

Adición de Vectores coplanares



El Método Analítico

El método analítico básicamente sigue la misma secuencia que el de componentes rectangulares, pero en lugar de trazar y medir gráficamente, los procedimientos se intercambian por fórmulas de trigonometría.

Procedimiento:

1. Sacar componentes.

Fórmulas:
 $V_x = V \cos \theta$
 $V_y = V \sin \theta$

2. Obtener las sumatorias en el eje "x" y en el "y".

V	V_x	V_y
Σ		

3. Obtener R y θ .

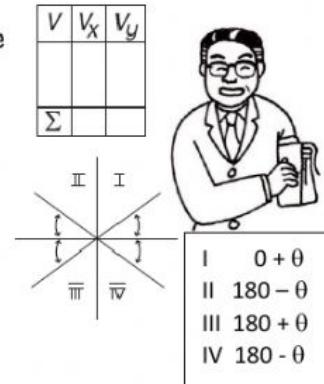
$$R = \sqrt{(\sum V_x)^2 + (\sum V_y)^2}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\sum V_y}{\sum V_x} \right)$$



Vamos a redondear todos los resultados a dos cifras decimales

4. Corregir el ángulo de acuerdo al cuadrante que quedó.



1. Usando el método Analítico, suma los vectores $\vec{a} + \vec{b} + \vec{c}$, donde \vec{a} (10N, 30°), \vec{b} (5N, 230°) y \vec{c} (12N, 133°)

\vec{a} (, °)	$a_x = \cos$ ° =	$a_y = \sin$ ° =
\vec{b} (, °)	$b_x = \cos$ ° =	$b_y = \sin$ ° =
\vec{c} (, °)	$c_x = \cos$ ° =	$c_y = \sin$ ° =

V	V_x	V_y
a		
b		
c		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \quad$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\quad \right)$$

$$\theta = \quad ^\circ$$

Signo
+ -

$$\theta \text{ corregido} = \quad ^\circ \square \quad ^\circ = \quad ^\circ$$

$$\vec{R} (\quad N, \quad ^\circ)$$

2. Realiza la adición de los siguientes sistemas de vectores utilizando el método analítico.

$$\vec{F}_1 (150 \text{ N}, 90^\circ) \begin{cases} F_{1x} = \cos 90^\circ = \\ F_{1y} = \sin 90^\circ = \end{cases}$$

$$\vec{F}_2 (216 \text{ N}, 315^\circ) \begin{cases} F_{2x} = \cos 315^\circ = \\ F_{2y} = \sin 315^\circ = \end{cases}$$

$$\vec{F}_3 (86 \text{ N}, 200^\circ) \begin{cases} F_{3x} = \cos 200^\circ = \\ F_{3y} = \sin 200^\circ = \end{cases}$$

V	V_x	V_y
1		
2		
3		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \quad$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\quad \right)$$

$$\theta = \quad ^\circ$$

$$\theta \text{ corregido} = \quad ^\circ \square \quad ^\circ = \quad ^\circ$$

$$\vec{R} (\quad N, \quad ^\circ)$$

$$\vec{v}_1(6.5 \text{ m/s}, 60^\circ) \quad \begin{cases} v_{1x} = \\ v_{1y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{v}_2(9 \text{ m/s}, 145^\circ) \quad \begin{cases} v_{2x} = \\ v_{2y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{v}_3(12 \text{ m/s}, 250^\circ) \quad \begin{cases} v_{3x} = \\ v_{3y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

V	v_x	v_y
1		
2		
3		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \underline{\quad}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\quad}{\quad} \right)$$

$$\theta = \underline{\quad}^\circ$$

$$\theta \text{ corregido} = \underline{\quad}^\circ \square \underline{\quad}^\circ = \underline{\quad}^\circ$$

$\vec{R} (\quad \text{m/s}, \quad^\circ)$

$$\vec{F}_1(10 \text{ N}, 30^\circ) \quad \begin{cases} F_{1x} = \\ F_{1y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{F}_2(8 \text{ N}, 270^\circ) \quad \begin{cases} F_{2x} = \\ F_{2y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{F}_3(12 \text{ N}, 133^\circ) \quad \begin{cases} F_{3x} = \\ F_{3y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

V	v_x	v_y
1		
2		
3		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \underline{\quad}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\quad}{\quad} \right)$$

$$\theta = \underline{\quad}^\circ$$

$$\theta \text{ corregido} = \underline{\quad}^\circ \square \underline{\quad}^\circ = \underline{\quad}^\circ$$

$\vec{R} (\quad \text{N}, \quad^\circ)$

$$\vec{d}_1(6 \text{ km}, 23^\circ) \quad \begin{cases} d_{1x} = \\ d_{1y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{d}_2(3 \text{ km}, 225^\circ) \quad \begin{cases} d_{2x} = \\ d_{2y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{d}_3(4 \text{ km}, 340^\circ) \quad \begin{cases} d_{3x} = \\ d_{3y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

V	v_x	v_y
1		
2		
3		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \underline{\quad}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\quad}{\quad} \right)$$

$$\theta = \underline{\quad}^\circ$$

$$\theta \text{ corregido} = \underline{\quad}^\circ \square \underline{\quad}^\circ = \underline{\quad}^\circ$$

$\vec{R} (\quad \text{km}, \quad^\circ)$

$$\vec{F}_1(100 \text{ N}, 230^\circ) \quad \begin{cases} F_{1x} = \\ F_{1y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{F}_2(120 \text{ N}, 145^\circ) \quad \begin{cases} F_{2x} = \\ F_{2y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

$$\vec{F}_3(50 \text{ N}, 320^\circ) \quad \begin{cases} F_{3x} = \\ F_{3y} = \end{cases} \quad \begin{matrix} \cos & \theta = \\ \sin & \end{matrix}$$

V	v_x	v_y
1		
2		
3		
Σ		

$$R = \sqrt{(\quad)^2 + (\quad)^2}$$

$$R = \underline{\quad}$$

$$\theta = \tan^{-1} \left(\frac{\quad}{\quad} \right)$$

$$\theta = \underline{\quad}^\circ$$

$$\theta \text{ corregido} = \underline{\quad}^\circ \square \underline{\quad}^\circ = \underline{\quad}^\circ$$

$\vec{R} (\quad \text{N}, \quad^\circ)$

