

Sea  $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  un espacio vectorial Euclídeo. Dados dos endomorfismos ortogonales  $f : V \rightarrow V$  y  $g : V \rightarrow V$ , su composición es también un endomorfismo ortogonal. En efecto, para cualquiera  $u, v \in V$  se tiene que

$$\langle (f \circ g)(u), (f \circ g)(v) \rangle = \langle f(g(u)), f(g(v)) \rangle = \langle g(u), g(v) \rangle = \langle u, v \rangle.$$

**Ejemplo 1** En  $\mathbb{R}^2$  es fácil decidir cual será el resultado de una composición de endomorfismos ortogonales si tenemos en cuenta si conservan o invierten la orientación. Por ejemplo, dados dos giros cuya matrices respecto de la base canónica son respectivamente

$$A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{pmatrix}$$

sabemos que su composición tendrá matriz  $AC$  respecto de la base canónica. Es decir, que  $\det(AC) = \det(A)\det(C) = 1$ , y por tanto ya podemos decir que no será una simetría (las cuales tiene determinante  $-1$ , excepto la simetría central). Así que la composición será también un giro, de hecho, si usamos las fórmulas trigonométricas de cosenos y senos de una suma de ángulos, deducimos que

$$AC = \begin{pmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{pmatrix}$$

es decir, es el giro de ángulo  $\alpha + \beta$ . Por ejemplo, podemos componer el giro  $\sigma$  de ángulo  $\frac{\pi}{4}$ , cuya matriz es,

$$A = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

consigo mismo, es decir, podemos considerar  $\sigma^2$ , cuyo resultado será evidentemente el giro de ángulo  $\frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$  y cuya matriz es

$$A^2 = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

De hecho, la composición  $\sigma^8$  nos da el giro de ángulo  $8\frac{\pi}{4} = 2\pi$ , es decir, la identidad. O dicho de otra forma,

$$\left( \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix} \right)^8 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

**Ejemplo 2** De nuevo en  $\mathbb{R}^2$ , si componemos un giro con una simetría axial, ¿qué tipo de endomorfismo obtendremos? El giro conserva la orientación (es decir, tiene una matriz de determinante 1), y la simetría axial lo invierte (es decir, tiene una matriz de determinante  $-1$ ), así que su composición también la invierte (su determinante será  $-1$  puesto que es el producto de los dos anteriores). Así que la única posibilidad es que la composición sea también una simetría axial.

Por ejemplo, si consideramos el giro  $\sigma : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  de ángulo  $\frac{\pi}{2}$  con la simetría  $s : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  respecto de la recta  $y = 0$ , obtenemos que  $s \circ \sigma : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  es de nuevo una simetría axial, ¿pero respecto a qué recta? Para contestar esta pregunta debemos averiguar qué vectores quedan fijos. El giro  $\sigma$  convierte el vector  $(-1, 1)$  en el vector  $(-1, -1)$ , y la simetría  $s$  convierte  $(-1, -1)$  en el vector  $(-1, 1)$ . Así pues,  $s \circ \sigma$  deja fijo los vectores en la recta  $y = -x$ , de lo que deducimos que  $s \circ \sigma$  es una simetría respecto de la recta  $y = -x$ .

