

# A2 Y B2 TEORIA

## VECTORES, RECTAS Y PLANOS EN EL ESPACIO:

### RECTA

$$A(1,2,3) \text{ y } B(0,1,-1)$$

Crea el vector con los puntos:

$$\overrightarrow{AB} = B - A = (0,1,-1) - (1,2,3) = (-1,-1,-4)$$

$$\overrightarrow{BA} = A - B = (1,2,3) - (0,1,-1) = (1,1,4)$$

Ecuaciones de la recta:

$$\text{Vectorial} \rightarrow (x, y, z) = (1,2,3) + t(1,1,4)$$


$$\text{Parametrica} \rightarrow \begin{cases} x = 1 + 1t \\ y = 2 + 1t \\ z = 3 + 4t \end{cases}$$

Para saber el vector director de la

$$\text{recta: } \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 4 & -1 \end{vmatrix} = 1i + 1j + 4k$$

Para saber un punto le damos un valor

$$\text{Continua} \rightarrow \frac{x-1}{1} = \frac{y-2}{1} = \frac{z-3}{4}$$

$$\text{Intersección de dos planos} \rightarrow \begin{cases} x - y + 1 = 0 \\ 4y - z - 5 = 0 \end{cases}$$


Para que dos rectas sean paralelas deben tener el mismo vector director o proporcional.

Algo importante para tener en cuenta:

Para encontrar el vector director de una recta representada de la siguiente manera:

$$r \equiv \frac{x-2}{1} = \frac{y+2}{0} = z \rightarrow \vec{d}_r = (1,0,1)$$

Cuando tenemos la siguiente expresión, hallar el vector es:

$$\frac{mx}{1} = \frac{y+1}{1} = \frac{z+2}{1} \rightarrow \text{el vector puede ser } \vec{d}_r = \left(\frac{1}{m}, 1, 1\right) \text{ o } \vec{d}_r = (1, m, m)$$

$$\frac{x}{\frac{1}{m}} = \frac{mx}{1}$$

### POSICIÓN RELATIVA DE DOS RECTAS EN EL ESPACIO

#### Sus vectores directores son proporcionales

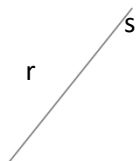
En este caso las rectas son paralelas o coincidentes (la misma recta). Es decir, se cumple:

$$\frac{d_1}{v_1} = \frac{d_2}{v_2} = \frac{d_3}{v_3}$$

Para diferenciar entre paralelas o coincidentes tenemos que coger el punto de la recta  $r$  y sustituirlo en la recta  $s$ .

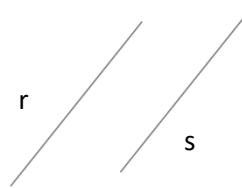
Coincidentes:

El punto de la recta  $r$  cumple las ecuaciones de la recta  $s$ .



Paralelas:

El punto de la recta  $r$  NO cumple las ecuaciones de la recta  $s$ .



Sus vectores directores NO son proporcionales

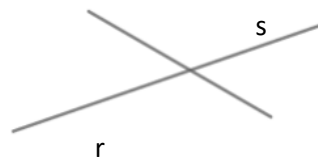
En este caso, los vectores al no ser proporcionales, las rectas se cruzan o se cortan.

Para diferenciar ambas opciones necesitamos los vectores directores de cada una de las rectas y crear un nuevo vector con los puntos de cada recta.

Entonces;

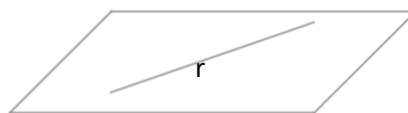
$$\begin{vmatrix} d_1 & d_2 & d_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ x_1 - x_2 & y_1 - y_2 & z_1 - z_2 \end{vmatrix}$$

Si el determinante anterior es igual a cero: las rectas se cortan en un punto. Para hallar dicho punto de corte tenemos que igualar ambas rectas teniendo en cuenta que las rectas deben de estar en paramétricas.

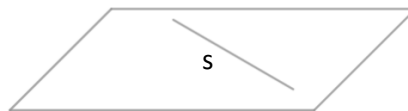


$$\det(A) = 0$$

Si el determinante anterior es distinto de cero entonces ambas rectas se cruzan en el espacio.



$$\det(A) \neq 0$$



**PLANO**

Necesitamos por lo menos tres puntos, con esos tres puntos calculamos dos vectores y escribimos las ecuaciones: A, B y C puedo calcular:  $\overrightarrow{AB}$  y  $\overrightarrow{AC}$

