

Seu cum sit $d' = \frac{cdx}{u}$, erit $dd's = \frac{cdx \cdot u + cd^2x}{u^2} = \frac{d^2y}{ds}$.
 At est $dy = \sqrt{(c^2u^2 - x^2)dx}$. Unde habebitur $d'dy = \frac{cdx \cdot u + cd^2x}{u^2} = \frac{d^2y}{ds}$.
 Consequenter erit $P = \frac{cdx \cdot u + cd^2x}{u^2}$.

Corollarium IO.

1001. Si aequatio inter u et x accipitur
 $u^n dx = \frac{x^n du}{f^n}$ seu $\frac{(n-1)u^{n-1}}{f^n} = \frac{(n-1)u^{n-1}}{f^n}$
 $x = \frac{x^n}{f^n}$, erit $dx = \frac{f^n du}{u^n}$ et $ddu = \frac{n du^2}{u^2}$. His
 substitutis probabit in medio resistente in duplicata
 celeritatum ratione $P = \frac{f^{2n} V(c^2 u^{2n-2} - f^{2n})}{2(n-1)c^2 u^{3n-2}}$.
 Pro curva autem quaesita haec habebitur aequatio
 $dy = \frac{du V(c^2 u^{2n-2} - f^{2n})}{u^n}$.

Corollarium II.

1002. Hoc igitur casu u^{2n-2} maius esse de-
 bet quam $\frac{f^{2n}}{c^2}$ seu u maius quam $\frac{f^{n-1}}{c^{n-1}}$. Quare
 si motus horizontalis fieri potest minor quam haec
 quantitas, motus in curva non erit motui horizon-
 talli dato respondebit. Nam si curva vlticulus ten-
 deret foret tam dy quam P imaginariam.

Co-

LIBE

1003. $\frac{d^2y}{ds} = \frac{d^2y}{ds}$,
 erit $d'dy = \frac{d^2y}{ds}$.
 P =
 1004. $n = 1 - k$,
 vero AP
 $u = b$.
 que $u^k = \frac{2k\beta^3 k_n}{c^2 V(b^2 k - u^2 k)}$
 $\frac{dx}{c^2 V(b^2 k - u^2 k)}$
 $\frac{dx V(2k c^2 x - k^2 x^2)}{c - kx}$

CURVIL.

accipitur
 $\frac{1}{(1-u^2)} \frac{du}{u^2}$. His
 duplicata
 $\frac{1}{(1-u^2)}$
 aequatio

10
 motus 1
 quadrar
 sit $u = b$
 decresci
 gentem
 tos cur
 ponimur
 potenti
 progredi
 examina
 corpor

Co-

Corollarium I2.

1003. Ad inconueniens hoc euitandum de-
 bebic n minus esse vltitate, fiat ergo $n-1 = -k$, seu
 $n = 1 - k$. Hoc posito erit $u^k = b^k - f^{k-1} kx$. Existente
 vero AP tangente curuae in A erit vbi $ds = dx$, ibi
 $u = b$. Hinc erit $b^{n-1} c = f^n$ seu $\frac{c}{b^k} = f^{1-k}$, ideo-
 que $u^k = b^k (1 - \frac{kx}{c})$. Porro autem sit $P = \frac{2k\beta^3 k_n}{c^2 V(b^2 k - u^2 k)}$
 et $dy = \frac{dx}{u^k} V(b^2 k - u^2 k)$
 $\frac{dx V(2k c^2 x - k^2 x^2)}{c - kx}$

Scholion.

1004. Nulla igitur huiusmodi hypotheffis
 motus horizontalis in projectorium in fluido potest
 quadrare. Quicquid enim sit k potentia in A vbi
 sit $u = b$, est infinite magna; deinde vero perpetuo
 decrescit. Hae curuae etiam omnes habent tan-
 gentem verticalem vbi est $u = \frac{c}{k}$, quae est asymp-
 tota curuae. Ceterum hoc problemate finem im-
 ponimus huic primae tractationi, qua directionem
 potentiae sibi semper parallelam posuimus; atque
 progredimur ad vires centripetas considerandis;
 examinaturi, quomodo medium resistens motum
 corporum ad fixum punctum attractorum turbet.

PROPOSITIO 120.

Problema.

1005. Attrahatur corpus in medio quocunque resistente perpetuo ad punctum fixum C vi quacun- que; determinare curvam AM, quam corpus etiam- que proiectum describit.

Solutio.

Cum corpus est in M ponatur eius distantia a centro MC=y, elementum Mm=ds; celeritas in M sit debita altitudini ψ . Ducatur mC et ex M in eam normalis Mm', erit m'r=dy. Porro ducta tangente MT, sit ex C perpendicularum in eam de- missum CT=p, et radius osculi in M=r', qui erit = $\frac{ydy}{ds}$. Iam sit vis qua corpus in M ad C trahitur =P et vis resistentiæ in M=R. Ex potentia au- tem P resoluta prodit vis normalis = $\frac{P^2}{y}$ et tangen- tialis = $-\frac{Pdy}{ds}$, retardabit enim corporis motum. Ex vi autem normali habebitur hæc æquatio $\frac{2\psi}{r}$ = $\frac{P^2}{y}$ seu $2\psi ds = Pp dy$ (552). Cum præterea vis tangentialis resistentia minuta sit $-\frac{Pdy}{ds}-R$ erit $d\psi = -Pdy - Rds$ (cit.). Ex quibus æquationibus coniunctis tum celeritas corporis in singulis locis, tum ipsa curva AM cognoscitur. Q. E. I.

Co-

LI

TI CURVIL.

ds:dy
substitu
nata i
suffici

lor in
 $\frac{2\psi ds}{P}$
erit

do in

Co-

quo quocunque
C vi quacun-
corpus etiam-

is distantia a
ls; celeritas
mC et ex M
Porro ducta
in eam de-

prop
R =
æqu
altitu
pend

1 præterea
 $\frac{Pdy}{ds}-R$ erit
æquationibus
singulis locis,
I.

Corollarium I.

1006. Ob similia triangula Mm', CMT erit $ds:dy = y \cdot V(y^2 - p^2)$ ideoque $ds = \frac{y dy}{\sqrt{y^2 - p^2}}$. Quo substituro prodibit $d\psi = -Pdy - \frac{Ry dy}{\sqrt{y^2 - p^2}}$. Elimina- nata igitur ψ obtinebitur æquatio inter y et p, quæ sufficit ad curvam determinandam.

Corollarium 2.

1007. Quia est $P = \frac{2\psi ds}{p}$; substituatur hic va- lor in altera æquatione. Quo facto prodibit $d\psi + \frac{2\psi ds}{p} = -Rds = -\frac{Ry dy}{\sqrt{y^2 - p^2}}$. Ex qua æquatione si R sit- erit potentia ipsius ψ poterit valor ipsius ψ inueniri.

Corollarium 3.

1008. Sit resistentia quadrævis celeritarum proportionalis et medium uniforme; ita ut sit $R = \frac{\psi}{e}$. Hinc igitur erit $d\psi + \frac{2\psi ds}{p} = -\frac{\psi ds}{e}$, quæ æquatio integrata dat $\psi^2 = b^2 e^{\frac{2s}{e}}$, vbi b est altitudo debita celeritati in initio A, et h est per- pendiculum ex C in tangentem in A demissam.

Corollarium 4.

1009. Cum igitur in hac resistentiæ hypo- thesi sit $\psi = \frac{b^2}{e^2 p^2}$, erit vis $P = \frac{2b^2 ds}{e^2 p^3}$. Quan- do igitur P in y datur, hæc æquatio erit æquatio
quæ-

quæstia pro curva AM, celeritas autem in quouis loco M est reciproce vt perpendicularium in tangentem et vt numerus cuius logarithmus est via descripta per 2c diuisa coniunctum.

Corollarium 5.

1010. In hac igitur resistentiæ hypothesi corpus eandem curuam describet follicitatum a vi centripeta $\frac{V}{e}$, quam describit in vacuo follicitatum a vi V. In utroque enim casu æquatio pro curua quæstia erit hæc $Vd\dot{v} = \frac{2b^2cd\dot{v}}{p^2}$. Quare quo corpus in hoc medio resistente eandem quam in vacuo curuam describat, vis centripeta perpetuo debet decrescere in ratione, cuius logarithmus est spatium descriptum ad e applicatum.

Corollarium 6.

1011. Sit resistentia potestati exponentis 2m celeritatum proportionalis et medium unifornie ita vt sit $R = \frac{q^m}{c^m}$. Erit igitur $d\dot{v} + \frac{2cd\dot{p}}{p} = -\frac{q^m d\dot{s}}{c^m}$. Quæ integrata dat $q^{1-m} = \frac{(m-1)h^{2m-2}}{c^m} \int \frac{d\dot{s}}{p^{2m-2}}$.

Co-

II

II CURVIL.

tem in quouis am in tangentem est via descripta in hypothesi follicitatum a vi vacuo follicita æquatio pro rem seu arcum Hæc in posita leuiter area penduli

tem in quouis am in tangentem est via descripta in hypothesi follicitatum a vi vacuo follicita æquatio pro rem seu arcum Hæc in posita leuiter area penduli

$q^1 = \frac{2ibv^c - c^2 p^c}{c^2 p^c}$
 A VI $\frac{1}{b^2 v^c} = \frac{1}{c^2 p^c}$
 quoniam

Co-

Corollarium 7.

1012. Sit resistentia celeritatus proportionalis seu $m = \frac{1}{2}$, erit $V = -\frac{1}{2V} \int p d\dot{v}$. Exponit autem $\int p d\dot{v}$ duplam aream AC'M, quæ nobis sit S. Et detracta constante erit $V^2 = \frac{C-2s}{2V^2} = \frac{b^2 v^c - s}{2V^2}$. Habentibus b et c eandem quos ante Coroll. 5. valores.

Corollarium 8.

1013. In hac igitur resistentiæ hypothesi celeritas corporis euanescit, quando corpus rectorem seu aream absoluerit æqualem ipsi bV'oc. Hoc igitur spatium tantum est, vt corpus nunquam possit arcum ipsi æqualem abscindere. Atque celeritas corporis in M est directæ vt hoc spatium area iam absoluta remanens et reciproce vt perpendicularium in tangentem.

Corollarium 9.

1014. In eadem resistentiæ hypothesi est $q^1 = \frac{(b^2 v^c - s)^2}{p^2}$. Vis igitur centripeta erit $\frac{2ibv^c - s^2}{c^2 p^2} = P$. Deinde vero tempus, quo arcus A VI ab oluitur est $\int \frac{p d\dot{v}}{b^2 v^c - s} = \int \frac{2d\dot{v} V}{b^2 v^c - s} = aV'c$ $\frac{1}{b^2 v^c - s}$. Tempore ergo infinito opus est, antequam corpus aream abscindat $= b^2 V'bc$, seu antequam omnem motum amittat.

Scho-

Scholion.

1015. Hæc igitur sunt generales leges, quas corpus in medio resistente a vi centripeta quancunque sollicitatum observat. Eas autem pro resistentiâ ipsius celeritatis et celeritatum quadratis proportionali solus deduxi, tum quia licuit, quod in alis hypothesebus fieri non potuisset, tum quia insipientibus hæc duas resistentias, vt hæcenus fecimus, potissimum sumus consideraturi. Nunc autem datas sumemus vires centripetas vt quæ sunt distantiarum potestatis proportionales, et innestigabimus, quales differentias resistentia curvis descriptis inducat. Deinde iuxta insitutum in præcedentibus adhibitum, curvam datam ponemus vna cum vel vi centripeta vel resistentia vel celeritate atque in reliqua inquiremus.

PROPOSITIO 121.

Problema,

1016. Si vis centripeta fuerit distantiarum potestati cuiusque a centro proportionalis, corpus que moveatur in medio resistente visiformi, quod resissat in duplicata celeritatum ratione: determinare curvam A M quam corpus describet, et motum curvis in ea.

Solutio,

Manentibus vt ante A M = y, CT = p, Mm = ds, celeritate in M debita altitudini φ, erit P =

LIB.

NCTI CURVIL.

ales leges, quas centripeta quancunque pro resistentiâ quadratis proportionali licuit, quod in c, tum quia in r hæcenus fecimuri. Nunc autem vt quæ sunt entia curvis descriptum in præcedentibus adhibitam ponemus vna cum vel celeritate atque in reliqua inquiremus.

1017. Quænam proditura sit æquatio, si vis centripeta fuerit vel distantis vel reciproce quadratis distantiarum proportionalis, ex æquatione inuenta facile apparet, si modo 1 vel 2 loco n substituantur. Huiusmodi autem substitutiones omnes nihil inuane ad æquationem generalem tractabiliorem efficiendam.

Corollarium 2.

