

363. CAP. QUINT. DE MOTU PUNCTI &c.

ad eos motus potest accommodari. Hocque tum maxime est faciendum, ut linea f inveniantur, quae se habeat ad corporis a centro distantiam, ut vis gravitatis ad vim centripetam. Altera vis, quae corpus ad planum datum trahit, quodammodo distantiae proportionalis effici potest; id tamen si non accidat, littera g ut variabilis debet considerari, ex quo vero proxime motus nodorum poterit colligi; inter omnes ipsius g valores quatuor mediam eligendo. In motu lunae nodorum motus maxime attendi meretur, quippe qui iuxta nostram determinationem fit in antecedentia. Observatur autem nodi ab oppositione praecedentis nodi distantia fere $43'$; ita ut sit $\frac{180(m-1)}{m} = \frac{43}{63}$ atque $m = 1 + \frac{43}{10757} = 1 \frac{1}{250}$. Ex quo vis lunam ad planum eclipticae perperuo trahens a posteriore potest cognosci.

CA-

CAP. VI.

MOTU

P

S i corpus que $tunc$ $turbat$, tam min $potentia$ $generalem$ $eodem$ $plano$ $signari$ $potest$ $normalis$ vis $resistentis$

Ex potentia generalis eodem plano signari potest normalis vis resistente

PUNCTI &c.

Hocque tum inveniantur, distantiam, Altera vis, quodammodo potest; id variabilis debet motus nodorum g valores, quippe it in antecedentia. Observatur autem nodi ab oppositione praecedentis nodi distantia fere $43'$; ita ut sit $\frac{180(m-1)}{m} = \frac{43}{63}$ atque $m = 1 + \frac{43}{10757} = 1 \frac{1}{250}$. Ex quo vis lunam ad planum eclipticae perperuo trahens a posteriore potest cognosci.

CA-

CAP. SEXT. DE MOTU PUNCTI CURV. &c. 369

CAPUT SEXTUM

DE

MOTU PUNCTI CURVILINEO LIBERO IN

MEDIO RESISTENTE.

PROPOSITIO 104.

Theorema.

860.

S i corpus moveatur in medio resistente a quocumque potentia abigitur sollicitatum: vis resistens actionem potentiarum absolutarum alter non turbat, nisi quod eius tangentialem ex illis ortum minuat.

Demonstratio.

Ex capite praecedente facis intelligitur omnes potentias absolutas resolvi posse in duas vires tangentialem et normalem, si quidem motus fit in eodem plano. At si corpus non in eodem plano, tum tres vires aequivalentes assignari possunt loco quocumque potentiarum sollicitantium, quarum una est tangentialis et duae normales. Vis autem, quam resistentia in corpore exerit, directio semper congruere ponitur cum directione corporis (117). Quamobrem vis resistentiae ad vim tangentialem est referenda, quam

Bbb

imminuit, quia motum corporis retardat; vires vero normales profus non afficit. Manifestum igitur est resistentiam potentiarum absolutarum effectum aliter non turbare, nisi quatenus vis tangentialis ex his orta a resistentia minuitur. Q. E. D.

Corollarium I.

861. Resistentiae igitur effectus totus in alteranda corporis celeritate consistit, neque eius directionem immutat, nisi quatenus virium normalium actio variatur variata celeritate.

Corollarium 2.

862. Nisi igitur praeter resistentiam adsint potentiae absolutae, fieri non potest, ut corpus in linea curva moueatur, sed perpetuo in recta moueri perget, quoad motum suum perdidit.

Scholion I.

863. In hoc igitur capite, quo motus curvilineos tractabimus, necesse est, ut cum resistentia simul potentias absolutas consideremus; easque tales, quae resolutione praebent vim normalem, ne in eandem rem capite 4. pertractatam incidamus. Hanc ob rem primo potentiam ad punctum infante distans tendentem, seu directionem sibi perpetuo parallelam conferuam considerabimus. Deinde ad vires centripetas progrediemur, aliasque quouis modo dispositas potentias. Denique etiam motus non

LIBERO

non in eodem plano factos, quales oriuntur in medio resistente, examini subiectemus.

CTI CURVIL.

864.

Si vis tangentialis sit T, et vna seu duae normales N seu M, et vis resistentiae R; canones effectum harum virium contentes, quos in praecedente capite dedimus, etiam hic locum habebunt, si modo in his loco T ponatur T—R.

Plus totus in alteranda celeritate consistit, neque eius directionem immutat, nisi quatenus virium normalium actio variatur variata celeritate.

865.

Nisi igitur praeter resistentiam adsint potentiae absolutae, fieri non potest, ut corpus in linea curva moueatur, sed perpetuo in recta moueri perget, quoad motum suum perdidit.

Resistentiam igitur effectus totus in alteranda corporis celeritate consistit, neque eius directionem immutat, nisi quatenus virium normalium actio variatur variata celeritate.

In hoc igitur capite, quo motus curvilineos tractabimus, necesse est, ut cum resistentia simul potentias absolutas consideremus; easque tales, quae resolutione praebent vim normalem, ne in eandem rem capite 4. pertractatam incidamus. Hanc ob rem primo potentiam ad punctum infante distans tendentem, seu directionem sibi perpetuo parallelam conferuam considerabimus. Deinde ad vires centripetas progrediemur, aliasque quouis modo dispositas potentias. Denique etiam motus non

non in eodem plano factos, quales oriuntur in medio resistente, examini subiectemus.

Corollarium 3.

864. Si vis tangentialis sit T, et vna seu duae normales N seu M, et vis resistentiae R; canones effectum harum virium contentes, quos in praecedente capite dedimus, etiam hic locum habebunt, si modo in his loco T ponatur T—R.

Scholion 2.

865. Quemadmodum resistentiam, cuius vis a celeritate corporis pendere ponitur, exponitur oporteat per legem resistentiae et exponentem in cap. 4. fute est offensum. Hoc vero capite Varietas resistentiae magnum campum rerum pertractandarum aperiet, quae in capite praecedente locum non inueniebant. Praeterea hanc tractationem ita subdividemus, ut primo ex datis potentis absolutis et resistentia curuam descripiam et motum corporis in ea determinemus. Deinde si curua et potentia absoluta fuerit data, ex his resistentiam deducemus. Tertio ex data curua et resistentia potentia absoluta datam habens directionem erit inuestiganda. Denique ex data curua, et celeritate corporis in singulis eius punctis et resistentia, potentiam absolutam eiusque directio poterit inueniri. Primariam autem

autem huius capitis divisionem motus in eodem plano et non in eodem plano factus constituer.

PROPOSITIO 105.

Problema.

866. Si corpus moueatur in medio resistente quocumque sollicitatum a potentia absoluta quibuscunque ita tamen ut motum suum in eodem plano absolutum; describere curuam, quos in motu suo corpus obsequat.

Solutio.

Describat corpus hac ratione sollicitatum: curuam AMB, sit eius celeritas in M debita altitudinis, et curuae elementum $Mm = ds$. Ponatur porro vis normalis ex omnibus potentis absolutis orta = N, cuius ergo directio erit MN normalis in curuam; vis vero tangentialis ex hisdem potentis absolutis orta = T, cuius directio est MT tangens curuae in M. Atque vis resultantis in M sit = R. His positus motus corporis definiti debet ex vi normali N et vi tangentiali T-R (864). Sit iam radius osculi in M = r, eritque $N = \frac{v^2}{r}$ (552) et $dv = (T-R) ds$; (cit.). Ex his duobus aequationibus, si eliminetur v, prohibet aequatio naturam curuae AMB exponens, simulque corporis in singulis locis celeritas ex aequatione $N = \frac{v^2}{r}$ innotescit.

Co-

LIB

CTI CURV.

in eodem plano.

866
 $dv = \frac{v^2}{r} ds$
 $(T-R) ds =$
co v;
describere

866
resistente quocumque
absolutum; describere

866
nem, i
celeritat
poterit
que aeq
sem aeq

866
bet alim
aequatio
enoluer
elimina
vinius,
tinet,
examin

870
ter ad

Co-

Corollarium 1.

867. Erit igitur $v = \frac{N^2}{2}$. Vade habebitur $dv = \frac{N^2}{2} ds$. Qui valor s in aequatione $dv = (T-R) ds$ substituitur loco ds, et in R ponatur $\frac{N^2}{2}$ loco v; prohibet aequatio pro curua a corpore descripta.

Corollarium 2.

868. Si in R, v vicinam habuerit dimensionem, id quod accidit, si resistentia est quadratis celeritatum proportionalis; aequatio $dv = (T-R) ds$ poterit separari, ex eaque v determinari. Haec aequatio cum $v = \frac{N^2}{2}$ coniuncta dabit simplicior aequationem pro curua descripta.

Scholion.

869. Praeter hunc casum, quo v vicinam habet dimensionem in R, plurimi dantur alii, quibus aequatio $dv = (T-R) ds$ potest integrari; sed eos enuothere non est opus, cum nihilominus v possit eliminari. Hanc vero curuam ideo praecipue notamus, quia reuera ad hanc curuam resistentiam pertinet, et quem propterea praec aliis diligenter examinabimus.

PROPOSITIO 106.

Problema.

870. Tandem vis sollicitans ubique normali Tabula XI. Fig. 4.
ter ad resistentia possessione datur AP; et moueatur corpus

Bbb 3

pus

pus in medio quocunque resistente; determinare curvam AMB in qua corpus movebitur, et ipsum corporis motum.

Solutio.

Sit vis quae corpus in M sollicitat = P, cuius ergo directio erit MP. Celeritas corporis in M debeat alt. v, et vis resistētia ibi sit = R. Capiatur elementum Mm, ductaque mp sit AP=x, PM=y et Mm=ds. Erit Pp=Mv=dx et mr=dy. Porro ducatur tangens MT in eamque ex P perpendicularis PT. His factis vis P resolvetur in normalem $\frac{P \cdot PT}{PM} = \frac{P \cdot ds}{x}$ et tangentialem $\frac{P \cdot MT}{PM} = \frac{P \cdot dy}{y}$. Quia autem haec vis tangentialis motum corporis retardat eius negativum est capiendum. Posito igitur radio osculi in M=r, erit $\frac{P \cdot ds}{x} = \frac{2v}{r}$ et $dv = -\frac{v \cdot dy}{r}$ Rds (865). Ex quibus aequationibus tum ipsa curvaturae motus corporis poterit inveniri. Q. E. I.

Corollarium I.

871. Posito dx constanter est radius osculi $r = \frac{ds^2}{2v \cdot dx}$. Hanc ob rem habebitur sequens aequatio $P = \frac{2v \cdot dx}{r}$. Qui valor ipsius P in altera aequatione substituitus dabit aequationem $dv = \frac{2v \cdot dy}{r}$ Rds, seu ob $dy = r \cdot dds$ haec $dv = \frac{2v \cdot dds}{r}$ Rds. Quae aequatio locum habet, quaecumque fuerit potentia P, modo eius directio sit MP.

Co-

determinare curvam, et ipsum cor-

87

que mul-
tiae sit

$$\frac{v^m}{q^m}, \quad \frac{v^m ds}{q^m}, \quad \int \frac{v^m}{q^m} dx$$

871. $\frac{4v}{9} = \frac{2dd}{9u}$

seu $e^{\frac{1}{9}}$

formis
Tempu

erit =

8
forme,
tam A.
titatum

Co-

Corollarium 2.

872. Si resistētia lex fuerit ratio quaecumque multiplicata celeritatum et exponens resistētia sit quantitas vlcunque variabilis q ita vt sit R

$$\frac{v^m}{q^m}, \quad \text{tum habebitur ista aequatio } dv = \frac{2v \cdot ds}{r} - \frac{v^m ds}{q^m}, \quad \text{cuius integralis est } \int \frac{v^{m-1}}{q^{m-1}} dx = \frac{(m-1) \int v^{m-2} dx}{2 \int v^{m-2}}$$

Corollarium 3.

873. Si in eadem hypothesi fuerit $m=1$, erit $\frac{4v}{9} = \frac{2dd}{9u}$, cuius integralis est $lv = 2 \int \frac{dx}{u} - \int \frac{dx}{q}$, seu $e^{\frac{1}{9}} = \frac{v}{2 \int \frac{dx}{u} - \int \frac{dx}{q}}$. Si praeterea resistētia fuerit vni-

formis seu $q=c$, erit $e^{\frac{1}{9}} = \frac{2dx}{c}$ seu $v = \frac{ae^{-\frac{1}{9}} dx}{c}$. Tempus igitur hoc casu quo arcus AM absolvitur

erit $= \int \frac{e^{\frac{1}{9}} dx}{va}$.

PROPOSITIO 107.

Problema.

874. Si et potentia et medium resistens sit vni-
formis, illiusque directio sit MP normalis in rectam da-
tam AP, medium vero resistat in ratione duplicata cele-
ritatum, determinare motum corporis proleffi.

Sola-

Solutio.

Ponatur potentia corpus perpetuo versus AP trahens = g et exponens resistentiae = c, reliquae denominationes vero maneamt ut ante. Erit igitur P = g et R = $\frac{c}{g}$. Unde orientur sequentes aequationes $\frac{c dx}{dx} = \frac{g dy}{g}$ seu $g dx^2 + 2v dy = 0$ postea dx constans; atque $v = -g dy - \frac{v^2}{g}$. Ex his vero aequationibus coniunctis iam invenimus $e^c v = \frac{cdx^2}{dx}$ (873). Quare cum sit $v = -\frac{cdx^2}{2adg}$ prodit eliminata v ista aequatio $ge^c dx^2 = -addv$, qua natura curvae descriptae continetur. Cum sit $dvdv = dyddy$ erit etiam $ge^c dx^2 dy = -2addvdv$. Ponatur $dx = pds$, erit $dds = -\frac{dpds}{p}$ et $dy = ds\sqrt{1-pp}$. His substitutis proveniet ista aequatio $ge^c ds = \frac{2addp}{p^2\sqrt{1-pp}}$, quae ad construendam curvam descriptam sufficit. Aequationis vero huius integralis aequatio est $gce^c = C - \frac{2ad(1-pp)}{p} - \frac{a}{1-\sqrt{1-pp}}$. Restituro vero $\frac{dx}{ds}$ loco p habetur $gce^c = C - \frac{2adp}{dx} - \frac{a}{1-\sqrt{1-pp}}$. Quae est aequatio differentialis primi gradus atque simplicior reddi non potest. Q. E. I.