## Ecuación vectorial

$$(x, y, z) = (x_0, y_0, z_0) + \lambda(d_1, d_2, d_3) + \mu(v_1, v_2, v_3)$$



Punto



Vector



Vector

## Ecuación paramétrica

$$\begin{cases} x = x_0 + \lambda d_1 + \mu v_1 \\ y = y_0 + \lambda d_2 + \mu v_2 \\ z = z_0 + \lambda d_3 + \mu v_3 \end{cases}$$

## Ecuación general o implícita

Para preparar esta ecuación del plano tenemos dos procedimientos dependiendo de la información:

Primer procedimiento

Cuando tenemos dos vectores y un punto que pertenecen al plano:

$$\begin{vmatrix} d_1 & d_2 & d_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \end{vmatrix} = 0$$

resolviendo este determinante obtendremos la ecuación general del plano:

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

Segundo procedimiento

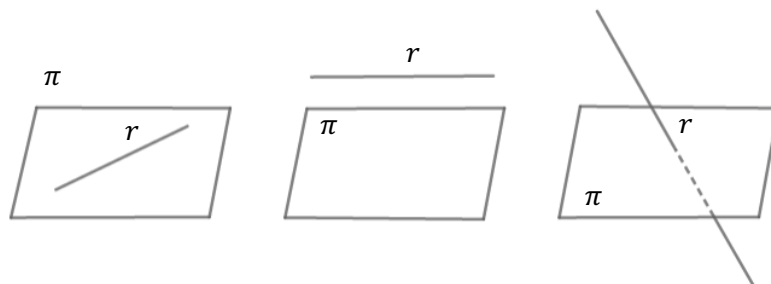
Cuando nos proporcionan el **vector normal** del plano y **un punto**:

$$\vec{n} = (A, B, C)$$

$$P(x_0, y_0, z_0)$$

$$A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$$

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

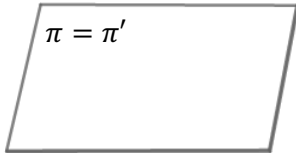
**POSICIÓN RELATIVA DE UNA RECTA Y UN PLANO**

Obtenemos el vector director de la recta  $\vec{d}_r$  y el vector normal del plano  $\vec{n}$ :

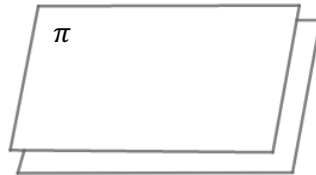
$$\begin{cases} \vec{d}_r \cdot \vec{n} = 0 \rightarrow \begin{array}{l} \text{Punto de } r \text{ no pertenece al plano} \rightarrow \text{Paralelas} \\ \text{Punto de } r \text{ pertenece al plano} \rightarrow \text{Coincidentes} \end{array} \\ \vec{d}_r \cdot \vec{n} \neq 0 \rightarrow \text{La recta y plano se cortan} \end{cases}$$

**POSICIÓN RELATIVA DE DOS PLANOS**

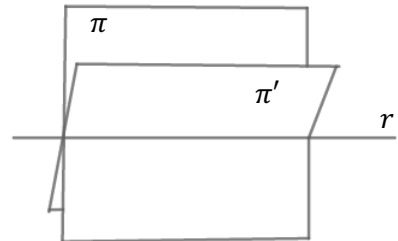
Dos planos pueden ser coincidentes, paralelos o secantes.



$$\frac{A}{A'} = \frac{B}{B'} = \frac{C}{C'} = \frac{D}{D'}$$



$$\pi' \quad \frac{A}{A'} = \frac{B}{B'} = \frac{C}{C'} \neq \frac{D}{D'}$$



$$\frac{A}{A'} \neq \frac{B}{B'} \neq \frac{C}{C'}$$

**POSICIÓN RELATIVA DE TRES PLANOS**

Dados los planos

$$\pi = Ax + By + Cz + D = 0$$

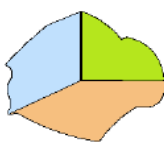
$$\pi' = A'x + B'y + C'z + D' = 0$$

$$\pi'' = A''x + B''y + C''z + D'' = 0$$

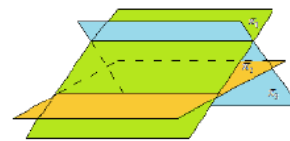
Podemos conocer su posición relativa estudiando el rango de la matriz de coeficientes y de la matriz ampliada:

$$M = \begin{pmatrix} A & B & C \\ A' & B' & C' \\ A'' & B'' & C'' \end{pmatrix} \quad M^* = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A' & B' & C' & D' \\ A'' & B'' & C'' & D'' \end{pmatrix}$$

