

- Cuando un vector se encuentra sobre un eje su componente en el otro eje valdrá 0.

- Al momento de calcular las componentes rectangulares ( $A_x, A_y$ ) se debe colocar signo negativo al resultando en caso de que el componente se encuentre en la parte negativa de la variable asociada.

1) Se calculan los componentes rectangulares utilizando trigonometría (sen y cos).

2) Se realiza la sumatoria de las fuerzas en 'x' y 'y'.

3) se halla la resultante utilizando el teorema de pitágoras

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

4) Se halla el ángulo de la resultante utilizando trigonometría (tan).

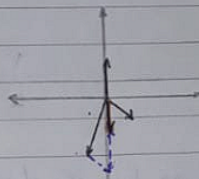
$$\alpha = \text{Arctan} \frac{\sum F_y}{\sum F_x}$$

$$\vec{E} = -(\vec{R})$$

- La fuerza equilibrante es la fuerza que hace que el sistema se encuentre en equilibrio y tiene el mismo módulo y dirección que la resultante pero sentido opuesto.

- Hay equilibrio cuando la aceleración de un cuerpo es igual a 0.

- También se puede encontrar la resultante utilizando el método "poligonal".



- Se unen los vectores en el final del anterior (mismo módulo, sentido y dirección) y se traza el vector resultante desde el origen (0;0) hasta el punto final de esta unión.