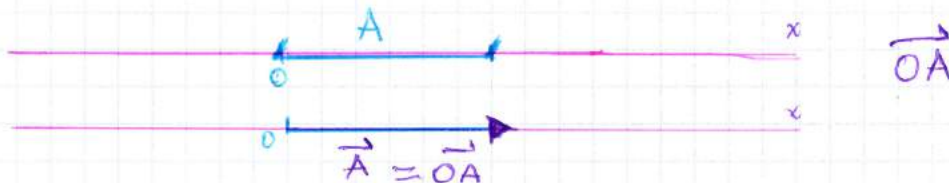


Definición de Vector.- El Vector es un segmento de recta dirigido que posee módulo, dirección y sentido, su representación es con una letra del alfabeto mayúscula. $\vec{A}$, $\vec{B}$...

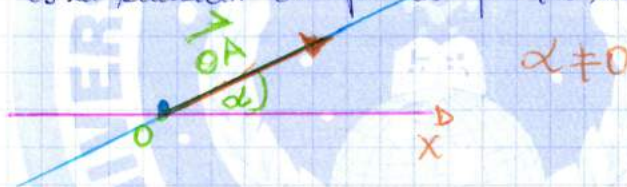
Geométricamente.- Se tiene un vector así



Segmento = es el módulo, el valor del segmento; es el número (+).
 Dirección = Es el $\neq$ que forma con respecto a la recta o eje (x, y, z)
 Sentido = Se indica mediante una punta de flecha en el extremo del vector, indicando hacia qué lado de la línea de acción se dirige

Notación.- $\vec{A} = \vec{OA}$; módulo A, B, C; $\vec{A} \parallel x; \Rightarrow \theta = 0^\circ$
 Son la flecha.

Recta.- Es la sucesión de puntos que no tienen inicio ni fin.



Sistemas de referencia.-

Un sistema de referencia es un patrón que se utiliza para medir cualquier tipo de acción o actividad que se realiza diariamente

Ejemplo.- Una actividad deportiva etc..., se debe tener un punto de partida.

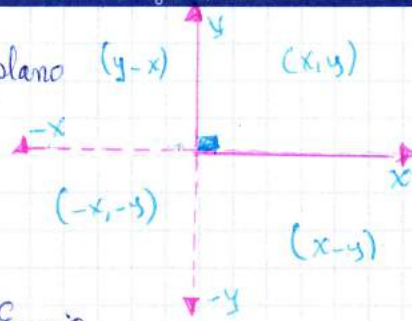
Tipo de sistemas de referencia.-

En física utilizamos 3 tipos de sistemas de referencia para representar un vector.

Unidimensional.- Una sola dimensión

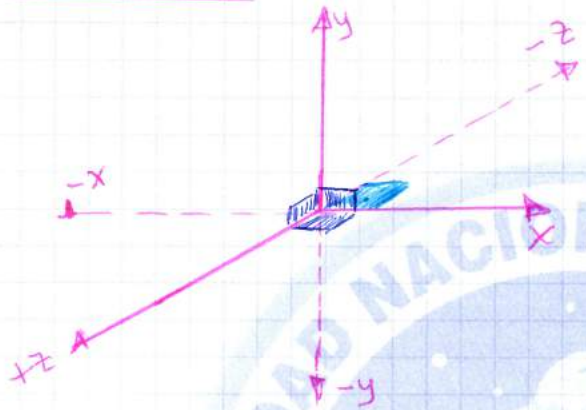


Bidimensional = Dos dimensiones = plano



4 Planos
 (x, y)
 $(-x, y)$
 $(-x, -y)$
 $(x, -y)$

Tridimensional = Tres dimensiones = Espacio.

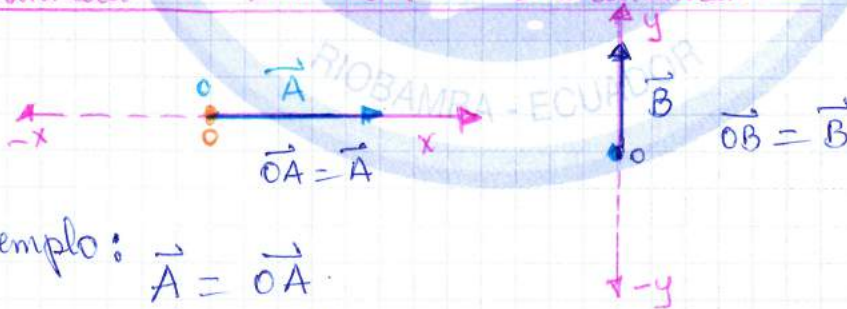


$x, y \rightarrow$ Plano

y, z
 x, z
 $x, -z$

Ejercicios: Trazar el ángulo recto.

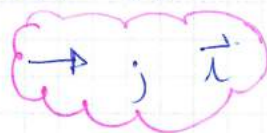
Representación de un vector en Una dimensión.



