

# Resolución TP5:

## Ejercicio 13

Tomando el sistema conformado por:

$$\begin{cases} \ln(xy) + 2\ln(z) = 0 \\ \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - \sqrt{3} = 0 \end{cases} \text{ como } \begin{cases} F(x, y, z) = 0 \\ G(x, y, z) = 0 \end{cases} \text{ respectivamente}$$

Determinar la ecuación de la recta tangente a la curva definida implícitamente en el sistema en  $P = (1,1,1)$ . Hallar además la ecuación del plano perpendicular a la curva.

Herramientas:

- Si se cumple TFI2 existen  $y = f(x)$  e  $z = g(x)$  sus derivadas valen:

$$\circ \quad y_x(x_0) = f_x(x_0) = -\frac{\begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}$$

$$\circ \quad z_x(x_0) = g_x(x_0) = -\frac{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_x(P) \\ G_y(P) & G_x(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}$$

- Si existen  $y = f(x)$  e  $z = g(x)$  se puede suponer:

$$\circ \quad r(x) = (x, f(x), g(x))$$

$$\circ \quad r'(x) = (1, f'(x), g'(x))$$

$$\circ \quad \vec{v} = r'(x_0) = \left(1, -\frac{\begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}, -\frac{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_x(P) \\ G_y(P) & G_x(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}\right) \text{ el cual posee}$$

dirección tangente a  $r(x)$  en  $x_0$

- De un vector normal a un plano podemos obtener su ecuación mediante:  
 $\vec{v} \cdot \vec{x} = \vec{v} \cdot P$ . Siendo  $\vec{x} = (x, y, z)$  generico.
- Se puede fabricar una recta con la ecuación

$$\alpha(t) = P + t\vec{v} = r(1) + t \cdot r'(1)$$

$$r(1) = (1, f(1), g(1)) = (1, 1, 1) = P$$

$$r'(1) = (1, f'(1), g'(1))$$

Para empezar:

- Damos por hecho que cumple las condiciones de TFI2 (Pueden comprobarlas para cerciorarse).

Resolviendo (Método TFI2):

$$\begin{cases} \ln(xy) + 2\ln(z) = 0 \\ \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} - \sqrt{3} = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} F(1,1,1) = 0 \\ G(1,1,1) = 0 \end{cases} \rightarrow \text{Se cumple 1}$$

$$\begin{aligned} F_x &= \frac{y}{xy} = \frac{1}{x} \\ F_y &= \frac{x}{xy} = \frac{1}{y} \\ F_z &= 2\frac{1}{z} = \frac{2}{z} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} G_x &= \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \\ G_y &= \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \\ G_z &= \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \end{aligned}$$

Derivadas de F, continuas en  $xy > 0$  y  $z > 0$  Derivadas de G, continuas en  $x^2 + y^2 + z^2 > 0$

*Se cumple 2*

$$F_x(P) = \frac{1}{1} = 1$$

$$F_y(P) = \frac{1}{1} = 1$$

$$F_z(P) = \frac{2}{1} = 2$$

$$G_x(P) = \frac{1}{\sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2}} = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$G_y(P) = \frac{1}{\sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2}} = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$G_z(P) = \frac{1}{\sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2}} = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} = -\frac{1}{\sqrt{3}}$$

*Se cumple 3*

*Se cumple TFI2  $\rightarrow$  las funciones implícitas en  $x = 1$  existen*

*Se cumple TFI2  $\rightarrow$  las funciones implícitas en  $x = 1$  tienen derivadas con la siguiente formula*

$$\begin{aligned}
\begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix} &= \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} = -\frac{1}{\sqrt{3}} \\
\begin{vmatrix} F_y(P) & F_x(P) \\ G_y(P) & G_x(P) \end{vmatrix} &= \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} = 0 \\
y_x(1) = f_x(1) &= -\frac{\begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}} = -\frac{-\frac{1}{\sqrt{3}}}{-\frac{1}{\sqrt{3}}} = -1 \\
z_x(1) = g_x(1) &= -\frac{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_x(P) \\ G_y(P) & G_x(P) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}} = -\frac{0}{-\frac{1}{\sqrt{3}}} = 0 \\
f_x(1) &= -1 \\
g_x(1) &= 0
\end{aligned}$$

