UNIVERSIDAD DEL NORTE
Departamento de Matemáticas y Estadística
Álgebra Lineal
Ejercicios resueltos- Mayo de 2019

I. Sistemas homogéneos, subespacios, dependencia e independencia lineal

1. En cada caso indique si el vector $\mathbf{v}$ es combinación lineal de los vectores $\mathbf{w_i}$ dados:

   (a) $\mathbf{v} = (2, 3), \mathbf{w_1} = (1, 2), \mathbf{w_2} = (-1, 4)$.
   Solución. $\mathbf{v} = (2, 3)$ es combinación lineal de $\mathbf{w_1}, \mathbf{w_2}$ si y solo si la ecuación
   $$\alpha_1 \mathbf{w_1} + \alpha_2 \mathbf{w_2} = \mathbf{v}$$
   es consistente. Tal ecuación corresponde al sistema lineal con matriz ampliada $(\mathbf{w_1}^T \mathbf{w_2}^T | \mathbf{v}^T)$. Tenemos entonces el sistema cuadrado
   $$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & 2 \\ 2 & 4 & 3 \end{array}\right)$$
   Puesto que el determinante del sistema es $4 - (-2) = 6 \neq 0$ se tiene que el sistema tiene solución única y, por tanto, es consistente. Así, $\mathbf{v}$ es combinación lineal de $\mathbf{w_1}$ y $\mathbf{w_2}$.

   (b) $\mathbf{v} = (3, 4), \mathbf{w_1} = (1, 2), \mathbf{w_2} = (2, 4), \mathbf{w_3} = (3, 5)$.
   Solución. Tenemos ahora el sistema
   $$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 3 \\ 2 & 4 & 5 & 4 \end{array}\right) \quad \xrightarrow{-2F_1 + F_2} \quad \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -2 \end{array}\right)$$
   Claramente el sistema es consistente (con infinitas soluciones) por lo que $\mathbf{v}$ es combinación lineal de $\mathbf{w_1}$ y $\mathbf{w_2}$.

   (c) $\mathbf{v} = (3, 4), \mathbf{w_1} = (1, 2), \mathbf{w_2} = (2, 4)$.
   Solución. Ahora el sistema es
   $$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 4 \end{array}\right) \xrightarrow{-2F_1 + F_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -2 \end{array}\right)$$
   que es inconsistente. Por lo tanto $\mathbf{v}$ no es combinación lineal de los vectores $\mathbf{w_1}$ y $\mathbf{w_2}$.

2. En cada caso indique si los vectores dados generan o no al espacio $\mathbb{R}^n$ correspondiente. Si no lo generan, halle el subespacio generado por los vectores dados.

   (a) Para $\mathbb{R}^2$:

      i. $(1,2)$ y $(2,4)$.
      Solución. Los vectores dados generan a $\mathbb{R}^2$ si, y solo si cada vector $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ es combinación lineal de los mismos. Es decir, que para cada $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ el sistema lineal con matriz ampliada $\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & x \\ 2 & 4 & y \end{array}\right)$ es consistente. Haciendo $-2F_1 + F_2$ obtenemos
      $$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & 2 & x \\ 0 & 0 & y-2x \end{array}\right)$$
      Así, el sistema es consistente si, y solo si $y - 2x = 0$, por lo que no todo vector de $\mathbb{R}^2$ es combinación lineal de los vectores dados. Solo un vector que sea solución de la ecuación homogénea $y - 2x = 0$ es combinación lineal de los vectores dados. Por lo tanto el subespacio generado por los vectores indicados es
      $$\langle (1,2),(2,4) \rangle = \{(t,2t) | t \in \mathbb{R}\} = \{t(1,2) | t \in \mathbb{R}\} = \langle (1,2) \rangle.$$
      También, viendo que $(2,4) = 2(1,2)$, se tiene que toda combinación lineal de los dos vectores es de la forma
      $$t(1,2) + s(2,4) = t(1,2) + 2s(1,2) = (t+2s)(1,2) = r(1,2),$$
      por lo que $\langle (1,2),(2,4) \rangle = \langle (1,2) \rangle \neq \mathbb{R}^2$.
      Aún mejor, puesto que $(1,2)$ y $(2,4)$ son vectores linealmente dependientes y son dos vectores, como la dimensión de $\mathbb{R}^2$ es 2, entonces tales vectores no pueden generar a $\mathbb{R}^2$, pues si lo hicieran serían l.i y no lo son.

      ii. $(1,2),(2,4)$ y $(-1,3)$.

