

Teorema de Pitágoras en n -dimensiones

Fredy Alonso Medina Vanegas

**UNIVERSIDAD DISTRITAL FRANCISCO JOSÉ
DE CALDAS**

MATEMÁTICAS

BOGOTÁ

2016

Teorema de Pitágoras en n -dimensiones

Fredy Alonso Medina Vanegas

Dirigido por:

Milton del Castillo Lesmes Acosta

Magister en Matemática

**UNIVERSIDAD DISTRITAL FRANCISCO JOSÉ
DE CALDAS**

MATEMÁTICAS

BOGOTÁ

2016

Índice general

0.1. Introducción	4
1. Preliminares	5
1.0.1. Puntos en posición general	5
1.0.2. K-simplex	6
1.0.3. k-simplex recto	6
2. Ejemplos Particulares	7
2.0.1. Teorema de Pitágoras en dimensiones 2-3 y 4	7
3. Determinante de Caley-Menger	22

0.1. Introducción

El teorema de Pitágoras afirma que: "el cuadrado de la hipotenusa es igual a la suma del cuadrado de los lados", en general se han realizados estudios por medio de métodos matemáticos para su estudio y demostración, el propósito de la siguiente monografía es reconstruir los argumentos matemáticos necesarios para comprender el teorema de Pitágoras n -Dimensional propuesto por el artículo :

Shwu Yeng , T. Lin You-Feng Lin (1990) The n-dimensional pythagorean theorem, Linear and Multilinear, Department of Mathematics , University of South Florida , Tampa, 02 Abril 2008; haciendo uso de los complejos y así de esta manera facilitar al lector el tema abordado.

Capítulo 1

Preliminares

El clásico teorema de Pitágoras establece que :

En un triángulo rectángulo, el cuadrado de la hipotenusa es igual a la suma de los cuadrados de los catetos.

en esta nota se generaliza el teorema de pitágoras para cualquier dimensión finita $n \geq 2$.

Sea \mathbb{R} la recta real y sea

$$\mathbb{R}^n = \{(X_1, X_2, \dots, X_n \mid X_1, X_2, \dots, X_n \in \mathbb{R})\}$$

el espacio euclidiano n-dimensional, también consideraremos \mathbb{R}^n como un espacio vectorial real y las letras mayúsculas en negrita, con o sin subíndices por puntos o vectores en \mathbb{R}^n .

1.0.1. Puntos en posición general

Definición. Un conjunto de puntos $\{X_1, X_2, \dots, X_n\}$ en \mathbb{R}^n es llamado en posición general si el conjunto de vectores $\{X_1 - X_0, X_2 - X_0, \dots, X_k - X_0\}$ es linealmente independiente.

Por lo tanto, los puntos X_0, X_1, \dots, X_k están en posición general si y sólo si,

$$\sum_{i=0}^k \alpha_i X_i = 0 \text{ y } \sum_{i=0}^k \alpha_i = 0 \text{ implica } \alpha_i = 0 \text{ para todo } i = 0, 1, 2, \dots, k. [1]$$

De esto tenemos que si un conjunto $A \subset \mathbb{R}^n$ está en posición general, entonces:

1. el conjunto A contiene a lo más $n + 1$ puntos.
2. cada subconjunto de A está también en posición general.

Los tres puntos están en posición general si y sólo si son los vértices de un triángulo.

Cuatro puntos que están en posición normal son los vértices de un tetraedro, que también será denominado como un 3 - *simplex*, un 2 - *simplex* es un triángulo y un 1 - *simplex* es un segmento de línea.

1.0.2. K-simplex

Definición. Para un conjunto de puntos $\{\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_k\} \subset \mathbb{R}^n$ en posición general, el conjunto

$$\Delta(\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_k) \equiv \left\{ X \setminus X = \sum_{i=0}^k \alpha_i \mathbb{A}_i, \sum_{i=0}^k \alpha_i = 1 \text{ y } \alpha_i \geq 0 \quad \forall i = 0, 1, \dots, k \right\}$$

es llamado el k -simplex expandido por el conjunto $\{\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_k\}$. Los puntos $\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_k$ son los vértices y k es la dimensión del simplex. Para cualquier dos \mathbb{A}_i y \mathbb{A}_j , el 1-simplex $\Delta(\mathbb{A}_i, \mathbb{A}_j)$ es un borde del simplex $\Delta(\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_k)$. [1]

Por simplicidad, nosotros debemos escribir $\mathbb{A}_i, \mathbb{A}_j$, para el borde $\Delta(\mathbb{A}_i, \mathbb{A}_j)$. Observe que el borde $\mathbb{A}_i, \mathbb{A}_j$ es un intervalo de recta cerrado uniendo los vértices \mathbb{A}_i y \mathbb{A}_j . Por tanto, a través de cada vertice de un k -simplex tenemos exactamente k -bordes, y tenemos en total $\frac{k(k+1)}{2}$ cada k -simplex.

