

# Clase 2. Los Determinantes y el Producto Cruz.

MIT 18.02: Multivariable Calculus.

## Resumen

Para comenzar, haremos una revisión breve de otra aplicación del producto punto al calcular el componente de un vector a lo largo (o en dirección) de otro. Posteriormente, nos concentraremos en estudiar los determinantes y el producto cruz.

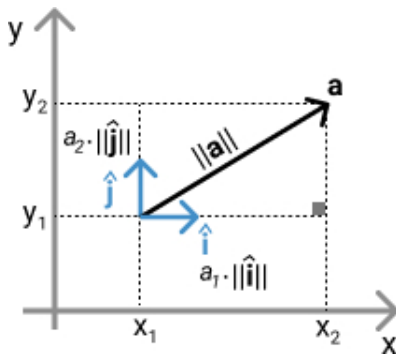
## 1. Componente de un vector a lo largo de otro.

El producto punto, además de ser útil para evaluar si dos vectores son ortogonales o para conocer la magnitud de uno de ellos, también es de ayuda para obtener el componente de un vector en dirección de (o a lo largo de) otro.

En la clase anterior estudiamos que es posible representar a un vector como la combinación lineal entre sus componentes y vectores unitarios estándar. Por ejemplo:

$$\mathbf{a} = a_1 \hat{\mathbf{i}} + a_2 \hat{\mathbf{j}} = \langle a_1, a_2 \rangle$$

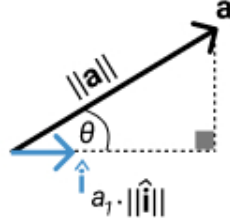
donde  $a_1 = |x_2 - x_1|$ ,  $a_2 = |y_2 - y_1|$ ,  $\hat{\mathbf{i}} = \langle 1, 0 \rangle$  y  $\hat{\mathbf{j}} = \langle 0, 1 \rangle$ . A continuación lo vemos de forma gráfica:



En ese sentido, podemos decir que  $a_1$  es el componente del vector  $\mathbf{a}$  que va en la dirección de  $\hat{\mathbf{i}}$ . Lo mismo se aplica para  $a_2$ , pero con respecto a  $\hat{\mathbf{j}}$ .

Ahora, si bien en este caso es fácil conocer a los componentes<sup>1</sup> de  $\mathbf{a}$ , busquemos una forma de calcularlos.

Veamos en el componente  $a_1$ . Como pudimos observar en el gráfico de arriba, entre  $\mathbf{a}$  y  $\hat{\mathbf{i}}$  se forma el siguiente triángulo rectángulo:



Nuestro interés es conocer a  $a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|$ . Si conocemos el  $\angle \theta$  y al tener el triángulo rectángulo, podemos obtener este lado a partir del  $\cos(\theta)$ .

$$\begin{aligned}\cos(\theta) &= \frac{a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|}{\|\mathbf{a}\|} \\ \|\mathbf{a}\| \cdot \cos(\theta) &= a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|\end{aligned}$$

Esta fórmula es útil si conocemos a  $\angle \theta$ . Si no es el caso, recordemos que es el ángulo entre dos vectores:  $\mathbf{a}$  y  $\hat{\mathbf{i}}$ . Por lo tanto, podemos usar la fórmula geométrica del producto punto y despejar el  $\cos(\theta)$  en ella.

$$\begin{aligned}\mathbf{a} \cdot \hat{\mathbf{i}} &= \|\mathbf{a}\| \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\| \cdot \cos(\theta) \\ \frac{\mathbf{a} \cdot \hat{\mathbf{i}}}{\|\mathbf{a}\| \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|} &= \cos(\theta)\end{aligned}$$

Luego, reemplacemos el  $\cos(\theta)$  en la ecuación de  $a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|$ .

$$\begin{aligned}\|\mathbf{a}\| \cdot \cos(\theta) &= a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\| \\ \|\mathbf{a}\| \cdot \left( \frac{\mathbf{a} \cdot \hat{\mathbf{i}}}{\|\mathbf{a}\| \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|} \right) &= a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\| \\ \frac{\mathbf{a} \cdot \hat{\mathbf{i}}}{\|\hat{\mathbf{i}}\|} &= a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\|\end{aligned}$$

Esta fórmula la podemos generalizar para cualquier par de vectores.

