

# VECTORES I

Presentación realizada por Efrén Giraldo T  
Su único objetivo es facilitar la enseñanza

1

## ❖ *MIS VALORES*

*Entrega*

*Transparencia*

*Simplicidad*

*y Persistencia*



❖ *MIS MISIÓN:* Tender a ser un ser humano completo mediante la entrega, la transparencia, la simplicidad y la persistencia.

❖ *MIS MISIÓN:* Entrega a la Voluntad Suprema.  
*Servir a las personas.*

*Email:* [hegiraldo2@gmail.com](mailto:hegiraldo2@gmail.com)

# Índice

Magnitudes escalares

Magnitudes vectoriales

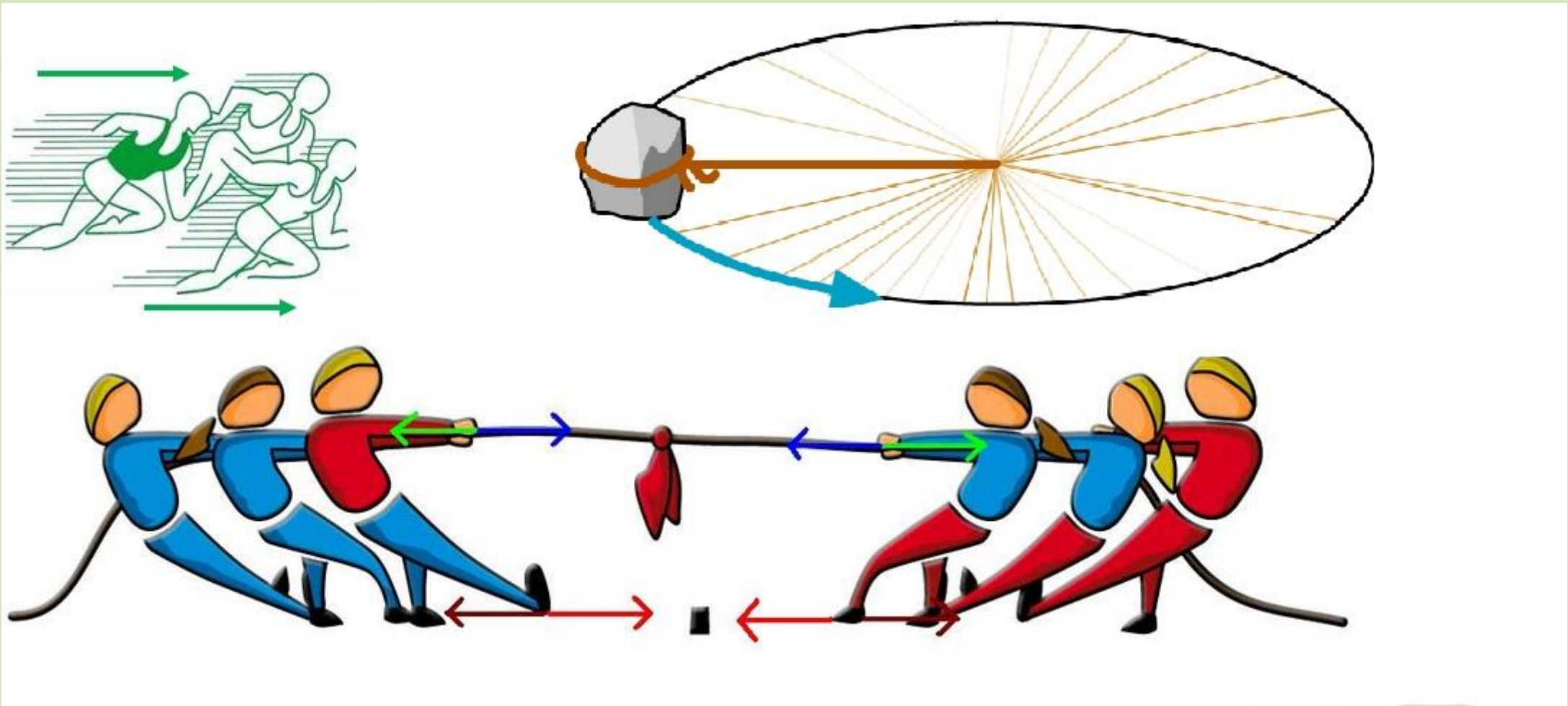
Conceptos

Operaciones con vectores

# Magnitudes escalares

Hay magnitudes que se determinan por un solo número real. Por ejemplo: la longitud de una regla, la masa de un cuerpo o el tiempo transcurrido entre dos sucesos, la densidad, el volumen, el trabajo, la potencia, etc.

Tales magnitudes se llaman escalares, y pueden ser representadas sobre la recta real mediante un **número** que indica su medida.

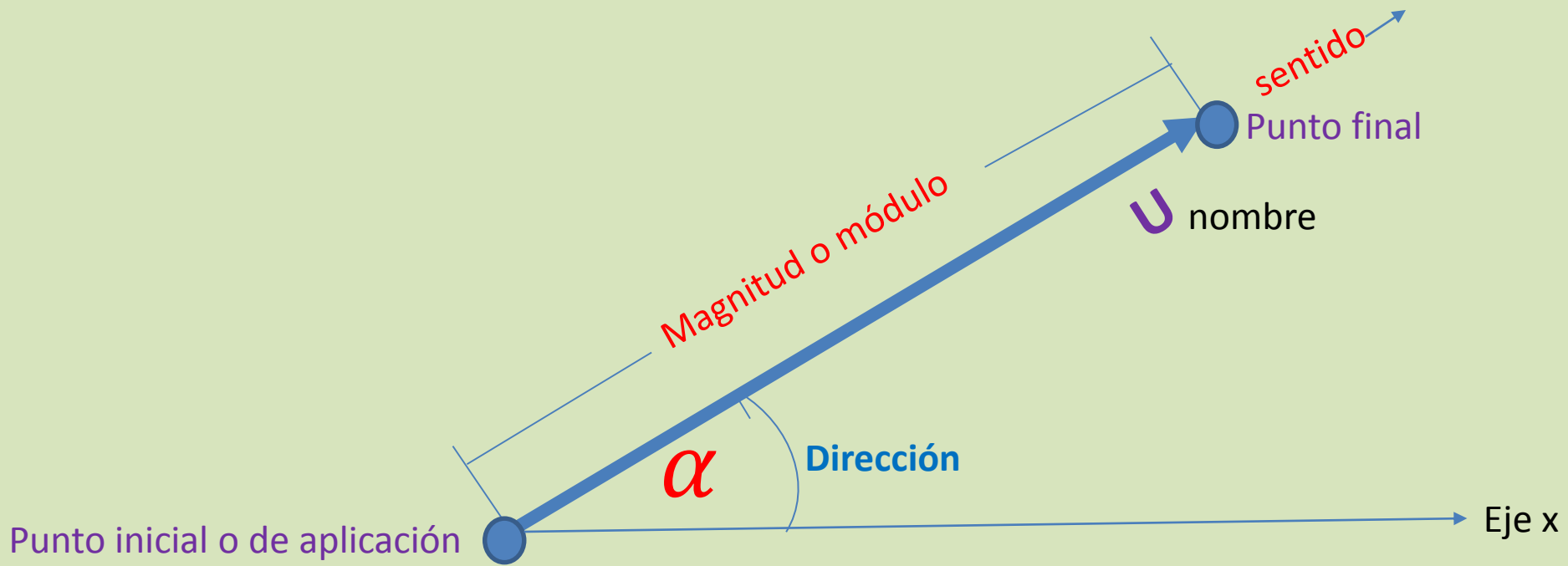


21/08/2019

# Vectores

- Son aquellas magnitudes que además de tener **valor**, también presentan una **dirección y sentido**.
- La **definición de vector** puede ser incluso más sencilla: todo **segmento de recta** que está **dirigido** en el espacio.