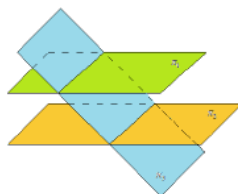
Rango (M)	Rango (M*)	Posición
3	3	Planos secantes en un punto
2	3	Planos secantes dos a dos
		Dos planos paralelos y el tercero secante
2	2	Planos secantes y distintos
		Dos planos coincidentes y uno secante
1	2	Planos paralelos y distintos dos a dos
		Planos paralelos y dos coincidentes
1	1	Planos coincidentes



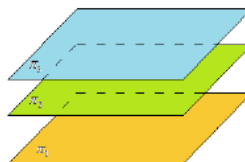
Tres planos secantes en un punto



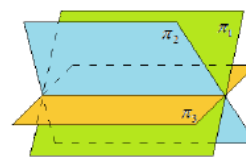
Tres planos secantes dos a dos según 3 rectas



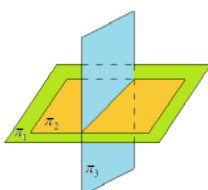
Dos planos paralelos y el tercero los corta según dos rectas



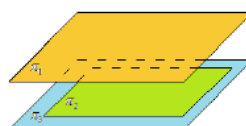
Los tres planos son paralelos



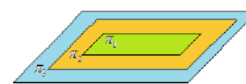
Tres planos distintos, secantes en una recta



Dos planos coincidentes y el tercero los corta según una recta



Dos planos coinciden y el otro es paralelo



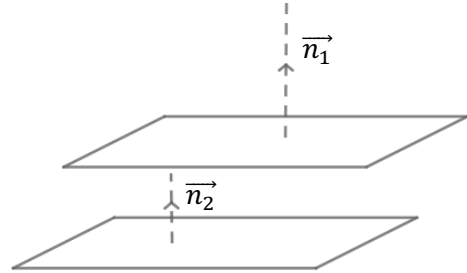
Los tres planos son coincidentes

Con el dominio de estos procedimientos seremos capaces de resolver cualquier problema.

### Dos planos paralelos:

Si tenemos dos planos que son paralelos debemos tener claro que sus vectores normales van a ser iguales o proporcionales:

$$\vec{n}_1 = \vec{n}_2$$

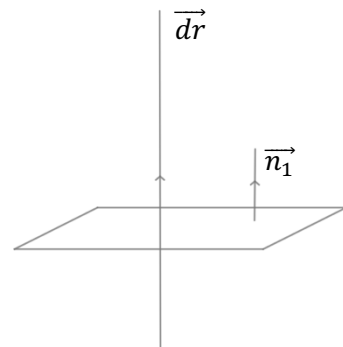


### Recta y plano perpendiculares:

Cuando tenemos una recta y un plano perpendiculares estamos trabajando con una situación en la que el vector normal del plano es igual al vector director de la recta:

$$\vec{n}_1 = \vec{dr} = (A, B, C)$$

Con ese vector y un punto ya podríamos crear la ecuación del plano o de la recta, dependiendo de la información que nos den y de lo que nos pidan.

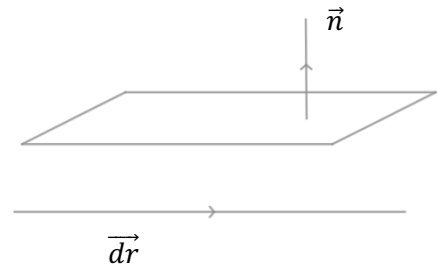


$$A(x - x_0) + B(y - y_0) + C(z - z_0) = 0$$

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

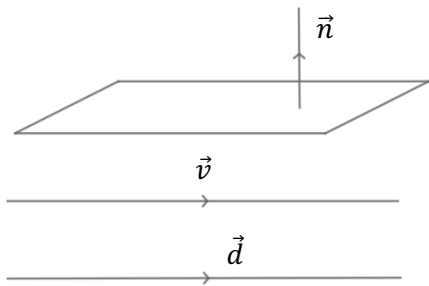


**RECTA Y PLANO PARALELOS**



Cuando tienes esta posición de la recta y el plano, tienes que asumir que  $\vec{d}_r \cdot \vec{n} = 0$ , ya que sus vectores forman un ángulo de noventa grados. Esta información suele ser de interés para resolver ejercicios.