Si tenemos dos vectores  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  no nulos, podemos conocer el componente  $c$  del primero a lo

---

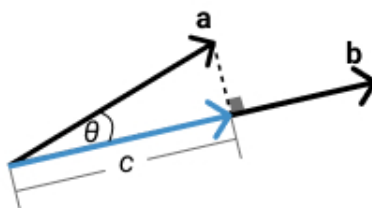
<sup>1</sup> $a_1 \cdot \|\hat{\mathbf{i}}\| = a_1$  porque  $\|\hat{\mathbf{i}}\| = 1$ . Lo mismo con  $a_2$ .

largo del segundo por medio de estas dos fórmulas:

$$c = \|\mathbf{a}\| \cdot \cos(\theta) \quad \text{o} \quad c = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}}{\|\mathbf{b}\|} = \mathbf{a} \cdot \left( \frac{\mathbf{b}}{\|\mathbf{b}\|} \right)$$

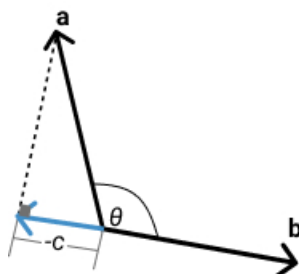
donde  $c$  es un **escalar**.

El componente de un vector sobre otro también se conoce como **proyección escalar** de  $\mathbf{a}$  sobre  $\mathbf{b}$ , porque lo que estamos haciendo es proyectar al primero a lo largo del segundo.



Como vemos, la proyección de  $\mathbf{a}$  sobre  $\mathbf{b}$  es un vector y su magnitud es  $c$ , el componente del primero a lo largo o en dirección del segundo.

Por otra parte, si  $0 < \theta < 90^\circ$ ,  $c > 0$ . En cambio, si  $90^\circ < \theta < 180^\circ$ ,  $c < 0$ .



En Álgebra Lineal se profundiza más sobre proyecciones.

## 2. Determinantes.

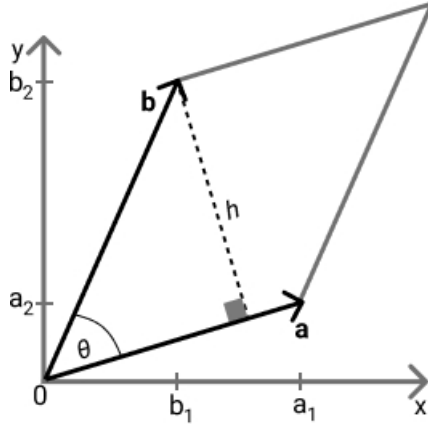
En esta ocasión no profundizaremos en la definición de los **Determinantes**, pero sí es bueno resaltar en que es un **número** (o un escalar) muy utilizado en áreas de la matemática (álgebra lineal, por ejemplo) o la física. Por ahora nos centraremos en su interpretación geométrica y su fórmula la usaremos simbólicamente en la siguiente sección.

## 2.1. Determinantes en el Plano.

Si tenemos dos vectores no nulos en dos dimensiones  $\mathbf{a} = \langle a_1, a_2 \rangle$  y  $\mathbf{b} = \langle b_1, b_2 \rangle$ , es posible calcular un número con sus componentes llamado **determinante**:

$$\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

A nivel geométrico, el determinante de  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  de dos dimensiones coincide con ser el valor absoluto del **área del paralelogramo** que es posible formar entre los dos vectores.



Formalmente, el área de un paralelogramo, que denotaremos como  $A_P$ , se calcula como:

$$A_P = \text{base} \cdot \text{altura}$$

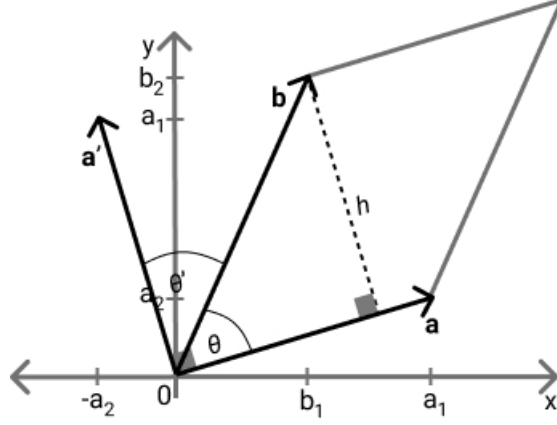
En este caso, la base es  $\|\mathbf{a}\|$  y la altura podemos obtenerla a partir del  $\sin(\theta)$ :

$$\begin{aligned} \sin(\theta) &= \frac{h}{\|\mathbf{b}\|} \\ \|\mathbf{b}\| \cdot \sin(\theta) &= h \end{aligned}$$

