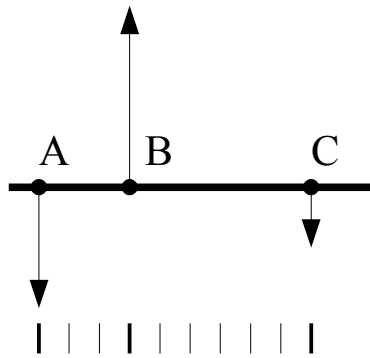


tanti sistemi di corpi, 1 solo sistema di forze

Schema delle forze. Simbolico.

Schema dei corpi. Figurato (o quasi).

Scambio spinte – tiraggi

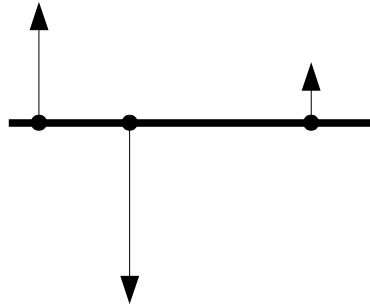


SisRif: - origine: in B
- assi: x oriz sx-dx, y vert b-a
Polo calcolo M: origine sisRif

N	xP	yF	M1
A	-3	-4	$-((-3)*(-4)) = -12$
B	0	+6	$-((0)*(+6)) = 0$
C	+6	-2	$-((+6)*(-2)) = +12$

yR
0
Mtot
0

**Verso forze
invertito**



Convenzione del segno per il verso della rotazione.

Geometri		
Matematici		