1018. Si medium non possum fuisse vni forme sed eius exponens variabilis q, loco e^s prodiis-

P = $\frac{y^n}{f^n}$ et R = $\frac{v}{c}$. Hinc habebitur pro curva quæstita hæc æquatio $\frac{y^n}{f^n} = \frac{2bi^2ny}{c^2p^3dy}$ et $v = \frac{b i^2}{c^2 p^2}$

Ex illa autem æquatione non multum ad curvam cognoscendam proficitur ob e^s involutum; quare sumtis logarithmis erit $\frac{s}{c} = \frac{1}{2} \log \frac{2bi^2ny}{c^2p^3} + \log \frac{1}{f^n} - \log \frac{1}{c^2p^2}$ atque $\frac{ds}{c} = \frac{2bi^2ny}{c^2p^3} - \frac{2bi^2}{c^2p^2} - \frac{3ny}{2p}$ sumto dy constante. Quia vero est ds = $\frac{2dy}{\sqrt{1-y^2-p^2}}$ erit $\frac{2dy}{\sqrt{1-y^2-p^2}} = \frac{2bi^2ny}{c^2p^3} - \frac{2bi^2}{c^2p^2} - \frac{3ny}{2p}$. Quæ est æquatio inter y et p pro curva quæstita. Q. E. I.

Corollarium 1.

1017. Quænam proditura sit æquatio, si vis centripeta fuerit vel distantis vel reciproce quadratis distantiarum proportionalis, ex æquatione inuenta facile apparet, si modo 1 vel 2 loco n substituantur. Huiusmodi autem substitutiones omnes nihil inuane ad æquationem generalem tractabiliorem efficiendam.

Corollarium 2.

1018. Si medium non possum fuisse vni forme sed eius exponens variabilis q, loco e^s prodiis-

differt $e^{\sqrt{2}}$ (873). Atque pro curva descripta haec aequatio $\frac{y^2 dx}{\sqrt{2} \sqrt{2-p^2}} = \frac{dx}{p} - \frac{ny}{y} - \frac{3dx}{p}$. Vbi si q distantiae y fiat proportionalis aequatio ad differentialem primi gradus poterit reduci.

Corollarium 3.

1019. Sit igitur exponens resistentie $q = \frac{2}{a}$, atque curva descripta sequente aequatione exprimitur $\frac{a dy}{\sqrt{2-p^2}} = \frac{dx}{p} - \frac{ny}{y} - \frac{3dx}{p}$. In qua cum in singulis terminis dimensionum numerus evanescat, reductio ad differentialem primi gradus locum habet.

Corollarium 4.

1020. Hoc autem modo reperietur aequatio differentialis primi gradus. Ponatur $y = e^{act}$ et $p = e^{act} t$; erit $dy = e^{act} z dt$, et $dd y = e^{act} (z' dt + z dt^2)$. Quare erit $ddt = \frac{dz}{z} - z dt^2$. Porro erit $dp = e^{act} (dt + z dt)$ et $dd p = e^{act} (ddt + z' dt + z dt^2 + t dt^2 + z^2 dt^2) = e^{act} (\frac{dz}{z} + z' dt + z dt^2)$. Ex quibus reperietur $\frac{dz}{z} = \frac{ddt}{e^{act}}$. $\frac{ddt}{z} = \frac{ddt}{z} - n z dt - \frac{3z dt}{z} = \frac{ddt}{z} - \frac{ddt}{z} - \frac{3z dt}{z} = \frac{ddt}{z} - \frac{ddt}{z} - \frac{3z dt}{z}$

Corollarium 5.

1021. Si vis centripeta reciproce proportionalis ponatur cubis distantiarum, erit $n = -3$. Cur-

LIBER

PUNCTI CURVIL.

Curva erit $\frac{a z dt}{\sqrt{1-t^2}}$

curva descripta $\frac{3 dx}{p}$. Vbi si q quatuor ad differentiam ad differentiam reduci.

101

proportio Atque curvature $\frac{a}{\sqrt{1-t^2}}$ modo si in ta esset p

essentiae $q = \frac{2}{a}$, aequatione exprimitur in singulis terminis, reductio in habet.

102

casu deficiente casu fit ideo re haec aequatio

reperietur aequatio ponatur $y = e^{act}$ $z = e^{act} (z' dt + z dt^2)$ et $ddt = \frac{dz}{z} - z dt^2$

103

rentis, sistere pro, ac lem pri exponere cell. 1 a solis v

reperietur aequatio ponatur $y = e^{act}$ $z = e^{act} (z' dt + z dt^2)$ et $ddt = \frac{dz}{z} - z dt^2$

Cur-

Curva ergo descripta continetur hac aequatione $\frac{a z dt}{\sqrt{1-t^2}} = \frac{dx}{p} - \frac{ny}{y} - \frac{3 dx}{p}$

Corollarium 6.

1022. Si vis centripeta fuerit reciproce proportionalis quadratis distantiarum erit $n = -2$. Atque curva descripta sequente exprimitur aequatione $\frac{a z dt}{\sqrt{1-t^2}} = \frac{dx}{p} - \frac{2z dt}{z} - z dt^2$. Eodem modo si vis centripeta ipsius distantii seu $n = 1$ posita esset prodisset $\frac{a z dt}{\sqrt{1-t^2}} = \frac{dx}{p} - \frac{2z dt}{z} - 4 z dt^2$.

Corollarium 7.

1023. Omnes hac aequationes curvas in varietate descriptas dabunt, si ponatur $a = 0$. Hoc enim casu fit resistentie exponens infinite magnus atque ideo resistentie infinite parva. Habebitur autem hac aequatione $\frac{1 dx}{\sqrt{1-t^2}} + \frac{3 dx}{p} + (n-3) z dt = 0$.

Scholion.

1024. Quando igitur exponens medii resistentie, quod in duplicata celeritatum ratione refertur, ponitur, proportionalis est distantii a centro, aequatio pro curva descripta ad differentialem primi gradus reduci potest; id quod in aliis exponentis resistentie q hypothesebus vix fieri potest. Intellego autem tales ipsius q valores, qui a solis distantii y pendent, quippe quae possitio la

La admitti potest ratione. Incongruum enim esset q per p i. e. per ipsam curvam, quae adhuc est incognita; dare. Interim tamen aequatio differentio-differentialis semper ad differentialem primi gradus potest reduci, quoties q fuerit functio vnius dimensionis ipsarum y et p coniunctim. Sed cum hae aequationes, tamen si sunt differentiales primi gradus, neque integrari neque separari queant, nihil praestant utilitatis. Hanc ob rem resistentiam, quae celeritatibus ipsis est proportionalis, considerabimus cum vi centripeta cuiuscunque distantiarum poreffari proportionali coniunctam.

PROPOSITIO 122.

Problema.

1025. In medio uniformi, quod resistit in simpliciter celeritatum ratione, moueatur corpus attractum ad centrum C vi potestati cuiuscunque distantiarum proportionali: determinare curvam AM quam corpus describet.

Solutio.

Positis $CM=y$, $CT=p$, $Mm=ds$, celeritate in M debita altitudini y , et exponente resistentiae $=q$, sit vis centripeta $=\frac{y^n}{r^n}$, et area $ACM=\frac{1}{2}sp$
 $ds=ds$. His praemissis erit $\sqrt{v}=\frac{b\sqrt{bc-S}}{p\sqrt{c}}$, et $\frac{y^n}{r^n}$

LI

CURV.

enim esset
 hac est in-
 o differen-
 tem primi
 nctio vnius
 Sed cum
 tales primi
 neant, nil
 sistentiam,
 lis, confi-
 distantia-

resistit in
 pus attra-
 e distanti-
 AM quam
 celeritate
 essentiae
 $M=\frac{1}{2}sp$
 , et $\frac{y^n}{r^n}$

(1012 et 1014), vbi b est altitudo celeritati in A debita, et h perpendicularium ex C in tangentem in A demissum. Quo eliminetur S, aequationi innentae haec induatur forma $b\sqrt{bc-S}=\frac{\sqrt{c}p^2y^ndy}{Y_2f^ndp}$. Ex qua differentiarumdo postio dp constare oritur $-\frac{p^2ds}{2}=-\frac{y^pdy}{2\sqrt{(y^2-p^2)}}$
 $\frac{cp^3y^nddy+3cp^2y^ndydp+ncp^3y^{n-1}dy^2}{2\sqrt{2}f^ncp^3y^ndydp}$ seu $0=$
 $\frac{dy}{\sqrt{(y^2-p^2)}} + \frac{cp^ny^nddy+3cy^{\frac{n-2}{2}}dydp+ncp^ny^{\frac{n-4}{2}}dy^2}{Y_2f^ncpdydp}$
 Quae aequatio naturam curvae describitur AM exprimit. Hac vero cognita statim innotescit celeritas corporis ex area curvae et perpendiculari p.
 Q. E. I.

Corollarium I.

1026. Si loco dp assumtum fuisset elementum dy constans, prodidisset ista aequatio $\sqrt{(y^2-p^2)}=\frac{cp^ny^ndddp-3cy^{\frac{n-2}{2}}dp^2-ncp^ny^{\frac{n-4}{2}}dydp}{Y_2f^ncpdydp}$. Ex quibus aequationibus autem, quia ad differentiales primi gradus reduci nequeunt, nihil potest concludi.

Corollarium 2.

1027. Reductio supra (1020) adhibita semper locum habet, si in aequatione differentio-differ-

rentiali indeterminatae p et y eundem dimensionum numerum constituent. Hoc autem accidit si $n=1$, i. e. si vis centripeta fuerit ipsas distantias a centro proportionalis. Erit tum enim pro curva quaesita $\sqrt{y^2-p^2} = \frac{cp^2dy}{\sqrt{2c^2y^2-p^2} \sqrt{u}}$. Posito dy const.

Corollarium 3.

1028. Hac igitur hypothese ponatur $y=cjz$ et $ct=jz^2h$; unde fit $dy=cjz^2hdz$; $dp=cjz^2h'(1+zt)$ et $hdz=cjz^2h'(1-\frac{dz}{z}+zdt)$. His substituitis habebitur $\frac{d(1+tz)^{\frac{3}{2}} \sqrt{2}fs}{\sqrt{c}(1-tt)} = \frac{1\frac{1}{2}z}{z} - 3at - 6t z dt - 4t^2 z^2 dt$. $= -\frac{1\frac{1}{2}z}{z} - 2dt(1+tz)(1+2tz)$. Seu posito $tz=n$ prodibit $\frac{d(1+n)^{\frac{3}{2}} \sqrt{2}fu}{\sqrt{c}(1-tt)} = -\frac{tdu}{u} - 2dt(1+n)(1+2n)$.

Corollarium 4.

1029. Aequatio haec integrationem admittit si dividatur per $tt(1+n)^{\frac{3}{2}} \sqrt{u}$, prodibit enim $\frac{d\sqrt{c}(1-tt)}{2f} = \frac{du}{2t(1+n)^{\frac{3}{2}} \sqrt{u}}$ Cuius integralis est $C - \frac{\sqrt{c}(1-tt)}{\sqrt{2c}} = \frac{2t(1+2n)}{\sqrt{u(1+n^2)}}$, seu $Ct - \frac{\sqrt{c}(1-tt)}{\sqrt{2c}} = \frac{1+2n}{\sqrt{u(1+n^2)}}$

Co-

LI CURVIL.

... si $n=1$, ... a centro na quaesita ... const. $\frac{2}{y}$, $\frac{2}{y^2}$, $\frac{2}{y^3}$, $\frac{2}{y^4}$

ut $y=cjz^2$ et $ct=jz^2h$ substituatis $1-6t z dt - 4t^2 z^2 dt$. Seu $tz=n$. $\frac{tdu}{u}$

non i... integrari... trans... xum, dam... as ad

Co-

Corollarium 5.

1030. Est vero vi fibrationum a fixuram $t = \frac{p^2}{y}$, $z = \frac{p^2 dy}{y^2 p - p^2 y}$ et $u = \frac{p^2 dy}{y^2 p - p^2 y}$ ac $1+n = \frac{y^2+p^2}{y^2-p^2}$ Quamobrem pro curva quaesita erit $\frac{y^2+p^2}{y^2-p^2}$

Corollarium 6.

1031. Quo autem differentia lia sunt ratio- nalia est $2u+1 = \frac{c y^2 z^2 - \sqrt{c}(1-tt)}{\sqrt{c}(1-tt) - \sqrt{c}(1-tt)}$ $\frac{2p^2+p^2 y}{2p^2+p^2 y}$ restituro $p=y$. Habebitur ergo sequens aequatio in qua indeterminatae t et t sunt a se invicem separatae $\frac{c d t^2 z^2 - d t^2 (1-tt)}{\sqrt{c}(1-tt) - \sqrt{c}(1-tt)}$ $\frac{dt}{1-tt}$ $\frac{2dy}{y}$. Ex qua aequatione curva confecti poterit.

Scholion.

1032. Huius aequationi veterius reducenda non immoretur, estis suspicor eum denno posse integrari. Hoc quidem certum si fuerit $CV az = f$; quo casu integrale tam fit compositum, ut huc transire non liceat. Ex quo intelligi potest integrale generaliter sumtum maxime fore perplexum, ita ut vix quicquam ad motum cognoscendum inae deduci possit. Quamobrem his missis ad inuenta problemata pergite.

PRO-

PROPOSITIO 123.

Problema,

Tabula XIII 1033. Si data fuerit curva A M quam corpus describit et resistentia in singulis locis M, determinare eam centripetam ad centrum C perpetuo directam, et celeritatem in singulis locis.

Solutio.