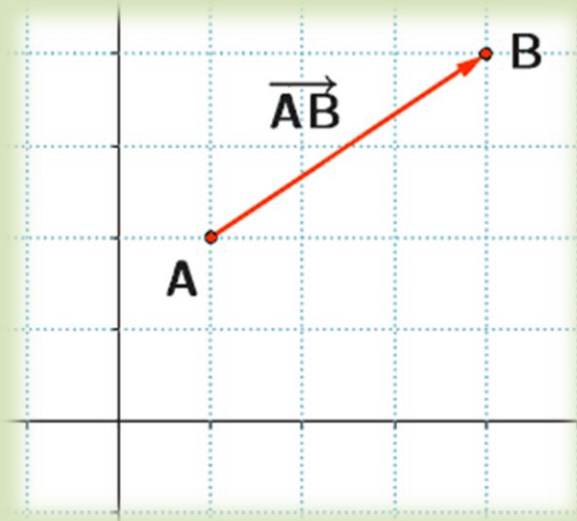
Ya se sabe cómo determinar la posición de un punto, es muy fácil entender qué es un vector de posición.



## Elementos de un vector

# Vectores fijos

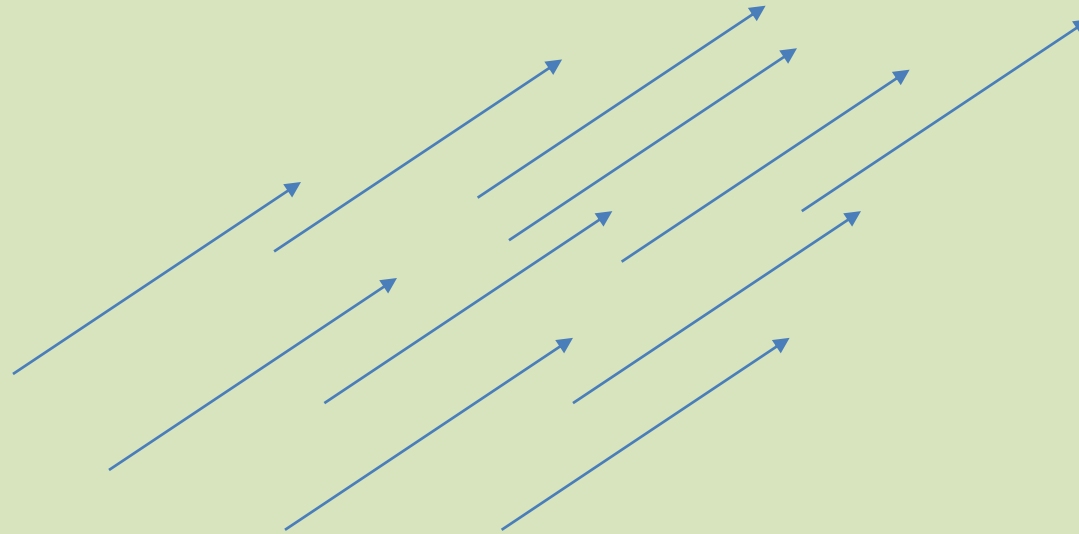
## Forma geométrica



Un **vector fijo** es un segmento orientado que tiene el *origen en un punto fijo* A y el *final en el otro punto fijo* B. Se conocen su punto de origen y punto final.

