Rotación antecedentes

Identidades trigonométricas

de suma de ángulos

cos(a+b)=cos(a)cos(b)-sen(a)sen(b)

cos(a-b)= cos(a)cos(b)-sen(a)sen(b)

sen(a+b)=sen (a)cos(b)+cos(a) sen(b)

sen(a-b)=sen a-senb

Suponga un punto Po con coordenadas (Xo,Yo) en el plano cartesiano

El segmento que un OP le llamamos r por tanto por leyes de trigonométricas

si suponemos que el punto Po sufre una rotación con respecto al origen O, pasa al pnto P1 con corrdenadas (X1,Y1) manteniendo r el mismo valor, r no camia

las coordenadas del punto P1 se representa como X1= r cos(teta+fi), Y1=r sin(tetra+fi)

Usando las identidad se suma de ángulos