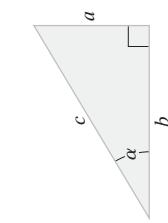


TRIGONOMETRÍA



Las funciones trigonométricas para un triángulo rectángulo son

$$\sin \alpha = \frac{1}{\csc \alpha} = \frac{a}{c}, \quad \cos \alpha = \frac{1}{\sec \alpha} = \frac{b}{c}, \quad \tan \alpha = \frac{1}{\cot \alpha} = \frac{a}{b}.$$

El seno y el coseno satisfacen la relación

$$\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha = 1,$$

y el seno y el coseno de la suma y la resta de dos ángulos satisfacen

$$\sin(\alpha + \beta) = \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta,$$

$$\sin(\alpha - \beta) = \sin \alpha \cos \beta - \cos \alpha \sin \beta,$$

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta,$$

$$\cos(\alpha - \beta) = \cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta.$$

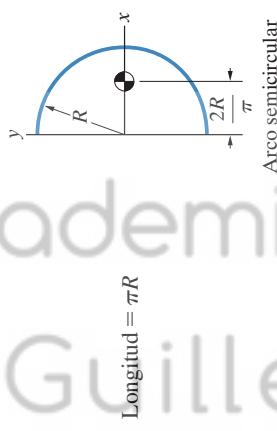
La **ley de los cosenos** para un triángulo arbitrario es

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos \alpha_c,$$

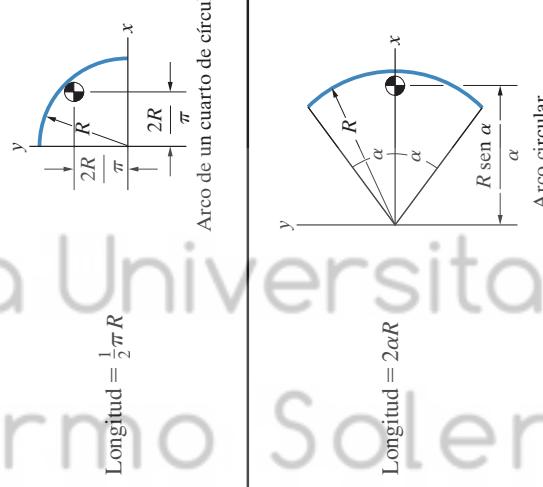
y la **ley de los senos** es

$$\frac{\sin \alpha_a}{a} = \frac{\sin \alpha_b}{b} = \frac{\sin \alpha_c}{c}.$$

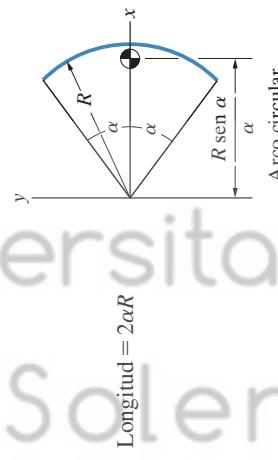
PROPIEDADES DE LÍNEAS



Longitud = πR



Arco semicircular



Arco circular

Academia Universitaria
Guillermo Soler

- Ingeniería e Idiomas -

Vector cartesiano

$$\mathbf{A} = A_x \mathbf{i} + A_y \mathbf{j} + A_z \mathbf{k}$$

Magnitud

$$A = \sqrt{A_x^2 + A_y^2 + A_z^2}$$

Direcciones

$$\begin{aligned}\mathbf{u}_A &= \frac{\mathbf{A}}{A} = \frac{A_x}{A} \mathbf{i} + \frac{A_y}{A} \mathbf{j} + \frac{A_z}{A} \mathbf{k} \\ &= \cos \alpha \mathbf{i} + \cos \beta \mathbf{j} + \cos \gamma \mathbf{k} \\ \cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma &= 1\end{aligned}$$

Producto punto

$$\begin{aligned}\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} &= AB \cos \theta \\ &= A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z\end{aligned}$$

Producto cruz

$$\mathbf{C} = \mathbf{A} \times \mathbf{B} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$$

Vector cartesiano de posición

$$\mathbf{r} = (x_2 - x_1) \mathbf{i} + (y_2 - y_1) \mathbf{j} + (z_2 - z_1) \mathbf{k}$$

Vector cartesiano de fuerza

$$\mathbf{F} = F \mathbf{u} = F \left(\frac{\mathbf{r}}{r} \right)$$

Momento de una fuerza

$$\begin{aligned}M_o &= Fd \\ \mathbf{M}_o &= \mathbf{r} \times \mathbf{F} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ r_x & r_y & r_z \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix}\end{aligned}$$

Momento de una fuerza alrededor de un eje específico

$$M_a = \mathbf{u} \cdot \mathbf{r} \times \mathbf{F} = \begin{vmatrix} u_x & u_y & u_z \\ r_x & r_y & r_z \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix}$$

Simplificación de un sistema de fuerza y par

$$\mathbf{F}_R = \Sigma \mathbf{F}$$

$$(\mathbf{M}_R)_O = \Sigma \mathbf{M} + \Sigma \mathbf{M}_O$$

Equilibrio

Partícula

$$\Sigma F_x = 0, \Sigma F_y = 0, \Sigma F_z = 0$$

Cuerpo rígido-dos dimensiones

$$\Sigma F_x = 0, \Sigma F_y = 0, \Sigma M_O = 0$$

Cuerpo rígido-tres dimensiones

$$\begin{aligned}\Sigma F_x &= 0, \Sigma F_y = 0, \Sigma F_z = 0 \\ \Sigma M_{x'} &= 0, \Sigma M_{y'} = 0, \Sigma M_{z'} = 0\end{aligned}$$

Fricción

$$\text{Estática (máxima)} \quad F_s = \mu_s N$$

$$\text{Cinética} \quad F_k = \mu_k N$$

Centro de gravedad

Partículas o partes discretas

$$\bar{r} = \frac{\sum \tilde{r} W}{\sum W}$$

Cuerpo

$$\bar{r} = \frac{\int \tilde{r} dW}{\int dW}$$

Momentos de inercia de área y masa

$$I = \int r^2 dA \quad I = \int r^2 dm$$

Teorema de los ejes paralelos

$$I = \bar{I} + Ad^2 \quad I = \bar{I} + md^2$$

Radio de giro

$$k = \sqrt{\frac{I}{A}} \quad k = \sqrt{\frac{I}{m}}$$

Trabajo virtual

$$\delta U = 0$$

CENTROS DE VOLUMENES Y MOMENTOS DE INERCIA DE SÓLIDOS