Corollarium I.

875. Pro curva descripta aequatio flarim differentialis tertii gradus prodit: Nam ob $v = -\frac{cdx^2}{2adg}$ erit

PUNCTI CURVIL.

LI

erit a
tione
y = c
ax = l
v = c
ergo
tur ei
a cog
erit a
tione
y = c
ax = l
v = c
ergo
tur ei
a cog
erit a
tione
y = c
ax = l
v = c
ergo
tur ei
a cog
erit a
tione
y = c
ax = l
v = c
ergo
tur ei
a cog

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 377

erit $dv = -gdy + \frac{cdx^2 dy}{2adg}$, quibus valoribus in aequatione $dv = -gdy - \frac{v^2}{g}$ substitutis prodibit $ds dd$ $y = c d^3 y$.

Corollarium 2.

876. Sit sinus anguli, quem curva in A cum axe AP constituit = μ , eiusque cosinus = $\sqrt{1-\mu^2}$ et altitudo celeritatis in A debita = b. Facto ergo $s = 0$ et $ds : dx = 1 : v$, fieri debet $v = b$, habebitur ergo ex $e^c v = \frac{cdx^2}{dx}$ haec $v^2 b = a$, unde constans a cognoscitur.

Corollarium 3.

877. Porro in aequatione curvae vltima facta $s = 0$ et $ds : dx = 1 : v$ et $ds : dy = 1 : \mu$, inueniatur constans $C = gc + \mu b + v^2 b \frac{1-\mu^2}{v}$. Quare pro curva descripta haec orientur aequatio $\frac{v^2}{g}(e^c - 1) = \frac{bdx^2 - v^2 dy^2}{v^2 \sqrt{1-\mu^2} + ds}$. Ad celeritatem vero aueniendam inferuit aequatio $e^c v = \frac{v^2 dx^2}{dx}$.

Corollarium 4.

878. Si fuerit D punctum supremum, erit ubi $dx = ds$ et $dy = 0$. Habebitur ergo $\frac{v^2}{g}(e^c - 1) = \frac{b\mu + gc + v^2 b \frac{1-\mu^2}{v}}{Ccc}$. Ex qua $\mu + v^2 \frac{1-\mu^2}{v} = \frac{b\mu + gc + v^2 b \frac{1-\mu^2}{v}}{Ccc}$ aequa-

378 CAP. SEXTI. DE MOTU PUNCTI CURVIL.

aequatione reperitur arcus $AM D = \int \sqrt{b\mu + gc + v^2 b / (1 + \mu)}$. Altitudo vero debita celestici quam corpus habebit in D erit $\frac{gc + b\mu + v^2 b / (1 + \mu)}{g}$.

Corollarium 5.

879. Si in B curva eandem habere ponatur inclinationem ad axem AP quam habuit in A, erit $ds : dx :: dy : v : \mu$. Hinc ergo emerget ista aequatio $\frac{v}{g}(e^{\frac{1}{2}} - 1) = 2\mu + v^2 / (1 + \mu)$ ex qua prodit arcus $ADB = \frac{c^2 \mu b + gc + v^2 b / (1 + \mu)}{g}$.

Corollarium 6.

880. Constructio curvae etiam facilis deduci potest ex aequatione $dsddy = cd^2y$. Namque ponatur $dy = pdx$, erit $dpdxv(1 + pp) = cd^2p$. Porro fiat $dx = \frac{dq}{q}$, erit ob $dx = 0$; $d^2p = \frac{d^2q}{q}$, unde prodibit ista aequatio $dpv(1 + pp) = cdq$, atque $q = \int dpv(1 + pp)$. Summa igitur abscissa $x = \int \frac{cdp}{\sqrt{1 + pp}}$ erit $v = \int \frac{cdp}{\sqrt{1 + pp}}$. Hisque respondebit $v = \frac{cdp}{\sqrt{1 + pp}}$. Unde cognoscitur pro p accipiendam esse quantitatem negativam.

Corollarium 7.

Tabula XI. 881. Si corpus in A proiciatur secundum directionem ipsius AP, et potentia tendat deorsum, tota

LIBI

tota curva fierique $y = 1$, habebitur pro curva AM ista aequatio $\frac{v}{g}(e^{\frac{1}{2}} - 1) = 2\mu + v^2 / (1 + \mu)$.

88

puncto I ter ds , ne longi-

PUNCTI CURVIL.

AM D = $\int \sqrt{b\mu + gc + v^2 b / (1 + \mu)}$ vero debita celestici erit $\frac{gc + b\mu + v^2 b / (1 + \mu)}{g}$.

5.

habere ponatur in habuit in A, erit ergo emerget ista ex qua prodit ar-

6.

Namque ponatur $dy = pdx$. Porro fiat $dx = \frac{dq}{q}$, unde prodibit ista aequatio $dpv(1 + pp) = cdq$, atque $q = \int dpv(1 + pp)$. Summa igitur abscissa $x = \int \frac{cdp}{\sqrt{1 + pp}}$ erit $v = \int \frac{cdp}{\sqrt{1 + pp}}$. Unde cognoscitur pro p accipiendam esse quantitatem negativam.

7.

iatur secundum directionem ipsius AP, et potentia tendat deorsum, tota

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 379

tota curva AM a corpore descripta cadet infra AP, fierique y seu PM negativa; atque cum sit $\mu = 0$ et $v = 1$, habebitur pro curva AM ista aequatio $\frac{v}{g}(e^{\frac{1}{2}} - 1) = 2\mu + v^2 / (1 + \mu)$.

Corollarium 8.

882. Data igitur tangens in quocunque puncto M inclinatione ad rectam AP seu ratione inter ds , dy et dx , inveniuntur potest ex hac aequatione longitudo arcus AM.

Scholion.

Experimenta docuere aerem corporibus in duplicata celeritatum ratione. Cum in aere gravitatis sit visiformis et aer in non nimis altis altitudinis eandem fere densitatem tenet, casus corporum in aere projectorum apprime ad hanc proportionem referuntur. Determinavimus igitur veram curvam, quam globi ex slopetis vel tormentis vel alio modo projecti describunt. Sumitur vulgo pro hac curva parabola, quippe quae in vacuum est projectoria, et aer tam fibrile fluidum esse creditur, ut eius resistentia in computum duci non mereatur. Insensibilis quidem visque est resistentia aeris, si corpus magnum parva celeritate proiciatur. Sed longissime a parabola aberrabit projectoria, si exiguum corpus magna vi proiciatur. His autem in casibus, tametsi hic vera assignata est projectoria, maxime dolendum est, aequationem tam esse

Ccc 2

380. CAP. SEXT. DE MOTU PUNCTI CURVIL.

esse intricatum, ut vix quicquam ad usum practicum ex ea posse deduci. *Newtonus* in *Phil.* hoc problema non attigit, neque post eum quisquam tentavit, donec *Keilius* ad hoc problema *Joh. Bernoulli* prouocauerit, est ipse solutionem exhibere non potuerit. Dedit autem solutionem non solum *Joh. Bernoullius* in *Act. Lips.* 1719 m. Mai, sed eodem fere tempore *Jac. Hermannus* Phoronomiae suae inseruit. Sequens autem problema, in quo resistentia ipsius celeritibus proportionalis ponitur, tum a *Newtono* in *Princ.* tum a *Hugenio* in *tract.* de causa grauitatis, est solutum.

PROPOSITIO 108.

Problema.

884. Si medi resistentia fuerit ut ipsa corporis celeritas et potentiae directio MP ; praeteraque tam potentia sit coniformis quam medium resistens: determinare curuam, quam corpus proiectum describit, atque celeritatem in singulis locis.

Solutio.

Ponitis ut in praecedente Prop. potentia uiformi $=g$, exponente medi resistentis $=c$, altitudine celeritati in M debita $=s$; $AP=x$, $PM=y$ et arcu $AM=s$; erit ex vi normali ut ante $gd^2+2vdy=0$, sumto dx pro constante. Ex vi tangentiali vero ob resistentiam hoc casu $=\frac{y^c}{v^c}$ habebitur ista aequatio $dy=-gdy-\frac{dy^c}{v^c}$. Ex his aequationibus

LIB.

TI CURVIL.

coniunctur $\sqrt{\psi} = \frac{ds^2 + y^2}{4c}$ ista aequatio $\frac{2gcdx}{(\sqrt{ac-x})^2}$ que ite simul $Q. E.$

8 aequari aequari $gdy + \frac{dy^c}{v^c}$ fuerint $ddy \sqrt{v}$

8 altitud in A $(\mu^2) =$ ex quo puncti

1 usum practicum in *Phil.* hoc eum quisquam *Joh. Bernoulli* nem exhibere em non solum m. Mai, sed eodem fere tempore *Jac. Hermannus* Phoronomiae suae inseruit, tum a *Newtono* in *Princ.* de

1. t ipsa corporis celeritaeque tam potentia sit coniformis, atque celeritatem in singulis locis.

8 potentia uiformis $=c$, altitudine $=s$, $PM=y$ ante $gd^2+2vdy=0$, sumto dx vi tangentiali vero ob resistentiam hoc casu $=\frac{y^c}{v^c}$ habebitur aequationibus

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 383

coniunctis per §. 872 ubi sit $q=c$ et $m=\frac{1}{2}$ obtineatur $\sqrt{\psi} = \frac{ds^2 + y^2}{2ax} \sqrt{\frac{2ax}{2ax}} = \frac{ds^2 + y^2}{2ax}$, erique ergo $\psi = \frac{ds^2 + y^2}{4ax^2}$. Unde pro curva descripta prouenit ista aequatio $agcdx^2 = ddy(\sqrt{ac-x})$ seu $-\frac{dy}{dx} = \frac{2gcdx}{(\sqrt{ac-x})^2}$ cuius integralis est $\frac{dy}{dx} = \frac{2gc}{\sqrt{ac-x}} + k$. Atque iterum integrando $y = kx - 2gc\sqrt{ac-x}$. Unde simul constabit ψ , ex aequatione $\psi = \frac{ds^2 + y^2}{4ax^2}$. $Q. E. I.$

Corollarium 1.

885. Pro curva descripta statim haec aequatio differentialis tertii gradus prodidit, si ex aequatione $\psi = \frac{ds^2 + y^2}{2ady}$, eiusque differentiali $d\psi = \frac{gdy + \frac{dy^c}{2ady^2}}{2ady}$ valores in aequatione $d\psi = \frac{gdy - \frac{dy^c}{v^c}}{2ady}$ fuerint substituti. Prouenisset enim $d^3y \sqrt{gc} = ddy \sqrt{-2ddy}$.

Corollarium 2.

886. Si corpus in A proficiatur celeritate altitudini b debita, et sinus anguli, quem tangens in A cum AP constituit sit $=\mu$ eius cosinus $V(1-\mu^2) = \nu$, erit in puncto A , $b = \frac{a^2}{4\nu}$ seu $a = 4\nu^2 b$, ex quo constans indesignata a determinatur.

Corollarium 3.

887. Aequatio porro $\frac{dy}{dx} = \frac{2gc}{\sqrt{ac-x}} + k$ ad punctum A translata dabit $\frac{y}{\nu} = -\frac{2g\nu^2}{\nu} + k$

$= \frac{8^2}{\sqrt{b}} + b$ ob $a = Ay^2b$. Hinc invenitur infiniti-
ta quantitas $k = \frac{16A^2b^2}{\sqrt{b}}$.

Corollarium 4.

888. Pro curva igitur descripta invenitur
ista aequatio differentialis $dy = \frac{2x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$
 $= \frac{2x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$ Ex qua deducitur $\frac{dx}{x} = \frac{dy}{y}$
 $\frac{2x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} = \frac{dy}{y}$ Quare cum sit
 $\frac{2x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} = \frac{dy}{y}$ Reperietur tandem $\varphi =$

Corollarium 5.

889. Aequatio autem integralis pro curva
quaesita erit $y = \frac{16x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} - 2x^2 \int \frac{1}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} dx$ Ex
qua constructio curvae per logarithmicam faci-
le perficitur.

Corollarium 6.

890. Tempus etiam, quo arcus AM absol-
uitur facile desatur. Nam cum sit $\frac{dx}{\sqrt{b}} = \frac{2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$ erit
tempus per arcum $AM = 2\sqrt{b} \int \frac{1}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} dx$

Corollarium 7.

891. Apparet etiam ex aequatione pro cur-
va AM cum habere asymptoton: Nam cum x non
possit esse maior quam $2\sqrt{b}$; si capiatur $AE = 2\sqrt{b}$
 \sqrt{b} erit applicata in $E = -\infty$ ideoque asymptotos
curvae AMDB. Intelligitur hoc etiam ex tempo-
re

LIBI

TI CURVIL.

se quo-
diculari

nietur infiniti-

81
 $dy = 0$.
Deinde
erit alt
et ipsa

pta invenitur
 $\frac{16x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$
erit $\frac{dx}{x} = \frac{dy}{y}$
Quare cum sit
idem $\varphi =$

8
D ab a
quo co

alis pro curva
 $\frac{16x^2y^2 - 2x^2y^2 - 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$ Ex
ithmicam faci-

8
ex A
nem p
ta eni
directe
gens i
in D.
nem
confi
nem

cus AM absol-
 $\frac{dx}{\sqrt{b}} = \frac{2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$ erit
atione pro cur-
vam cum x non
capiatur $AE = 2\sqrt{b}$
ne asymptotos
iam ex tempo-
re

se quod sit infinitum antequam corpus ad perpen-
diculari per E ductam pervenit.

Corollarium 8.

892. Punctum summum D reperietur si sit
 $dy = 0$. Tum autem invenitur $x = \frac{2x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} = AC$.
Deinde cum sit in D $dx = dy$ et $2\sqrt{b} = x = \frac{2x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$
erit altitudo debita celeritati in puncto D $= \frac{2x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$
et ipsa celeritas in D $= \frac{2x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2}$.