Por lo tanto:

$$A_P = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cdot \sin(\theta)$$

La fórmula de arriba es útil si conocemos al  $\angle\theta$ , pero nuestra idea es conocer el  $A_P$  a partir de las componentes de  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$ . Podríamos trabajar con el producto punto entre ambos, pero necesitamos al  $\cos(\cdot)$  y no al  $\sin(\cdot)$ . Una estrategia que podemos tomar, es rotar al vector  $\mathbf{a}$  en  $\pi/2$  radianes (i.e,  $90^\circ$ ), obteniendo a  $\mathbf{a}' = \langle -a_2, a_1 \rangle$ .



Veamos que  $\theta'$  es complementario a  $\theta$ , donde  $\theta + \theta' = \pi/2$ , implicando que:

$$\theta' = \frac{\pi}{2} - \theta$$

Debido a que  $\theta$  y  $\theta'$  son complementarios, podemos asumir que  $\sin(\theta) = \cos(\theta')$ . Para demostrarlo, usamos la fórmula de sustracción del coseno<sup>2</sup>:

$$\begin{aligned} \sin(\theta) &= \cos(\theta') \\ \sin(\theta) &= \cos\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) \\ \sin(\theta) &= \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) \cdot \cos(\theta) + \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) \cdot \sin(\theta) \\ \sin(\theta) &= \sin(\theta) \text{ (Q.E.D)} \end{aligned}$$

Observemos, también, que  $\|\mathbf{a}'\| = \|\mathbf{a}\|$ . Por lo tanto, podemos sostener sin alterar nada que:

$$A_P = \|\mathbf{a}'\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cdot \cos(\theta') = \mathbf{a}' \cdot \mathbf{b} = -a_2b_1 + a_1b_2 = a_1b_2 - a_2b_1 = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} = \det(\mathbf{a}, \mathbf{b})$$

Ahora bien, **el determinante puede ser positivo o negativo**.

$$\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \pm \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

Por lo tanto, el área del paralelogramo  $A_P$  es igual al **valor absoluto** del  $\det(\mathbf{a}, \mathbf{b})$ .

$$A_P = |\det(\mathbf{a}, \mathbf{b})|$$

---

<sup>2</sup>Stewart, et al (2017). *Precálculo. Matemáticas para el Cálculo*. Pp. 500 y 502.

De modo similar, podemos decir que:

$$\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \pm A_P$$

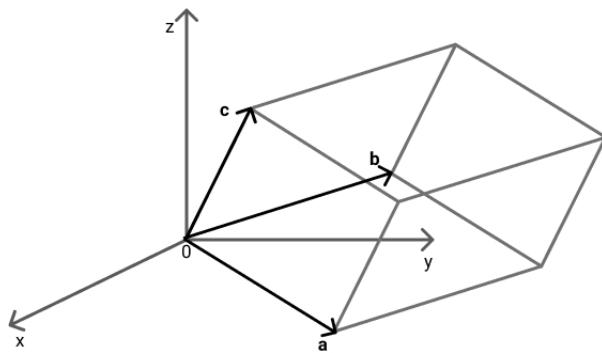
## 2.2. Determinantes en el Espacio.

Si tenemos tres vectores en tres dimensiones  $\mathbf{a} = \langle a_1, a_2, a_3 \rangle$ ,  $\mathbf{b} = \langle b_1, b_2, b_3 \rangle$  y  $\mathbf{c} = \langle c_1, c_2, c_3 \rangle$ , su determinante  $\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})$  se calcula como:

$$\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = a_1 \cdot \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \cdot \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \cdot \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix}$$

El proceso aplicado a esta determinante se conoce como **expansión por la primera fila**. Es un concepto que se entiende mejor al trabajar con matrices, por lo tanto no profundizaremos en ello.

