

Corollarium 8.

463. Si fuerit  $S=0$  et  $T=0$ , erit  $s=V/2ax$ . Quare curva erit cyclois atque portio AN aequalis et similis curvae AM. Est ergo cyclois curva continua super qua omnes oscillationes absoluntur eodem tempore.

Exemplum.

464. Sit  $T=V/2bx$ , quo casu curva AN quoque est taurochroa cum recta angulum AD constituen-  
 te, cuius cofinus est  $V/a$ ; erit  $ds = \frac{adx-dx^{3/2}bx}{V/2ax}$ , atque  
 $s = V/2ax - \frac{3bx}{2}$ . Habetur autem  $dy = \frac{dx-dx^{3/2}bx}{V/2ax}$ , et integratis haec  $3y = a - (V/a - 2V/ax)V(a - 2V/2ax)$ . Quae est ea ipsa curva, quae cum recta verticali taurochroam constituit, vt supra inuenimus (452). Longitudo vero penduli isochroni est  $=a$ , si corpus in hac curva oscilletur. At si moveatur super recta AC et parte curvae AN, longitudo penduli isochroni erit  $\frac{1}{2}a$ . Atque si D fuerit cuiuspiis curvae, erit  $AC = \frac{1}{2}a$ , alter vero ramus AM in infinitum ascendit. Praeter hanc curvam taurochroam algebraicam aliae vix inueniri poterunt.

CAPUT

CAPUT TERT. DE MOTV PUNCTI &c.

C.

DE MOTV IN

erit  $s = V/2ax$ . portio AN aequalis ergo cyclois curvae abfoluunt.

**S**i corpus in medio quocunque resisteret; determinarem motum corporis descendens super data curva AM, et pressionem, quam curva in singulis punctis sustinet.

Ponatur in verticali AP abscissa  $=x$ ; applicata  $PM=y$  et arcus  $AM=s$ ; sitque altitudo celeritati corporis in M debita  $=v$  et resistentia in M  $=R$ . Manifestum jam est ex capite praecedente si nulla esset resistentia fore  $dv = gdx$ . Resistentia vero minuit hoc celeritatis incrementum, et aequipollet vi tangentiali  $=R$ ; eiusque solius effectus in hoc consisteret, vt foret  $dv = Rds$ . Quamobrem si et potentia sollicitans  $g$ , et resistentia  $R$  ambae simul in corpus agunt, erit  $dv = gdx - Rds$ , ex qua aequatione celeritas corporis in quouis puncto M est eruenda. Atque si corpus in A ex quiete descendat, integratio ita

Tom. II.

CAPUT

CAPUT TERTIUM.

DE MOTV PUNCTI SUPER DATA LINEA IN MEDIO RESISTENTE.

PROPOSITIO 55.

Problema.

465. **S**i corpus sollicitetur deorsum a potentia cuiusvis in medio quocunque resisteret; determinarem motum corporis descendens super data curva AM, et pressionem, quam curva in singulis punctis sustinet.

Solutio.

Ponatur in verticali AP abscissa  $=x$ ; applicata  $PM=y$  et arcus  $AM=s$ ; sitque altitudo celeritati corporis in M debita  $=v$  et resistentia in M  $=R$ . Manifestum jam est ex capite praecedente si nulla esset resistentia fore  $dv = gdx$ . Resistentia vero minuit hoc celeritatis incrementum, et aequipollet vi tangentiali  $=R$ ; eiusque solius effectus in hoc consisteret, vt foret  $dv = Rds$ . Quamobrem si et potentia sollicitans  $g$ , et resistentia  $R$  ambae simul in corpus agunt, erit  $dv = gdx - Rds$ , ex qua aequatione celeritas corporis in quouis puncto M est eruenda. Atque si corpus in A ex quiete descendat, integratio ita

Tom. II.

Gg

est

est influenda, vt factu  $x=0$  prodcat quoque  $v=0$ . Verum si data cum celeritate corpus in A descensum inceperit, in integratione effici debet, vt postu  $x=0$ , fiat  $v$  aequalis altitudini debitas illi celeritati initiali. Cum autem inuenta fuerit celeritas corporis, habebitur simul tempus, quo quinis arcus AM absoluitur sumendo  $\int \frac{dx}{v}$ . Quod ad pressionem, quam curua in N sustinet, spectat, curua in M duplici vi premitur, vi centrifuga scilicet, et vi normali. Ponamus curuam esse conuexam deorsum, et elementum  $dx$  constans, erit longitudo radii osculi in contrariam partem normalis MN directi  $= \frac{dx^2}{2ax}$ , vnde vis centrifuga erit  $= \frac{2v^2 dx dy}{dx^2}$ , qua curua secundum directionem MN premitur. Secundum eandem vero directionem curua premitur a vi normali, quae est  $= \frac{g dx}{dx}$ ; vis normalis enim a potentia absoluta  $g$  tantum oritur, quia directio vis resistens est in tangente sita, ideoque nullam vim normalem generat. Consequenter tota vis, qua curua in M secundum directionem normalis MN premitur est  $= \frac{g dx}{dx} + \frac{2v^2 dx dy}{dx^2}$ . Q. E. I.

Corollarium I.

466. Expressio ergo vis curuam prementis congruit cum ea, quam in vacuo inuenimus. Neque tamen curua in medio resistente eadem vi premitur qua in vacuo, ob celeritatem a qua vis cen-

SPPER

centrifuga riatu.

467.

maximam tangens in qu inuenitur  $\frac{R}{g}$  in eo punctum lineae totum vt eo loco.

468. que ad h ma; ultra crescit, q rem fit  $d$

469.

cunq; c mens sit  $k$  qua cum vi grauita

IV PUNCTI

teat quoque  $v$  corpus in A effici debet, iudini debitas inuenta fuerit tempus, quo do  $\int \frac{dx}{v}$ . Quod sustinet, spectur, vi centrifugam curuam in contrariam  $\frac{dx^2}{2ax}$ , vnde vis secundum directionem eandem vero vi normali, a potentia absoluta vis resistens nullam vim tota vis, qua normalis MN

Q. I.

nam prementis no inuenimus, sence eadem vi tatem a qua vis cen-

centrifuga pendet, quae a medio resistente riatu.

Corollarium 2.

467. In isto descensu corpus non vt in vacuo maximam habet celeritatem in puncto B, in quo tangens est horizontalis; sed postu  $dx=0$ , locus in quo corpus maximam habet celeritatem inuenitur ex hac aequatione  $g dx = R ds$  seu  $\frac{dx^2}{2} = \frac{R}{g}$  in eo puncto, vbi sinus anguli, quem tangens curuae cum linea horizontali constituit, est ad sinum totum vt potentia absoluta  $g$  ad resistantiam in eo loco.

Corollarium 3.

468. Celeritas corporis igitur augetur vsque ad hoc punctum, in quo celeritas est maxima; vltra vero hoc punctum celeritas iterum decrescit, quia tum  $R ds$  excedit  $g dx$ , et hanc ob rem fit  $dv$  negatiuum.

Corollarium 4.

469. Si resistantia fuerit vt potestas quaecunq; celeritatum, cuius exponens est  $2m$ , et si medium resistens fuerit vniforme, cuius exponens sit  $k$ ; vbi  $k$  est altitudo celeritati debita, qua cum corpus mouetur, resistantiam partitur vt grauitati aequalem. Hoc ergo casu erit  $R =$

GG 2

$\frac{v^m}{k^m}$

$\varphi^m$ , atque ista habebitur aequatio ad motum definiendum:  $d\varphi = g dx - \frac{\varphi^m ds}{k^m}$ .

Corollarium 5.

470. Si autem abscissa in axe BQ capiatur, fixitque BQ = x, QM = y, et BM = s, propter harum quantitarum differentialia negativa respectu priorum, habebitur  $d\varphi = -g dx + R ds$ . Quae aequatio ita est integranda, ut posito  $x = \varphi$  fiat  $\varphi = b$ , si quidem celeritas in B, quam corpus in hoc puncto obtinet, huic altitudini fuerit debita. At pressio secundum MN, quam curva sustinet, est  $= \frac{gdy}{dx} - \frac{2\varphi ds dy}{dx^2}$ .

Corollarium 6.

471. Si medium fuerit uniforme cuius exponens sit k, resistentia vero functioni cuiuscunque ipsius  $\varphi$ , quae sit V, proportionalis. Sumatur K talis functio ipsius k, qualis V est ipsius  $\varphi$ , erit resistentia R =  $\frac{V}{k}$ ; ideoque habebitur ista aequatio  $d\varphi = -g dx + \frac{V ds}{k}$ , sumto axe BQ.

Scholion I.

472. Formulam huc duplicem incrementum celeritatis exhibentem dedi pro duobus axibus AP et BQ, quia in sequentibus mox hac mox illa utemur.

STU PUNCTI

utemur. Fixo puncto axe sumente, scilicet ut A, utemur prore formula AP pro scilicet ut A, utemur prore formula AP pro scilicet ut A, utemur prore formula AP pro

473.

ris super comparata inuicem it ad motum eos tantum quanto  $d\varphi$  grari potest casus generale linea super eam ob  $= d\varphi$ , in separata. cam tantum aequatio i quando tan parata, ut dimensionem regulam notam Bernoullianam inuicem possunt separari. in V ds vi Praeter hos quidem casus erationem admittentes, sed qui

STU PUNCTI

ad motum de-

dicapiantur, fixe propter ha-

satia respectu  $d\varphi$ . Quae aequatio  $x = \varphi$  fiat  $\varphi$  nam corpus in huius fuerit de-

me cuius exponens sit k, resistentia vero functioni cuiuscunque ipsius  $\varphi$ , quae sit V, proportionalis. Sumatur K talis functio ipsius k, qualis V est ipsius  $\varphi$ , erit resistentia R =  $\frac{V}{k}$ ; ideoque habebitur ista aequatio  $d\varphi = -g dx + \frac{V ds}{k}$ , sumto axe BQ.

incrementum celeritatis exhibentem dedi pro duobus axibus AP et BQ, quia in sequentibus mox hac mox illa utemur.

utemur. Scilicet quando descensus semper fit ex fixo puncto ut A, utemur prore formula AP pro axe sumente. At si in eadem curva plures descensus ad punctum fixum vique B sint considerandi, ut in motu oscillatorio vix venit, posteriore formula utemur, in qua BQ pro axe habetur.

Scholion 2.

473. Quia formula, ex qua motus corporis super data curva determinari debet, ita est comparata, ut indeterminatae paucis casibus a se inuicem separari queant, saepe ex ea nihil, quod ad motum spectat, concludi licet. Quamobrem eos tantum casus euoluere conuenit, quibus aequatio  $d\varphi = \pm g dx + \frac{V ds}{k}$  vel separari vel integrari potest. Hi autem casus omnino ad tres casus generales reducuntur. Primus est, quando linea super qua corpus mouetur est recta, tum enim ob  $ds = n dx$ , aequatio transit in hanc  $d\varphi = d\varphi$ , in qua indeterminatae sunt a se inuicem separatae. Secundus casus est, quando in V unicam tantum obtinet dimensionem  $\varphi$ , tum enim aequatio integrationem admittit. Tertius casus est, quando tam  $\varphi$  quam aequatio pro curva ita est comparata, ut in aequatione  $\varphi$  et  $x$ , ubique eundem dimensionem numerum constituent; tum enim per regulam notam Bernoullianam indeterminatae a se inuicem possunt separari. Haec autem euenit, si in V ds vicia fuerit dimensiono ipsarum  $\varphi$  et x. Praeter hos quidem casus essent duo alii, integrationem admittentes, sed qui huc non pertinent.

nent. Primum est si resistentia evanescit, qui vero casus in praecedente Capite iam sufficienter est pertractatus. Alter casus est, si potentia sollicitans  $g$  evanescit; de quo autem non est opus ut agamus, quia motus super quacunque linea congruit cum motu super linea recta, de quo in praecedente libro iam factis est dictum. Praeterea quodque multis casibus aequatio separationem admittit, si fuerit  $V = w$ ; quoties scilicet aequatio pro curva ita est comparata, ut aequatio ad casum aequationis, quam quondam Com. Riccati proposuit, potest reduci. Generaliter vero etiam potest in hoc casu celeritas per seipsum exhiberi, atque finita expressione definiti, quemadmodum ego generalem aequationis Riccatianae dedi constructionem. Quoties igitur natura rei requirit, praeter tres casus expostos, subinde quoque hunc casum, in quo resistentia biguadrato celeritatis est proportionalis, evolvemus.

Scholion 3.

474. Quia haec de motu in medio resistente tractatio per se est difficilis et intricata, non ad plures vis sollicitantis hypotheses, ut capite praecedente fecimus, eam accommodabimus; sed nobis perpetuo potentia sollicitans erit uniformis et deorsum directam; neque de viribus centripetis nullam erimus solliciti. Atque cum potentia sollicitans ponatur uniformis, medium resistens quo-

SPEI

quoque resistentia minuit absolute etiam corpus assumme licet

4. potentia determinata ascendens est M

In  $\Rightarrow$  et  $\Rightarrow b$ . in  $M =$  resistentia contraria. praeter aequationem  $\Rightarrow$  fiat onem, quo-

TU PUNCTI

nescit, qui vero invenitur est potentia sollicitans est opus ut agatur linea congruit quo in praeterea quoniam aequationem ad hunc n. Riccati profer vero etiam seriem exhiberi, quemadmodum tianae dedi contra rei requirit, ade quoque hunc drato celeritatis

4. potentia determinata ascendens est M

In medio resistente aricata, non ad  $\Rightarrow$  ut capite praetabimus; sed nobis erit uniformis tribus centripetis; cum potentia medium resistens quo-

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 239

quoque tale poni conveniet; fluidum enim quod resistentiam generat, ipsam corporis gravitatem minuit, et si id non esset uniforme, potentia absoluta non recte uniformis poneretur. Deinde etiam propter eandem rationem curvam in qua corpus movetur, totam in eodem plano positam assumemus, quo multas difficultates nullam vitiositatem afferentes remoueamus.

PROPOSITIO 54.

Problema.

475. Si corpus perpetuo sollicitetur deorsum a potentia uniformi  $g$ , in medio quocunque resistente; determinare motum corporis super data curva  $AM$  ascendentis et pressonem, quam curva in singulis punctis  $M$  patitur.

Tabel. XII. Fig. 2.

Solutio.

In verticali  $AP$  posita abscissa  $AP = x$ ;  $PM = y$  et  $AM = z$ ; sit altitudo celeritati in  $A$  debita  $\Rightarrow b$ ; eique in  $M$  debita  $\Rightarrow w$ ; atque resistentia in  $M = R$ . Erit igitur dum corpus ascendit tam potentia sollicitans  $g$ , quam resistentia  $R$  motui contraria. Hanc ob rem erit simili modo, quo in praecedente prop.  $d\dot{w} = -g dx - R ds$ . Ex qua aequatione  $\phi$  ita debet determinari, ut facto  $x = 0$  fiat  $w = b$ . Deinde cum resistentia in pressonem, quam curva patitur, non ingrediatur, erit

440 CAPUT TERTIUM DE MOTU PUNCTI

erit ut supra pressio tota, quam curva in M secundum directionem normalis MN sustinet  $= \frac{e dy}{ds}$   $-\frac{2v dx dy}{ds^2}$  pressio  $dx$  constante; ubi  $\frac{e dy}{ds}$  denotat vim normalem, et  $-\frac{2v dx dy}{ds^2}$  vim centrifugam; utramque juxta MN directam. Q. E. I.

Corollarium I.

476. In ascensu corporis ergo super quacunque curva celeritas corporis perpetuo imminuitur; atque punctum curvae D reperitur, in quo corporis ascendens celeritas evanescit, si in aequatione  $dx = -g dx - R ds$  post integrationem ponatur  $v = 0$ .

Corollarium 2.

477. Si corpus super curva DMA descenderet, haberetur ista aequatio  $d\varphi = -g dx + R ds$ ; (470.) ex qua intelligitur ascensum non esse similem descensui, ut in vacuo. Sed si resistentia fieret negativa seu accelerans, tum ascensus similis foret descensui. Quare descensus in medio resistente congruet cum ascensu in medio tantumdem accelerante et vicissim.

Corollarium 3.

478. Quoniam aequatio pro ascensu hoc tantum differt ab aequatione pro descensu, quod resistentia R valorem induit negativum; intelligitur isidem casibus, quibus aequatio pro descen-

SYPE.

in sepa  
aequat

47

per cu  
At pr  
Quare  
que hu  
do tan

48

morato  
vel intr  
sum per  
motus  
tentia i  
inestig  
prices  
quae in  
Practen  
harum  
nes et  
runtur.  
inderen  
super q  
ritatem  
Tom. I.

OTU PUNCTI

curva in M se-  
cundum M  $= \frac{e dy}{ds}$   
ubi  $\frac{e dy}{ds}$  denotat  
vim centrifugam,  
Q. E. I.

o super quacunque  
imminuitur;  
in quo cor-  
is, si in aequa-  
tionem ponatur  $v = 0$ .

DMA descende-

$dx = -g dx + R ds$ ,  
non esse simi-  
le descensui  
ascensus similis  
in medio resi-  
stante tantum-

ascensu hoc tan-  
tum differt ab aequatione  
pro descensu, quod  
resistentia R valorem  
inducit negativum; intelligitur  
isidem casibus, quibus aequatio  
pro descen-

SPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 245

in separari vel integrari potest, isdem quoque aequationem pro ascensu simili modo tractari possit.

Corollarium 4.

479. Si fuerit  $R = \frac{v}{k}$ , erit pro ascensu super curva AM haec aequatio  $d\varphi = -g dx + \frac{v dx}{k}$ . At pro descensu haberetur  $d\varphi = -g dx + \frac{v dx}{k}$ . Quare si ista aequatio poterit integrari simul quoque huius aequationis habebitur integrale ponendo tantum  $-K$  loco  $k$ .

Scholion.

480. Secundum tres igitur casus supra memoratos, quibus aequatio inuenta vel separari vel integrari potest, tam descensum quam ascensum pertractabimus, si scilicet detur curva super qua motus fieri ponitur. Deinde autem ex datis potentia sollicitante, resistentia et pressione curvam investigabimus. Tertio si motus quaedam praeter fuerit proposita, curvam determinabimus; quae in data resistentiae hypothese satisfaciat. Praeterea sequentur alia problemata, in quibus harum quatuor rerum resistentiae, motus, pressiones et curvae duae dantur, reliquae duae requiruntur. Habebimus deinceps quoque problemata indeterminata, quibus omnes curvae requiruntur, super quibus corpus descendens vel eandem celeritatem acquirit vel eas eodem tempore absoluit.

Hh Tom. II. Tuna

243CAPUT TERTIUM DE MOTU PUNCTI

Tum sequetur doctrina de lineis brachyochronis, atque tandem caput concludet de motu oscillatorio tractatio.

PROPOSITIO 55.

Problema.

Tribaxii. 481. In medio resistente uniformi quocunque et hypothog gravitatis uniformis g, determinare motum corporis descendentis super linea recta AMB ad bitionem utrunque inclinata.