Corollarium 9.

893. Applicata vero CD seu distantia puncti
D ab axe AP erit $= 2\sqrt{b} \sqrt{b} - 2\sqrt{b} \int \frac{16x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} dx$ et tempus
quo corpus ex A in D pervenit erit $= 2\sqrt{b} \int \frac{16x^2y^2 + 2x^2y^2}{2^2y^2b^2 - y^2b^2} dx$.

Scholion.

894. Reduci igitur potest casus, quo corpus
ex A oblique proicitur ad casum, quo ad directio-
nem potentiae normaliter ex D proicitur. Cogni-
ta enim celeritate, qua corpus in A proicitur, et
directione inveniri poterit punctum D in quo tan-
gens ipsi AC est parallela, et celeritas corporis
in D. Quare ad meliorem huius motus cognitio-
nem expedit motum tanquam in D incipientem
considerari, quem in finem sequentem propellio-
nem adiecimus.

PRO-

PROPOSITIO 109.

Problema.

895. Si corpus sibiique aequaliter deorsum at-
trahatur, atque in A secundum directionem horizon-
talem AP data velocitate prolicetur in medio uni-
formi, quod in simplici celeritatum ratione resgat:
determinare curvam AM, quem corpus describet et mo-
tum corporis in hac curva.

Solutio.

Cum propositio haec sit casus specialis praee-
dentis, manent omnes denominationes, ut ante.
Fiet autem y seu applicata PM negativa, quia cur-
va AM infra AP cadet, atque erit $\mu=0$ et $y=x$.
Existente ergo g potentia sollicitante, e exponente
resistentiae, b altitudine celeritati in A debita, ϑ
altitudine celeritati in M debita, et $AP=x$ et AM
 $=z$; habebitur aequatio pro curva AM haec diffe-
rentialis $dy = \frac{gxdz\sqrt{e}}{2b\sqrt{c} - 2\sqrt{b}} (888)$, atque haec inte-
gralis $y = \frac{ex\sqrt{e}}{4b} + 2gc\sqrt{\frac{2\sqrt{b}e}{z}} (889)$. Porro erit
 $\frac{2b\sqrt{e} - 2\sqrt{b}}{4b} (888)$. Atque tempus quo ar-
cus AM percurritur $= 2\sqrt{e} \int \frac{2\sqrt{b}e}{z} dz (890)$. Quae
aequationes tam curvam AM quam motum in hac
curva determinant. Q. E. I.

Corollarium I.

896. Si $1/\frac{2\sqrt{b}e}{z}$ in seriem convertatur pro-
ducit $\frac{2\sqrt{b}e}{z} + \frac{2\sqrt{b}e}{z^3} + \frac{3\sqrt{b}e}{2z^5} + \frac{5\sqrt{b}e}{8z^7} + \dots$ etc. Quam-
obrem

LIBER

PUNCTI CURVIL

109.

obrem erit
 $\frac{2\sqrt{b}e}{z} +$

897

magnam
in parabol
quo arcu
 $\frac{2\sqrt{b}e}{z} = b +$
gere licet

898
curvae A
mittatur
 $-x$, et
 $+\frac{2\sqrt{b}e}{z} +$
ritur $= 2$

899
asymptoto
corpus e
possit pe
teret.
aequale

hinc deorsum at-

tionem horizon-
tur in medio uni-
i ratione resgat:
us describet et mo-

specialis praee-
triones, ut ante.
aria, quia cur-
t $\mu=0$ et $y=x$.

898. Summa $AE=2\sqrt{b}e$ erit verticalis EF
curvae AM asymptotos. Quare si ex M in EF de-
mittatur perpendicularum MQ, erit $MQ=PE=2\sqrt{b}e$
 $-x$, et $EQ=y$. Ponatur $MQ=z$, erit $y=-2\sqrt{b}e$
 $+\frac{2\sqrt{b}e}{z} + 2gc\sqrt{\frac{2\sqrt{b}e}{z}}$, et tempus quo arcus AM percurre-
ritur $= 2\sqrt{e} \int \frac{2\sqrt{b}e}{z} dz$.

899. Punctum igitur E per quod transit
asymptotos EF tantum distat a puncto A, quousque
corpus ex A si nulla adesset potentia sollicitans S
possit peringere, aequam motum omnem amittet.
Atque simili modo patet tempus per A H
aequale esse tempori per AP potentia g evanescente.
Ddd

obrem erit $y = \frac{ex^2}{4b} + \frac{2\sqrt{b}e}{z} + \frac{2\sqrt{b}e}{z^3} + \dots$ etc. et tem-
pus, quo arcus AM percurritur $= \frac{2\sqrt{b}e}{z} + \frac{2\sqrt{b}e}{z^3} +$
 $\frac{3\sqrt{b}e}{2z^5} + \dots$ etc.

Corollarium 2.

897. In vacuo igitur quando e sit infinite
magnam erit $y = \frac{ex^2}{4b}$; quo igitur casu curva AM abit
in parabolam, cuius parameter est $\frac{4b}{e}$, et tempus
quo arcus AM absolvitur est $= \frac{2\sqrt{b}e}{z}$, atque $s = b +$
 $\frac{2\sqrt{b}e}{z} = b + gy$, quemadmodum ex Prop. 72. colli-
gere licet.

Corollarium 3.

898. Summa $AE=2\sqrt{b}e$ erit verticalis EF
curvae AM asymptotos. Quare si ex M in EF de-
mittatur perpendicularum MQ, erit $MQ=PE=2\sqrt{b}e$
 $-x$, et $EQ=y$. Ponatur $MQ=z$, erit $y=-2\sqrt{b}e$
 $+\frac{2\sqrt{b}e}{z} + 2gc\sqrt{\frac{2\sqrt{b}e}{z}}$, et tempus quo arcus AM percurre-
ritur $= 2\sqrt{e} \int \frac{2\sqrt{b}e}{z} dz$.

Corollarium 4.

899. Punctum igitur E per quod transit
asymptotos EF tantum distat a puncto A, quousque
corpus ex A si nulla adesset potentia sollicitans S
possit peringere, aequam motum omnem amittet.
Atque simili modo patet tempus per A H
aequale esse tempori per AP potentia g evanescente.
Ddd

grando $q^m = \frac{mg^{m-1}}{2(-2)^{m-2}m} \int dp (x+p^2)^{\frac{2m-1}{2}}$. Ex qua aequatione datur q in p , quo innento summa abscissa $x = \int \frac{dp}{q}$, est respondens applicata $y = \int \frac{pdp}{q}$. Atque celeritati debita altitudo $z = \frac{g(1+p^2)}{2q}$; et tempus quo arcus AM absoluitur i. e. $\int \frac{ds}{v} = \int \frac{d\sqrt{2}}{\sqrt{-gq}}$. Q. E. I.

Corollarium I.

904. Peripicuum est quoties zm fuerit vel numerus affirmatus impar vel numerus negativus par valorem ipsius q algebraice per p posse exhiberi.

Corollarium 2.

905. Si resistentia est constans seu $m=0$, et corpus initio in A proiectum sit celeritate \sqrt{b} secundum horizontalem AP, erit applicata PM, y negativa, ideoque habebuntur hae aequationes $gds^2 = 2bdy$ et $ds = gdy - d$ seu $v = b + g^2y - s$. Vade prodebit haec aequatio $\frac{gds^2}{2dy} = b + g^2y - s$.

Corollarium 3.

906. Commodius autem hic casus tractabitur, si in aequatione differentiali tertii gradus ponatur $m=0$ prodeit enim $gds^2y = \frac{2dy^2}{ds}$ seu substituitur $nibus$ per p et q factis haec $\frac{gdy}{q} = \frac{2dp}{\sqrt{1+p^2}}$, cuius integralis est $g\sqrt{q} = 2\sqrt{1+p^2} + c$, seu observata homoge-

LIBER

CTI CURVIL.

generare $dx = \frac{ds}{q}$ o summa abscissa $x = \int \frac{pdp}{q}$. Atque celeritati debita altitudo $z = \frac{g(1+p^2)}{2q}$; et tempus quo arcus AM absoluitur i. e. $\int \frac{ds}{v} = \int \frac{d\sqrt{2}}{\sqrt{-gq}}$. Q. E. I.

$(2-g)(V(1+p^2) - x) = \int p dp$

$(2+2g)(V(1+p^2) - x) = \int p dp$

Patet hinc si g sit positivus seu $m=0$, et celeritate \sqrt{b} secundum horizontalem AP, erit applicata PM, y negativa. Vade prodebit haec aequatio $\frac{gds^2}{2dy} = b + g^2y - s$.

907. Aequatione late patet *Idem*, Bernullii solutio problematum in medio resistente quae dedit in Act. Lips. A. 1719. Mai. ac haec nostra solutio ubi etiam constructionem generalem pro his curvis detinetur. Antequam autem istam potentiam unisformis hypothese in resiliquamus, ipsolemata inesse, soluetur, quibus determinabimus resistentiam, quae efficitur \sqrt{v} corpus in hac potentiae visum, et deorsum descendens hypothese datam curvam describat. Haec enim materia tum a Newtono in Phil. tum a *Idem*, Bernullio in Act. Lips. A. 1713 pluribus est pertractata; ubi Visi resistentiae multa exempla notantur.

ge-

generare $dx = \frac{ds}{q}$ o summa abscissa $x = \int \frac{pdp}{q}$. Atque celeritati debita altitudo $z = \frac{g(1+p^2)}{2q}$; et tempus quo arcus AM absoluitur i. e. $\int \frac{ds}{v} = \int \frac{d\sqrt{2}}{\sqrt{-gq}}$. Q. E. I.

$(2-g)(V(1+p^2) - p) = \int p dp$

$(2+2g)(V(1+p^2) - p) = \int p dp$

Patet igitur hanc curvam fore algebraicam nisi sit g vel 1 vel 2.

Scholion.

907. Aequatione late patet *Idem*, Bernullii solutio problematum in medio resistente quae dedit in Act. Lips. A. 1719. Mai. ac haec nostra solutio ubi etiam constructionem generalem pro his curvis detinetur. Antequam autem istam potentiam unisformis hypothese in resiliquamus, ipsolemata inesse, soluetur, quibus determinabimus resistentiam, quae efficitur \sqrt{v} corpus in hac potentiae visum, et deorsum descendens hypothese datam curvam describat. Haec enim materia tum a Newtono in Phil. tum a *Idem*, Bernullio in Act. Lips. A. 1713 pluribus est pertractata; ubi Visi resistentiae multa exempla notantur.

Dddd 3

PRO-

PROPOSITIO III.

Problema.

908. *Posita potentia absoluta g uniformi et deorsum tendente, determinare resistenciam in singulis locis M, qua sibi, ut corpus diam curvam B AM deseribam.*

Solutio.

Ponatur vt ante $AP = QM = x$, $PM = AQ = y$ et elementum arcus $AM = ds$. Deinde sit celeritas in $M = v$ et resistencia in $M = R$. His igitur comparatis cum Prop. 106. fiet $P = g$, et J negativae debet accipi; eritque $gds^2 = 2vddy$, sumto dx constante (871) et $dv = gds$. Rds (870). Ex illa aequatione autem est $v = \frac{Eds}{3ads}$ ideoque $dv = \frac{Eds^2}{3ads^2}$. Coniunctis igitur his aequationibus prodibit $R = \frac{Eds^2}{3ads}$. Quare cum curva sit data, ex eius aequatione reperietur finitus valor ipsius R , ideoque ingroscit resistencia Q. E. I.

Corollarium I.

909. Erit igitur vis resistenciae in M ad vim sollicitantem g vt did^2y ad $2add^2y^2$. Seu posito radio osculi in $M = r$, ob $r = \frac{ad^2y}{3ads}$ erit $\frac{ad^2y}{3ads} = \frac{ad^2y}{3ads}$. Quare erit $g : R = 2ds^2 : 3add^2y - d^2dx^2$.

Corollarium 2.

910. Altitudo generans celeritatem in M nempe v ex ipsa curva determinatur est enim $v =$

LIBERO

PUNCTI CURVIL.

III.

g uniformi et deorsum tendente in singulis locis M, qua sibi, ut corpus diam curvam B AM deseribam.

911.

Si resistencia ponatur in duplicata celeritatum ratione, exponens vero resistenciae sumatur incognitus q erit $R = \frac{2}{q} \frac{Eds^2}{3ads}$. Cum igitur inuentum sit $R = \frac{Eds^2}{3ads}$, inuenietur medi resistencis exponens $q = \frac{3ads^2}{Eds^2}$. Similique modo pro aliis medi resistencis hypothesebus inueniri potest medi resistencis exponens.

Corollarium 4.

912. Introducdo ad q determinandum radio osculi r , erit $\frac{d^2y}{ds^2} = \frac{dd^2y(3ds^2y - d^2dx^2)}{3ads^2} = \frac{3add^2y - d^2dx^2}{3ads}$. Cognito igitur consequenter fiet $q = \frac{3ads^2}{3ads - d^2dx^2}$. radio osculi r tam R quam q per differentialia primi gradus determinabuntur.

Corollarium 5.

913. Si curva AM fuerit parabola, cuius axis est verticalis AC , quia in ea est $d^2y = 0$, prodibit quoque resistencia $R = 0$. Ex quo cognoscitur parabolam in vacuo describi posse a corpore uniformiter deorsum tracto, quemadmodum cuique satis constat.

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 391

Seu introducdo radio osculi r ob $\frac{d^2y}{ds^2} = \frac{Eds^2}{3ads}$ erit $v = \frac{Eds}{3ads}$.

Corollarium 3.

911. Si resistencia ponatur in duplicata celeritatum ratione, exponens vero resistenciae sumatur incognitus q erit $R = \frac{2}{q} \frac{Eds^2}{3ads}$. Cum igitur inuentum sit $R = \frac{Eds^2}{3ads}$, inuenietur medi resistencis exponens $q = \frac{3ads^2}{Eds^2}$. Similique modo pro aliis medi resistencis hypothesebus inueniri potest medi resistencis exponens.

Corollarium 4.

