

## 2. CÁLCULO VECTORIAL

### FORMULARIO

*Suma de vectores:*  $\vec{R} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$

$$R_x = A_x + B_x + C_x$$

$$R_y = A_y + B_y + C_y$$

$$R_z = A_z + B_z + C_z$$

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

*Diferenciación de vectores:*  $\vec{V} = \vec{A} - \vec{B}$

$$V_x = A_x - B_x$$

$$V_y = A_y - B_y$$

$$V_z = A_z - B_z$$

*Producto escalar. Es un escalar:*  $\vec{A} \cdot \vec{B} = A \cdot B \cos \alpha = A_x \cdot B_x + A_y \cdot B_y + A_z \cdot B_z$

*Producto vectorial. Es un vector:*  $\vec{A} \wedge \vec{B} = AB \operatorname{sen} \alpha = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix}$

*Momento de un vector respecto a un punto. Es un vector:*

$(x, y, z)$  coordenadas del vector  $A$

$(x_0, y_0, z_0)$  coordenadas del punto  $O$

$$\vec{M}_O \vec{A} = \vec{OA} \wedge \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ A_x & A_y & A_z \end{vmatrix}$$

*Momento de un vector respecto a un eje. Es un escalar:*

$$M_e = \operatorname{proy}(\vec{r} \wedge \vec{A})$$

( $\vec{r}$  vector de posición de  $\vec{A}$  respecto a cualquier punto del eje  $e$ )

Si  $\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$  son los cosenos directores del eje:

$$M_e = \begin{vmatrix} \cos \alpha & \cos \beta & \cos \gamma \\ x - x_0 & y - y_0 & z - z_0 \\ r_x & r_y & r_z \end{vmatrix}$$

2.1) La suma de dos vectores **A** y **B** es un vector **C** de módulo 24 y cuyos cosenos directores son  $1/3$ ,  $-2/3$ ,  $2/3$ , además, el vector  $3\mathbf{A}-2\mathbf{B}$  tiene por componentes (7,9,3). Calcular las componentes de los vectores **A** y **B**.

2.2) Entre los cosenos directores de un vector **A** existen las siguientes relaciones:  $\cos\alpha/\cos\beta=2/3$ ,  $\cos\beta/\cos\gamma=3/4$  y el módulo de este vector es la unidad. Calcular el producto vectorial de este vector por el  $\mathbf{B}=\sqrt{29}(\mathbf{i}+\mathbf{j}+\mathbf{k})$ .

2.3) Dado el vector **A** de módulo 14 y **B** de módulo 21, cuyos cosenos directores son respectivamente proporcionales a -2, -3 y 6 y 1,2 y 2. Calcular: 1º) La resultante del sistema, 2º) El momento del vector resultante respecto al punto (1,-1,2); 3º) El momento resultante respecto al eje Z; 4º) El producto vectorial de  $\mathbf{A}\wedge\mathbf{B}$ ; 5º) El producto escalar  $\mathbf{A}\cdot\mathbf{B}$ .

2.4) Calcular  $d/dtM_o\mathbf{A}$  (O es el origen), siendo  $\mathbf{A}=\mathbf{i}-2\mathbf{j}+3\mathbf{k}$  y el punto de aplicación de este vector  $(3t,2,gt^2)$ .

2.5)

$$\text{Calcular: } \frac{d}{dt} \frac{\vec{A} \wedge \vec{B}}{\vec{A} \cdot \vec{B}}$$

siendo:  $\mathbf{A}=\mathbf{i}-2\mathbf{j}+t^2\mathbf{k}$ ,  $\mathbf{B}=\mathbf{i}+\mathbf{j}+\mathbf{k}$ .

2.6) Un automóvil recorre 5 millas hacia el este, luego 4 millas hacia el sur y por último, 2 millas hacia el oeste. Hállense la magnitud y dirección del desplazamiento resultante.

