

INSTITUTO TECNOLÓGICO SUPERIOR DE SAN ANDRES TUXTLA		PRODUCTO: PRESENTACIÓN ELECTRÓNICA (lista de cotejo)		
ASIGNATURA: Estatica		GRUPO:	PERIODO: 311B Agosto-Dic 2025	
DOCENTE: M.I. LORENA PALMA CRUZ		FECHA: 19/09/2025		
NOMBRE DE (LOS) ALUMNO (S): Uziel Reyes Mixtega Erick Bazán Mateos		UNIDAD No. 2	NOMBRE DE LA UNIDAD: Momentos y sistemas equivalentes	
INSTRUCCIÓN				
Revisar los documentos o actividades que se solicitan y marque en los apartados "SI" cuando la evidencia a evaluar se cumple; en caso contrario marque "NO". En la columna "OBSERVACIONES" ocúpela cuando tenga que hacer comentarios referentes a lo observado.				
VALOR %	CARACTERÍSTICA A CUMPLIR (REACTIVO)	CUMPLE		OBSERVACIONES
		SI	NO	
10	Carátula: Aparece el título de la presentación, autores y fecha de presentación y se acompaña de un subtítulo más informativo. Muestra los logotipos de la institución, carrera y del Tecnm.	✓		
5	Relación texto-imagen: Presenta menos texto que imagen. En la presentación predominan frases con una longitud de ocho líneas.	✓		
10	Diseño. El cuerpo de la letra y el color respecto al fondo es adecuado. Utiliza el tamaño de letra para título y contenido de 24 como mínimo; el tamaño de las imágenes, diagramas, etc. son apropiadas.	✓		
10	Vocabulario y ortografía: Utiliza un vocabulario llano, amplio (sin repetir palabras), simple y preciso. El texto es legible y no presenta ninguna falta de ortografía.	✓		
10	Introducción. Da una idea clara del contenido, describiendo cómo está organizado el trabajo; además debe tener la finalidad de motivar al lector a continuar con su lectura y revisión.	✓		
20	Contenido. Incorpora toda la información solicitada de manera veraz.	✓		
15	Herramientas de aprendizaje. Utiliza por lo menos tres herramientas de aprendizaje, su uso está justificado, aparece el título al pie de las gráficas, imágenes y figuras, así como el número. En los casos de no ser de su autoría y/o propias, se indica la fuente.	✓		
10	Conclusión. La conclusión es breve, destaca los conocimientos relevantes expuestos, resume lo que la presentación contiene y lo que se aprendió al realizar la actividad.	✓		
10	Referencias bibliográficas. Presenta 5 citas y referencias IEEE.	✓		
100%	CALIFICACIÓN.	100%		

**En caso de entregar después de la fecha y hora señalada, se descontará 10% en su calificación final de la unidad.

ITSSAT

ING.MECATRÓNICA

UNIDAD 2. MOMENTOS Y SISTEMAS EQUIVALENTES



INTEGRANTES:
UZIEL REYES MIXTEGA
ERICK BAZAN MATEOS

DOCENTE:
LORENA PALMA CRUZ

19/09/25



INSTITUTO TECNOLÓGICO SUPERIOR DE
SAN ANDRÉS TUXTLA



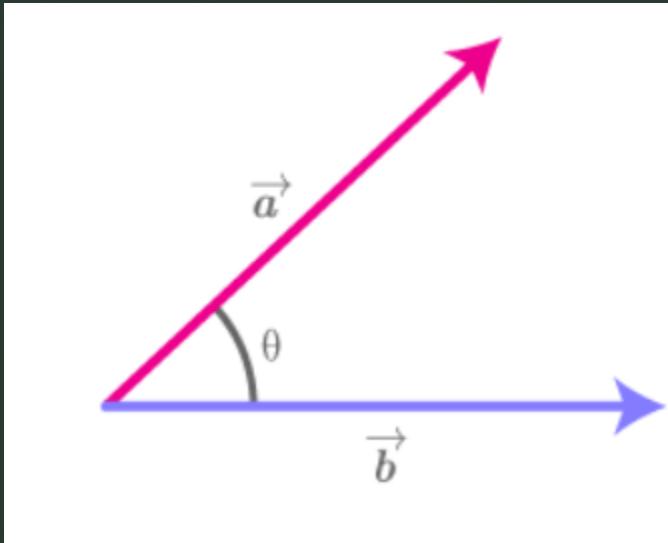
INTRODUCCIÓN:

En estática, el análisis de las fuerzas y sus efectos sobre los cuerpos rígidos requiere herramientas vectoriales y principios fundamentales. El producto punto permite calcular proyecciones y trabajos, mientras que el producto cruz se utiliza en el estudio de momentos y torques. El principio de transmisibilidad simplifica el análisis al establecer que una fuerza produce el mismo efecto si se aplica en cualquier punto de su línea de acción. A su vez, el teorema de Varignon facilita el cálculo de momentos mediante la descomposición de fuerzas. Finalmente, el momento de una fuerza describe la tendencia de un cuerpo a girar, siendo un concepto clave para comprender el equilibrio en sistemas mecánicos.

Escribe el concepto del producto punto

El producto punto, también conocido como el producto escalar, es una operación binaria que toma dos vectores y devuelve un escalar.

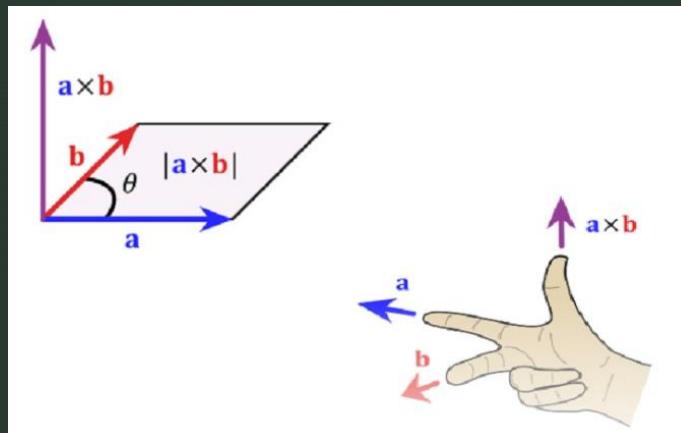
Se define como el producto de las magnitudes de los dos vectores y el coseno del ángulo entre ellos.