912. Introducdo ad q determinandum radio osculi r , erit $\frac{d^2y}{ds^2} = \frac{dd^2y(3ds^2y - d^2dx^2)}{3ads^2} = \frac{3add^2y - d^2dx^2}{3ads}$. Cognito igitur consequenter fiet $q = \frac{3ads^2}{3ads - d^2dx^2}$. radio osculi r tam R quam q per differentialia primi gradus determinabuntur.

Corollarium 5.

913. Si curva AM fuerit parabola, cuius axis est verticalis AC , quia in ea est $d^2y = 0$, prodibit quoque resistencia $R = 0$. Ex quo cognoscitur parabolam in vacuo describi posse a corpore uniformiter deorsum tracto, quemadmodum cuique satis constat.

Corollarium 6.

914. Si curva fuerit parabola quacunque superioris ordinis ita ut sit $a^{n-1}y = x^n$, erit $dy = \frac{n x^{n-1} dx}{a^{n-1}}$ et $\dot{y} = \frac{dx}{a^{n-1}} \frac{n x^{n-1}}{a^{n-1} + n^2 x^{2n-2}}$.

Porroque ob dx constans. $ddy = \frac{n(n-1)x^{n-2} dx^2}{a^{n-1}}$
 Et $\dot{y}^3 y = \frac{n(n-1)(n-2)x^{n-3} dx^3}{a^{n-1}}$. Quare $\dot{y} = \frac{(n-2)gV(a^{2n-2} + n^2 x^{2n-2})}{3n(n-1)x^{n-1}}$. Atque

postea resistentia quadratis celeritatum proportionali erit exponens resistencie $q = \frac{x^2 V(a^{2n-2} + n^2 x^{2n-2})}{(n-2)a^{n-1}}$.

Scholion.

915. Alia exempla curvarum, quae loco A. M. affumi possunt hic non adiungo; sed his sequentes propositiones defino, cum diligentius examinari mereantur. Considerabo autem praecipue circulum et hyperbolam cum hac curvae a Viris citatis maxime sint tractatae.

PROPOSITIO II.2.

Problema.

Tabula XI. Fig. 6. *Posita vi absoluta & uniformi et perpetuo descriptum trahente; invenire resistentiam, quae faciat*

LIBI

NCTY CURVYL.

ciat ut mouetur.

bola quacunque $x^2 = a^2 + n^2 x^{2n-2}$, erit $dy = \frac{dx}{a^{n-1}} \frac{n x^{n-1}}{a^{n-1} + n^2 x^{2n-2}}$.

Sit et radius erit $g:R = \frac{x^2}{2aC}$. Hanc M erit $= \frac{3gOC}{2aC}$. Licitatum resistencie $q = \frac{a^2 dx}{3a^2 g} = \frac{2OC}{3OC} Q. E. I.$

917. Dum corpus per arcum BA ascendit ob QM cum existentem negativam, erit quoque resistencia per BA negativa; seu motus corporis per CA a medio accelerabitur vi tangentiali $\frac{3gOC}{2aC}$.

Corollarium I.

918. Resistencia vero in puncto A, quia QM evanescit, erit nulla; corpus igitur in A tantquam in vacuo mouebitur. In puncto vero D resistencia erit ad potentiam g in fessu altera ratione. In B vero tantundem sursum a resistencia sollicitabitur.

Corollarium 2.

916. *Posita vi absoluta & uniformi et perpetuo descriptum trahente; invenire resistentiam, quae faciat*

E e e Corol.

Corollarium 3.

919. Cum igitur in B et D directio vis resistencie cum directione potentie g conveniat; Corpus in B sursum vergitur vi $\frac{1}{2}g$; in A deorsum trahetur a vi g , et in D sursum iterum a vi $\frac{1}{2}g$.

Corollarium 4.

920. Quia $\frac{QM}{AC}$ exprimit sinum anguli ACM posito radio AC , erit resistencia in $M = \frac{1}{2}g$ sin. ACM, seu resistencia vobique est vt sinus anguli ACM, quo corpus ab A declinauit.

Corollarium 5.

921. Porro est $\frac{QC}{QA}$ tangens arcus MD. Quare posita resistencia quadrantis celeritatum proportionali erit exponens resistencie q aequalis tertie parti cotangentis arcus AM.

Corollarium 6.

922. Cum altitudo debita celeritati in M sit $\frac{QC}{AC}$; erit celeritas in $A = \sqrt{2}AC$; in B vero et D erit celeritas $\frac{1}{2}AC$. Quia igitur corpus in B reuera sursum pellitur vi $\frac{1}{2}g$, nitium non est corpus in B sursum moveri incipere.

Corollarium 7.

923. Corpus igitur tam in quadrante BA quam AD in loco aequo distans a puncto A aequales habet

LII

PI CURVIL

habebit corpus quo casu

directio vis resistencie g conveniat; in A deorsum a vi $\frac{1}{2}g$.

92

peruenit ligi potest corpus in D modo iterum per

anguli ACM $M = \frac{1}{2}g$ sin. g sinus anguli arcus MD, g aequalis tertiarum proportionalium pro-

peruenit ligi potest corpus in D modo iterum per $\frac{1}{2}g$ sin. motu or pellatur nulla vis nem quam Sed ad perfecte verticali quum pr in B seu pherie recta ver Ceterum que C quee sunt tionibus.

arcus MD, g aequalis tertiarum proportionalium pro-

habebit celeritates. Infra vero horizontalem PI corpus peruenire non potest ob QC negativam, quo casu celeritas fit imaginaria.

Scholion.

924. Quorsum autem corpus, cum in D peruenit, sic progressurum, facile ex altis colligi potest. Nam cum celeritas in D sit $\frac{1}{2}AC$ et corpus in D sursum vergatur vi $\frac{1}{2}g$, perspicuum est corpus iterum sursum moveri debere. Eodem autem modo iterum per arcum DMA ascendet, quo initio per BA ascendit, quia tam in D quam in B vi $\frac{1}{2}g$ sursum vergatur. Hoc vero mirabile in hoc motu occurrit, quod corpus in B quiescens sursum pellatur et nihilominus in curia moueatur, etiam si nulla vis adesse videretur, quae corporis directionem quam in F sursum accepit, posset inflectere. Sed ad hoc respondeo vis in B directionem non perfecte sursum tendere, sed infimite parum a vera verticali aberrare; id quod sufficit ad motum obliquum producendum. Directio enim vis resistencie in B seu potius vis accelerantis est elementum peripherie circuli in B insistentis, quod non perfecte est recta verticalis, sed infimite parum inclinata ad EC. Ceterum haec nostra egregie conveniunt cum his quae Cel. *Bernoulli* dedit in Act. Lips. A. 1713 et quae sunt in *Newtoni* Princ. Phil. posterioribus editionibus. In prima enim editione error in solutionem

See 2

nem irreptit, quo inductus fuit, vt rationem g ad R statueret aequalem rationi AC ad QM . Motus autem de hoc a *Bernoullio* in sequentibus editionibus hunc lapsum emendauit.

PROPOSITIO II3,

Problema.

925. *Posita ut ante vi absoluta g uniformi et descriptum trabente, inuenire vim resistentiae, qua efficitur ut corpus in hyperbola NAM axem CAQ verticalem habente libere moueri possit.*

Solutio.

Sit C centrum hyperbolae et semiaxis transversus $AC = a$, semiaxis vero coniugatus sit $= c$. Ponatur $CQ = t$ et $QM = AP = x$; eritque ex natura hyperbolae $c^2 t^2 = a^2 x^2 + a^2 t^2$. Summa autem $PM = AQ = y$ erit $y = t - a$, et $dy = dt$, $d^2 y = d^2 t$ atque $d^3 y = d^3 t$. Ex aequatione vero habebitur $t = \frac{a^2 x^2 + a^2}{c \sqrt{a^2 + c^2}}$ et $dt = \frac{2ax dx}{c \sqrt{a^2 + c^2}}$ ideoque $ds = \frac{2ax^2 dx}{c \sqrt{a^2 + c^2}}$. Porro fiet $ddl = ddy = \frac{ac dx^2}{(x^2 + a^2)^{\frac{3}{2}}}$ et $d^3 t = d^3 y = \frac{3acx dx^3}{(x^2 + a^2)^{\frac{5}{2}}}$. Ex quibus erit $\frac{d^3 y}{ds^3} = \frac{3ax^2 dx^3}{2^3 \frac{a^2 c^3 x^2}{c^3 \sqrt{a^2 + c^2}}}$ et $ddg = \frac{3ax^2 \sqrt{a^2 + c^2}}{ac dx}$. Consequenter pro-

LIBER

T CURV.

proueniet $g = \frac{3(1+x^2)}{2}$ draris celeritatis ponens resistentiam $Q. E. I.$

926. et $MT = \frac{3ax}{2c}$ $R = \frac{3ac}{2c}$ CAQ MT :

uniformi et CAQ MT :

927. indicio id non posse in punctis a mediis arcum NA resistentia R erit in N , erit

928. $AC : CT = \frac{3cNT}{2CT}$ solutur g ab A distat

iaxis transversus sit $= c$. ex natura autem $d^2 y = d^2 t$ habebitur $ds = \frac{2ax dx}{c \sqrt{a^2 + c^2}}$ $(x^2 + a^2)^{\frac{3}{2}}$ erit ddg consequenter pro-

928. $AC : CT = \frac{3cNT}{2CT}$ solutur g ab A distat.

proueniet resistentia $R = \frac{3cx \sqrt{c^4 + a^4 - 2a^2 x^2}}{2a^2}$ atque $g = \frac{g(1+x^2 + c^2 x^2 + a^2 x^2) \sqrt{a^2 + c^2}}{2ac^2}$. Resistentia vero quadraris celeritatum proportionali posita erit exponeus resistentiae $g = \frac{\sqrt{(x^2 + c^2)(c^4 + c^2 x^2 + a^2 x^2)}}{3c^2}$ $Q. E. I.$

Corollarium I.

926. Ducta tangente MT erit $QT = \frac{ax^2}{c \sqrt{a^2 + c^2}}$ et $MT = \frac{2xy \sqrt{c^4 + a^4 - 2a^2 x^2}}{c^2 \sqrt{a^2 + c^2}}$. Consequenter probabit $R = \frac{3cMT \sqrt{c^4 + a^4 - 2a^2 x^2}}{2ac}$ seu $R : g = -3$. CAQ MT : $2.A.C^2$.

Corollarium 2.

927. Quia resistentia R inuenitur negativa, indicio id est descensum per AM in hyperbola fieri non posse in medio resistentiae, sed requiri vt corpus a medio promoueat. At dum corpus per arcum NA ascendit, quia fit ds negativum, resistentia R erit affirmatiua. Hinc ob rem si corpus est in N , erit resistentia $R = \frac{2c^2 Q^2 NT}{3ac^2}$.

Corollarium 3.

928. Ex natura hyperbolae est $CQ : AC = AC : CT$. Itaque erit resistentia in N seu $R = \frac{3cNT}{2CT}$. Vel erit resistentia R ad potentiam absolutam g vt gNT ad $2CT$. In vertice ergo A resistentia euanescit, crescitque quo magis N ab A distat. Co-

Corollarium 4.

929. Altitudo debita celeritati corporis in M vel N, est $\frac{E.CO^2.MT^2}{2.AC^2.QT}$ vti ex valore ipsius φ et natura hyperbolae facile deducitur. Cum autem sit $MT=NT$ et $CQ.NT=\frac{2R.AC^2}{3g}$, erit $\varphi=\frac{2R.AC^2}{9g.QT}$.

Corollarium 5.

930. Si resistentia ponatur celeritatibus proportionalis et exponens resistentiae sit q , erit $R=\frac{y^2}{q}$ et $\varphi=R^2q$. Quare invenitur $q=\frac{2AC^2}{9g.QT}$. Hac igitur hypothesi exponens erit reciproce vti subtangens QT.

Corollarium 6.

931. At si resistentia ponatur quadratis celeritatum proportionalis sitque exponens resistentiae q erit existente corpore in N hic exponens $q=\frac{NT.CO}{3TO}$. Sen ducta ex C parallela CR tangenti NT occurrens applicatae QM productae in R erit $q=\frac{CR}{3}$.

Scholion.

932. Quod ante in circulo et nunc in hyperbola observavimus resistentiam in altero arcu fieri affirmativam in altero negativam, id in omnibus curvis circa supremum punctum A duos arcus similes et aequales vt AN et AM habentibus locum ob-

LIBELI

PUNCTI CURVIL.

tinet. N resistentia R unum erit resistentia in re cum in tina, quae potest, vti scribat, ceteros ramos necans celeritatem eius enim negatiuum ideo pro qua i riarer; seu resistentia vniiformi curvas non tione consistit affymtoton plus accedit in medio coque vni tiae hypo nauti, seu Quod inst dare ear ad praxiam

†. resistentia corporis in valore ipsius φ et vt. Cum autem erit $\varphi=\frac{2R.AC^2}{9g.QT}$. celeritatibus proportionali sit q , erit $R=\frac{y^2}{q}$ et $\varphi=R^2q$. Hac igitur hypothesi exponens erit reciproce vti sub-

* tur quadratis celeritatibus proportionalis et exponens resistentiae sit q , erit $R=\frac{y^2}{q}$ et $\varphi=R^2q$. Quare invenitur $q=\frac{2AC^2}{9g.QT}$. Hac igitur hypothesi exponens erit reciproce vti sub-

* tunc in hyperbolae arcu fieri id in omnibus duos arcus similes et aequales vt AN et AM habentibus locum ob-

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 399

tinet. Nam cum generaliter pro arcu AM sit resistentia $R=\frac{E.d^2y^2}{2ad^2y^2}$, quia in arcu AN sit $d's$ negativum erit in N resistentia $R=-\frac{E.d^2y^2}{2ad^2y^2}$, ita vt resistentia in N sit negativum resistentiae in M. Quare cum in eorum natura non detur resistentia negativa, quia motus corporis acceleratur, fieri non potest, vt corpus in medio resistente curvam describat, quae circa summum punctum A habeat duos ramos similes et aequales. Altitudo vero generaliter celeritatem tam in M quam in N est eadem, eius enim valor $\frac{E.d^2y^2}{2ad^2y^2}$ non mutatur, etiam si $d's$ fiat negativum. Cum igitur istius modi curvae a Newtono ideo sint consideratae, vt aliquam enuere, pro qua medi resistentis densitas non multum variaret; seu nostro tractandi modo in qua exponens resistentiae vbiq; fere sit eandem valoris; quo talem enuam pro projectoria in medio resistenti vniiformi habere posset sine sensibili errore: alias curvas non diametro verticali praeditas cum Newtono considerabimus, cuius modi sunt hyperbolae affymtoton verticalem habentes, quippe quae propius accedunt ad logarithmicam, quae a corpore in medio resistente in simplici celeritatum ratione coque vniiformi describitur. In alia enim resistentiae hypothesi Newtonus projectorias non determinavit, sed contentus fuit vti proximas assignaret. Quod institutum, cum verae projectoriae a nobis dare tam sint implicatae, vt vix quicquam ex iis ad praxiam possit deduci, etiam sequentur.