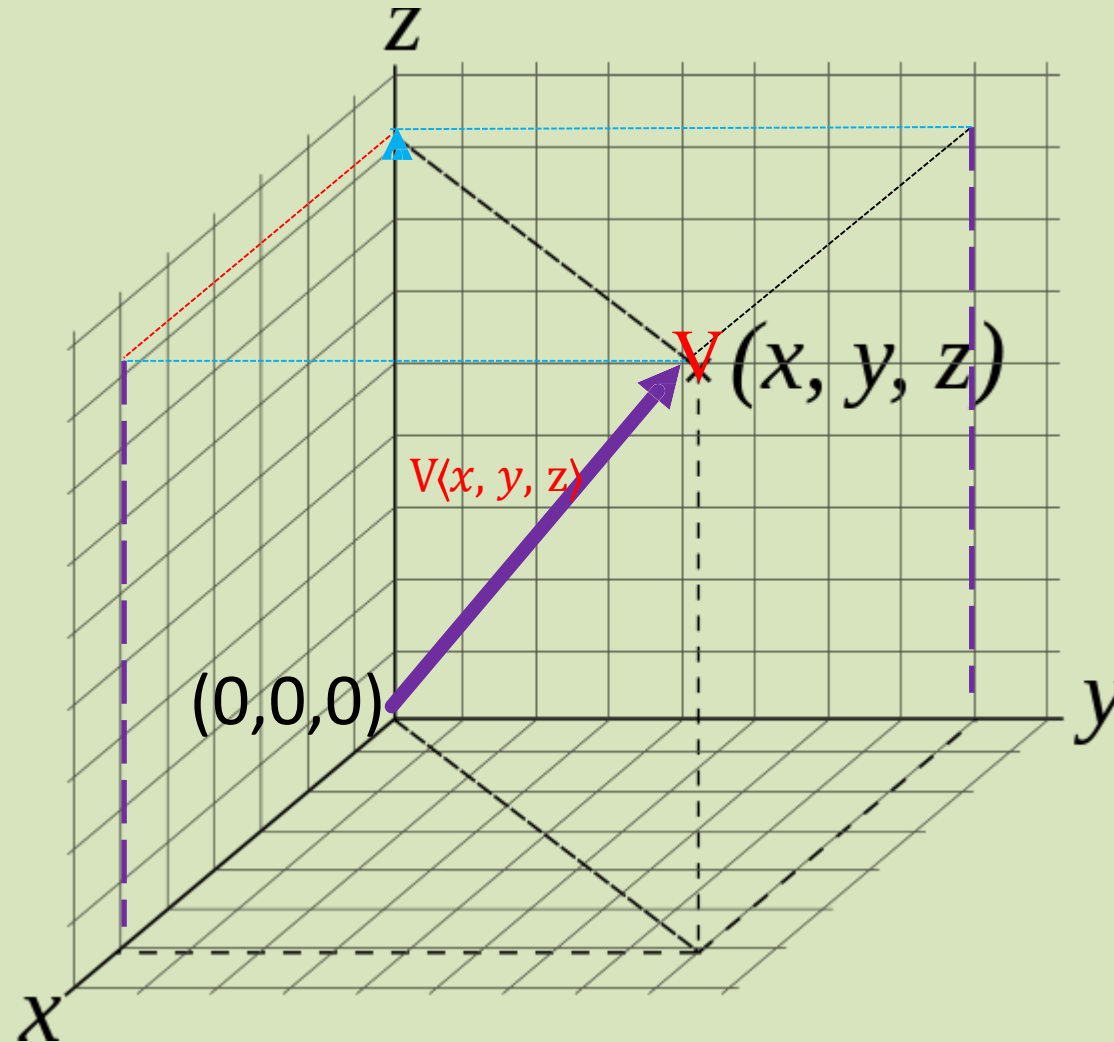


# Vector libre



Es el vector que se puede ubicar en cualquier parte siempre y cuando se respete su dirección , magnitud y sentido. Aunque tiene un punto inicial y final, no está ligado a dos puntos específicos. El vector libre no es único. Representa a todos los vectores con la misma dirección, magnitud y sentido.

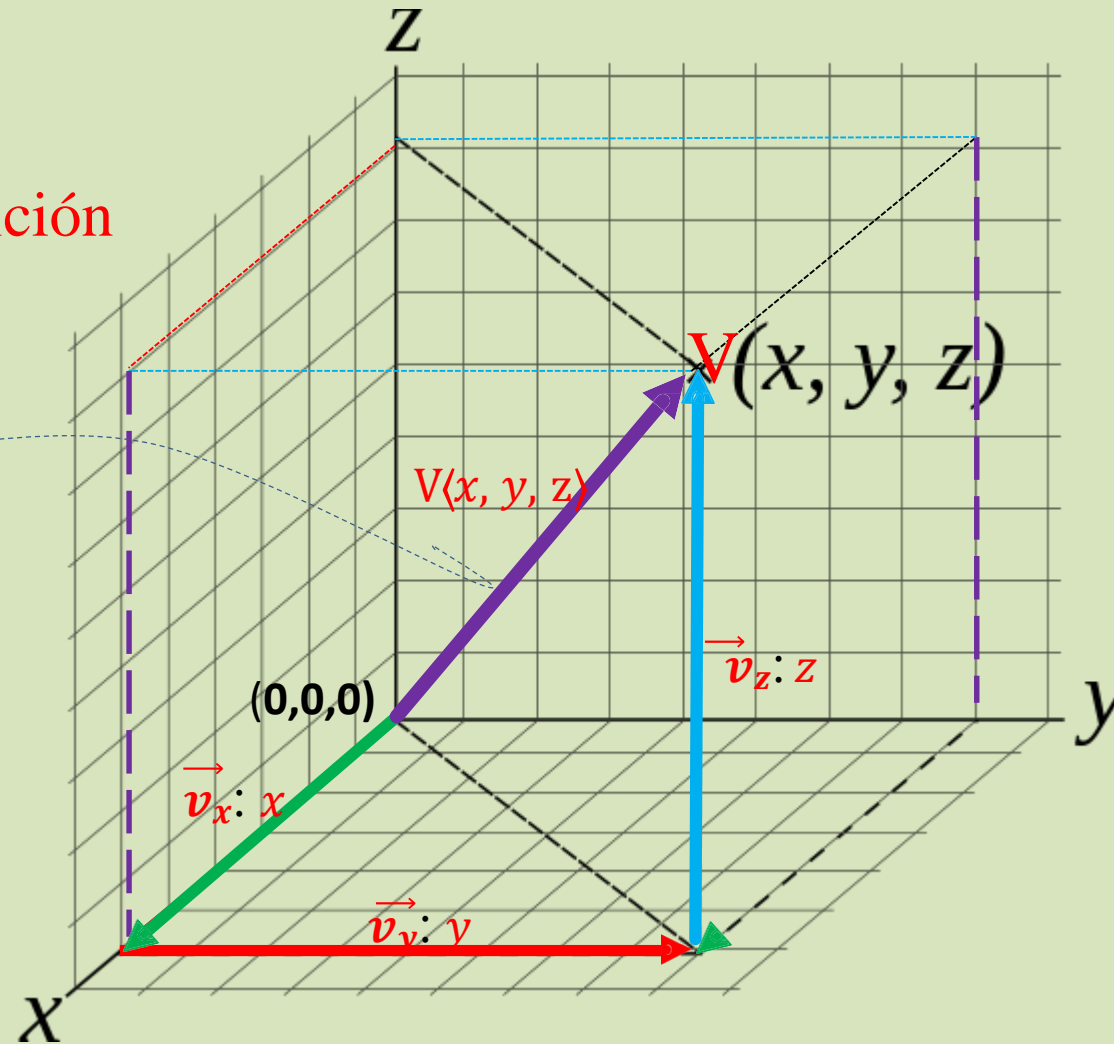
# Vector Posición en 3D



Un vector posición queda determinado por el **origen** como punto inicial y un **punto final** de coordenadas conocidas.