Solutio.

Posita AP=x erit AM=rx; et quia medium resistens est uniforme, erit resistentia R=K. Posita ergo altitudine celeritati in M debita =v, erit  $dv=gdx - \frac{vdx}{K}$  (465.). Vnde fit  $\frac{Kdv}{gK-nv} = dx$ , in qua aequatione indeterminatae sunt a se invicem separatae: erit ergo  $x = \int \frac{Kdv}{gK-nv}$ , in qua integration efficiendum est vt posito  $x=0$  fiat  $v=0$ , si quidem descensus in A ex quiete incipiat. Sin vero habeat celeritatem initialem haec per integrationem est introducenda. Tempus per spatium AM est  $\int \frac{Kdv}{gK-nv}$ . Posito ergo loco dx eius valore in v, habebitur tempus per AM  $\int \frac{Kdv}{gK-nv}$  quod integrale ita est sumendum, vt posita v=v celeritati initiali in A evanescat. Restio vero quam linea in quouis puncto M sustinet, e3

SUPER

est constans  $\frac{v^2-1}{n}$ ; q  
Q. E. I.

482. leratur, q  
rit gK =  
retardabit  
si in initio

483. incipiat m  
semper fit  
leritas, qu  
num acqui

484. minor est  
celeritas.  
qua aequab  
per recta v  
485. cis a m celi

OTU PUNCTI

is brachyochro-  
der de motu of-

55.

ormi quocunque et  
ideterminare motum  
sa AMB ad bo-

nx; et quia me-  
resistentia R=  
ati in M debita  
Vnde fit  $\frac{Kdv}{gK-nv}$   
rminatae sunt a  
 $= \int \frac{Kdv}{gK-nv}$ , in  
vt posito  $x=0$   
A ex quiete in-  
m initialem haec  
n. Tempus per  
ergo loco dx  
us per AM =  
sumendum, vt  
A evanescat.  
uncto M sustinet,  
e3

484. Quo maior ergo est angulus BAC, eo  
minor est vltima, quam corpus acquirere potest  
celeritas. Maximam vero celeritatem vltimam,  
qua aequabiliter progreditur, acquirit descensu su-  
per recta verticali AC.

Corollarium 4.  
485. Si resistentia fuerit vt potestas indi-  
cis a m celeritatum, erit  $V = v^m$  et  $K = k^m$ , vnde  
Hh =

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 243

est constans nempe aequalis vi normali  $= \frac{v^2}{ds} =$   
 $\frac{v^2-1}{n}$ ; quia vis centrifuga evanescit ob  $ddv=0$ .  
Q. E. I.

Corollarium 1.

482. Celeritas corporis ergo tam diu acce-  
leratur, quam diu est  $gK > nV$ . At si semel fue-  
rit  $gK = nV$  corpus neque accelerabitur neque  
retardabitur. Diminuetur vero corporis celeritas  
si in initio A fuerit  $nV > gK$ .

Corollarium 2.

483. Si ergo corpus in A descensum a quiete  
incipiat motus perpetuo crescet; ita tamen vt  
semper fit  $gK > nV$ , quippe quae est vltima ce-  
leritas, quam descensu per infinitum spatium de-  
num acquirit.

Corollarium 3.

484. Quo maior ergo est angulus BAC, eo  
minor est vltima, quam corpus acquirere potest  
celeritas. Maximam vero celeritatem vltimam,  
qua aequabiliter progreditur, acquirit descensu su-  
per recta verticali AC.

Hh =

ista habebitur aequatio  $x = \int \frac{k^m d\psi}{g k^m - n\psi^m}$ , atque  
tempus per A M =  $\int \frac{nk^m d\psi}{(g k^m - n\psi^m)^{1/2}}$

**Exemplum I.**

486. Restat medium in simplici ratione ce-  
leritatum, erit  $2m = 1$ , atque  $d\psi = g dx - \frac{ndx^2}{2x}$ .  
Hinc sit  $x = \int \frac{d\psi k}{g\sqrt{k} - n\psi} = \frac{2k\psi}{g} + \frac{2k}{g} \int \frac{d\psi}{g\sqrt{k} - n\psi}$ ; vel  
per seriem  $x = \frac{2\psi}{g} + \frac{2\psi^2}{3g^2\sqrt{k}} + \frac{2\psi^3}{4g^3k} + \frac{2\psi^4}{5g^4k\sqrt{k}} +$   
etc. si quidem descensus in A ex quiete inci-  
piat. Tempus autem per spatium A M erit =  
 $\int \frac{nk^m d\psi}{g\sqrt{k} - n\psi} = 2\sqrt{k} \int \frac{d\psi}{g\sqrt{k} - n\psi}$ . Quare si tempus per  
A M ponatur =  $t$ , erit  $n\pi + 2\sqrt{k}t = \frac{r\sqrt{k}}{g}$ . At-  
que in serie  $t = \frac{2n\psi}{g} + \frac{2n^2\psi^2}{3g^2\sqrt{k}} + \frac{2n^3\psi^3}{3g^3k} + \frac{2n^4\psi^4}{4g^4k\sqrt{k}} +$   
+ etc. Si ergo corpus in descensu per AB ac-  
quisiuit celeritatem altitudini  $b$  debitam, ex hac  
reperitur altitudo AC =  $\frac{2\psi^2}{g} + \frac{2gk}{3g^3k} + \frac{2gk}{5g^5k\sqrt{k}}$ .

**Exemplum 2.**

478. Restat medium in duplicata ratione  
celeritatum, erit  $m = 2$  et  $x = \int \frac{k d\psi}{g k - n\psi^2} = \frac{k}{g} \int \frac{d\psi}{g k - n\psi^2}$ ;  
si quidem corpus in A ex quiete ascensum in-  
choauerit. Quare si  $e$  sit numerus, cuius loga-  
rithmus est unita, erit  $e^k = \frac{gk}{gk - n\psi^2}$ ; atque  $\psi =$   
 $\frac{gk}{gk - n\psi^2}$

**SPER**

$\frac{gk(e^k - 1)}{ne^k}$   
corpus i  
bitam, e  
spatium  
altitudin  
A M eri  
tam spa  
mitur;  
literae

488

2m cele  
pessio in  
 $\frac{n^2\psi^2}{g^2k}$   
 $\frac{n\psi^{2m+1}}{(m-1)g^2k^m}$   
etc. At  
quia est  
 $\frac{2n^2\psi^2}{(2m-1)g^2k^m}$   
+ etc.

**TV PUNCTI**

$\frac{d\psi}{-n\psi^m}$ , atque  
licet ratione ce-  
leritatum, erit  
tam spatium  
mitur; id quod  
literae

488

si tempus per  
=  $\frac{r\sqrt{k}}{g}$ . At-  
que in serie  
per AB ac-  
litam, ex hac  
reperitur altitudo  
AC =  $\frac{2\psi^2}{g} + \frac{2gk}{3g^3k} + \frac{2gk}{5g^5k\sqrt{k}}$ .

corpus in B habuerit celeritatem altitudini  $b$  de-  
bitam, erit AC =  $\frac{k}{g} \int \frac{d\psi}{g k - n\psi^2}$ . Argue si corpus per  
spatium infinitum descendat, habebit celeritatem  
altitudinis  $\frac{gk}{n}$  debitam. Tempus vero per spatium  
A M erit =  $\int \frac{nk^m d\psi}{g\sqrt{k} - n\psi^2} = \frac{nk^m}{g} \int \frac{d\psi}{\sqrt{k} - \frac{n\psi^2}{g}}$ . Per series  
tam spatium  $x$ , quam tempus commode expro-  
mitur; id quod generaliter pro quouis valore  
literae  $m$  in sequente exemplo monstrabimus.

**Exemplum 3.**

488. Sit resistentia. ut porcellas exponentis  
2m celeritatum, erit  $dx = \frac{k^m d\psi}{g k^m - n\psi^m}$ ; quae ex-  
pessio in seriem conuersa dat  $dx = \frac{d\psi}{g} + \frac{n\psi^m d\psi}{g^2 k^m}$   
+  $\frac{n^2\psi^{2m} d\psi}{g^2 k^{2m}}$  + etc. Ex qua inuenitur  $x = \frac{\psi}{g} +$   
 $\frac{n\psi^{m+1}}{g^2 k^{2m}} + \frac{n^2\psi^{2m+1}}{3g^2 k^{4m}} + \frac{n^3\psi^{3m+1}}{(3m+1)g^2 k^{6m}} +$   
etc. Argue si ponatur tempus per A M =  $dt$ ,  
quia est  $dx = \frac{ndx}{V\psi}$  erit  $t = \frac{ndx}{g} +$   
 $\frac{2n^2\psi^{2m} V\psi}{(2m-1)g^2 k^m} + \frac{2n^3\psi^{3m} V\psi}{(4m-1)g^2 k^{2m}} + \frac{2n^4\psi^{4m} V\psi}{(6m-1)g^2 k^{3m}}$   
+ etc.

Hh 3

PRO-

PROPOSITIO 56.

Problema.

489. *Resistat medium in ratione quacunque multiplicata celeritatum; datumque sit punctum A, ex quo insititae rectae AM sint educitae: determinare curvam CMD huiusmodi, ut corpus per quantitates rectam AM descendens in puncto M eandem habeat celeritatem.*

Solutio.

Sit  $2m$  exponens potestatis celeritatis, cui resistentia est proportionalis, dicaturque  $AP = x$  et  $AM = z$ , et ponatur  $x = nx$ . Sit altitudo celeritati in  $M$  debita  $= v$ , quae debet esse constans scilicet  $= b$ . Erit ergo  $dx = \frac{k^m dv}{gk^m - nv^m}$

(485.) denotante, ut supra  $k$  exponentem resistentiae, et  $g$  potentiam sollicitantem deorsum tendentem. Ad naturam curvae CM ergo inveniendam oportet integrare aequationem  $dx = \frac{k^m dv}{gk^m - nv^m}$  ita ut posito  $v = 0$  fiat quoque  $x = \frac{gk^m - nv^m}{2}$ ; tum autem poni  $b$  loco  $v$  atque  $\frac{x}{2}$  loco  $n$ , hocque modo obtinebitur aequatio inter  $x$  et  $z$  naturam curvae exponens. Per seriem autem supra aequationem propositam integravimus (488), vnde posito  $b$  loco  $v$  habebimus  $x = \frac{b}{2} + \frac{1}{nb}$

SUPER ]

56.

(OTU PUNCTI

$\frac{nb^{m+1}}{(m+1)g}$   
 $q^m$  loco i  
 factio habet  
 $\frac{b^{2m+1}q}{(2m+1)g}$   
 lia et diu  
 $\frac{b^m q^m}{g^2 k^m} + \frac{k}{g^2 k^m}$   
 $\frac{bk^m dq}{gk^m - b^m q^m}$   
 $\frac{z}{x} \frac{1}{m}$   
 $(m-1)x^{\frac{1}{m}}$

ione quacunque multiplicata celeritatum; datumque sit punctum A, ex quo insititae rectae AM sint educitae: determinare curvam CMD huiusmodi, ut corpus per quantitates rectam AM descendens in puncto M eandem habeat celeritatem.

Quae multiplicata per  $x^{\frac{1}{m}}$  abire in hanc  $x dz = \frac{bk^m x dz - bk^m z dx}{gk^m x - b^m z}$ .  
 Constructio autem curvae facilius sequitur ex aequatione  $dx = \frac{bk^m dq}{gk^m - b^m q^m}$ .  
 Supra autem habuimus seriem ipsi  $q x$  aequalem, ex qua patet si fuerit  $q^m = \frac{gk^m}{b^m}$ , tum  $\frac{gk^m}{b^m}$  aequari seriei harmonicae  $x + \frac{1}{nb}$

is celeritatis, cui dicaturque  $AP = x$  et  $AM = z$ . Sit altitudo celeritati in  $M$  debita  $= v$ , quae debet esse constans scilicet  $= b$ . Erit ergo  $dx = \frac{k^m dv}{gk^m - nv^m}$

Quae multiplicata per  $x^{\frac{1}{m}}$  abire in hanc  $x dz = \frac{bk^m x dz - bk^m z dx}{gk^m x - b^m z}$ .  
 Constructio autem curvae facilius sequitur ex aequatione  $dx = \frac{bk^m dq}{gk^m - b^m q^m}$ .  
 Supra autem habuimus seriem ipsi  $q x$  aequalem, ex qua patet si fuerit  $q^m = \frac{gk^m}{b^m}$ , tum  $\frac{gk^m}{b^m}$  aequari seriei harmonicae  $x + \frac{1}{nb}$

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 247

$\frac{nb^{m+1}}{(m+1)g^2 k^m} + \frac{n^2 b^{2m+1}}{(2m+1)g^2 k^{2m}}$  etc. Ponatur  $q^m$  loco  $n$  et multiplicetur vbi que per  $q$ , quo factio habebimus  $q x = \frac{bq}{g} + \frac{b^{m+1} q^{m+1}}{(m+1)g^2 k^m} + \frac{b^{2m+1} q^{2m+1}}{(2m+1)g^2 k^{2m}}$  etc. Sumantur differentia lia et dividatur per  $bdq$  habebitur  $\frac{qdx + xdq}{bdq} = \frac{1}{b} + \frac{b^m q^m}{g^2 k^m} + \frac{b^{2m} q^{2m}}{g^2 k^{2m}} = \frac{gk^m - b^m q^m}{gk^m - b^m q^m}$ , seu  $qdx + xdq = \frac{bk^m dq}{gk^m - b^m q^m}$ .  
 At quia est  $q^m = n$  et  $n = \frac{x}{2}$  ponatur  $\frac{z}{x} \frac{1}{m}$  loco  $q$  et prodibit  $z^{\frac{m-1}{m}} x^{\frac{m-1}{m}} dz + (m-1)x^{\frac{1}{m}} z^{\frac{1}{m}} dz = \frac{1-m}{gk^m x - b^m z} dz - \frac{bk^m z^{\frac{1}{m}} dx - bk^m z^{\frac{1}{m}} x dz}{gk^m x - b^m z}$

Quae multiplicata per  $x^{\frac{1}{m}}$  abire in hanc  $x dz = \frac{bk^m x dz - bk^m z dx}{gk^m x - b^m z}$ .  
 Constructio autem curvae facilius sequitur ex aequatione  $dx = \frac{bk^m dq}{gk^m - b^m q^m}$ .  
 Supra autem habuimus seriem ipsi  $q x$  aequalem, ex qua patet si fuerit  $q^m = \frac{gk^m}{b^m}$ , tum  $\frac{gk^m}{b^m}$  aequari seriei harmonicae  $x + \frac{1}{nb}$



$1 + \frac{1}{m+1} + \frac{1}{2m+1}$  etc. ideoque esse  $x$  infinitum, Si igitur  $x$  est infinitum, erit  $q^m = \frac{z}{x} = \frac{g k^m}{b^m}$  ex quo perficitur rectam AE fore curvae asym-  
 totoru et cosinum ang. CAE fore  $= \frac{b^m}{g k^m}$ . Ver-  
 tics autem curvae C a puncto A distantia AC  
 aequalis erit huic seriei  $\frac{b}{g} + \frac{b^{m+1}}{(m+1)g k^m} +$   
 $\frac{b^{2m+1}}{(2m+1)g^2 k^{2m}} +$  etc. Debet autem esse necessa-  
 rio  $b^m < g k^m$ , alias enim vertex C a puncto A  
 infinite distaret. Q. E. I.

Corollarium I.

490. Si applicata PM vocetur  $y$ , erit  $z =$   
 $\sqrt{(x^2 + y^2)}$  et  $dz = \frac{xdx + ydy}{\sqrt{x^2 + y^2}}$ , quibus valoribus in  
 aequatione inuenia substituitis, habebitur  $xr dy +$   
 $m x^2 dx + (m-1)y^2 dx = \frac{b k^m r (x^2 dx - y dy)}{g k^m x - b^m \sqrt{x^2 + y^2}}$

Corollarium 2.

491. Ponatur in hac aequatione  $y = p x$ , trans-  
 mutabitur ista aequatio in hanc  $x^2 dy + m x^2 dx =$   
 $\frac{b k^m p dx}{g k^m - b^m \sqrt{1 + p^2}}$ , quae aequatio per  $(1 + p^2)^{\frac{1-2m}{2m}}$   
 mul-

SUPER

MOTU PUNCTI

multiplicata sit integrabilis, habebitur enim  
 $m(1 + p^2)^{\frac{1-2m}{2m}} x = \frac{\int b k^m b^m p(1 + p^2)^{\frac{1-2m}{2m}}}{g k^m - b^m \sqrt{1 + p^2}}$ , quae  
 expressio per quadraturas effici potest.

Corollarium 3.

492. Si resistencia euanescat, corpusque in  
 vacuo moueatur sit  $k$  infinitum; atque ex supra  
 data serie inuenitur  $q x = \frac{b^2}{g}$  seu  $x = \frac{b}{g}$ ; vnde co-  
 gnoscitur lineam CM fieri rectam horizontalem.

Scholion I.

493. Quia autem ex hac aequatione gene-  
 rali parum ad cognitionem curuae porcess con-  
 cludi, in exemplis specialibus hanc disquisitionem  
 vltimus prosequemur. Talia autem assumemus  
 exempla, in quibus formula  $\frac{b k^m dx}{g k^m - b^m q^m}$  integra-  
 tionem saltem per logarithmos admittit, quo ad  
 expressiones finites perueniamus, ex quibus faci-  
 le erit curuae naturam perficere.

Exemplum I.

494. Sic igitur resistencia ipsius celeritatibus  
 proportionalis, erit  $m = \frac{1}{2}$ . Ponatur AC =  $a$ ;  
 quia celeritas, quam corpus per AC cadendo ac-  
 quirat, debita esse debet altitudini  $b$  erit  $a =$   
 Tom. II.  $\frac{2\sqrt{bh}}$

493

rati pari  
 cludi, in  
 vltimus  
 exempla  
 tionem  
 expressio  
 le erit

494  
 proporti  
 quia celer  
 quit, d  
 Tom. II.

mul-

multiplicata sit integrabilis, habebitur enim  
 $m(1 + p^2)^{\frac{1-2m}{2m}} x = \frac{\int b k^m b^m p(1 + p^2)^{\frac{1-2m}{2m}}}{g k^m - b^m \sqrt{1 + p^2}}$ , quae  
 expressio per quadraturas effici potest.

Corollarium 3.

492. Si resistencia euanescat, corpusque in  
 vacuo moueatur sit  $k$  infinitum; atque ex supra  
 data serie inuenitur  $q x = \frac{b^2}{g}$  seu  $x = \frac{b}{g}$ ; vnde co-  
 gnoscitur lineam CM fieri rectam horizontalem.

Scholion I.

493. Quia autem ex hac aequatione gene-  
 rali parum ad cognitionem curuae porcess con-  
 cludi, in exemplis specialibus hanc disquisitionem  
 vltimus prosequemur. Talia autem assumemus  
 exempla, in quibus formula  $\frac{b k^m dx}{g k^m - b^m q^m}$  integra-  
 tionem saltem per logarithmos admittit, quo ad  
 expressiones finites perueniamus, ex quibus faci-  
 le erit curuae naturam perficere.