1.0.3. k-simplex recto

Definición. $\Delta(O\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \mathbb{A}_n)$ es un simplejo recto n -dimensional si $O\mathbb{A}_i$ y $O\mathbb{A}_j$ son ortogonales $i \neq j$. Tiene una hipotenusa $\Delta(\mathbb{A}_0, \mathbb{A}_1, \dots, \bar{\mathbb{A}}_i, \dots, \mathbb{A}_n)$ donde la barra significa que ese vértice no está en el lado. [1]

Por ejemplo, un triángulo derecho es un 2-simplex derecho. En la figura 1, el 3-simplex, $\Delta(\mathbb{A}, \mathbb{B}, \mathbb{C}) \in \mathbb{R}^3$, donde $O = (0, 0, 0)$, $\mathbb{A} = (\mathbb{A}, 0, 0)$, $\mathbb{B} = (0, \mathbb{B}, 0)$ y $\mathbb{C} = (0, 0, \mathbb{C})$ es un 3-simplex con vértice derecho O . En este ejemplo, llamaremos el 2-simplex $\Delta(\mathbb{A}, \mathbb{B}, \mathbb{C})$ (opuesto por el vertice la hipotenusa y los otros 2-simplex

$$\Delta(\mathbb{A}, \mathbb{B}), \Delta(\mathbb{B}, \mathbb{C}), \text{ y } \Delta(\mathbb{A}, \mathbb{C})$$

los lados del 3-simplex $\Delta(\mathbb{A}, \mathbb{B}, \mathbb{C})$.

En el caso de un 3-simplejo derecho, el contenido de la hipotenusa y los lados son medidos por sus áreas.

Teorema 1. En un simplejo 3-dimensional, el cuadrado de la hipotenusa es igual a la suma del cuadrado de sus lados.

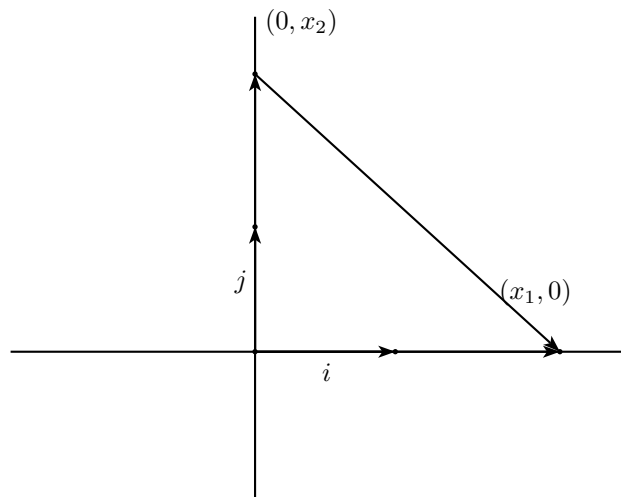
Las palabras y lados, significan respectivamente área de la hipotenusa y área de los lados.

Capítulo 2

Ejemplos Particulares

2.0.1. Teorema de Pitágoras en dimensiones 2-3 y 4

Sea el 2 – *simplejo* definido por los puntos $(0, x_1)$ y $(0, x_2)$ entonces,



Sabemos que el teorema de Pitágoras afirma que el cuadrado de hipotenusa de un triángulo rectángulo es igual a la suma del cuadrado de sus otros dos lados. En este caso sabemos que los lados del triángulo están formados por los siguientes vectores:

$$\begin{aligned} & (x_1, 0) \quad (0, x_2) \quad \text{con hipotenusa} \\ & (0, x_2) - (x_1, 0) = (-x_1 - x_2) \end{aligned}$$

en donde estos se encuentran en posición general y con esto el 2 – *simplejo*. Diremos en otras palabras que el cuadrado del contenido de los 1 – *simplejos* es igual al contenido de la hipotenusa al cuadrado.

$$\begin{aligned} X_1 &= \det \begin{vmatrix} i & j \\ x_1 & 0 \end{vmatrix} \\ &= (0, -x_1) \\ &= -jx_1 \\ &= (0, -x_1) \end{aligned}$$

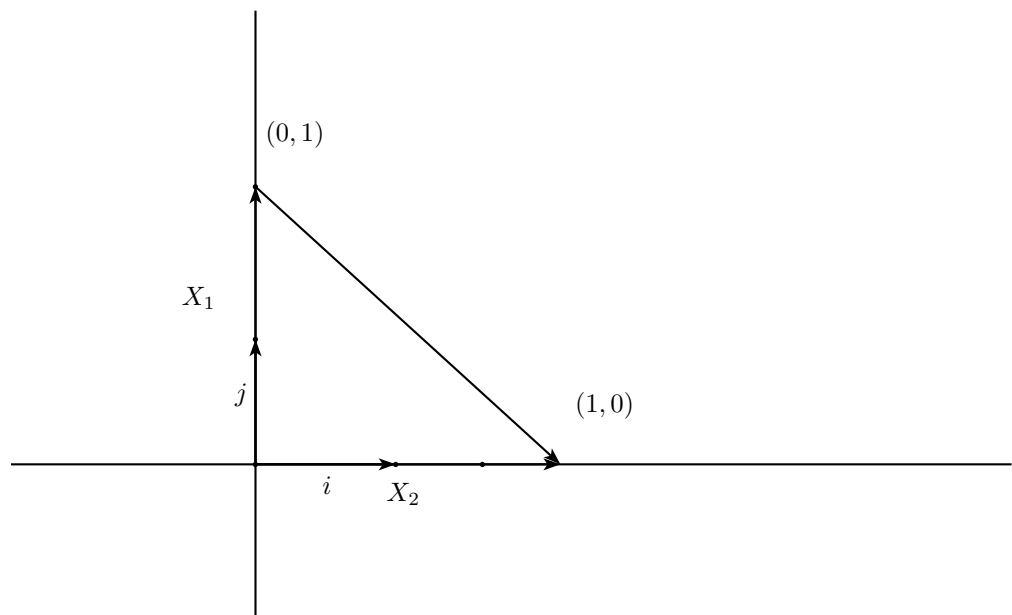
$$\begin{aligned} X_2 &= \det \begin{vmatrix} i & j \\ 0 & x_2 \end{vmatrix} \\ &= (x_2, 0) \\ &= ix_2 \\ &= (0, -x_1) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} H &= \det \begin{vmatrix} i & j \\ 0 & x_2 \end{vmatrix} \\ &= iX_1 + jX_2 \\ &= x_2, x_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} |x|^2 &= X_1 \cdot X_1 \\ &= (0, -x_1) \cdot (0, -x_1) \\ &= (0, x_1^2) \\ &= jx_1^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} |H|^2 &= H \cdot H \\ &= (x_1, x_2) \cdot (x_1, x_2) \\ &= (x_1^2, x_2^2) \\ &= ix_1^2 + jx_2^2 \end{aligned}$$