Ejemplo: $\vec{A} = \vec{OA}$

$$\vec{A} = Ax\vec{i}$$

$$\vec{A} = \vec{OA} = 3\vec{i}$$



$\therefore Ax = \# = \text{módulo} = \text{medida del vector.}$

$$Ax = 3 (+)$$

$$\vec{OA} = -5\vec{i} \quad (+5)$$

$$|\vec{A}| = A = 3$$

- es el sentido.



Campus Norte "Ms. Edison Rivera R." Avda. Antonio José de Sucre, Km. 1.5 Vía a Guano.
 Teléfonos: (593) 3 2964309, 2964314. Fax Extensión 117.
 Campus "La Dolorosa" Avda. Eloy Alfaro y 10 de Agosto. Teléfonos: (593) 3 2628175, 2628211.
 Riobamba - Ecuador.

Vicerrectorado Académico

www.unach.edu.ec

Centro de Perfeccionamiento Docente e Innovación Pedagógica

Dos dimensiones $\equiv$ Plano $\equiv$ Bidimensional.

En el plano tenemos la representación en diferentes formas, siendo estas:

Coordenados planas, coordenados geográficos, coordenados rectangulares, vectores base, vectores base.

$$\vec{OA} = (A_x, A_y) \equiv A_x \hat{i} + A_y \hat{j} \equiv (A; \theta) \equiv (A, N 4 E \wedge 0) = A \hat{u}_A$$

Coordenados Rectangulares
Vectores base
Coordenados Polares
Coordenados geográficos
Terminos del Unitario

$$\vec{OA} = (3, 4) \equiv 3\hat{i} + 4\hat{j} = (\text{Modulo } 5, 53.06^\circ) = (5, N 36.93^\circ E) = 5(0.6\hat{i} + 0.8\hat{j}) \equiv 3\hat{i} + 4\hat{j}$$

$$A = \sqrt{25} = 5u$$

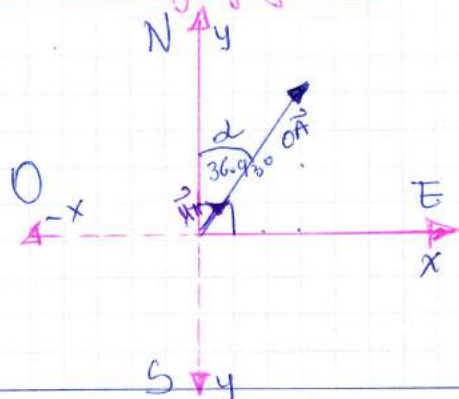
$$\theta = 53.06^\circ$$

$$|\vec{OA}| = \sqrt{A_x^2 + A_y^2}$$

$$|\vec{OA}| = \sqrt{3^2 + 4^2} = \sqrt{9 + 16} = \sqrt{25} = 5$$

$$\tan \theta = \frac{A_y}{A_x} = \frac{4}{3} = 53.06^\circ$$

Coordenados geográficos:



α es de coordenados geográficos.
 θ es de los coordenados polares

$$90^\circ = \alpha + \theta$$

$$\alpha = 90 - 53.06^\circ = 36.93^\circ$$

α se marca desde el norte



Calculo del Vector unitario:

$$\vec{u}_A = \frac{\vec{A}}{A} = \pm \frac{A_x}{A} \vec{i} \pm \frac{A_y}{A} \vec{j}$$

Cosenos directores y angulos directores.

$$\cos \alpha = \frac{A_x}{A} \Rightarrow \alpha = \arccos \frac{A_x}{A}$$

$$\cos \beta = \frac{A_y}{A} \Rightarrow \beta = \arccos \frac{A_y}{A}$$

$$\cos \gamma = \frac{A_z}{A} \Rightarrow \gamma = \arccos \frac{A_z}{A}$$

$$\vec{u}_A = \frac{3}{5} \vec{i} + \frac{4}{5} \vec{j} = 0.6 \vec{i} + 0.8 \vec{j}$$

$$|\vec{u}_A| \leq 1$$

$$u_A = \sqrt{(0.6)^2 + (0.8)^2}$$

$$u_A = \sqrt{0.36 + 0.64}$$

$$u_A = \sqrt{1.0} = 1$$

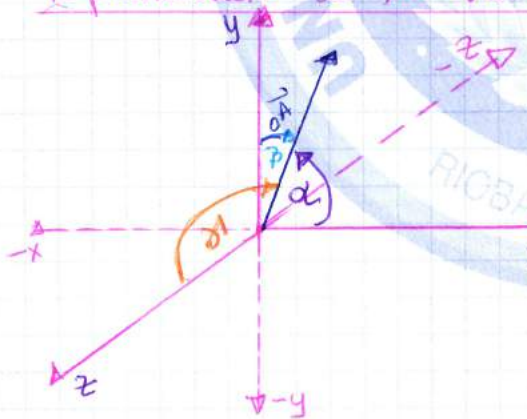
$$\vec{u}_A = \cos \alpha \vec{i} + \cos \beta \vec{j} + \cos \gamma \vec{k}$$

$$|\vec{u}_A| = u_A = \sqrt{\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma}$$

$$\cos^2 \alpha + \cos^2 \beta + \cos^2 \gamma = 1$$

$$\Rightarrow u_A = \sqrt{1} = 1$$

Representación de un Vector en el espacio:



Vectores base

$$\vec{OA} = OA_x \vec{i} + OA_y \vec{j} + OA_z \vec{k}$$

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

Coordenadas rectangulares

$$\vec{OA} = (OA_x; OA_y; OA_z)$$

$$\vec{A} = (A_x; A_y; A_z)$$

Nota:

Los cosenos directores no permiten hallar el ángulo que forma un vector en el espacio.