Exemplum I.

494. Sic igitur resistencia ipsius celeritatibus  
 proportionalis, erit  $m = \frac{1}{2}$ . Ponatur AC =  $a$ ;  
 quia celeritas, quam corpus per AC cadendo ac-  
 quirat, debita esse debet altitudini  $b$  erit  $a =$   
 Tom. II.  $\frac{2\sqrt{bh}}$

$2\sqrt{bk} + 2gk / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$  (486.) Deinde vero erit  $\sqrt{q} = \frac{z}{2}$  seu  $q = \frac{z^2}{4}$ , arque  $q x = \int \frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ , quod integrare ita est accipiendum ut positio  $z = x$  seu  $q = 1$  fiat  $x = a$  vel eius valori assignato. Erit ergo  $qx = -2\sqrt{bk}q + 2gk / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ , quae aequatio loco  $q$  substituta  $\frac{z^2}{4}$  abit in hanc  $z^2 = -2z\sqrt{bk} + 2gkx / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} - z\sqrt{b}$ . Si  $q = 1$  fit  $x = a = -2\sqrt{bk} + 2gk / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ . Fiat autem  $q = 1 + \frac{dq}{k}$  habebitur  $dx + x dq = -dq\sqrt{bk} + \frac{gk dx}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} = \frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ . At quia  $\frac{1}{k}$  est cosinus anguli MAC erit  $\sqrt{dq} =$  finit huius anguli. Quamobrem incrementum ipsius  $x$  infinites minus est, quam incrementum anguli MAC, incidere MA in CA, ex quo sequitur tangentem curvae in C esse horizontalem; huiusque curvae tangens in infinito seu asymptota erit AE existente ang. EAC cosinu  $\frac{\sqrt{b}}{E\sqrt{k}}$ . Ceterum haec curva ex altera verticalis AC parte arcum habebit similem et aequalem ipsi CMD.

Scholion 2.

495. Generaliter quidem etiam offendi potest curvae tangentem in C esse debere horizontalem. Posita enim  $n = 1$ , in serie  $x$  exprimente habetur  $AC = \frac{b}{g} + \frac{b^{m+1}}{(m+1)g^m} +$  etc. augetur  $n$  elemento  $dn$  habebitur incrementum momentum ipsius  $AC = \frac{b^{m+1} dn}{(m+1)g^m} +$  etc. 2 b

SPPER

$\frac{2b^{m+1}}{(m+1)}$  anguli MA fito  $x +$  ipsius A anguli; DMC.

YTU PUNCTI

inde vero erit  $\frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ , quod integrato  $z = x$  seu assignato. Erit ergo  $qx = -2z\sqrt{bk} + 2gkx / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ , quae aequatio loco  $q$  substituta  $\frac{z^2}{4}$  abit in hanc  $z^2 = -2z\sqrt{bk} + 2gkx / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} - z\sqrt{b}$ . Si  $q = 1$  fit  $x = a = -2\sqrt{bk} + 2gk / \frac{E\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ . Fiat autem  $q = 1 + \frac{dq}{k}$  habebitur  $dx + x dq = -dq\sqrt{bk} + \frac{gk dx}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} = \frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}}$ . At quia  $\frac{1}{k}$  est cosinus anguli MAC erit  $\sqrt{dq} =$  finit huius anguli. Quamobrem incrementum ipsius  $x$  infinites minus est, quam incrementum anguli MAC, incidere MA in CA, ex quo sequitur tangentem curvae in C esse horizontalem; huiusque curvae tangens in infinito seu asymptota erit AE existente ang. EAC cosinu  $\frac{\sqrt{b}}{E\sqrt{k}}$ . Ceterum haec curva ex altera verticalis AC parte arcum habebit similem et aequalem ipsi CMD.

496. Sit resistentia quadratis celeritatum proportionalis erit  $m = 1$ ; positoque  $AC = a$  erit  $a = \frac{k}{E\sqrt{k}-b}$ , arque  $b = gk(x - e^{-\frac{x}{a}})$ . Deinde vero est  $q = n = \frac{z}{2}$ , arque  $qx = z = \int \frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} = k / \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ . Habebitur ergo  $e^{-\frac{x}{a}} = \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ , Unde sequitur  $x = \frac{E\sqrt{k}-bg}{gk(e^{-\frac{x}{a}}-1)} = \frac{E\sqrt{k}-bg}{gk(e^{-\frac{x}{a}}-1)}$  posito loco  $b$  eius valore in  $a$ . Ad curvam autem consequendam commodissime adhibetur haec aequatio  $z = k / \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ , in qua  $z$  est AM et  $q$  est fecans anguli MAC.

Scholion 3.

497. In solutione problematis ad inveniendam aequationem curvae CMD vsi sumus seriem cuiusdam summatione; eandem vero aequationem sine

$\frac{2b^{2m+1}dn}{(m+1)g^m} +$  etc. Est vero  $\frac{1}{k}$  cosinus anguli MAC, ideoque sinus  $= \frac{\sqrt{E\sqrt{k}-1}}{n} = \sqrt{2dn}$  posito  $x + dn$  loco  $n$ . Quamobrem incrementum ipsius AC infinites est minus quam incrementum anguli; atque ideo AC normalis erit in curvam DMC.

Exemplum 2.

496. Sit resistentia quadratis celeritatum proportionalis erit  $m = 1$ ; positoque  $AC = a$  erit  $a = \frac{k}{E\sqrt{k}-b}$ , arque  $b = gk(x - e^{-\frac{x}{a}})$ . Deinde vero est  $q = n = \frac{z}{2}$ , arque  $qx = z = \int \frac{bdg\sqrt{k}}{E\sqrt{k}-\sqrt{b}} = k / \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ . Habebitur ergo  $e^{-\frac{x}{a}} = \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ , Unde sequitur  $x = \frac{E\sqrt{k}-bg}{gk(e^{-\frac{x}{a}}-1)} = \frac{E\sqrt{k}-bg}{gk(e^{-\frac{x}{a}}-1)}$  posito loco  $b$  eius valore in  $a$ . Ad curvam autem consequendam commodissime adhibetur haec aequatio  $z = k / \frac{E\sqrt{k}-bg}{E\sqrt{k}-bg}$ , in qua  $z$  est AM et  $q$  est fecans anguli MAC.

sine leuiculis sequente modo elicere licet. Quia est  $x = \int \frac{k^m d\psi}{gk^m - n\psi^m}$  haecque ipsa aequatio exprimit naturam curuae qualescunque, si post integrationem ponatur  $\psi = b$  et  $\frac{x}{2}$  loco  $n$ . Quamobrem si  $\int \frac{k^m d\psi}{gk^m - n\psi^m}$  differentietur posito non solum  $\psi$  sed etiam  $n$  variabili, atque tum ponatur  $\psi$  constans  $= b$  et  $\frac{x}{2}$  loco  $n$  habebitur aequatio differentialis pro curua quaesita. Ad hoc efficiendum pono  $n = \frac{x}{p}$ , quo prodcat  $x = \int \frac{k^m p^m d\psi}{gk^m p^m - \psi^m}$ .

Ponamus breuitatis gratia  $\frac{k^m p^m}{gk^m p^m - \psi^m} = P$ , sique aequatio differentialis haec  $dx = P d\psi + Q dp$ , si etiam  $p$  variabilis accipiat. Quia autem  $P$  est functio nullius dimensionis ipsarum  $\psi$  et  $p$  erit  $x = P\psi + Qp$ , ideoque  $Q = \frac{x}{p} - P$ . Hoc igitur loco  $Q$  valore substituto prodibit  $p dx = \frac{k^m p^{m+1} d\psi - k^m \psi^m \psi d\psi}{gk^m - n\psi^m} + x dp$ . Restituantur  $n = \frac{x}{p}$  loco  $p$ , et orietur  $m n dx + x dn = \frac{m k^m n d\psi + k^m \psi dn}{gk^m - n\psi^m}$ , in qua aequatione  $n$  aequae variabilis est assumpta ac  $\psi$  et  $x$ . Nunc ponatur  $\psi = b$ ,  $d\psi = 0$  et  $n = \frac{x}{2}$  atque habebitur ista aequatio:  $x dx + (m-1) x dx =$

SPER DATA

$$\frac{bk^m(x ds - z dx)}{gk^m x - \beta^m z}$$

inuenta congruit.

PRC

498. Si resplenda ratione elubius proprietatis, ois subtenfa AM ueniat.

Ducta uertica atque  $n = \frac{x}{2}$ . Posita autem  $P$  est bita  $= \psi$  et restituta per AM defcitas constans. Hibus  $x = \int \frac{k^m d\psi}{gk^m - n\psi^m}$  Quocirca ad natur opus est ut utraq ipsa integretur, ctione in altera si scribarur  $\frac{x}{2}$ , quo

U PUNCTI

licet. Quia quatio exprimamobrem si non solum  $\psi$

natur  $\psi$  constans  $= b$  et  $\frac{x}{2}$  loco  $n$  habebitur aequatio differentialis pro curua quaesita. Ad hoc efficiendum pono  $n = \frac{x}{p}$ , quo prodcat  $x = \int \frac{k^m p^m d\psi}{gk^m p^m - \psi^m}$ .

$= P$ , sique  $x + Qdp$ , si autem  $P$  est bita  $= \psi$  et restituta per AM defcitas constans. Hibus  $x = \int \frac{k^m d\psi}{gk^m - n\psi^m}$  Quocirca ad natur opus est ut utraq ipsa integretur, ctione in altera si scribarur  $\frac{x}{2}$ , quo

SPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 253

$$\frac{bk^m(x ds - z dx)}{gk^m x - \beta^m z}$$

quae cum aequatione supra inuenta congruit.

PROPOSITIO 57.

Problema.

498. Si resplenda fuerit in quatuorq multib. Tablxm. plicata ratione celeritatum; inuenire curuam AMC FIG. 5. bnius proprietatis, et corpus descendens super qua ois subtenfa AM dato tempore ex A ad M ueniat.

Solutio.

Ducta uerticali AC ponatur AP = x, AM = z; sique  $n = \frac{x}{2}$ . Posita altitudine celeritati in M debita  $= \psi$  et restituta  $= \frac{x}{k}$  fit tempus quo corpus per AM descendit = t, quod debet esse quantitas constans. Habebimus ergo ex praecedentibus  $x = \int \frac{k^m d\psi}{gk^m - n\psi^m}$  et  $t = \int \frac{nk^m d\psi}{(gk^m - n\psi^m)^{1/2}}$  (385). Quocirca ad naturam curuae AMC inueniendam, opus est ut utraque aequatio, si fieri potest, re ipsa integretur, et valor ipsius  $\psi$  ex altera aequatione in altera substituantur, atque tum loco  $n$  scribarur  $\frac{x}{2}$ , quo facto habebitur aequatio inter  $x$  et  $z$

$x$  et  $z$  naturam curvae quaesitae exprimens. At si integrationes non commode perfici poterunt, utraque aequatio est differentialis ponendo quodque  $n$  variabilis; et postquam positum est  $dt=0$ , ex duabus aequationibus inuentis eliminari debet  $v$ , quo prodeat aequatio  $n$  et  $x$  tantum continens, quae ob  $n=\frac{1}{2}$  exhibebit naturam curvae quaesitae. Ad hoc ponatur  $n=\frac{1}{p^m}$ , quo habeamus  $x=\int \frac{k^m p^m d\psi}{g k^m p^m - \psi^m}$  et  $t=\int \frac{k^m f \psi}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}}$ . Quorum aequationum illius sumto quoque  $p$  variabili differentialis iam est inuenta  $p dx - x dp = \frac{k^m p^{m+1} d\psi - k^m m \psi^2 dp}{g k^m p^m - \psi^m}$  (497). Ad alteram aequationem differentiantiam pono  $\frac{k^m}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}} = P$ , sitque  $dt = P d\psi + Q dp$ . Quia autem  $P$  est functio ipsarum  $\psi$  et  $p$  dimensionum  $-m - \frac{1}{2}$  erit  $(\frac{1}{2} - m) t = P\psi = + Qp$ , atque hinc  $Q = \frac{(1-2m)t}{2p}$ . Quo valore loco  $Q$  substituto prodibit  $p dt = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}} + \frac{(1-2m) \psi dp}{2}$ . Sit nunc  $t = \frac{2 \sqrt{c}}{g k^m p^m - \psi^m}$ , habebimus  $(2m-1) dp \sqrt{c} = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}}$ . Eliminetur ex his duabus aequationibus  $d\psi$  et proveniet  $p dx - x dp = (2m-1) \frac{p^m}{p}$

SYPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 255

$p^m dp \sqrt{c}$  seu  $\frac{p dx - x dp}{(2m-1)p^m}$ . Substituitur hic valor loco  $\psi$  in aequatione  $(2m-1) dp \sqrt{c} = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}}$  vel in hac  $\frac{dr}{p^{m-2} dp \sqrt{c}} = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{g k^m p^m - \psi^m}$ . Cui quidem quo  $m = \frac{1}{2}$  seu resistentiae celeritibus proportionalis erit  $p d\psi = \psi dp$  seu  $\psi = a p$  et  $p = b = x = \frac{1}{2} = \frac{ax}{2z}$ , vade sequitur fore  $ax = az$ ; quamobrem in hac resistente hypothesis curvae AMC est circulus omnino ut in vacuo. In aliis hypothesis nisi re ipsa aequatio alterutra incutretur eliminata  $\psi$  habebitur aequatio differentio differentialis inter  $z$  et  $x$  naturam curvae exprimens. Q. E. I.

Corollarium I.

499. Si ponatur  $\psi = u^2$ , erit  $p d\psi - \psi dp = 2p du$  Atque hinc erit  $\sqrt{u} = \frac{dr}{(2m-1)p^{\frac{m-1}{2}} dp \sqrt{c}}$  qui valor substituitur in aequatione  $dr = \frac{k^m du}{g k^m u^m}$  dabit aequationem inter  $p$  et  $r$ , ex qua aequatio inter  $x$  et  $z$  formabitur.

Co-

SYPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 255

$p^m dp \sqrt{c}$  seu  $\frac{p dx - x dp}{(2m-1)p^m}$ . Substituitur hic valor loco  $\psi$  in aequatione  $(2m-1) dp \sqrt{c} = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{(g k^m p^m - \psi^m) \sqrt{\psi}}$  vel in hac  $\frac{dr}{p^{m-2} dp \sqrt{c}} = \frac{k^m (p d\psi - \psi dp)}{g k^m p^m - \psi^m}$ . Cui quidem quo  $m = \frac{1}{2}$  seu resistentiae celeritibus proportionalis erit  $p d\psi = \psi dp$  seu  $\psi = a p$  et  $p = b = x = \frac{1}{2} = \frac{ax}{2z}$ , vade sequitur fore  $ax = az$ ; quamobrem in hac resistente hypothesis curvae AMC est circulus omnino ut in vacuo. In aliis hypothesis nisi re ipsa aequatio alterutra incutretur eliminata  $\psi$  habebitur aequatio differentio differentialis inter  $z$  et  $x$  naturam curvae exprimens. Q. E. I.

Corollarium I.

499. Si ponatur  $\psi = u^2$ , erit  $p d\psi - \psi dp = 2p du$  Atque hinc erit  $\sqrt{u} = \frac{dr}{(2m-1)p^{\frac{m-1}{2}} dp \sqrt{c}}$  qui valor substituitur in aequatione  $dr = \frac{k^m du}{g k^m u^m}$  dabit aequationem inter  $p$  et  $r$ , ex qua aequatio inter  $x$  et  $z$  formabitur.

Co-

Corollarium 2.

500. In medio ergo quod resistit in simplici celeritatum ratione apparet curvam AMC esse circulum. Atque ideo in hac resistente hyporthese tempora descensuum per singulas circuli chordas ex puncto A ductas sunt inter se aequalia.

Exemplum I.

501. Sit resistencia quadratis celeritatum proportionalis erit  $m = x$ , atque  $x = \frac{k}{\frac{1}{2} \sqrt{\frac{Rk}{\pi v}}}$  seu  $v = \frac{2k}{x} (1 - e^{-\frac{x}{2k}})$ . Praeterea vero erit  $t = 2\sqrt{c} = \frac{2\sqrt{c}}{x} \int \frac{1}{\sqrt{1 - e^{-\frac{x}{2k}}}} dx$  seu  $e^{\frac{x}{2k}} = \frac{1 + \frac{2\sqrt{c}}{x}}{1 - \frac{2\sqrt{c}}{x}}$ , unde fit  $v = \frac{2k(e^{\frac{x}{2k}} - 1)}{e^{\frac{x}{2k}} + 1}$ . Eliminata ergo  $v$  et  $\frac{x}{2}$  posito loco  $n$  habebitur

$$\frac{e^{\frac{x}{2k}} - 1}{\frac{x}{2k}} = \frac{(e^{\frac{2\sqrt{c}x}{2k}} - 1)^2}{(e^{\frac{\sqrt{c}x}{k}} + 1)^2} \text{ seu } \frac{2\sqrt{c}cx}{Ykz}$$

In hac curva est AC = k

$$\int \frac{1}{1 - \sqrt{1 - e^{-\frac{x}{2k}}}} dx = k \int \frac{\sqrt{c}}{e^{\frac{\sqrt{c}x}{k}} + 1} dx, \text{ si igitur ponatur}$$

AC

SPPER

AC = a,  $\frac{v^2}{Yk} = e^{-x}$

$\sqrt{2} \int (e^{\frac{x}{2k}} - 1) dx$

Si resistencia veh

$(e^{\frac{x}{2k}} - 1) = \frac{1}{2k} + \dots$

Si  $\frac{2\sqrt{c}}{x} = \frac{1}{2k} + \dots$

curva AMC

unde per

ideo curv

et differet

PM maxim

verticalis,

proxime

Tom. II.