Ejemplo 1. Para el caso particular en dos dimensiones, sean los vectores $(1, 0)$, $(0, 1)$ los cuales se encuentran en posición general.



$$\begin{aligned}
 X_1 &= \det \begin{vmatrix} i & j \\ 1 & 0 \end{vmatrix} \\
 &= (0, 1) \\
 &= 1
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 X_2 &= \det \begin{vmatrix} i & j \\ 1 & 0 \end{vmatrix} \\
 &= (0, 1) \\
 &= i
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 X_3 &= (0, 1) - (0, 1) \\
 &= (-1, 0)
 \end{aligned}$$

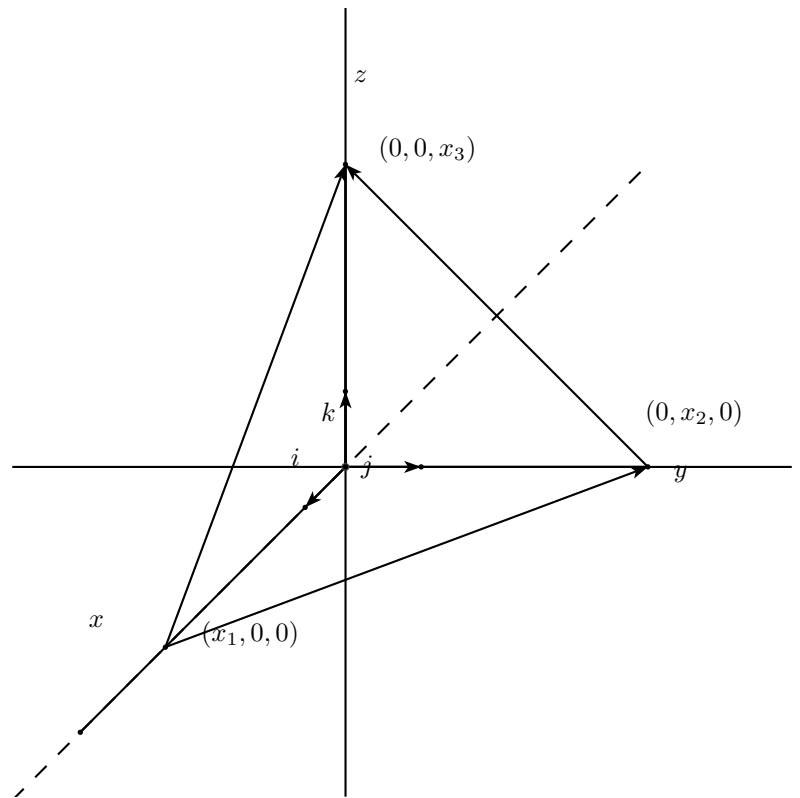
$$\begin{aligned}
 X_1^2 &= (0, 1) \cdot (0, 1) \\
 &= (0, 1) \\
 &= j^2
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 X_2^2 &= (1, 0) \cdot (1, 0) \\
 &= (1, 0) \\
 &= i^2
 \end{aligned}$$

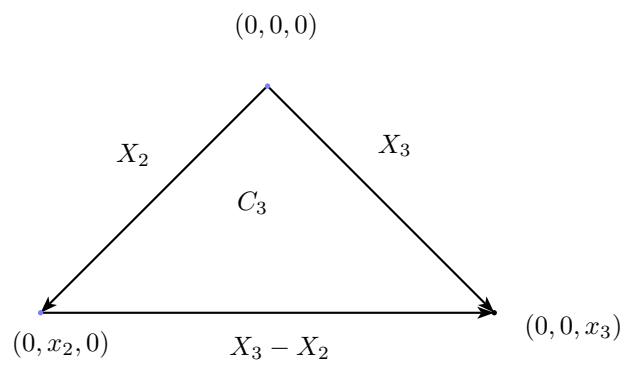
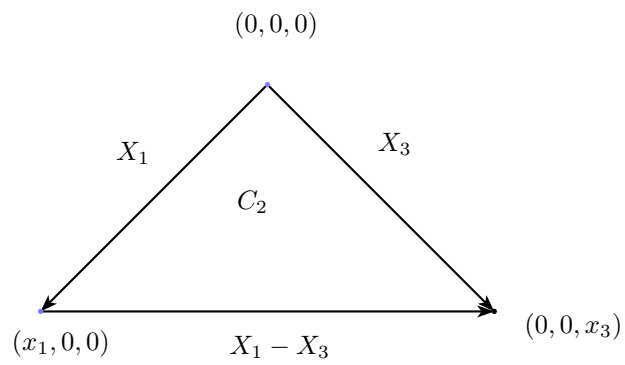
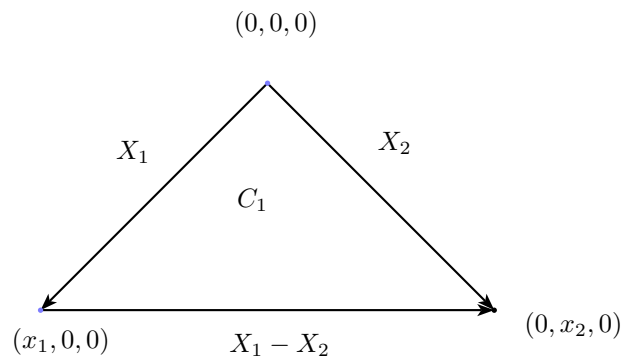
$$\begin{aligned}
 X_3^2 &= (-1, 1) \cdot (-1, 1) \\
 &= (1, 1) \\
 &= i^2 + j^2
 \end{aligned}$$