Escribe el concepto de producto cruz

El producto cruz es otra de las operaciones vectoriales básicas que se lleva a cabo entre vectores. El producto cruz **da como resultado un nuevo vector que es perpendicular al plano** en el que se encuentran los vectores involucrados en la operación.

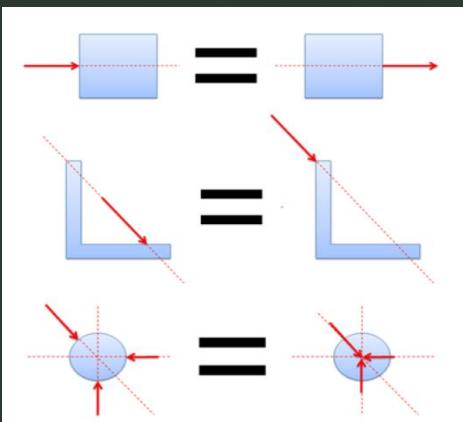
Por ejemplo, $\vec{a} \times \vec{b}$ da como resultado el vector \vec{c}



Enuncia el Principio de trasmisibilidad

El principio de transmisibilidad establece que el punto de aplicación de una fuerza **puede moverse a cualquier parte a lo largo de su línea de acción sin cambiar las fuerzas de reacción externas sobre un cuerpo rígido.**

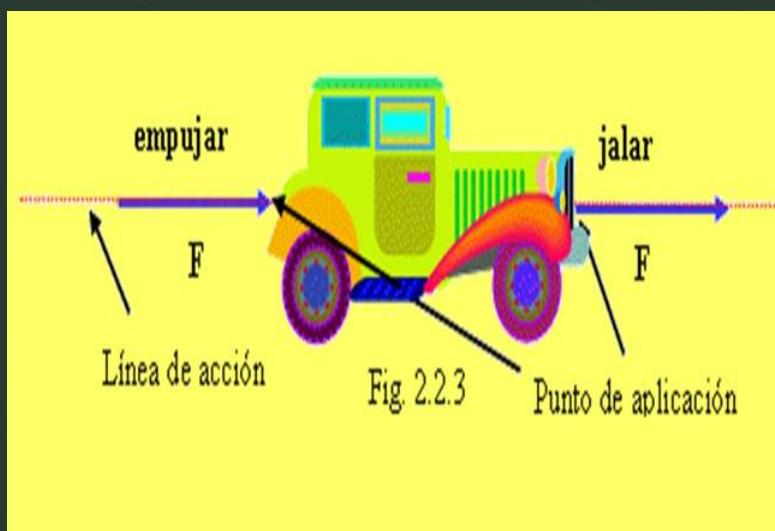
Cualquier fuerza que tenga la misma magnitud y dirección, y que tenga un punto de aplicación en algún lugar a lo largo de la misma línea de acción **provocará la misma aceleración y dará como resultado el mismo momento.** Por lo tanto, los puntos de aplicación de las fuerzas **pueden moverse a lo largo de la línea de acción para simplificar el análisis de cuerpos rígidos.**



Ilustra mediante dos ejemplos el Principio de transmisibilidad

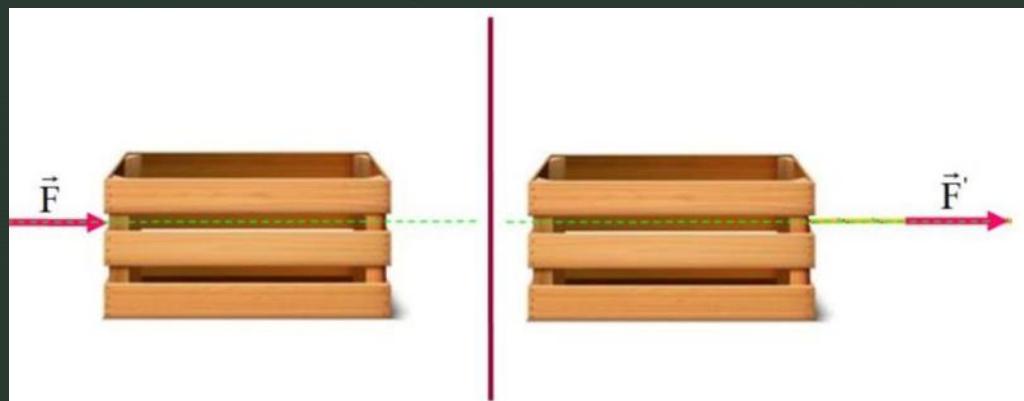
Un ejemplo de aplicación del principio de transmisibilidad se tiene cuando **un vehículo descompuesto** se desea mover.

El vehículo se moverá ya sea que sea jalado hacia la parte delantera o empujando en la parte posterior.



EJEMPLO 2

Supóngase que se tiene un baúl pesado sobre un suelo horizontal. El efecto de empujarlo por el lado izquierdo es el mismo que si se jala mediante una cuerda horizontal por el lado derecho, mientras que ambas fuerzas están aplicadas a lo largo de la línea horizontal verde que se muestra. En tal caso, el movimiento del baúl sobre el suelo es el mismo.

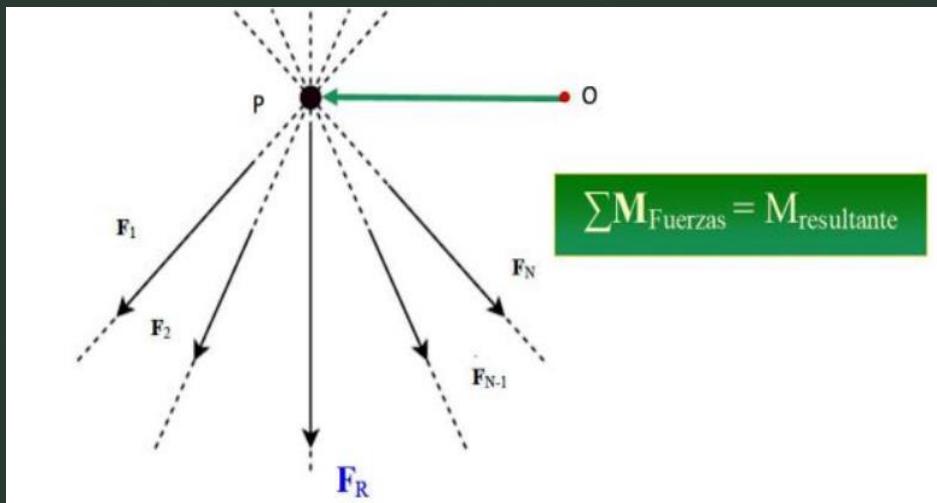


Enuncia y explica el Teorema de Varignon

El Teorema de Varignon establece que el momento de una fuerza respecto a un punto es igual a la suma de los momentos de las componentes de esa fuerza respecto al mismo punto.