      Solución. Ahora el sistema a considerar es
      $$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -1 & x \\ 2 & 4 & 3 & y \end{array}\right) \overset{-2F_1+F_2}{\longrightarrow} \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & -1 & x \\ 0 & 0 & 5 & y-2x \end{array}\right)$$
      el cual es consistente para todo (x,y), aunque ahora tiene infinitas soluciones. Así, todo vector de $\mathbb{R}^2$ se obtiene como combinación lineal (aunque no de manera única) de los vectores $(1,2),(2,4)$ y $(-1,3)$.

Una manera más corta de establecerlo es que como $(2,4)$ y $(1,2)$ son múltiplos, el subespacio generado por los tres vectores es el mismo generado por $(-1,3)$ y uno solo de los dos vectores anteriores. Como $(-1,3)$ y $(1,2)$ (o $(2,4)$) no son múltiplos escalares, entonces son l.i y forman una base para $\mathbb{R}^2$. Así, los tres vectores generan a $\mathbb{R}^2$ pero no lo hacen de forma eficiente, basta solo solo con dos de ellos, siempre y cuando no sean $(1,2)$ y $(2,4)$.

iii. $(1,2)$ y $(-1,5)$.

Solución. Tenemos el sistema

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & x \\ 2 & 5 & y \end{array}\right)$$

Puesto que $\begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 5 \end{vmatrix} = 7 \neq 0$, el sistema tiene solución única dada por

$$\alpha_1 = \frac{\begin{vmatrix} x & -1 \\ y & 5 \end{vmatrix}}{7} = \frac{5x+y}{7}, \quad \alpha_2 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & x \\ 2 & y \end{vmatrix}}{7} = \frac{y-2x}{7}.$$

Así, para todo $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ se tiene

$$(x,y) = \frac{5x+y}{7}(1,2) + \frac{y-2x}{7}(-1,5),$$

de modo que $(1,2)$ y $(-1,5)$ generan a $\mathbb{R}^2$.

(b) Para $\mathbb{R}^3$:

i. $(1,1,3),(-1,0,4)$

Solución. Para $(x,y,z) \in R^3$ tenemos el sistema

$$\left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & x \\ 1 & 0 & y \\ 3 & 4 & z \end{array}\right) \begin{array}{c} -1F_1+F_2 \\ \longrightarrow \\ -3F_1+F_3 \end{array} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & x \\ 0 & 1 & y-x \\ 0 & 7 & z-3x \end{array}\right) \begin{array}{c} -7F_2+F_3 \\ \longrightarrow \end{array} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & -1 & x \\ 0 & 1 & y-x \\ 0 & 0 & 4x-7y+z \end{array}\right)$$

Este sistema es consistente si, y solo si $4x-7y+z=0$. Así, los vectores dados no generan a $\mathbb{R}^3$. El subespacio generado por los dos es

$$\begin{aligned} \langle (1,1,3),(-1,0,4) \rangle &= \{(t(1,1,3)+s(-1,0,4)|t,s \in \mathbb{R}\} \\ &= \{(t,s,7s-4t)|t,s \in \mathbb{R}\} \\ &= \langle (1,0,-4),(0,1,7) \rangle \end{aligned}$$

3. En cada caso indique si la proposición dada es verdadera o falsa. Justifique sus respuestas dando una demostración o un contraejemplo.

   (a) Todo subespacio de $\mathbb{R}^n$ contiene al vector cero.
   Solución. Verdadero. Todo subespacio es un espacio vectorial y, por tanto debe contener al vector nulo. Si se prefiere, puede usarse el hecho de que es no vacío, por lo que existe al menos un vector v en dicho subespacio y, puesto que es cerrado, se tiene que $0v = (0, 0, \ldots, 0)$ está en el subespacio.

   (b) Si $S \subseteq \mathbb{R}^n$ y $0_{\mathbb{R}^n} \in S$, entonces S es un subespacio de $\mathbb{R}^n$.
   Solución. Falso. Por ejemplo $T = \{(0, 0), (1, 2)\}$ no es un subespacio de $\mathbb{R}^2$ ya que $2(1, 2) = (2, 4) \notin T$.