PROPOSITIO II4.

Problema.

933. Sit curva NM hyperbola cuiuscunque gradus alteram habens asymptotem CP certilem, determinare resistentiam, quae efficiat ut corpus petulo vi g deorsum sollicitatum in hac hyperbola possit moveri.

Solutio.

Consideretur asymptotos CP tanquam axis, ad eumque ex M normalis ducatur MP. Postea CP = y et MP = x, quae supra generaliter tradidimus haec locum habebunt, si modo ibi dx sumatur negativum. Sit RC altera asymptotos et C centrum hyperbolae; sinus ang. RCP = a, eiusque cosinus $\sqrt{(1-a^2)} = \beta$. Erit ergo producta PM in R, PR = $\frac{y^2}{\alpha}$ et CR = $\frac{y}{\alpha}$. Ex M ducatur MQ parallela asymptoto CR, erit MQ = $\frac{x}{\alpha}$ et PQ = $\frac{\beta x}{\alpha}$; ideoque $CQ = \frac{y^2 - \beta x^2}{\alpha}$. At ex natura hyperbolarum erit $d^2 = \frac{x^{n-1}(ay - \beta x)}{\alpha^n}$, argue hinc $y = \frac{\beta x}{\alpha} + \frac{a^{n-1} \alpha^n}{x^{n-1}}$ et $d y = \frac{\beta dx}{\alpha} - \frac{(n-1)\alpha^{n-1} a^n dx}{x^n}$. Du. Gra tangente MT erit PT = $-\frac{x dy}{dx} = -\frac{\beta x}{\alpha} + \frac{(n-1)\alpha^{n-1} a^n}{x^{n-1}}$, MT = $\frac{x dy}{dx}$, ita vult $d = \frac{MT dx}{x}$. Iloc vero casu quo x in altera parte sumitur fit MT n.

LIB. CTI CURVIL.

negativum $\frac{n}{n-1}$

14.

Ex his qui valent R. Er atque $\frac{g x^{n-1}}{2n(n-1)}$ in ratio ponens Ex quo feu q' Q. E.

933. R = $\frac{2n}{2n-1}$ Aentia n.

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 403

negativa. Porro ob dx constans erit $d^2 y = \frac{n(n-1)\alpha^{n-1} a^n dx^2}{x^{n+1}}$ et $d^2 y = \frac{(n-1)(n-1) \alpha^{n-1} a^n dx^2}{x^{n+1}}$

Ex his oritur $\frac{g d y d^2 y}{2 d d y^2} = -\frac{g(n+1)x^{n-1} M T}{2 n^2 (n-1) \alpha^{n-1} a^n}$

qui valor factio MT negativio acquiritur resistentiae R. Erit itaque $R = \frac{g(n+1)x^{n-1} M T}{2 n(n-1)\alpha^{n-1} a^n}$ (908).

atque altitudo debita celeritati in M seu v = $\frac{g x^{n-1} M T}{2 n(n-1)\alpha^{n-1} a^n}$.

Si medium resistere ponatur in ratione 2m applicatae ratione celeritatum et exponens resistentiae sit q, erit $R = \frac{v^m}{q^m}$ ideoque $q = \frac{v}{R^{\frac{1}{m}}}$

Ex quo fiet $q = \frac{g^{\frac{m-1}{m}} x^{\frac{(m-1)(n-1)}{m}} M T^{\frac{m-1}{m}}}{2^{\frac{m-1}{m}} (n^2-n)^{\frac{m-1}{m}} (n+1)^{\frac{m-1}{m}} \alpha^{\frac{(m-1)(n-1)}{m}} M^{\frac{m-1}{m}}}$ feu $q^m = \frac{g^{m-1} x^{(m-1)(n-1)} M^{2m-1}}{2^{m-1} (n^2-n)^{m-1} (n+1)^{m-1} \alpha^{(m-1)(n-1)} n^{m-1}}$ Q. E. I.

Corollarium I.

934. Quia est $x^{n-1} = \frac{a^n n}{\alpha^n - \beta x^n}$, erit resistentia $R = \frac{g(n+1)x^{n-1} M T}{2 n^2 (n-1)\alpha^{n-1} a^n}$ Vnde erit resistentia R ad potentiam g vt $(n+1) M T$ ad $2 n(n-1) g$

2n(n-1) CQ. Simili modo hoc loco xⁿ⁻¹ valore substituto erit $\psi = \frac{FMT}{2n(n-1)CQ}$ et $q^m = \frac{g^{m-1}MT^{2n-1}}{2^{n-1}(n^2-n)^{m-1}(n+1)CQ^{m-1}}$.

Corollarium 2.

935. Descendente corpore in infinitum fiet x=0, et $MT = PT = \frac{(n-1)x^{n-1}a^n}{x^{n-1}}$, evanescente x. In profunditate ergo infinita erit $R = \frac{K(a+1)}{2n}$, ideoque finitae magnitudinis, ac erit $\psi = \frac{K(a+1)}{2n}$. Quare cum necessario sit n > 1, evanescente x fiet corporis celeritas infinitae magna.

Corollarium 3.

936. Postea igitur resistentia $R = \frac{v^m}{q^m}$, in profunditate infinita, debet etiam q esse finite magnus; his itaque locis corpus in vacuo movebitur. Ex quo sequitur quo magis corpus descendat eo minorem fore resistentiam, seu potius medium eo rarius.

Corollarium 4.

937. In hyperbola appolloniana fit $\frac{g}{M P} = 2$. Pro hac igitur curva invenitur $R = \frac{3Ec.MT}{4xad^2}$

III

$\frac{3Ec.MT}{4x}$
 $\frac{g^{m-1}}{g^{m-1}}$
3. 2

CVI CURVIL.

loco xⁿ⁻¹ valore substituto erit $q^m = \frac{FMT}{2n(n-1)CQ}$

9 portio
9 nens r
Hac ig
parbol

9 leritatu
9 stentia
tur, i

C ---
pus, i
M P

n infinitum fiet
, evanescente
erit $R = \frac{K(a+1)}{2n}$
erit $\psi = \frac{K(a+1)}{2n}$
cessario sit n
celeritas infinitae

9 descrit
corpus

$R = \frac{v^m}{q^m}$, in profunditate infinita magis magis descendat eo potius medium rarius.

loniana fit $\frac{g}{M P} = 2$

$\frac{3Ec.MT}{4CQ}$, et $\psi = \frac{FMT}{4CQ}$, argue $q^m = \frac{g^{m-1}.MT^{2m-1}}{3.2^{2m-2}.CQ^{m-1}}$.

Corollarium 5.

938. Si resistentia ponatur celeritatus proportionalls, erit in omnibus his hyperbolicis exponens resistentiae directe vt CQ, ob $m = \frac{1}{2}$ hoc casu. Hac igitur resistentiae hypothese corpus omnes hyperbolas poterit libere describere.

Corollarium 6.

939. Si resistentia ponatur in duplicata celeritatum ratione vt fit $m = 1$, erit exponens resistentiae in $M = \frac{MT}{n+1}$. Quo magis igitur MT variatur, eo magis quoque medium erit difforme.

Corollarium 7.

940. Tempus praeterea quo elementum Mm describitur seu $\frac{ds}{v}$ erit $= \frac{v^2 ds}{v^3}$. Tempus igitur, quo corpus in M vsque pervenit, est vt $\int \frac{dx}{v^{\frac{n+1}{2}}}$ i. e. vt

C ---
pus, quo corpus ex Nj in M pervenit, erit vt $\frac{1}{x^{\frac{n-1}{2}}}$, seu potius vt $\frac{1}{x^{\frac{n-1}{2}}}$. C. Quare tem-

FFf 2

Co-

Corollarium 8.

950. In parabola igitur appolloniana in qua $n=2$ erit tempus, quo corpus ab N ad M pervenit ut $\sqrt{NP} - \sqrt{MP}$ ob NP.MP constans nempe $=\frac{2}{g}$.

Scholion.

951. Ex his manifestum est corpus in medio resistente uniformi huiusmodi hyperbolas describere non posse, cum exponens resistentiae nihilium sit variabilis, quippe qui tandem sit infinita magnus. Quamobrem *Newtoni* institutum, quo has hyperbolas loco verarum prosectoriarum in medio resistente uniformi substituere voluit probari non potest. In medio enim secundum quadrata celeritatum resistente, exponens est ut tangens MT, quae tam descendendo, quam ad punctum N regrediendo vehementer variatur. Intelligi etiam haec inconuenientia potest ex celeritate, quae descendendo in infinitum crescit, cum tamen in medio uniformi non ultra datum terminum crescere queat. Praeterea non satis liquet in resistentiae quadratis celeritatum proportionalis hypothesi curvam describitam habere asymmetron verticalem, quemadmodum in medio resistente in simplici ratione celeritatum. Nam hic resistentia etiam, si corpus a nulla potentia vergetur, totius motus linea est finita; quae vero si resistentia quadratis celeritatum proportionalis ponitur, sit infinita. Ex quo etiam

LII

CTI CURVIL.

conferri esse hunc non habet Interi generi nem in potentia sibi si assent hoc P que v

his et dare data
 $\frac{dr}{dt}$
 $\frac{d^2r}{dt^2}$
 $\frac{d^3r}{dt^3}$
 $\frac{d^4r}{dt^4}$
 $\frac{d^5r}{dt^5}$
 $\frac{d^6r}{dt^6}$
 $\frac{d^7r}{dt^7}$
 $\frac{d^8r}{dt^8}$
 $\frac{d^9r}{dt^9}$
 $\frac{d^{10}r}{dt^{10}}$
 $\frac{d^{11}r}{dt^{11}}$
 $\frac{d^{12}r}{dt^{12}}$
 $\frac{d^{13}r}{dt^{13}}$
 $\frac{d^{14}r}{dt^{14}}$
 $\frac{d^{15}r}{dt^{15}}$
 $\frac{d^{16}r}{dt^{16}}$
 $\frac{d^{17}r}{dt^{17}}$
 $\frac{d^{18}r}{dt^{18}}$
 $\frac{d^{19}r}{dt^{19}}$
 $\frac{d^{20}r}{dt^{20}}$
 $\frac{d^{21}r}{dt^{21}}$
 $\frac{d^{22}r}{dt^{22}}$
 $\frac{d^{23}r}{dt^{23}}$
 $\frac{d^{24}r}{dt^{24}}$
 $\frac{d^{25}r}{dt^{25}}$
 $\frac{d^{26}r}{dt^{26}}$
 $\frac{d^{27}r}{dt^{27}}$
 $\frac{d^{28}r}{dt^{28}}$
 $\frac{d^{29}r}{dt^{29}}$
 $\frac{d^{30}r}{dt^{30}}$
 $\frac{d^{31}r}{dt^{31}}$
 $\frac{d^{32}r}{dt^{32}}$
 $\frac{d^{33}r}{dt^{33}}$
 $\frac{d^{34}r}{dt^{34}}$
 $\frac{d^{35}r}{dt^{35}}$
 $\frac{d^{36}r}{dt^{36}}$
 $\frac{d^{37}r}{dt^{37}}$
 $\frac{d^{38}r}{dt^{38}}$
 $\frac{d^{39}r}{dt^{39}}$
 $\frac{d^{40}r}{dt^{40}}$
 $\frac{d^{41}r}{dt^{41}}$
 $\frac{d^{42}r}{dt^{42}}$
 $\frac{d^{43}r}{dt^{43}}$
 $\frac{d^{44}r}{dt^{44}}$
 $\frac{d^{45}r}{dt^{45}}$
 $\frac{d^{46}r}{dt^{46}}$
 $\frac{d^{47}r}{dt^{47}}$
 $\frac{d^{48}r}{dt^{48}}$
 $\frac{d^{49}r}{dt^{49}}$
 $\frac{d^{50}r}{dt^{50}}$
 $\frac{d^{51}r}{dt^{51}}$
 $\frac{d^{52}r}{dt^{52}}$
 $\frac{d^{53}r}{dt^{53}}$
 $\frac{d^{54}r}{dt^{54}}$
 $\frac{d^{55}r}{dt^{55}}$
 $\frac{d^{56}r}{dt^{56}}$
 $\frac{d^{57}r}{dt^{57}}$
 $\frac{d^{58}r}{dt^{58}}$
 $\frac{d^{59}r}{dt^{59}}$
 $\frac{d^{60}r}{dt^{60}}$
 $\frac{d^{61}r}{dt^{61}}$
 $\frac{d^{62}r}{dt^{62}}$
 $\frac{d^{63}r}{dt^{63}}$
 $\frac{d^{64}r}{dt^{64}}$
 $\frac{d^{65}r}{dt^{65}}$
 $\frac{d^{66}r}{dt^{66}}$
 $\frac{d^{67}r}{dt^{67}}$
 $\frac{d^{68}r}{dt^{68}}$
 $\frac{d^{69}r}{dt^{69}}$
 $\frac{d^{70}r}{dt^{70}}$
 $\frac{d^{71}r}{dt^{71}}$
 $\frac{d^{72}r}{dt^{72}}$
 $\frac{d^{73}r}{dt^{73}}$
 $\frac{d^{74}r}{dt^{74}}$
 $\frac{d^{75}r}{dt^{75}}$
 $\frac{d^{76}r}{dt^{76}}$
 $\frac{d^{77}r}{dt^{77}}$
 $\frac{d^{78}r}{dt^{78}}$
 $\frac{d^{79}r}{dt^{79}}$
 $\frac{d^{80}r}{dt^{80}}$
 $\frac{d^{81}r}{dt^{81}}$
 $\frac{d^{82}r}{dt^{82}}$
 $\frac{d^{83}r}{dt^{83}}$
 $\frac{d^{84}r}{dt^{84}}$
 $\frac{d^{85}r}{dt^{85}}$
 $\frac{d^{86}r}{dt^{86}}$
 $\frac{d^{87}r}{dt^{87}}$
 $\frac{d^{88}r}{dt^{88}}$
 $\frac{d^{89}r}{dt^{89}}$
 $\frac{d^{90}r}{dt^{90}}$
 $\frac{d^{91}r}{dt^{91}}$
 $\frac{d^{92}r}{dt^{92}}$
 $\frac{d^{93}r}{dt^{93}}$
 $\frac{d^{94}r}{dt^{94}}$
 $\frac{d^{95}r}{dt^{95}}$
 $\frac{d^{96}r}{dt^{96}}$
 $\frac{d^{97}r}{dt^{97}}$
 $\frac{d^{98}r}{dt^{98}}$
 $\frac{d^{99}r}{dt^{99}}$
 $\frac{d^{100}r}{dt^{100}}$

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 405

consequi videtur prosectoriam in hac resistentia non esse habituram asymmetron. Hoc saltem certum est non habere hanc curvam asymmetron hyperbolicam. Interim tamen habet asymmetron verticalem alius generis, quae ex quadratura curvae, per rectificationem parabolae datae, determinatur. Sed relicta potentiae variorum hypothesi, pergamus ad potentiam variabilem, cuius tamen directio vbi que sibi sit parallela. Ex datis quidem potentia et resistentia curvam describere non inuestigabimus cum hoc Prop. 106 iam sit factum; sed data curva atque vel potentia vel resistentia vel celeritate reliqua determinabimus.