Matemáticamente:

$$M_o(F) = M_o(F_x) + M_o(F_y)$$



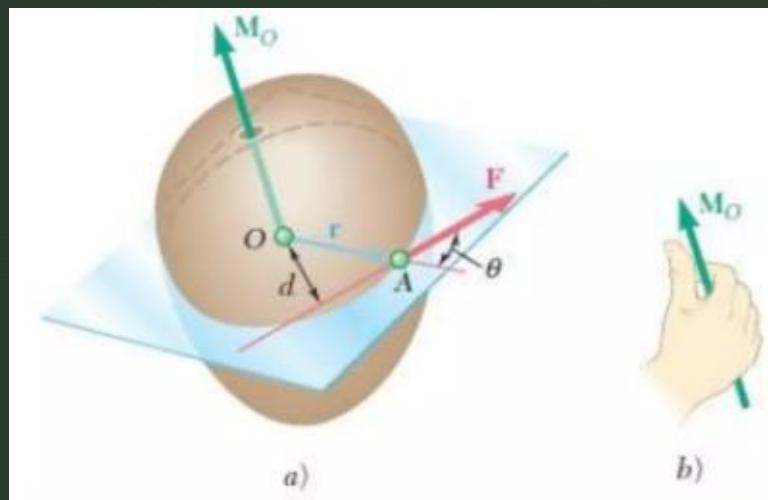
Explica qué es el momento de una fuerza

El momento de una fuerza respecto a un punto **es la medida de la tendencia de esa fuerza a hacer girar un cuerpo alrededor de ese punto o eje**.

Se calcula como:

$$M = F \cdot d$$

Donde **F** es la magnitud de la fuerza y **d** es la distancia perpendicular desde el punto hasta la línea de acción de la fuerza.



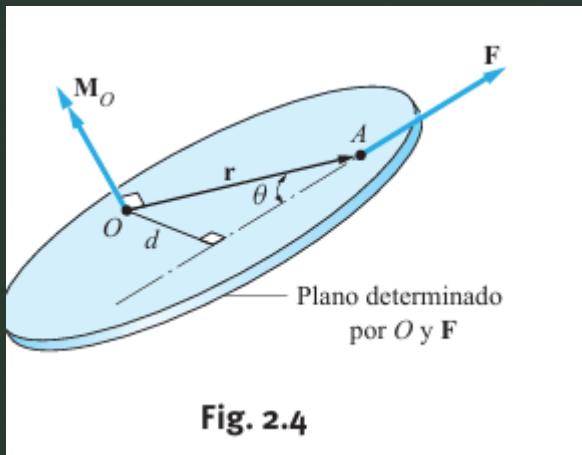
Define el concepto de momento con respecto a un punto mediante el uso del producto cruz

En forma vectorial, el momento de una fuerza respecto a un punto se define como:

$$M_O = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$$

Donde \mathbf{r} es el vector de posición desde el punto hasta el punto de aplicación de la fuerza, y \mathbf{F} es el vector de la fuerza. El resultado es un vector perpendicular al plano formado por \mathbf{r} y \mathbf{F} , según la regla de la mano derecha.

Magnitud: $|M| = |\mathbf{r}| \cdot |\mathbf{F}| \cdot \sin \theta$



Conclusiones

En conclusión, la comprensión del producto punto y el producto cruz, así como su relación con el principio de transmisibilidad y el Teorema de Varignon, es fundamental para profundizar en la mecánica.

A través de ejemplos claros y definiciones precisas del momento de una fuerza, hemos descubierto cómo estas herramientas nos permiten analizar y resolver problemas complejos con precisión y eficacia.

Al aplicar estos conceptos, no solo optimizamos nuestra comprensión teórica, sino que también mejoramos nuestras habilidades prácticas en situaciones reales.

Fuente bibliográficas

- [1] Khan Academy, “Dot products — Multivariable calculus,” *Khan Academy*, septiembre 2025. Disponible en: <https://es.khanacademy.org/math/multivariable-calculus/thinking-about-multivariable-function/x786f2022:vectors-and-matrices/a/dot-products-mvc>.
- [2] TuaulaVirtual Educatic UNAM, “Capítulo ...” *TuaulaVirtual Educatic*. Disponible en: <https://tuaulavirtual.educatic.unam.mx/mod/book/view.php?id=595835&chapterid=67399>.
- [3] Moore et al., *Mapa Mecánico: Equilibrio estático en sistemas de fuerza concurrentes; Principio de Transmisibilidad*, LibreTexts, español. Disponible en:
[https://espanol.libretexts.org/Bookshelves/Ingenieria/Ingenieria_Mecanica/Mapa_Mec%C3%A1nico_\(Moore_et_al.\)/02%3A_Equilibrio_est%C3%A1tico_en_sistemas_de_fuerza_concurrentes/2.03%3A_Principio_de_Transmisibilidad](https://espanol.libretexts.org/Bookshelves/Ingenieria/Ingenieria_Mecanica/Mapa_Mec%C3%A1nico_(Moore_et_al.)/02%3A_Equilibrio_est%C3%A1tico_en_sistemas_de_fuerza_concurrentes/2.03%3A_Principio_de_Transmisibilidad).
- [4] V. Pérez López, *Principios de transmisibilidad*, Scribd. Disponible en:
<https://es.scribd.com/presentation/453972263/Principios-de-transmisibilidad>.
- [5] “Teorema de Varignon,” Lifeder. Disponible en: <https://www.lifeder.com/teorema-varignon/>.
- [6] J. R. Grimán Morales, *Momento de una fuerza con respecto a un punto*, SlideShare. Disponible en: <https://es.slideshare.net/slideshow/momento-de-una-fuerza-con-respecto-a-un-punto/145458797>.
- [7] Módulo 4 100712019 (Curso / documento PDF), “Módulo 4 ...”, Cruchi. Disponible en: https://cruchi.com/assets/includes/modulos/modulo_4_100712019.pdf.