   (c) El conjunto $\{(t, t + 2)|t \in \mathbb{R}\}$ es un subespacio de $\mathbb{R}^2$.
   Solución.Falso. $(0, 0)$ no está en el conjunto pues si lo estuviera debería existir un escalar t tal que $t = 0 = t + 2$; es decir $0 = 2$ (o $0 = -2$)

   (d) El conjunto solución de un sistema lineal $m \times n$ consistente es un subespacio de $\mathbb{R}^n$.
   Solución. Falso. Si el sistema no es homogéneo, entonces el conjunto solución no contiene al vector nulo. Por ejemplo, si una ecuación del sistema, digamos en $\mathbb{R}^2$, es $x + y = 2$, entonces $(0, 0)$ no es solución de la ecuación y, por tanto, no lo es del sistema.

   (e) La unión de dos subespacios de $\mathbb{R}^n$ es un subespacio de $\mathbb{R}^n$.
   Solución. Falso. $S = \{(t, 0)|t \in \mathbb{R}\}$ y $T = \{(t, 2t)|t \in \mathbb{R}\}$ son subespacios de $\mathbb{R}^2$. Ahora $(1, 0), (1, 2) \in S \cup T$ pero $(1, 0) + (1, 2) = (2, 2) \notin S \cup T$.

   (f) Si V, U son subespacios de $\mathbb{R}^n$ y $V + U = \{\mathbf{v} + \mathbf{u}|\mathbf{v} \in V, \mathbf{u} \in U\}$, entonces $V + U$ es un subespacio de $\mathbb{R}^n$.
   Solución. Verdadero. $(0, \ldots, 0) \in V, (0, \ldots, 0) \in U$ por lo que $(0, \ldots, 0) = (0, \ldots, 0) + (0, \ldots, 0) \in V + U$, así $V + U \neq \emptyset$.
   Ahora, sean $w_1, w_2 \in V + U$ y $\alpha \in \mathbb{R}$, entonces existen $v_1, v_2 \in V, u_1, u_2 \in U$ tales que
   $$w_1 = v_1 + u_1, w_2 = v_2 + u_2.$$
   Por lo tanto
   $$\begin{aligned} w_1 + w_2 &= (v_1 + u_1) + (v_2 + u_2) \\ &= (v_1 + v_2) + (u_1 + u_2) \\ \alpha w_1 &= (\alpha v_1) + (\alpha u_1) \end{aligned}$$

Puesto que U, V son subespacios, se tiene que $v_1 + v_2 \in V, u_1 + u_2 \in U, \alpha v_1 \in V, \alpha u_1 \in U$, de donde se sigue que $w_1 + w_2, \alpha w_1 \in V + U$.

4. En cada caso indique si el conjunto de vectores dados es linealmente dependiente o independiente.

   (a) $\{(0,0)\}$. **Solución.** L.D. Pues $1(0,0) = (0,0)$ (Recordar que un solo vector es l.d si y solo si es el vector nulo).

   (b) $\{(3,5)\}$.**Solución.** L.I (no es el vector nulo)

   (c) $\{(0,0),(1,2)\}$. **Solución.** L.D

   (d) $\{(1,2),(2,4)\}$. **Solución** L.D. Son múltiplos escalares el uno del otro.

   (e) $\{(1,2),(3,7)\}$. **Solución.** L.I Pues $\begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 7 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$.

   (f) $\{(1,3),(2,5),(-3,8)\}$. **Solución.** L.D. Son tres vectores en $\mathbb{R}^2$.

   (g) $\{(1,1,3),(2,3,5),(5,6,14)\}$. **Solución.** L.d. Pues $(5,6,14) = 3(1,1,3) + (2,3,5)$. También puede calcularse el determinante de la matriz con los vectores transpuestos como columnas (o los vectores como filas) y verificar que es cero.

5. Sea S un subconjunto de $\mathbb{R}^n$. Demuestre:

   (a) Si $S = \emptyset$, entonces S es l.i.
   Solución. Puesto que $\emptyset$ no tiene elementos, no existen vectores $v_1, \ldots, v_m$ y escalares, no todos nulos, $\alpha_1, \ldots, \alpha_m$, tales que

   $$\alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_m v_m = (0, \ldots, 0).$$

   Por lo tanto $\emptyset$ no es l.d, luego es l.i.

   (b) Si $0_{\mathbb{R}^n} \in S$, entonces S es linealmente dependiente.
   Solución. Claramente $1(0_{\mathbb{R}^n}) = 0_{\mathbb{R}^n}$ es una combinación lineal nula no trivial de elementos de S.

