1)$.

En este caso U_1 y U_2 generan a \mathbb{R}^2 ?

En efecto: Sean $U = (x, y) \in \mathbb{R}^2$

$$(x, y) = (x - y)(1, 0) + y(1, 1)$$

$$U = (x - y)U_1 + yU_2$$

Luego U_1 y U_2 generan a \mathbb{R}^2 .

Observación: Dado cualquier conjunto de vectores $U_1, \dots, U_n \in \mathbb{R}^2$, el vector $0 \in \mathbb{R}^2$ es una combinación lineal de $U_1, U_2, U_3, \dots, U_n$; esto es

$$\vec{0} = (0)\vec{U}_1 + (0)\vec{U}_2 + \dots + (0)\vec{U}_n$$

Definición: Sean $v_1, v_2, \dots, v_n \in \mathbb{R}^2$ vectores en el

plano. Se dice que son linealmente independientes si escribiendo

$$\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3 + \dots + \alpha_n v_n.$$

Con $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n \in \mathbb{R}$, la única posibilidad para esto es

$$\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0.$$

Por otro lado, si $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n \in \mathbb{R}^2$ no son linealmente independientes, entonces se denominan linealmente dependientes.

Ejemplo: Veamos que $v_1 = (1, 0)$ y $v_2 = (1, 1)$ son linealmente independientes.

En efecto: Sean $\alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}$ tal que $\vec{0} = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2$

$$(0, 0) = \alpha_1 (1, 0) + \alpha_2 (1, 1)$$

$$\alpha_1 + \alpha_2 = 0$$

$$\alpha_2 = 0$$

$$\text{Luego: } \alpha_1 = \alpha_2 = 0$$

• v_1 y v_2 son linealmente independientes

Ejemplo:

Veamos que $v_1 = (1, 2)$, $v_2 = (-1, 4)$ y $v_3 = (1, 0)$ son linealmente dependientes.

En efecto:

$$\vec{0} = -2(1, 2) + (1)(-1, 4) + 3(1, 0)$$

• v_1, v_2, v_3 son linealmente dependientes.

Ejemplo: Sean $v_1 = (2, 4)$ y $v_2 = (4, 8)$ los vectores en el plano v_1 y v_2 son linealmente dependientes.

En efecto:

$$\vec{0} = (-2)(2, 4) + (1)(4, 8)$$

$$\vec{0} = (-2)v_1 + (1)v_2$$

• v_1 y v_2 son linealmente dependientes

Proposición: Sean $U_1, U_2 \in \mathbb{R}^2$ las siguientes afirmaciones son equivalentes:

- 1) U_1 y U_2 son paralelos.
- 2) U_1 y U_2 son linealmente dependientes.
- 3) Si $U_1 = (x_1, y_1)$ y $U_2 = (x_2, y_2)$, entonces $x_1y_2 - x_2y_1 = 0$.

Resumiendo y añadiendo:

Definición: Sea $S = \{x_i\}^n$ un subconjunto no vacío de un espacio vectorial V . Una Combinación lineal de S es un vector de la forma

$\sum_{i=1}^n x_i x_i$ donde $x_i \in K$. El conjunto de todas las combinaciones lineales de S se denota por $L(S)$ y se llama

envoltura lineal de S .

Proposición: La envoltura lineal de cada subconjunto no vacío S de un espacio vectorial V es un subespacio de V .

Definición: Dado $S \subseteq V$ se dice que su **envoltura lineal** $L(S)$ es el **subespacio generado** por S . Si U es un subespacio de V , un **generador** de U es un subconjunto S de V tal que $U = L(S)$.

Definición: Sean f_1, \dots, f_n funciones reales definidas en $[a, b]$ derivables hasta el orden $n-1$, entonces se llama **wronskiano** de tales funciones a

$$W = \det \begin{pmatrix} f_1(x) & f_2(x) & \cdots & f_n(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & \cdots & f_n'(x) \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_2^{(n-1)}(x) & \cdots & f_n^{(n-1)}(x) \end{pmatrix}$$

Teorema: Si existe un punto $x_0 \in [a, b]$ tal que $W(x_0) \neq 0$, entonces las funciones f_1, \dots, f_n son linealmente independientes.

Definición: Una **base** de un espacio vectorial es un conjunto que lo genera.