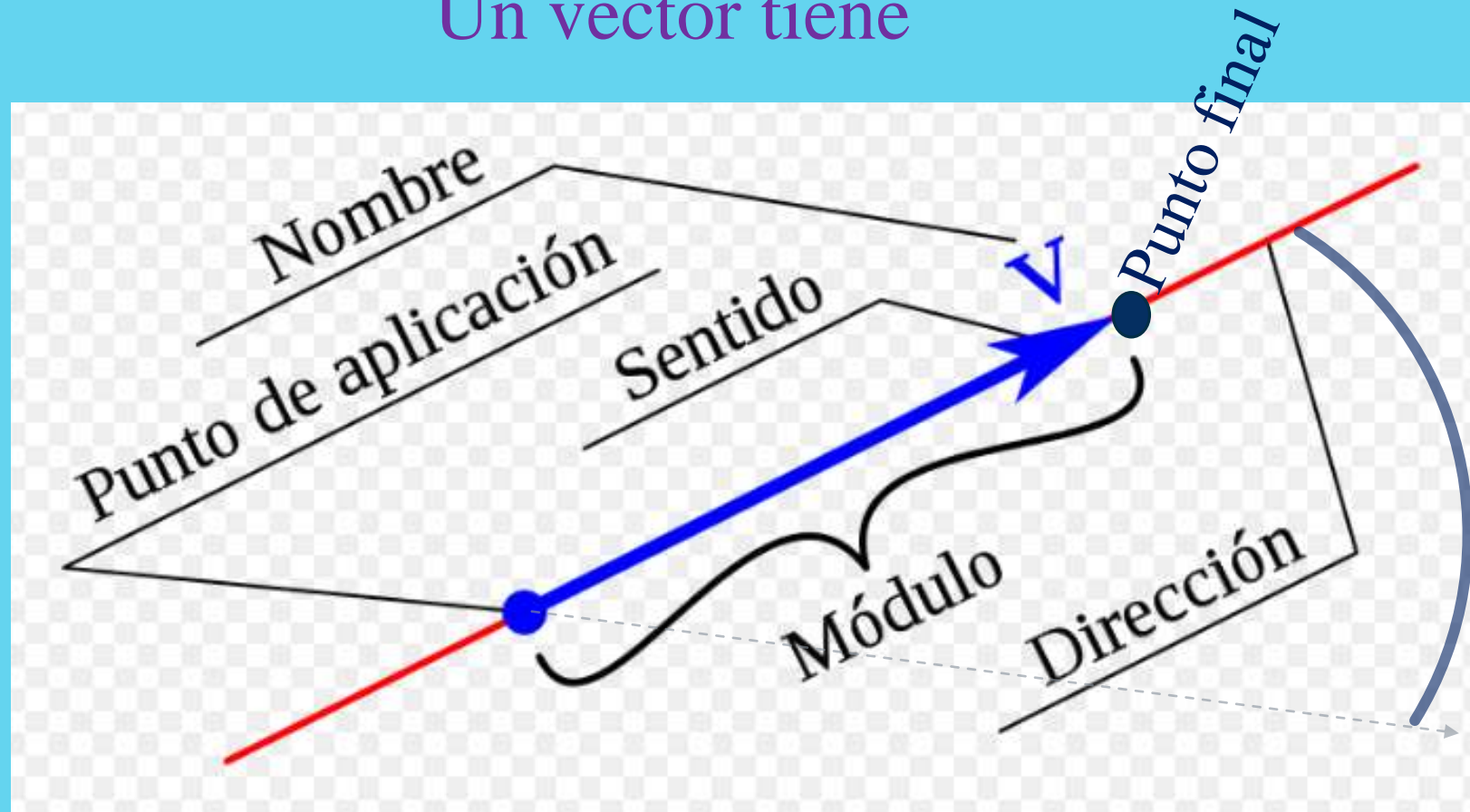