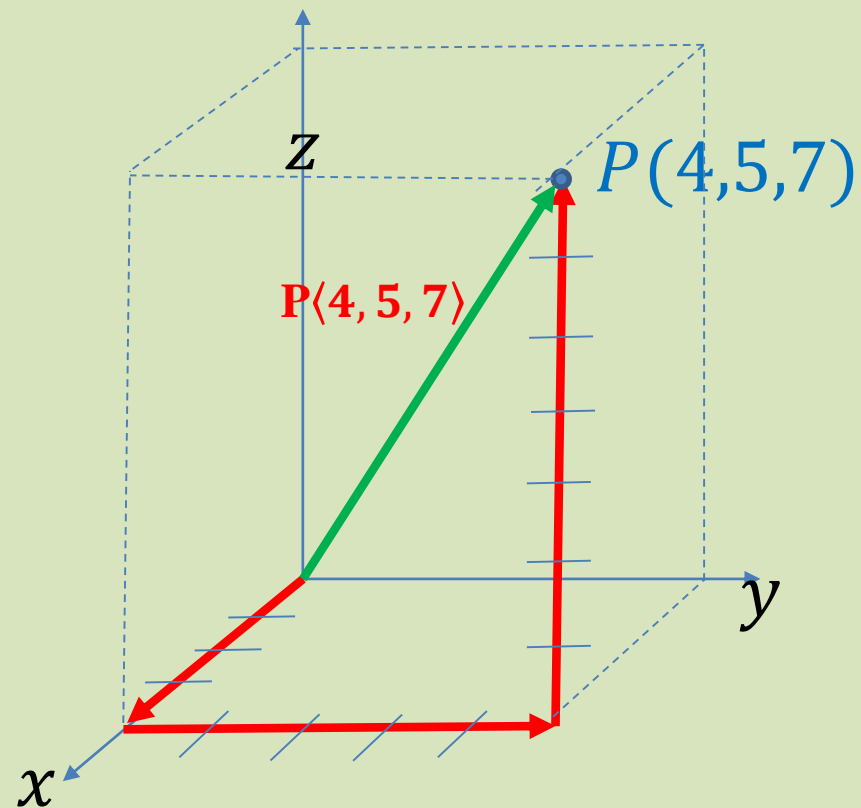
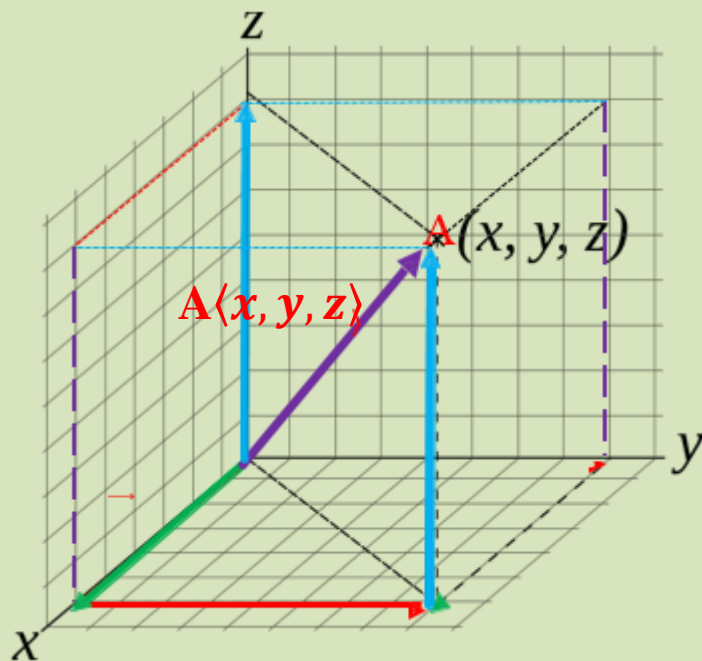
Vector Geométrico de Posición



Vector algebraico

$$V \langle x, y, z \rangle$$

Las componentes  $x, y, z$ , de un vector posición son las mismas del punto final .



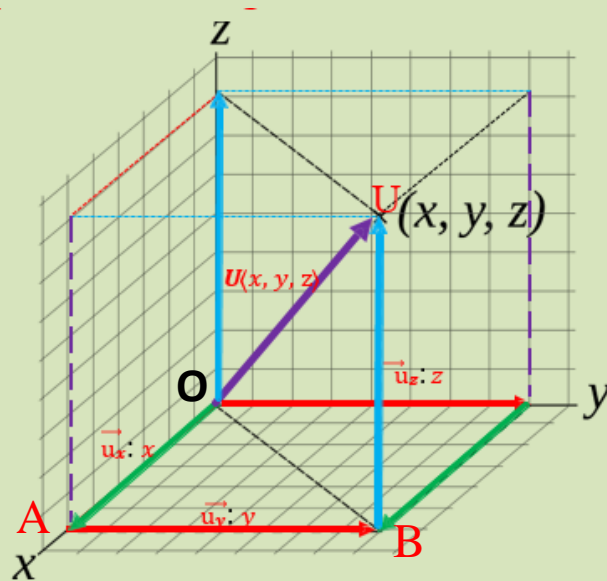
Componente en  $x$ : voy en la dirección  $x$ , y recorro lo que vale la coordenada  $x$ .

Componente en  $y$ : voy en la **dirección paralela a  $y$** , y recorro lo que vale la coordenada en  $y$ .

Componente en  $z$ : voy en la **dirección paralela a  $z$** , y recorro lo que vale la coordenada  $z$

Coordenadas vector posición  $P\langle 4, 5, 7 \rangle$

# Significado de las componentes cartesianas en $x$ , $y$ , $z$

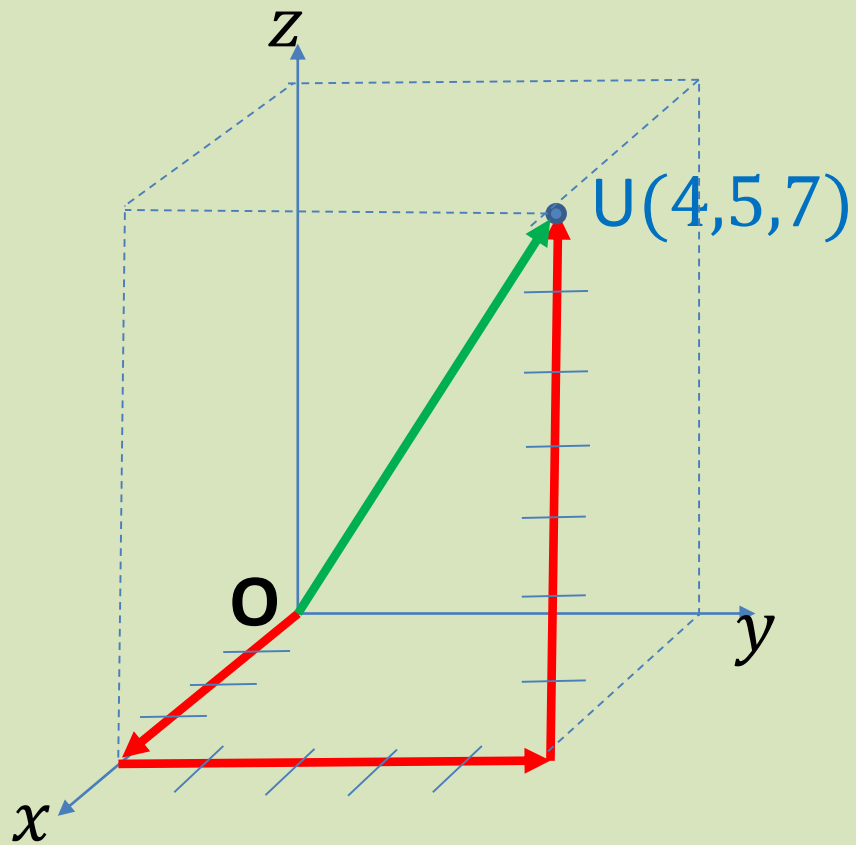


Las coordenadas  $(u_x, u_y, u_z)$  de un vector  $U$  se definen como:

$u_x$  es lo que se tiene que desplazarse en dirección en  $x$  (+ ó -) a partir del  $O$ .