PUNCTI

in simplici celeritatum ratione apparet curvam AMC esse circuli chordas aequalia.

erit  $t = 2\sqrt{c} = \frac{2\sqrt{c}}{x} \int \frac{1}{\sqrt{1 - e^{-\frac{x}{2k}}}} dx$  seu  $e^{\frac{x}{2k}} = \frac{1 + \frac{2\sqrt{c}}{x}}{1 - \frac{2\sqrt{c}}{x}}$

unde fit  $v = \frac{2k(e^{\frac{x}{2k}} - 1)}{e^{\frac{x}{2k}} + 1}$

posito loco

$$\frac{e^{\frac{x}{2k}} - 1}{\frac{x}{2k}} = \frac{2\sqrt{c}cx}{Ykz}$$

est AC = k

igitur ponatur

AC

AC = a, erit  $2e^{\frac{x}{2k}} = e^{\frac{v^2}{Yk}} + e^{-\frac{v^2}{Yk}}$ ; unde erit  $e^{\frac{x}{2k}} = e^{\frac{v^2}{4Yk}} + \sqrt{1 - e^{\frac{v^2}{2Yk}}}$ , seu  $\sqrt{1 - e^{\frac{v^2}{2Yk}}} = \sqrt{1 - e^{\frac{v^2}{2Yk}}}$

Erit igitur  $\sqrt{2} \int (e^{\frac{x}{2k}} + 1) dx = \dots$

Si resistencia fuerit valde parva, erit k quantitas vehementer magna, atque ideo  $e^{\frac{x}{2k}} = 1 + \frac{x}{2k}$

$(e^{\frac{x}{2k}} - 1) = x + \frac{x^2}{4k} + \dots$  huusque logarithmus erit  $\frac{v^2}{2k} + \dots$

Simili modo erit  $\int (e^{\frac{x}{2k}} + 1) dx = \dots$

Atque hanc ob rem habebitur pro curva AMC haec aequatio  $\sqrt{ax} + \frac{ax^2}{2k} = z + \dots$

unde perspicitur si resistencia profus evanescat seu k fiat infinita magnum fore  $ax = z^2$  atque ideo curvam AMC circulum. At si medium rarissimum fuerit, erit  $ax(a + 6k) = 6kz^2 + z^4$

et differentiendo  $adx(a + 6k) = 12kzdz + 4z^3dz$  Si nunc fiat  $zdz = xdx$  habebitur applicata PM maxima, seu locus ubi tangens curvae est verticalis, scilicet  $a^2 + 6ak = 12kxz + 4xz^2$  seu

$x = \frac{a^2 + 6ak}{12k + 4z^2}$ , unde fit  $\frac{6ak + a^2}{3} = 2ak^2z^2 + 10kz^2 + z^4$ , ex qua aequatione ipsius z valor quam proxime est  $\sqrt{\frac{a^2}{4k} + \frac{(4\sqrt{a^2 - 5a^2})}{45k}}$ , atque  $x = \frac{a^2}{4k}$

Tom. II.

Kk (3) 2

$(3v^2 - 4u^2)$  et  $PM = \frac{g}{2} + \frac{(2-v^2)^2}{24k}$ . Curva ergo lateris est supra medietatem, ibique lateris est quam altitudo AC.

Corollarium 3.

502. Si igitur linea recta vel curva hinc curvam ANIC in M tangat, ita ut tota extra spatium ANIC sit sita, corpus ex A ad eam hincam citius perveniet descendendo super chorda AM, quam super quavis alia recta ex A ad eam lineam ducta.

Exemplum 2.

503. Sit  $m$  numerus affirmativus et resistens valde parvus, erit  $k$  quantitas vehementer magna, atque hinc

$$\frac{gk^m - nu^2m}{k^m} = \frac{1}{g} + \frac{nv^2m}{g^2k^m} \text{ Quo- circa erit } x = \frac{v}{g} + \frac{(m-1)g^2k^m}{nv^{2m}} \text{ atque } t = \frac{2V}{g}$$

$$= \frac{2nVv}{g} + \frac{2n^2v^2m+1}{(2m+1)g^2k^m}; \text{ hincque prodit } v = \frac{ng^m x^{m+1}}{(m+1)k^m}, \text{ et } v^2 = \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1}$$

His autem valoribus substitutis prodit ista aequatio

SUPER

Curva ergo lateris  $\frac{Vg^2}{Vx^2}$

Quia vero

$cx = z +$

seu  $g^2x =$  rarissimum necesse fore lum diam

OTU PUNCTI

Curva ergo lateris  $\frac{Vg^2}{Vx^2}$

vel curva hinc ut tota extra A ad eam hincam super chorda ex A ad eam

504.

et deur tam lineam ANIC, quae eam lineam tangat v.g. in M; eritque descendens veniat. A blemate si in M, corpus ad lineam quiret celeritas alia raris igitur quiritur r per qua c

ius et resistens vehementer magna

$$= \frac{1}{g} + \frac{nv^2m}{g^2k^m} \text{ Quo- circa erit } x = \frac{v}{g} + \frac{(m-1)g^2k^m}{nv^{2m}} \text{ atque } t = \frac{2V}{g}$$

$$= \frac{2nVv}{g} + \frac{2n^2v^2m+1}{(2m+1)g^2k^m}; \text{ hincque prodit } v = \frac{ng^m x^{m+1}}{(m+1)k^m}, \text{ et } v^2 = \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1} + \frac{ng^m - 1}{2} x^{m+1}$$

odit ista aequatio

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 259

Curva ergo lateris  $\frac{Vg^2}{Vx^2} = n + \frac{n^2g^m - 1}{(2m+1)k^m} x^{2m} - \frac{n^3g^m - 2}{(2m+2)k^m} x^{2m}$

Quia vero est  $n = \frac{2}{3}$ , habebitur ista aequatio  $Vg^2 = z + \frac{g^m - 1}{(2m+1)k^m} x^{2m} - \frac{g^m - 2}{(2m+2)k^m} x^{2m}$  seu  $g^2x = z^2 + \frac{g^m - 1}{(m+1)(2m+1)k^m} x^{2m}$  si medium est rarissimum. Vnde patet si resistens penitus evanescat fore  $z^2 = g^2x$  seu curvam ANIC circum diametri AC.

Scholion.

504. Si igitur cognita fuerit curva ANIC, et deur qua corpus ex A celeritate ad datam lineam peringat. Scholiet construenda est curva ANIC, quae eam lineam tangat v.g. in M; eritque recta AM ea recta super qua corpus descendendo ex A citissime ad lineam datam perveniat. Atque simili modo in procedente problemate si recta vel curva tangat curvam CMD in M, corpus ex A descendendo per AM usque ad lineam tangentem curvam CMD maiorem acquiret celeritatem, quam descendendo super quavis alia recta ex A ad eam lineam ducta. Ex his igitur solui possunt problemata, quibus requiritur recta ex A ad datam lineam ducta, super qua corpus descendendo vel maximam acquirit

Tabel. XII. Fig. 4. Kk 2 rat

260 CAPUT TERTIUM DE MOTU PUNCTI

rat celeritatem, vel citissime ad eam lineam pertingat. Quamobrem hisce problematibus non diutius immorabimur, sed ad ascensum super lineis rectis considerandum progrediemur.

PROPOSITIO 58.

Problema.

Tabula XII.  
FIG. 6.

505. In hypothesis gravitatis uniformis  $g$  et medio quocunque resistente uniformi determinare motum corporis data cum celeritate initiali ex  $A$  ascendens super linea recta  $AB$  utique inclinata ad horizontalem.

Solutio.

Ducta horizontali  $AC$  et ex  $M$  ad eam perpendiculari  $MP$  vocetur  $PM=x$ , sitque  $AM=mx$ . Sit altitudo debita celeritati initiali in  $A=b$ , et altitudo debita celeritati initiali in  $M=v$ ; resistentia vero in  $M$  sit  $=\frac{K}{x}$ . His positis erit  $d\psi = \frac{gdx - \frac{vdx}{x}}{\sqrt{gK + \frac{Kx^2}{x^2}}}$  (475.), unde habetur  $dx = \frac{\sqrt{K}d\psi}{\sqrt{g + \frac{K}{x^2}}}$  atque  $x = \sqrt{\frac{K}{g + \frac{K}{x^2}}}$ , hoc integrali ita accepto ut evanescat positio  $\psi=0$ . Si deinde ponatur  $\psi=0$ , prodibit  $x=BC$ , ubi in puncto  $B$  corpus omnem celeritatem amittit. Terminus vero, quo corpus per  $AM$  ascendit est  $=\sqrt{\frac{K}{gK + \frac{Kx^2}{x^2}}}$  hoc integrali quoque ita accepto, ut evanescat positio  $\psi=0$ , in quo

SUP. MOTU PUNCTI

si per ascensum normalis

58.

scilicet  $x = \dots$  determinare motum ex  $A$  ascendens super linea inclinata ad ho-

Hoc

tempus per  $AM = \dots$

5

verba  $n^2(b - \dots)$

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 261

si porro ponatur  $\psi=0$ , prodibit tempus totius ascensus per  $AMB$ . Pressio autem, quam linea  $AMB$  sustinet, ubique est constans et aequalis vi normali  $= \frac{K}{x}$  Q. E. I.

Corollarium I.

506. Si linea  $AMB$  sit horizontalis evanescente angulo  $BAC$  fiet  $n=\infty$ . Posito igitur  $AM = x = n\tau$ , erit  $x = \sqrt{\frac{K}{g + \frac{K}{x^2}}}$ , et tempus quo per  $AM$  progreditur erit  $= \sqrt{\frac{K}{g + \frac{K}{x^2}}}$ .

Corollarium 2.

507. Si resistentia fuerit ut potestas exponentis  $2m$  celeritatum erit  $V = v^m$  et  $K = k^m$ . Hoc ergo casu erit  $x = \sqrt{\frac{-k^m d\psi}{gk^m + n^m v^m}}$ , atque tempus per  $AM = \int \frac{-k^m d\psi}{(gk^m + n^m v^m)^{1/2}}$ .

Corollarium 3.

508. Vtraque haec expressio in seriem converfa dat  $x = \frac{b-v}{g} \frac{n(b^{m+1} - v^{m+1})}{(m+1)g^2 k^m} + \dots$  etc. Arque tempus per  $AM = \frac{n^2(b^{2m+1} - v^{2m+1})}{(2m+1)g^2 k^{2m}} - \dots$

$$\frac{2n^3(\beta^{2m+1} - \alpha^{2m+1})}{(4m+1)\sqrt{3}k^{2m}} - \text{etc.} \quad \text{Quamobrem positio}$$

$$q=0 \text{ erit } BC = \frac{b}{g} - \frac{n\beta^{m+1}}{(m+1)g^2k^m} + \frac{n^2\beta^{2m+1}}{(2m+1)g^3k^{2m}}$$

- etc. atque tempus totius ascensus per AB =

$$\frac{2n\sqrt{b}}{g} - \frac{2n^2\beta^{m+1}}{(2m+1)g^2k^m} + \frac{2n^3\beta^{2m+1}}{(4m+1)g^3k^{2m}} - \text{etc.}$$

**Exemplum I.**

509. Sit resistentia celeritatus proportio-  
nalis, erit  $m = \frac{1}{2}$ , atque  $x = \sqrt{\frac{d\alpha\beta}{2Vg}} = \frac{2\sqrt{Nk}}{n}$   
 $-\frac{2\alpha^{3/2}}{n} + \frac{2\beta^{3/2}}{n} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg + \pi\sqrt{b}}$ . Hinc erit tota altitudo  
BC ad quam corpus pertingere valet =  $\frac{2\sqrt{Nk}}{n} -$   
 $\frac{2\beta^{3/2}}{n} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ . Tempus vero, quo per AM ascen-  
dit est  $\int \frac{d\alpha}{\sqrt{\frac{d\alpha\beta}{2Vg} - \frac{2\alpha^{3/2}}{n} + \frac{2\beta^{3/2}}{n}}} = 2\sqrt{k} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ . Quare  
Tabula XII. tempus totius ascensus per AMB erit =  $2\sqrt{k} /$   
 $\frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ . Si igitur corpus super linea inclinata  
AC descendit et celeritate in C acquisita ascen-  
dat in CB usque ad B; sique AC = N, AD et  
BC = n, BE atque celeritas in C debita altitudi-  
ni h; erit AD =  $\frac{2\sqrt{Nk}}{n} + \frac{2\beta^{3/2}}{n} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ ; AC =  $-\frac{2\sqrt{Nk}}{n}$   
 $2\sqrt{bk} + \frac{2\beta^{3/2}}{n} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$  (456); BE =  $\frac{2\sqrt{Nk}}{n} - \frac{2\beta^{3/2}}{n}$   
 $1 / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ ; CB =  $2\sqrt{bk} - \frac{2\beta^{3/2}}{n} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ . Atque  
tempus descensus per AC =  $2\sqrt{k} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$  (cit.)  
et tempus ascensus per CB =  $2\sqrt{k} / \frac{2\sqrt{Nk} + \alpha\sqrt{b}}{2Vg}$ . Va-  
de

**SPER DATA**

de descensus  
se computari

510. Si  
tur, patet fieri  
eum in quac  
serieb; (505  
AD > b, hie

511. Effi  
descensus per  
per CB. Fieri  
feu  $n = \frac{N\sqrt{k}}{2Vg - \alpha\sqrt{b}}$   
< ang. ACD  
der a celerita

512. Si a  
angulo ACD.  
minis erit re  
hoc generati  
fluitate hypo.  
AC >  $\frac{2\alpha\sqrt{b}}{n}$  et  
vi ex serieb;  
ret.

**MOTU PUNCTI**

Quamobrem positio

$$\frac{n}{(2m+1)g^2k^m} - \text{etc.}$$

ensus per AB =

$$\frac{b}{g} - \frac{n\beta^{m+1}}{(m+1)g^2k^m} + \frac{n^2\beta^{2m+1}}{(2m+1)g^3k^{2m}} - \text{etc.}$$

atibus proportio-

511. Effici autem facile potest ut tempus  
descensus per AC aequale sit tempori ascensus  
per CB. Fieri scilicet debet  $ng\sqrt{k} = N\sqrt{k} + Nn\sqrt{b}$ ,  
feu  $n = \frac{N\sqrt{k}}{2Vg - \alpha\sqrt{b}}$ . Eff igitur  $n > N$  seu ang. BCE  
< ang. ACD. Relatio autem inter N et n per-  
der a celeritate in puncto C.

512. Si autem angulus ECB aequalis fuerit  
angulo ACD, seu  $N = n$  tempus ascensus per BC  
minis erit tempore descensus per AC. Atque  
hoc generatur horum habet in quacunq; resi-  
stentiae hypothese; est enim tempus descensus per  
AC >  $\frac{2\alpha\sqrt{b}}{n}$  et tempus ascensus per CB <  $\frac{2\alpha\sqrt{b}}{n}$ ,  
vi ex serieb; supra datis (458. et 508.) appa-  
ret.  
de

**Corollarium 4.**

510. Si hi logarithmi per series expriman-  
tur, patet fieri non posse, ut sit BE = AD, est  
eum in quacunq; resistentie hypothese, vi ex  
serieb; (505. et 458.) intelligitur, BE < b et  
AD > b, hie autem potest ut sit AC = BC.

**Corollarium 5.**

511. Effici autem facile potest ut tempus  
descensus per AC aequale sit tempori ascensus  
per CB. Fieri scilicet debet  $ng\sqrt{k} = N\sqrt{k} + Nn\sqrt{b}$ ,  
feu  $n = \frac{N\sqrt{k}}{2Vg - \alpha\sqrt{b}}$ . Eff igitur  $n > N$  seu ang. BCE  
< ang. ACD. Relatio autem inter N et n per-  
der a celeritate in puncto C.

**Corollarium 6.**

512. Si autem angulus ECB aequalis fuerit  
angulo ACD, seu  $N = n$  tempus ascensus per BC  
minis erit tempore descensus per AC. Atque  
hoc generatur horum habet in quacunq; resi-  
stentiae hypothese; est enim tempus descensus per  
AC >  $\frac{2\alpha\sqrt{b}}{n}$  et tempus ascensus per CB <  $\frac{2\alpha\sqrt{b}}{n}$ ,  
vi ex serieb; supra datis (458. et 508.) appa-  
ret.  
EXEM-



Exemplum 2.

Tabula XII, Fig. 6.

513. Restat medium in duplicata ratione celeritatum, erit  $m=1$ . Quare habebitur  $x = \sqrt{\frac{k^2 b^2}{g}}$  et  $AB = k \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  arque  $BC = \frac{k}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$ , et  $AB = k \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  Tempus vero ascensus AM erit  $= \int \frac{k^2 dx}{\sqrt{k^2 + nb^2 - x^2}}$   $= \frac{2\sqrt{km}}{g}$  (A. tang.  $\sqrt{\frac{nb}{g}}$  - A. tang.  $\sqrt{\frac{m}{g}}$ ) existente radio  $= 1$ , et A denotante arcum circuli. Erit ergo tempus ascensus per  $AB = \frac{2\sqrt{k^2 n}}{g}$  A tang.  $\sqrt{\frac{m}{g}}$  Si nunc corpus super linea inclinata AC descenderit, et celeritate in C acquiescit, quae debita sit altitudini  $b$  rursus ascendat per CB, fueritque  $AC = N$ , AD et  $BC = n$ . BE, erit  $AD = \frac{N}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  et  $AC = \frac{k}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$ , atque tempus descensus per AC  $= \frac{2\sqrt{km}}{g} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  (487.). Porro vero erit  $BE = \frac{k}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$ ;  $BC = \frac{k}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  et tempus ascensus per  $CB = \frac{2\sqrt{nk}}{g}$  A. tang.  $\sqrt{\frac{nb}{g}}$ .

Corollarium 7.

514. In hac resistentiae hypothesi commo- de effici potest, ut sit  $AC = BC$ : debet enim esse  $ngk = Ngk + Nnb$ , seu  $n = \frac{Nk}{gk - Nb}$ . Est igitur  $n > N$  hincque ang.  $BCE < ACD$ .

Exemplum 3.

515. Sit resistentia quae minima et proportionalis potestati  $am$  celeritatum, erit  $k$  quantitas vehe-

SUPER

MOTU PUNCTI

vehementer

fuerit

arque BE

ascendat

$\frac{b}{N} + \frac{(m+1)g}{2N\sqrt{b}}$

$\frac{2N\sqrt{b}}{g} +$

ro erit ]

CB =  $\frac{2i}{g}$

debeat  $\sqrt{N^2 b^m}$

$\frac{(m+1)g}{2N\sqrt{b}}$

$\frac{(m+1)g}{2N\sqrt{b}}$

angm.  $\sqrt{N^2 b^m}$

le fit ten

$\frac{N^2 b^m}{(2m+1)g}$

$\frac{(2m+1)g}{2N^2 b}$

$\frac{(2m+1)g}{2N^2 b}$

Tom. II

1. duplicata ratione

habebitur  $x = \sqrt{\frac{k^2 b^2}{g}}$

et  $AB = k \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$

M erit  $= \int \frac{k^2 dx}{\sqrt{k^2 + nb^2 - x^2}}$

ang.  $\sqrt{\frac{nb}{g}}$  existente

rum circuli. Erit

$= \frac{2\sqrt{km}}{g}$  A tang.  $\sqrt{\frac{m}{g}}$

inclinata AC descen-

sita; quae debita

per CB, fuerit-

BE, erit AD =

arque tempus de-

$\frac{N}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  Porro

$= \frac{k}{n} \sqrt{\frac{k^2 + nb^2}{g}}$  et tem-

ang.  $\sqrt{\frac{nb}{g}}$ .

7.

ypothesi commo-

BC, debet enim

$= \frac{Nk}{gk - Nb}$ . Est igit-

$< ACD$ .