PROPOSITIO IIS.

Problema.

953. Sit potentia absoluta utriusque variabilis et ubique aorsum tendens iuxta MP, determinare resistentiam requisitam ad hoc, ut corpus in data curva A M moueatur.

Solutio.

Sit AP=x, PM=y et elementum arcus AM dr: tum sit vis qua corpus in M secundum MP sollicitatur =P', et altitudo celeritati in M debita =v, atque resistentia in M=R. His positis crit dr=Pdy-Rds (870), et v=Pdy (871), sum-

Tabula XII. Fig. 3.

to dx constante. Ex hac ergo aequatione erit
 $d\psi = -P dy - \frac{d^2dx^2}{2dx^2} + \frac{Pdx^2dy}{2dx^2}$; unde prodibit $R = \frac{d^2dx^2}{2dx^2} - \frac{Pdx^2dy}{2dx^2}$ seu $\frac{2R}{2dx} = d \cdot \frac{d^2dx}{2dx}$. Invenitur ergo
 tam ψ quam R per datas quantitates P, x et y ex-
 pressa. Q. E. I.

Corollarium I.

953. Posito radio osculi in M = r erit
 $d^2dy = -\frac{dx^2}{r^2dx}$ et $d^2y = -\frac{2dx^2dy}{r^2dx} + \frac{d^2dx^2}{r^2dx}$
 $\frac{2d^2dx^2}{r^2dx} + \frac{d^2dx^2}{r^2dx}$. Unde prodit $\psi = \frac{2dx^2}{2dx}$ et $R = \frac{2d^2dx^2}{2dx} - \frac{Pdx^2dy}{2dx}$.

Corollarium 2.

954. Si lex resistentie sit celeritatum ratio
 duplicata et exponens = q erit $R = \frac{q}{r}$ et $q = \frac{R}{r}$.
 Quocirca reperietur $q = \frac{Pdx^2dy}{2dx^2 - d^2dx^2}$; seu $q = -\frac{r^2Pdx^2 + Pdx^2dy}{2dx^2}$.

Corollarium 3.

955. Sit vis P ad gravitatem r vt y ad f
 erit $P = \frac{y}{f}$, ideoque $R = -\frac{r^2dx^2y - 2ydx^2dy}{2f^2dx^2}$ et
 $\psi = \frac{r^2dx^2}{2f^2dx} + \frac{ydx^2dy}{2f^2dx}$ atque $q = -\frac{r^2ydx^2 + y^2dx^2dy}{2f^2dx^2}$.

Corollarium 4.

956. Si curva A M fuerit circulus radii
 AC = a, erit $r = a$, $dx = 0$, $dy = \frac{(a-x)^2dx}{y}$ et
 $d^2dx = \frac{2(a-x)dx^2}{y}$

LIBE

CTI CURVIL.

aequatione erit
 $d^2dx = \frac{a^2dx^2}{y^2}$
 $R = -\frac{2}{y}$
 Invenitur ergo
 s P, x et y ex-

95

et radii
 axem A
 sit $P = \frac{y}{f}$
 erit ut
 $q = \frac{y(a-x)}{2f}$
 Celeritas
 dum cor-
 pus a m-
 ex A in
 $\int \frac{dx}{y^2} = \int \frac{a-x}{y^2}$
 per se i
 et hic ta-
 cat, co

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 407

$d^2dx = \frac{a^2dx^2}{y^2}$. Unde prodit $\psi = \frac{y^2}{2}$, et resistetia
 $R = -\frac{y^2dx^2}{2ax} - \frac{1y^2dx^2}{2a}$, atque $q = -\frac{y^2r^2P + 3r^2y^2(a-x)^2dx^2}{2y^2}$.

Exemplum I.

957. Sit curva AM circulus cuius centrum C
 et radius AC = a. Corpus autem perpetuo ad
 axem AC attrahatur in ratione distantiarum ita vt
 sit $P = \frac{y}{f}$; erit $\psi = \frac{y^2}{2}$, ideoque celeritas in M
 erit ut applicata MP. Deinde resistetia R fiet
 $= -\frac{y^2(a-x)^2y^2(a-x)}{2y^2} - \frac{2y^2(a-x)^2}{2y^2} = -\frac{y^2(a-x)^2}{2y^2} - \frac{2y^2(a-x)^2}{2y^2}$ et $q = \frac{P \cdot M \cdot AC}{4 \cdot C \cdot P}$
 Celeritas autem in puncto A erit = 0, et resistetia,
 dum corpus in quadrante ascendit negativam, seu cor-
 pus a medio accelerabitur. Tempus vero quo corpus
 ex A in M pervenit erit infinite magnum, fit enim
 $\int \frac{dx}{y^2} = \int \frac{a^2dx^2}{2ax^2} = -\frac{1}{2} \int \frac{1}{x} + \frac{1}{2} \int \frac{1}{a-x}$. Id quod etiam
 per se intelligitur, nam cum celeritas in A sit = 0,
 et hic tam vis sollicitans $\frac{y}{f}$, quam vis medi evanes-
 cat, corpus perpetuo in A debet perseverare.

Exemplum 2.

958. Manente curva AM circulo, si vis ab-
 soluta fuerit reciproce vt distantia PM seu $P = \frac{f}{y}$,
 erit $\psi = \frac{f}{y}$. Quare celeritas corporis vbiq; erit
 eadem, seu corpus feretur motu aequabili per cir-
 culi peripheriam et tempus, quo arcus quivis AM
 absolutus erit vt ipse arcus AM. At resistetia in M
 erit = $-\frac{f(a-x)}{ay} - \frac{f \cdot C \cdot P}{AC \cdot PM}$. Resistetia igitur dum cor-
 pus

pus per quadrantem ascendit erit negativa; dum autem per sequentem quadrantem descendit, resistentia fiet affirmativa seu erit vera resistentia. Ex resistentia porro invenitur $q = \frac{AC.PM}{2.CP}$. In puncto igitur A resistentia vis promovens erit infinita magna; vt et potentia sollicitans, quae resistentiae est aequalis.

Exemplum 3.

959. Manente AM circulo fit vis sollicitans vt potestas quaecunque distantiae MP, seu $P = \frac{y^n}{f^n}$; erit $dP = \frac{ny^{n-2}(a-x)dx}{f^n}$. Ex his igitur prodibit $\varphi = \frac{y^{n+1}}{2f^n}$ et resistentia $R = \frac{(n+3)y^n(a-x)}{2af^n}$.

Vnde fit R:P = $-(n+3)CP:2AC$. Quare si fuerit $n=3$, seu potentia P reciproce vt cubus distantiae MP, evanescet resistentia R, corpusque ab hac potentia sollicitatum in vacuo moveri poterit in circulo AM. Deinde si $n+3$ est numerus affirmativus resistentia per quadrantem ascensus erit negativa. At si $n+3$ est numerus negativus resistentia per hunc quadrantem fit affirmativa.

Exemplum 4.

Tabula XII. 960. Si curva AMB fuerit talis, vt radius PM in M fit reciproce, vt applicata PM, id quod omnes

LIB.

I CURVIL.

omnes $\frac{a^2y}{y^2}$
 $\frac{a^2PM}{2y^2} = \frac{a^2}{2y}$
 $\frac{d^2PM}{2y^2} = \frac{d^2a}{2y}$
 $\frac{d^2PM}{2y^2} = \frac{d^2a}{2y}$
 $R = \frac{3}{2}$
 $P = \frac{y}{2}$
 $R = \frac{3}{2}$
 $3 d^2x = 2$
 resistentia affirmativa

96
 per qu.
 tentiam
 AC ten.
 am lib.
 Si
 $\frac{a^2}{2y}$
 $\frac{a^2}{2y}$
 $\frac{a^2}{2y}$
 $\frac{a^2}{2y}$
 vt radius
 M, id quod
 omnes

omnes curvas elasticas comperit erit $r = \frac{a^2}{y}$ et $dP = \frac{a^2dy}{y^2}$. Fiet igitur $\varphi = \frac{a^2dy}{2y^2}$, et $R = \frac{a^2PM}{2y^2}$. Cum autem fit $\frac{d^2x}{dy} = \frac{a^2}{y}$, atque in $2y^2 = \frac{a^2}{y}$ quando $2a^2 dx = dy(2 + y^2)$, et $d^2y = \frac{d^2x}{dy} = \frac{a^2}{y}$. Hinc erit $\varphi = \frac{PM}{2y^2}$. Atque $R = \frac{P(2-CO^2V(4^2-2^2+2^2))}{2af^n}$. Sit nunc $P = \frac{y}{2}$, et $dP = \frac{dy}{2}$, erit $\varphi = \frac{2^2+1}{4y}$ et $R = \frac{3y^2+4^2-(2^2+1^2)}{4y^2}$. Ideoque R:P = $3 d^2x = 2 d^2y$. Quam diu igitur corpus ascendit resistentia est negativa, ac quando descendit erit affirmativa.

PROPOSITIO II6.

Problema.

961. Si data sit curva AM et resistentia $R = \frac{a^2}{y}$ per quantitates ad curvam pertinentes; invenire potentiam absolutam P perpetuo normaliter ad eam AC tendentem, quae faciat ut corpus in hoc curvam libere moveri possit.

Solutio.

Sit AP = x, PM = y et elementum curvae = dc. Deinde fit resistentia in M = R, quae ergo per x, y et s dabitur; potentia quaedam fit = P et celeritas in M debita alicuius rei. His positis erit: $P = \frac{2ad^2x}{y^2} (871)$, et $dc = \frac{2y^2dy}{2y^2} = R ds$ (cir.).
 Ex

GGG

Ex hac aequatione ob dx constans reperitur integrandò $\psi = \frac{a^2 dx^2 - d^2 x^2}{dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$. Inuenta autem ψ innotescet P ex aequatione $P = -\frac{2a^2 d\psi}{dx^2}$. Q. E. I.

Corollarium 1.

962. Erit igitur $P = -\frac{2a^2 d\psi}{dx^2} + \frac{2d\psi}{dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$. Per meras igitur quantitates datas determinatur P.

Corollarium 2.

963. Quia constans addita a prohibitu potest accipi, ita ea poterit determinari, ut corpus in puncto A vel alio quodam dato puncto datam habeat celeritatem.

Corollarium 3.

964. Si resistentia ponatur quadratis celeritatum proportionalis et exponens resistentiae q erit $q = \frac{a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$.

Corollarium 4.

965. Tempus quo arcus AM percurritur est $\int \frac{dx}{v}$, in qua expressione si valor ipsius ψ substituitur proveniet tempus per AM $= \int \frac{dx}{\sqrt{(a-j\frac{R dx^2}{dx^2})}}$

Co-

LIBE

VI CURVIL.

966. Si resistentia ponatur ad vim gravitatis I vt tangens in M ad fibrangentem seu vt dx ad dx , erit $\psi = \frac{dx^2}{dx^2} (a-x)$ et $P = -\frac{2d\psi}{dx^2} (a-x)$ atque tempus per AM $= \int \frac{dx}{\sqrt{(a-x)^2}} = 2 \sqrt{a-x}$

que tenentur innotescet $\psi = \frac{2a^2 d\psi}{dx^2} + \frac{2d\psi}{dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$ datas determinatur P.

967

$y = \sqrt{(a-x)}$
 $ddy = -\frac{dx}{2\sqrt{(a-x)}}$
 atque $P = \frac{2a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$
 corpus in puncto A in M pervenit erit $= 2 \sqrt{a-x}$
 Si ulterius sit $b = a$, erit $\psi = \frac{a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$
 $P = \frac{2a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$
 in supremo circuli puncto erit $= 0$, et potentia P ibidem evanescit. Corpus autem ultra hoc punctum non poterit progredi, quia alius celeritas fieret imaginaria, inde igitur reuertetur ad punctum A, quia a resistentia quae in recessu fit negativa acceleratur. Dum autem pervenerit in A, quia hic celeritas est infinite magna, hoc motu suo describet quadrantem infra AC, in quo ob potentiam P negatiuam forsium vrgebitur.

Co-

Corollarium 5.