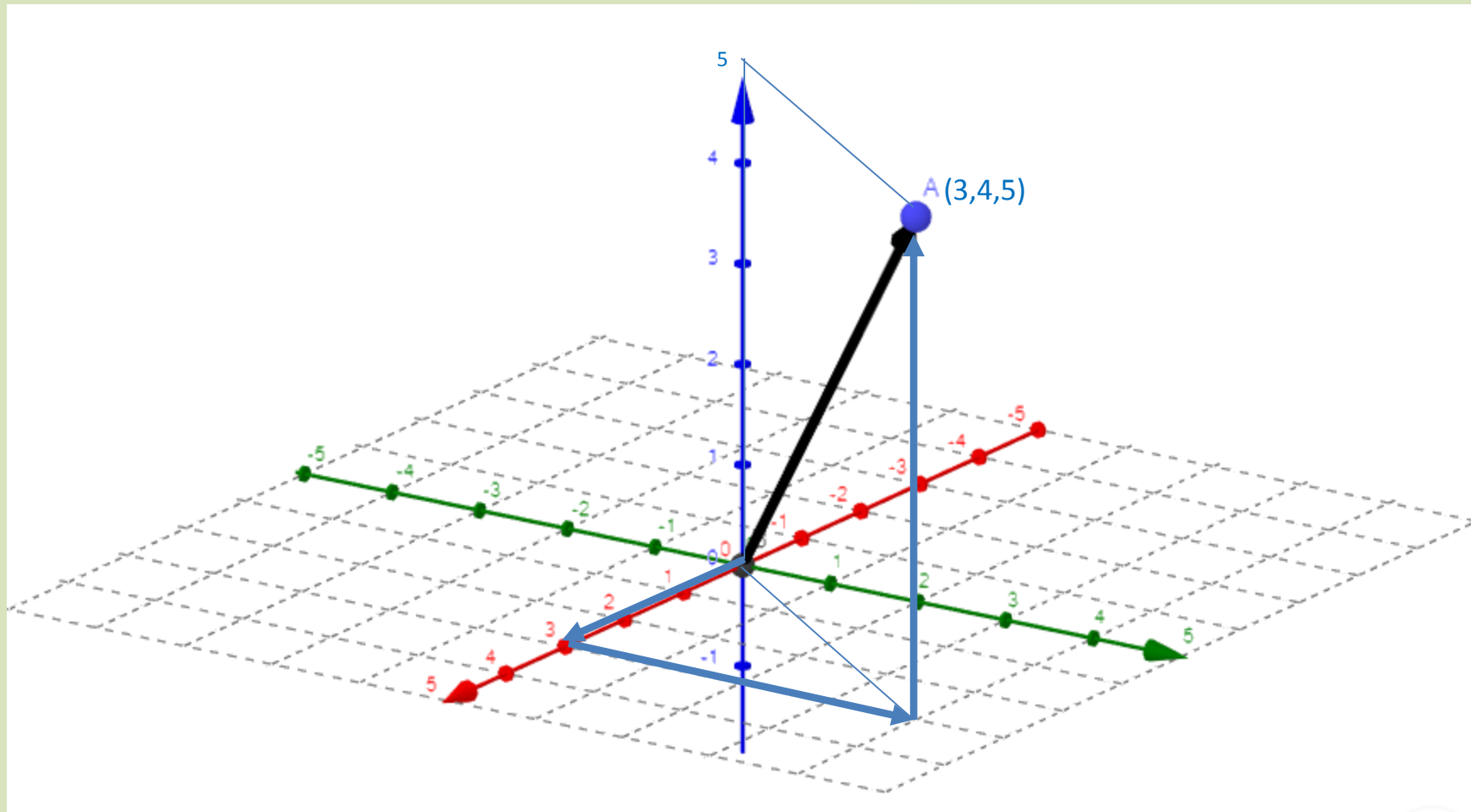
$u_y$  es el desplazamiento en dirección en  $y$  (o paralelamente a  $y$ ).

$u_z$  es el desplazamiento en dirección en  $z$  (o paralelamente a  $z$ ).



Por ejemplo, para ir del punto O hasta U, Usted lo puede hacer:

1. Directamente de O hasta U recorriendo una distancia igual a la magnitud de  $|U|$ .
2. Llendo en dirección  $x$  4 unidades, luego en dirección paralela a  $y$  5 unidades y luego en dirección  $z$  (paralelamente) 7 unidades.



<https://www.geogebra.org/m/RQWkzAgc>

21/08/2019

Por qué se prefieren las direcciones  $x, y, z$  ?

Porque estas direcciones permiten un manejo fácil y al estar estandarizadas,  
la mayoría las sigue



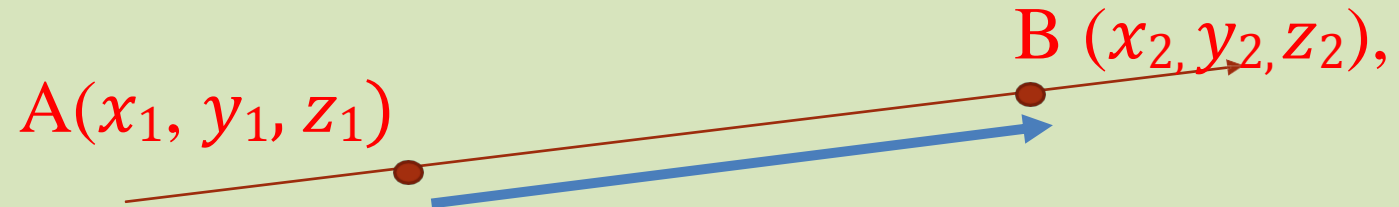
Determine las coordenadas o componentes del vector posición dado por el punto  $P(7, -2, 5)$ .

El vector posición vendrá dado por:

$$\mathbf{OP} \langle x, y, z \rangle \quad \mathbf{OP} \langle 7, -2, 5 \rangle$$

Dados dos puntos hallar el vector que  
corresponde a esos dos puntos

A partir de dos puntos AB con sus coordenadas, se puede hallar el vector AB:



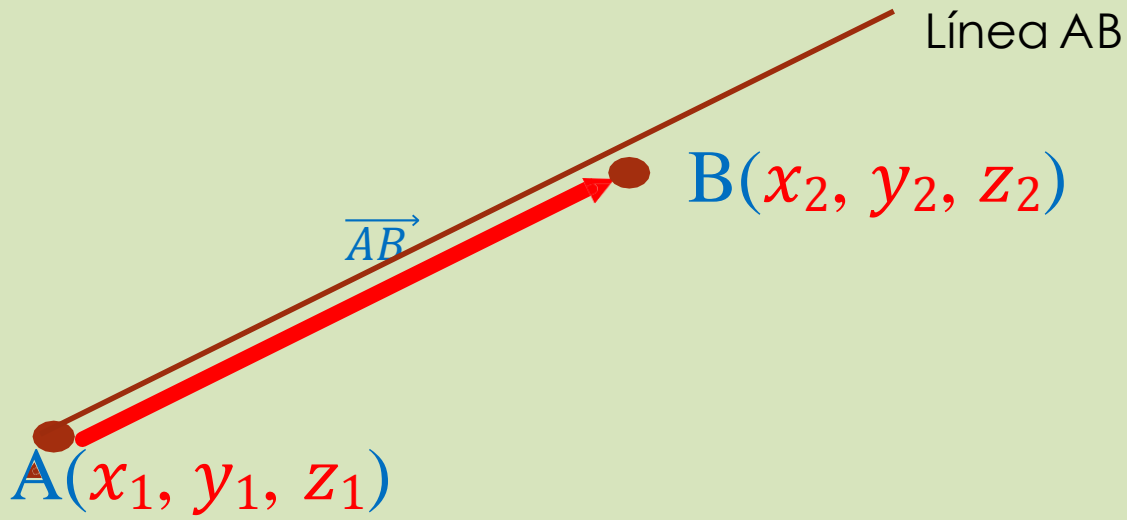
Si se tienen dos puntos  $A(x_1, y_1, z_1)$  y  $B(x_2, y_2, z_2)$ , se puede determinar un vector que corresponde al segmento AB. Y ese vector AB es el **vector director de la recta AB**.