Para hablar del teorema de Pitágoras en el 3 – *simplejo* definido por los vectores

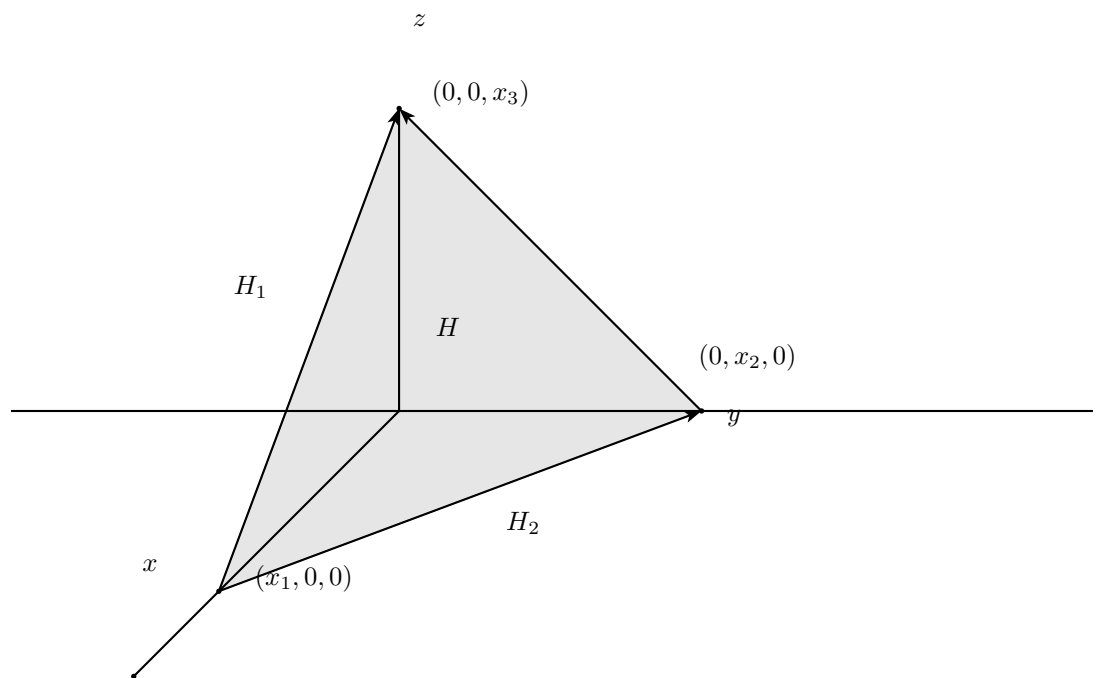
$$\begin{aligned}
 (x_1, 0, 0) &= X_1 \\
 (0, x_2, 0) &= X_2 \\
 (0, 0, x_3) &= X_3
 \end{aligned}$$



cada cara del 3 – *simplejo* estará definido por el 2 – *simplejo* de la forma



y llamaremos "hipotenusa" a la cara oblicua.



$$H_1 = (x_1, 0, 0) - (0, 0, x_3) = (x_1, 0, -x_3)$$

$$H_2 = (x_1, 0, 0) - (0, x_2, 0) = (x_1, -x_2, 0)$$

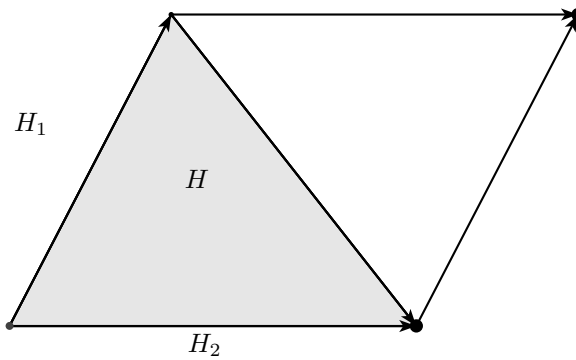
$$H = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ x_1 & 0 & -x_3 \\ x_1 & -x_2 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= i \begin{vmatrix} 0 & -x_3 \\ x_2 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} x_1 & -x_3 \\ x_1 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} x_1 & 0 \\ x_1 & -x_2 \end{vmatrix}$$

$$= -x_3x_2 - x_1x_3j - x_1x_2k$$

$$= x_2x_3i + x_1x_3j + x_1x_2k$$

Ahora sabemos que para obtener el área de la superficie H consideramos la mitad del paralelogramo formado por los vectores H_1 y H_2