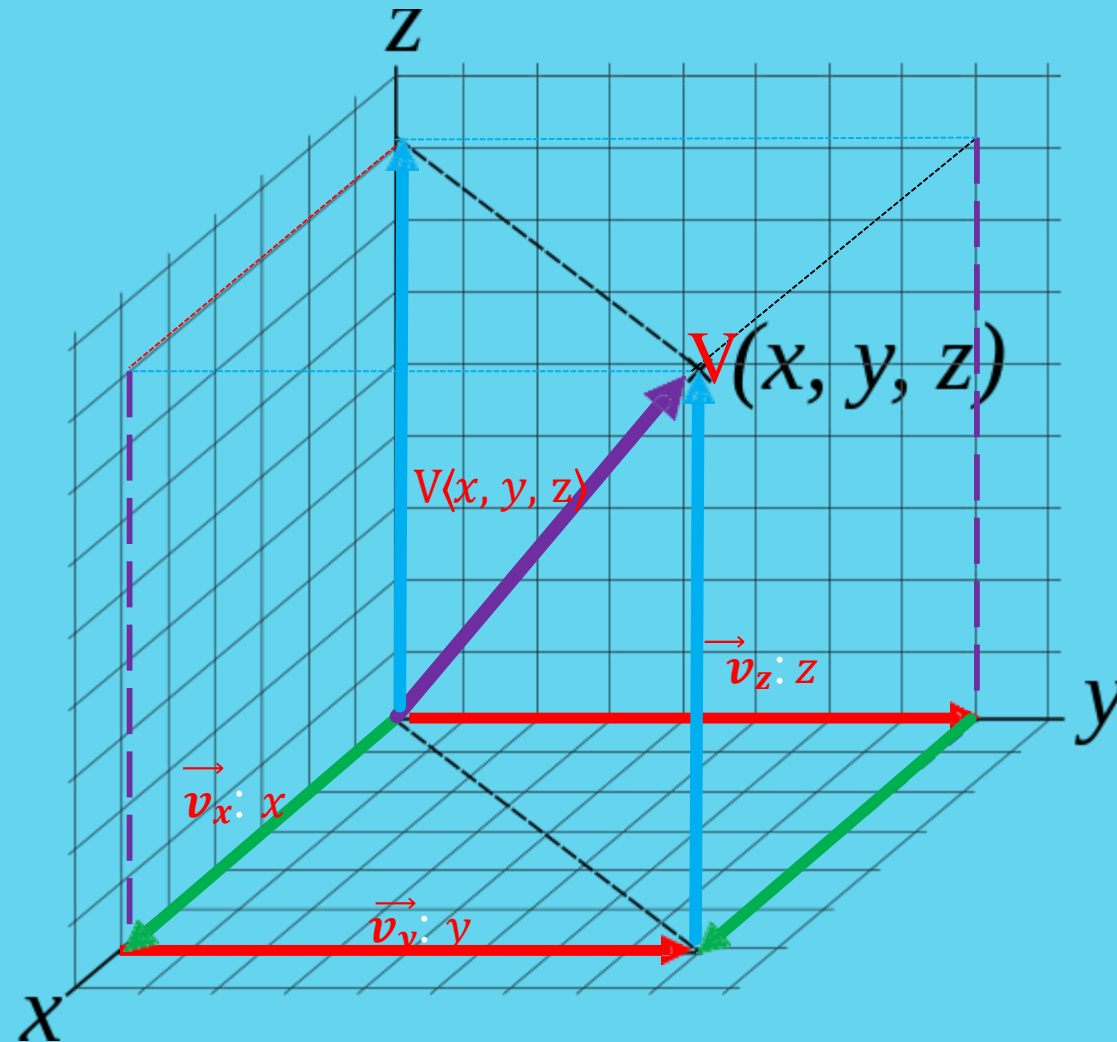


