

Cap. III.

DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

§. 192.

Quando nauis ita iam fuerit constituta, vt aquae in situ erecto immissa aequilibrium teneat, quod euenit, si centrum grauitatis totius nauis et centrum magnitudinis partis submersae in eandem rectam verticalem cadant, tum insuper efficiendum est, vt iste aequilibrii situs sit stabilis, ac viribus inclinantibus resistat. Quodsi enim nauis, cum parumper ex situ hoc aequilibrii declinetur, sese vel non restituat vel adeo subuerteratur, ea nullo modo mari committi poterit, vbi continuo praestos sunt, vires vel venti vel ipsius maris, quae nauem de situ suo erecto declinant. Quamobrem circa constructionem nauium hoc maxime requiritur, vt situs aequilibrii, ad quem nauis est apta reddita, satis ingenti praeditus sit stabilitate, cuius ope nauis sine subuersione periculo omnibus maris ac tempestatis iniuriis exponi possit. Quo enim stabilitas est maior eo minus nauis a viribus urgentibus inclinabitur, eoque minus subuersioni erit obnoxia.

§. 193 Stabilitas autem haec, qua corpus aquae innatans in situ aequilibrii perseverat, ortum suum trahit a viribus aquae, quibus externa carinae superficies premitur; quae vires, siquidem aequilibrium affuerit, sese destruunt, nullumque effectum ad statum mutandum exercent. At si nauis ex situ aequilibrii fuerit depulsa, tum istae aquae vires

res nauem extra situm aequilibrii persistere non patientur, sed eam vel in pristinum aequilibrii situm cogent, vel in aliud. Quodsi igitur nauis ex situ aequilibrii depulsa ab aquae viribus in eundem aequilibrii situm restituatur, tum iste situs stabilitatem habere censetur: e contrario autem, si nauis in pristinum aequilibrii situm non restituatur, sed in aliud aequilibrii situm compellatur, tunc ille aequilibrii situs non stabilis seu labilis vocatur, in quo nauis, nisi summa adsit quies, permanere non potest. Datur etiam tertius casus, quo nauis ex situ aequilibrii depulsa in eodem statu perseverat, neque restituitur neque subuertitur, cuiusmodi aequilibrii situm indifferentem appellari conuenit.

§. 194. Ad stabilitatis quantitatem aestimandam in superiori libro nauem ex situ aequilibrii, cuius stabilitas quaeritur, aliquantillum seu angulo infinite paruo inclinari posuimus, ac momentum virium definiuimus, quae ad restituendam nauem tendunt. Prodiit autem eiusmodi expressio, quae per angulum illum infinite paruum, quo nauem ex situ aequilibrii inclinatam fuisse assumpsimus, erat multiplicata; atque hanc ob rem illam expressionem per hunc angulum diuisam elegimus ad stabilitatis quantitatem exprimendam. Quando itaque stabilitas cuiuspam aequilibrii situs tali expressione definitur, constabit quantum virium inclinantium momentum requiratur, ad nauem ex situ aequilibrii ad datum angulum inclinandam. Expressio enim stabilitatis, si multiplicetur per angulum illum, ad quem inclinatio fieri debet, dabit virium momentum, quibus ista inclinatio produci potest. Quoniam autem angulum hunc infinite paruum posuimus, manifestum est angulos tantum valde exiguos assumi debere.

98 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

§. 195. Quicquid autem sit, quoniam hic non de actuali inclinatione quaestio instituitur, sed de potestate, qua nauis in situ aequilibrii constituta inclinationi reluctatur; expressio descripta congrue ad stabilitatem metiendam adhibetur. Perspicuum enim est quo maior sit ista expressio, eo quoque fore maiorem stabilitatem, et quidem in eadem ratione; namque duorum aequilibrii statuum stabilitates proportionales statui conuenit viribus seu potius momentis virium, quibus aequalis inclinatio produci potest. Quodsi ergo expressio stabilitatis evanescat, id indicio erit, situm aequilibrii esse indifferentem, seu ita comparatum, ut facta minima inclinatione neque restitutio neque subversio consequatur. Sin autem expressio stabilitatis fiat negativa, tum situs aequilibrii adeo erit instabilis, seu labilis, atque vel minima facta inclinatione non solum non restituetur sed etiam conuertetur, donec nauis in aliud aequilibrii situm qui stabilitate praeditus sit, fuerit reducta.