Ponatur ut ante CM=y, Mu=di, CT=ph, altitudo debita celeritati in M=v, resistentia =R, et vis centripeta =P. His positis habebitur ista aequatio $d\psi + \frac{2vd\psi}{p} = -R/ds$ (1007), ex qua cum curva AM et resistentia R dentur, inuenietur v ex aequatione integrali $p^2v = -\int R p^2 ds$, nempe $v = \frac{\int R p^2 ds}{p^2}$. Inuenta autem v reperietur P = $\frac{2vd\psi}{p^2 ds}$ = $\frac{2d\psi/R p^2 ds}{p^2 ds}$ (1005). Q. E. I.

Corollarium I.

1034. Si celeritas in initio A ponatur v/b et perpendicularum in tangentem in A ex C demissum = b, in casu nullius resistentiae seu in vacuo prodibunt hae aequationes $p^2v = bb^2$ et P = $\frac{2bv^2 dp}{p^3 ds}$.

Corollarium 2.

1035. In medio igitur resistente si $\int R p^2 ds$ ita capiatur, ut evanescat, evanescente arcu AM, erit $v = \frac{bb^2 - \int R p^2 ds}{p^2}$ et P = $\frac{2dp(bb^2 - \int R p^2 ds)}{p^3 ds}$. Co.

I CURVIL.

1 I quam cor-
ma A M, de-
tur ce
vis ce
= $\frac{2vd\psi}{p^2}$
V: $\frac{2d\psi}{p^2 ds}$

1
na A M
peta v
ex ca
Inuent
tia v
Resiste
Astante

1
centru
feu R:
re hab
et P =
et pro
co etia
vis ce

1 I quam cor-
na A M, de-
tur ce
vis ce
= $\frac{2vd\psi}{p^2}$
V: $\frac{2d\psi}{p^2 ds}$

1
=di, CT=ph,
, resistentia
tis habebitur
) , ex qua
inuenietur v
is, nempe $v = \frac{\int R p^2 ds}{p^2}$

1
ponatur v/b
ex C demis-
seu in vacuo
et P = $\frac{2bv^2 dp}{p^3 ds}$.
ite si $\int R p^2 ds$
e arcu AM,
 $p^2 ds$. Co.

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 41

Corollarium 3.

1036. Si corpus in vacuo moveretur in curva AM eadem celeritate initiali in A, et si dicatur celeritas, quam in M habiturum esset v/u, et vis centripeta in M=v, tum foret $u = \frac{bb^2}{p^2}$ et V = $\frac{2bv^2 dp}{p^3 ds}$. Quare erit $u : n - v = bb^2 : \int R p^2 ds$ et V : V - P = $bb^2 : \int R p^2 ds$.

Corollarium 4.

1037. Cum igitur hoc problema, quo curva AM et celeritas initialis in A datur, vis centripeta vero quaeritur, iam sit solutum in cap. praeced. ex eadem solutione simul hoc problema soluitur. Inuenta enim $\int R p^2 ds$, statim innotescit differentia virium centripetarum in vacuo et medio resistente, atque ideo ipsa vis centripeta in medio resistente.

Exemplum I.

1039. Si curva AM fuerit circulus radii a, centrum in C habens, et resistentia vbiq; eadem seu R = constanti A; erit $y = \sqrt{a^2 - x^2}$ et $b = a$. Quare habebitur $\int R p^2 ds = A a^2 s$, ideoque $v = b - As$ et P = $\frac{2b - 2As}{a}$. Celeritas ergo perpetuo decrescit, et proflis evanescit descripto arcu $\frac{b}{x}$, quo lococo etiam vis centripeta in nihilum abit. Est autem vis centripeta vbiq; ut quadratum celeritatis. Tem-

442 CAP. SEXT. DE MOTU PUNCTI CURVIL.

Tempus praeterea, quo arcus AM percurritur est $\frac{2\sqrt{a^2-2\sqrt{b-2s}}}{\chi}$, et tempus quo corpus ad quietem redigitur est $\frac{2\chi b}{\chi}$.

Exemplum 2.

Tabula XIII. 1039. Sit curva AMC logarithmica spiralis, cuius centrum in C, et resistantia sit potestas quaecunque distantiae CM, nempe $R = \frac{y^n}{\pi}$. Erit

ergo $p = ay'$ et posito $g = V(1 - a^2)$, $ds = -\frac{dy}{g}$. Ponatur vero AC = a, erit $b = \alpha a$.

Fiet igitur $\int R p^2 ds = \frac{a^2 a^{n+3} - a^2 y^{n+3}}{(n+3)g^2 \pi}$, hinc-

que $v = \frac{(n+3)ga^2 b f^{n-a^{n+3}} + y^{n+3}}{(n+3)g f^n y^2}$. Arque

$P = \frac{2(n+3)ga^2 b f^{n-a^{n+3}} + 2y^{n+3}}{(n+3)g f^n y^3}$. In

casu vero quo $n = -3$, qui a logarithmis pendet est $\int R p^2 ds = \frac{a^2 f^2}{g}$. Arque $\varphi = \frac{g a^2 b - f^2 / a}{g y^2}$

et $P = \frac{2ga^2 b - 2f^2 / a}{g y^3}$.

Corollarium 5.

1040. Sitanta corpori in A imprimatur celeritas initialis vt sit $b = \frac{a^{n+1}}{(n+3)g f^n}$; erit etiam vbi-

VII CURVIL.

1 percurritur est us ad quietem

vbiq. Hoc R vt

logarithmica spiralis sit potestas

$R = \frac{y^n}{\pi}$. Erit

$1 - a^2$, $ds = \frac{dy}{g}$, hinc-

erit $b = \alpha a$.

$\int R p^2 ds = \frac{a^2 a^{n+3} - a^2 y^{n+3}}{(n+3)g^2 \pi}$, hinc-

que $v = \frac{(n+3)ga^2 b f^{n-a^{n+3}} + y^{n+3}}{(n+3)g f^n y^2}$. Arque

$P = \frac{2(n+3)ga^2 b f^{n-a^{n+3}} + 2y^{n+3}}{(n+3)g f^n y^3}$. In

arithmis pendet est $\int R p^2 ds = \frac{a^2 f^2}{g}$.

Arque $\varphi = \frac{g a^2 b - f^2 / a}{g y^2}$

et $P = \frac{2ga^2 b - 2f^2 / a}{g y^3}$.

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 443

vbiq. $\varphi = \frac{y^{n+1}}{(n+3)g f^n}$ et $P = \frac{2y^n}{(n+3)g}$. Hoc igitur casu vis centripeta P erit ad resistendum R vt a ad $(n+3)g$. i. e. in data ratione.

Corollarium 6.

1041. Eodem hoc casu est $y = (n+3) \frac{t^{n+1}}{n}$ $\frac{2y^n}{(n+3)g}$ $\frac{y^n}{n} = \frac{(n+3)^{\frac{n}{n+1}} g^{\frac{n}{n+1}} t^{\frac{n}{n+1}}}{n}$ $\frac{2y^n}{(n+3)g}$ $\frac{y^n}{n} = \frac{(n+3)^{\frac{n}{n+1}} g^{\frac{n}{n+1}} t^{\frac{n}{n+1}}}{n}$

R. Resistencia igitur erit in $\frac{2y^n}{n}$ plicata ratione celeritatum medio existente vntormi, quippe cuius exponents est $\frac{2n}{n+1}$.

Corollarium 7.

1042. Si $n = 1$, erit resistencia in ratione celeritatum, et medi exponents $\frac{1}{2}$. In hoc igitur medio corpus spiralem logarithmicam describere poterit, si vis centripeta fuerit distantus proportionalis nempe $= \frac{y}{2g}$ et si initio in A proiciatur celeritate $\frac{2\sqrt{ag}}$. In quocunque praeterea medio resistente vntormi spiralis data poterit describi a corpore, excepto casu, quo resistencia est quadratis celeritatum proportionalis.

Scholion.

1043. Qualis vis centripeta et qualis resistencia requiratur ad id, ut corpus in spirali logarithmica moveatur; Viri iam sapientissimi citati Newtonus et Bernoullius in Princip. Phil. et Act. Lipsic. 1713 exposuere. In sequentibus deinde exemplis plura hac de re afferemus.

PROPOSITIO 124.

Problema.

Tab. XIII. FIG. 2. 1044. Si resistencia fuerit cuiusque celeritatum potestati proportionalis eiusque exponens in singulis locis detur: invenire eam centripetam, quae sciat ut corpus in data curva AM moveatur.

Solutio.

Mantentibus ut ante CM = y, CT, p, Mm, ds, celeritate in M = v, et exponente resistencie = q, sit resistencia R = $\frac{v^m}{q^m}$ et vis centripeta = P. His positis erit $P = \frac{2vd}{pdy} (1005)$, et $ds + \frac{2vd}{p} = \frac{v^m ds}{q^m} (1007)$. Haec aequatio integraeta dat $v^{1-m} = \frac{(1-m)}{p^{2(1-m)}} \int \frac{p^{2(1-m)} ds}{q^m}$. Casu vero quo

LI

PTICURVIL.

quo
mul
ictur
C in
do
grale
v^{1-m}
v=b,
go co

regal
nescat
P =
quo

ve qualis resistencia requiratur ad id, ut corpus in spirali logarithmica moveatur; Viri iam sapientissimi citati Newtonus et Act. Lipsic. 1713 exposuere. In sequentibus deinde exemplis

ingue celeritatum potestati proportionalis eiusque exponens in singulis locis detur: invenire eam centripetam, quae sciat ut corpus in data curva AM moveatur.

CT, p, Mm, ds, celeritate in M = v, et exponente resistencie = q, sit resistencia R = $\frac{v^m}{q^m}$ et vis centripeta = P. His positis erit $P = \frac{2vd}{pdy} (1005)$, et $ds + \frac{2vd}{p} = \frac{v^m ds}{q^m} (1007)$. Haec aequatio integraeta dat $v^{1-m} = \frac{(1-m)}{p^{2(1-m)}} \int \frac{p^{2(1-m)} ds}{q^m}$. Casu vero quo

quo $m = 1$ est $v = \frac{1}{p^2 \int \frac{1}{q}}$. Invenita autem v si mul innotescit P ex aequatione $P = \frac{2vd}{p^2}$. Q. E. I.

Corollarium I.

1045. Sit celeritas, qua corpus in A proicitur, debita altitudini b, et perpendicularium ex C in tangentem in A demissum = h. Atque $\frac{(m-1)p^{2(1-m)} ds}{q^m}$, ita sumatur ut evanescat si do s = 0 seu M in A incidente; hocque integrale ponatur = S. Addita igitur constante erit $v^{1-m} = \frac{C+S}{p^{2(1-m)}}$. Fiat nunc S = 0, erit $p = b$ et v = b, ideoque $C = b^{1-m} h^{2(1-m)}$. Determinata erit go constancte C habebitur $v^{1-m} = \frac{b^{1-m} h^{2(1-m)}}{p^{2(1-m)}}$

Corollarium 2.

1046. In casu $m = 1$, qui peculiaritatem integrationem requirit, si $\int \frac{ds}{q}$ ita sumatur ut evanescat facto s = 0; erit $v = \frac{hb^2}{p^2 e^{\int \frac{1}{q}}}$, ideoque $P = \frac{2b h^2 dp}{e^{\int \frac{1}{q}} p^3 dy}$. In vacuo prodidit $P = \frac{2h^2 dp}{p^3 dy}$ Erit

LIII 3

Erit ergo vis centripeta in vacuo ad vim centripeta tam in hoc medio resistente vr r ad $e \int \frac{ds}{r}$.

Corollarium 3.

1047. Denotante autem m quemcumque alium numerum praeter 1 est $v = \frac{(1-m)b^{2(1-m)} + S \frac{1}{1-m}}{l^{\frac{1}{2}}}$

Ex quo prodit P = $\frac{2(\delta^{1-m}l^{2(1-m)} + S) \frac{1}{1-m} db}{l^{\frac{1}{2}} ay}$ In

vacuo vero prodiffet vis centripeta = $\frac{2b^2 ip}{p^2 dy}$, quae si dicatur = V erit V : P = $b\delta^2 : (\delta^{1-m}b^{2(1-m)} + S) \frac{1}{1-m}$.
 Arque hinc $V^{1-m} : P^{1-m} = \delta^{1-m} b^{2(1-m)} : S$.

Corollarium 4.

1048. Quare si reperita fuerit vis centripeta, quae in vacuo datam curvam ANM producit, ex ea ope huius analogiae inuenitur vis centripeta, quae idem in medio quocunque resistente praestabit, si modo determinetur valor ipsius $\int \frac{(m-1) \delta^{2(1-m)} ds}{q^m}$

Exemplum I.