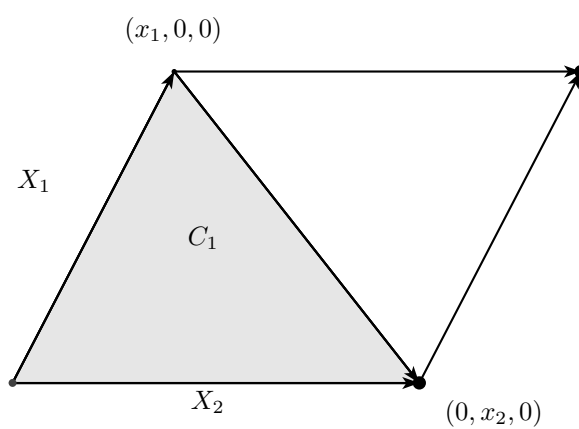
Por tanto esta área al cuadrado resultará como la mitad al cuadrado de esta e igual al anterior usamos el producto punto

$$H^2 = \left(\frac{1}{2}H\right) \cdot \frac{1}{2}(H)$$

$$H^2 = (x_2x_3i)^2 + (x_1x_3j)^2 + (x_1x_2k)^2$$

siendo esta la cara oblicua ó "hipotenusa", miremos ahora para los 2 *simplejos* restantes,

$$\begin{aligned} C_1 &= X_1 - X_2 \\ &= (x_1, 0, 0) - (0, x_2) \\ &= (x_1, -x_2, 0) \end{aligned}$$



$$C_1 = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ x_1 & 0 & 0 \\ 0 & x_2 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= i \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ x_2 & 0 \end{vmatrix} + j \begin{vmatrix} x_1 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} x_1 & 0 \\ 0 & x_2 \end{vmatrix}$$

$$= 0i + 0j + x_1x_2k$$

$$C_1^2 = \frac{1}{2} (0,0,x_1x_2) \cdot \frac{1}{2} (0,0,x_1x_2)$$

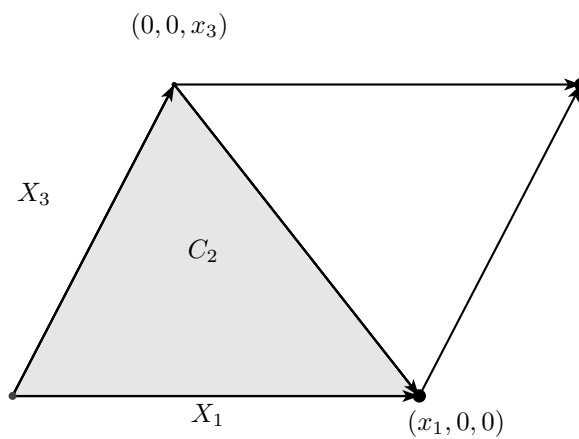
$$= \frac{1}{4} (0,0,x_1x_2)^2$$

$$= \frac{1}{4} (x_1x_2)^2 k$$

$$C_2 = X_1 - X_3$$

$$= (0,0,x_3) - (x_1,0,0)$$

$$= (-x_1,0,x_3,0)$$



$$C_2 = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & x_3 \\ x_1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= i \begin{vmatrix} 0 & x_3 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 0 & x_3 \\ x_1 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ x_1 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= 0i + x_1x_3j + 0k$$

$$C_2^2 = \frac{1}{2} (0, x_1x_3, 0) \cdot \frac{1}{2} (0, x_1x_3, 0)$$

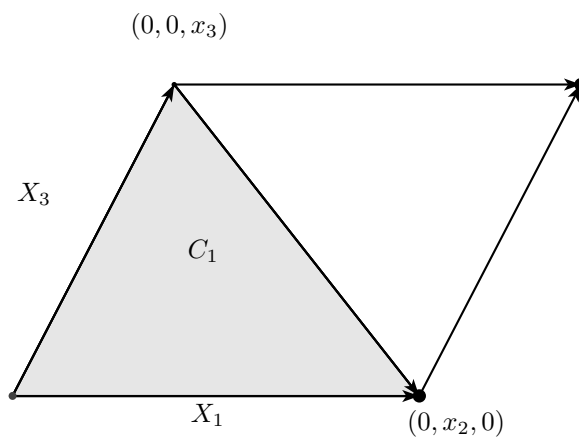
$$= \frac{1}{4} (0, (x_1x_3)^2, 0)$$

$$= \frac{1}{4} (x_1x_3)^2 j$$

$$C_3 = X_3 - X_2$$

$$= (0, 0, x_3) - (0, x_2, 0)$$

$$= (0, -x_2, x_3)$$



$$C_3 = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & x_3 \\ 0 & x_2 & 0 \end{vmatrix}$$

$$= i \begin{vmatrix} 0 & x_3 \\ x_2 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 0 & x_3 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 0 & x_2 \end{vmatrix}$$