   (c) Si S es l.d, entonces todo *superconjunto* de S es l.d.
   Solución. Si S es l.d existen vectores $v_1, \ldots, v_m \in S$ y escalares $\alpha_1, \ldots, \alpha_m$, no todos cero, tales que

   $$\alpha_1 v_1 + \cdots + \alpha_m v_m = 0_{\mathbb{R}^n}.$$

   Si $T \supseteq S$, entonces $v_1, \ldots, v_m \in T$ y se sigue que T es l.d.

(d) Si S es l.i, entonces todo subconjunto de S es l.i.
Solución. Si S es l.i y $M \subseteq S$, entonces M no puede ser l.d pues si lo fuera, por el item anterior, entonces S (superconjunto de M) también lo fuera.

6. Una **base** de un subespacio, S, de $\mathbb{R}^n$ es un conjunto de vectores generadores de S y linealmente independientes.

(a) Si $B = \{e_i | i \in \{1, 2, \dots, n\}$, donde

$$e_i = \begin{array}{cccccccc} (0, & 0, & \dots, & 0, & 1, & 0, & \dots, & 0), \\ & & & & \uparrow & & & \\ & & & & i & & & \end{array}$$

demuestre que B es una base para $\mathbb{R}^n$.
Solución.

$$\det(e_1^T e_2^T \dots e_n^T) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

Por lo tanto B es un conjunto l.i. Como el determinante indicado es distinto de cero, para todo vector $v \in \mathbb{R}^n$, el sistema lineal con matriz ampliada

$$(e_1^T e_2^T \dots e_n^T | v^T)$$

tiene solución única. Por lo tanto, todo vector $v \in \mathbb{R}^n$ es combinación lineal de los elementos de B. Es decir B genera a $\mathbb{R}^n$ y por ser l.i forma entonces una base.

(b) Demuestre que n vectores linealmente independientes de $\mathbb{R}^n$ forman una base para $\mathbb{R}^n$.
Solución. Ver item anterior.

7. Encuentre una base y la dimensión para el subespacio solución del sistema homogéneo

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 + x_4 & = 0 \\ 2x_1 + 3x_2 + 3x_3 - 2x_4 & = 0 \\ 4x_1 + 5x_2 + 5x_3 & = 0 \\ 5x_1 + 6x_2 + 6x_3 + x_4 & = 0 \end{cases}$$

Solución. Resolviendo el sistema homogéneo, la forma escalonada reducida de la mariz ampliada del sistema es

$$\left(\begin{array}{cccr|c} 1 & 0 & 0 & 5 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right)$$

Así, el espacio solución del sistema es

$$S = \{(-5t, 4t - s, s, t) | t.s \in \mathbb{R}\} = \langle (-5, 4, 0, 1), (0, -1, 1, 0) \rangle$$

Puesto que los dos generadores no son múltiplos, forman una base para S y $\dim_{\mathbb{R}}(S) = 2$.

8. ¿Cuál es la dimensión de $\langle (1, 2, 3, 5), (-1, 1, 0, 4), (1, 5, 6, 14) \rangle$?
Solución: Claramente la dimensión es menor o igual a tres. Para que sea 3 debe cumplirse que los tres vectores sean l.i. Pero son l.d. y, en este caso, uno cualquiera de los tres es combinación lineal de los otros dos. En particular,

$$(1, 5, 6, 14) = 2(1, 2, 3, 5) + (-1, 1, 0, 4),$$

por lo que $v = (1, 2, 3, 5)$ y $w = (-1, 1, 0, 4)$ generan al subespacio generado por los tres y son l.i, por lo que la dimensión pedida es 2.

9. Sea S un subconjunto no vacío de $V = \mathbb{R}^n$, definamos

$$S^{\perp} = \{v \in V | (\forall w \in S)(v \bullet w = 0)\}$$

Demuestre que S es un subespacio de V($S^{\perp}$ es denominado el **complemento ortogonal** de S) .
Solución. Claramente $0_{\mathbb{R}^n}$ es ortogonal a todo vector por lo que lo es , en particular, a todo vector de S. De modo que $S^{\perp} \neq \emptyset$. Ahora, si $v_1, v_2 \in S^{\perp}, \alpha \in \mathbb{R}$ y $w \in S$, se sigue que $v_1 \bullet w = v_2 \bullet w = 0$, de modo que

$$\begin{aligned} (v_1 + v_2) \bullet w &= v_1 \bullet w + v_2 \bullet w \\ &= 0 + 0 = 0 \\ (\alpha v_1) \bullet w &= \alpha(v_1 \bullet w) \\ &= \alpha(0) = 0 \end{aligned}$$

lo que demuestra que $S^{\perp} \preceq \mathbb{R}^n$.