1049. Si curva data fuerit circulus centrum in D habens, cuius radius MC = a, erit $y = p = a$ et

LIBE. I CURVIL.

et $b = a$
 $q = c$; $\int \frac{ds}{r}$
 et $V = \frac{2b}{s}$

$b^{1-m} + (m-1) \int \frac{1}{s^{1-m}} ds$

$(m-1) \int \frac{1}{s^{1-m}} ds$
 $2(b^{1-m} - \frac{1}{1-m} db)$ In

in simplici $\frac{2b^2 ip}{2a^2 \sqrt{a^2 - s^2}}$, quae = $\frac{2Vb^2 c - s^2}{2 \sqrt{a^2 - s^2}}$.
 $c / \frac{2 \sqrt{a^2 - s^2}}{2 \sqrt{a^2 - s^2}}$.
 quam corperuenerit tripetra e-

leritatum $\frac{2b}{a e^{\frac{1}{2}}}$. C
 culi pro corpus m enim cen tem pro culum in

is centrum it $y = p = a$ et

et $b = a$. Sit praeterea medium uniforme seu $q = c$; erit $\int \frac{(m-1) \delta^{2(1-m)} ds}{q^m} = \frac{(m-1) a^{2(1-m)} s}{c^m} = S$

et $V = \frac{2b}{s}$. Habebitur igitur $\frac{2b}{s} : P = a^2 b : (a^{2(1-m)} b^{1-m} + \frac{(m-1) a^{2(1-m)} s}{c^m}) \frac{1}{1-m}$, seu P : r = $(b^{1-m} + \frac{(m-1) a^{2(1-m)} s}{c^m}) \frac{1}{1-m}$

$(m-1) a^{2(1-m)} s \frac{1}{1-m} : \frac{2}{s}$. Vnde oritur P = $\frac{2(b^{1-m} + (m-1) a^{2(1-m)} s \frac{1}{c^m}) \frac{1}{1-m}}{a}$. Si resistentia fuerit

in simplici ratione celeritatum erit $m = \frac{1}{2}$ et P = $\frac{(2 \sqrt{a^2 - s^2})}{2a^2 \sqrt{a^2 - s^2}}$, et $v = \frac{(2 \sqrt{a^2 - s^2})}{4 s^2}$, vnde ipsa celeritas erit = $\frac{2Vb^2 c - s^2}{2 \sqrt{a^2 - s^2}}$ et tempus, quo arcum ANM absoluit aV

$c / \frac{2 \sqrt{a^2 - s^2}}{2 \sqrt{a^2 - s^2}}$. Opus ergo est tempore infinito, antequam corpus arcum absoluat = aV/bc, quo, cum peruenierit omnem motum amittit et simul vis centripeta euanescit. Si resistentia fuerit quadratis celeritatum proportionalis erit $v = b e^{-\frac{1}{2} s}$ et P = $\frac{2b}{a e^{\frac{1}{2} s}}$. Ceterum motus corporis in peripheria circuli prorsus congruit cum motu rectilineo, quo corpus motum impressum a resistentia amittit. Vis enim centripeta quia semper est normalis celeritatem prorsus non afficit, sed tantum motum in circulo inflectit.

Exem-

Exemplum 2.

1050. Descendat corpus ex A versus centrum C in logarithmica spirali AM, sique exponeus resistentię q vt dignitas quacunq; distantię MC, y ita vt sit $q = \frac{1}{y^{n+1}}$. Ex natura logarithmicę est $p = \alpha y$, atque facta $AC = a$ erit $s = a\alpha$, et posito $\xi = \sqrt{(1-\alpha^2)}$ erit $d\xi = -\frac{\alpha y}{\xi}$. Hinc erit $\int (m-1) \frac{p^{\xi(1-m)/k}}{q^m} = \frac{(1-m)\alpha^2(1-\alpha^2)^{m-1} \int ma}{(3-3m-mn)\xi}$ $(y^{3-3m-mn} - \alpha^{3-3m-mn}) = S$. Sit praeterea $b^{1-m} = \frac{(1-m)^{1-1} \int \frac{1}{1-m} \frac{1}{y^{1-m}}}{(3-3m-mn)\xi}$ erit $e = \frac{1}{(3-3m-mn)\xi}$ atque $P = \frac{2^{\frac{1}{2}}(1-m)^{\frac{1}{2}} \int \frac{1}{1-m} \frac{1}{y^{1-m}}}{(3-3m-mn)\xi}$ Vis centripeta igitur erit reciproce vt potestas distantię, cuius exponeus est $\frac{m}{1-m}$.

Corollarium 5.

1051. Si vis centripeta est constans $\frac{1}{(3\xi)^{1-m}}$, corpus in spirali logarithmica, cuius anguli intersectiois radiorum cum curva constans est ξ , moveri poterit, si existente expone-

LI

LI CURVIL.

te vel $(3\xi)^{\frac{1}{1-m}}$ versus centrum exponeus distantię naturę logarithmicę erit $d\xi = -\frac{\alpha y}{\xi}$. ita $d\xi = -\frac{\alpha y}{\xi}$ terea $b^{1-m} = \frac{(1-m)^{1-1} \int \frac{1}{1-m} \frac{1}{y^{1-m}}}{(3-3m-mn)\xi}$ unde $u = \frac{1}{(3-3m-mn)\xi}$ is centripeta distantię, cuius

absol-
Tem-
vel k
prop

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 449
te resistentię = j, et celeritate initiali debita alt. $(3\xi)^{\frac{1}{1-m}}$.

Corollarium 6.

1052. Si vis centripeta fuerit vt distantia y eleuata ad k, erit $\frac{1}{1-m} = k$ et $n = -\frac{k-1-m}{m}$, unde $P = \frac{2^{\frac{1}{2}} \int \frac{1}{1-m} \frac{1}{\xi^{1-m} j^k}}{(3+k)^{1-m} \xi^{1-m} j^k}$. Resistentie ergo exponeus debet esse $\frac{j^{\frac{1}{m-k-k}}}{\xi^{\frac{1}{m-k-k}}}$, et $\psi = \frac{j^{k+1}}{(2\xi + \xi k)^{1-m} j^k}$ unde $b = \frac{1}{(3\xi + \xi k)^{1-m} j^k}$.

Corollarium 7.

1053. Tempus praeterea, quo arcus AM absoluitur est $\int \frac{ds}{y^q} = \frac{2^{\frac{1}{2}} \int \frac{1}{1-m} \frac{1}{\xi^{1-m} j^k}}{1-k} (a^2 - y^2)^{\frac{1-k}{2}}$. Tempus igitur, quo in centrum C vsque descendit est finitum si $k < 1$, infinitum vero erit si vel $k = 1$ vel $k > 1$.

Corollarium 8.

1054. Sit resistentia quadratis celeritatum proportionalis et exponeus resistentię = $\frac{2}{3}$ erit $Mum \int \frac{ds}{y^q}$

$$\int \frac{dy}{q} = \frac{\delta}{6} \int \frac{a}{y} \quad \text{et} \quad e^{\int \frac{dy}{q}} = \frac{a^{\frac{\delta}{6}}}{y^{\frac{\delta}{6}}} = \frac{a^{\frac{\delta}{6}}}{y^{\frac{\delta}{6}}} \quad \text{posito} \quad i = \frac{\delta}{6}$$

Hinc erit $\psi = \frac{by^{i-2}}{a^{i-2}}$ et $P = \frac{2by^{i-3}}{a^{i-2}}$. In medio igitur hoc resistente corpus quamcumque logarithmicam spiralem describere poterit, si fuerit vis centripeta $= \frac{2by^{i-3}}{a^{i-2}}$ et exponens resistentiae $= \frac{2}{3}$.

Scholion.

1055. In hoc igitur exemplo et corollaris annexis omnes continentur casus, quibus corpus in medio quocumque resistente logarithmicam spiralem describere poterit, sollicitum a vi centripeta positi cuiusque distantiarum proportionali. Vbi casus quo resistentia proportionalis est quadratis celeritarum et eius exponens distantis a centro hoc habet peculiare, ut statim de vim centripetam positi distantiarum proportionalem, quod in aliis resistentiae hypothesebus demum post certo modo determinatam celeritatem initialem obtinebatur. In illa autem resistentiae hypothese, existente exponente resistentiae $\frac{2}{3}$, si corpus in A celeritate quacumque V/b secundum directionem, cuius cum AC inclinationis cosinus est $\frac{2}{3}$ proniciatur, et vis centripeta in A fuerit $= \frac{2b}{3}$, corpus semper in logarithmica spirali movebitur, si praetera vis centri-

LII

CIV CURVIL.

tripeta
In his
spirali

posito $i = \frac{\delta}{6}$

1
scribit
venire
celerit.

In medio
Logarith-
si fuerit vis
resistentiae $= \frac{2}{3}$

F
tripeta
M=R
pointis
(1007)
ex illa
ando
quad
erit
ponat
q =
seu a

et corollaris
nibus corpus in
vicam spiralem
centripeta pro-
portionali. Vbi
l quadratis ce-
a centro hoc
ntripetam po-
quod in aliis
certo modo
obtenebatur.
existente ex-
A celeritate
cuius cum
atur, et vis
semper in lo-
erca vis cen-
tri-

tripeta fuerit ut y^{i-3} , datur autem i quia est $i = \frac{\delta}{6}$. In his igitur casis sunt expolita, quae monum in spirali logarithmica spectant.

PROPOSITIO 125.

Problema.

1056. Si datur curva AM, quam corpus de Tab. xiii. scribit et vis centripeta ad centrum C tendens; invenire resistentiam requiramus in singulis locis M et celeritatem corporis.

Solutio.

Posita MC = j, CT = t, Mm = d', sit vis centripeta in M = P. Deinde ponatur resistentia in M = R, et altitudo debita celeritati in M = v. His pointis erit $P = \frac{v^2 dy}{p dy}$ (1005) et $d'v + \frac{v^2 dy}{p} = -R ds$ (1007). Ob datam curvam et vim centripetam ex illa aequatione invenitur $v = \frac{p dy}{2u p}$, et differentiendo postro dy constante est $d'v = \frac{3p dx}{2} + \frac{p' dy}{2 dy}$. Quibus loco v et d'v valoribus substituitur erit $R = \frac{P p d d p - p p' dy - 3 p' dy}{2 u p}$. Si resistentia fuerit quadratis celeritatum proportionalis eius exponens ponatur q erit $R = \frac{q}{2}$ et $q = \frac{2}{3}$. Quare habebitur $\frac{P p d d p}{2 u p}$. Ex data ergo curva seu aequatione inter j et p, et vi centripeta tam

resistentiam R, quam celeritatem in singulis locis determinavimus. Q. E. I.

Corollarium I.

1057. Alio exprimenti modo crit resisten-

$$tia \quad R = -\frac{1}{p^2 ds} d \left(\frac{P p^3 dy}{2 dp} \right) \quad \text{et} \quad q = -\frac{P p^3 dy ds}{2 a p d \left(\frac{P p^3 dy}{2 dp} \right)}$$

Ex quo perspicitur si fuerit P vt $\frac{d^2 p}{p^2 dy}$, evanescere resistentiam. Hoc enim casu vis centripeta sola sufficit ad curvam producendam.

Corollarium 2.

1058. Postea celeritate initiali in A=Vb et perpendicularo ex C in tangentem in A demisso =b fit vis centripeta, quae in vacuo faciat est corpus in hac curva moueatur, =V erit $V = \frac{2b^2 ds}{p^2 dy}$ (592).

Hanc ob rem $R = -\frac{b b^2}{p^2 ds} d \left(\frac{P}{V} \right)$ et $q = -\frac{P ds}{V d \left(\frac{P}{V} \right)}$

Atque $\varphi = \frac{ds}{V p}$

Corollarium 3.

1059. Si corpus in hac curva in vacuo a VI V sollicitum moueretur, fit eius celeritas in M debita altitudini n; eritque $n = \frac{b^2}{p^2}$. Vnde haec habebitur analogia $n::z::V:P$. Atque generalitet hoc theorema obtinet: celeritates corporis in eodem ho o M sunt in subduplicata ratione visum centripetarum.

Co-

VI CURVIL.

in singulis locis

$$P = \frac{P p^3 dy}{2 dp} \quad \text{crit resisten-}$$

lia $q = -\frac{P p^3 dy ds}{2 a p d \left(\frac{P p^3 dy}{2 dp} \right)}$ evanescere centripeta sola

cumq $d s =$

$R = -\frac{b b^2}{p^2 ds} d \left(\frac{P}{V} \right)$ et $q = -\frac{P ds}{V d \left(\frac{P}{V} \right)}$

atque in d $n = \frac{b^2}{p^2}$ Vnde haec habebitur analogia $n::z::V:P$. Atque generalitet hoc theorema obtinet: celeritates corporis in eodem ho o M sunt in subduplicata ratione visum centripetarum.

fit $q = -\frac{P ds}{V d \left(\frac{P}{V} \right)}$

in vacuo a VI celeritas in M Vnde haec habebitur analogia $n::z::V:P$. Atque generalitet hoc theorema obtinet: celeritates corporis in eodem ho o M sunt in subduplicata ratione visum centripetarum.

Co-

Corollarium 4.

1060. Si vis centripeta fuerit constans seu $P = K$, erit $R = \frac{b^2 ds dV}{V^2 p ds}$ et $q = \frac{V ds}{dV}$. Atque $\varphi = \frac{ds}{V p}$.

Exemplum.