Lo principal a destacar, es que el determinante de tres vectores en el espacio coincide con ser igual al **volumen de un paralelepipedo** (i.e, el sólido del paralelogramo) que se puede formar con ellos.



En particular, denotando al volumen de este paralelepipedo como  $V_P$ , podemos decir que:

$$\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}) = \pm V_P$$

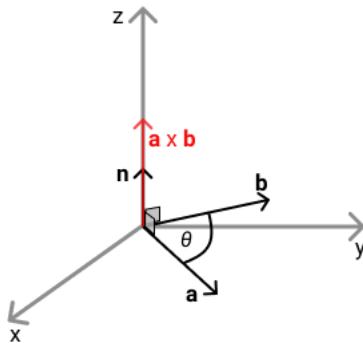
## 3. Producto Cruz.

Si tenemos dos vectores no nulos y tampoco paralelos **en el espacio**  $\mathbf{a} = \langle a_1, a_2, a_3 \rangle$  y  $\mathbf{b} = \langle b_1, b_2, b_3 \rangle$ , más un tercero unitario  $\mathbf{n}$  tal que  $\mathbf{n} \perp \mathbf{a}$  y  $\mathbf{n} \perp \mathbf{b}$ , el **Producto Cruz**  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$

se define como:

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = (||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(\theta)) \cdot \mathbf{n}$$

donde  $\theta$  es el ángulo que se forma entre  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  al unirlos en sus puntos iniciales.



Una primera característica del producto cruz  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ , es que corresponde a **un vector**. Más específicamente, es  $\mathbf{n}$  escalado por el factor  $(||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(\theta))$ , lo que implica que:

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \perp \mathbf{a} \quad \text{y} \quad (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \perp \mathbf{b}$$

Otra particularidad de  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ , es que **solo se aplica en el espacio**. Es decir, podemos calcular el producto cruz entre dos vectores siempre que **ambos estén en tres dimensiones**.

Una tercera característica del producto cruz, es que será igual al vector  $\mathbf{0}$  si  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  son **paralelos**. Geométricamente, significa que  $\theta = 0$  o  $\theta = \pi$ . Por lo tanto:

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = (||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(0)) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0} \quad \mathbf{a} \times \mathbf{b} = (||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(\pi)) \cdot \mathbf{n} = \mathbf{0}$$

También  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  serán paralelos si **son iguales**.

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \mathbf{0} \iff \mathbf{a} = \mathbf{b}$$

### 3.1. Magnitud y Dirección del Producto Cruz.

La **magnitud** de  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  coincide con ser el **área de un paralelogramo en el espacio**. Recordemos que es el producto escalar  $(||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(\theta)) \cdot \mathbf{n}$ , por lo tanto:

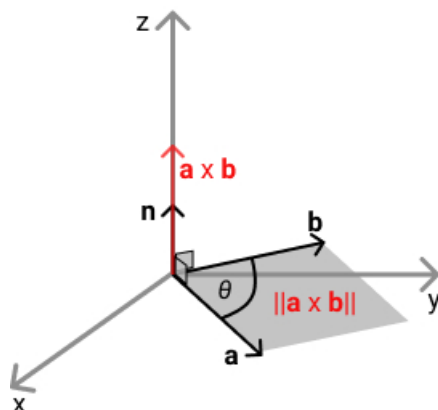
$$||\mathbf{a} \times \mathbf{b}|| = (||\mathbf{a}|| \cdot ||\mathbf{b}|| \cdot \sin(\theta)) \cdot ||\mathbf{n}||$$

Como  $\mathbf{n}$  es un vector unitario (i.e,  $||\mathbf{n}|| = 1$ ), entonces:

$$\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\| = \|\mathbf{a}\| \cdot \|\mathbf{b}\| \cdot \sin(\theta)$$

En la sección anterior (pág. 4), vimos que el lado derecho de la expresión de arriba corresponde al área de un paralelogramo generado por dos vectores no nulos  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$ . Es decir:

$$\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\| = A_P$$



Para conocer la **dirección del producto cruz**, usamos la **regla de la mano derecha**, que consiste en mantenerla abierta de forma opuesta al arco del ángulo, para después cerrarla. La dirección de este vector será el **lugar a donde apunte nuestro dedo pulgar**.