$$= x_2 x_3 i + 0j + 0k$$

$$C_3^2 = \frac{1}{2} (x_2 x_3, 0, 0) \cdot \frac{1}{2} (x_2 x_3, 0, 0)$$

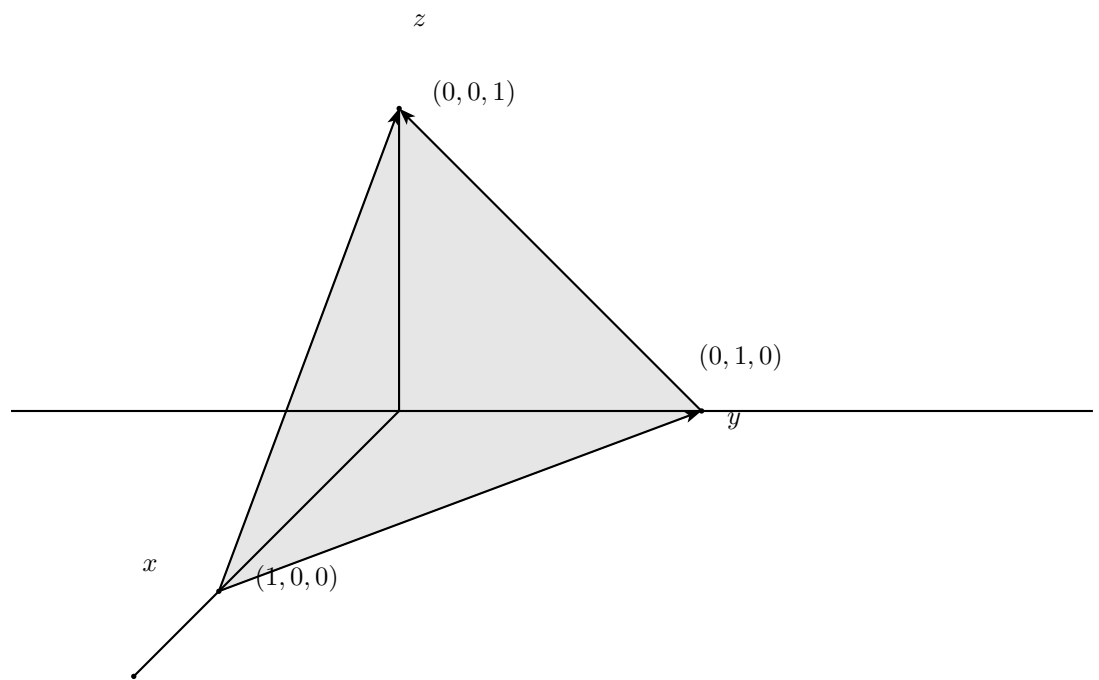
$$= \frac{1}{4} ((x_2 x_3)^2, 0, 0)$$

$$= \frac{1}{4} (x_2 x_3)^2 i$$

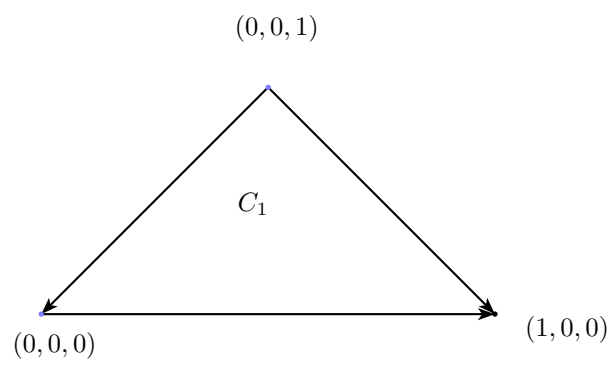
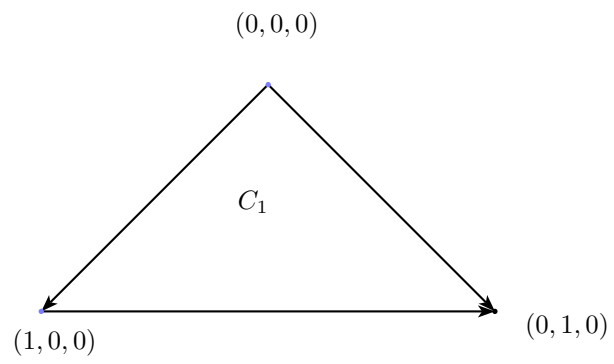
y con esto que

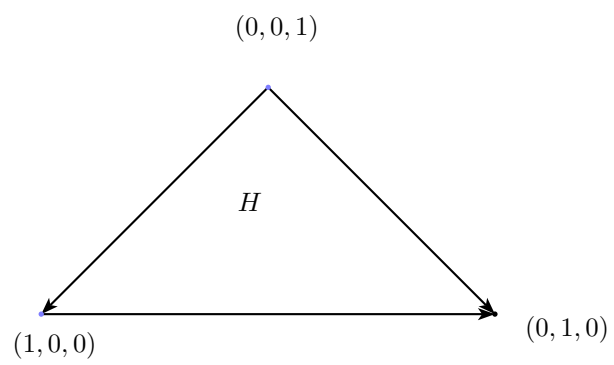
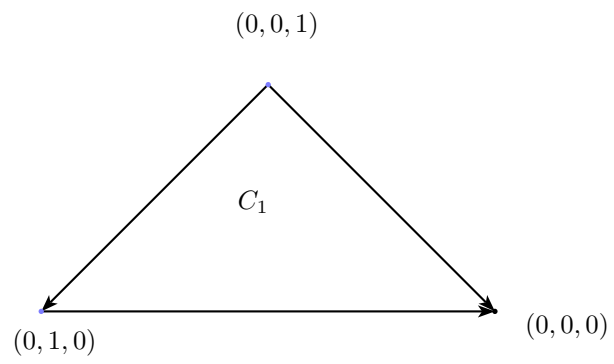
$$H^2 = C_1^2 + C_2^2 + C_3^2$$

Ejemplo 2. Para caso particular. Sea el simplejo definido por los puntos $(1, 0, 0)$; $(0, 1, 0)$ y $(0, 0, 1)$.