1061. Descendat corpus in spirali hyperbolica AM, cuius natura hac aequatione exprimitur; $p = \frac{a^2 x}{\sqrt{a^2 x^2 + y^2}}$, et fit vis centripeta vt dignitas quae- cunque a centro spiralis C; scilicet $P = \frac{1}{f^n}$. Erit

$$d s = -\frac{dx \sqrt{a^2 + y^2}}{y}, \quad \text{et} \quad \frac{p^2 ds}{dp} = y^3. \quad \text{Vnde prodit}$$

$$R = \frac{(y+3) y^{n+1} \sqrt{a^2 + y^2}}{2 a^2 f^n} \quad \text{et} \quad \varphi = \frac{1}{2 a^2 f^n} \frac{y^{n+3} (a^2 + y^2)}{y^3}$$

atque ex his $q = \frac{y^{n+3}}{y^{n+3}}$. Si medium ergo resistit in duplicata celeritatum ratione erit exponeus resistentiae $= \frac{y^{n+3}}{y^{n+3}}$. At si medium resistat in sim- plici ratione celeritatum, et exponeus resistentiae

fit q erit $V q = \frac{V^2}{R} = \frac{a^2 y^{2n+2}}{(n+3) y^3}$, atque $q =$

$\frac{2 a^2 y^n}{(n+3) y^{n+1}}$. In hac igitur resistentiae hypothesi medium erit uniforme si $n = -1$; hoc est si vis centripeta est in reciproca ratione distantiarum. Fit enim $q = \frac{a^2}{f}$. At si vis centripeta est reciproce vt quadratum distantiae, fiet resistentiae expo- nens

Mmm 3

nens = $\frac{2a^2}{j^2}$ seu erit proportionalis ipsi a centr g distantis.

Scholion.

1062. Sequi hic deberet iuxta nostrum institutum problema, quo ex data curva et celeritate in singulis locis quaeruntur tam vis centripeta, quam resistencia; sed cum huius solutio sit facilissima et ex ipsis canonibus supra (1007), datis sponte fluat; atque praeter ea ex eo nihil notari digni deducatur, hic praetermittro. Invenitur autem $P = \frac{2vdp}{pdy}$ et $R = \frac{2v^2}{pdy}$, quae formulae problema solvunt. Aditio vero loco huius problematis aliud affine, quo praeter curvam motus angularis circa centrum vitium datur et tam vis centripeta quam vis resistenciae quaeruntur.

PROPOSITIO 126.

Problema.

Tabula XIII
Fig. 4.
1063. Si datur curva AM in qua corpus movetur et motus angularis circa centrum vitium C , invenire tam vim centripetam ad A tendentem, quam resistenciam in singulis locis.

Solutio.

Possis vt hactenus $CM = y$, $CT = p$, $Mm = ds$ celeritate in M debita altitudini s , vi centripeta = P et vi resistenciae = R , concipiatur centro C radio $EC = r$ descripta peripheria circuli EL , in qua

VI CURVIL.

ipsi a centr g

quodammodo
eo
Sic
dat
M
qu
sequi
erit
At
p
q
nostrum institutum et celeritate centripeta, quam facilissima et ex ipse deduci potest. Invenitur autem $P = \frac{2vdp}{pdy}$ problema solvunt. Aditio vero loco huius problematis aliud affine, quo praeter curvam motus angularis circa centrum vitium datur et tam vis centripeta quam

ipsi
tur
fit
Ra
Ra
rci
qua
corpus
circa
centrum
quam

$T = p$, $Mm = ds$ vi centripeta = P et vi resistenciae = R , concipiatur centro C radio EL , in qua

qua corpus eodem motu angulari circa C feratur, quo corpus in curva AM . Elementum ergo Ll eodem tempore absolvitur, quo elementum Mm . Sit nunc celeritas per Ll debita altitudini u ; erit u data, quia motus angularis datur. Atque habebitur $\frac{Ll}{Mm} = \frac{u}{v}$. Est vero $Ll : mm = 1 : y$ seu $Ll = \frac{mm}{y}$, porroque est $mm : Mm = p : y$, ideoque $mm = \frac{pMm}{y}$, et consequenter $Ll = \frac{pMm}{y}$. Hanc ob rem habebitur $\frac{pMm}{y} = \frac{u}{v}$, hincque $v = \frac{uy}{pMm}$. Inventa iam hac ratione v erit $P = \frac{2v^2 dp}{pdy}$ (1005), et $R = \frac{2v^2 dp}{pdy}$ (1007). Atque si resistencia ponatur quadrata celeritatum proportionalis et exponens resistenciae = q , erit $q = \frac{2v^2 dp}{pdy}$. Q. E. I.

Corollarium I.

1064. Si vis centripeta P proportionalis est ipsi $\frac{dp}{pdy}$, id quod accidit, quando corpus moveatur in vacuo; erit u reciproce vt y^4 . Quare celeritas angularis tum est reciproce vt quadratum distantiae corporis a centro. Facto autem $y^4 u$ constare ex aequatione altera percipitur evanescere resistenciam R .

Corollarium 2.

1065. Si corpus ad centrum C accedit ita vt y decrescat erit $ds = \frac{y dy}{\sqrt{O^2 - y^2}}$. Quare erit resistencia $R = \frac{2v^2 dp}{pdy}$ (1005), et $q = \frac{2v^2 dp}{pdy}$ (1007). Ex quo intelligitur si $y^4 u$ fuerit potestas ipsius y cu-

cuius exponens est numerus affirmativus, resistentiam fore affirmativam. At si exponens illius potentis ipsius fuerit negativus resistentia quoque erit negativa.

Corollarium 3.

1066. Si motus angularis debeat esse aequalis seu u constans, erit $d u = 0$ ideoque $R = \frac{4 a^2 u \sqrt{G^2 - p^2}}{p^2}$, et $q = \frac{2}{4 \sqrt{G^2 - p^2}}$.

Corollarium 4.

1067. Sit celeritas angularis vt potestas exponentis n distantiae y seu $u = \frac{y^{2n}}{j^{2n-1}}$ erit resistentia

$$R = \frac{2(n+2)j^{2n+2}V(y^2-p^2)}{j^{2n-1}p^2}, \text{ vis centripeta } P =$$

$\frac{2j^{2n+4}dp}{f^2 p^3 dy}$; et $\varphi = \frac{j^{2n+4}}{j^{2n-1}p^2}$ atque pro medio resistente in duplicata ratione celeritatum erit exponentis resistentiae $q = \frac{2}{2(n+2)\sqrt{G^2-p^2}}$.

Exemplum.

1068. Sit curva AM iterum spiralis hyperbolica aequatione $p = \frac{a^2}{\sqrt{c^2 - y^2}}$ expressa, et celeritas angularis sit vt j^2 seu vt ante $u = \frac{j^{2n}}{j^{2n-1}}$ Cum autem sit $V(y^2 - p^2) = \sqrt{(c^2 - y^2)}$, erit $R =$

LIBER

CVIIL.

$$R = \frac{2(n+2)}{j^{2n-1}}$$

et vis centripeta P = $\frac{2j^{2n+1}}{j^{2n-1}}$. Si resistentia ponatur ipsius proportionalis erit, exponentis resistentiae = $\frac{2(n+2)}{4j^{2n+2}}$. Sin resistentia quadratis celeritatem ponatur proportionalis, et exponens resistentiae sit q , erit $q = \frac{2j^{2n+2}}{2n+4}$. Quae prolixius conueniunt, cum iis quae superiore exemplo (1061) sunt tradita.

PROPOSITIO 127.

Problema.

1069. Si detur resistentia per quantum celeritatum potestatem simulque exponens resistentiae, praeterca etiam datus sit motus angularis corporis circa centrum C: ex his invenire curvam, quam corpus describet et eim centripetam ad centrum C tendentem.

Solutio.

Postis CM=y, CT=p, MN=ds, altitudine celeritati in M debita = φ , vi centripeta = P, resistentia = R; sit resistentia $R = \frac{\varphi^m}{q^n}$, vbi q detur per y. Deinde motus angularis confideretur vt antea

hyperbolicae celeritatis = $\frac{j^{2n}}{j^{2n-1}}$ erit $R =$

$$R = \frac{2(n+2)j^{2n+2}V(a^2-1-y^2)}{a^2 j^{2n-1}}, \text{ et } \varphi = \frac{j^{2n+2}(a^2+y^2)}{a^2 j^{2n-1}}$$

LIBERO IN MEDIO RESISTENTE. 457
et vis centripeta P = $\frac{2j^{2n+1}}{j^{2n-1}}$. Si resistentia ponatur ipsius celeritatis proportionalis erit, exponentis resistentiae = $\frac{2(n+2)}{4j^{2n+2}}$. Sin resistentia quadratis celeritatem ponatur proportionalis, et exponens resistentiae sit q , erit $q = \frac{2j^{2n+2}}{2n+4}$. Quae prolixius conueniunt, cum iis quae superiore exemplo (1061) sunt tradita.

1069. Si detur resistentia per quantum celeritatum potestatem simulque exponens resistentiae, praeterca etiam datus sit motus angularis corporis circa centrum C: ex his invenire curvam, quam corpus describet et eim centripetam ad centrum C tendentem.

Fig. 4.

Postis CM=y, CT=p, MN=ds, altitudine celeritati in M debita = φ , vi centripeta = P, resistentia = R; sit resistentia $R = \frac{\varphi^m}{q^n}$, vbi q detur per y. Deinde motus angularis confideretur vt antea

te tanquam motus puncti factus in periph. r a circu-
 li EL , cuius radius $CR = r$. Postea nunc celerita-
 res, qua L describitur, debita altitudini u , erit ut in
 præc. Prop. eleimus $v = \frac{y^2}{r}$, $P = \frac{2y^2 u dp}{r^2 dy}$ et $R = \frac{1 + du - 4y^3 u dy}{p^2 ds} = \frac{v^m}{q^m} = \frac{y^{4m} u^m}{p^{2m} q^m}$. Haec posterior

aequatio autem, quia u et q sunt quantitates datae,
 exprimet naturam curvae quaesitae, pro qua ergo
 habebitur $y du + 4u dy + \frac{y^{4m-2} u^m ds}{p^{2m-2} q^m} = 0$ seu $y du$

$- + 4u dy = - \frac{y^{4m-2} u^m ds}{p^{2m-2} q^m V(y^2 - p^2)}$. Cognita vero cur-
 nae descriptae natura, seu aequatione inter p et y
 innosces statim vis centripeta P quippe est $P = \frac{2y^2 u dp}{r^2 dy}$ Q. E. I.

Corollarium I.

1070. Si celeritas angularis debeat esse
 aequabilis, quod in vacuo nisi in circulo fieri nequit,
 erit $du = 0$, haecque prohibet pro curva quaesita
 aequatio $4p^{2m-2} q^m V(y^2 - p^2) = y^{4m-2} u^{m-1}$. Data
 ergo y per y , aequatio haec est integralis inter p
 et y , ex qua curva potest constitui.

Corollarium 2.

1071. Si fuerit u per y data ut $u = \frac{y^{2n}}{2n-1}$, erit $(2n-1)p^{2n-2} q^m V(y^2 - p^2) = y^{2nm}$

PI CURVIL.

y^2
 er
 ido

EL

=

erit

hal

p^{2m}

lor

$\frac{g^k}{h^k}$
 qu

on

$\frac{g^k}{h^k}$
 qu

$\frac{y^{2m+4m-2n-2}}{j^{(m-1)(2n-1)}}$. Quae quoque est integralis in-
 ter y et p , ideoque ad curvam construendam est
 idonea.

Corollarium 3.

1072. Si celeritas angularis detur per arcum
 EL , seu du per eius elementum $L = \frac{2y^m}{j}$ (1063)

$= - \frac{p dy}{y V(y^2 - p^2)}$, ita ut sit $du = \frac{u^k p dy}{g^k y V(y^2 - p^2)}$;

erit $V(y^2 - p^2) = \frac{g^k y du}{u^k p}$. Hoc valore substituto

habebitur $y du + 4u dy = \frac{g^k y^{4m-1} u^{m-k} du}{p^{2m-1} q^m}$ atque

$p^{2m-1} = \frac{g^k y^{4m-1} u^{m-k} du}{q^m y du + 4q^m u dy}$. Ex qua aequatione va-

lor ipsius p substitutus in aequatione $du = \frac{g^k y du}{h^k p dy}$, determinabitur u in y . Vnde quo-
 que aequatio inter p et y obtinebitur.

Corollarium 4.

1073. Si resistencia fuerit in simplici rati-
 one celeritatum seu $m = \frac{1}{2}$; aequatio $1 = \frac{g^k y^{4m-1} u^{m-k} du}{h^k p dy}$ statim dabitur per y . Qui va-

$\frac{g^k y^{4m-1} u^{m-k} du}{h^k p dy}$ statim dabitur per y . Qui va-
 lor $1 = \frac{g^k y^{4m-1} u^{m-k} du}{h^k p dy}$ statim dabitur per y . Qui va-

lor in aequatione $du = \frac{n^2 p dy}{g^2 y^2 V (y^2 - p^2)}$ substituitur
 dabit aequationem inter y et p .

Exemplum I.

1074. Restat medium in duplicata ratione
 distantiarum sitque medi exponens $q = \frac{2}{a}$. Mo-
 tus vero angularis sit aequalis seu $u = b$. Erit $m = 1$,
 atque $4V(y^2 - p^2) = ay$ (1070). Vade prodit $p =$
 $\frac{2\sqrt{16 - a^2}}{a}$. Quare curva descripta erit spiralis loga-
 rithmica, in qua anguli quem radius cum tangente
 conficit sinus est $\frac{y \cdot 16 - a^2}{4}$ et cosinus $= \frac{y}{4}$. Vis cen-
 trisera vero erit $= \frac{3^2 2g}{16 - a^2}$. Sin autem medium po-
 natur uniforme seu $q = c$, erit $4V(y^2 - p^2) = j^2$,
 et $p = \frac{2\sqrt{16c^2 - 22}}{4c}$.