FÓRMULAS DE VECTORES

Preparado por Prof. Efrén Giraldo T.

Un vector tiene



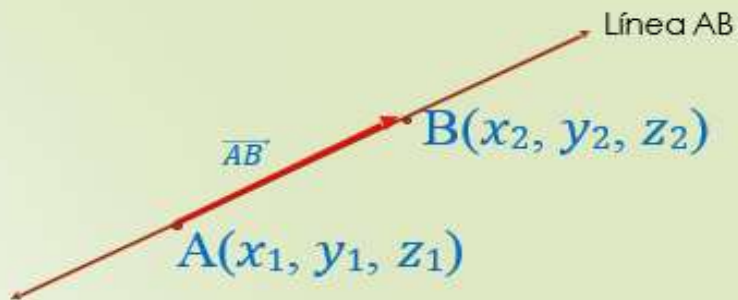


Si el punto inicial es el origen, y el punto final $V(x, y, z)$, el vector posición queda definido por las coordenadas del punto A , $A(x, y, z)$.

Vector determinado por dos puntos $A(x_1, y_1, z_1)$ y $B(x_2, y_2, z_2)$

La magnitud

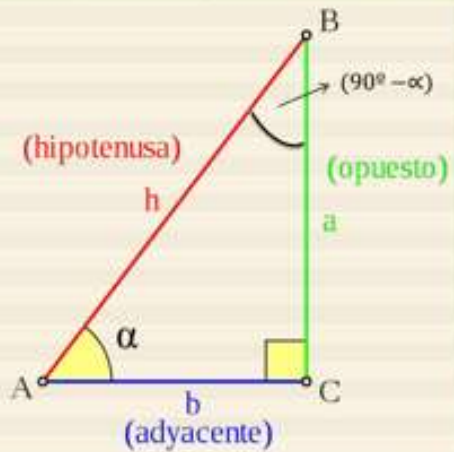
$$\mathbf{AB} = \langle x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1 \rangle$$