Interpretemos que para el caso del 3 – simplejo el teorema de Pitágoras muestra que el contenido al cuadrado de la hipotenusa será igual a la suma del cuadrado del contenido de cada uno de sus otros 2 – simplejo así:





$$H_1 = (1, 0, 0) - (0, 0, 1) = (1, 0, -1)$$

$$H_2 = (1, 0, 0) - (0, 1, 0) = (1, -1, 0)$$

$$\begin{aligned}
H &= \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & 0 \end{vmatrix} \\
&= i \begin{vmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \\
&= x_2 x_3 i + 0j + 0k
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&-i - j - k \\
&i + j + k
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_1 &= (1, 0, 0) - (0, 1, 0) \\
&= (1, -1, 0)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_1 &= \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix} \\
&= i \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \\
&= 0i - 0j + 1k
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_1^2 &= \frac{1}{2} (0, 0, 1) \cdot \frac{1}{2} (0, 0, 1) \\
&= \frac{1}{4} \left((x_2 x_3)^2, 0, 0 \right) \\
&= \frac{1}{4} 1^2 k \\
&= \frac{1}{4}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_2 &= (0, 0, 1) - (1, 0, 0) \\
&= (-1, 0, 1)
\end{aligned}$$

$$C_2 = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned}
&= i \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} \\
&= 0i + 1j + 0k
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_2^2 &= \frac{1}{2}(0, 1, 0) \cdot \frac{1}{2}(0, 1, 0) \\
&= \frac{1}{4}(0, 1, 0) \\
&= \frac{1}{4}j
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
C_3 &= (0, 0, 1) - (0, 1, 0) \\
&= (0, -1, 1)
\end{aligned}$$

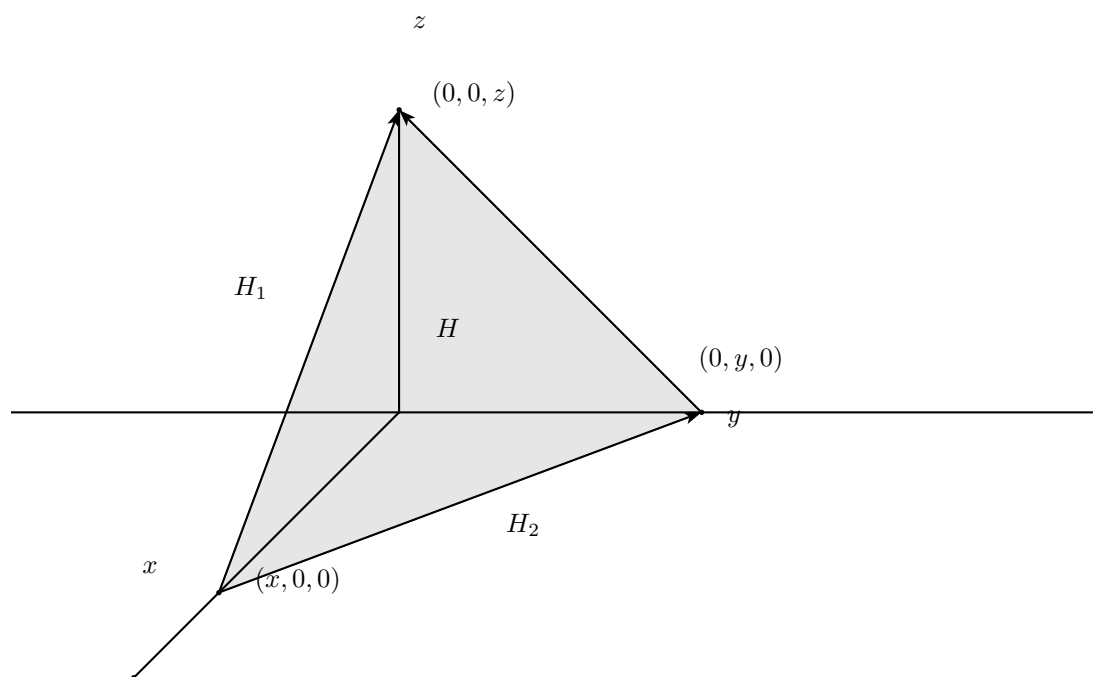
$$C_3 = \det \begin{vmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned}
&= i \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} - j \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \\
&= -i + 0j + 0k
\end{aligned}$$

Capítulo 3

Determinante de Caley-Menger

La generalización del teorema de Pitágoras corresponde exactamente a los siguientes pasos en el caso del 3 – simplex rectangular de vértices $(0, 0, 0)$, $(x, 0, 0)$, $(0, y, 0)$, $(0, 0, z)$.