Exemplum 2.

1075. Restat medium in simplici ratione
 celeritatum, sitque id uniforme: ponatur vero
 etiam motus angularis uniformis, erit $m = \frac{1}{2}$, $q = c$,
 $u = b$. His substitutis habebitur pro curva descripta
 haec aequatio $p = 4Vbc(y^2 - p^2)$ seu $p = \frac{4\sqrt{16bc}}{\sqrt{1+16bc}}$.
 Quae curva quoque est spiralis logarithmica, in qua
 anguli intersectionis sinus est $\frac{y \cdot 16bc}{\sqrt{1+16bc}}$, cosinus $=$
 $\frac{y}{\sqrt{1+16bc}}$ atque tangens $= 4\sqrt{bc}$. Vis centripeta ve-
 ro erit $= \frac{3^2 2g}{1+16bc}$. Quod in his formulis unifor-
 mitas dimensionum non obstruetur ratio est, quod
 radium circuli HC positivus $= 1$. Haec igitur vitrate
 uniformitas dimensionum est relinenda.

Scho-

substituitur

con-
 quic
 Sice
 arum
 tis q
 adm
 neni
 in v
 sim
 rim
 vert
 sine
 dem
 scilic
 sunt
 para
 nis j
 se c
 lum
 Gen
 feru
 ced
 curi
 tas
 tian
 facti

icetia ratione
 $\frac{y}{a}$. Mo-
 tus vero angularis sit aequalis seu $u = b$,
 et prodit $p =$
 $\frac{2\sqrt{16 - a^2}}{a}$. Quare curva descripta erit loga-
 rithmica, in qua anguli quem radius cum tangente
 conficit sinus est $\frac{y \cdot 16 - a^2}{4}$ et cosinus $= \frac{y}{4}$.
 Vis cen-
 trisera vero erit $= \frac{3^2 2g}{16 - a^2}$. Sin autem medium po-
 natur uniforme seu $q = c$, erit $4V(y^2 - p^2) = j^2$,
 et $p = \frac{2\sqrt{16c^2 - 22}}{4c}$.

pliei ratione
 onatur vero
 $m = \frac{1}{2}$, $q = c$,
 $u = b$. His substitutis habebitur pro curva descripta
 haec aequatio $p = 4Vbc(y^2 - p^2)$ seu $p = \frac{4\sqrt{16bc}}{\sqrt{1+16bc}}$.
 Quae curva quoque est spiralis logarithmica, in qua
 anguli intersectionis sinus est $\frac{y \cdot 16bc}{\sqrt{1+16bc}}$, cosinus $=$
 $\frac{y}{\sqrt{1+16bc}}$ atque tangens $= 4\sqrt{bc}$. Vis centripeta ve-
 ro erit $= \frac{3^2 2g}{1+16bc}$. Quod in his formulis unifor-
 mitas dimensionum non obstruetur ratio est, quod
 radium circuli HC positivus $= 1$. Haec igitur vitrate
 uniformitas dimensionum est relinenda.

Scho-

Scholion.

1076. Plura centra virium in hoc capite non
 considerabimus, cum in vacuo etiam pro hoc casu vir-
 quicquam ad motum determinandum deduci poterit.
 Si centra quidem attrahant in simplici ratione distanti-
 arum, quocumque centra plus non habent difficulta-
 tis quam vacuum in eodem ratione attrahens, quem-
 admodum ostendimus supra (702). Haecque con-
 venientia in medio resistente aequae locum habet ac
 in vacuo. Quamobrem cum iam vacuum centrum in
 simplici ratione distantiarum attrahens considerave-
 rimus, non opus est ut de pluribus eiusdem naturae
 verba faciamus. Progreдемur igitur ad casum latis-
 sime parentem, in quo omnes motus, qui sunt in eo-
 dem plano, comprehenduntur. Considerabimus
 scilicet duas vires absolutas, quarum directiones
 sunt ad se invicem normales, singulae vero inter se
 parallelae. Ad huiusmodi enim duas vires quas
 vis potentias in eodem plano exstantes reholari pos-
 se constat. Praeterea in hac tractatione non so-
 lum omnes casus potentiarum absolutarum comple-
 gemur, sed etiam quaedam eximia pro vacuo ob-
 servare licebit circa vires centripetas, quae in prac-
 cedentibus discesserunt parent. Namque hic hacten-
 curvam descriptam ad aequationem inter coordina-
 tas orthogonales reducemus, quod sibi inter distan-
 tiam a centro et perpendicularium in tangentem est
 factum.

PROPOSITIO 128.

Problema.

1077. Si corpus in M a datus circibus sollicitetur, quarum una habeat directio in MP normalem ad datam AC , altera vero directionem MQ parallelam ipsi AC seu normalem in BC , determinare curvam AM quam corpus in quocunque medio resistente ab his potentis sollicitatum describet.

Solutio.

Vocetur $CM = M Q = x$, $PM = C Q = y$, elementum $Mm = dx$; ductisque mp et mq , erit $Pp = dx$ et $Qq = dy$; atque $dV = (dx^2 + dy^2)$. Sic vis qua corpus secundum MP trahitur $= P$ et vis qua fit $= R$, et celeritas in M debita altitudini e . Resolvantur nunc vires P et Q in normales et tangentiales ope demissorum perpendicularium ex P et Q in tangentem Tt ; erit ergo vis normalis ex P orta $= \frac{P \cdot PT}{PM} = \frac{P \cdot xT}{PM} = \frac{P \cdot dy}{dx}$. Ex vi Q vero resoluta oritur vis tangentialis $= \frac{QM}{MQ} = \frac{Qdx}{dx}$, et vis normalis $= \frac{Qdy}{MQ} = \frac{Qdy}{dx}$. Tota ergo vis normalis erit $= \frac{Qdy - Pdy}{dx}$, et vis tangentialis promovens $= \frac{Qdx - Pdx}{dx}$, quae vi resistentiae R debet diminui, quo tota vis motum accelerans prodcat. Ex his, ergo postor radio osculi in M , erit $\frac{Qdy - Pdx}{dx} = \frac{2e}{r}$ et

1 CURVIL.

et ex una

ibus sollicitetur, quarum una habeat directio in MP normalem ad datam AC , altera vero directionem MQ parallelam ipsi AC seu normalem in BC , determinare curvam AM quam corpus in quocunque medio resistente ab his

et ex una

dis $CM = M Q = x$, $PM = C Q = y$, elementum $Mm = dx$; ductisque mp et mq , erit $Pp = dx$ et $Qq = dy$; atque $dV = (dx^2 + dy^2)$. Sic vis qua corpus secundum MP trahitur $= P$ et vis qua fit $= R$, et celeritas in M debita altitudini e . Resolvantur nunc vires P et Q in normales et tangentiales ope demissorum perpendicularium ex P et Q in tangentem Tt ; erit ergo vis normalis ex P orta $= \frac{P \cdot PT}{PM} = \frac{P \cdot xT}{PM} = \frac{P \cdot dy}{dx}$. Ex vi Q vero resoluta oritur vis tangentialis $= \frac{QM}{MQ} = \frac{Qdx}{dx}$, et vis normalis $= \frac{Qdy}{MQ} = \frac{Qdy}{dx}$. Tota ergo vis normalis erit $= \frac{Qdy - Pdy}{dx}$, et vis tangentialis promovens $= \frac{Qdx - Pdx}{dx}$, quae vi resistentiae R debet diminui, quo tota vis motum accelerans prodcat. Ex his, ergo postor radio osculi in M , erit $\frac{Qdy - Pdx}{dx} = \frac{2e}{r}$ et

ad quod

et $dV = Qdx - Pdy - Rds$ (866). Eliminata ergo e ex his aequationibus orietur aequatio naturam curvae descriptae exprimens. Q. E. I.

Corollarium 1.

1078. Si ponatur elementum curvae ds constans erit radius osculi $r = \frac{1+d^2y}{d^2x} = \frac{ds^2}{d^2y}$. Hoc igitur valore substituto erit $\frac{2Qdx}{dy} = Pdx - Qdy$.

Corollarium 2.

1079. Ex aequationibus inuentis coniungendis reperientur $P = \frac{2eaydy - d^2xy - Rdydt}{d^2y}$ et $Q = \frac{2eabx - d^2ax - Rdxdt}{d^2x}$. Ex quibus si relatio inter P et Q datur, statim habetur aequatio, in qua e per solem curvam inuenitur.

Corollarium 3.

1080. Si corpus perpetuo a vi quacunque ad centrum C attrahatur erit $P \cdot Q = r \cdot x$. Tunc igitur habebitur ista aequatio $2e x ddy + x d^2e dt + Rvd^2ds = 2e y ddx + y d^2e dt + Rv^2 ddx$. Quae postor $y = px$ abit in hanc $2e x d^2p + 4e x dy dx + x d^2e dt + R x d^2ds = 0$, seu $d e x^4 p^2 + R x^4 d p^2 ds = 0$.

Corollarium 4.

1081. In vacuo, quo R evanescit et corpus ad centrum C attrahitur, erit $e v r^4 d p^2 = A d^2 s$ seu $e = \frac{A d^2 s}{x^4 d p^2}$. Praeterea vero erit $\int P d y = \frac{2e y^2}{x^2}$ et

$\frac{dx}{dy} = \frac{dx}{dy} \sqrt{p^2}$. Quare habebitur ista aequatio $-\frac{A dy}{x^2 p}$
 $= \int \frac{dx}{p^2}$, seu assumto Q loco P haec aequatio $-\frac{A dy}{x^2 p} = \int \frac{dx}{Q d x}$.

Corollarium 5.

1082. Si vis centripeta ad C tendens fuerit
 $M C^2 = \frac{x^2 (1 + p p^2)^{\frac{n+1}{2}}}{\int x^n}$, erit $Q = \frac{x^n (1 + p p^2)^{\frac{n+1}{2}}}{\int x^n}$

In vacuo igitur pro curva descripta habebitur haec
 aequatio $-\frac{A d x^2}{x^4 d p^2} = \int \frac{x^2 dx (1 + p p^2)^{\frac{n-1}{2}}}{\int x^n}$. Post-

ro B pro $-A/\sqrt{x}$, et dx constante, oriatur differen-
 ando haec aequatio $2B x d x d p + 4B d x^2 = x^{n+1} d p^2$
 $(1 + p p^2)^{\frac{n-1}{2}} = 0$. Posito vero dp constante prodi-
 isset haec aequatio $2B x d x - 4B d x^2 = x^{n+1} d p^2 (1 +$
 $p p^2)^{\frac{n-1}{2}}$. Fiat $x = \frac{1}{q}$; erit $2B q^{n+2} d d q + d p^2 (1 +$
 $p p^2)^{\frac{n-1}{2}} = 0$. Harum aequationum quamvis integratio
 non appareat, tamen integralis est $x^{n+1} d p^2 (1 +$
 $p p^2)^{\frac{n-1}{2}} = C d s^2$, quae ex cap. preced. invenitur.

Corollarium 6.

1083. Quamquam autem haec aequatio 2B
 $q^{n+2} d d q + d p^2 (1 + p^2)^{\frac{n-1}{2}} = 0$ est differentialis
 secundi gradus, tamen commodior est quam diffe-
 ren-

CURV.

1084. Si est $n = -2$ seu si corpus in recipro-
 ca duplicata ratione distantiarum attrahitur, erit in
 vacuo curva descripta $2B d d y = \frac{d p^2}{(1 + p^2)^{\frac{3}{2}}}$ sumto B
 negativo, ut oportet. Integrando ergo erit $2B d y +$
 $C d p = \frac{1}{\sqrt{1 + p^2}}$, denouque integrando $2B y + C p =$
 $D + \sqrt{1 + p^2}$ seu $2B + C y = D + \sqrt{1 + p^2}$.
 Quorum curvarum utraque est sectio conica, illa qui-
 dem ellipsis tantum, haec vero omnes complectur.

Corollarium 7.

Scholion I.

1085. In Capite precedente, quo de mo-
 tu corporum in vacuo egimus, curvas quoque de-
 terminauimus, quas corpus a vi centripeta vel ipsa
 distantia vel reciproce eorum quadratis proportio-
 nali describit; easque conuenientes inuenimus cum
 his in corollariis datis. Modi quidem maxime sunt
 di-

O o o

diversi, nam ibi ex comparatione arcuum circula-
 rium aequationes algebraicas sumus adepti, hic ve-
 ro ipsa integratio sponte aequationem algebraicam
 inter coordinatas dedit. Haec vero methodus,
 quamvis in praefatis casibus duobus multo sit com-
 modior, tamen aliis laborat defectibus. Nam in
 aliis vis centripetae hypothibus nequidem hac me-
 thodo aequatio differentialis dari potest pro curva
 descripta, quod tamen illa directa methodo sem-
 per aequae facile fieri potest. Hoc tamen ipse ana-
 lyseos defectum patius est adscribendum quam me-
 thodo cum aequationis differentio. differentialis

$$2Bxdx - 4Bddx^2 = x^{n+1}d^2(1+pp)^{\frac{n-1}{2}} \text{ integralem}$$

$x^{n+1}d^2(1+pp)^{\frac{n-1}{2}} + Cdx^2 = a$ esse sciamus ex ipsa
 methodo cap. praeced. vitata, hanc vero integra-
 lem ex ipsa aequatione differentio-differentiali eru-
 ere nequeamus.