10. Con relación al ejercicio anterior, si $n = 2$ determine $S^{\perp}$ si:

   (a) $S = \mathbb{R}^2$.
   Solución. Un vector $v = (v_1, v_2, \dots, v_n) \in (\mathbb{R}^n)^{\perp}$ si y solo si es ortogonal a todo vector de $\mathbb{R}^n$. Tomando la base estándar $\{e_1, e_2, \dots, e_n\}$, se tiene que para todo $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ debe tenerse $v \bullet e_i = v_i = 0$; es decir, v es el vector nulo. Por lo tanto

   $$(\mathbb{R}^n)^{\perp} = \{(0, 0, \dots, 0)\} = \{0_{\mathbb{R}^n}\}.$$

   En particular, $(\mathbb{R}^2)^{\perp} = \{(0, 0)\}$.

   (b) $S = \{(0, 0)\}$.
   Solución. En general, si $S = \{(0, 0, \dots, 0)\}$ el complemento ortogonal de S es el conjunto solución de la ecuación nula. Entonces $S^{\perp} = \mathbb{R}^n$. En particular, $\{(0, 0)\}^{\perp} = \mathbb{R}^2$.

   (c) $S = \{(1, 2)\}$.
   Solución. $S^{\perp} = \langle(-2, 1)\rangle = \langle(2, -1)\rangle$.

   (d) $S = \{(1, 0), (0, 1)\}$.
   Solución. $S^{\perp}$ es el espacio solución del sistema
   $(1, 0) \bullet (x, y) = 0, (0, 1) \bullet (x, y) = 0$, Es decir

   $$S^{\perp} = \{(0, 0)\}.$$

   (e) $S = \{v, w\}$, donde v y w son vectores cualesquiera distintos.
   Solución. Como en el anterior, $S^{\perp}$ es el espacio solución del sistema homogéneo con matriz ampliada

   $$\left(\begin{array}{c|c} v & 0 \\ w & 0 \end{array}\right)$$

   Si los vectores son l.i, el complemento ortogonal es el espacio nulo. Si son l.d y al menos uno es no nulo, entonces el complemento ortogonal es de dimensión uno y es generado por un vector no nulo cualquiera ortogonal al vector no nulo. Si ambos son nulos el complemento ortogonal es todo el espacio.

11. Si $v = (v_1, v_2, v_3), w = (w_1, w_2, w_3) \in \mathbb{R}^3$ son vectores no nulos y no paralelos (es decir, linealmente independientes), entonces el complemento ortogonal de

$S = \{v, w\}$ es el subespacio de $\mathbb{R}^3$ generado por el vector

$$\begin{aligned} v \times w &= (v_2w_3 - v_3w_2, v_3w_1 - v_1w_3, v_1w_2 - v_2w_1) & (1) \\ &= \left(\begin{vmatrix} v_2 & v_3 \\ w_2 & w_3 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} v_1 & v_3 \\ w_1 & w_3 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} v_1 & v_2 \\ w_1 & w_2 \end{vmatrix} \right) & (2) \end{aligned}$$

El vector $v \times w$ es denominado el **producto cruz** de v por w y puede definirse también para vectores cualesquiera v y w.

(a) Describa algebraica y geométricamente el subespacio de todos los vectores ortogonales a $(1, 2, -5)$ y $(3, 4, 6)$.
Solución.

$$\begin{aligned} \{(1, 2, -5), (3, 4, 6)\}^{\perp} &= \langle((1, 2, -5) \times (3, 4, 6)\rangle \\ &= \langle(32, -21, -2)\rangle \\ &= \{t(32, -21, -2) | t \in \mathbb{R}\} \end{aligned}$$

Geométricamente, es una recta que pasa por el origen y es paralela al vector $(32, -21, -2)$. Tal vector es normal al plano que pasa por el origen y tiene como un par de generadores justamente a los vectores $(1, 2, -5)$ y $(3, 4, 6)$. De tal forma el subespacio indicado es una recta perpendicular al plano generado por los vectores dados.