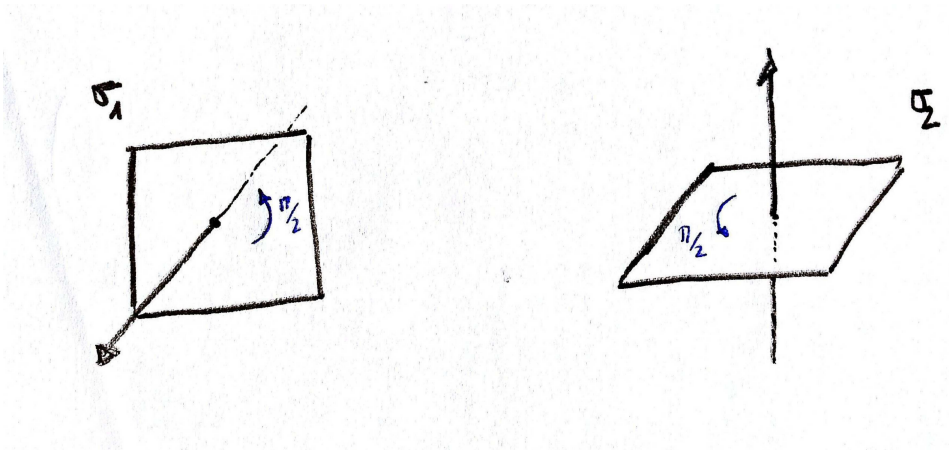
Si hacemos la composición al revés, es decir, consideramos la composición  $\sigma \circ s : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  entonces también nos quedará una simetría axial. Ahora el vector  $(1, 1)$  se convierte por medio de  $s$  en el vector  $(1, -1)$ , y el giro  $\sigma$  transforma  $(1, -1)$  en  $(1, 1)$ . Por tanto  $\sigma \circ s$  deja fijo los vectores en la recta  $x = y$ , de lo que deducimos que  $\sigma \circ s$  es la simetría respecto de la recta  $x = y$ .

En particular, obsérvese que  $\sigma \circ s \neq s \circ \sigma$ .

**Ejemplo 3** En  $\mathbb{R}^3$ , por ejemplo, la rotación de dos rotaciones axiales nos debe quedar una rotación axial. Por ejemplo, si componemos las rotaciones  $\sigma_1$  y  $\sigma_2$  con eje  $x = y = 0$  y ángulos  $\frac{2\pi}{3}$  y  $\frac{\pi}{3}$ , su composición  $\sigma_1 \circ \sigma_2$  es la rotación axial respecto del eje  $x = y = 0$  de ángulo  $\frac{2\pi}{3} + \frac{\pi}{3} = \pi$  (la cual coincide con la simetría ortogonal respecto de la recta  $x = y = 0$ ).

Otro ejemplo, sean  $\sigma_1 : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  y  $\sigma_2 : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  las rotaciones axiales cuyas matrices respecto de la base canónica son respectivamente

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \frac{\pi}{2} & -\sin \frac{\pi}{2} \\ 0 & \sin \frac{\pi}{2} & \cos \frac{\pi}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{2} & -\sin \frac{\pi}{2} & 0 \\ \sin \frac{\pi}{2} & \cos \frac{\pi}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



La composición  $\sigma = \sigma_2 \circ \sigma_1$  tiene matriz

$$CA = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Para calcular el eje de la rotación axial  $\sigma_1 \circ \sigma_2$  tan solo tenemos que calcular los autovectores asociados al autovalor  $\lambda = 1$ , es decir,

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow V_1 = L[(1, 1, 1)]$$

Por tanto el giro se produce básicamente en el plano  $[V_1]^\perp = \{x + y + z = 0\}$ . Una base ortonormal de  $[V_1]^\perp$  es

$$\left\{ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \left( -\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}} \right) \right\}$$

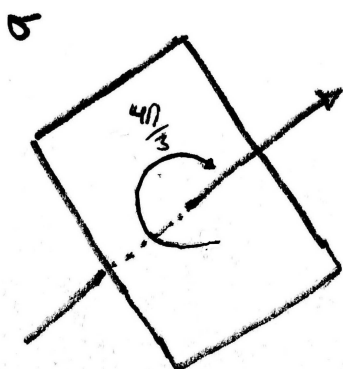
La matriz de  $\sigma_2 \circ \sigma_1$  respecto de la base ortonormal de  $\mathbb{R}^3$

$$\left\{ \left( \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}} \right), \left( \frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0 \right), \left( -\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, \frac{2}{\sqrt{6}} \right) \right\}$$

es

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 0 & -\frac{\sqrt{3}}{2} & -\frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

y por tanto el ángulo de la rotación es  $\frac{4\pi}{3}$ .



**Ejercicio 1** Con los datos del ejemplo anterior, estudiar la composición  $\sigma_1 \circ \sigma_2$ .