DOCENTE: M.I. LORENA PALMA CRUZ	PERIODO: Agosto 1.- Diciembre	FECHA: 30/10/25
ASIGNATURA: Física	UNIDAD No.: 2	GRUPO: 311-B
NOMBRE DE (LOS) ALUMNO (S): Vizcarra Rayes, V. & J.	NOMBRE DE LA UNIDAD: Actividades de fuerza	

INSTRUCCIÓN

En la columna en blanco, colocar una "X" dependiendo de la evaluación obtenida por cada aspecto a evaluar. En el apartado "OBSERVACIONES" ocupela cuando tenga que hacer comentarios referentes a lo observado.

ASPECTOS A EVALUAR	Excelente 100%	Notable 90%	Bueno 80%	Suficiente 70%	Insuficiente 0%
Orden y organización	El trabajo es presentado de una manera ordenada, clara y organizada que es fácil de leer.	El trabajo es presentado de una manera ordenada y organizada que es, por lo general, fácil de leer.	El trabajo es presentado de una manera organizada, pero puede ser difícil de leer.	El trabajo es presentado con un bajo índice de organización, no es fácil de leer.	El trabajo se ve desordenado y desorganizado. Es difícil saber qué información está relacionada.
Conceptos, terminología y notación.	La terminología y notación fueron aplicadas por lo general de forma correcta, haciendo fácil de entender lo que ha realizado, demostrando entendimiento sustancial de los conceptos aplicados para resolver problemas.	La terminología y notación fueron aplicadas por lo general de forma correcta, haciendo fácil de entender lo que ha realizado, demostrando algún entendimiento de los conceptos necesarios para resolver problemas.	La terminología y notación fueron aplicadas de forma correcta, pero algunas veces no es fácil de entender lo que ha realizado, demuestra algún entendimiento de los conceptos básicos para resolver problemas.	La terminología y notación fueron aplicadas forma correcta, en ocasiones no es fácil de entender lo que ha realizado, demuestra algún entendimiento de los conceptos necesarios para resolver problemas.	En general, aplica inapropiadamente la terminología y la notación, demostrando un entendimiento muy limitado de los conceptos subyacentes necesarios para resolver problemas.
Metodología y resultados.	El 90-100% de la metodología y resultados no contiene errores de cálculo, aplica una estrategia eficiente y efectiva para resolver problemas.	Todos los problemas fueron resueltos	Casi todos (85-89%) los pasos y soluciones no contienen errores de cálculo. Algunas veces usa una estrategia efectiva para resolver problemas.	La mayor parte (75-85%) de los pasos y soluciones no tienen errores de cálculo. Algunas veces usa una estrategia efectiva para resolver problemas.	Más del 70% de los pasos y soluciones no tienen errores de cálculo. Algunas veces usa una estrategia efectiva para resolver problemas.
Complimiento	100%	30	27	24	21
OBSERVACIONES:	<i>100%</i>				
CALIFICACIÓN:	<i>100%</i>				

**En caso de entregar después de la fecha y hora señalada, se descontará 10% en su calificación final de la unidad.

- Suma de componente

$$R_x = F_{Ax} + 0 \neq 86.60 \text{ N}$$

$$R_y = F_{Ay} + F_{By} = -50 + (-175) = -165 \text{ N}$$

Fuerza resultante en D es:

$$\vec{R} = 86.60 \text{ i} - 165 \text{ j N}$$

- Calcular el momento (Par) resultante en

- Punto A: (0, 0, 0 m)

- Punto B: (0.225, 0.30 m) > Calcular el momento

- Punto D: (0.56, 0.20 m)

$M_A (400 \text{ N})$

$$\vec{s}_A/D = \vec{s}_A - \vec{s}_D = (0 - 0.56, 0.30 - 0.20) = (0.56, 0, 0) \text{ m}$$

$$F_A = (86.60, -50) \text{ N} \quad M_A = \vec{s}_A \times F_A$$

$$M_A = (0.56)(-50)(0.10)(86.60) = 28 - 8.66 = 49.34 \text{ N/m}$$

$M_B (415 \text{ N})$

$$\vec{s}_B/D = \vec{s}_B - \vec{s}_D = (0.225 - 0.56, 0.30 - 0.20) = (-0.335, 0.10) \text{ m}$$

$$F_B = (0, -175) \text{ N}$$

$$M_B = (-0.335)(-175)(0.10)(0) = 38.525 \text{ N/m}$$

Momento total en D

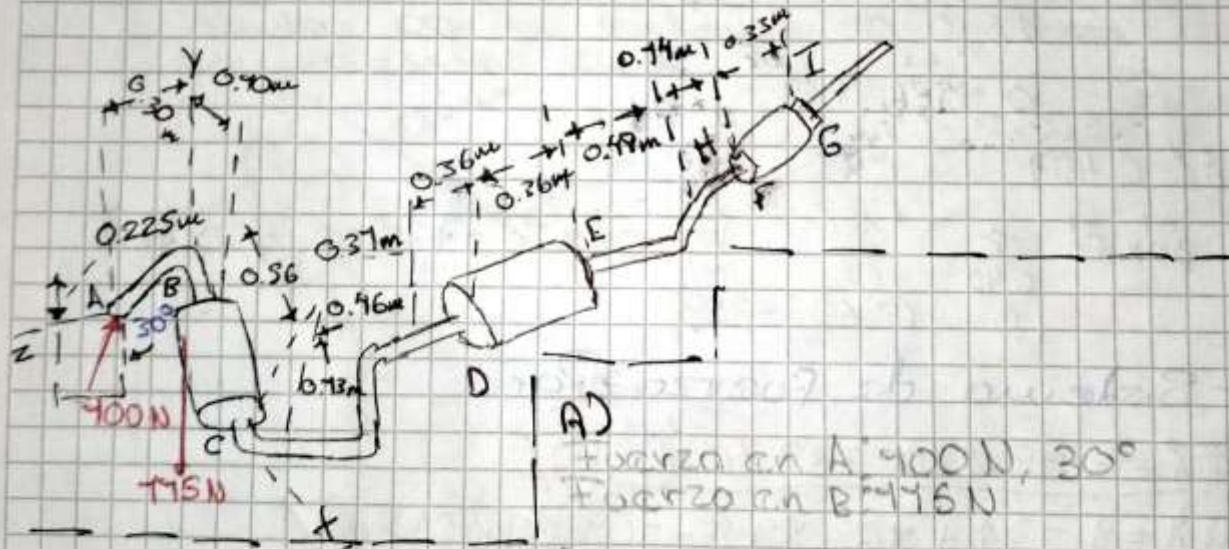
$$M_D = M_A + M_B = 49.34 + 38.525 = 57.865 \text{ N/m}$$

B) - El tubo CD tiende a rotar en el sentido de las manecillas del reloj

Porque el momento se resulta en D
Viceversa al principio derecho del tubo
tubo y se cae en boga.