(b) Demuestre que si v y w son paralelos (distintos), entonces $v \times w = 0_{\mathbb{R}^3}$ y que

$$\{v, w\}^{\perp} = \{v\}^{\perp} = \{w\}^{\perp}.$$

Solución. Si $v \parallel w$, entonces son múltiplos escalares y en la ecuación (2), página (9), cada determinante es cero. Si $w = \alpha v$, con $\alpha \neq 0$, entonces si u es un vector ortogonal a v entonces

$$u \bullet w = u \bullet (\alpha v) = \alpha(u \bullet v) = \alpha(0) = 0.$$

De igual manera, puesto que $v = \dfrac{1}{\alpha}w$, todo vector ortogonal a w lo es a v
Se sigue que $\{v, w\}^{\perp} = \{v\}^{\perp} = \{w\}^{\perp}$.
Si los vectores son l.d se sigue de igual manera que el producto es cero. Si uno de los dos es el vector nulo, el complemento ortogonal es el del conjunto unitario formado por el vector no nulo.

(c) Demuestre que el producto cruz no es una operación ni conmutativa ni asociativa, pero que es distributiva con relación a la adición de vectores.

solución. De la ecuación (2) se sigue que $v \times w = -w \times v$, tómese por ejemplo

$$\begin{aligned}\hat{\imath} \times \hat{\jmath} &= (1,0,0) \times (0,1,0) \\ &= (0,0,1) \\ \hat{\jmath} \times \hat{\imath} &= (0,0,-1)\end{aligned}$$

de modo que $\hat{\imath} \times \hat{\jmath} \neq \hat{\jmath} \times \hat{\imath}$. Para un contraejemplo que refute la asociatividad, tome $\hat{\imath} \times (\hat{\jmath} \times (1,1,0))$ y compare con $(\hat{\imath} \times \hat{\jmath}) \times (1,1,0)$.

12. En el espacio real $\mathbb{R}^2$, dado un vector $v = (a,b)$ no nulo.

    (a) ¿Cuántos vectores paralelos y con norma 2 tiene v?
    Solución. Todo vector w paralelo a v y con norma 2 es de la forma $w = \|w\| U_w = 2\left(\pm U_v\right)$. Por lo que existen solo dos vectores con esas características (en $\mathbb{R}^2$ y, en general, en $\mathbb{R}^n$).

    (b) ¿Cuántos vectores ortogonales a v y con norma 2 existen?.
    Solución. El subespacio de los vectores ortogonales a $v = (a,b)$ es generado por $(-b,a)$ (o $(b,-a)$), de modo que todo vector ortogonal a v y con norma 2 es paralelo a $(-b,a)$. Por el ejercicio anterior existen entonces solo dos vectores ortogonales a v y con norma 2.

13. Realice el ejercicio anterior si $v = (a,b,c) \in \mathbb{R}^3$.
    Solución. Como en el ejercicio anterior, solo hay dos vectores paralelos a v con norma 2. Para el caso de los vectores ortogonales, el complemento ortogonal de $\{v\}$ es generado por dos vectores l.i que generan un plano que pasa por el origen y tiene como normal a v. Los vectores cuya representación canónica termine en una circunferencia de radio con centro en el origen y sobre el plano generado por tales vectores son los vectores ortogonales a v y de norma 2. Hay pues, infinitos de tales vectores.

14. Sean $v = (1,-1,2,3), w = (-1,4,0,2)$.

    (a) Encuentre un vector ortogonal a v y con norma 2.
    Solución. El complemento ortogonal del conjunto $\{v\}$ tiene dimensión tres y una base para tal espacio es $\{(0,0,-3,2),(0,3,0,1),(0,2,1,0)\}$. Tómese un vector cualquiera z que esté en dicho subespacio (una combinación lineal cualquiera) y el vector $2U_z$ satisface las condiciones requeridas, por ejemplo $2\frac{1}{\sqrt{13}}(0,0,-3,2)$.

(b) Encuentre un vector de norma 3 y con la misma dirección de $v + w$.

(c) Encuentre un vector paralelo a v y con norma 5.