3.

minima et propor-

am, erit  $k$  quantitas

vehe-

vehementer magna. Si ergo celeritas in C

fuerit debita altitudini  $b$  et  $AC = N$ , AD

arque  $BC = n$ , BE, corpusque super AC de-

scendat et super CB ascendat; erit AD =

$\frac{b}{N} + \frac{(m+1)g}{2N\sqrt{b}}$  et tempus descensus per AC =

$\frac{2N\sqrt{b}}{g} + \frac{2N^2 b^m \sqrt{b}}{(2m+1)g^2 k^m}$  (488.). Pro ascensu ve-

ro erit  $BE = \frac{b}{g} - \frac{nb^{m+1}}{(m+1)g^2 k^m}$  et tempus per

$CB = \frac{2n\sqrt{b}}{g} - \frac{2n^2 b^m \sqrt{b}}{(2m+1)g^2 k^m}$  (508). Si igitur effici

debeat ut sit  $AC = BC$ , oportet esse  $N +$

$\frac{N^2 b^m}{(m+1)g^2 k^m} = n - \frac{n^2 b^m}{(m+1)g^2 k^m}$ , vnde fit  $n = N +$

$\frac{2N^2 b^m}{(m+1)g^2 k^m}$ , propter quantitatem  $k$  valde ma-

gnam. At quo tempus descensus per AC aequa-

le fit tempori ascensus per CB, debet esse  $N +$

$\frac{N^2 b^m}{(2m+1)g^2 k^m} = n - \frac{n^2 b^m}{(2m+1)g^2 k^m}$ , seu  $n = N +$

$\frac{2N^2 b^m}{(2m+1)g^2 k^m}$ .

Scholion I.

516. In casu huius exempli, quo resistentia minima et proportionalis curua AMD potest determinari huius

Tom. II

L1

hujus proprietatis, ut corpus ex C celeritate al-  
titudini *b* debita ascendendo super quavis recta  
CM ad curvam AMD peringat. Posita enim  
CM =  $x$ , et MP =  $x$ , erit  $n = \frac{x}{z}$  atque  $x = \frac{b}{z} -$

$\frac{n}{b^{m+1}}$   
 $x = (m+1)g^2 k^m x - (m+1)g^2 k^m x^2$ . Sit CP =  $y$

et loco  $\frac{m+1}{b^{m+1}}g^2 k^m x - (m+1)g^2 k^m x^2$ . Sit CP =  $y$

$= bx - gx^2$  seu  $ffj = (b - f)x - agbx^2 + g^2$

$x^4$ . Si ponatur  $y=0$ , erit et  $x=0$  et  $x = \frac{b-f}{g}$   
= CA. Curva ergo etiam per punctum C trans-  
it, quae autem eius pars quaestioni satisfacere  
cessat, propter sequentes terminos neglectos,  
qui perperam negliguntur si  $n$  seu  $\frac{x}{z}$  sit quoque  
valde magnum. Aequatio vero dat curvam eli-  
psiformem maxime oblongam circa axem mi-  
norem AC descriptam. Vera autem curva habet  
formam AMD, cuius asymmetricus est horizontalis CE,  
si quidem est  $m > 1$ , eiusque aequatio habetur  
omnibus sumendis terminis, quae erit  $x dz +$

$$(m-1)z dx = \frac{b k^m (z dx - x dz)}{g k^m x + b^m z}$$

non in infinitum progredietur, sed incidet in CB

sumendo CE =  $\frac{b k^m}{(1-m) b^m}$ . Nam si  $m < 1$  corpus  
horizontaliter non in infinitum progredi potest, sed  
in distantia finita omnem amplitudinem celeritatem.  
Scho-

SVPER

LV PUNCTI

SI  
tum lin  
cillime  
randum  
mis. V  
tia =  $\frac{b}{z}$   
sentiae  
positis

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

ergo cu  
haec er  
sequens  
na deter  
inunicem  
pothefes  
rum hui  
P Q dx =  
tuumus  
sentiae  
fis his  
cam tan  
si resiste  
ritatum.

SVPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 269  
Scho lion 2.

517. Si medium resistens non sit uniforme,  
tum linea non esset recta, super qua motus fa-  
cillime determinari possit: idem quoque est no-  
randum si potentia sollicitans non fuerit unifor-  
mis. Ut sit potentia sollicitans = P et resis-  
tencia = Q, ubi Q talis est functio exponentis resis-  
sentiae variabilis *q*, quavis V est ipse  $\frac{b}{z}$ : His  
positis motus corporis super quaque curva ex-  
primitur hac aequatione  $d\omega = + P dx \pm \frac{V ds}{Q}$ . Eius  
ergo curvae, super qua motus facillime definitur,  
haec erit aequatio P Q dx = A ds, ex qua oritur  
sequens  $\frac{A ds}{V} = P dx$ , motum super hac cur-  
ua determinans, in qua indeterminatae sunt a se  
inunicem separatae. Quare si etiam huiusmodi hy-  
pothefes persequi vellemus, loco linearum recta-  
rum huiusmodi curvas hac aequatione expressas  
P Q dx = A ds assumere deberemus. Sed quia sta-  
tuimus hypothesin potentiae sollicitantis et resis-  
sentiae uniformis tantum suffus pertractare, mis-  
sis his ad eos casus progredimur, in quibus  $\omega$  uni-  
cam tantum habet dimensionem, id quod euenit,  
si resistentia proportionalis fuerit quadratis cele-  
ritatum.

PROPOSITIO 59.  
Problema.

518. In hypothesi gravitatis uniformis G, et re-  
sistentiae quadratis celeritatum proportionalis descen-  
dit  
LI 2

Tabula XII,  
Fig. 1.

dat corpus super curva quacunq; A B; deterni-  
nare eius motum et pressionem, quam curva in singu-  
lis punctis sustinet.

**Solutio.**

In axe verticali sumatur abscissa AP = x et  
ponatur arcus AM = s, celeritas in M debita al-  
titudini  $\psi$  et exponens resistentiae k, erit resisten-  
tia =  $\frac{v^2}{k}$  Quamobrem ista habebitur aequatio mo-  
tum corporis exponens  $d\psi = g dx - \frac{v dv}{k}$  (465). Ad  
hanc integrandam multiplico per  $e^{\frac{1}{k} \psi}$  eritque in-  
tegralis  $e^{\frac{1}{k} \psi} \psi = \int e^{\frac{1}{k} \psi} g dx - \frac{1}{k} \int e^{\frac{1}{k} \psi} v dv$ . Ita autem sumi debet  
hoc integrale, ut ponatur s = 0, abeat  $\psi$  in altitu-  
dinem celeritati initiali in A debitam. Si igitur  
descensus ex quiete fieri ponatur,  $e^{\frac{1}{k} \psi} g dx$  ita de-  
bet integrari ut evanescat posito s = 0. Hoc ita-  
que factu erit  $\psi = \int g e^{-\frac{1}{k} \psi} dx$ . Vnde tempus  
per AM erit =  $\int \frac{e^{\frac{1}{k} \psi} dx}{\sqrt{2g \int e^{-\frac{1}{k} \psi} dx}}$ . Posito nunc PM = y  
similisque dx constante, erit pressio, quam curva  
in M secundum normalem MN sustinet =  $\frac{g dy}{ds} +$   
 $\frac{2g e^{-\frac{1}{k} \psi} dx ds}{ds^2}$ . Q. E. I.

Co.

**MOTU PUNCTI**

SVPER

A B; deterni-  
nare curva in singu-

51

formam  
dx, qu  
est  $e^{\frac{1}{k} \psi}$   
datur.

52  
leritate  
vbi est  
 $\frac{dv}{k}$ , in  
horizontal

$$+ \frac{s^n d}{a^{n-1} k}$$

$$re si h.$$

$$turam,$$

$$\frac{n-1}{2a} \frac{s^{n-1}}{(2-n)^2}$$

Co.

**Corollarium I.**

519. Pressio, quam curva sustinet in hanc  
formam potest transmutari  $\frac{g ds}{e^{\frac{1}{k} \psi}} = d \frac{dx^2}{ds^2} \int e^{\frac{1}{k} \psi}$   
dx, quae, postquam pro data curva integratum  
est  $e^{\frac{1}{k} \psi} dx$ , commodius ad quosvis casus accommo-  
datur.

**Corollarium 2.**

520. Corpus in descensu maximam habet co-  
leritatem, vbi est  $\psi = \frac{k dx}{ds}$ . Hoc vero evenit  
vbi est  $e^{\frac{1}{k} \psi} k dx = ds \int e^{\frac{1}{k} \psi} dx$ , seu vbi d.  $\int e^{\frac{1}{k} \psi} dx =$   
 $\frac{ds}{k}$ , in quo puncto patet tangentem non esse ho-  
rizontalem.

**Corollarium 3.**

521. Si fuerit  $\int e^{\frac{1}{k} \psi} dx = \frac{e^{\frac{1}{k} \psi} s^n}{a^{n-1}}$  veritas  $\frac{n s^{n-1} ds}{a^{n-1}}$   
 $+ \frac{s^n ds}{a^{n-1} k}$  atque  $x = \frac{s^n}{a^{n-1}} + \frac{s^{n+1}}{(n+1) a^{n-1} k}$ . Qua-  
re si haec aequatio exprimat curvae quaevisae na-  
turam, erit  $\psi = \frac{g s^n}{a^{n-1}}$  et tempus per A M =  
 $\frac{2a}{(2-n)} \sqrt{\frac{n-1}{2}} \frac{s^{\frac{n-1}{2}}}{g}$  si quidem n fuerit minor binario;  
L1 3

nam

nam si  $\pi = 2$  vel  $\pi > 2$ , curva in A tangentem horizon-  
 zontalem habebit, atque corpus ibi perpetuo  
 permanebit.

Corollarium 4.

522. Simili modo etiam percipitur, si  $x$  fue-  
 rit potestas quaecunque ipsius  $s$  vel huiusmodi po-  
 testatum aggregatum, semper integrari posse  $e^{\frac{s}{k}} dx$   
 atque ideo celeritatem terminis finitis exhiberi.

Corollarium 5.

523. Si autem abscissae in axe verticali BQ  
 sumantur et celeritas, quam corpus in B habebit  
 debita sit altitudini  $b$ ; praetereaque vocetur BQ  
 $= x$  et BM  $= s$ , erit  $ds = -g dx + \frac{v^2}{k}$ , cuius inte-  
 gralis est  $e^{\frac{s}{k}} v = b - g \int e^{\frac{s}{k}} dx$  integrali scilicet  
 $\int e^{\frac{s}{k}} dx$  ita accepto ut evanescat postea  $x = 0$ .

Hinc ob rem erit  $v = be^{\frac{x}{k}} - g e^{\frac{x}{k}} \int e^{\frac{x}{k}} dx$ , et tem-  
 pus, quo in descensu arcus MB absolvitur  $=$

$$\int \frac{1}{e^{\frac{x}{k}} \sqrt{(b-g) e^{\frac{x}{k}} dx}}$$

Corollarium 6.

524. Siquis detur celeritas in puncto B nempe  
 $v/b$ , inveniri potest in curva BMA punctum A,  
 ex quo descendere incipit, ubique celeritatem ha-

SPPER

P PUNCTI

habuit  $=$   
 $\int e^{\frac{x}{k}} dx$   
 $\int \frac{1}{e^{\frac{x}{k}} \sqrt{(b-g) e^{\frac{x}{k}}}}$   
 per AMB

525

dum ide  
 to punct  
 tum pun  
 ler, acc

tangentem ho-  
 ris ibi perpetuo  
 necitur, si  $x$  fue-  
 l huiusmodi po-  
 trari posse  $e^{\frac{s}{k}} dx$   
 initis exhiberi.

526  
 medio qu  
 tatum; d  
 data cur-  
 ner in  $\int$

In  
 arcus A.  
 et celeri-  
 tatis erit  
 fatis erit

xe verticali BQ  
 us in B habebit  
 le vocetur BQ  
 $= x$ , cuius inte-  
 ntegrali scilicet  
 postea  $x = 0$ .  
 $\frac{v^2}{k} dx$ , et tem-  
 absolvitur  $=$

puncto B nempe  
 A punctum A,  
 ue celeritatem  
 ha-

SPPER DATA LINEA IN MED. RES. 271

habuit  $= 0$ . Quæri debet scilicet locus, ubi est  
 $\int e^{\frac{x}{k}} dx = \frac{b}{g}$ . Arque etiam expressio temporis  
 $\int \frac{1}{e^{\frac{x}{k}} \sqrt{(b-g) e^{\frac{x}{k}}}}$  dabit tempus totius descensus  
 per AMB, si post integrationem ponatur  $\int e^{\frac{x}{k}} dx = \frac{b}{g}$ .

Scholion.

525. Duplicem hic motum investigandi mo-  
 dum ideo attulimus, ut tam ad descensum ex da-  
 to puncto factus, quam ad descensum vsque ad da-  
 tum punctum, ut in motu oscillatorio fieri so-  
 let, accommodari possit.

PROPOSITIO 60.

Problema.

526. Existente potentia sollicitante uniformi et Tabula XII,  
 medio uniformi resistente in duplicata ratione celeri-  
 tatum; determinare motum corporis ascendantis super  
 data curva AMD, et pressionem quam curva susti-  
 net in singulis punctis M.

Solutio.

In linea verticali AP ponatur abscissa AP  $= x$ ,  
 arcus AM  $= s$ ; celeritas in A debita altitudini  $b$ ,  
 et celeritas in M altitudini  $\varphi$ . Sit potentia sol-  
 licitans deorsum  $= g$  et resistantia  $= \frac{v^2}{k}$ . His po-  
 tentiis erit  $dv = -g dx - \frac{v^2}{k} dx$  (475), quæ multipli-

Fig. 2.

cara per  $e^{\frac{1}{2}k} dx$  dat integrale  $e^{\frac{1}{2}k} v = b - g \int e^{\frac{1}{2}k} dx$  ita sumto  $\int e^{\frac{1}{2}k} dx$  vt euanelcat postea  $x = 0$ . Hanc ob rem erit  $v = e^{-\frac{1}{2}k} b - g e^{-\frac{1}{2}k} \int e^{\frac{1}{2}k} dx$ , atque tempus ascensus per arcum AM =  $\int \frac{e^{\frac{1}{2}k} dx}{\sqrt{(b - g \int e^{\frac{1}{2}k} dx)}}$ . Ex inuenta celeritate habebitur pressio, quam curua in M secundum normalem MN patitur, =  $\frac{gdy}{ds}$  —  $\frac{2e^{\frac{1}{2}k} dy}{ds}$  (475), postea PM =  $y$  et sumto  $dx$  pro constante. Q. E. I.

Corollarium I.

527. Postea ergo  $v = 0$ , erit  $g \int e^{\frac{1}{2}k} dx = b$ , ex qua aequatione obtinebitur punctum D, quousque corpus ex A ascendere poterit. Atque tempus totius ascensus per AMD habebitur, si in expressione temporis ponatur  $g \int e^{\frac{1}{2}k} dx = b$ .

Corollarium 2.

528. Si in formula pressio nem exhibente loco  $v$  eius valor inuentus substituitur, habebitur  $-\frac{2e^{\frac{1}{2}k} b dx dy}{ds^3} + \frac{g dy}{ds} + \frac{2ge^{\frac{1}{2}k} M dx dy \int e^{\frac{1}{2}k} dx}{ds^3}$  Quae transmutari potest in hanc formam —

SPER DATA I

$$\frac{2e^{\frac{1}{2}k} b dx dy}{ds^3} + \frac{g dy}{ds}$$

CO

529. Pro debita quoque est uia in M secundum  $\frac{2e^{\frac{1}{2}k} b dx dy}{ds^3} + \frac{g dy}{ds}$

530. Si igitur respectu axis AP determinans transdescensus scribendo re si super curuamatus, habebitur quod

531. Quia formulae determinantes tantum, ascensus et descensus comparari, atque curua determinari, sitione, quantum g habimus. Tom. II.

NOTA PUNCTI

=  $b - g \int e^{\frac{1}{2}k} dx$  ita sumto  $x = 0$ . Hanc ob rem erit  $v = e^{-\frac{1}{2}k} b - g e^{-\frac{1}{2}k} \int e^{\frac{1}{2}k} dx$ , atque tempus ascensus per arcum AM =  $\int \frac{e^{\frac{1}{2}k} dx}{\sqrt{(b - g \int e^{\frac{1}{2}k} dx)}}$ . Ex inuenta celeritate habebitur pressio, quam curua in M secundum normalem MN patitur, =  $\frac{gdy}{ds}$  —  $\frac{2e^{\frac{1}{2}k} dy}{ds}$  et sumto  $dx$  pro constante.

CO

530. Si igitur respectu axis AP determinans transdescensus scribendo re si super curuamatus, habebitur quod

531. Quia formulae determinantes tantum, ascensus et descensus comparari, atque curua determinari, sitione, quantum g habimus. Tom. II.

SPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 273

$$\frac{2e^{\frac{1}{2}k} b dx dy}{ds^3} + \frac{g dy}{ds} - \frac{d \cdot dy^2}{ds^2} \int e^{\frac{1}{2}k} dx$$

Corollarium 3.

529. Pro descensu vero, si celeritas in A debita quoque est altitudini  $b$ , pressio quam curua in M secundum normalem MN patitur est =  $\frac{2e^{\frac{1}{2}k} b dx dy}{ds^3} + \frac{g e^{\frac{1}{2}k} ds}{dy dx} \cdot \frac{dy^2}{ds^2} \int e^{\frac{1}{2}k} dx$ .

Corollarium 4.

530. Si igitur tam ascensus quam descensus respectu axis AP definiatur, aequatio ascensus determinans transmutari potest in aequationem descensus scribendo  $-k$  loco  $k$ ; atque vicissim. Quare si super curua AM descensus fuerit determinatus, habebitur quoque ascensus et vicissim.

Scholion.

531. Quia formulae ascensus et descensus determinantes tantam inter se habent affinitatem, ascensus et descensus facile poterunt inter se comparari, atque ideo oscillationes super data curua determinari. Id quod in sequente propositione, quantum generaliter fieri potest, praestabimus. Tom. II. Mm PRO.

PROPOSITIO 61.

Problema.

Tabula XII  
Fig. 9.  
532. Sint curvae quatuorque MA et NA in infimo puncto A coniunctae, atque corpus descendat super curvam AN in medio resistente uniformi secundum quadrata celeritatum; inter se comparare descendam super curvam MA et ascensam super curvam AN.

Solutio.

