

PRODUCTOS

$$\vec{u} = (u_1, u_2, u_3) \quad \vec{v} = (v_1, v_2, v_3) \quad \vec{w} = (w_1, w_2, w_3)$$

✓ ESCALAR: $\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + u_3 \cdot v_3$

✓ VECTORIAL: $\vec{u} \times \vec{v} = \begin{vmatrix} i & j & k \\ u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix}$ $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0$
 $\vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{u} \wedge \vec{u} \times \vec{v} \perp \vec{v}$

✓ MIXTO: $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = \begin{vmatrix} u_1 & u_2 & u_3 \\ v_1 & v_2 & v_3 \\ w_1 & w_2 & w_3 \end{vmatrix} = \vec{u} \cdot (\vec{v} \times \vec{w})$

ÁREAS Y VOLÚMENES

$$A = (a_1, a_2, a_3) \quad B = (b_1, b_2, b_3) \quad C = (c_1, c_2, c_3) \quad D = (d_1, d_2, d_3)$$

○ ÁREA:

✓ PARALELOGRAMO: $\mathcal{A} = |\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}| \quad u^2$

✓ TRIÁNGULO: $\mathcal{A} = |\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC}| / 2 \quad u^2$

○ VOLUMEN:

✓ PARALEPÍPEDO: $\mathcal{V} = |[\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AD}]| \quad u^3$

✓ TETRAEDRO: $\mathcal{V} = |[\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AD}]| / 6 \quad u^3$

ÁNGULOS

✓ Dos rectas:

$$\cos \alpha = \frac{|\vec{v}_r \cdot \vec{w}_s|}{|\vec{v}_r| |\vec{w}_s|}$$

✓ Dos planos:

$$\cos(90 - \alpha) = \frac{|\vec{v}_r \cdot \vec{n}_\pi|}{|\vec{v}_r| |\vec{n}_\pi|}$$

✓ Recta y plano:

$$\cos \alpha = \frac{|\vec{n}_{\pi_1} \cdot \vec{n}_{\pi_2}|}{|\vec{n}_{\pi_1}| |\vec{n}_{\pi_2}|}$$

DISTANCIAS

$$P = (p_1, p_2, p_3) \quad Q = (q_1, q_2, q_3)$$

✓ Dos puntos: $d(P, Q) = |\overrightarrow{PQ}|$

✓ Punto a plano: $d(P, \pi) = \frac{|Ap_1 + Bp_2 + Cp_3 + D|}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$

✓ Dos rectas paralelas: $d(r, s) = d(r, B_s) = d(A_r, s)$

✓ Recta a plano: $d(r, \pi) = d(A_r, \pi)$

✓ Dos planos paralelos: $d(\pi_1, \pi_2) = d(\pi_1, B_{\pi_2}) = d(A_{\pi_1}, \pi_2)$

✓ Punto a recta: $d(P, r) = \frac{|\overrightarrow{PA_r} \times \vec{v}_r|}{|\vec{v}_r|}$

✓ Dos rectas que se cruzan: $d(r, s) = \frac{|[\vec{v}_r, \vec{w}_s, \overrightarrow{A_r B_s}]|}{|\vec{v}_r \times \vec{w}_s|}$