II. Ecuaciones de rectas y planos.

1. En cada caso encuentre una ecuación vectorial para la recta del plano que satisface las condiciones indicadas:

   (a) *Pasa por el punto* $P(1, 2)$ *y tiene pendiente* 3.
   La pendiente es $m = 3 = \frac{3}{1}$, por lo que un vector paralelo es $v = (1, 3)$, de modo que una ecuación vectorial es
   $$(x, y) = (1, 2) + t(1, 3).$$

   (b) *Pasa por el punto* $P(1, 2)$ *y es paralela a la recta de ecuación* $2x+3y = 6$.
   La pendiente de la recta es la misma que la de ecuación $2x + 3y = 6$ y esta es equivalente a
   $$y = \frac{-2}{3}x + 2,$$
   de modo que la pendiente es $\dfrac{-2}{3}$, por lo que un vector paralelo a ambas rectas es $v = (3, -2)$. Se tiene entonces que una ecuación vectorial para la recta indicada es
   $$(x, y) = (1, 2) + t(3, -2).$$

   (c) *Pasa por el punto* $P(1, 2)$ *y es perpendicular a la recta de ecuación* $2x + 3y = 6$.
   Como en el anterior, un vector paralelo a la recta de ecuación $2x+3y = 6$ es $v = (3, -2)$. Un vector ortogonal a v es $v_1 = (2, 3)$ que es paralelo a la recta cuya ecuación se pide. Así, una ecuación vectorial es
   $$(x, y) = (1, 2) + t(2, 3).$$

2. En cada caso encuentre una ecuación vectorial para la recta del espacio que satisface las condiciones indicadas:

   (a) *Pasa por los puntos* $P(1, 2, 3)$ *y* $Q(-1, 3, 5)$.
   Claramente un vector paralelo a la recta es $\overrightarrow{PQ} = Q - P = (-2, 1, 2)$ (o cualquier múltiplo escalar no nulo). Dos ecuaciones vectoriales para la misma recta son:
   $$\begin{aligned} (x, y, z) &= (1, 2, 3) + t(-2, 1, 2) \\ (x, y, z) &= (-1, 3, 5) + s(-2, 1, 2) \end{aligned}$$

(b) *La recta L que contiene al punto $P(1,2,3)$ y es paralela a la recta de ecuación $L_1 : (x,y,z) = (2+t, 3-t, 5-t)$.*

Para L_1 tenemos $(x,y,z) = (2,3,5) + t(1,-1,-1)$, por lo que un vector paralelo a L_1 y a L es $(1,-1,-1)$. Entonces una ecuación vectorial para L es

$$(x,y,z) = (1,2,3) + t(1,-1,-1).$$

3. *Demuestre que las rectas L y L_1, del ejercicio anterior, son distintas y encuentre una ecuación vectorial y una cartesiana para el plano único que las contiene.*

Como las rectas son paralelas, será suficiente con mostrar que hay al menos

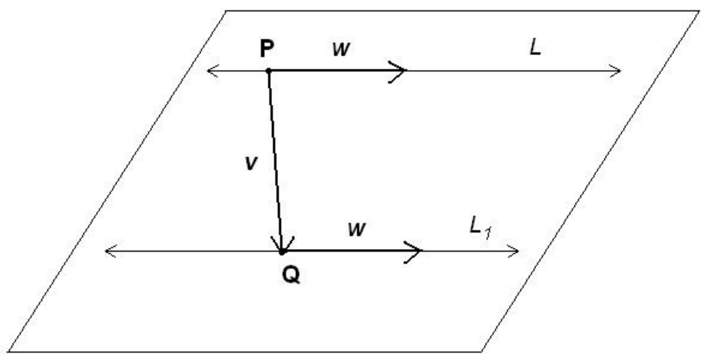

Figure 1: Plano que contiene a rectas paralelas

un punto de L que no está en L_1 o, si se prefiere, que el vector $\overrightarrow{PQ} = (1,1,2)$, siendo $Q(2,3,5) \in L_1$, y el vector $(1,-1,-1)$ no son múltiplos escalares, lo cual es muy claro.

Si se decide por la primera opción, tenemos que $P \in L_1$ si y solo si existe un escalar t tal que

$$(2+t, 3-t, 5-t) = (1,2,3)$$

pero esto nos lleva a un sistema inconsistente $t = -1 = 1 = 2$. Para las ecuaciones del plano que contiene a las rectas (véase figura 1) se tiene que $v = \overrightarrow{PQ} = (1,1,2)$ y $w = (1,-1,-1)$ son generadores del plano y que

$$n = v \times w = \left(\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -1 & -1 \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \right) = (1,3,-2)$$

es una normal. Tenemos entonces

$$\begin{array}{rc} \text{Ecuación vectorial:} & (x,y,z)=(1,2,3)+t(1,1,2)+s(1,-1,-1) \\ \text{Ecuación cartesiana:} & (1,3,-2)\bullet(x,y,z)=(1,3,-2)\bullet(1,2,3) \\ \Longleftrightarrow & x+3y-2z=1 \end{array}$$