Sic celeritas in puncto A debita altitudini  $b$ ; atque in axe verticali AP abscissa  $AP = x$ , arcus  $AM = c$ . Pro curva ascensus AN vero sit  $AQ = t$  et  $AN = r$ . His positis erit corporis descendentis celeritas in M debita altitudini  $e^{\frac{1}{2}kb - g^{\frac{1}{2}}c^{\frac{1}{2}}/e^{\frac{1}{2}}k}$   $dx$ . (523.) Corporis vero ascendentis super curvam AN celeritas in N debita est altitudini  $e^{\frac{1}{2}kb - g^{\frac{1}{2}}se^{\frac{1}{2}}k} dt$  (526). Quare si celeritates in M et N evanescent, ita ut MAN sit arcus una semioscillatione descriptus erit  $\frac{b}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dx$  et  $\frac{b}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dt$ . Si nunc concipiatur alia semioscillatio arcum  $m$  AN abfolvens, in qua celeritas in puncto A debita sit altitudini  $b + db$ , erit  $\frac{b+db}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dx + e^{\frac{1}{2}k} dx$ , hincque  $e^{\frac{1}{2}k} dx = \frac{db}{g}$ , seu  $e^{\frac{1}{2}k} k Pp = \frac{db}{g}$ . Similiter pro ascensu erit  $e^{\frac{1}{2}k} Qq = \frac{db}{g}$ . Ex quibus

SUPER

bis fiet  
Dato ergo scripto,  $m$  descensum quod supra Pp  
 $\frac{Pp}{AN + AN}$   
 $e^{\frac{1}{2}k}$

533.

arcus olci per Qq quo maiore per igitur

534.

= 1; sique corpus altitudinem

535.

que  $k$  vehementer Qm que Qq =

PTU PUNCTI

MA et NA in corpore descendat uniformi secundum comparate descendam super curvam AN.

debita altitudini  $b$ ; AP =  $x$ , arcus vero sit  $AQ = t$  et  $AN = r$ . His positis erit corporis descendentis super curvam AN celeritas in M debita altitudini  $e^{\frac{1}{2}kb - g^{\frac{1}{2}}c^{\frac{1}{2}}/e^{\frac{1}{2}}k}$   $dx$ . (523.) Corporis vero ascendentis super curvam AN celeritas in N debita est altitudini  $e^{\frac{1}{2}kb - g^{\frac{1}{2}}se^{\frac{1}{2}}k} dt$  (526). Quare si celeritates in M et N evanescent, ita ut MAN sit arcus una semioscillatione descriptus erit  $\frac{b}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dx$  et  $\frac{b}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dt$ . Si nunc concipiatur alia semioscillatio arcum  $m$  AN abfolvens, in qua celeritas in puncto A debita sit altitudini  $b + db$ , erit  $\frac{b+db}{g} = \int e^{\frac{1}{2}k} dx + e^{\frac{1}{2}k} dx$ , hincque  $e^{\frac{1}{2}k} dx = \frac{db}{g}$ , seu  $e^{\frac{1}{2}k} k Pp = \frac{db}{g}$ . Similiter pro ascensu erit  $e^{\frac{1}{2}k} Qq = \frac{db}{g}$ . Ex quibus

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 275

bis fiet  $\frac{Pp}{Qq} = e^{\frac{AN+AN}{k}}$ , seu  $Pp - Qq = \frac{AN+AN}{k}$ . Dato ergo arcu MAN una semioscillatione descripto, si corpus in puncto proximo superiore descendere incipiat, inveniatur punctum  $n$  ad quod supra N pertinget: erit nempe  $Qq = \frac{Pp}{e^{\frac{AN+AN}{k}}}$ . Q. E. I.

Corollarium 1.

533. Si igitur MAN et MAN fuerint duo arcus oscillationibus proximis descripti, erit semper  $Qq < Pp$ , eoque minus erit  $Qq$  quam  $Pp$ , quo maior fuerit summa arcuum. AM + AN. Semper igitur quoque erit AQ minor quam AP.

Corollarium 2.

534. In vacuo, quia est  $k = 0$ , erit  $e^{\frac{1}{2}k} = 1$ ; sique  $Qq = Pp$ , atque hinc  $AQ = AP$ . Quare corpus oscillans in vacuo ad tantam ascendit altitudinem, quanta erit illa ex qua descendit.

Corollarium 3.

535. Si resistentia fuerit valde parva, ideoque  $k$  vehementer magnum, erit  $e^{\frac{1}{2}k} = 1 + \frac{AN}{k}$ . Quare hoc casu erit  $Qq + \frac{MANQq}{k} = Pp$ , atque  $Qq = \frac{Pp k}{k + MAN}$ .

M m 2

Co-

Corollarium 4.

536. Si punctum O fuerit locus, in quo corpus descendens maximam habet celeritatem, ibique ponatur  $AO = s$ ,  $AS = x$ , erit  $\frac{ekdx}{ds} = e^{\frac{1}{2}k}b - g$   $e^{\frac{1}{2}k}se^{-\frac{1}{2}k}dx$ , seu  $b = g \int e^{-\frac{1}{2}k}dx + \frac{ekdx}{ds}$ . Quare si corpus ex  $m$  descendat, erit punctum maximae celeritatis in  $o$ , existente  $db = g e^{-\frac{1}{2}k}dx + \frac{ekdy}{p}$  existente  $dy = os$  et radio osculi in puncto O, seu  $\frac{db}{e^{-\frac{1}{2}k}k} = s + \frac{kos}{p}$ .

Corollarium 5.

537. Tempus vnius itus per MAN habetur,

$$t \text{ in integrallum summa } \int \frac{e^{-\frac{1}{2}k}dx}{\sqrt{(b - g \int e^{-\frac{1}{2}k}dx)}} +$$

$\int \frac{e^{-\frac{1}{2}k}ds}{\sqrt{(b - g \int e^{-\frac{1}{2}k}dl)}}$  ponatur  $\int e^{-\frac{1}{2}k}dx = g$  atque  $\int e^{-\frac{1}{2}k}ds = \frac{g}{e}$ . Sicque prodibit tempus vnius semiofcillationis.

Corollarium 6.

538. Ex dictis alia elegans sequitur proprietas, vt si corpus ex A celeritate  $\sqrt{b}$  ascendat ad N atque ex N iterum decidat per NA sicque celeritas quam tum in A habebit debita altitudini  $c$ . Deim-

SPHERA

MOTU PUNCTI

Deinde atcenda dendo

$$de debili \frac{-AN}{k} \cdot C = e^{-\frac{1}{2}k}k$$

53. seu data rum co

curva d in ea te inter  $s$  tam deflitiones: quae in pent; qu absoluti

54c  
brixizantia  
scripta;  
resistente  
motum c.

SPHER DATA LINEA IN MEDIO RES. 277

Deinde ex A celeritate altitudini  $b + db$  debita ascendat peringique ad  $n$ , vnde rursus descendat in A acquirat celeritatem altitudini  $c +$

$$de debitam. Erit ergo  $\frac{db}{e} = e^{\frac{1}{2}k} \cdot Qq$  et  $\frac{dc}{e} = \frac{-AN}{k} \cdot Qq$ . Arque  $Qq^2 = \frac{db \cdot dc}{e^2}$ , vel etiam  $\frac{dc}{e} = e^{-\frac{1}{2}k} \cdot Qq$ .$$

Scholion.

539. Restat vt haec generalia ad exempla seu datas curuas accommodemus; quo vltis eorum eo magis pateat. Accipiemus autem pro

curua data cycloidem tantum, eo quod  $\int e^{\frac{1}{2}k}dx$  in ea facile possit exhiberi, et aequatio quoque inter  $s$  et  $x$  sit algebraica. Investigabimus ergo tam descensus super cycloide factos, quam oscillationes, quo appareat, quantum oscillationes, quae in cycloide sunt, ab isochronismo distrepent; quippe quae in vacuo omnes eodem tempore absoluti sunt demonstratae.

PROPOSITIO 62.

Problema.

540. Sit curua data cyclois ACB super basi  $\sqrt{b}$ . XIII. brixizantia AB proolutione circuli diametri CD descripta; coniungue super ea ex A descendat in medio resistente in duplicata ratione celeritatum, determinare motum corporis dependenti.

Mm 3

So-

Solutio.

Posita  $2CD = a$ ,  $AL = x$ , et  $AM = s$  erit ex natura cycloidis  $s = a - \sqrt{(a^2 - aax)}$  seu  $2ax = 2as - s^2$ . Celeritas vero in M debita sit altitudini  $\psi$ , erit  $\psi = ge \frac{s}{k} / e \frac{s}{k} dx$ . Quia autem est

$$dx = ds - \frac{s ds}{a}, \text{ erit } \int e \frac{s}{k} dx = ke \frac{s^2}{2k} + \frac{k^2 e^{\frac{s^2}{2k}}}{a} - \frac{ke \frac{s^2}{2k}}{a} - k \frac{k^2}{a} = e \frac{s^2}{2k} \left( \frac{ak + k^2 - ks}{a} \right) - \frac{ak - k^2}{a}. \text{ Quo va-}$$

lore substituto erit  $\psi = \frac{eak + ek^2 - ks}{a}$ . Maxima corporis erit celeritas  $ge \frac{s}{k} (ak + k^2)$ .

vbi est  $\psi = \frac{ek^2}{a} = \frac{ek^2}{a} e^{ks}$ ; hoc igitur accidit vbi

est  $e \frac{s}{k} k = a + k$  seu  $s = k / \frac{a+k}{k}$ . Inueniri etiam potest punctum N in quo corpus omnem celeritatem perdit faciendo  $\psi = 0$  seu  $e \frac{s}{k} = \frac{a+k}{k}$ , seu

$s = k / \frac{a+k}{k}$ ; ex qua aequatione valor ipsius  $s$  dat arcum ACN. Tempus quo arcus AM descen-

su absoluitur est  $\int \frac{ds}{\sqrt{gk(a+k-s) - e^{\frac{s^2}{2k}}(a+k)}}$ .

Deinde ad pressionem inueniendam est  $\frac{dy}{ds} = \frac{\sqrt{(a^2 - aax)}}{2ax}$ , vnde pressio ipsa in puncto M prodit  $\frac{2gk(a+k) - 2gks}{2gk(a+k) - 2gks} = \frac{2gk(a+k)}{2gk(a+k) - 2gks}$ .

Dc-

SPER

Deter pressio

AM = s erit  $2(a+x)$  seu  $2ax$  debita sit al-

Quia autem est  $\frac{k^2 e^{\frac{s^2}{2k}}}{a} - \frac{ke \frac{s^2}{2k}}{a} = \frac{k^2}{a} - \frac{ke \frac{s^2}{2k}}{a} = \frac{k^2}{a} - \frac{1.2k^2}{1.2k^2} - \frac{1.2k^2}{1.2k^2}$ .

Quo va-

erit celeritas

ur accidit vbi

inueniri etiam

omnem celeritatem perdit

valor ipsius s

us AM descen-

su absoluitur

erit s =  $\frac{2gk(a+k)}{2gk(a+k) - 2gks}$ .

Dc-

PUNCTI

Determinamus ergo celeritatem, et tempus, et pressionem, vnde motus corporis innotescit. Q.E.I.

Corollarium 1.

541. Quia est  $e \frac{s}{k} = 1 - \frac{s^2}{1.2k^2} + \frac{s^4}{1.2.3k^4} - \frac{s^6}{1.2.3k^6} + \dots$  etc. si ponatur  $a + k = e$  seu  $a = e - k$  erit  $\frac{(e-k)^2}{e^2} = -s + \frac{cs^2}{1.2k^2} - \frac{cs^4}{1.2.3k^4} + \frac{cs^6}{1.2.3.4k^6} - \dots$  etc. Quare erit  $\psi = \frac{ge}{a} \left( \frac{a}{k} - \frac{s^2}{1.2k^2} + \frac{(e-k)s^4}{1.2.3k^4} - \frac{(e-k)s^6}{1.2.3.4k^6} + \dots \right)$ .

Corollarium 2.

542. In vacuo igitur, vbi k est infinitum, erit  $\psi = gs - \frac{es^2}{2a} = gs$ , vt constat. At si resistentia tantum sit valde parua et propterea k valde magnum erit  $\psi = gs - \frac{es^2}{2a} = \frac{es^2}{2k} + \frac{es^4}{6ak}$ .

Corollarium 3.

543. In vacuo apparet celeritatem corporis esse nullam in duobus punctis vbi est  $s = 0$  et  $s = 2a$ , i. e. in duobus cuspidibus A et B. In medio vero resistente alter locus est  $s = 0$ , alter vero ex hac aequatione erui debet  $a = \frac{cs^2}{1.2k} - \frac{cs^4}{1.2.3k^3} + \frac{cs^6}{1.2.3.4k^5} - \dots$  etc. vnde inuenitur  $s = \frac{2ak}{e} + \frac{4a^3k}{3e^2} + \frac{13a^5k}{9e^3} + \dots$  etc. Si igitur k fuerit valde magna erit  $s = \frac{2ak}{e} + \frac{4a^3k}{3e^2} = 2a - \frac{2a^3}{3k}$  quam proxime-

Co-



Corollarium 4.

544. Eadem haec series invenitur substituto  $a+k$  loco  $e$  transformatur in hanc  $s = 2a - \frac{a^2}{3k} + \frac{7a^3 - 119a^4}{135k^2} + \text{etc.}$  ex qua valori ipsius  $s$  dat arcum ACN, quo vsque corpus motu suo pervenire potest.

Corollarium 3.

545. Arcus AO ab A vsque ad O, ubi corpus maximum habet celeritatem, est  $= k \cdot \frac{e+k}{k} = a - \frac{a^2}{k} + \frac{a^3}{3k^2} - \frac{a^4}{4k^3} + \frac{a^5}{5k^4} - \text{etc.}$  Quare erit arcus ON  $= a - \frac{a^2}{6k} + \frac{4a^3}{5k^2} - \text{etc.}$  OC  $= \frac{a^2}{2k} - \frac{a^3}{3k^2} + \frac{a^4}{4k^3} - \text{etc.}$  et AO + ON  $= \frac{a^2}{3k} + \frac{a^3}{5k^2} - \text{etc.}$

Corollarium 6.

546. Celeritas vero in puncto C reperitur debita altitudini  $= \frac{gk^2 - g'e'k'(ak+k'k)}{a} = g \left( \frac{a^2}{1.2.3} + \frac{a^3}{1.2.3.4k} - \frac{a^4}{1.2.3.5k^2} + \frac{a^5}{1.2.3.4.6k^3} - \text{etc.} \right)$ . Vnde percipitur celeritatem in C nunquam posse esse eunnefcentem; nam altitudo hanc celeritati debita est  $= \frac{gk^2}{e'ka}$  ( $e'k - a - \frac{a^2}{k}$ ) atque  $e'k$  semper majus est quam  $a + \frac{a^2}{k}$ ; excessus autem maior est quam  $\frac{a^2}{2k}$ . Quare altitudo debita celeritati in C

SUPER

major

quam

5-

O est

(etc.)

titudin

$-\frac{g'e}{1.2.3}$

+ etc.)

valore

pe cui

TY PUNCTI

invenitur substituto

tunc  $s = 2a - \frac{a^2}{3k}$

et ipsius  $s$  dat arcum

motu suo pervenire

ad O, ubi corpus

est  $= k \cdot \frac{e+k}{k} =$

Quare erit arcus

$= \frac{a^2}{2k} - \frac{a^3}{3k^2} + \frac{a^4}{4k^3}$

valore ipsius  $e$  substituitur  $k/\frac{e+k}{k}$  loco  $s$ , quippe cui quantitati arcus AO est aequalis.

Scholion.

548. In solutione huius propositionis considerandum venit, quod ex formula descensum tantum determinante etiam ascensum corporis super arcu CN determinamus; ex quo ubi nati oriri potest, an iste ascensus legitime sit definitus. Hoc autem ex ipsa formula ascensum determinante facile percipitur. Vbi enim sumus formula hanc  $dv = gdx - Rds$ , quae puncto M ultra punctum C eadente propter  $dx$  factum negativum abire in hanc  $dv = -gdx - Rds$ , quae tenet naturam ascensus continet. Ex his intelligitur continitas inter ascensum et descensum, qua nullo interfecto

54

derandi

tum de

arcu C

est, an

autem

cile per

$dv = gdx$

C eadente

hanc  $dv$

centis

inter al

Tom. I

deo C reperitur

$= \frac{gk^2 - g'e'k'(ak+k'k)}{a} = g$

$\left( \frac{a^2}{1.2.3} + \frac{a^3}{1.2.3.4k} - \frac{a^4}{1.2.3.5k^2} - \text{etc.} \right)$ .

C nunquam posse

hanc celeritati

debite  $e'k$  semper ma-

iorum major est

quam celeritati in C

ma-

Tom. II.

salu inter se cohaerent. Vbi enim curva se sursum aestere incipit, ibi simul formulae descensui interueniens transmutatur sponte in formulam ascensus. Arcus haec connexio locum habet in medio quocumque resistent, vti ex generalibus formulis apparet, quae tantum signo ipsius  $dx$  differant. Quamobrem data aequatione pro curva quaerente, non est necesse ut inquiratur, super quam parte corpus ascendat descendatque, sed alterutra formula ad aequationem accommodata verum dabit motum super curva proposita. Hoc tantum est tenendum, ut abscissae in axe verticali capiuntur, atque ea formula sine ascensus sine descensus adhibeatur, quae cum motus initio congruat.

PROPOSITIO 63-

Problema.

Fig. 1.  
549. *Si curva data ACB cyclois super base horizontali AB descripta et deorsum spectans, corpus super ea oscillationes peragat in medio resistentis in duplicata ratione celeritatum, determinare motum oscillatorum.*

Solutio.

Fontatur diameter circuli  $CD = \frac{1}{2}d$ , in eaque sumatur abscissa  $CP = x$ , et arcus  $CM$  vocetur  $s$  erit ex natura cycloidis  $s = \sqrt{2ax}$  et  $x = \frac{s^2}{2a}$  atque  $dx = \frac{sd}{a}$  cru

MOTU PUNCTI

anum curva se sursum multa descensui interueniens formulam ascensus, habet in medio quocumque resistentis apparet, quae tantum signo ipsius  $dx$  differant. pro curva quaerente, super quam parte corpus ascendat descendatque, sed alterutra formula ad aequationem accommodata verum dabit motum super curva proposita. Hoc tantum est tenendum, ut abscissae in axe verticali capiuntur, atque ea formula sine ascensus sine descensus adhibeatur, quae cum motus initio congruat.