§. 196. Quoniam igitur stabilitas declarat, quantum datus aequilibrii status inclinationi resistat, inclinatio autem infinitis modis fieri potest, palam est, stabilitatem absolute definiri non posse, sed directionem secundum quam inclinatio fieri concipitur, simul in computum duci debere. Pro singulis igitur plagiis, in quas inclinatio ex situ aequilibrii fieri potest, stabilitatem seorsim determinari oportet; atque ex stabilitate respectu datae plagae cognita innotescet quantum nauis inclinationi secundum eam plagam resistat. Fieri enim omnino potest, ut corpus aquae immersans inclinationi versus unam plagam magis resistat, quam versus alias, atque adeo ut datus aequilibrii situs in alias plagas sit stabilis, qui respectu aliarum plagarum est instabili-

stabilis ac labilis. Sic facile perspicitur naues inclinationi versus proram seu puppim magis resistere , quam inclinationi versus latera ; ex quo cuiusque nauis stabilitas respectu prorae et puppis maior erit quam stabilitas respectu laterum. Quoties igitur quaestio de stabilitate cuiuspiam aequilibrii situs inuestiganda instituitur simul plagam indicari oportet, respectu cuius stabilitas requiritur.

§. 197. Corpus autem aquae innatans de situ aequilibrii non declinatur, nisi quatenus circa axem horizontalem conuertitur. Quodsi enim corpus eiusmodi circa axem verticalem quemcunque conuertatur , neque portio aquae immersa neque situs relatius centrorum gravitatis ac magnitudinis immutatur ; vnde tali conuersione status aequilibrii non turbatur. Contra vero corpus aquae insidens circa axem horizontalem conuerti seu inclinari nequit , quia simul status aequilibrii perturbetur. Nam ob rem idea stabilitatis penitus figetur, si simul axis ille horizontalis indicitur , circa quem inclinationes fieri concipientur , quibus stabilitas resistit. Ut ergo stabilitas dati aequilibrii status perfecte cognoscatur , omnes axes horizontales contemplari , et quanta sit stabilitas respectu singulorum horum axium assignari oportebit : hoc enim pacto constabit , quantum nauis cuicunque inclinationi circa axem horizontalem aliquem oriundae resistat.

§. 198. Si nunc hanc de stabilitate quaestionem ad nauis accommodemus , inter infinitos axes horizontales , circa quos inclinatio nauis ex situ aequilibrii fieri potest , duos habebimus principales , quorum alter a puppi ad proram porrigitur , alter ad hunc est normalis. Priorem illum axem , qui a puppi ad proram ducitur , vocemus

longitudinalem, posteriorem latitudinalem; ex quo pro quaque navi circa stabilitatem due nascuntur quaestiones principales, quarum altera quaeritur, quanta sit stabilitas respectu axis longitudinalis, altera vero quanta sit stabilitas respectu axis latitudinalis. Priore scilicet quaestione definitri oportet, quantum nauis inclinationi circa axem longitudinalem, seu quae fit ad latera nauis, resistat, posteriori vero, quantum nauis inclinationi circa axem latitudinalem, seu quae versus proram puppimue fiat, reluctetur.

§. 199. Facile autem intelligitur, si cognita fuerit stabilitas nauis respectu utriusque axis longitudinalis scilicet ac latitudinalis, tum ex eo satis prope colligi posse stabilitatem respectu aliis cuiusvis axis horizontalis. Quodsi enim constiterit quanta vi nauis cum inclinationibus versus proram ac puppim, tum etiam versus latera resistat, non difficulter aestimabitur vis, qua inclinationi in quamcumque aliam plagam resistat. Interim tamen hic facilem trademus viam, cuius ope, si cognita fuerit stabilitas respectu duorum axium horizontalium inter se normalium, stabilitas respectu cuiusvis alias axis horizontalis determinari queat. Hancobrem praecipuum negotium nostrum in hoc versabitur, vt, quaque navi proposita, eius stabilitatem respectu binorum illorum axium principalium longitudinalis ac latitudinalis definiamus, quippe quae cognitio ad stabilitatem respectu omnium omnino axium horizontalium dijudicandam sufficit. Atque hoc pacto quaestio de stabilitate, quae initio ob axes infinitos visa est infinita, nunc ad quaestione bipartitam est reducta.

