Resumen

En este documento se presentan las :	fórmulas de distancia	entre el punto, l	a recta y el plano.
--------------------------------------	-----------------------	-------------------	---------------------

Álgebra I

Formulario de distancias

Andrés Miniguano T.

Milton Torres E.

e-mail: andres.miniguano@epn.edu.ec

e-mail: milton.torres@epn.edu.ec

6 de abril de 2017

1 Notación

En lo que sigue usaremos las letras del alfabeto a,b,c,\ldots para un punto en el espacio con coordenadas dadas por índices; es decir

$$a = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \end{pmatrix}.$$

Además, se usarán las letras del alfabeto griego para denotar escalares: $\alpha, \beta, \gamma, \dots$ La única excepción a las reglas anteriores se dará con el vector

$$w = \begin{pmatrix} x & y & z \end{pmatrix}$$

que indican los ejes horizontal, vertical y espacial.

2 Definiciones

• **Punto:** Es cualquier elemento del espacio, el cual consiste en una tripleta ordenada de números reales; es decir, un elemento de \mathbb{R}^3 . Por ejemplo, si $a \in \mathbb{R}^3$, entonces lo escribiremos como

$$a = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \end{pmatrix}$$

• Recta: Dados dos puntos a y b, una recta con vector director a y vector constante b consiste en todos los puntos de la forma

$$t a + b;$$

aquí t es un número real. A esta recta la notamos como

$$R: [\langle a \rangle + b].$$

• Plano: Dados un punto a y un escalar α , un plano de vector normal a consiste en todos los puntos w que satisfacen

$$a \cdot w = a_1 x + a_2 y + a_3 z = \alpha.$$

Aquí \cdot indica el producto punto entre a y w; y el plano se nota

$$H: [\langle a, w \rangle = \alpha].$$

2

3 Formulario

0. **Distancia entre dos puntos:** Para dos puntos a y b, su distancia dd(a,b) es la norma de su resta:

$$d(a,b) = ||a-b|| = \sqrt{(a-b)\cdot(a-b)} = \sqrt{(a_1-b_1)^2 + (a_2-b_2)^2 + (a_3-b_3)^2}.$$

- 1. Distancia entre un punto y una recta: La distancia entre un punto a y la recta $R: [\langle b \rangle + c]$ tiene dos fórmulas:
 - Fórmula de proyección:

$$\mathrm{d}\left(a,\,R:[\langle b\rangle+c]\right)=\left\|(a-c)-\frac{(a-c)\cdot b}{\|b\|^2}b\right\|$$

• Fórmula del binormal:

$$d(a, R: [\langle b \rangle + c]) = \frac{\|(a-c) \times b\|}{\|b\|}$$

2. Distancia entre un punto y un plano: Si a es un punto y $H: [\langle b, x \rangle = \alpha]$ un plano, entonces:

$$d(a, H : [\langle b, x \rangle = \alpha]) = \frac{a \cdot b - \alpha}{\|b\|}.$$

- **3. Distancia entre dos rectas:** Si $R : [\langle a \rangle + c]$ y $S : [\langle b \rangle + d]$ son dos rectas, entonces tenemos dos casos:
 - Rectas paralelas:

$$d\left(R:\left[\langle a\rangle+c\right],\,S:\left[\langle b\rangle+d\right]\right) = \frac{\left\|(c-d)\times a\right\|}{\|a\|}$$

• Rectas que se cruzan:

$$\mathrm{d}\left(R:\left[\langle a\rangle+c\right],\,S:\left[\langle b\rangle+d\right]\right)=\frac{\left|\det(c-d,a,b)\right|}{\left\|a\times b\right\|}.$$

4. Distancia entre una recta y un plano: Para la recta $R : [\langle a \rangle + c]$ y el plano $H : [\langle b, w \rangle = \alpha]$, entonces necesariamente su distancia no se anula si son paralelos con:

$$\mathrm{d}\left(R:[\langle a\rangle+c],\,H:[\langle b,w\rangle=\alpha]\right)=\frac{c\cdot b-\alpha}{\|b\|}$$

5. Distancia entre dos planos: Finalmente para los planos $H: [\langle a, w \rangle = \alpha] \in I: [\langle b, w \rangle = \beta]$:

$$\mathrm{d}\left(H:\left[\langle a,w\rangle=\alpha\right],\,I:\left[\langle b,w\rangle=\beta\right]\right)=\frac{|\alpha-\beta|}{\|a\|}=\frac{|\alpha-\beta|}{\sqrt{a_1^2+a_2^2+a_3^2}}.$$

Nota

Las fórmulas anteriores se demuestran usando elementos del álgebra lineal y cálculo vectorial, puesto que en algunos casos basta plantear un problema de minimización, en otros sólo aplicar propiedades del determinante y proyecciones. Algo bastante interesante es que todas las fórmulas anteriores se basan en obtener la norma de un único elemento, dicho elemento viene dado por el siguiente teorema:

Teorema 1 (Proyección sobre un conjunto cerrado, convexo y no vacío). Sea $M \subseteq \mathbb{R}^3$ un conjunto cerrado, convexo y no vacío; entonces para todo $a \in \mathbb{R}^3$ existe un único $b \in M$ tal que

$$d(a,b) = \inf \{ d(a,c) : c \in M \};$$

A b se lo denomina la proyección de a en M y se nota $\operatorname{proy}_M a := b$.

Notemos que este teorema nos permite afirmar que siempre existe un punto que optimiza la distancia entre un conjunto y otro punto.