**Plano paralelo a dos rectas:**

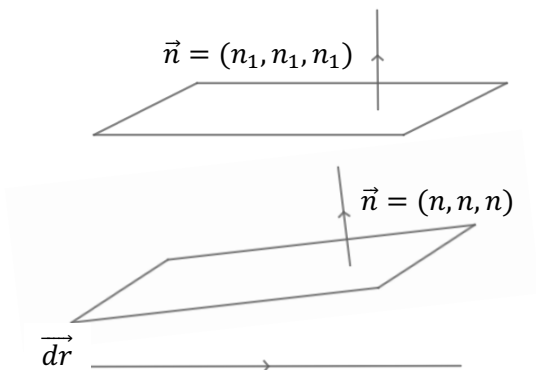


Cuando nos dicen que un plano es paralelo a dos rectas, el vector  $\vec{n}$  del plano es perpendicular a los dos vectores directores de las rectas, entonces:

$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ d_1 & d_2 & d_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix} = \vec{n} = (A, B, C)$$

**Recta paralela a dos planos:**

Cuando nos dicen que una recta es paralela a dos planos, el vector  $\vec{d}$  de la recta es perpendicular a los dos vectores normales de los planos, entonces:



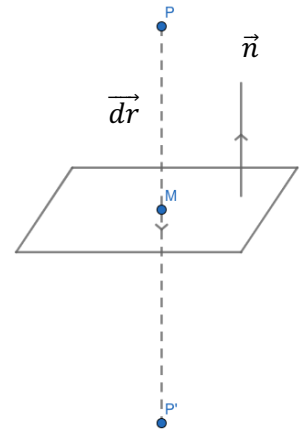
$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ n & n & n \\ n_1 & n_1 & n_1 \end{vmatrix} = \vec{d}_r = (x, y, z)$$

**Punto simétrico respecto de un plano:  $P$  y  $\pi$** 

Creemos la representación de la derecha, teniendo en cuenta lo siguiente:

$$\vec{n} = \vec{d}_r \rightarrow$$

*el vector normal del plano y vector director de la recta son iguales*



Observa que la recta (en discontinua) la vas a crear utilizando el vector normal del plano y el punto  $P$

Cuando creas la recta con  $P$  y  $\vec{d}_r = \vec{n}$ , tienes que calcular el punto medio  $M$ . Para eso tienes que introducir en el plano las ecuaciones de la recta:

$$\pi \equiv Ax + By + Cz + D = 0 \quad r: \begin{cases} x = \dots \\ y = \dots \\ z = \dots \end{cases}$$

$$A(\dots) + B(\dots) + C(\dots) + D = 0$$

*de esta forma calculas el valor de un parametro que sustituiremos en la ecuación de la recta.*

*y obtener las coordenadas  $(x, y, z)$  del punto  $M$*

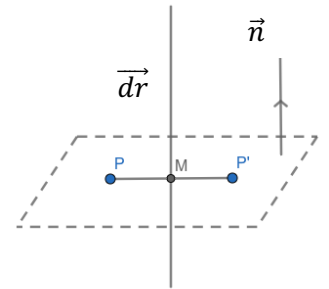
Para finalmente halla punto simétrico:  $P' = 2M - P$

**Punto simétrico respecto de una recta:  $P$  y  $r$** 

Creamos la representación de la derecha, sabiendo que:

$$\vec{n} = \vec{d}_r \rightarrow$$

*el vector normal del plano y vector director de la recta son iguales.*



Observa que el plano (en discontinuo) lo vas a crear utilizando el vector director de la recta y el punto  $P$  que esta dentro del plano.

Cuando creas el plano con  $P$  y  $\vec{d}_r = \vec{n}$ , tienes que calcular el punto medio  $M$ . Para eso tienes que introducir en el plano las ecuaciones de la recta:

$$\pi \equiv Ax + By + Cz + D = 0 \quad r: \begin{cases} x = \dots \\ y = \dots \\ z = \dots \end{cases}$$

$$A(\dots) + B(\dots) + C(\dots) + D = 0$$

*de esta forma calculas el valor de un parametro que sustituiremos en la ecuación de la recta.*

*y obtener las coordenadas  $(x, y, z)$  del punto  $M$*

Para finalmente halla punto simétrico:  $P' = 2M - P$

Entendiendo este procedimiento podrás ser capaz de determinar la **distancia** entre un **punto y una recta o un punto y un plano** de forma mucho mas sencilla que aplicando las formulas. El calculo se reduce al calcula de la distancia entre dos puntos.

La distancia entre dos puntos:

$$d(A, B) = |\overrightarrow{AB}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

La distancia entre un plano y un punto:

$$d(\pi, P) = \frac{|Ax_0 + By_0 + Cz_0 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

La distancia entre dos planos paralelos:

$$d(\pi, \pi_1) = \left| \frac{D - D'}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}} \right|$$

## ÁNGULO ENTRE ELEMENTOS

- Entre dos rectas:

$$\cos \alpha = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{|\vec{u}| \cdot |\vec{v}|}$$

- Entre dos planos:

$$\cos \alpha = \frac{\vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2}{|\vec{n}_1| \cdot |\vec{n}_2|}$$

- Entre recta y plano:

$$\cos (90 - \alpha) = \frac{\vec{d}_r \cdot \vec{n}_1}{|\vec{d}_r| \cdot |\vec{n}_1|}$$