967. Sit curva circulus cuius radius AC = b , erit $y = \sqrt{(2bx - x^2)}$ et $dy = \frac{dx^2}{y} = \frac{dx^2}{\sqrt{(2bx - x^2)}}$, atque $ddy = -\frac{dx^2}{y^2} (a - \int \frac{R y dx^2}{y^2})$ atque $P = \frac{2b^2}{y^2} (a - \int \frac{R y dx^2}{y^2})$. Ponatur resistentia $= \frac{dx^2}{y^2}$ seu $R = \frac{b^2}{y^2}$, erit $\psi = \frac{b^2}{y^2} (a-x)$, et $P = \frac{2b^2}{y^2} (a-x)$, atque $q = -\frac{b^2}{y^2} (a-x)$. Tempus vero quo corpus ex A in M pervenit erit $= 2 \sqrt{a-x}$
 Si ulterius sit $b = a$, erit $\psi = \frac{a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$, et $P = \frac{2a^2 dx^2}{R dx^2} - \frac{d^2 x^2}{R dx^2} \int \frac{R dx^2}{dx^2}$, et $R = \frac{a^2}{dx^2}$. Celeritas igitur corporis in supremo circuli puncto erit $= 0$, et potentia P ibidem evanescit. Corpus autem ultra hoc punctum non poterit progredi, quia alius celeritas fieret imaginaria, inde igitur reuertetur ad punctum A, quia a resistentia quae in recessu fit negativa acceleratur. Dum autem pervenerit in A, quia hic celeritas est infinite magna, hoc motu suo describet quadrantem infra AC, in quo ob potentiam P negatiuam forsium vrgebitur.

Exemplum.

G 88 2

PRO-

PROPOSITIO III.

Problema,

968. Si medium fuerit uniforme atque resistantiam absolutam deorsum tendentem, quae factus est corpus in hoc medio resistente describat curvum datam AM.

Solutio,

Posita AP=x, PM=y, elemento arcus AM =ds, celeritate in M=Vψ, exponente medi resistentis =t, et potentia absoluta =P, erit igitur R = $\frac{2}{\psi}$. His positis erit P = $-\frac{2ad\psi}{dx}$ et dψ = $\frac{2ad\psi dy}{dx^2}$ - $\frac{2dt}{\psi}$ (871). Quare habebitur $\frac{d\psi}{\psi} = \frac{2td\psi dy}{dx^2} - \frac{dt}{\psi}$ et integrando $l\psi = \frac{2adt^2}{dx^2} - \frac{t}{\psi}$ seu $\psi = \frac{ae^{-\frac{t}{\psi}} ds^2}{dx^2}$. Valo-

re igitur ipfius ψ inuento erit P = $-\frac{2ae^{-\frac{t}{\psi}} ddy}{dx^2}$.
Data ergo curva tum ψ tum P inveniatur. Q. E. I.

Corollarium I.

969. Tempus quo corpus arcum AM absolutum seu $\int \frac{ds}{V\psi}$ erit = $\int \frac{e^{\frac{t}{\psi}} dx}{V\psi}$. Data ergo curva seu aequa-

LIBRO IN MEDIO RESISTENTE. 413

7. utique atque resistantiam totam deorsum tendentem, quae factus est corpus in hoc medio resistente describat curvum datam AM.

970. Quia pro habitu potest accipi, typote quantitas integratione adiecta, eius determinatione effici potest, ut vel celeritas in dato curvae loco sit data, vel potentia sollicitans.

Corollarium 2.

970. Quia pro habitu potest accipi, typote quantitas integratione adiecta, eius determinatione effici potest, ut vel celeritas in dato curvae loco sit data, vel potentia sollicitans.

Corollarium 3.

971. Si curva AM verius axem AP est convexa, tum est ddy negativum, his igitur casibus potentia corpus ad axem A P trahet. At si curva erit convexa verius AP, quia tum ddy sit affirmativum, potentia P fit negativa, seu corpus ab axe A P repelletur.

Exemplum I.

972. Sit curva A M parabola axem habens normaliter insistentem rectae AP, qualis in vacuo a corpore ex A oblique projecto describitur, erit $dy = \sqrt{x^2 - x^2}$, ideoque $dy = \frac{dx}{b} - \frac{2ax}{b}$ atque $ddy = -\frac{2dx}{b}$. His subditis erit potentia sollicitans $P = \frac{4a}{be^e}$. Ex quo intelligitur quo diutius motus

continetur, eo magis decrecere potentiam P. Facto autem c infinite magno id quod fit in vacuo erit $c^2 = 1$ atque potentia $P = \frac{4}{b}$ et idcirco constans.

Exemplum 2.

973. Sit curva AM talis vt eius aequatio fit $y = ax - 6x^2 - \gamma x^3$, erit $dy = adx - 12\gamma x^2 dx$ et $d^2y = -12\gamma dx$. Hinc erit $P = \frac{4}{b}$ et $\frac{dy}{dx} = a - 12\gamma x$. In puncto A est $dy = adx$, et $\frac{dy}{dx} = a$.

Alitudo igitur debita celeritati initiali in A est $a\sqrt{1+a^2}$ quae si dicatur b erit $a = \frac{b}{\sqrt{1+a^2}}$ et a est tangens anguli sub quo corpus ex A proicitur. Deinde ex ipsius dy valore reperitur $dx = \frac{dy}{a - 12\gamma x}$ et $\int dx = \frac{1}{a} \int \frac{dy}{1 - 12\gamma x}$ etc. Neglectis igitur reliquis terminis foret $s = x\sqrt{1+a^2} - \frac{6\gamma x^2}{1+a^2}$; atque $\frac{e^2}{2} = x + \frac{2\gamma(1+a^2)}{\sqrt{1+a^2}} - \frac{6\gamma x^2}{2(1+a^2)}$ etc. qui termini quoque relict possunt si c fuerit valde magnum. Quare quo P fiat quam proxime constans nempe $\frac{4}{b}$, debet esse $4\gamma = \frac{b}{2}$, et $\frac{3\gamma}{2} = \frac{b}{4(1+a^2)}$. Atque si assumta fuerit haec aequatio $y = ax - 6x^2 - \gamma x^3 - \delta x^4$, prodidit $\frac{6\delta}{2} = \frac{(1+a^2)}{2(1+a^2)} - \frac{3\gamma}{2(1+a^2)}$. Erit ergo $\delta = \frac{3\gamma(1+a^2)}{4b}$, $\gamma = \frac{3(1+a^2)^2}{12b}$ et $\delta = \frac{3(1+a^2)^2}{48b}$.

PUNCTIVII.

potentiam P. quod fit in vacuo et idcirco $\frac{4}{b}$ et idcirco

ius aequatio fit $ax - 6x^2 - \gamma x^3$ etc. Hinc erit $P = \frac{4}{b}$ et $\frac{dy}{dx} = a - 12\gamma x$, et $\frac{dy}{dx} = a$. Alitudo igitur debita celeritati initiali in A est $a\sqrt{1+a^2}$ quae si dicatur b erit $a = \frac{b}{\sqrt{1+a^2}}$ et a est tangens anguli sub quo corpus ex A proicitur. Deinde ex ipsius dy valore reperitur $dx = \frac{dy}{a - 12\gamma x}$ et $\int dx = \frac{1}{a} \int \frac{dy}{1 - 12\gamma x}$ etc. Neglectis igitur reliquis terminis foret $s = x\sqrt{1+a^2} - \frac{6\gamma x^2}{1+a^2}$; atque $\frac{e^2}{2} = x + \frac{2\gamma(1+a^2)}{\sqrt{1+a^2}} - \frac{6\gamma x^2}{2(1+a^2)}$ etc. qui termini quoque relict possunt si c fuerit valde magnum. Quare quo P fiat quam proxime constans nempe $\frac{4}{b}$, debet esse $4\gamma = \frac{b}{2}$, et $\frac{3\gamma}{2} = \frac{b}{4(1+a^2)}$. Atque si assumta fuerit haec aequatio $y = ax - 6x^2 - \gamma x^3 - \delta x^4$, prodidit $\frac{6\delta}{2} = \frac{(1+a^2)}{2(1+a^2)} - \frac{3\gamma}{2(1+a^2)}$. Erit ergo $\delta = \frac{3\gamma(1+a^2)}{4b}$, $\gamma = \frac{3(1+a^2)^2}{12b}$ et $\delta = \frac{3(1+a^2)^2}{48b}$.

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 415

Haec igitur curva quarti ordinis erit quam proxime proiedoria in medio valde raro visiformi, quod resistit in duplicata celeritatum ratione, et potentia visiformi g deorsum tendente.

Corollarium 4.

974. Quia aeris resistentia est quadratis celeritatum proportionalis, si in aere valde grauis globus atque magnus ingenri vi proiciatur, tum b et c erunt quantitates maximae. Quare pro proiedoria huius corporis accipi poterit haec aequatio $y = a - \frac{g(1+a^2)}{4b} x^2 - \frac{g(1+a^2)^2}{12b} x^3$, quae curva a vertice proiedoria quam minime differet.

Corollarium 5.

975. Sit AMDB haec proiedoria; in qua Tabula XIX vt innuenciat punctum B, quo corpus proiectum incidit in horizontalem AB pono $y=0$, eritque $x^2 = \frac{3cx}{\sqrt{1+a^2}} + \frac{12abc}{g(1+a^2)^2}$, hincque $x = \frac{3c}{\sqrt{1+a^2}} + \sqrt{\left(\frac{9c^2}{4(1+a^2)} + \frac{12abc}{g(1+a^2)^2}\right)}$. Erit

Tabula XIX Fig. 5.

itaque $AB = \sqrt{\left(\frac{9c^2}{V(1+a^2)} + \frac{12abc}{g(1+a^2)^2}\right)} - \frac{3c}{2g(1+a^2)}$. Innotescit igitur ex hac aequatione longitudo iactus ex data celeritate initiali, et inclinatione.

Corollarium 6,

976. Punctum iactus summum D reperietur faciendo $dy=0$. Fiet autem $o = a - \frac{6(1+a^2)}{2g} x - \frac{g(1+a^2)^2}{4bc} x^2$ seu $x^2 = \frac{2cx}{V(1+a^2)} + \frac{4abc}{g(1+a^2)^2}$. Atque ex hac aequatione $AC = \sqrt{\left(\frac{c^2}{1+a^2} + \frac{4abc}{g(1+a^2)^2}\right) - \frac{e}{V(1+a^2)}}$.

Corollarium 7.

977. Iactus longissimus, qui eadem celeritate initiali Vb producitur, prohibet si anguli inclinationis rangens α ex ista aequatione determinatur $3a\sqrt{(1+a^2)} - \frac{6(1+a^2)}{g} + \frac{24c^2b}{g} = a\sqrt{(g^2(1+a^2) + \frac{48abc}{g(1+a^2)})}$ seu hac $4b(1-2a^2)^2 - 3a^2g(1-2a^2)\sqrt{(1+a^2)} = 3a^3g\sqrt{(1+a^2)}$ seu ista simpliciore $4b(1-2a^2)^2 = 3a^3g\sqrt{(1+a^2)}$.

Co-

978. Si finis anguli quem curva in A horizontali AC constituit, sit $=\epsilon$, postro sinu toto $=1$ erit aequatione V pro iactu longitudo quam

979. Angulus igitur, qui iactum longissimum producit, aliquantulum est minor quam semirectus, qui in vacuo factis facit. Nam si esset $\epsilon = \frac{6b+gc\sqrt{2}}{12b+2gc\sqrt{2}}$ foret $\epsilon = \frac{1}{2}$, ideoque angulus semirectus. At tum $5b$, pariterum quam

980. Si corpus in A horizontaliter proficiatur celeritate V/a , fiet $a=0$, atque y negativa. Quamobrem positus $AP=x$ et $PM=y$, istius proietoriae natura hac exprimeatur aequatione $y = \frac{g^2x^2}{4b} + \frac{6c^2}{12b} + \frac{6c^2}{48b^2}$. Pro curva autem AN in qua corpus ascendit erit $y = \frac{g^2x^2}{4b} - \frac{6c^2}{12b} + \frac{6c^2}{48b^2}$.

Co-

978. Si finis anguli quem curva in A horizontali AC constituit, sit $=\epsilon$, postro sinu toto $=1$ erit $9\epsilon^4 - 6\epsilon^2 + 1 = \frac{3c^2}{4b}(1-2a^2)$. Ex qua aequatione valor ipsius ϵ erit, dabit directionem pro iactu longissimo. Ex hac autem aequatione reperitur quam proxime $\epsilon = \sqrt{\frac{6b+gc\sqrt{2}}{12b+2gc\sqrt{2}}}$.

Corollarium 9.

979. Angulus igitur, qui iactum longissimum producit, aliquantulum est minor quam semirectus, qui in vacuo factis facit. Nam si esset $\epsilon = \frac{6b+gc\sqrt{2}}{12b+2gc\sqrt{2}}$ foret $\epsilon = \frac{1}{2}$, ideoque angulus semirectus. At cum hic in numeratore habeamus tantum $5b$, pariterum erit minor.

Corollarium 10.

980. Si corpus in A horizontaliter proficiatur celeritate V/a , fiet $a=0$, atque y negativa. Quamobrem positus $AP=x$ et $PM=y$, istius proietoriae natura hac exprimeatur aequatione $y = \frac{g^2x^2}{4b} + \frac{6c^2}{12b} + \frac{6c^2}{48b^2}$. Pro curva autem AN in qua corpus ascendit erit $y = \frac{g^2x^2}{4b} - \frac{6c^2}{12b} + \frac{6c^2}{48b^2}$.

Corollarium 11.

981. Si adhuc plures termini quam quattuor accipiantur prodiret aequatio pro curva AM haec $y =$

Hhh

$y =$

$y = \frac{e^{2x}}{4b} + \frac{e^{2c}}{12bc} + \frac{e^{2x^2}}{48bc^2} + \frac{e^{2x^3}}{240bc^3} + \text{etc.}$ qui termini cum seriei summabilem constituent, quam minime a vero aberrabitur, si y ponatur aequalis summæ huius seriei. Erit autem $2by = e^{2g}(e^{2x} - 1) - cgx$. Pro arcu vero ascensus AN erit $2by = cgx - e^{2g}(1 - e^{-\frac{x}{g}})$.

