

<b>M.R.U.</b> <b>Movimiento Rectilíneo Uniforme</b> $v = cte, a = 0$	$x = x_0 + v \cdot t$
<b>M.R.U.A.</b> <b>Movimiento Rectilíneo Uniformemente Acelerado</b> $a = cte$	$x = x_0 + v_0 \cdot t + \frac{1}{2} a \cdot t^2$ $v = v_0 + a \cdot t$ $v^2 = v_0^2 + 2a \cdot (x - x_0)$
<b>M.C.U.</b> <b>Movimiento Circular Uniforme</b> $\omega = cte, \alpha = 0$	$\varphi = \varphi_0 + \omega \cdot t$
<b>M.C.U.A.</b> <b>Movimiento Circular Uniformemente Acelerado</b> $\alpha = cte$	$\varphi = \varphi_0 + \omega_0 \cdot t + \frac{1}{2} \alpha \cdot t^2$ $\omega = \omega_0 + \alpha \cdot t$
<b>Otras relaciones</b>	Velocidad instantánea $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$
	Aceleración instantánea $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$
	Velocidad media $\vec{v}_m = \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t} = \frac{\vec{r}_F - \vec{r}_I}{t_F - t_I}$
	Aceleración media $\vec{a}_m = \frac{\Delta\vec{v}}{\Delta t} = \frac{\vec{v}_F - \vec{v}_I}{t_F - t_I}$
	Aceleración tangencial $a_t = \frac{d \vec{v} }{dt}$
	Espacio recorrido al girar a una distancia $R$ del centro $S = \varphi \cdot R$
	Velocidad lineal al girar a una distancia $R$ del centro $V = \omega \cdot R$
	Aceleración tangencial al girar a una distancia $R$ del centro en M.C.U ó M.C.U.A. $a_t = \alpha \cdot R$
	Aceleración normal al girar a una distancia $R$ del centro $a_n = \frac{V^2}{R} = \omega^2 \cdot R$
Aceleración total $a^2 = a_t^2 + a_n^2$	
<b>Conversión de unidades</b>	<b>km / h</b> $\times 1000 / 3600 \rightarrow$ <b>m/s</b> <b>rpm</b> $\times 2\pi / 60 \rightarrow$ <b>rad/s</b> <b>rad</b> $\div 2\pi \rightarrow$ <b>vueltas</b>

<b>Siendo</b>	$x, S$	Posición, espacio recorrido	m	$\varphi$	Posición angular	rad
	$x_0$	Posición inicial	m	$\varphi_0$	Posición angular inicial	rad
	$v$	Velocidad	m/s	$\omega$	Velocidad angular	rad/s
	$v_0$	Velocidad inicial	m/s	$\omega_0$	Velocidad angular inicial	rad/s
	$a$	Aceleración total	$m/s^2$	$\alpha$	Aceleración angular	$rad/s^2$
	$a_t$	Aceleración tangencial	$m/s^2$	$R$	Radio de la trayectoria	m
	$a_n$	Aceleración normal	$m/s^2$			