$$|\mathbf{AB}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

Funciones trigonométricas

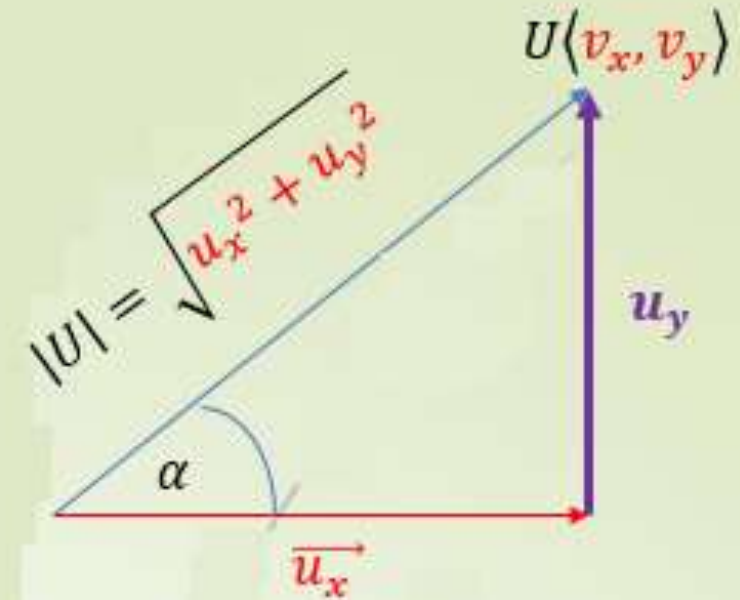
2D



$$\sin \alpha = \frac{\text{lado opuesto } a}{\text{hipotenusa } h}$$

$$\cos \alpha = \frac{\text{lado adyacente } b}{\text{hipotenusa } h}$$

$$\tan \alpha = \frac{\text{lado opuesto } a}{\text{lado adyacente } b}$$



Coordenadas en dos dimensiones

$$u_y = |U| \sin \alpha$$

El seno tiene que ver con el eje y

$$u_x = |U| \cos \alpha$$

El coseno tiene que ver con el eje x

$$\text{Sen } \alpha = \frac{u_y}{|U|}$$

$$\text{cos } \alpha = \frac{u_x}{|U|}$$

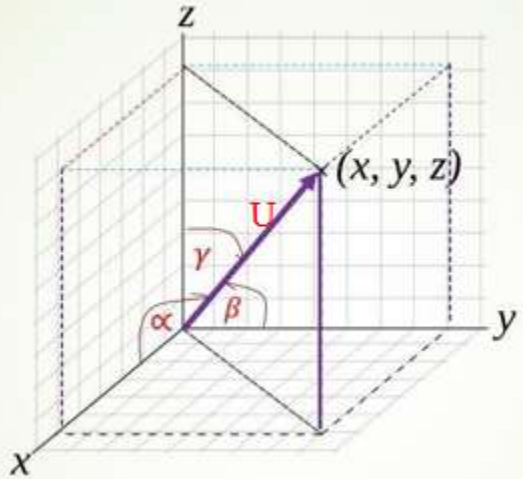
La hipotenusa representa la magnitud del vector
El cateto adyacente la componente en el eje x del vector U
El cateto opuesto representa la componente en el eje y

4

En 3D

Los cosenos directores del vector \mathbf{U} se definen como $\cos\alpha$, $\cos\beta$ y $\cos\gamma$. Si $\mathbf{U} = \langle x, y, z \rangle$ entonces,

$$\cos\alpha = \frac{x}{|\mathbf{U}|} \quad \cos\beta = \frac{y}{|\mathbf{U}|} \quad \cos\gamma = \frac{z}{|\mathbf{U}|} \quad (2.3.1)$$



$$|\mathbf{U}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\begin{aligned} x &= |\mathbf{U}| \cdot \cos\alpha \\ y &= |\mathbf{U}| \cdot \cos\beta \\ z &= |\mathbf{U}| \cdot \cos\gamma \end{aligned}$$

$$\cos\alpha = \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\cos\beta = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

$$\cos\gamma = \frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$$

Operaciones con vectores

Producto de un escalar α por vector U

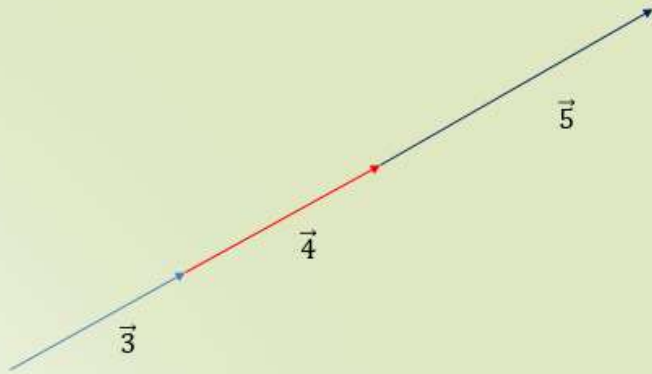
$$U = \langle u_1, u_2, u_3, \dots, u_n \rangle$$

$$2 * \vec{5} = \vec{10}$$

$$\alpha U = \alpha \langle u_1, u_2, u_3, \dots, u_n \rangle = \langle \alpha u_1, \alpha u_2, \alpha u_3, \dots, \alpha u_n \rangle$$