Entonces para  $\vec{v} = (1, f_x(1), g_x(1)) = (1, -1, 0)$  podemos encontrar la recta tangente y el plano normal a esta basados en el punto P.

$$\overrightarrow{R_{tg}} = P + t \vec{v} = (1, 1, 1) + t(1, -1, 0)$$

$$\overrightarrow{R_{tg}} = (1 + t, 1 - t, 1)$$

$$\Pi_n: \vec{v} \cdot \vec{x} = \vec{v} \cdot P$$

$$\Pi_n: (1, -1, 0) \cdot (x, y, z) = (1, -1, 0) \cdot (1, 1, 1)$$

$$\Pi_n: x - y = 1 - 1$$

$$\Pi_n: x - y = 0$$

Resolviendo (Método de los gradientes):

Se puede usar  $\nabla F(P) \times \nabla G(P)$  como vector tangente a la curva en P.

Dado:  $\nabla F(P) = (1,1,2)$  y  $\nabla G(P) = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}\right)$

$$\nabla F(P) \times \nabla G(P) = \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix}$$

$$\nabla F(P) \times \nabla G(P) = \left( \left| \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right|, - \left| \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right|, \left| \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right| \right)$$

$$\nabla F(P) \times \nabla G(P) = \left( \left| \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right|, - \left| \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right|, \left| \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} \end{vmatrix} \right| \right) = \left( -\frac{1}{\sqrt{3}}, -\left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\right), 0 \right) = \left( -\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0 \right)$$

Entonces para  $\vec{v} = \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0\right)$  podemos encontrar la recta tangente y el plano normal a esta basados en el punto P.

$$\vec{v} = \nabla F(P) \times \nabla G(P) = \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0\right) \text{ es distinto de } \overrightarrow{v_{TFI}} = (1, -1, 0)$$

$$\nabla F(P) \times \nabla G(P) = k \overrightarrow{v_{TFI}} \quad \text{calculamos } k = \frac{1}{-\frac{1}{\sqrt{3}}}$$

$$\overrightarrow{R_{tg}} = P + t \vec{v} = (1,1,1) + t \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0\right)$$

$$\overrightarrow{R_{tg}} = \left(1 - \frac{t}{\sqrt{3}}, 1 + \frac{t}{\sqrt{3}}, 1\right)$$

$$\Pi_n: \vec{v} \cdot \vec{x} = \vec{v} \cdot P$$

$$\Pi_n: \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0\right) \cdot (x, y, z) = \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, 0\right) \cdot (1,1,1)$$

$$\Pi_n: -\frac{x}{\sqrt{3}} + \frac{y}{\sqrt{3}} = 0$$

$$\Pi_n: -x + y = 0$$

$$\Pi_n: x - y = 0$$

Corolario I:

$$\nabla F(P)X\nabla G(P) = \left( \begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} F_x(P) & F_y(P) \\ G_x(P) & G_y(P) \end{vmatrix} \right)$$

$$\nabla F(P)X\nabla G(P) = \left( \begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} F_x(P) & F_z(P) \\ G_x(P) & G_z(P) \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} F_y(P) & F_x(P) \\ G_y(P) & G_x(P) \end{vmatrix} \right)$$

En la última columna es difícil notar el cambio ya que ambas matrices son idénticas.

Se ve que los dos vectores obtenidos son paralelos:

$$(x_0, y_x(x_0), z_x(x_0)) = k(\nabla F(P)X\nabla G(P))$$

Por lo tanto se llega al mismo resultado al resolver el ejercicio con el método 1 o el método 2. si bien las rectas o planos pueden no tener la misma apariencia pero son equivalentes.

Incluso podemos determinar que  $k = \frac{1}{\begin{vmatrix} F_y(P) & F_z(P) \\ G_y(P) & G_z(P) \end{vmatrix}}$