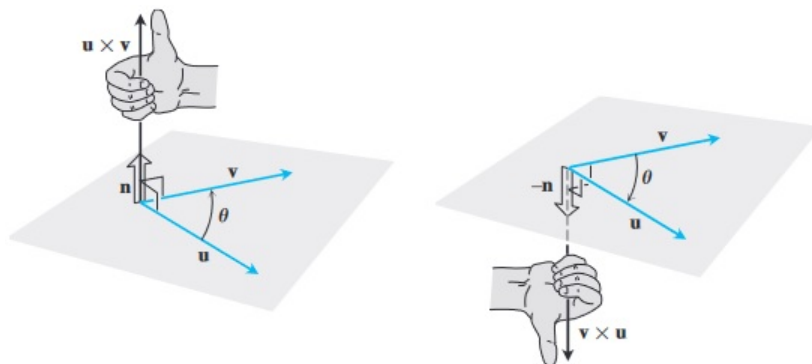


Figura 1: Thomas (2010). *Cálculo. Varias Variables*. Pp. 682-683.



### 3.2. Propiedades del Producto Cruz.

Sean  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$  y  $\mathbf{w}$  tres vectores cualquiera y  $c$  y  $d$  escalares, el producto cruz cumple con las siguientes propiedades:

- |  |   |
|--|---|
| 1) $(c\mathbf{a}) \times (d\mathbf{b}) = (cd)(\mathbf{a} \times \mathbf{b})$ | 2) $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{w}) = \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{w}$                            |
| 3) $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = -(\mathbf{b} \times \mathbf{a})$          | 4) $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) \times \mathbf{w} = \mathbf{a} \times \mathbf{w} + \mathbf{b} \times \mathbf{w}$                            |
| 5) $\mathbf{0} \times \mathbf{a} = \mathbf{0}$                               | 6) $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{w}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{w})\mathbf{b} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})\mathbf{w}$ |

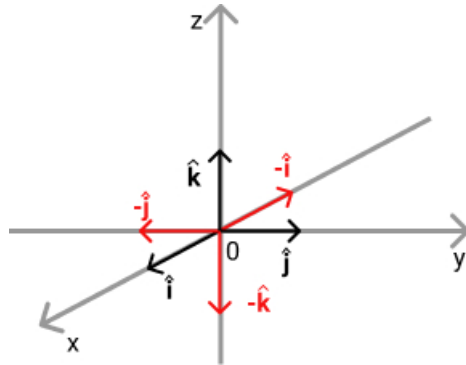
Ahora, sean los vectores unitarios estándar  $\hat{\mathbf{i}} = \langle 1, 0, 0 \rangle$ ,  $\hat{\mathbf{j}} = \langle 0, 1, 0 \rangle$  y  $\hat{\mathbf{k}} = \langle 0, 0, 1 \rangle$ . Aplicando la propiedad 3) vista anteriormente, podemos obtener las siguientes igualdades:

$$\begin{aligned}\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{j}} &= -(\hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{i}}) = \hat{\mathbf{k}} \\ \hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{k}} &= -(\hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{j}}) = \hat{\mathbf{i}} \\ \hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{i}} &= -(\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{k}}) = \hat{\mathbf{j}}\end{aligned}$$

También podemos asegurar que:

$$\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{i}} = \hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{j}} = \hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{k}} = \mathbf{0}$$

Estas igualdades con los tres vectores unitarios podemos observarlas a continuación:



### 3.3. Producto Cruz a partir de los componentes.

Hasta ahora sabemos calcular el producto cruz entre dos vectores considerando el ángulo que se forma entre ellos. A partir de las propiedades estudiadas en la subsección anterior, podemos obtener a este vector solo con los componentes de ambos.