3.924 Un mecánico reemplaza el sistema de escape de un automóvil al asegurarse que suavemente el convertidor catalítico FC a sus manecillas de montaje H e I para después ensamblar de manera suave la manguera moldeada a los tubos de escape. Para colocar se tubo de salida AB, lo empuja hacia adentro y hacia arriba en A mientras lo solo hacia abajo B.

- a) Reemplace el sistema de fuerzas dada por un sistema fuerza-por equivalente a D.
- b) Determine si el tubo CD tiende a rotar en el sentido de las manecillas del reloj o en el sentido inverso en relación con el muelle DE, según lo observado el mecánico.



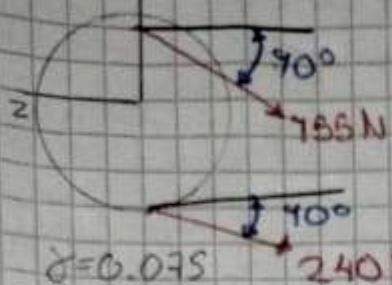
Descomposición Fuerza
100 N componentes X e Y

$$\text{Componente } x: F_{Ax} = 100 \cdot \cos(30^\circ) = 100 \cdot \sqrt{3}/2 = 86.6 \text{ N}$$

$$\text{Componente } y: F_{Ay} = -100 \cdot \sin(30^\circ) = -100 \cdot 0.5 = -50 \text{ N}$$

Fuerza B solo tiene componente y: $F_{By} = -145 \text{ N}$

Polo C



$$\begin{aligned} \vec{F}_{C1} &= -155 \sin(40^\circ) \hat{j} - 155 \cos(40^\circ) \hat{i} = \\ \vec{F}_{C1} &= -26.92 \hat{j} - 152.65 \hat{i} \\ \vec{F}_{C2} &= -240 \sin(40^\circ) \hat{j} + 240 \cos(40^\circ) \hat{i} = \\ \vec{F}_{C2} &= -116.8 \hat{j} + 192.35 \hat{i} \\ \vec{F}_C &= -68.60 \hat{j} - 389 \hat{i} \text{ CN} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} c = 0.075 & \quad \vec{M}_C = (0.075)(240) - (0.075)(155) \\ \vec{M}_C &= 6.375 \hat{j} (\text{N.m}) \end{aligned}$$

$$\vec{F}_A = \vec{F}_B + \vec{F}_C$$

$$\begin{aligned} \vec{F}_A &= -479.86 \hat{j} - 339.41 \hat{i} \text{ CN} \\ M_A &= M_B + M_C + \vec{OB} \times \vec{FB} + \vec{OC} \times \vec{FC} \\ \vec{OB} &= 0.225 \hat{i} \end{aligned}$$

$$\begin{array}{c|ccc} \vec{OB} \times \vec{FB} & \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \hline & 2.5 & 0 & 0 \\ & 0 & -35.26 & 49.59 \end{array}$$

$$\vec{OB} \times \vec{FB} = -11.96 \hat{j} - 79.08 \hat{k}$$

$$\vec{OC} = 0.45 \hat{i}$$

$$\begin{array}{c|ccc} \vec{OC} \times \vec{FC} & \hat{i} & \hat{j} & \hat{k} \\ \hline & 0.45 & 0 & 0 \\ & 0 & -68.60 & -389 \end{array} \quad \vec{OC} \times \vec{FC} = 175.05 \hat{j} - 30.87 \hat{k}$$