Para el área del triángulo sombreado, procedemos a determinarla en términos de las longitu-

des de los lados, lo que conduce al determinante de Cayley-Menger. En el plano el área del triángulo con vértices en $(0, 0)$, (a, b) , (c, d) está dada por:

$$\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

en el caso del área del triángulo determinado por los vértices (x_1, x_2) , (y_1, y_2) , (z_1, z_2) , está dada por:

$$\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} x_1 - z_1 & x_2 - z_2 \\ y_1 - z_1 & y_2 - z_2 \end{bmatrix}$$

Este determinante es exactamente igual al determinante

$$\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 1 \\ y_1 & y_2 & 1 \\ z_1 & z_2 & 1 \end{bmatrix}$$

Ya que por propiedades del determinante al multiplicar la tercera fila por -1 y sumarla a la primera fila y luego a la segunda fila resulta

$$\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} x_1 - z_1 & x_2 - z_2 & 0 \\ y_1 - z_1 & y_2 - z_2 & 0 \\ z_1 & z_2 & 1 \end{bmatrix}$$

que verifica la igualdad, por lo tanto:

[] El área del triángulo determinado por los vértices (x_1, x_2) , (y_1, y_2) , (z_1, z_2) , está dada por

$$\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & 1 \\ y_1 & y_2 & 1 \\ z_1 & z_2 & 1 \end{bmatrix}$$

Se consiguen dos determinantes que conducen a la misma área del triángulo determinado por los vértices considerados, esto con el objetivo de relacionarla con la longitud de los lados; estos dos determinantes son (nótese que son determinantes de matrices 4×4):

$$-\frac{1}{2} \det \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & x_1 & x_2 & x_1x_1 + x_2x_2 \\ 1 & y_1 & y_2 & y_1y_1 + y_2y_2 \\ 1 & z_1 & z_2 & z_1z_1 + z_2z_2 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{8} \det \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ x_1x_1 + x_2x_2 & -2x_1 & -2x_2 & 1 \\ y_1y_1 + y_2y_2 & -2y_1 & -2y_2 & 1 \\ z_1z_1 + z_2z_2 & -2z_1 & -2z_2 & 1 \end{bmatrix}$$

Se produce la siguiente multiplicación

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & x_1 & x_2 & x_1x_1 + x_2x_2 \\ 1 & y_1 & y_2 & y_1y_1 + y_2y_2 \\ 1 & z_1 & z_2 & z_1z_1 + z_2z_2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ x_1x_1 + x_2x_2 & -2x_1 & -2x_2 & 1 \\ y_1y_1 + y_2y_2 & -2y_1 & -2y_2 & 1 \\ z_1z_1 + z_2z_2 & -2z_1 & -2z_2 & 1 \end{bmatrix}^t =$$

$$\det \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & (x_1 - y_1)^2 + (x_2 - y_2)^2 & (x_1 - z_1)^2 + (x_2 - z_2)^2 \\ 1 & (y_1 - x_1)^2 + (y_2 - x_2)^2 & 0 & (y_1 - z_1)^2 + (y_2 - z_2)^2 \\ 1 & (z_1 - x_1)^2 + (z_2 - x_2)^2 & (z_1 - y_1)^2 + (z_2 - y_2)^2 & 0 \end{bmatrix}$$

resultado que se escribirá,

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & d(X, Y) & d(X, Z) \\ 1 & d(Y, X) & 0 & d(Y, Z) \\ 1 & d(Z, X) & d(Z, Y) & 0 \end{bmatrix}$$

Aplicando esta fórmula del área de la denominada hipotenusa del 3 – simplex rectangular de vértices $(0, 0, 0)$, $(x, 0, 0)$, $(0, y, 0)$, $(0, 0, z)$ se tiene,

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & x^2 + y^2 & x^2 + z^2 \\ 1 & y^2 + x^2 & 0 & y^2 + z^2 \\ 1 & z^2 + x^2 & z^2 + y^2 & 0 \end{bmatrix}$$

Determinante que puede calcularse así, Multiplicando la primera columna por $-x^2$ y sumándola a la segunda columna, la primera columna por $-y^2$ y sumándola a la tercera columna, la primera columna por $-z^2$ y sumándola a la cuarta columna,

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -x^2 & x^2 & x^2 \\ 1 & y^2 & -y^2 & y^2 \\ 1 & z^2 & z^2 & -z^2 \end{bmatrix}$$

Ahora factor común x^2 en la segunda fila, y^2 en la tercera fila y z^2 en la cuarta fila,

$$x^2y^2z^2 \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ \frac{1}{x^2} & -1 & 1 & 1 \\ \frac{1}{y^2} & 1 & -1 & 1 \\ \frac{1}{z^2} & 1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

Primera fila por -1 y sumándola a la segunda, tercera y cuarta,

$$x^2y^2z^2 \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ \frac{1}{x^2} & -2 & 0 & 0 \\ \frac{1}{y^2} & 0 & -2 & 0 \\ \frac{1}{z^2} & 0 & 0 & -2 \end{bmatrix}$$

Expandiendo por la primera columna,

$$-16A^2 = -4y^2z^2 - 4x^2z^2 - 4x^2y^2$$

$$A^2 = \frac{y^2z^2}{4} + \frac{x^2z^2}{4} + \frac{x^2y^2}{4}$$

$$A^2 = A_1^2 + A_2^2 + A_3^2$$

Bibliografía

[1] The n-Dimensional pythagorean theorem; *Shwu Yeng ; T. Lin You-Feng Lin ;Department of Mathematics, University of South Florida, Tampa, FL, 33620 ,Published online: 02 Apr 2008.*

[2] An Introduction to the Geometry of n Dimensions; *D. M. Y. Sommerville, , Dover Publications, Inc., New York, pp. 118-140, 1958.*