Suponga que  $\mathbf{a} = a_1\hat{\mathbf{i}} + a_2\hat{\mathbf{j}} + a_3\hat{\mathbf{k}}$  y  $\mathbf{b} = b_1\hat{\mathbf{i}} + b_2\hat{\mathbf{j}} + b_3\hat{\mathbf{k}}$ . Entonces:

$$\begin{aligned}\mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_1\hat{\mathbf{i}} + a_2\hat{\mathbf{j}} + a_3\hat{\mathbf{k}}) \times (b_1\hat{\mathbf{i}} + b_2\hat{\mathbf{j}} + b_3\hat{\mathbf{k}}) \\ &= (a_1\hat{\mathbf{i}} + a_2\hat{\mathbf{j}} + a_3\hat{\mathbf{k}}) \times b_1\hat{\mathbf{i}} + (a_1\hat{\mathbf{i}} + a_2\hat{\mathbf{j}} + a_3\hat{\mathbf{k}}) \times b_2\hat{\mathbf{j}} + (a_1\hat{\mathbf{i}} + a_2\hat{\mathbf{j}} + a_3\hat{\mathbf{k}}) \times b_3\hat{\mathbf{k}} \\ \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= a_1b_1(\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{i}}) + a_2b_1(\hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{i}}) + a_3b_1(\hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{i}}) + a_1b_2(\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{j}}) + a_2b_2(\hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{j}}) + a_3b_2(\hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{j}}) + \\ &\quad a_1b_3(\hat{\mathbf{i}} \times \hat{\mathbf{k}}) + a_2b_3(\hat{\mathbf{j}} \times \hat{\mathbf{k}}) + a_3b_3(\hat{\mathbf{k}} \times \hat{\mathbf{k}})\end{aligned}$$

Aplicamos las igualdades de los vectores unitarios vistas en las propiedades del producto cruz en la ecuación de arriba y reordenémosla.

$$\begin{aligned}\mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_1b_1)\mathbf{0} + (a_2b_2)\mathbf{0} + (a_3b_3)\mathbf{0} + \\ &\quad (a_2b_3)\hat{\mathbf{i}} - (a_3b_2)\hat{\mathbf{i}} - (a_1b_3)\hat{\mathbf{j}} + (a_3b_1)\hat{\mathbf{j}} + (a_1b_2)\hat{\mathbf{k}} - (a_2b_1)\hat{\mathbf{k}} \\ \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= (a_2b_3 - a_3b_2)\hat{\mathbf{i}} - (a_1b_3 - a_3b_1)\hat{\mathbf{j}} + (a_1b_2 - a_2b_1)\hat{\mathbf{k}}\end{aligned}$$

Por lo tanto, el producto cruz entre  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$  calculado a partir de sus componentes se obtiene como:

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = (a_2b_3 - a_3b_2)\hat{\mathbf{i}} - (a_1b_3 - a_3b_1)\hat{\mathbf{j}} + (a_1b_2 - a_2b_1)\hat{\mathbf{k}}$$

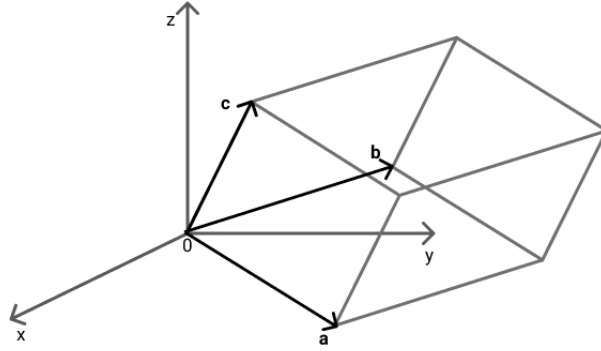
Veamos una forma más sencilla de recordar esta fórmula. Si observamos bien, la ecuación del producto cruz es similar en su forma a la del **determinante en el espacio**, salvo que tenemos vectores en ella. Por lo tanto, es posible escribirla **simbólicamente** como:

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{vmatrix} \hat{\mathbf{i}} & \hat{\mathbf{j}} & \hat{\mathbf{k}} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = \hat{\mathbf{i}} \cdot \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - \hat{\mathbf{j}} \cdot \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} + \hat{\mathbf{k}} \cdot \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

Ojo que solo escribimos el producto cruz como un determinante de forma simbólica, ya que éste último, en realidad, nos entrega un valor escalar y no vectorial, pero es útil para recordar más fácilmente su fórmula.