Las coordenadas del vector se hallan restando las coordenadas del segundo punto menos las del primero.

Se restan las coordenadas en  $x$ , en  $y$ , en  $z$  del punto final B y del inicial A. Se tiene entonces el segmento orientado **AB** o **vector AB**.



$$AB \langle \overline{x_2 - x_1}, \overline{y_2 - y_1}, \overline{z_2 - z_1} \rangle$$



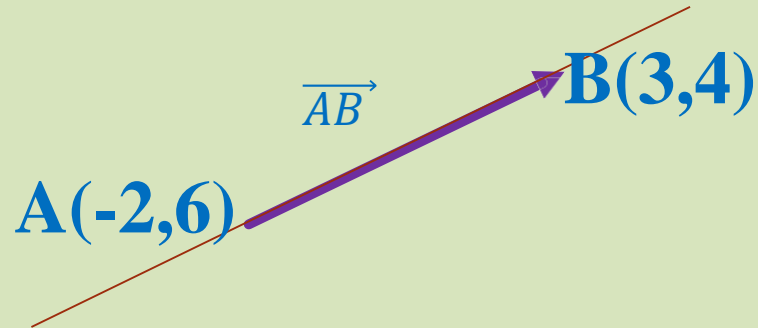
El vector **AB** tiene la misma dirección que la línea AB en sentido +

Hallar el vector **AB** con los puntos  $A(x_1, y_1)$ ,  $B(x_2, y_2)$  el segundo punto es B

Sencillamente se resta  $B - A$  en  $x$ , en  $y$ :

$$(3 - (-2), 4 - 6) = (3 + 2, -2)$$

$$\mathbf{AB} \langle 5, -2 \rangle$$



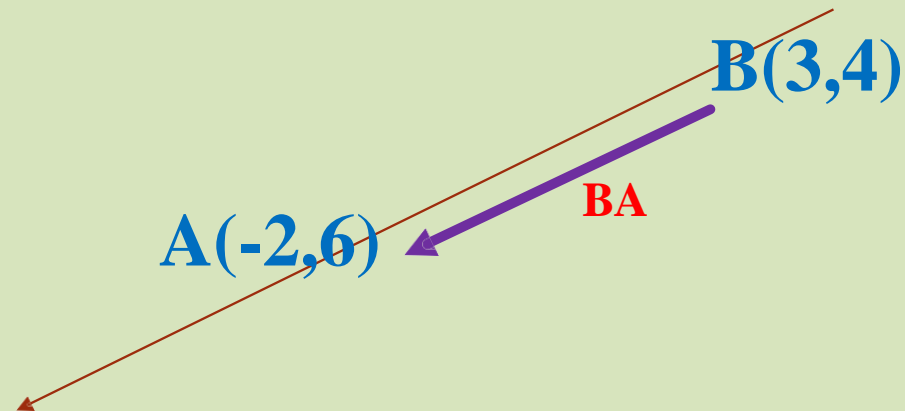
El vector **AB** tiene la misma dirección que la línea AB en sentido +.

Y el vector **AB** es el vector director de la recta AB.

Hallar el vector **BA** con los puntos **A(-2,6)**, **B(3,4)**.

el segundo punto es A

$$\text{Para } \mathbf{BA}: \langle -2-3, 6-4 \rangle = \langle -5, 2 \rangle$$



El vector **BA** tiene dirección contraria y coordenadas contrarias en signos.

Y ese vector **BA** es el vector director de la recta **BA** y la recta **AB**

Hallar el vector  $\overrightarrow{AB}$  con los puntos  $A(-2, 6, -1)$ ,  $B(-3, -4, 5)$ .

El signo de la coordenada se coloca siempre si es -

$$\overrightarrow{AB} \langle -3 - (-2), -4 - 6, 5 - (-1) \rangle$$

$$\overrightarrow{AB} \langle -3 + 2, -10, 5 + 1 \rangle$$

$$\overrightarrow{AB} \langle -1, -10, 6 \rangle$$

Y ese vector  $\overrightarrow{AB}$  es el vector director de la recta  $AB$ .