Scholion 2.

1086. Problematum reciprocorum, quae
 circa has potentias proponi possunt, hoc iam est
 solutum coroll. 2. quo ex data curva, medio resi-
 stente et celeritate in singulis punctis quoque data,
 quaeruntur vires secundum MP et MQ tendentes,
 quae hunc motum producant. Vt si curva AMB
 fuerit circulus centrum in C et radius AC=a ha-
 bens, et resistentia sit $\frac{a}{2}$, arque celeritas constans
 nempe $v=b$, erit $x^2+y^2=a^2$ et $P=\frac{2by-dbx}{a^2e}$ et

LIBE

CURVIL.

$Q = \frac{2bcx}{a}$
 quae in
 rentiae]
 in singul
 scripse
 rum tan
 his inue
 Problem
 ex quin
 mur in
 vsum de
 dio resi
 data vi c

n circula-
 hic re-
 gebraicam
 methodus,
 o siq com-
 Nam in
 1 hac me-
 pro curva
 odo sem-
 plius ana-
 nam me-
 ferentialis
 integalem
 is ex ipsa
] integra-
 rtiali eru-

10
 phicala r
 rit ad C
 trahatur
 nam AM

Po
 $y=px$,
 ponens
 $Q=y$: :

1 } quae
 c iam est
 edio resi-
 que data,
 cidentes,
 ua AMB
 C=a ha-
 s constans
 $\frac{2by-dbx}{a^2e}$ et

$Q = \frac{2bcx+dy}{a^2e}$, Simili modo cum sint quinque res,
 quae in considerationem veniunt, nempe duae po-
 tentiae Per Q, tertio resistentia R, quae rto celeritas
 in singulis locis seu v, et quinto natura curvae de-
 scripse seu aequatio inter x et y; semper tria ho-
 rum tanquam data accipi possunt et duo reliqua ex
 his inueniri. Hanc ob rem decem formari possent
 problemata pro numero combinationum, quo tria
 ex quinque accipi possunt. Sed ne nimis detinea-
 mur in his euoluendis, e quibus non multum ad-
 vsum deduci poterit, vnicum problema quo in me-
 dio resistente in duplicata ratione celeritatum ex
 data vi centripeta curva descripta quaeritur.

PROPOSITIO 129.

Problema.

1087. Si corpus moueatur in medio, quod in du-
 phicala ratione celeritatum resistit; et si potentia P sic-
 rit ad Q et MP ad MQ, seu quod idem est, si corpus
 trahatur ad centrum C cui quacunque determinare cur-
 nam AMB, quam corpus describet.

Solutio.

Positis vt ante CP=x, PM=y, MM=ds, et
 $y=px$, sit celeritas in M debita altitudini v et ex-
 $Q=y$: : erit $2axddp + 4^v d^2 dx + x^2 d^2 p + \frac{2axdy-dbx}{a^2e} = 0$
 000 2 (1080).

(1080). Quae aequatio diuisa per $vx dp$ abit in hanc $\frac{2vdv}{dp} + \frac{v^2}{x} + \frac{dv}{v} + \frac{dx}{x} = 0$, cuius integralis est

$$e^{\int \frac{dx}{x}} \sqrt{v} = A \sqrt{x} \int \frac{dx}{x^2} \quad \text{Hac}$$

vero aequatio $Qd^2s^2 + 2v dx + d^2v dx + \frac{2vdv}{x} = 0$

(1079) per $\frac{e^{\int \frac{dx}{x}}}{ds^2}$ multiplicata et integrata dat

$$\int e^{\int \frac{dx}{x}} Qd^2x + \frac{e^{\int \frac{dx}{x}} v dx^2}{ds^2} = 0; \text{ in qua ille valor ipsius}$$

v inuentus substituitur dat $\int e^{\int \frac{dx}{x}} Qd^2x + \frac{A dx^2}{x^2} = 0$. Differentientur haec aequatio posito dx constante erit $e^{\int \frac{dx}{x}} Qx^2 dp^2 = 5A dx^2 dp + 2Ax dx dp$. Quae est aequatio pro curva quaesita. Q. E. I.

Corollarium I.

1088. Aequatio haec pro curva descripta non differt ab aequatione in vacuo inuenta (1088) nisi quod hic habeatur $\int e^{\int \frac{dx}{x}} Qd^2x$, cum ibi ipsi $\frac{A dx^2}{x^2 dp^2}$ aequarentur tantum $\int Qd^2x$.

Corollarium 2.

1089. Si elementum dp pro constante fuisse assumam, iam prodidit haec aequatio $e^{\int \frac{dx}{x}} Qx^2 dp^2 = 4A$

CURVIL

=) abit in
=) gralis est

Hac

= $\frac{2vdv}{x} = 0$

= grata dit

= lor ipsius

= =0. Dif-

= ante erit

= Quae est

descripta

(1088)

ibi ipsi

te fuisse

$Qx^2 dp^2 = 4A$

$= 4A dx^2 - 2Ax dx$. In qua si ponatur $x = \frac{1}{z}$, ori-
etur $e^{\int \frac{dx}{x}} Qdp^2 = 2A z^2 dz$.

Corollarium 3.

1090. Si vis centripeta ad C tendens fuerit

$$MC^n = \frac{x^n (1+p^2)^{\frac{n-1}{2}}}{\int^n}, \text{ erit } Q = \frac{x^n (1+p^2)^{\frac{n-1}{2}}}{\int^n}$$

$(1+p^2)^{\frac{n-1}{2}}$. Quare pro curva descripta habebitur

$$\text{ista aequatio } e^{\int \frac{dx}{x}} dp^2 = \frac{2A x^{n+2} dz}{(1+p^2)^{\frac{n-1}{2}}}. \text{ Quae}$$

summis logarithicis et differentia dat $\frac{dx}{x} = \frac{(n+2)dz}{1+p^2} + \frac{dp^2}{1+p^2} - \frac{(n-1)pdp}{1+p^2}$. Est vero $ds = \sqrt{(dx^2 + dy^2)} = \frac{dx \sqrt{1+p^2}}{\sqrt{1+p^2}}$

Corollarium 4.

1091. Hisdem mantentibus sit $q = \frac{MC}{x} = \frac{\sqrt{1+p^2}}{x}$,
erit $\frac{dx}{x} = \frac{(n+2)dz}{1+p^2} + \frac{dp^2}{1+p^2} - \frac{(n-1)pdp}{1+p^2}$
Ponatur $z = \rho \sqrt{1+p^2}$, atque prohibet ista aequatio
 $\frac{dx}{x} = \frac{(n+2)dz}{1+p^2} + \frac{dp^2}{1+p^2} - \frac{(n-1)pdp}{1+p^2}$

Scholion.

1092. Hanc aequationem differentialem te-
cundi gradus dubito, an in quocumq; casu ad differen-
tia-

talem primi gradus possit reduci; id quod tamen supra, ubi vires centripetas ex instructo consideravimus, fecimus (1020). In medio pigitur resistente haec operandi ratio non tantum vilitatem afferre videatur, quantum in vacuo artubus, talem pro re casibus quibus μ est vel x vel $x - 2$. Quamobrem cum in hac re vix , nequam amplius sperari possit, hic motum in medio resistente, qui in plano fit reslinguo atque ad motus non in plano factos considerandos progredior, coniuncta cum potentia absolute juris corpus sollicitantibus vi resistentiae. Quo in negotio, cum facile intelligatur, parum ad evidentem cognitionem perducere licere, contentus ero regulas generales tradidisse, quibus pro quouis problemae proposito ad aequationem in petuente poterimus.

PROPOSITIO 130.

Problema.

1093. In medio quocunque resistente sollicitante corpus a tribus potentis, quarum una sit tangentialis, reliquae duae normales ad directionem corporis et in duobus planis inter se normalibus ad se invicem normales, determinare motum corporis et curvam quam describet.

Solutio.

Ex elementi Mm quod corpus describit, terminis M et m in planum fixum APQ demittantur per-

T CURVIL.

quod tamen a consideranda resistente afferentem pro talem pro Quamobrem sperari possit, plano fit resistens absolute. Quo in negotio, cum ad evidentem motum ad evidentem quouis problemae proposito poterimus.

tenue sollicitante sit tangentialem corporis et invicem normales, curvam quam describit, terminis demittantur per-

LIBRO IN MEDIO RESISTENTE. 471

perpendiculari QP et qb . Deinde ponatur $AP = v$, $PQ = y$ et $Qd = z$, altitudo celeritatem in M auctam $= v$. Iam sit vis tangentialis $= T$. Normalem altera cuius directio in plano My est sita, fit $= N$, altera cuius directio ad planum My est normalis fit $= M$. Vis resistentiae vero fit $= V$. Quia autem vis resistentiae V vires normales non affert, sed tanta n effectum vis tangentialis minuit; effectus virium N et M immutatus manet, sed in effectus vis tangentialis desinendo loco T poni debet $T - V$. Quare cum harum virium effectus iam supra datae et hic valebunt si modo $T - V$ loco T ponatur. Hanc ob rem pro medio resistente probuntur haec aequationes $dx = (T - V) \sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}$; $2vdy dz/dy - 2vz dx/dy = N \sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2} + dz^2 \sqrt{dx^2 + dy^2}$; atque $-2vz dx/dy = M \sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2} + dz^2 \sqrt{dx^2 + dy^2}$ (809). Ex quibus eliminata v duae habentur aequationes tres coordinatas x , y et z involuentes, quae naturam curvae quaestitae expriment. In illis autem aequationibus elementum dx constans est assumtum. Q. E. I.

Corollarium I.

1094. Duae posteriores aequationes continue eliminanda v dant aequationem hanc; $\frac{dxz \sqrt{(x^2 + dy^2)} dy dz - N \sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}}{dx \sqrt{dx^2 + dy^2}}$. Quae pro medio quocunque aequae ac pro vacuo valet (810). Co-

Corollarium 2.

1095. Perspicitur ex hac aequatione, si vel N vel M evanescit, qualis sit motus corporis. Nam postea $N=0$ erit $\frac{dx}{dz} = \frac{dy}{dz}$ seu $adz = V(dx^2 + dy^2)$. Est vero $\frac{dx}{dz} = \frac{dy}{dz}$ tangens anguli, quo elementum Mm inclinatur ad Qq . Quare hic angulus est constantis, propterea QM habet ad projectionem BQ curvae descriptae in plano APQ datam rationem.

Corollarium 3.

1096. Si $M=0$ erit $ddy=0$, ideoque projectio BQ erit linea recta. Totam igitur curvam a corpore descriptam posita erit in plano ad planum APQ normali, idque secante recta BQ .

Corollarium 4.

1097. Ex aequatione § 1094 erit $adz dx^2 + dy^2 = d \frac{dx dy}{dz} + \frac{N dx dy}{M \sqrt{(dx^2 + dy^2)}} + \frac{dx^2}{M}$. Quare cum sit $adz dx^2 + dy^2 = M(dx^2 + dy^2) \sqrt{(dx^2 + dy^2)}$ erit $adz dx^2 + dy^2 = M dy dz (dx^2 + dy^2 + dz^2) \sqrt{(dx^2 + dy^2)} + N dx (dx^2 + dy^2 + dz^2) \sqrt{(dx^2 + dy^2)}$.

Corollarium 5.

1098. Quare si fuerit $\frac{M dy dz}{dx} + N \sqrt{(dx^2 + dy^2 + dz^2)} = 0$, corpus etiam movebitur in plano, cum tunc sit $ddy=0$ et $dz=adz$. Projectio enim

I CURVIL.

curva
nunci

elem
mod

minu

Ner

PQ

gens

Guli

seu

eoque pro-
curva a cor-
lanum APQ

num
canti

$t \frac{adz}{dx^2} +$
are cum sit
 $+ dy^2$ erit
 $+ dz^2) \sqrt{(d$
 $+ dy^2)}$.

cum
guli
in (

$N \sqrt{(dx^2 +$
ur in plano,
iectio enim
cur-

curvae descriptae in plano ad planum APQ in AP normali erit linea recta.

Corollarium 6.

1099. Planum autem in quo posita sunt duo Tab. XIV. elementa Mm et $m\mu$, quae corpus describit, simili Fig. 1. modo quo in vacuo determinatur, cum eius determinatio tantum a coordinatis x, y et z pendeat. Nempe si hoc planum sit SMR et secet planum APQ recta OR , erit $AO = x = \frac{adz dy + y dz dz}{dz dy - y dz dz}$; tangens ang. $POR = \frac{dz dy - y dz dz}{adz dy + y dz dz}$. Atque tangens anguli quem planum RMS cum plano APQ constituit seu $\frac{dy}{dx} = \frac{adz dz + y dz dz}{adz dy - y dz dz}$ (§ 12).

Corollarium 7.

1100. Erit igitur tangens anguli, quem planum RMS cum plano APQ constituit, aequalis secanti anguli POR ductae in ddy .

Corollarium 8.