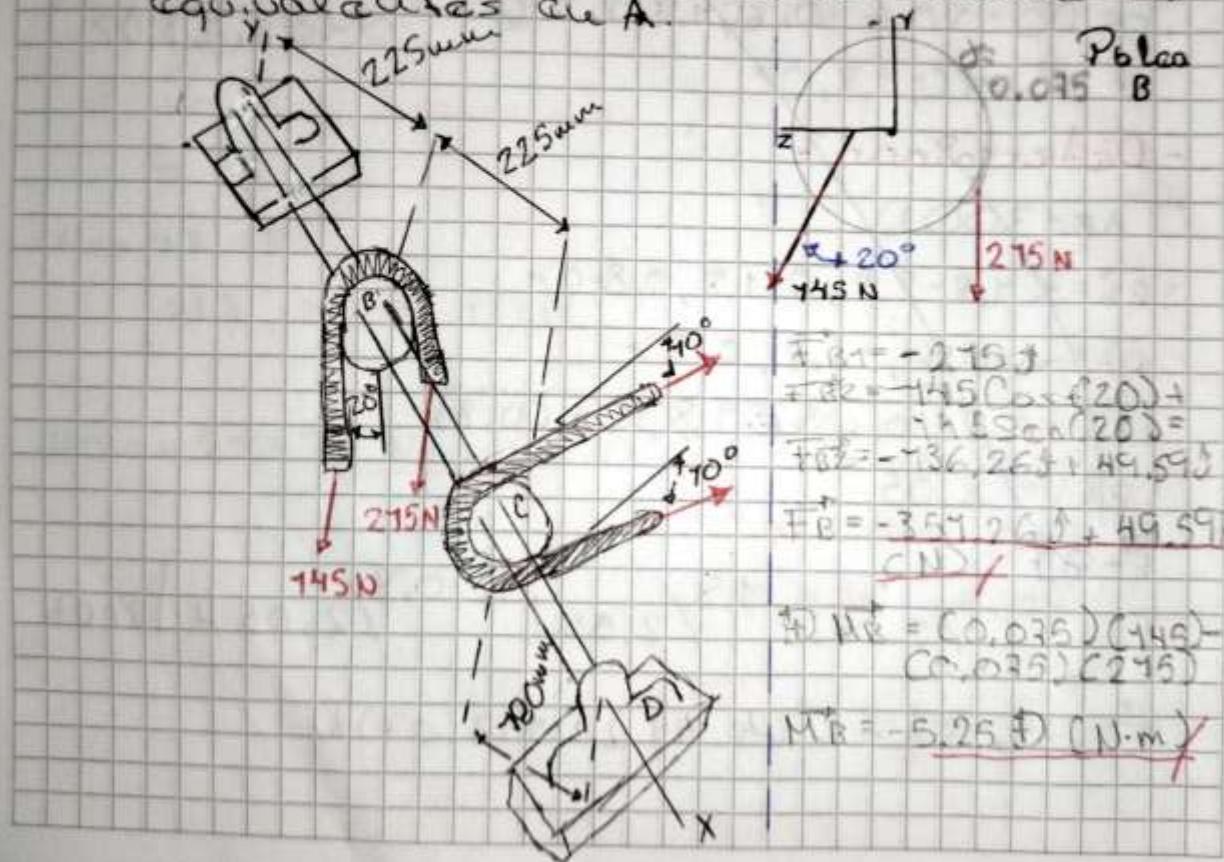
- Sistema de Fuerza - Par

$$\vec{F}_A = -479.86 \hat{j} - 339.41 \hat{i} \text{ CN} /$$

$$\vec{M}_A = 1.93 \hat{i} + 923.89 \hat{j} - 909.09 \hat{k} \text{ CN.m} /$$

$M_{CB} = -270.12 \text{ N.m} / \text{X}$

5.920. Dos poleas de 450mm de diámetro se montan sobre el eje en lazo AD. Las bandas de las poleas B y C están conectadas en platos verticales polvorizadas al peso $\frac{1}{2}$. Encuéntre las fuerzas de las bandas impuestas por un sistema de fuerza-par equilibrado en A.

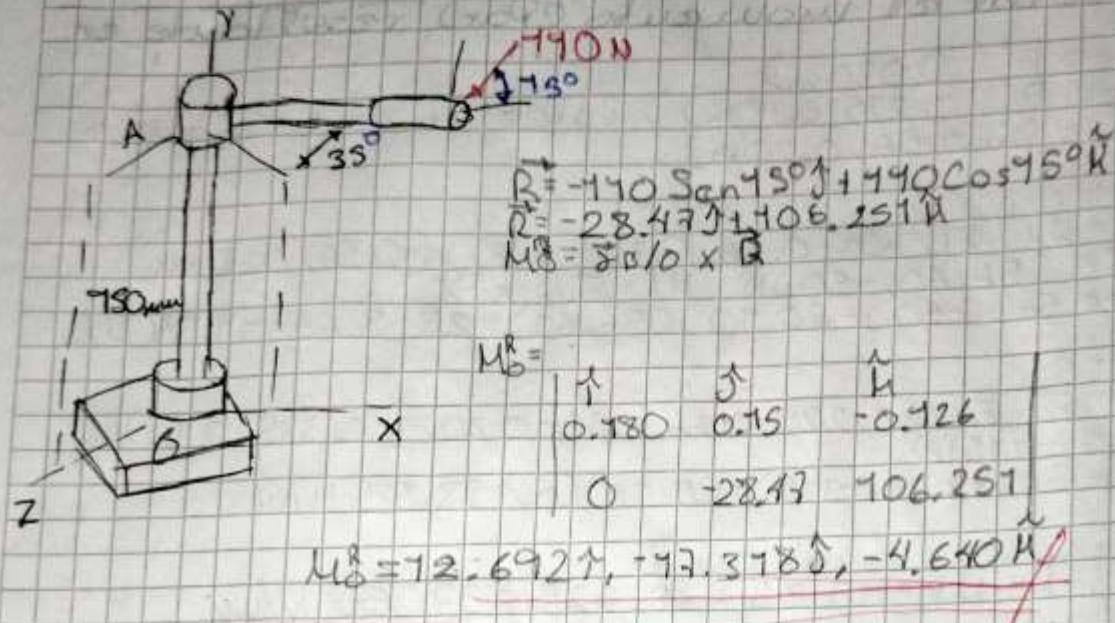


$$\begin{aligned}\vec{F}_{B1} &= -275 \mathbf{i} \\ \vec{F}_{B2} &= 145 (\cos(20) \mathbf{i} + \sin(20) \mathbf{j}) \\ \vec{F}_{B3} &= -36.265 + 49.59 \mathbf{j} \\ \vec{F}_B &= -354.265 + 49.59 \mathbf{j} \quad (\text{N})\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\vec{F}_{C1} &= (0.035)(145) - \\ &(0.035)(215) \mathbf{j}\end{aligned}$$

$$\vec{M}_B = -5.25 \mathbf{j} \quad (\text{N.m})$$

3455 Una fuerza de 490 N, que actua en un plano vertical paralelo al plano yz, se aplica a los manijos horizontal de tal AB de 220mm de la longitud de una llave de torsion. Reemplaza la fuerza por un sistema fuerza-par equilibrante en el origen O del sistema de coordenadas.



INSTITUTO TECNOLÓGICO SUPERIOR DE SAN ANDRES TUXTLA		PRODUCTO: PRACTICA (lista de cotejo)		
ASIGNATURA: Estática.		GRUPO: 311-B	PERIODO: Agosto - Diciembre	
DOCENTE: M.I. LORENA PALMA CRUZ		FECHA: 3/11/25		
NOMBRE DE (LOS) ALUMNO (S): Angel Emmanuel Perez Do tores, Rafael Madero Anaya, Uziel Reyes Núñez, Erick Baran Márquez, Evan Jacobo Casal Prado.		UNIDAD No. 3	NOMBRE DE LA UNIDAD: Equilibrio de cuerpos rígidos	
INSTRUCCIÓN				
<p>Revisar los documentos o actividades que se solicitan y marque en los apartados "SI" cuando la evidencia a evaluar se cumple; en caso contrario marque "NO". En la columna "OBSERVACIONES" ocúpela cuando tenga que hacer comentarios referentes a lo observado</p>				
VALOR %	CARACTERÍSTICA A CUMPLIR (REACTIVO)	CUMPLE		OBSERVACIONES
		SI	NO	
5	Presentación. Al inicio del código contiene el nombre de los integrantes del equipo y la descripción del problema a resolver.		✓	
10	Funcionalidad. Compila y se ejecuta correctamente.	✓		
10	Eficiencia. El código es claro, eficiente y legible.	✓		
10	Documentación. Documenta el código con comentarios significativos y legibles.	✓		
5	Variables. Las variables y métodos tienen nombres significativos.	✓		
10	Interacción. Contiene los controles e información necesarios para que el usuario sepa lo que el programa espera que haga y de cómo realizar dichas actividades.		✓	
20	Reporte. Explica breve y sustancialmente el código de programación.	✓		
20	Resultados. Presenta los resultados obtenidos realizando observaciones de forma acertada, incluyendo capturas de pantalla que aclaran la redacción.	✓		
10	Conclusión. Redacta las conclusiones acorde al objetivo planteado.	✓		
100%	CALIFICACIÓN.			85%

**En caso de entregar después de la fecha y hora señalada, se descontará 10% en su calificación final de la unidad.



Instituto Tecnológico Superior de San Andrés Tuxtla



Ingeniería Mecatrónica

Grupo: 311-B.