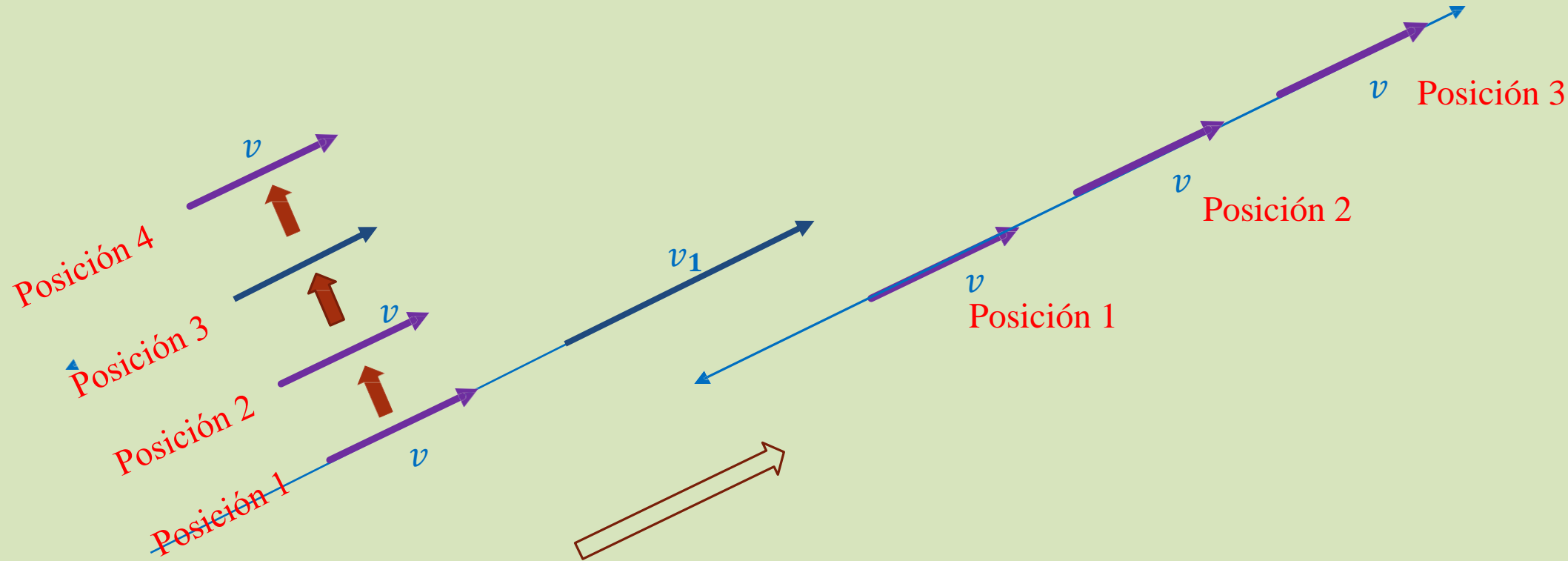
## Traslación de un vector

Para los propósitos de este curso, un vector se puede trasladar **paralelamente a sí mismo** o **a una recta** en una, en dos o en las tres dimensiones, *siempre que se conserve su magnitud, dirección y sentido*. También se puede **trasladar** a todo lo **largo** de la **recta**.



Si un vector  $v$  dado es paralelo a una recta, o a otro vector  $v_1$ , el primero  $v$  se puede trasladar paralelamente a  $v_1$  o a la recta

Esto se puede hacer en 1D, en 2D o en 3D.



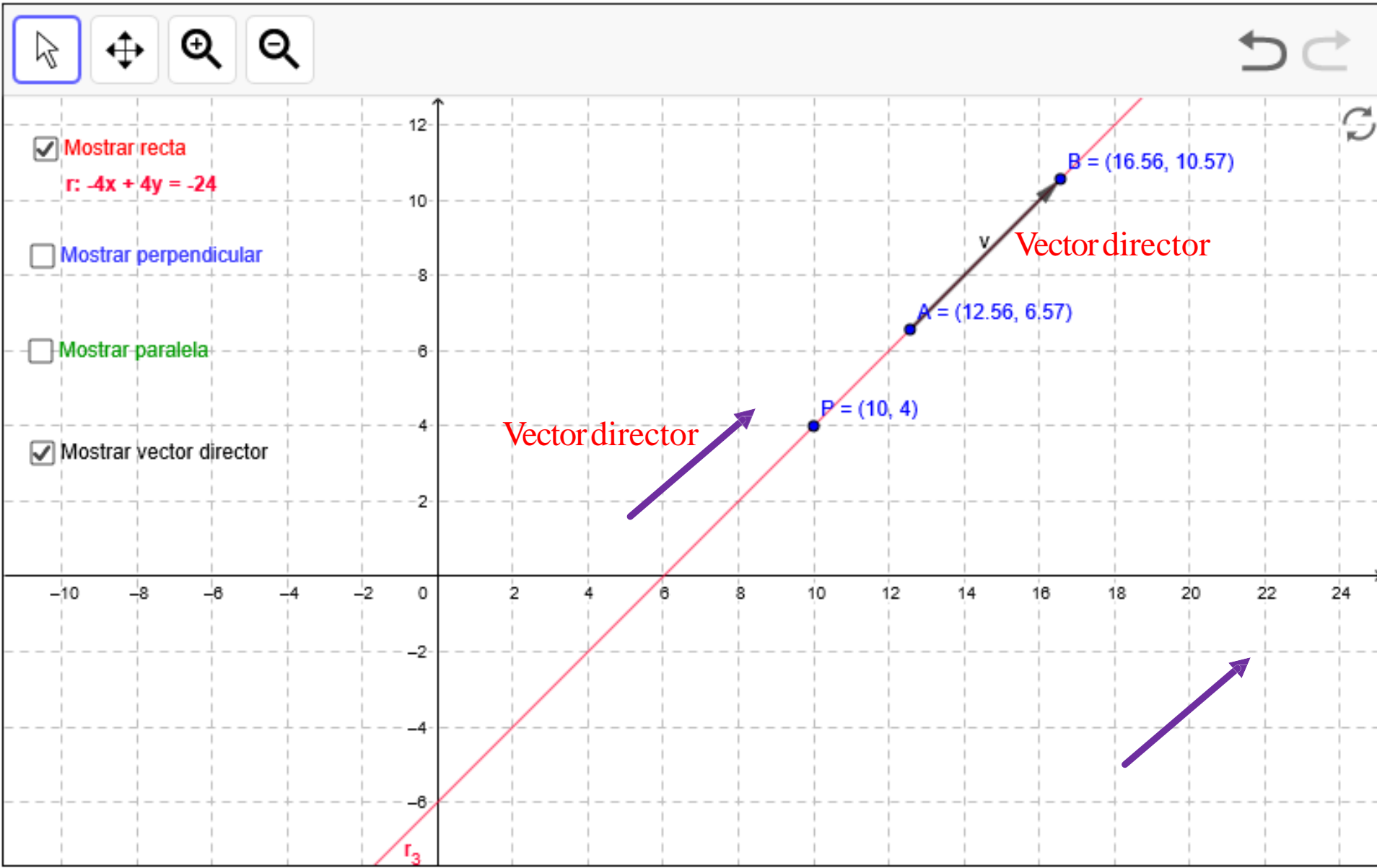
El vector también se puede desplazar en la recta.



## Vector director de una recta

Un vector que *esté en una recta o sea paralelo a ella*: vector director de la recta

Por tanto un vector paralelo a cualquier recta se puede convertir en su vector director esté o no en ella. Y ese vector representa a la recta.



## Vector algebraico

Ya vimos que un vector  $U$  en 3D se puede representar por  $U\langle u_1, u_2, u_3 \rangle$ , donde  $u_1$  es la componente en  $x$ ,  $u_2$  es la componente en  $y$ , y  $u_3$  en  $z$ .

Un vector con tres componentes se denomina tridimensional.

Uno con dos: bidimensional.

Y con una componente: unidimensional.

Un vector algebraico en general se escribe así:

$$U\langle u_1, u_2, u_3 \dots u_n \rangle$$

donde las  $u_n$ , son las componentes del vector,  $n$  tuplas, o  $n$  adas.

