

Mecánica (edición de septiembre 1995): FE DE ERRATAS

<i>Pág./pos.^a</i>	<i>dice</i>	<i>debe decir</i>
p 2.17, l10	$y = \dots$	$z = \dots$
p2.22, l-7	$\dots + zdz/dq.$	$\dots + Zdz/dq.$
p2.25, l-10	$\dots RMC = \dots$	$\dots R = MC = \dots$
p3.6, l-3	$\omega_x = \sqrt{kx/m}$ y $\omega_y = \sqrt{ky/m}$	$\omega_x = \sqrt{k_x/m}$ y $\omega_y = \sqrt{k_y/m}$
p3.8, l+1	(figura ??)	(figura 3.5)
p4.23, l+5	\dots separadamente de la aceleración	\dots separadamente la aceleración
p5.5, n2	$\dots M\ddot{\mathbf{p}} = \dots$	$\dots m\ddot{\mathbf{p}} = \dots$
p5.10, f5.7	ángulo φ (a la dcha. de $F'P$)	ángulo φ (a la izqda. de $F'P$)
p5.17, l+3	$\dots 86\,400^2 \dots$	$\dots 86\,164^2 \dots$
p5.17, l+3	$\dots a = 42\,205 \text{ Km}$	$\dots a = 42\,128 \text{ km}$
p5.17, l+4	$\dots a - R = 35\,839 \text{ Km}$	$\dots a - R = 35\,762 \text{ km}$
p5.17, l+6	$\dots a = 8\,252 \text{ Km}$	$\dots a = 8\,052 \text{ km}$
p6.7, f6.9	$\dot{x}_O = \dot{\varphi}a$	$\dot{x}_O = \dot{\theta}a$
p6.7, f6.9	$\dot{y}_O = -\dot{\theta}a$	$\dot{y}_O = -\dot{\varphi}a$
p7.9, l+1	$\dots \sum_i \dots$	$\dots \sum_k \dots$
p7.9, l+2	$\dots \sum_i \dots$	$\dots \sum_k \dots$
p7.9, l-6	$\sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i \dot{\mathbf{r}}_i^2$	$\sum_{i=1}^N \frac{1}{2} m_i \dot{\mathbf{r}}_i^2$
p7.29, e7.37	$\dots \delta q_j = 0$	$\dots \delta q_j = 0$
p=, l=+1	δq_j	δq_j
p9.16, l+3	$\mathbf{I}_O = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & B & 0 \\ 0 & 0 & B \end{pmatrix}$	$\mathbf{I}_O = \begin{pmatrix} A & 0 & 0 \\ 0 & A & 0 \\ 0 & 0 & B \end{pmatrix}$
p9.18, l+18	(9.4.5 ₁)	la 1. ^a de las ecuaciones anteriores
p=, l=+	(9.4.5 ₂)	la 2. ^a de las ecuaciones anteriores
p9.19, l-3	Entonces, las direcciones principales de \mathbf{I}_G lo son también de \mathbf{I}_O .	Entonces, tanto la dirección principal \mathbf{u} paralela a OG como las otras dos direcciones principales en G perpendiculares a \mathbf{u} (o más, en caso de ser el tensor cilíndrico) son también principales de \mathbf{I}_O .
p9.37, l-2	$\dots + Bq(-\dot{\varphi} \text{ sen } \theta \text{ sen } \varphi \dots$	$\dots + Bq(-\dot{\psi} \text{ sen } \theta \text{ sen } \varphi \dots$
p9.38, l+14	$\dots - Ap(\dot{\varphi} \text{ sen } \varphi + \dot{\psi} \text{ cos } \theta) \dots$	$\dots - Ap(\dot{\varphi} \text{ sen } \varphi + \dot{\psi} \text{ cos } \theta \text{ sen } \varphi) \dots$
p=, l=	$\dots - Bq(\dot{\varphi} \text{ cos } \varphi + \dot{\psi} \text{ cos } \theta)$	$\dots - Bq(\dot{\varphi} \text{ cos } \varphi + \dot{\psi} \text{ cos } \theta \text{ cos } \varphi)$
p9.40, l+13,14	$\dots \mathbf{M}_O \dots$	$\dots \mathbf{M}_O^{act} \dots$
p9.40, l-7	$\dots \mathbf{M}_O \dots$	$\dots \mathbf{M}_O^{act} \dots$
p9.40, l-1	$\dots \mathbf{F} \dots$	$\dots \mathbf{F}^{act} \dots$

^a“p”: página; “l”: línea; “f”: figura; “e”: ecuación, “n”: nota pie página; l+: n.º de línea absoluto desde comienzo de página; l-: n.º de línea absoluto desde final de página; l=+: n.º de línea relativo, hacia abajo, desde última corrección;

<i>Pág./pos.^a</i>	<i>dice</i>	<i>debe decir</i>
p10.3, l+13	... (9.29) (9.28) ...
p10.7, l-2	(9.45)	(9.44)
p10.11, l-10	$\left(\frac{d^2\mathbf{r}'}{dt^2}\right)_{SQ} = (\dot{\boldsymbol{\Omega}} - \dot{\boldsymbol{\omega}}) \wedge \mathbf{r}' \dots$	$\left(\frac{d^2\mathbf{r}'}{dt^2}\right)_{SQ} = \left(\frac{d}{dt}(\boldsymbol{\Omega} - \boldsymbol{\omega})\right)_{SQ} \wedge \mathbf{r}' \dots$
p10.14, f10.7	$-Mg\mathbf{k}$	$-Mg\mathbf{K}$
p10.15, l+4	$= \mathbf{M}_O \dot{\mathbf{k}} \dots$	$= \mathbf{M}_O \cdot \mathbf{k} \dots$
p11.3, f11.2	$1/2\epsilon$	$1/\epsilon$
p11.12, l+4	$\frac{1}{2}(\mathbf{v}_P^1 + \mathbf{v}_Q^2)$	$\frac{1}{2}(\mathbf{v}_P^1 + \mathbf{v}_P^2)$
p11.16, l+3	... movimiento cinético momento cinético ...
p12.2, l-1	$\dots + \frac{\partial Q_i}{\partial q_j} q_j + \frac{\partial Q_i}{\partial \dot{q}_j} \dot{q}_j + \dots$	$\dots + \frac{\partial Q_i}{\partial q_j} \Big _0 q_j + \frac{\partial Q_i}{\partial \dot{q}_j} \Big _0 \dot{q}_j + \dots$
p12.16, l+13	... matriz \mathbf{R} simétrica matriz \mathbf{K} simétrica ...
p12.19, l+8	$-\omega'_k{}^2 + i\omega'_k c_k - \omega_k^2$	$-\omega'_k{}^2 + i\omega'_k c_k + \omega_k^2$
p14.5, e14.7	$m\ddot{x} = k\sqrt{ x }$	$m\ddot{x} = k \sqrt{ x }$
p14.9, l-9	$\{\mathbf{q}(t)\} = \sum_k C_k \dots$	$\{\mathbf{q}(t)\} = \sum_k B_k \dots$
p15.3, l+16	$d\mathbf{r} = ds \simeq \mathbf{t} \mathbf{A} \mathbf{B}$	$d\mathbf{r} = ds \mathbf{t} \simeq \mathbf{A} \mathbf{B}$

^a“p”: página; “l”: línea; “f”: figura; “e”: ecuación, “n”: nota pie página; l+: n.º de línea absoluto desde comienzo de página; l-: n.º de línea absoluto desde final de página; l=+: n.º de línea relativo, hacia abajo, desde última corrección;