### 3.4. El Triple Producto Escalar.

Antes de terminar, volvamos a estudiar el volumen de un paralelepipedo  $V_P$  generado por  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$  y  $\mathbf{c}$ .



Demostremos que:

$$V_P = |\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})|$$

**Demostración.** En términos generales, el volumen de un sólido como el paralelepipedo se calcula de la siguiente manera:

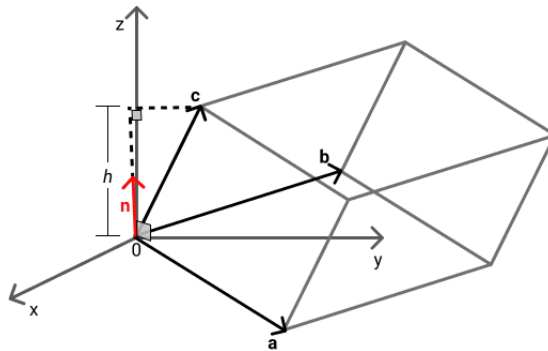
$$V_P = A(\text{base}) \cdot h$$

donde  $A(\text{base})$  es el área de su base y  $h$  su altura.

La base de este paralelepipedo es un paralelogramo, el cual coincide con estar formado por los vectores  $\mathbf{a}$  y  $\mathbf{b}$ . Por lo tanto, su área podemos calcularla como la magnitud del producto cruz entre ambos.

$$A(\text{base}) = \|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\|$$

En cuanto a la altura del paralelepipedo, como es perpendicular a su base, podemos obtenerla como el componente  $c_3$  de  $\mathbf{c}$  en dirección de un vector  $\mathbf{n}$  unitario y ortogonal a dicho plano.



Es decir:

$$h = \mathbf{c} \cdot \mathbf{n}$$

Como el vector unitario  $\mathbf{n}$  es perpendicular a la base del paralelepipedo, entonces es equivalente al  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  normalizado, porque al ser ortogonal a  $\mathbf{a}$  y a  $\mathbf{b}$ , también lo es a aquella

superficie.

$$h = \mathbf{c} \cdot \frac{\mathbf{a} \times \mathbf{b}}{\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\|}, \quad \text{donde } \mathbf{n} = \left( \frac{\mathbf{a} \times \mathbf{b}}{\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\|} \right)$$

Por lo tanto:

$$V_P = \|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\| \cdot \left( \mathbf{c} \cdot \frac{\mathbf{a} \times \mathbf{b}}{\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\|} \right) = \mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b})$$

La operación  $\mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b})$  se conoce como **Triple Producto Escalar**, puesto que es el producto punto entre el vector de la izquierda y el producto cruz de la derecha.

Para calcular un triple producto escalar, siempre comenzamos con el producto cruz y después con el producto punto.

Entonces, sean  $\mathbf{c} = \langle c_1, c_2, c_3 \rangle$  y  $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \langle (a_2b_3 - a_3b_2), (a_3b_1 - a_1b_3), (a_1b_2 - a_2b_1) \rangle$ , el volumen del paralelepipedo  $V_P$  corresponde a:

$$\begin{aligned} V_P &= \mathbf{c} \cdot (\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \\ &= c_1(a_2b_3 - a_3b_2) + c_2(a_3b_1 - a_1b_3) + c_3(a_1b_2 - a_2b_1) \\ &= a_2b_3c_1 - a_3b_2c_1 + a_3b_1c_2 - a_1b_3c_2 + a_1b_2c_3 - a_2b_1c_3 \\ &= a_1(b_2c_3 - b_3c_2) - a_2(b_1c_3 - b_3c_1) + a_3(b_1c_2 - b_2c_1) \\ &= a_1 \cdot \begin{vmatrix} b_2 & b_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} - a_2 \cdot \begin{vmatrix} b_1 & b_3 \\ c_1 & c_3 \end{vmatrix} + a_3 \cdot \begin{vmatrix} b_1 & b_2 \\ c_1 & c_2 \end{vmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} \\ V_P &= |\det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c})| \quad (\text{Q. E. D}) \end{aligned}$$

El volumen del paralelepipedo podemos interpretarlo como el determinante entre  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$  y  $\mathbf{c}$  en el espacio, el cual es igual al triple producto entre  $\mathbf{c}$  y el producto cruz  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$ .