El vector cero también existe:  $\langle 0,0 \dots \rangle$



## Igualdad de vectores

$$U \langle u_1, u_2, u_3, \dots, u_n \rangle \longleftrightarrow V = \langle v_1, v_2, v_3, \dots, v_n \rangle$$

Si  $U = V$

Entonces, los dos vectores tienen sus respectivas componentes iguales:

$$u_1 = v_1$$

$$u_2 = v_2$$

$$u_3 = v_3$$

· ·

$$u_n = v_n$$

$A\langle 1,2,3\rangle$

$B\langle 1,2,2\rangle$

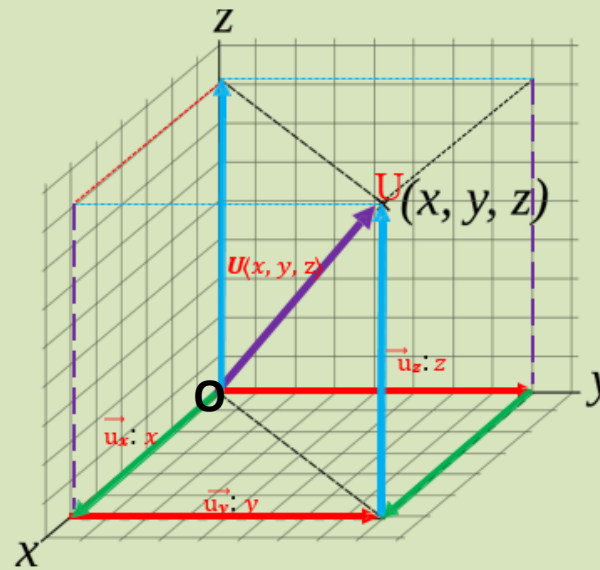
$C\langle 1,2,3\rangle$

¿Cuáles vectores son iguales?





La magnitud, norma o módulo de un vector posición:  
es lo que mide el vector



$$U = \langle u_x, u_y, u_z \rangle$$

$$|U| = \sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}$$



$$|U| = \sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}$$

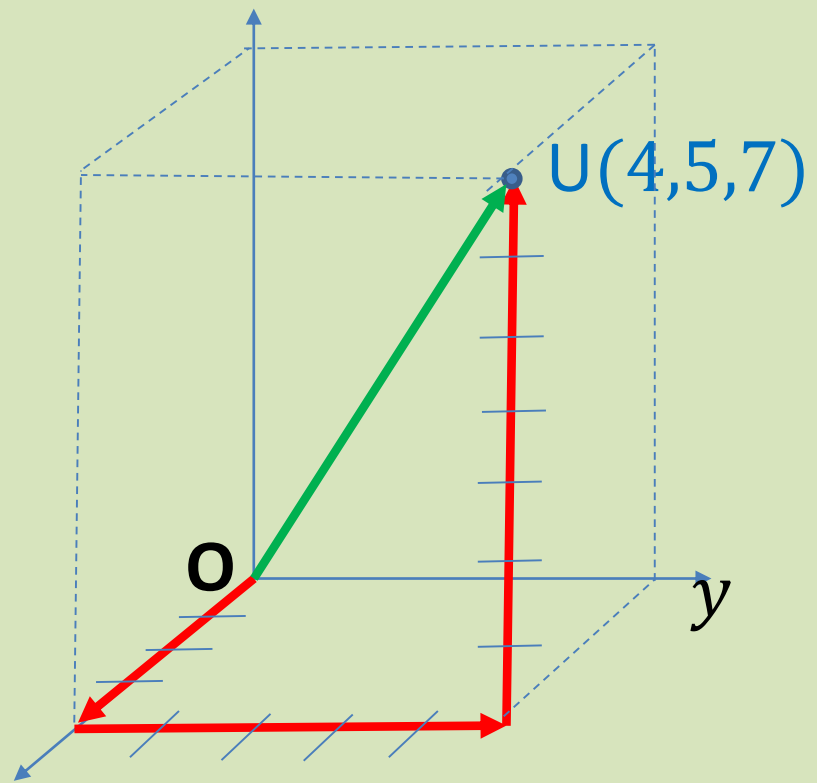
La magnitud de un vector posición es igual a la raíz cuadrada de la suma de cada componente al cuadrado.

Eleva cada componente al cuadrado, las suma y le saca raíz a todo.

Halle la magnitud o norma del vector  $A\langle 2,3,4\rangle$

$$|A| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 4^2}$$

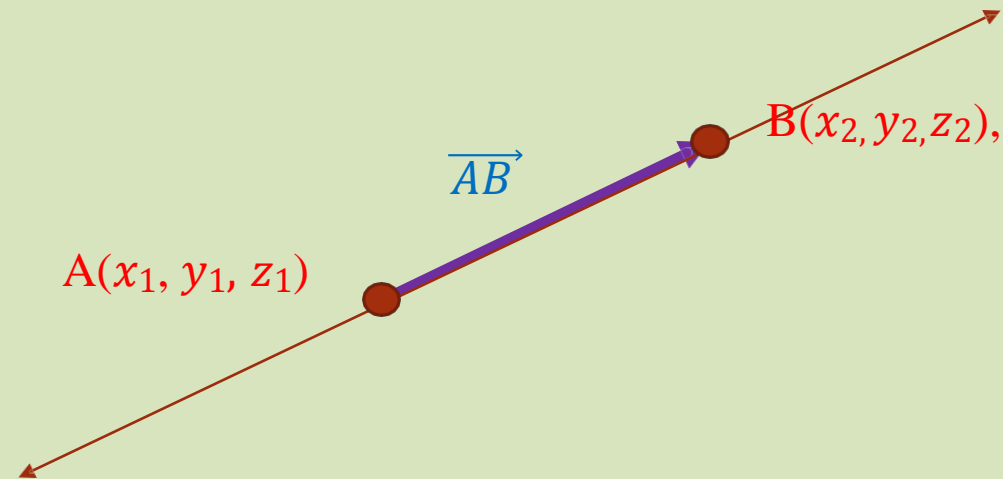
$$|A| = \sqrt{29}$$



Halle la magnitud del vector  $\vec{U}$



## La magnitud o módulo de un vector definido por dos puntos en $\mathbb{R}^3$



Si se tienen dos puntos  $A(x_1, y_1, z_1)$  y  $B(x_2, y_2, z_2)$ , se tendrá el vector  $\mathbf{AB} \langle x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1 \rangle$ . Su magnitud viene dada por:

$$|U| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

Hallar la magnitud del vector determinado por los puntos A( $x_1, y_1, z_1$ ) y B ( $x_2, y_2, z_2$ ),

$$|AB| = \sqrt{(5 - 3)^2 + (7 - 2)^2 + (8 - 1)^2}$$

$$|AB| = \sqrt{(2)^2 + (5)^2 + (7)^2}$$

$$|AB| = \sqrt{4 + 25 + 49} = \sqrt{78}$$

21/08/2019

➤ VIDEOS

➤ [http://www.monserrat.proed.unc.edu.ar/pluginfile.php/6906/mod\\_resource/content/2/Rectas%20alabeadas%20animaci%C3%B3n.mp4](http://www.monserrat.proed.unc.edu.ar/pluginfile.php/6906/mod_resource/content/2/Rectas%20alabeadas%20animaci%C3%B3n.mp4)



► Departamento de Matemáticas Universidad de Extremadura  
<http://matematicas.unex.es/~pjimenez/hedima/12espacio.pdf>

Vectores interactivos en el espacio

<https://www.intmath.com/vectors/3d-space-interactive-applet.php>

<http://galeon.com/jjisach/u-5.pdf>