Materia:
Estática.

Unidad III.
Práctica.

Docente:
M.I. Lorena Palma Cruz.

Alumnos:
Ángel Emmanuel Pérez Dolores.
Even Jacobo Cagal Prieto.
Erick Bazán Mateos.
Rafael Montero Anota.
Uziel Reyes Mixtega.

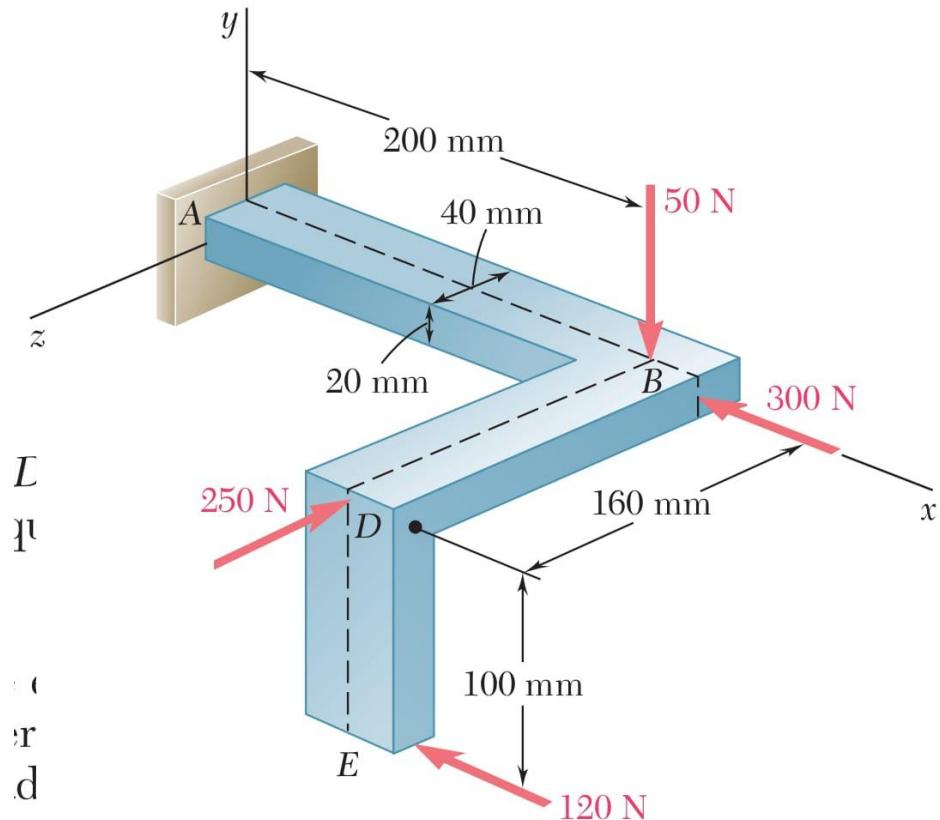
Sán Andrés Tuxtla Ver, a 02 de Noviembre del 2025.

Introducción.

En esta práctica se desarrolló un programa en lenguaje C++ con el objetivo de analizar un sistema de fuerzas aplicado a un componente mecánico. El propósito principal fue reemplazar las fuerzas distribuidas en diferentes puntos del elemento por un sistema equivalente fuerza-par en un punto de referencia. Para lograrlo, se aplicaron los principios del equilibrio de cuerpos rígidos y las operaciones vectoriales, como la suma de fuerzas y el producto cruzado para el cálculo de momentos.

Descripción del problema:

3.119. Cuatro fuerzas se aplican al componente de máquina ABDE como se muestra en la figura. Reemplace estas fuerzas por un sistema equivalente fuerza-par en A.

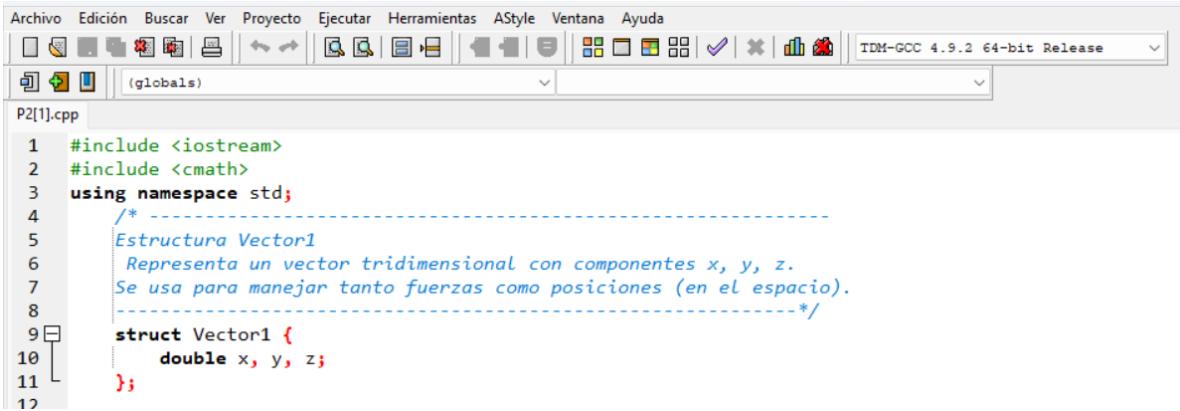


Descripción del Programa

Se incluyen las librerías:

<iostream> para manejar entradas y salidas en consola.
<cmath> para operaciones matemáticas

Para empezar a desarrollar el programa se define una estructura que representará vectores, una estructura puede agrupar varias variables bajo un solo nombre, en este caso x,y,z:



The screenshot shows a C++ IDE interface with the following details:

- Menu Bar:** Archivo, Edición, Buscar, Ver, Proyecto, Ejecutar, Herramientas, AStyle, Ventana, Ayuda.
- Toolbar:** Includes icons for file operations like Open, Save, Find, and Run.
- Status Bar:** TDM-GCC 4.9.2 64-bit Release.
- Code Editor:** The file P2[1].cpp is open. The code defines a `Vector1` struct with components `x`, `y`, and `z`.
- Annotations:** There are several comments in blue:
 - Line 5: `/* -----`
 - Line 6: `Estructura Vector1`
 - Line 6: `Representa un vector tridimensional con componentes x, y, z.`
 - Line 7: `Se usa para manejar tanto fuerzas como posiciones (en el espacio).`
 - Line 8: `-----*/`
 - Line 10: `struct Vector1 {`
 - Line 11: `double x, y, z;`
 - Line 12: `};`

Lo siguiente es calcular el momento de cada fuerza ejercida, creando una función llamada “cross”

Esta función calcula el producto cruzado entre dos vectores:

```
/*
Calculamos el producto cruzado entre dos vectores 'a' y 'b'.
Fórmulas:
c.x = a_y*b_z - a_z*b_y
c.y = a_z*b_x - a_x*b_z
c.z = a_x*b_y - a_y*b_x
El resultado es un vector perpendicular a ambos vectores, útil para calcular momentos (r x F).
*/
Vector1 cross(const Vector1 &a, const Vector1 &b) {
    Vector1 c;
    c.x = a.y*b.z - a.z*b.y;
    c.y = a.z*b.x - a.x*b.z;
    c.z = a.x*b.y - a.y*b.x;
    return c;
}
```

El resultado nos dará otro vector perpendicular a ambos, sirve para calcular los momentos producidos por las fuerzas respecto al punto A.

Después se realiza la suma de los vectores, este apartado realiza la suma de dos vectores, componente a componente, se crea una función llamada "add":

```
/* -----
   Realiza la suma de dos vectores 'a' y 'b'.
   Retorna un nuevo vector con la suma de cada componente:
   (x, y, z) = (a.x + b.x, a.y + b.y, a.z + b.z)
-----*/
Vector1 add(const Vector1 &a, const Vector1 &b) {
    return {a.x + b.x, a.y + b.y, a.z + b.z};
}
```

Dentro del int main se empezará a colocar los datos, primero se definen los puntos de aplicación de las fuerzas con respecto al punto A, en sus componentes X, y, Z:

```
int main() {
    /* -----
       Coordenadas de los puntos (en milímetros)
       rB, rD y rE son los vectores de posición desde A hasta
       los puntos donde se aplican las fuerzas.
    -----*/
    Vector1 rB = {200, 0, 0};           // Punto B: 200 mm en eje X
    Vector1 rD = {200, 0, 160};          // Punto D: 200 mm en X, 160 mm en Z
    Vector1 rE = {200, -100, 160};        // Punto E: 200 mm en X, -100 mm en Y, 160 mm en Z
```

Se omite a C debido a que el resultado de su momento es 0 por estar en el punto de aplicación.

Después se definen las fuerzas, en componentes x, y, z:

```
// -----
// Definición de fuerzas aplicadas en cada punto (en Newtons)
// Cada vector F tiene componentes en (x, y, z)
// -----
Vector1 F1 = {0, -50, 0};           // Fuerza en B, dirigida hacia -Y
Vector1 F2 = {-300, 0, 0};          // Fuerza en C, dirigida hacia -X
Vector1 F3 = {0, 0, -250};          // Fuerza en D, dirigida hacia -Z
Vector1 F4 = {-120, 0, 0};          // Fuerza en E, dirigida hacia -X
```

Después se calcula la fuerza resultante utilizando la función add:

```
/* -----
Calculamos de la fuerza resultante es decir la suma vectorial de todas las fuerzas aplicadas.
-----*/
Vector1 R = add(add(add(F1, F2), F3), F4);
```

Se suman todas las fuerzas para obtener la **fuerza total R** que sustituye a las cuatro.

A continuación, se calcula el momento de cada una de las fuerzas con el producto cruzado $\vec{r} \times \vec{F}$ utilizando la función cross:

```
/* -----
Calculamos del momento en A ( $r \times F$ )
Se calcula el momento de cada fuerza respecto al punto A,
usando el producto cruzado entre el vector posición (r)
y la fuerza (F) omitiendo la fuerza de -300N ya que pasa por el origen
-----*/
Vector1 M1 = cross(rB, F1);      // Momento de F1 respecto a A
Vector1 M3 = cross(rD, F3);      // Momento de F3 respecto a A
Vector1 M4 = cross(rE, F4);      // Momento de F4 respecto a A
```

Luego se suman los momentos:

```
// Suma de momentos individuales para obtener el momento total
Vector1 M = add(add(M1, M3), M4);
```

Como las distancias estaban en milímetros, los momentos quedan en N·mm, y se convierten a N·m dividiendo entre 1000.:

```
//convertimos N*mm a N*m
M.x /= 1000.0;
M.y /= 1000.0;
M.z /= 1000.0;
```

Se muestra el resultado final con dos decimales

```
//configuramos la salida de números de punto flotante para que se muestren en notación de punto fijo en lugar de notación científica utilizando solo 2 decimales
cout.setf(std::ios::fixed);
cout.precision(2);
```

Se imprime los resultados obtenidos:

```
// Imprimimos los resultados
cout << "===== RESULTADOS (Fuerza-Par en A) =====\n";
cout << "\nFuerza resultante R = (" << R.x << "i, " << R.y << "j, " << R.z << "k) N\n";
cout << "\nMomento en A = (" << M.x << "i, " << M.y << "j, " << M.z << "k) N*m\n";

return 0;
}
```

Resultado:

Finalmente, el código entrega un sistema fuerza-par en A, que equivale a todas las fuerzas originales:

```
===== RESULTADOS (Fuerza-Par en A) =====

Fuerza resultante R = (-420.00i, -50.00j, -250.00k) N

Momento en A = (0.00i, 30.80j, -22.00k) N*m

-----
Process exited after 2.152 seconds with return value 0
Presione una tecla para continuar . . . |
```

Conclusión.

La elaboración de este programa permitió comprender la importancia del análisis vectorial en la resolución de problemas de estática y cómo la programación puede simplificar el tratamiento de sistemas tridimensionales de fuerzas.

Fuentes Consultadas:

- [1] F. P. Beer, E. R. Johnston, D. F. Mazurek, P. J. Cornwell, and B. P. Self, *Mecánica Vectorial para Ingenieros: Estática*, 9th ed. México: McGraw-Hill Education, 2010.