

fiunt enim iuxta directiones virtuum anguli et motus
iuxta Ma Me Mf conspirant etiam inter se
respectu virtuum directionum FEA, fiunt enim
in oppositum anguli, ipsis viribus, sed prio-
res non conspirant posterioribus.

Si ABCDEF sint massae animatae
viribus acceleratricibus $\alpha \beta \gamma \delta \epsilon \zeta$, et adeo
quantitates motrices virtuum in MA MB, MC, &
directionibus aequalium sint $\alpha \beta, \gamma \delta,$
 $\epsilon \zeta$ etc. sitque aequilibrium stricte
dictum circa M, id est, si motus superveniens
nullus; si assumatur P utcumque et ducatur MP
reliquae fiant ut ante, erit virtuum efficacia,
ut CDB tendant describere Mc Mm Mb,
et AEF tendant describere negatim Ma,
Me Mf, id est resistant descriptioni tur Ma,
Me Mf, sed eodem tempore. Unde velocitates
initiales, quae tum utique futurae essent infinite
parvae generabile. h. viribus sunt ut Mc Mm
Mb Ma Me Mf, et idcirco per Ap. 18.

Vires corporum in aequilibrium coeuntes,
quibuscumque de reliquis viribus acceleratricibus
animentur haec corpora ut $\alpha \beta$ etc, habent
efficaciam acceleratricem (quaevis suam) in
ratione dictarum Mc, Mm etc, et efficaciae
motrices prout sunt ut $\alpha \beta \times Ma, \beta \gamma \times Mb,$
 $\gamma \delta \times Mc, \delta \epsilon \times Md, \epsilon \zeta \times Me, \zeta \eta \times Mf.$

Estque aequilibrii character universalis ut fundae
tantum efficaciarum quae colliguntur ex viribus

XVII 300 e
XVII 300/18° (5,13)