

Problemes de mecànica G10/G50

# Abreviacions i símbols

Versió 1.0.1

Lluís Ros

Abbreuació o símbol	Significat
ref.	referència
vec./vecs.	vector/vectors
pos.	posició
orient.	orientació
vec. pos.	vector de posició
dir./dirs.	direcció/direccions
traj.	trajectòria
$(\odot u)$	vector cap enfora del pla del dibuix, de valor $u$
$(\otimes u)$	vector cap endins del pla del dibuix, de valor $u$
$(\uparrow u)$	vector cap amunt, de valor $u$
$(\uparrow \omega)$	velocitat angular cap amunt, de valor $\omega$
$(\uparrow \alpha)$	acceleració angular cap amunt, de valor $\alpha$
$a \perp b$	$a$ és perpendicular a $b$
$a \parallel b$	$a$ és paral·lel a $b$
$B = (1, 2, 3)$	Base $B$ de versors en les direccions 1, 2 i 3
vel.	velocitat
accel./acc.	acceleració
resp.	respecte de
efd.	en funció de

(continua)

Abbreviació o símbol	Significat
comp.	component
comp. movim.	composició de moviments
horitz.	horitzontal
vert.	vertical
$\bar{\mathbf{u}}]_{\text{vert}}$	component vertical del vector $\bar{\mathbf{u}}$
$\bar{\mathbf{u}}]_1$	component de $\bar{\mathbf{u}}$ en la dir. 1 de la base
$ \bar{\mathbf{u}} $	mòdul de $\bar{\mathbf{u}}$
pdet.	per determinar (pendent d'obtenir o calcular)
ct.	constant
avd.	al voltant de
tq.	tal que
tb.	també
q.	que
pq.	perquè
eq./Eq.	equació
ex.	exercici
exm.	exemple
ant.	anterior
seg.	següent
pàg.	pàgina
proj.	projecció
IMP.	important!
$\implies$	implica
p.t. / ergo	per tant
$\mathbf{C} \in S$	$\mathbf{C}$ és un punt del sòlid $S$ (és fix a $S$ )
vel. abs.	velocitat absoluta
transl.	translació
rot.	rotació
forq.	forquilla
plat.	plataforma
art.	articulació
sup.	suposem
alesh.	aleshores