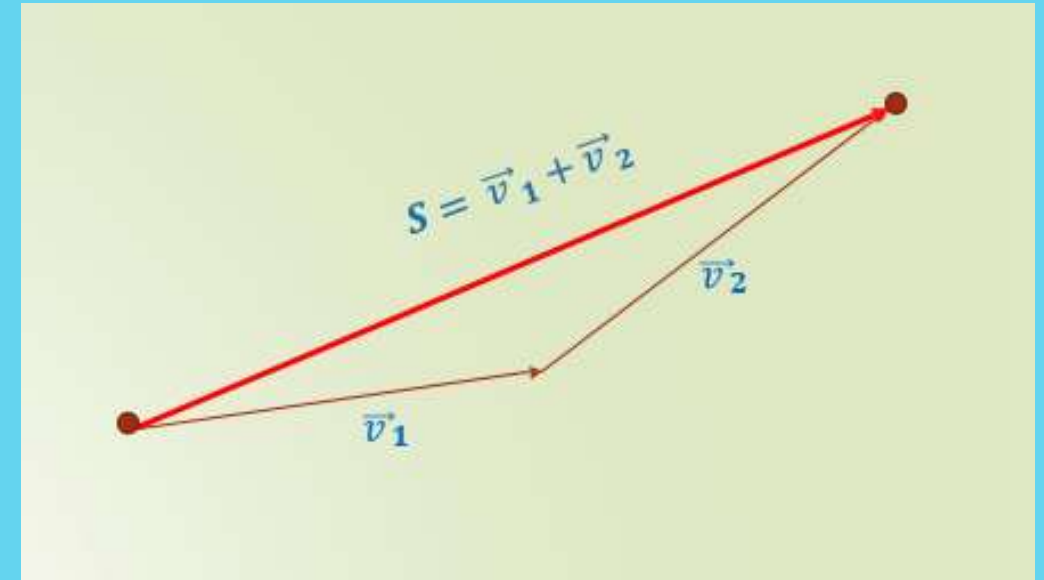
SUMA DE VECTORES

Suma de vectores con la misma dirección

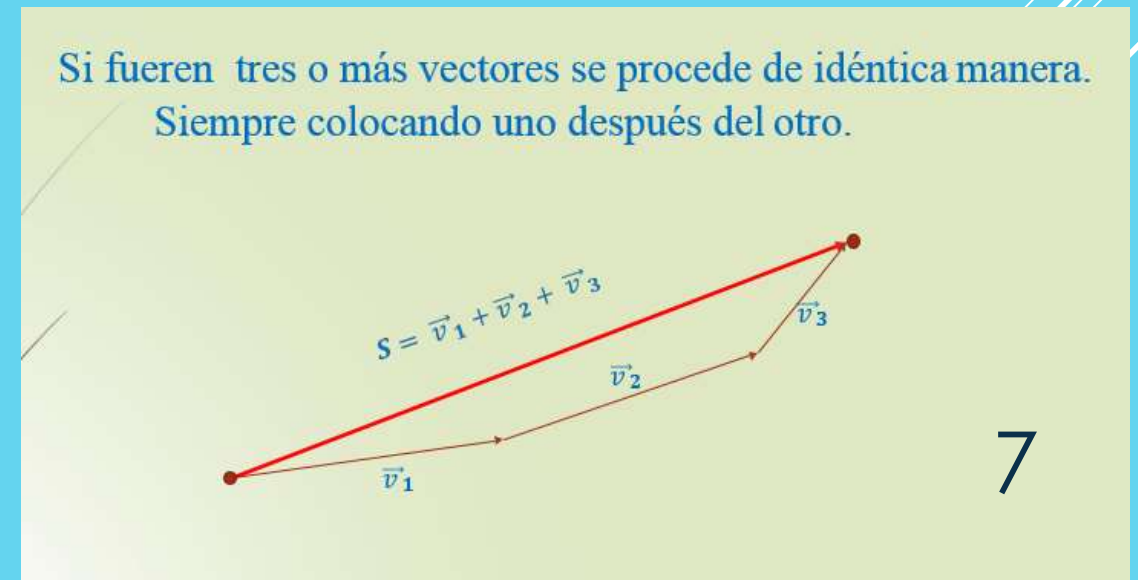


Si se tienen varios *vectores con la misma dirección* se pueden sumar normalmente como números reales $3+4+5=12$