4. *Demuestre que las rectas*

$$L:(x,y,z)=(1,2,3)+t(1,-1,-1) \quad y \quad L_2:(x,y,z)=(2-s,1+2s,2+s)$$

se intersectan en un único punto. Halle una ecuación vectorial y una cartesiana para el plano que las contiene.
Un punto (x,y,z) está en la intersección de las dos rectas si y solo si existen $t,s\in\mathbb{R}$ tales que

$$(x,y,z)=(1,2,3)+t(1,-1,-1)=(2-s,1+2s,2+s) \Longleftrightarrow \begin{cases} 1+t &= 2-s \\ 2-t &= 1+2s \\ 3-t &= 2+s \end{cases}$$

Es decir, si y solo si el sistema $\begin{cases} t+s &= 1 \\ t+2s &= 1 \\ t+s &= 1 \end{cases}$ es consistente. Resolviendo el sistema se obtiene como única solución $t=1, s=0$, de donde se obtiene que existe un único punto común
$(1,2,3)+1(1,-1,-1)=(2-0,1+0,2+0)=(2,1,2)$.
Nótese que un vector paralelo a L es $v=(1,-1,-1)$ y un vector paralelo a L_2 es $w=(-1,2,1)$. Como v y w no son paralelos entre sí pero son paralelos al plano, se tiene que v y w forman un par de generadores para el plano que contiene a las dos rectas. Así, una ecuación vectorial para tal plano es

$$(x,y,z)=(1,2,3)+t(1,-1,-1)+s(-1,2,1).$$

Para una ecuación cartesiana tome como una normal a $n=v\times w=(1,0,1)$, obteniendo la ecuación $x+z=4$.

Perímetros, áreas, ángulos interiores de triángulos.

Dados tres puntos no colineales P,Q,R en $\mathcal{E}_3$, tales puntos forman los vértices de un triángulo (ver figura 2).

Se tiene entonces

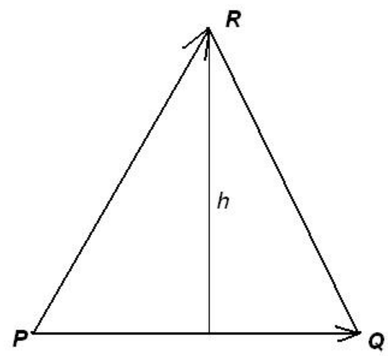

Figure 2: Plano que contiene a rectas paralelas

- $\langle RPQ$ es el ángulo entre los vectores $\overrightarrow{PQ}$ y $\overrightarrow{PR}$ (o entre $\overrightarrow{QP}$ y $\overrightarrow{RP}$), por lo que
$$cos\angle RPQ = \frac{\overrightarrow{PQ} \bullet \overrightarrow{PR}}{\|\overrightarrow{PQ}\|\|\overrightarrow{PR}\|}$$
- El perímetro del triángulo es
$$\|\overrightarrow{PQ}\| + \|\overrightarrow{PR}\| + \|\overrightarrow{RQ}\|.$$
- El área del triángulo es
$$\begin{aligned} \frac{1}{2}(\|\overrightarrow{PQ}\|h) &= \frac{1}{2}(\|\overrightarrow{PQ}\|\|\|\overrightarrow{PR}\|Sen\langle RPQ) \\ &= \frac{1}{2}\left\|\overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR}\right\|. \end{aligned}$$

  Nota: Para puntos en el plano, usamos el hecho que $\mathbb{R}^2$ es isomorfo al subespacio (de $\mathbb{R}^3$) $S = \{(x, y, 0)|x, y \in \mathbb{R}\}$, por lo que podemos identificar cada vector $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ con $(x, y, 0) \in S \subseteq \mathbb{R}^3$. Por ejemplo, si $P(1, 3), Q(3, 5)$ y $R(2, 8)$, entonces tenemos
$$\begin{aligned} \overrightarrow{PQ} = (2, 2) &\equiv (2, 2, 0) \\ \overrightarrow{PR} = (1, 5) &\equiv (1, 5, 0) \end{aligned}$$
  De modo que el área del triángulo con vértices en P, Q y R es
$$\frac{1}{2}\left\|\overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{PR}\right\| = \frac{1}{2}\|(2, 2, 0) \times (1, 5, 0)\| = \frac{1}{2}\|(0, 0, 8)\| = 4.$$