2.7) El vector **M** de longitud 5 cm, forma un ángulo de  $36,9^\circ$  en el sentido contrario al giro de las agujas de un reloj sobre el eje + X. Se le suma un vector **N** y la resultante es un vector de magnitud 5 cm, que forma un ángulo de  $53,1^\circ$  en el sentido contrario a las agujas del reloj con el eje + X. Hállense: a) las componentes de **N**; b) la magnitud y la dirección de **N**.

2.8) Hállese el ángulo que forman los dos vectores  $\mathbf{A}=3\mathbf{i}+4\mathbf{j}+5\mathbf{k}$  y  $\mathbf{B}=3\mathbf{i}+4\mathbf{j}-5\mathbf{k}$ .

2.9) Un vector **A**, de 10 unidades de longitud, forma un ángulo de  $30^\circ$  con un vector **B** de seis unidades de longitud. Hállese la magnitud del vector diferencia  $\mathbf{A}-\mathbf{B}$  y el ángulo que forma con el vector **A**.

2.10) Hallar el valor de la expresión  $\mathbf{A}\wedge\mathbf{N}_c$ , siendo:  $\mathbf{A}=2\mathbf{i}-\mathbf{j}+2\mathbf{k}$ ;  $\mathbf{B}=\mathbf{i}-2\mathbf{j}+\mathbf{k}$  y  $\mathbf{N}_c$  el momento del vector **B** que está aplicado al punto B(2,3,1) con respecto al punto C(1,1,1).

2.11) Hallar el valor de la expresión  $\mathbf{A} \wedge \mathbf{M}_O \mathbf{B}$ , siendo  $\mathbf{A}=2\mathbf{i}-\mathbf{j}+2\mathbf{k}$ ,  $\mathbf{B}=\mathbf{i}-2\mathbf{j}-\mathbf{k}$ , y estando aplicado este último vector en el punto  $B(1,2,0)$ .

2.12) Demostrar que los vectores libres  $\mathbf{A}=\mathbf{i}-2\mathbf{j}+3\mathbf{k}$ ;  $\mathbf{B}=2\mathbf{i}+\mathbf{j}-2\mathbf{k}$ ,  $\mathbf{C}=\mathbf{i}+3\mathbf{j}-5\mathbf{k}$  pueden formar los lados de un triángulo.

2.13) Demostrar que los vectores  $\mathbf{A}=-2\mathbf{i}-3\mathbf{j}-\mathbf{k}$ ;  $\mathbf{B}=4(\mathbf{i}-\mathbf{j}+\mathbf{k})$  son perpendiculares.

2.14) Los tres vértices de un triángulo son:  $A(2, 1, 3)$ ;  $B(2, -1, 1)$  y  $C(0, -2, 1)$ .  
Calcular: 1) Área del triángulo, 2) Ángulo A

2.15) Tres vértices de un paralelogramo ABCD tienen por coordenadas:  $A(2, 0, 2)$ ;  $B(3, 2, 0)$  y  $D(1, 2, -1)$ . Calcular: 1) Las coordenadas del vértice C; 2) Área del paralelogramo; 3) Ángulo en B.

2.16) Dados los vectores  $\mathbf{v}_1(-2, 3, 1)$  y  $\mathbf{v}_2(-1, 3, 2)$  ambos aplicados en el punto  $\mathbf{P}(2, 3, 2)$ , calcular el momento del sistema respecto del punto  $\mathbf{A}(-1, 0, 2)$  y compruébese que la suma de los dos momentos es igual al momento de la resultante respecto de  $\mathbf{A}$  aplicada en  $\mathbf{P}$ .

2.17) Dados los vectores deslizantes:  $\mathbf{v}_1(3, 2, -3)$  y  $\mathbf{v}_2(6, -3, 2)$  que pasan por los puntos  $\mathbf{P}_1(2, -6, 4)$  y  $\mathbf{P}_2(4, -1, -1)$ , respectivamente, calcúlese: 1) La resultante del sistema de los dos vectores; 2) El momento resultante con respecto al origen; 3) El momento resultante referido al punto  $O'(2, -1, 5)$ .