63-

B cyclois super base horizontali AB descripta et deorsum spectans, corpus super ea oscillationes peragat in medio resistentis in duplicata ratione celeritatum, determinare motum

SUPER I  
cu MC, si  
ni b, erit  
 $-ge^{\frac{1}{2}} \int e^{-\frac{1}{2}kx} dx$   
 $= \frac{k^2 - k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}{a}$   
niti in M  
 $\frac{1}{2}b - \frac{e}{2} (\frac{a^2}{2} -$   
Arcus ergo  
si ipsius s  
 $= \frac{e k^2 - \frac{1}{2} k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}{2k^2 - \frac{1}{2} k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}$   
 $+ \frac{1}{24k^2} + \frac{1}{16ka}$   
loco  $\frac{1}{\sqrt{2a}}$   
si quidem c  
perit. Celc  
O sumto C  
seu  $CO = k$   
celeritatem de  
 $\frac{e k^2}{2k^2} + \frac{e k^2}{32k^2}$   
conuenit ad  
respicere, et  
rem pono a

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 283  
cu MC, sique eius celeritas in C debita altitudi-  
ni b, erit altitudo debita celeritati in M  $= e^{\frac{1}{2}kx}$   
 $-ge^{\frac{1}{2}} \int e^{-\frac{1}{2}kx} dx$  (523.). Est vero  $\int e^{-\frac{1}{2}kx} dx = \frac{e^{-\frac{1}{2}kx}}{-\frac{1}{2}k}$   
 $= \frac{k^2 - k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}{a}$ ; quare altitudo debita cele-  
niti in M est  $= \frac{e^{\frac{1}{2}kx}(ab - ek^2) + gk^2 + gks}{a}$   
 $\frac{1}{2}b - \frac{e}{2} (\frac{a^2}{2} + \frac{s^2}{2.3k} + \frac{s^4}{2.3.4k^2} + \frac{s^6}{2.3.4.5k^3} + etc)$   
Arcus ergo in quo integer sit descensus habebitur  
si ipsius s valor ex hac aequatione quaeratur:  $e^{\frac{1}{2}kx}$   
 $= \frac{ek^2 - \frac{1}{2}k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}{2k^2 - \frac{1}{2}k^2 e^{-\frac{1}{2}kx}}$ . Fieri autem hinc in serie  $s = A + \frac{A^2}{3k}$   
 $+ \frac{5A^3}{24k^2} + \frac{11A^4}{160k^3} + etc.$  posito breuitatis ergo A  
loco  $\frac{1}{\sqrt{2a}}$ . Huic ergo seriei aequatur arcus CM,  
si quidem corpus ex puncto M descendere ince-  
perit. Celeritatem maximam corpus habebit in  
O sumto  $CO = r$  ex hac aequatione  $e^{\frac{1}{2}kx} = \frac{ek^2}{2k^2 - ab}$   
seu  $CO = k / \sqrt{\frac{ek^2}{2k^2 - ab}}$ , atque altitudo huic maximae  
celeritatis debita est  $= \frac{ek^2 CO}{a} = \frac{ek^2}{a} / \frac{ek^2}{2k^2 - ab} = b + \frac{e k^2}{2k^2} + \frac{e k^2}{32k^2} + etc.$  Ad tempus determinandum  
conuenit ad punctum O celeritatemque maximam  
respicere, et tempus per MO desinire. Hanc ob-  
rem pono altitudinem celeritati in O debitam  $= Co$   
Na 2 cru

et arcum MO = q, erit CO =  $\frac{ac}{k}$  et ab =  $gk^2$  (i  
 $-2sk^2$ ),  $s = \frac{ac}{k} + q$ . His substitutis erit altitudo

debita celeritati in M seu  $\psi = \frac{gk^2 + ac + gky - e^2 k^2}{a}$

Quia nunc  $\psi$  minor est quam  $e$ , pono  $e - \psi = z$ ,

erique  $az + gk^2 + gkq = e^2 k^2$  argue in serie

$\frac{az}{2} + \frac{q^2}{6k} + \frac{q^4}{120k^3} + \text{etc.}$  Ex qua con-

vertendo fit  $q = \frac{\sqrt{2az}}{3k} - \frac{az}{18k^3\sqrt{2}} - \frac{2a^2z^2}{135k^5\sqrt{2}} +$

$\frac{a^2z^3\sqrt{2}}{108k^7\sqrt{2}} - \text{etc.}$  Incipiat descensus in puncto M,

erit ibi  $\psi = 0$  et  $z = e$ , ideoque OM =  $\frac{ac}{\sqrt{2}} - \frac{2a^2e}{3k}$

+  $\frac{2a^2e^3}{18k^3\sqrt{2}} + \frac{2a^2e^5}{1080k^5\sqrt{2}} - \text{etc.}$  Ex eadem

formula, si ponatur  $q$  negativum, habebitur motus

per OCN: at quia petendum est, siue  $q$  ponatur

negativum siue  $k$ , erit arcus ON, si N fuerit

punctum quousque corpus ascendit, =  $\frac{\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} + \frac{ac}{3k}$

+  $\frac{2a^2ac}{18k^3\sqrt{2}} + \frac{2a^2e^3}{1080k^5\sqrt{2}} + \text{etc.}$  Tempus

vero per MO hoc modo invenitur; quia est  $d s$

=  $dq = \frac{az}{\sqrt{2}} - \frac{2a^2z}{3k} + \frac{2a^2z^3\sqrt{2}}{135k^5\sqrt{2}} + \frac{2a^2z^5\sqrt{2}}{432k^7\sqrt{2}} -$

- etc. hoc dividim per  $V\psi = V(c - z)$  dat ele-

mentum temporis =  $\frac{dz}{\sqrt{2V(c-z)}} - \frac{2a^2z}{18k^3\sqrt{2V(c-z)}} +$

$\frac{2a^2z^3\sqrt{2}}{135k^5\sqrt{2V(c-z)}} - \frac{2a^2z^5\sqrt{2}}{432k^7\sqrt{2V(c-z)}} - \text{etc.}$

Quod ita integrari debet ut possit  $e = c$  vel  $z = 0$

evanescat; deinde si ponatur  $z = c$  habebitur tem-

pus quo corpus per arcum MO descendit. Hoc

igitur tempus posita peripheria ad diametrum

ratione

SPPER

ratione

+ etc.

quo cor

$\frac{2ac}{3k} + \frac{12}{35k}$

MCN seu

$\frac{\pi\sqrt{2a}}{\sqrt{2}}$

550

ascendit

= erit

$\frac{ac}{k} - \frac{2a^2e}{3k}$

+  $\frac{2a^2e^3}{1080k^5\sqrt{2}}$

= ON -

$\frac{2a^2e^3\sqrt{2ac}}{1080k^5\sqrt{2}}$

+  $\frac{2a^2e^5}{135k^7}$

+ etc.

551

= E et

tirundo d

$(k^2 + k)$

Arque p

$\frac{e^2}{k} = \frac{F^2}{k} +$

bus fit

ratione

OTV PUNCTI

erit ab =  $gk^2$  (i

erit altitudo

$\frac{ac + gky - e^2 k^2}{a}$

pono  $e - \psi = z$ ,

argue in serie

Ex qua con-

$\frac{2az}{2} - \frac{2a^2z^2}{135k^5\sqrt{2}} +$

us in puncto M,

OM =  $\frac{\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} - \frac{ac}{3k}$

etc. Ex eadem

habebitur motus

siue  $q$  ponatur

N, si N fuerit

$e = \frac{\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} + \frac{ac}{3k}$

+ etc. Tempus

vero, quia est  $d s$

$\frac{dz}{k^2} + \frac{2a^2dz^2\sqrt{2}}{432k^7\sqrt{2}}$

$(c - z)$  dat ele-

mentum temporis =

$\frac{dz}{\sqrt{2k^2(c-z)}} +$

$\frac{2a^2dz^2\sqrt{2}}{135k^5\sqrt{2(c-z)}} - \text{etc.}$

Arque p

habebitur rem-

descendit. Hoc

ad diametrum

ratione

SPPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 285

ratione  $\pi$  ad 1 erit =  $\frac{\pi\sqrt{2}}{\sqrt{2}} - \frac{2ac}{3k} + \frac{\pi ac\sqrt{2}}{128k^3\sqrt{2}} - \frac{4a^2c^2\sqrt{2}}{135k^5\sqrt{2}}$

+ etc. Posito igitur  $k$  negativum erit tempus

quo corpus ex O ad N vsque ascendit =  $\frac{\pi\sqrt{2}}{\sqrt{2}} +$

$\frac{2ac}{3k} + \frac{\pi ac\sqrt{2}}{128k^3\sqrt{2}} + \frac{4a^2c^2\sqrt{2}}{135k^5\sqrt{2}} + \text{etc.}$  Tempus ergo per

MCN seu tempus unius dimidiae oscillationis est

$\frac{\pi\sqrt{2a}}{\sqrt{2}} + \frac{\pi ac\sqrt{2a}}{128k^3\sqrt{2}} + \text{etc.}$  Q. E. I.

Corollarium I.

550. Si ergo celeritas maxima corporis de-

scendens fuerit debita altitudini  $c$ , propter CO

= erit MC =  $\frac{\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} + \frac{2ac}{3k} + \frac{2a^2c}{18k^3\sqrt{2}} - \frac{2a^2c^3}{135k^5\sqrt{2}} +$

$\frac{2a^2c^5}{1080k^7\sqrt{2}} - \text{etc.}$  Totus vero ascensus CN erit

= ON - CO =  $\frac{\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} - \frac{2ac}{3k} + \frac{2a^2c}{18k^3\sqrt{2}} + \frac{2a^2c^3}{135k^5\sqrt{2}} +$

$\frac{2a^2c^5\sqrt{2ac}}{1080k^7\sqrt{2}} + \text{etc.}$  Hinc erit CM - CN =  $\frac{4ac}{3k}$

+  $\frac{4a^2c^3}{135k^5}$  - etc. arque MCN =  $\frac{2\sqrt{2ac}}{\sqrt{2}} + \frac{2a^2c}{9k^3\sqrt{2}} + \frac{2a^2c^3\sqrt{2ac}}{540k^5\sqrt{2}}$

+ etc.

Corollarium 2.

551. Si totus arcus descensus MC ponatur

= E et sequens arcus ascensus CN = F, arque al-

tirundo debita celeritati in C = h, erit  $\frac{ab}{k} = k^2 - e^2$

$(k^2 + kE) = \frac{E^2}{2} - \frac{E^4}{3k} + \frac{E^6}{8k^3} - \frac{E^8}{30k^5} + \frac{144k^2}{144k^2} - \text{etc.}$

Arque posito  $k$  negativum eodem modo invenitur

$\frac{e^2}{k} = \frac{F^2}{k} + \frac{F^4}{8k^3} + \frac{F^6}{30k^5} + \frac{F^8}{144k^7} + \text{etc.}$  Ex quib-

us bus fit  $F = E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^4}{9k^3} - \frac{20E^6}{135k^5} + \frac{80E^8}{405k^7} - \text{etc.}$

N n 3

**286 CAPUT TERTIUM DE MOTU PUNCTI**

atque altitudo debita celeritati maximae  $c = \frac{4E^2}{2a}$   
 $- \frac{2E^2}{3a} + \frac{E^2}{4a^2} - \text{etc.}$

**Corollarium 3.**

552. Quia F est arcus ascensus in prima dimidia oscillatione, erit idem arcus F arcus descensus in sequente oscillatione; cum quo ergo continuetur arcus ascensus  $G = E - \frac{4E^2}{3a} + \frac{14E^2}{9a^2} - \frac{28E^2}{15a^3} + \frac{964E^2}{45a^4} - \text{etc.}$  Atque simili modo sequentes oscillationes quotquot libuerit designari possunt.

**Corollarium 4.**

553. Ex aequatione tempus exponente apparet tempus quo corpus ex M ad O peruenit semper minus esse tempore quo corpus ex O ad N usque pertingit. Simili modo etiam arcus ON maior est quam arcus OM, arcus vero CN minor est arcu MC.

**Corollarium 5.**

554. Si oscillationes fuerint infinite pravae, seu e quantitas euanescent, congruent oscillationes cum oscillationibus in vacuo factis; in singulis enim expressioibus iidem termini euanescent, qui euanescerent postro  $k = \infty$ . Minimis ergo oscillationibus isochronae erunt oscillationes penduli longitudinis  $a$  in vacuo, sollicitati a potentia  $E$ , seu penduli in hypothesi grauitatis  $= 1$ , cuius longitudo est  $= \frac{2a}{g}$

Co-

**SUPER**

**PUNCTI**

55  
 pora u  
 hac rel  
 proprie  
 oscillati  
 quoque  
 modi si  
 i in prima di  
 F arcus descen  
 o ergo contin  
 $\frac{14E^2}{9a^2} - \frac{28E^2}{15a^3} +$   
 quentes oscil  
 possunt.

55  
 oscillati  
 fi a et  
 Si enim  
 paruum  
 $\frac{2E^2}{3a} +$   
 elicit in  
 lationes  
 et med  
 neque i  
 rit infini

55  
 resistenti  
 magna  
 k plures  
 lo haberi  
 satis ma

Co-

**SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 287**

**Corollarium 6.**

555. At si oscillationes sunt maiores, tempore oscillationum quoque sunt maiora, quate in hac resistentia hypothesi cyclois anochronismi proprietate non gaudet, Quo enim in quaque oscillatione maior fuerit celeritas maxima, maior quoque erit excessus temporis oscillationis huiusmodi supra tempus oscillationis minimae.

**Scholion I.**

556. Quod diximus oscillationes minimas curta oscillationibus in vacuo congruere locum habet, si a et k fuerint quantitates finitae magnitudinis. Si enim a esset infinite magnam, seu k infinite paruum, sequentes termini tempus experimentis  $\frac{2E^2}{3a} + \frac{14E^2}{9a^2} + \text{etc.}$  non euanescerent etiam si  $\frac{2E^2}{3a}$  elicit infinite paruum. Tum igitur tantum oscillationes minimae super curua quacunque in vacuo et medio resistente inter se congruent, quando neque radius oculi curuae in infimo puncto fuerit infinite magnus, neque resistentia infinite magna.

**Exemplum.**

557. Exempli loco euoluamus casum, quo resistentia tam sit exigua, ideoque k quantitas tam magna ut fractiones, in quarum denominatoribus k plures duabus habet dimensiones, tui pro nihilo haberi possint. Dicta igitur altitudine celeritatis maximae in O debita  $c$ , ita ut sit  $CO = \frac{2a}{g}$  erit

erit

erit arcus descensus  $MC = E = \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2ae}{3k} + \frac{2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}}$   
 et sequens arcus ascensus  $CN = F = \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} - \frac{2ae}{3k} - \frac{2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}}$

Vnde invenitur  $\gamma' = \frac{E\sqrt{2}}{\sqrt{2}} - \frac{E^2\sqrt{2}}{3k\sqrt{2}} + \frac{2ae}{3k\sqrt{2}}$  seu  $\gamma' = \frac{E\sqrt{2}}{2} - \frac{E^2}{3k} + \frac{E^2}{5ae}$  arque  $F = E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$ .  
 Tempus ergo altitudinis oscillationis per  $MCN$  est  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}a}{3k\sqrt{2}}$ .  
 In sequente dimidia oscillatione est arcus descensus  $= F = E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$  quem sequetur arcus ascensus  $G = H = \frac{4E^2}{3k} + \frac{16E^2}{9k^2}$  arque tempus huius dimidiæ oscillationis erit  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}} - \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{15k^2\sqrt{2}}$  ubi vitinus terminus negligi potest ob  $k^2$  in denominatore. In tertia femioffillatione est arcus descensus  $= G = E - \frac{4E^2}{3k} + \frac{16E^2}{9k^2}$ , et arcus descensus  $= H = E - \frac{6E^2}{3k} + \frac{20E^2}{9k^2}$ .  
 Arque generaliter in ea femioffillatione, quæ indicatur numero  $n$  est arcus descensus  $= E - \frac{2^{n-1}E^2}{3k} + \frac{4^{n-1}E^2}{9k^2}$  et arcus ascensus  $= E - \frac{2^n E^2}{3k} + \frac{4^n E^2}{9k^2}$

Quamobrem post  $n$  femioffillationes corpus ab infimo puncto  $C$  distabit arcu  $E - \frac{2nE^2}{3k} + \frac{4n^2 E^2}{9k^2}$ , qui minor est quam arcus descensus primæ oscillationis quantitate  $\frac{2nE^2}{3k} - \frac{4n^2 E^2}{9k^2}$ .  
 Tempus autem femioffillationis numero  $n$  indicatæ erit  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}} - \frac{E^2\sqrt{2}ae}{15k^2\sqrt{2}}$

At si totus arcus primæ femioffillationis  $MCN$  dicatur  $A$ , erit  $A = 2E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$  et  $E = \frac{A}{2} + \frac{A^2}{12k}$  evanescente sponte termino sequente. Hinc

SUPER MOTU PYCNCTI

sequenti arcu descensus  $MC = E = \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2ae}{3k} + \frac{2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}}$   
 et sequens arcus ascensus  $CN = F = \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} - \frac{2ae}{3k} - \frac{2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}}$

Vnde invenitur  $\gamma' = \frac{E\sqrt{2}}{\sqrt{2}} - \frac{E^2\sqrt{2}}{3k\sqrt{2}} + \frac{2ae}{3k\sqrt{2}}$  seu  $\gamma' = \frac{E\sqrt{2}}{2} - \frac{E^2}{3k} + \frac{E^2}{5ae}$  arque  $F = E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$ .  
 Tempus ergo altitudinis oscillationis per  $MCN$  est  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}a}{3k\sqrt{2}}$ .  
 In sequente dimidia oscillatione est arcus descensus  $= F = E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$  quem sequetur arcus ascensus  $G = H = \frac{4E^2}{3k} + \frac{16E^2}{9k^2}$  arque tempus huius dimidiæ oscillationis erit  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}} - \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{15k^2\sqrt{2}}$  ubi vitinus terminus negligi potest ob  $k^2$  in denominatore. In tertia femioffillatione est arcus descensus  $= G = E - \frac{4E^2}{3k} + \frac{16E^2}{9k^2}$ , et arcus descensus  $= H = E - \frac{6E^2}{3k} + \frac{20E^2}{9k^2}$ .  
 Arque generaliter in ea femioffillatione, quæ indicatur numero  $n$  est arcus descensus  $= E - \frac{2^{n-1}E^2}{3k} + \frac{4^{n-1}E^2}{9k^2}$  et arcus ascensus  $= E - \frac{2^n E^2}{3k} + \frac{4^n E^2}{9k^2}$

Quamobrem post  $n$  femioffillationes corpus ab infimo puncto  $C$  distabit arcu  $E - \frac{2nE^2}{3k} + \frac{4n^2 E^2}{9k^2}$ , qui minor est quam arcus descensus primæ oscillationis quantitate  $\frac{2nE^2}{3k} - \frac{4n^2 E^2}{9k^2}$ .  
 Tempus autem femioffillationis numero  $n$  indicatæ erit  $= \frac{\sqrt{2}ae}{\sqrt{2}} + \frac{2E^2\sqrt{2}ae}{3k\sqrt{2}} - \frac{E^2\sqrt{2}ae}{15k^2\sqrt{2}}$

At si totus arcus primæ femioffillationis  $MCN$  dicatur  $A$ , erit  $A = 2E - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4E^2}{9k^2}$  et  $E = \frac{A}{2} + \frac{A^2}{12k}$  evanescente sponte termino sequente. Hinc

SUPER DATA LINEA IN MEDIORIS. 289

sequente. Hinc totus arcus oscillatione per numerum  $n$  indicata descriptus erit  $= 2E - \frac{2nE^2}{3k} + \frac{4(n^2 - 2n + 1)E^2}{9k^2} = A - \frac{(n-1)A^2}{3k} + \frac{(n-1)^2 A^2}{5k^2}$ .

Corollarium 7.