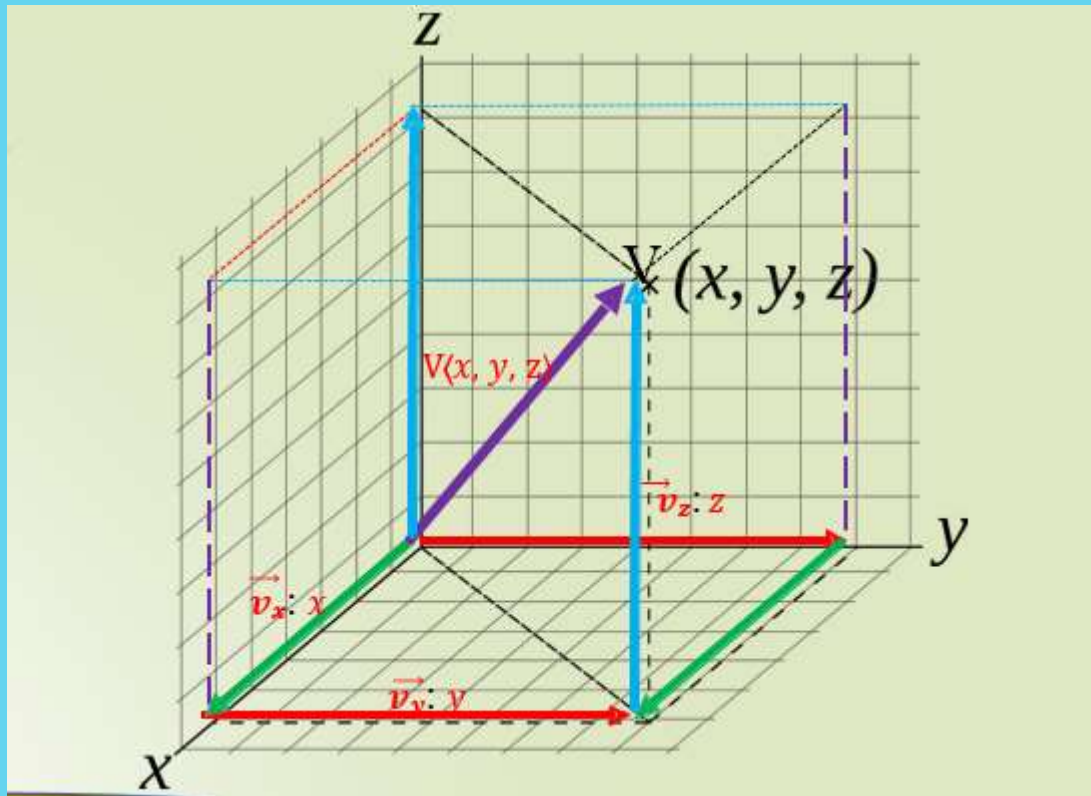
Suma de vectores con dirección diferente



Si fueren tres o más vectores se procede de idéntica manera. Siempre colocando uno después del otro.



Las componentes x, y, z , de un vector posición son las mismas coordenadas del punto A.



$$\vec{V} = \vec{v}_x + \vec{v}_y + \vec{v}_z$$

Magnitud, norma o módulo de un vector posición $U(x, y, z)$

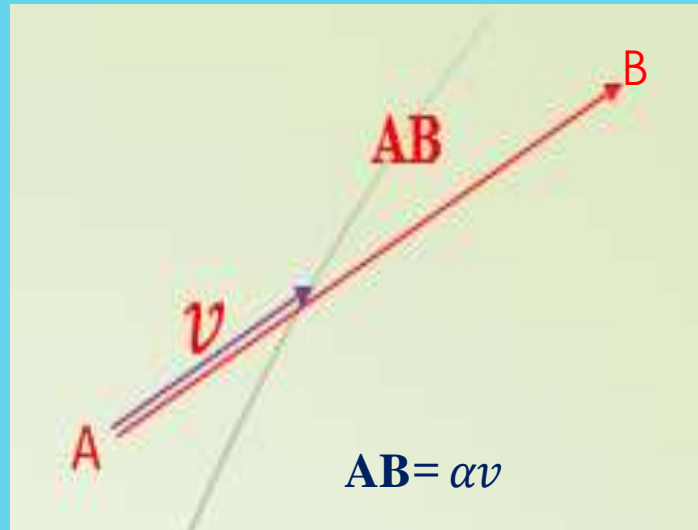
$$|U| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

