

## UNIVERSIDAD DE SAN CARLOS DE GUATEMALA **FACULTAD DE INGENIERIA**

## FORMULARIO DE FISICA BASICA

Vectores:

$$\vec{A} = (A, \theta) = (A_x, A_y) = A_x \hat{\imath} + A_y \hat{\jmath} \qquad A = \sqrt{(A_x)^2 + (A_y)^2} \qquad \tan \beta = \frac{A_y}{A_x}$$

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

$$\tan \beta = \frac{A_y}{A_x}$$

$$A_x = A\cos\theta$$
  $A_y = A\sin\theta$ 

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = A B \cos \theta = A_x B_x + A_y B_y$$

Variables cinemáticas:

$$\Delta \vec{r} = \vec{r} - \vec{r}_o$$

$$\vec{v}_{media}$$
 =

$$\Delta \vec{r} = \vec{r} - \vec{r}_o$$
  $\vec{v}_{media} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$  Rapidez media  $= \frac{Recorrido}{\Delta t}$   $\vec{v} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ 

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

$$\vec{a}_{media} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$

$$\vec{a}_{media} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$$
  $\vec{a} = \lim_{\Delta t \to 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt}$ 

Ecuaciones cinemáticas del movimiento con aceleración constante:

$$\vec{v} = \vec{v}_o + \vec{a} \, \Delta t$$

$$\vec{r} - \vec{r}_o = \frac{1}{2}(\vec{v}_o + \vec{v})\Delta t$$

$$\vec{v} = \vec{v}_o + \vec{a} \, \Delta t$$
  $\vec{r} - \vec{r}_o = \frac{1}{2} (\vec{v}_o + \vec{v}) \Delta t$   $\vec{r} - \vec{r}_o = \vec{v}_o \, \Delta t + \frac{1}{2} \vec{a} \, (\Delta t)^2$   $v^2 = v_o^2 + 2 \, \vec{a} \cdot \Delta \vec{r}$ 

Movimiento circular uniforme:

$$v = \frac{2\pi r}{r} \qquad a_c = \frac{v^2}{r} \qquad f = \frac{1}{r}$$

$$a_c = \frac{v^2}{r}$$

$$f = \frac{1}{T}$$

Posición relativa y velocidad relativa:

$$\vec{r}_{P/A} = \vec{r}_{B/A} + \vec{r}_{P/B}$$

$$\vec{v}_{P/A} = \vec{v}_{B/A} + \vec{v}_{P/B}$$

Fuerza neta, fricción estática, fricción cinética, fuerza elástica y peso de un cuerpo:

$$\sum \vec{F} = m \vec{a}$$

$$f_{\rm s} \leq \mu_{\rm s} N$$

$$f_{\nu} = \mu_{\nu} N$$

$$f_k = \mu_k N$$
  $\vec{f}_{el} = -k \Delta \vec{x}$   $\vec{w} = m \vec{g}$ 

$$\vec{w} = m \, \vec{q}$$

Trabajo y potencia:

$$W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{r}$$

$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$W = \vec{F} \cdot \Delta \vec{r}$$
  $W = \int \vec{F} \cdot d\vec{r}$   $P_{media} = \frac{\Delta W}{\Delta t}$   $P = \frac{dW}{dt}$   $P = \vec{F} \cdot \vec{v}$ 

$$P = \frac{dW}{dt}$$

$$P = \vec{F} \cdot \vec{v}$$

Energía cinética, energía potencial y energía mecánica:

$$K = \frac{1}{2} m v^2$$

$$U_g = mgh$$

$$K = \frac{1}{2} m v^2$$
  $U_g = mgh$   $U_{el} = \frac{1}{2} k d^2$   $E = K + U$ 

$$E = K + U$$

Trabajo gravitacional, trabajo elástico y trabajo total:  $W_q = -\Delta U_q$   $W_{el} = -\Delta U_{el}$   $W_T = \sum W_i$   $W_T = \Delta K$ 

$$W_q = -\Delta U_q$$

$$W_{el} = -\Delta U_{el}$$

$$W_T = \sum W_i$$

$$W_T = \Delta K$$

Ecuación de conservación de la energía mecánica:

$$W_{fuerzas \ no \ conservativas} = \Delta E$$

Cantidad de movimiento lineal e impulso:

$$\vec{n} = m\vec{v}$$

$$\vec{I} = \vec{F} \Lambda t$$

$$\vec{p} = m\vec{v}$$
  $\vec{l} = \vec{F}\Delta t$   $\vec{l} = \vec{f}dt$   $\vec{l} = \Delta \vec{P}$ 

$$\vec{J} = \Delta \vec{P}$$

Posición, velocidad y aceleración del centro de masa de un sistema de partículas:

$$\vec{r}_{cm} = \frac{\sum m_i \, \vec{r}_i}{\sum m_i}$$

$$\vec{v}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{v}}{\sum m_i}$$

$$\vec{r}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{r}_i}{\sum m_i}$$
  $\vec{v}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{v}_i}{\sum m_i}$   $\vec{a}_{cm} = \frac{\sum m_i \vec{a}_i}{\sum m_i}$ 

Fuerza externa neta y cantidad de movimiento lineal de un sistema de partículas:

$$\sum \vec{F}_{ext} = \frac{d\vec{P}}{dt}$$

$$\vec{P} = \sum m_i \vec{v}_i$$

$$\sum \vec{F}_{ext} = \frac{d\vec{P}}{dt}$$
  $\vec{P} = \sum m_i \ \vec{v}_i$   $\sum \vec{F}_{ext} = M \ \vec{a}_{cm}$