1101. In casu igitur, quo vis N evanescit cum sit $adz dz = d \sqrt{(dx^2 + dy^2)}$, erit tangens anguli $POR = dy$, seu $IOR = RQS$. Tum igitur QV in QS incidet. Tangens vero anguli quem RMS cum RQS constituit est $\frac{adz dz + y dz dz}{adz dy - y dz dz}$. Quare hic angulus est constans ob $\frac{adz dz + y dz dz}{adz dy - y dz dz} = 1$ ($dx^2 + dy^2$) (§ 1095). Reperitur vero $AO = \frac{adz dz + y dz dz}{adz dy - y dz dz}$.

ppp

Co-

Corollarium 9.

1102. Cum in coroll. 1 ratio detur inter ddy et dx , per vires normales M et N, si eorum proportionalia ipsorum loco substituantur, detur in-bitur positio pluri RMS per differentia 1 rimi gradus. Sed haec omnia non magis ad medium resistens respiciunt, quam ad vacuum. Quare etiam haec profus conveniunt cum his, quae supra Prop. 98 sunt tradita.

PROPOSITIO 131.

Problema,

1103. Si corpus M in medio quocunque resistente tractatur a tribus viribus, quarum cuius directio sit My parallela aui AR alterius directio Mg parallela ipsa PQ applicatae in plano APQ posita, et tertiae directio sit ipsa MQ ex M in planum APQ normaliter demissa: invenire motum corporis et lineam quam describet.

Solutio.

Positis vt ante $AP = x$, $PQ = y$ et $QM = z$, atque celeritate in M debita altitudinali v , sit vis secundum My trahens $= P$, vis secundum Mg trahens $= Q$ et vis secundum MQ trahens $= R$ atque vis resistenciae in M $= V$. Hae tres vires si resolvantur in tres alias, quarum directiones cum his in Prop. praec. conveniunt, prodit vis

CURVIL.

inter ddy et dx , per vires normales M et N, si eorum proportionalia ipsorum loco substituantur, detur in-bitur positio pluri RMS per differentia 1 rimi gradus. Sed haec omnia non magis ad medium resistens respiciunt, quam ad vacuum. Quare etiam haec profus conveniunt cum his, quae supra Prop. 98 sunt tradita.

tangentialis $T = \frac{Pdx + Qdy + Rdz}{\sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}}$; N $= \frac{Pdx + Qdy + Rdz}{\sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}}$ atque $M = \frac{Pdx + Qdy + Rdz}{\sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2}}$ (523). Item cum hic denominationibus videtur, quibus ibi Prop. 99. His igitur valoribus in formulis praec. Prop. inventis substituitur habebuntur sequentes res aequationes $dx = -Pdx - Qdy - Rdz - V(dx^2 + dy^2 + dz^2)$; $\frac{dx}{dt} = -Pdx - Qdy - Rdz - V(dx^2 + dy^2 + dz^2)$; $\frac{dy}{dt} = -Pdx - Qdy - Rdz - V(dx^2 + dy^2 + dz^2)$; atque $\frac{dz}{dt} = -Pdx - Qdy - Rdz - V(dx^2 + dy^2 + dz^2)$. Quae tres aequationes eliminata v dabunt duas aequationes coordinatas x , y et z continentes, quae naturam curvae describunt expriment. In his autem formulis elementum dx constans est assumtum. Q. E. I.

Corollarium 1.

1104. Duae posteriores aequationes cum his quas pro vacuo invenimus (523) perfecte conveniunt. Quare quae ex his sequuntur tam in vacuo quam in medio quocunque resistente locum habent. Discrimen autem totum, quod inter motum in vacuo et medio resistente interest, a prima pendet aequatione.

Corollarium 2.

1105. Ex duabus posterioribus aequationibus autem conunctis oritur haec analogia $ddy : dx :: Pdy : Qdx$; $Pdz : Rdx$. Quamobrem loco secundae aequationis, quae reliquis magis est composita substitui

tan-

tan-
P d
Q d
R d
V (d
dx
dy
dz
form
sequ
V (d
dx
dy
dz
du
res
In
astu
v
inter
corru
pro
ad m
rmi
Qua
quae
du
res
In
astu
v
inter
corru
pro
ad m
rmi
Qua
quae
du
res
In
astu

et QM
idini v , sit
secundum
M Q tra-
Hae tres
im directio-
prodit vis
tan-

Tab. XIV.
Fig. 2.

fitur potest haec : $\frac{2vdx}{dx^2+9^2+ax^2} = Pd\alpha - Rdx$; vel $Pdydx - Qdxddx = Pd\alpha dy - Rdx dy$, quae v non in-
voluit.

Corollarium 3.

1105. Ope analogiae $ddy : ddx = Pd\alpha - Qdx : Pdx - Rdx$ invenitur determinatio plani RMS in differentiis primi gradus ut sequitur : $A O = x - \frac{2vdx + Rdy}{Qdx + Kydx}$; tangens anguli POR $\frac{Qdx + Rdy}{Qdx - Kydx}$ atque tangens anguli inclinationis plani RMS ad planum fixum RQS $\frac{v(Qdx - Kydx) + Qdy - Rdy}{Pdy - Qdx}$ (825).

Corollarium 4.

1106. Si virium P, Q, R duae evanescent motum corporis in plano fieri necesse est. Nam si P et Q evanescent sicut $ddy = 0$, si P et R evanescent sicut $axddy = dyddx$ seu $dx = axdy$. Quae omnia indicant motum fieri in plano.

Corollarium 5.

1107. Si P, Q et R sint proportionales ipsi x , y et z , corpus perpetuo ad punctum A trahetur, ideoque motus eius fiet in plano. Hoc idem indicant formulae, fiet enim $AO = 0$. At ob $ddy : ddx = xdy - ydx : xdx - zdx$, est $\frac{xddy}{2dx - zdx} = \frac{ydx - zdx}{2dx - zdx}$ et integrando $xdy - ydx = axdx - azdx$. Quare est $axdx = ddy$; vnde constat propofitum.

Co-

I CURV.

Rdx ; vel v non in-

$-Qdx : Pdx -$
in differen-
 $A O = x -$
 $\frac{2vdx + Rdy}{Qdx + Kydx}$
anguli plani
 $\frac{Qdx + Rdy}{Qdx - Kydx}$
anguli

onates ip-
um A tra-
no. Hoc
? . At ob
 $\frac{xddy}{2dx - zdx} = \frac{ydx - zdx}{2dx - zdx}$
Quare est

Co-

Corollarium 6.

1108. Si vis P evanescent erit $ddy : ddx = Q : R$, atque $R = \frac{2vdy}{dx^2 + dy^2 + az^2}$ et $Q = \frac{2vdy}{dx^2 + dy^2 + az^2}$. His valoribus loco P, Q et R in aequatione, qua dy definitur, substituitur oritur $dy = \frac{2vdydy + 2vdydz}{dx^2 + dy^2 + az^2} - VV(dx^2 + dy^2 + dz^2)$. Vbi si resistentia V fuerit $= \frac{v}{2}$ ponaturque $V(dx^2 + dy^2 + dz^2)$ seu $M = ds$, erit $1v = \frac{ad^2}{dx^2} - \frac{1}{e}$; seu $v = \frac{ae^2}{dx^2} ds^2$.

Corollarium 7.

1109. Si vis R evanescent erit $ddy : ddx = Pd\alpha - Qdx : Pd\alpha$, atque $P = \frac{2vdydx}{(dx^2 + dy^2 + az^2)^{3/2}}$ et $Q = \frac{2vdydx}{(dx^2 + dy^2 + az^2)^{3/2}}$. Erit igitur $dy = \frac{2vdydx}{(dx^2 + dy^2 + az^2)^{3/2}} - VV(dx^2 + dy^2 + dz^2)$. Vbi si V $= \frac{v}{2}$ erit $1v = \frac{ae^2}{dx^2}$ seu $v = \frac{ae^2}{dx^2} ds^2$. Simili modo si Q evanescent prodit $v = \frac{ae^2}{dy^2} ds^2$.

Scholion.

1110. Ad his tres vires P, Q et R omnes potentiae, quaeunque excogitari queant, reduci possunt. Quamobrem quodcunque problema pro-

PPP 3

possi-

possunt fieri; hae aequationes erui possunt: naturam curvae descriptae continentes. Harum vero altera erit differentialis secundi gradus altera differentialis tertii gradus, si quidem valor ipsius incrementis ex aequatione $\frac{dx}{\sqrt{a^2 - y^2}} + \frac{2xy}{\sqrt{a^2 - y^2}} = Pdy - Qdx$ differentietur; et differentiale loco $d\psi$ in aequatione $dx = -Pdx - Qdy - Rdz - V\sqrt{(dx^2 + dy^2 + dz^2)}$ substituetur.

PROPOSITIO 132.

Problema.

1111. *In medio uniformi, quod resistit in simplici ratione celeritatum, irradatur corpus perpendiculis normaliter ad rectam AP; describere curvam quam corpus utcumque projectum describit.*

Solutio.

Ponantur ut haecenus $AP = x$, $PQ = y$, $QM = z$, celeritas in $M = V\psi$, exponens resistentiae $= c$, vis qua corpus in M iuxta MP trahitur $= S$. His positus erit resistentia $V = \frac{4c}{3}$, $P = 0$, $Q = \frac{5y}{\sqrt{a^2 + x^2}}$ et $R = \frac{5z}{\sqrt{(a^2 + x^2)}}$, unde fit $Q:R = y:z$. Quamobrem habebitur $ddy:ddx = y:z$, atque $y ddx - z ddy = 0$. Cuius aequationis integralis est $y dx - z dy = a dx$. Porro quoque ob $P = 0$ haec habebitur aequatio $dx = \frac{2z dz}{\sqrt{a^2 - z^2}}$ (1108),posito $dz = V(da^2 + dy^2 + dz^2)$. Cuius integralis est $2V\psi = \frac{d^2}{dz} (b-x)$, seu $\psi = \frac{d^2(b-x)^2}{4dz^2}$. Hoc valore substituto probabitur $\frac{d^2 dy^2 - 3y^2}{2cdx} = \frac{5y dz}{\sqrt{a^2 + x^2}}$ Ponatur $a = 21$; habebitur se-

URVII.

na natu-
vero al-
differe-
et us ex
quibetur;
: $-Vdx$
natur.

essit in
perpe-
m quam

$QM = z$,
 $= c$, vis
is posi-
 $\frac{5z}{\sqrt{a^2 + x^2}}$ et
nobrem
 $ddy = 0$,
 $= a dx$.
io $dx =$
 $(da^2 +$
 $b-x)$,
rodit
iouritur
fe-

sequentes hae aequationes, ex quibus natura curvae descriptae debet determinari, $y^2 dy = a dx$ et $ddy (b-x)^2 = -\frac{2cSx^2}{\sqrt{a^2 - x^2}}$. Q. E. I.

Corollarium 1.

1112. Cum sit $2V\psi = \frac{d^2}{dz}(b-x)$ erit elementum temporis $\int \frac{d^2}{\sqrt{b^2 - x^2}} = \frac{2dx}{\sqrt{b^2 - x^2}}$. Integrum ergo tempus, quo corpus motu horizontali secundum AP est pro-motum erit $= 2V\sqrt{\frac{b}{a}}$. Motus igitur horizontalis convenit cum motu corporis in eodem medio resistente per rectam AP a nulla potentia sollicitati, celeritate initiali in A debita altitudini $bb:4c$.

Corollarium 2.

1113. Neque vero haec temporis proprietates tantum locum habet, si corpus secundum MP trahitur; seu si fuerit $Q:R = y:z$, sed semper valet si modo est $P = 0$. Sequitur enim ex § 1108, quo non nisi $P = 0$ ponebatur.

Corollarium 3.

1114. Motus igitur progressivus corporis secundum AP est retardatus, et non ultra datum terminum qui est $x = b$, fieri potest. Tempus autem est infinite magnum, quo corpus ad hunc terminum peringere potest.

Exem-

Exemplum.

1115. Ponamus vin , qua corpus ad rectam AP attrahitur esse ipsius distantis MP proportionalem seu $S = \sqrt{10^2 + x^2} = \frac{2x^2 + 20x}{2}$. Ad curvam igitur determinandam habebuntur hae aequationes $\int \frac{dy}{b - x} = -2cydx^2$, et $y^2 dp = adx$, in illa ponatur $y = t^{2x}$, fitque $du + u^2 dx = -\frac{2cdx}{t^{2x}}$. Quae aequatio separabilis fit ponendo $u = \frac{q}{z}$; prodic enim $\frac{f^{14}}{2c-f^{14}+f^2} = -\frac{dx}{z}$. Dabitur igitur q et propterea etiam u in x . Consequenter etiam y per x cognoscetur, ex quo habebitur projectio curvae describitae in plano APQ. Deinde ex dato y per xy dabitur quoque p ob $dp = \frac{adx}{y^2}$ per x , et propterea simul z per x . Quocirca tota curva a corpore descripta poterit constru.

Corollarium 4.

1116. Si b evanescit, simul quoque motus progressivus corporis secundum AP evanescit, et hanc ob rem corpus in plano in A ad AP normali movebitur attractum ad A in ratione distantiarum. Curvam autem quam hoc casu corpus describit quoque construere licuit §. 1027 et seqq.



fig

A