Corollarium 12.

982. Tempus quo arcus AM percurritur est $= \int \frac{dx}{\sqrt{g}} = \int \frac{1}{\sqrt{g}} dx$, cum sit $g = \frac{2abd}{dx}$. Est vero $2bdj = cge^{2x} dx - cger$ et $2bdj = ge^{2x} dx^2$. Prodiabit igitur $\int \frac{1}{\sqrt{g}} dx = \int \frac{e^{2x} dx}{\sqrt{2c}} = \frac{2c}{\sqrt{2c}} (e^{2x} - 1)$. Atque si b et c in serupulis pedis rhenani exprimuntur erit tempus per AM $= \frac{1}{125\sqrt{2c}} (e^{2x} - 1)$ minutis secundis (222).

Scholion.

983. Hac igitur ratione vero proxime determinavimus prosectoriam in aere a corporibus Projectis descriptam, quæ non difficulter loco parabolæ, quæ vulgo adhiberi solet, potest substitui. Hanc quidem eandem æquationem deducere potuissimus ex vera æquatione $d^2y = c^2dy$ (875) harum prosectorum supra inventa. Sed cum ibi hæc

hæc redimus, præ æquationi: menter de curvæ cum pothæbus fed cum a beant jis in

684. *cis M, quam MP tendentia AM et moveri possunt*

Positi arcus AM = w , quæ tia corpus = R. His $P = -\frac{2cd}{dx}$ ex æquanti erit R = duplicata c

+ etc, qui termini, quam ponatur aequalis æquationi: AN erit $2by = c^2g(e^{2x} - 1) - cgx$

percurritur est sit vero $2bdj =$

Prodiabit igitur Atque si b et untur erit tempus minutis secundis

Positi proxime determinavimus prosectoriam in aere a corporibus Projectis descriptam, quæ non difficulter loco parabolæ, quæ vulgo adhiberi solet, potest substitui. Hanc quidem eandem æquationem deducere potuissimus ex vera æquatione $d^2y = c^2dy$ (875) harum prosectorum supra inventa. Sed cum ibi hæc

hæc reductio effect omiffa, hic eam afferre maluimus, præcipue quod hoc loco clarius appareat æquationis assumptæ terminos posteriores relementer decrescere. Denique simili quoque modo curvæ cum prosectoris in aliis mediis resistentis hypothesibus proxime convenientes possunt inveniri, sed cum aliæ hypotheses in mundo locum non habeant jis invenendis hic non immorabimur.

PROPOSITIO 118.

Problema.

684. *Invenire tam resistentiam in singulis locis M, quam potentiam absolutam deorsum secundum MP tendentem, quæ faciant ut corpus in data curva AM et data cum celeritate in singulis punctis M moveri possit.*

Solutio.

Positis vt ante AP = x , PM = y , elemento arcus AM = ds et altitudine celeritati in M debita = w , quæ igitur omnia dantur. Deinde sit potentia corpus in M deorsum trahens = P et resistentia = R. His positis statim reperitur P ex æquatione $P = -\frac{2cd}{dx}$ (871). At resistentia R invenietur ex æquatione $d^2w = \frac{2cdgdy}{dx^2} - R ds$ (circ.). Quare erit $R = \frac{2cdgdy}{dx^2} - \frac{dw}{ds}$. Si resistentiæ lex ponatur duplicata celeritatum ratio, eiusque exponens = y , Hhh 2 erit

erit $R = \frac{v}{r}$, ex quo probabit $q = \frac{v^2 ds}{2vdy - d^2v ds}$ sumto dx pro constante. Q. E. I.

Corollarium 1.

985. Quia dx est constans erit $dydy = d^2ddt$, Hanc ob rem erit $R = \frac{2vds}{ds^2} - \frac{dv}{ds}$, seu $R = dsd - \frac{v}{ds}$.
Atque hinc erit $q = \frac{v^2 ds^2}{2vds - d^2v ds}$ seu $q = \frac{v}{dsd - \frac{v}{ds}}$.

Corollarium 2.

986. Si corpus debet motu uniformi per curvam AM ferri ita vt sit $\phi = b$, proueniet $P = \frac{2bdy}{ds^2}$ et $R = \frac{2bdydy}{ds^2} - \frac{2bds}{ds^2}$, atque $q = \frac{ds^2}{2ds}$.

Corollarium 3.

987. In motu igitur uniformi, dum corpus in curva AM ascendit, resistentia R semper est negatiua seu motum corporis accelerat. At quando corpus iterum descendit, medium reuera resistet.

Corollarium 4.

988. Postro radio osculi in $M = r$, quia est $r = -\frac{ds^2}{dsdy}$ erit $d^2ds = -\frac{ds^2}{rds}$. Hanc ob rem habebitur $P = \frac{2vds}{rds}$ et $R = -\frac{2vds}{rds} - \frac{dv}{ds}$, atque $q = -\frac{r^2 ds^2}{2vds - d^2v ds}$.

Co-

LIBE

CTI CURV.

989. $\frac{2bds}{rds}$ et igitur puncto atque re: ra ibi sit

$$\frac{v^2 ds^2}{2vdy - d^2v ds}$$

$$dydy = dsds,$$

$$R = dsd - \frac{v}{ds}.$$

$$q = \frac{v}{dsd - \frac{v}{ds}}$$

990. in C, qui describiti. potentia reciproc erit negenti ar: lritatum $-\frac{dy}{2(a-x)}$ aequalis rem cotum re: tum reu: in qua:

99

Co-

Corollarium 5.

989. Postro iterum $\phi = b$ et $dv = 0$, erit $P = \frac{2bds}{rds}$ et $R = -\frac{2bdy}{rds}$, atque $q = -\frac{rds}{2bdy}$. In supremo igitur puncto quo sit $dy = 0$ et $ds = dy$ erit $P = \frac{2b}{r}$ atque resistentia ibi euanescit, nisi forte curuatura ibi sit infinite magna seu $r = 0$.

Exemplum.

990. Sit curva AM circulus cuius centrum in C, qui motu aequabili seu celeritate Vb debeat describi. Postro eius radio $AC = a$, erit $dy = \frac{2bds}{y}$, $ds = \frac{vds}{y}$ et $r = a$. Ex quibus inuentur potentia absoluta deorsum tendens $P = \frac{2b}{y}$, seu erit reciproce vt distantia PM. Resistentia vero erit $-\frac{2bds}{ay}$. Dum igitur corpus ascendit resistentia erit negatiua atque reciproce proportionalis tangenti arcus AM. Ac si resistentia sit quadratis ce: lritatum proportionalis, erit eius exponents $q = -\frac{dy}{2(a-x)}$ $= -\frac{AC \cdot PM}{2AC}$. Est itaque q negatiua atque aequalis dimidiae tangenti arcus AM. Quando autem corpus verius horizontem AC accedit, fiet tum resistentia R cum q affirmatiua, seu medi: um reuera resistet.

PROPOSITIO II9.

Problema.

991. Si medium sit uniforme atque resistit Tabula XIII in quocumque multiplicata celeritatum ratione: detur que

Hbb 3

que

que praeterea motus corporis progressivus secundum horizontalem AP, invenire potentiam deorsum tendentem et curvam quam corpus describet.

Solutio.

Posita CP=x, PM=y, arcu AM=r, fit celeritas horizontalis corporis, dum est in M, debita altitudini u, erit verae celeritatis in M altitudo debita = $\frac{u ds}{dx}$ = 0. Sic porro exponens medii resistentis = v et lex ratio 2m plicata celeritatis, erit resistentia R = $\frac{e^m}{c^m} \frac{10^m ds^{2m}}{c^m dx^{2m}}$. His positis erit

$P = \frac{20ady}{dx^2} = \frac{2uady}{dx^2}$ (871), pono enim ddy loco -ddy, quia in nostro casu y deorsum cadit. Deinde erit d $\dot{v} = \frac{20adydy}{dx^2} - R ds$ (cir.). At vero est $d\dot{v} = \frac{du ds}{dx^2} + \frac{2u ds d\dot{s}}{dx^2}$. Hinc ergo ob dds ds =

= d \dot{s} ddy habebitur $\frac{du ds}{dx^2} = -\frac{10^m ds^{2m+1}}{c^m dx^{2m}}$ seu $e^m d^{x^{2m-2}} du + u^m ds^{2m-1} = 0$. Datur autem u in x; et hanc ob rem ds ex aequatione per x tantum poterit determinari; erit scilicet ds =

$$\frac{e^{\frac{2m-2}{m} dx^{2m-1}} (-du) \frac{1}{2m-1}}{u^{2m-1}}$$

Vnde invenire licet

aequationem pro curva inventa. Hac vero inventa simul innotescit P ex aequatione $P = \frac{2uady}{dx^2}$.
Q. E. I. Co-

ut secundum horizontem tendentem

91. esse vni nisi in est acc

92. sistente tus, tum ob Motus quo fi.

93. propositio: abicit in contin: Haec: determ hypot lubitu endur

94. it cum medic Ex q corpu

AM=r, fit celeritas in M, debita in M altitudo exponens medii vna celeritatis,

His positis erit nim ddy loco m cadit. Deinde: At vero ob dds ds = $\frac{10^m ds^{2m+1}}{c^m dx^{2m}}$ seu $e^m d^{x^{2m-2}} du + u^m ds^{2m-1} = 0$. Datur autem u in x; et hanc ob rem ds ex aequatione per x tantum poterit determinari; erit scilicet ds =

$$\frac{e^{\frac{2m-2}{m} dx^{2m-1}} (-du) \frac{1}{2m-1}}{u^{2m-1}}$$

Vnde invenire licet

Hac vero inventione $P = \frac{2uady}{dx^2}$.
Co-

Corollarium 1.

992. Motus igitur horizontalis non potest esse uniformis, foret enim ob $du=0$, etiam $ds=0$; nisi in vacuo quo $c=\infty$, vbi semper et necessario est acquabilis. Multo minus quoque in medio resistente motus horizontalis poterit esse acceleratus, tum enim ds vel negativum vel imaginarium obtineret valorem, quod verumque absurdum. Motus ergo horizontalis debebit esse retardatus, quo fiat du negativum.

Corollarium 2.

993. Si resistentia fuerit ipsis celeritatibus proportionalis, fiet $m = \frac{1}{2}$ et aequatio pro curva abicit in $du \sqrt{c} + dx \sqrt{u} = 0$. Quae autem, quia non continet s vel y, ad curvam pertinere non potest. Haec autem aequatio ipsam motum horizontalem determinat. Id quod indicio est in hac resistentiae hypothesi, non quemvis motum horizontalem pro lubitu accipi posse, sed necessario eum esse accipiendum, qui hac aequatione determinatur.

Corollarium 3.

994. Iste autem motus horizontalis congruit cum motu corporis horizontali in AP in eodem medio resistente, sed a nulla potentia sollicitatum. Ex quo cognoscitur, quaecumque fuerit potentia corpus sollicitans, modo eius directio vbiq; de-

orsum tendit, in medio resistente in simplici celeritatum rationem motum horizontalem perpetuo effe eundem. Quia in re motus in hac resistente hypothesi similis est motui in vacuo, in quo motus horizontalis semper est aequalis, quantum eunque potentia devium tendens sit variabilis.

Corollarium 4.

995. Assumpto igitur hoc motus horizontalis valore, altera aequatio $P = \frac{2ady}{dx^2}$ curvam descriptam determinabit, in qua pro P vero quamcunque quantitatem assumere licebit. In hac igitur resistente hypothesi, hoc problema generaliter est solutum: ut inveniantur curva, quam corpus vtrunque deorsum sollicitatum describit.

Corollarium 5.

996. Cum autem sit $-\frac{du}{v} = dx$, erit $2\sqrt{bc-2\sqrt{cu}} = x$, posita celeritate initiali in $A = \sqrt{h}$. Fiet ergo $2\sqrt{cu} = 2\sqrt{bc} - x$ et $u = \frac{(2\sqrt{bc}-x)^2}{4a}$. Pro curva ergo descripta haec habebitur aequatio $2\sqrt{P dx^2} = ddj (2\sqrt{bc-x})^2$.

Corollarium 6.

997. Hae igitur omnes curvae asymptoton habebunt verticalem in distantia $2\sqrt{bc}$ a vertice A. Namque x maius esse nequit quam $2\sqrt{bc}$ et cum

LIBRO IN MEDIO RESISTENTE. 425

corpus in simplici celeritate perpetuo effe resistente hypothesi quomotus horizontalis eunque

fibus horizontalibus thesi $\frac{u^m dx}{c^m} = dx$ sistentem corpus vtrunque

tertia tegrabit, thesi ferentiam in $A = \sqrt{h}$. Pro aequatio $2\sqrt{P$

erit i

uae asymptoton \sqrt{bc} a vertice A. $2\sqrt{bc}$ et cum

corpus horizontaliter motum ultra hunc terminum progredi nequeat, etiam corpus in curva latum non ultra peringere poterit.

Corollarium 7.

998. Si in aliis quoque resistente hypothesibus motus horizontalis in curva AM cum motu horizontali in recta AP in eadem resistente hypothesi congruens accipiat, ita ut ponatur $du = \frac{u^m dx}{c^m}$; prohibet pro curva AM haec aequatio $ds = dx$ et $P = a$. Illa igitur congruentia in aliis resistantiae hypothesibus nequidem locum habet.

Corollarium 8.

999. Sit igitur resistantia ut quadratum celeritatis seu $m = x$. Quare erit $ds = \frac{c^m dx}{x}$, et integrando posita b altitudine celeritati in A descripta, $s = c / \frac{b}{x}$. In hac igitur resistente hypothesi erit arcus AM divinus per ac aequalis differentiae logarithmorum celeritatum horizontalium in A et M.

Corollarium 9.

1000. In hac ergo resistente hypothesi erit $u = e^{-\frac{x}{b}}$. Ex quo prohibet $P = \frac{2bd dy}{x} = e^{\frac{x}{b}} dx^2$.

Iii

Sen