Suma de vectores con direcciones diferentes conociendo las componentes en x,y,z

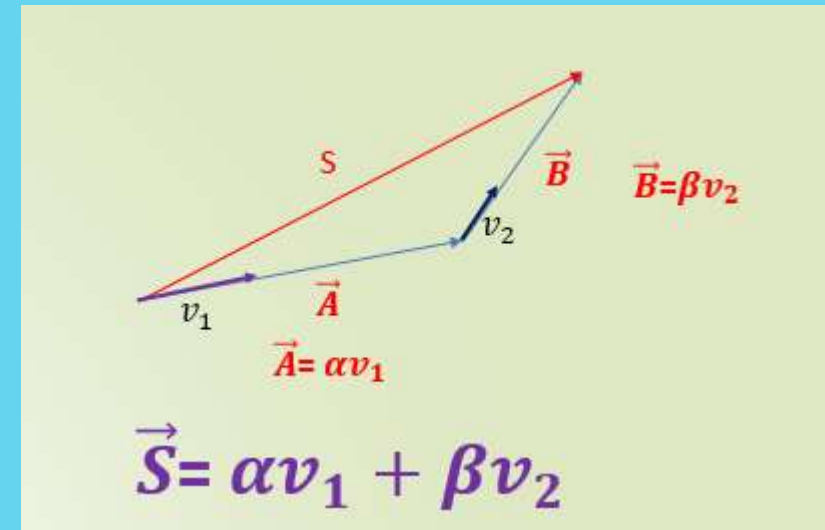
$$\begin{array}{c} A \langle a_x, a_y, a_z \rangle \\ \downarrow + \quad \downarrow + \quad \downarrow + \\ B \langle b_x, b_y, b_z \rangle \\ \downarrow + \quad \downarrow + \quad \downarrow + \\ C \langle c_x, c_y, c_z \rangle \end{array}$$

$$\vec{S} = \langle \underline{a_x + b_x + c_x}, \quad \underline{a_y + b_y + c_y}, \quad \underline{a_z + b_z + c_z} \rangle$$

Combinación lineal

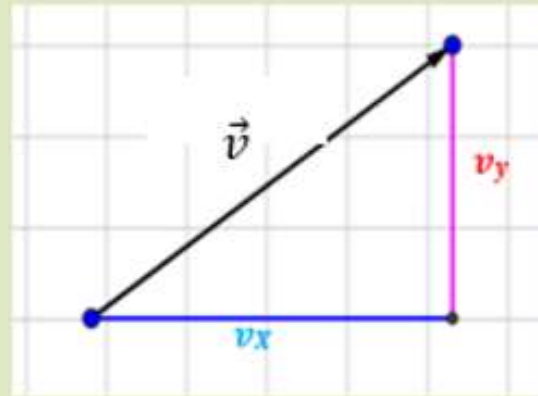
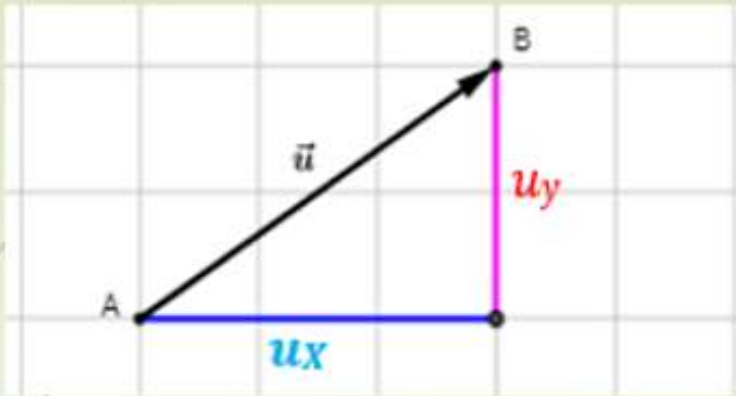


El vector AB es combinación del Vectores v



El vector S es combinación de los Vectores A y del B

Si se tienen dos vectores \vec{u} y \vec{v} paralelos



Sus respectivas componentes deben de ser proporcionales (por qué?):

$$\frac{u_x}{v_x} = \frac{u_y}{v_y}$$