α es el ángulo que sale siempre desde el eje x (+)

β es el " " " " desde el eje y (+)

γ " " " " " el eje z (+)



Conclusión: * El Δ angulo que forma un Vector en el espacio hallamos con los cosenos directores.
* Los Δ s en el plano se determinan utilizando las funciones trigonométricas.

Operaciones Vectoriales:

Suma
Resta
Multiplicación

{ Producto Escalar $\equiv$ Producto Punto $\equiv$ Producto interno.
" Vectorial $\equiv$ Producto Cruz $\equiv$ Producto externo.

Suma:

Método gráfico: Polígono

Método analítico:

Paralelogramo

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j}$$

$$\vec{B} = B_x \vec{i} + B_y \vec{j}$$

$$\vec{A} + \vec{B} = \vec{C} = (A_x + B_x) \vec{i} + (A_y + B_y) \vec{j}$$

$$= C_x \vec{i} + C_y \vec{j}$$

$$\vec{A} = 3\vec{i} + 4\vec{j}$$

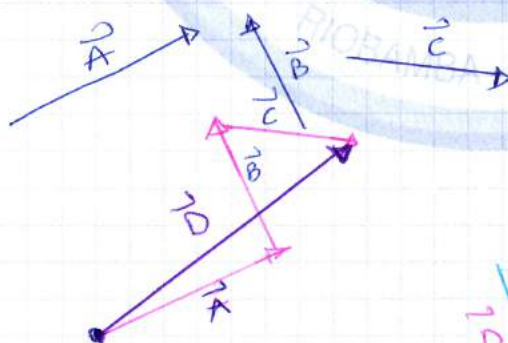
$$\vec{B} = 6\vec{i} + 2\vec{j}$$

$$\vec{A} + \vec{B} = \vec{C} = 9\vec{i} + 6\vec{j} //$$

Método del Polígono: Dado 3 vectores $\vec{A}, \vec{B}, \vec{C} \dots$ Hallar

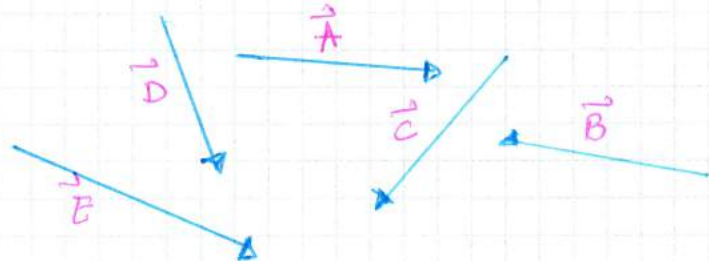
la Suma:

$$\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = \vec{D}$$



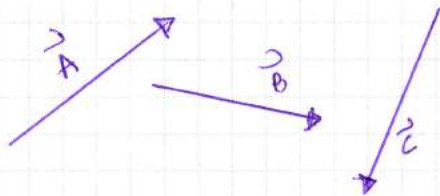
Forma:

Sumas
 $\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D} \neq \vec{E} = \vec{F}$

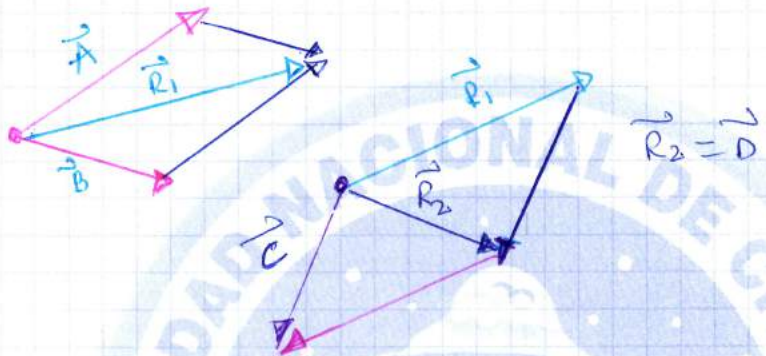


Método Paralelogramo:

Dado los vectores $\vec{A}$, $\vec{B}$, $\vec{C}$, Sumar $\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = \vec{D}$



$$\vec{R}_1 + \vec{R}_2 = \vec{D}$$



Resta de Vectores:

Polegomo -- $\vec{A}, \vec{B}$

$$\vec{A} - \vec{B} = \vec{C}$$



Tercera de clase

$$\vec{D} - \vec{H} = \vec{Q}$$

Paralelogramo --