558. Si  $n$  sunt oscillationes dimidiæ et arcus descensus primæ oscillationis fuerit  $E$  et arcus ascensus ultimæ  $= L$ , erit  $L = E - \frac{2nE^2}{3k} + \frac{4n^2 E^2}{9k^2}$ , quæ expressio, si per seriem propius capiat, fore congruet cum progressionem geometrica eiusdem initii, harumque ob rem erit  $L = \frac{3EL}{3k + 2nE}$  seu  $3k(E-L) = 2nEL$ .

Corollarium 8.

559. Hinc si peractis aliquot femioffillationibus detur arcus descensus primæ oscillationis  $E$ , vna cum arcu ascensus ultimæ  $L$  inveniri potest numerus femioffillationum  $n$  est, namque  $n = \frac{3k(E-L)}{2EL}$ .

Corollarium 9.

560. Patet ergo diminutionem arcum non a longitudine penduli pendere, sed ex  $n$  et  $E$  datis idem reperitur arcus  $L$  quæcumque fuerit longitudo penduli  $a$ . Arque e semper  $n$  proportionalis ipsi  $\frac{1}{a} - \frac{1}{k}$ .

Scholion 2.

561. Huiusmodi experimenta circa oscillationes in medio resistente multa recenter Newt. in Tom. II. Phil.

Phil. Lib. I. vbi notat arcum descensus primae, arcum descensus vltimae oscillationis atque numerum oscillationum tam in aëre quam in aqua et mercurio. Quare si haec media perfecte resisterent in duplicata celeritatum ratione, congruentum arcus proportionale esset numero oscillationum et arcui primo et vltimo coniunctum. Quod etiam locum habere observari in maioribus oscillationibus, in quibus celeritas non est vixima exigua. At in oscillationibus minimis maxima aberratio ab hac regula conspicitur. Ex quo colligitur quo maior fuerit corporis celeritas in fluido, eo propius resistentiam accedere ad rationem duplicatam celeritatum, motum autem tardissimum alii resistentiae insuper esse obnoxium, quae in motibus celerioribus prae resistentiae, quae quadratis celeritatum est proportionalis, evanescat. In hisce quoque experimentis Newtonus resistentiam parvam simpliciter celeritatum rationi, partim sesquiquadratam, partim duplicatam proportionalem assumit, neque tamen pro motibus tardissimis fatissedit. In vltima verò Phil. Editione ipse Newtonus quoque insufficiens prioram theoriam suam agnovit, atque pluribus rationibus ostendit alteram illam fluidorum resistentiam esse constantem seu temporis momentis proportionalem; quam antea ipsius celeritatibus proportionalem erat arbitratus. Hanc ob rem istam resistentiam cum ea, quae quadratis celeritatum est propor-

SPPER

proportionalem  
iunctam  
tionum  
adfectione

56:  
miocill  
cere, qu  
arcus pl  
fore =

56  
nis tem  
tionis in  
notante  
Quare i  
cus des  
miocill

56  
est den  
product  
sente i  
et hanc  
oscillati  
xime a  
propor-

MOTU PUNCTI

elicentus primae, omnis atque numerum in aqua et perfecte resistentione, congruentum, ita ut decreta et numero oscillationum coniunctum. Quod in maioribus non est viximumis maximis maxime. Ex quo oris celeritas in accedere ad rationem obnoxium, prae resistentiae, proportionalis, experimentis Newtoni celeritatum rationi duplicatam proportionalem pro motibus Phil. Editione ipse prioram theoriam rationibus ostendit resistentiam esse proportionalis, quae quadratis celeritatum est proportionalis, evanescat.

SPPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 291

proportionalis in sequenti propositione considerabimus; cum praeterim aequationum resolutio et celeritatum determinatio hac adfectione non difficilior evadat.

Corollarium IO.

562. Quod ad tempora oscillationum et semi-oscillationum attinet, perspicuum est ea decretere, quo minores sunt arcus descripti; atque si arcus plane evanescant tempus dimidiae oscillationis fore =  $\frac{\pi \sqrt{2g}}{2}$ .

Corollarium XI.

563. Excessus autem cuiusque semi-oscillationis temporis supra tempus minimae semi-oscillationis in casu resistentiae minimae est  $\frac{\pi \sqrt{2g}}{2} \frac{R}{v}$  de notante E arcum descensus illius semi-oscillationis. Quare iste excessus proportionalis est quadrato arcus descensus, vel etiam quadrato totius arcus semi-oscillatione descripti.

Scholion 3.

564. Cyclois igitur, quae ab Hugentio apta est demonstrata ad isochronismum pendulorum producendum, hanc proprietatem in medio resistentiae in duplicata celeritatum ratione amittit; et hanc ob rem in aëre non intruit, nisi vel oscillationes sint valde parvae, vel inter se proportionales aequales. Ex hoc vero, quod maiores oscillati-

cellationes diutius durent, colligi licet, veram curvam taurochronam in hac resistentie hypothesi magis esse curvam quam cycloidem. Quemadmodum scilicet cyclois in circulo eiusdem radii, cuius cyclois est in infimo puncto, continetur, ita quoque vera taurochrona in cycloide continebitur, atque eius curvato a puncto infimo magis decreset, quam curvato cycloidis.

### PROPOSITIO 64.

#### Problema.

565. Si mediis resistentia partium fuerit constans, partium quadratis celeritatum proportionalis, determinare motum oscillatorium corporis super cycloide MCB, saltem in casu quo resistentia est valde parva.

Tab. XIII.  
Fig. 5.

#### Solutio.

Sit ut ante diameter circuli generatoris CP =  $\frac{1}{2}a$ ; CP =  $x$ ; et arcus CM =  $s$ . Ponatur celeritas in C debita altitudini  $b$ , et celeritas in M altitudini  $\sigma$ . Potentia corpus perpetuo deorsum sollicitans fit =  $g$ , pars resistentiae quae est confians fit =  $h$ , et pars resistentiae quadratis celeritatum proportionalis fit =  $k$  ut ante; erit  $k$  quantitas valde magna respectu  $g$  et  $s$  et  $a$ ; atque  $b$  valde parvam respectu  $g$ . Iam fiat descensus super arcu MC, erit  $d\sigma = -g dx + b ds + \dots$ , atque hinc  $\sigma = e^{-k} b - e^{-k} \int e^{-k} (g dx - b ds)$ .

#### SUPER

#### MOTU PUNCTI

At quia

$$g dx = \dots$$

$$k e^{-k}; v$$

Celeritas

$$e^{-k} = \dots$$

$$q, \text{ erit } s$$

$$ac + gk$$

quam  $c$ ,

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

atque ar

#### SUPER DATA LINEA IN MEDIORRES. 293

At quia est ex natura cycloidis  $dx = \dots$  erit  $\int e^{-k}$

$$g dx = \dots$$

$$k e^{-k}; \text{ unde fit } \sigma = \dots$$

Celeritas maxima habetur si fuerit  $\frac{g}{a} = b + \dots$  seu

$$e^{-k} = \dots$$

$$= gk^2 - hbk - gk^2 e^{-k} = \dots$$

$$q, \text{ erit } s = \dots$$

$$ac + gk^2 + gkq - e^{-k} gk^2$$

quam  $c$ , pono  $v - \sigma = z$ ; erit  $az^2 + gk^2 + gkq$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

$$\dots$$

Quare si arcus descensus MC ponatur E et arcus ascensus CN=F, erit  $F = E - \frac{2ba}{g} - \frac{2E^2}{3k} + \frac{4baE}{3gk} + \frac{2E^3}{9k^2}$ . In sequente semioffillatione est arcus descensus F et arcus ascensus G=E -  $\frac{4ba}{g} - \frac{4E^2}{3k} + \frac{16baE}{9gk} + \frac{16E^3}{9k^2}$ . Arque generaliter in ea semioffillatione, quae indicatur numero n, arcus ascensus est  $E - \frac{2nba}{g} - \frac{2nE^2}{3k} + \frac{4n^2baE}{9k^2} + \frac{4n^3E^3}{32k^3 - 2gn^2}$ . Quare si peractis n semioffillationibus dicatur arcus descensus primae E et arcus ascensus ultimae L, erit  $agEL = 3gk(E-L) - 6bnak$  seu  $n = \frac{3k(E-L)}{2gEL + 6ba}$ . Tempus vero quo quaelibet semioffillatio per M CN absoluitur est  $= \frac{\pi\sqrt{2a}}{\sqrt{g}} + \frac{\pi gE - ba\sqrt{2a}}{2gk^2\sqrt{g}}$  loco c eius valore substituto. Q. E. I.

Corollarium I.

566. Si ponatur  $c=0$ , ut locus prodeat in quo corpus sit quieturum, inuenitur  $MC = \frac{ba}{g}$ : corpus ergo in quiete permanere potest non solum in puncto C, sed extra C quoque in distantia  $\frac{ba}{g}$  cis et ultra C. Quare in huiusmodi medio resiliente ex statu quietis penduli non ex aede linea verticalis potest cognosci; sed angulo cuius sinus est  $\frac{b}{g}$  aberrari potest.

Scholion I.

567. Huiusmodi resilientiam in aqua locum habere experimentis facile eniuncitur, quippe in moti-

SUPER

motibus tum min vero pra proporti si resisten experime stravit pe in quiete set, si resili periment tus pend globi ph stantem nitatis, suspensus 10''', autem ei minor si

OTU PUNCTI

natur E et arcus est arcus descen-  $\frac{4ba}{g} - \frac{4E^2}{3k} + \frac{16baE}{9gk} + \frac{16E^3}{9k^2}$ . Quare ascensus est  $E - \frac{4ba}{g} - \frac{4E^2}{3k} + \frac{16baE}{9gk} + \frac{16E^3}{9k^2}$ . Quare dicatur arcus descensus L, erit  $n = \frac{3k(E-L)}{2gEL + 6ba}$ . Ioscillatio per M loco c eius

locus prodeat in

568. e potest non fo-  $\frac{ba}{g}$  quoque in di- re in huiusmodi penduli non ex- offci; sed angulo insensibilis.

565. quo mai

in aqua locum tur, quippe in moti-

SUPER DATA LINEA IN MEDIO RES. 295

motibus tardissimis resiliencia quadratis celeritatum minime proportionalis obseruatur; in fluido vero praeter resilientiam quadratis celeritatum proportionalem aliam non dari probabile est, nisi resilientiam constantem. Confirmatur hoc etiam experimentis a *Læ Hirio* institutis, quibus monstravit pendulum in aqua extra statum verticalem in quiete permanere posse. Quod fieri non possit, si resiliencia a sola celeritate penderet. Ex experimentis *Newtoni*, quae circa retardationem motus pendulorum in aere instituit, concludi potest globi plumbi diametri 2 dig. resilientiam constantem esse circiter partem millionesimam gravitatis, seu  $\frac{b}{g} = \frac{1}{100000}$ . Hic ergo globus filo suspensus a linea verticali aberrare potest angulo 10''', qui autem error est insensibilis. Maior autem et sensibilis esse poterit hic error, quo minor simulque lenior globus adhibeatur.

Corollarium 2.

568. Ad hunc angulum inueniendum inferuit ista aequatio ex superiori deducta  $\frac{b}{g} = \frac{3nE-L}{3gk} = \text{fini anguli}$ , quo pendulum a linea verticali declinare potest. At loco *E* arcum paruum accipi convenit, quo termini neglecti eo magis sunt insensibiles.

Corollarium 3.

569. Ex aequatione  $n = \frac{3k(E-L)}{2gEL + 6ba}$  apparet quo maior sit arcus oscillatione descriptus eo maiorem



notem fieri terminum *ghak* respectu *agEL*. Atque hoc in causa est, quod haec resistentia tantum in minimis oscillationibus sentiat.

### Corollarium 4.

570. Quia *b* est numerus tum per hypothese-  
sin valde parvus, tum in subtribus fluidis, ad  
quae haec propositio est accommodata, reipsa se-  
re evanescens: in expressione temporis evanescet  
quoque *ba* praeter *gE*, ideoque tempus viuis semi-  
oscillationis erit  $\frac{2\sqrt{2a}}{v} + \frac{2E\sqrt{2a}}{4g\sqrt{2a}}$ . Resistentia igitur constans non immutabit tempora oscillatio-  
num.

### Scholion 2.

571. Etiam si ergo haec resistentia constans  
cum resistentia quadratis celeritatum proportio-  
nali constituta consideretur, calculus eo neque sit  
prolixior neque difficilior. Nam ex celeritate  
maxima  $\frac{1}{2}$  totus arcus *vna* semioscillatione de-  
scriptus eodem modo determinatur, siue haec re-  
sistentia constans adsit siue non; veroque enim  
casu plane eadem obtineatur aequatio. Quamob-  
rem vel ex hoc ipso sequi videtur, hanc resi-  
sistentiae legem in natura locum habere, alias ve-  
ro resistentias praeter hanc et eam, quae quadra-  
tis celeritatum est proportionabilis, actu non in-  
veniri. Fluida autem iam pridem duplicem resi-  
sistentiam exercere observata sunt, alteram quadra-

### SPPER

tis celeri-  
celerioribus  
tardissimis  
tur a vi  
corpus de-  
cas remou-  
tionalem  
tia a ten-  
lae fluidi  
nicem se-  
spatium i  
spatio pro-  
quare haec  
soluta mi-  
etiam pe-  
rum in c  
vis motu  
cundum  
arque ideo  
retardans.  
pionem  
niam eni  
beret in  
autem co  
hanc vim  
cum haec  
in corpus  
etionem,  
motus si  
nae temp  
Tom. II.

### TV PUNCTI

specu *agEL*. Atque resistentia tantum in minimis oscillationibus sentiat.

### 4.

tum per hypothese-  
tibus fluidis, ad  
nodata, reipsa se-  
imporis evanescet  
empus viuis semi-  
Resistentia igitur  
impora, oscillatio-

essentia constans  
tanti proportiona-  
culus eo neque sit  
lam ex celeritate  
miooscillatione de-  
atur, siue haec re-  
n) veroque enim  
quatio. Quamob-  
letur, hanc resi-  
habere, alias ve-  
eam, quae quadra-  
lis, actu non in-  
em duplicem resi-  
, alteram quadra-

### SPPER DATA LINEA IN MED. RES. 297

vis celeritatum proportionalem, quae in motibus  
celerioribus sola observetur, alteram in motibus  
tardissimis tantum sensibilem. Illa resistentia ori-  
tur a vi inertiae particularum fluidi, et per eam  
corpus de motu suo amittit, quando particulas  
eas remouet; quam quadratis celeritatum propor-  
tionalem esse dubitari nequit. Haec vero resisten-  
tia a tenacitate fluidi ortum habet, qua particu-  
lae fluidi inter se cohaerent et diffuciliter a se in-  
nicem separantur. Dum igitur corpus per datum  
spatium mouetur datus particularum numerus ipsi  
spatio proportionalis a se inuicem diuelli debet;  
quare haec resistentia congruit cum potentia ab-  
soluta motum corporis retardante; quippe quae  
etiam per aequalia spatia aequalium itinum nume-  
rum in corpus exerit. Haec igitur resistentia seu-  
vis motui corporis semper est contraria, et se-  
cundum ipsam directionem motus in corpus agit,  
arque ideo est vis tangentialis perpetuo constans et  
retardans. At hoc casu natura a calculo exce-  
pionem possulat, quando corpus quiescit. Quo-  
niam enim haec vis est constans, aeque agere de-  
beret in corpus quiescens ac in motum; quiescens  
autem corpus, quia fluidi particulas non diuellit,  
hanc vim sentire nequit. Accedit ad hoc, quod,  
cum haec vis directioni motus sit contraria, ea  
in corpus quiescens, quod nullam habeat direc-  
tionem, nullam effectum habere queat. At si  
motus super linea curva inuestigatur, tangens cur-  
uae semper pro directione motus habetur, etiam si

Tom. II.

Pp

cor-

corpus actu quieteat, atque ideo calculus effectum huius vis etiam in corpore quiete offendet; hoc igitur casu a calculo exceptionem fieri oportet. Corpus pendulum ergo per aliquod parvum spatium circa C in quiete permanere posse ideo est dicendum, quia eius nihil versus C non sufficit ad particulas fluidi a se inuicem separandas. Quare corpus quietere potest in quolibet puncto illius spatiosi, etiam si calculus offendant, etiam in ipso puncto C corpus non in quiete perseverare posse.

Scholion 3.

572. Ex his quae partim generaliter tradidimus partim de cycloide atulimus, perspicitur, quomodo in medio resistente in duplicata ratione celeritatum motus corporis super quacunque curva possit determinari. Consideravimus quidem medium resistens uniforme, et potentiam sollicitantem quoque aequabilem; sed ex aequatione resolvenda apparet, eam quoque integrari posse, quomodocunque tum medium sit difforme, tum potentia sollicitans variabilis, semper enim in aequatione altitudo celeritatis debita v viciniam tantum habet dimensionem. Progreddior igitur ad alias mediae resistentis hypothese; sed quia tum non pro quavis curva motus potest definiti, curvae primo sunt inveniendae, quae determinationem motus admittunt. Assumimus hic autem iux-

ta

SVF

MOTU PUNCTI

ta in  
tione  
mina  
nume  
tum  
sequi  
mog  
feu  
et s  
tur,  
tur,  
nari  
ratio  
tum

calculus effectum  
quiete offendet;  
tionem fieri oportet.  
er aliquod parvum  
tante posse ideo  
erfus C non suffi-  
icem separandas.  
n quolibet puncto  
offendant, etiam in  
quiete perseverare

etier  
super  
tanti  
tori

generaliter tradi-  
limus, perspicitur,  
a duplicata ratio-  
super quacunque  
ideravimus quidem  
potentiam sollici-  
ex aequatione re-  
integrari posse,  
it difforme, tum  
semper enim in  
bita v viciniam tan-  
torem igitur ad  
as; sed quia tum  
otest definiti, cur-  
vae determinationis  
hic autem iux-

ta

ta institutum nostrum eas curvas, quae ad aequationem homogeneam adducunt, in qua indeterminatae vbiq; eundem obtinent dimensionum numerum. Si resistentia fuerit potestari celeritatum exponentis  $2m$  proportionalis, habetur ista aequatio  $dv = \pm g dx \pm \frac{v^m ds}{k m}$ , quae quo sit homogenea inter  $v$  et  $x$  debet esse  $ds = x^{-m} dx$ , seu  $s = a^m x^{1-m}$ , seu  $x = a \frac{s}{1-m}$ . Vel si  $x$  et  $s$  datis quantitibus augentur vel diminuantur, in curva, cuius haec est aequatio  $x = a \frac{s^{1-m}}{1-m}$ , motus quoque determinari potest. In medio ergo resistente in simplici ratione celeritatum curva sit cyclois, ideoque motum super ea determinemus.

PROPOSITIO 65.

Problema.

573. In medio quod resistit in simplici ratione  $2m$ . xiii. *etieratum, determinare motum oscillatorum corporis super cycloide ACB, existente tam medio quam potentia sollicitante uniformi.*

Solutio.

Sit iterum vt ante diameter circuli generatrix CD =  $\frac{1}{2}a$ ; abscissa CP =  $x$ , et arcus CM =  $s$ .  
Pp 2 Roma-