§. 200. In superiori autem libro ostensum est, datum aequilibrii status stabilitatem respectu cuiusvis axis horizontalis,

talis determinari ex sequentibus quatuor rebus. Primo scilicet in expressionem stabilitatis ingreditur pondus totius nauis, deinde distantia inter centrum grauitatis nauis et centrum magnitudinis partis submersae, tertio volumen partis submersae, et quarto denique sectio aquae. Harum quatuor rerum tres priores aequaliter ingrediuntur, quicunque axis, cuius respectu stabilitas desideratur, consideretur; atque huius axis ratio in sola sectione aquae habetur. Per centrum scilicet grauitatis sectionis aquae duci debet recta illi axi horizontali, cuius respectu quaeritur stabilitas, parallela, atque vtrinque ad hunc axem applicatas orthogonales duci oportet, quarum omnium cuborum summa dabit illam quantitatem, quae in expressionem stabilitatis ingreditur.

§. 201. Ponamus igitur AEBF esse sectionem aquae Tab. VIII. per eiusque centrum grauitatis C ductam esse rectam AB fig. 2. parallelam illi axi cuius respectu stabilitas quaeritur; ad hanc itaque rectam tanquam axem ducantur vtrinque applicatae normales PM, p_m , PN, p_n , quo facto quaeri debet per integrationem valor huius expressionis $\int (PM^3 + PN^3) Pp$, quo cognito stabilitas respectu axis AB facile determinabitur. Scilicet si ponatur pondus nauis $= M$, volumen partis submersae $= V$ atque interuallum inter centrum grauitatis et centrum magnitudinis $= b$, erit stabilitas respectu axis AB $= M \left(\frac{\int (PM^3 + PN^3) Pp}{3V} \pm b \right)$, ubi signum $+$ sumi debet si centrum grauitatis infra centrum magnitudinis cadat, contra vero signum $-$. Simili modo stabilitas respectu axis EF erit $= M \left(\frac{\int (QM^3 + QN^3) Qq}{3V} \pm b \right)$, prouti superiori libro luculenter est ostensum.

§. 202. Quodsi iam in naturam harum formularum integralium diligentius inquiramus, deprehendemus formu-

lam $\int \frac{(PM^3 + PN^3)Pp}{3}$ omnino congruere cum ea, quae prodit, si singulæ sectionis aquæ particulae multiplicentur per quadrata distantiarum ab axe AB, haecque producta in unam summam colligantur. Namque consideretur particula quaecunque Ww , quae posita PW = w erit = Pp. dw , multiplicetur haec per quadratum distantiae suae PW ab axe AB hoc est per w^2 , prodibit $Pp \cdot w^2 dw$, cuius integrale usque in M sumtum est $\frac{PM^3 \cdot Pp}{3}$: ex quo manifestum est $\int \frac{(PM^3 + PN^3)Pp}{3}$ denotari aggregatum omnium productorum, quae oriuntur, si singulæ sectionis aquæ particulae multiplicentur per quadrata distantiarum suarum ab axe AB.

§. 203. Eiusmodi autem aggregata productorum, quae oriuntur, si figuræ cuiusvis singulæ particulae multiplicentur per quadrata distantiarum suarum a recta quadam linea fixa, in praecedente libro appellare consueuimus momenta earum figurarum respectu lineæ illius rectæ fixæ. Quodsi igitur sectionis aquæ AEBF momentum respectu axis longitudinalis AB per centrum gravitatis C sectionis aquæ ducti ponatur = I, atque eiusdem figuræ momentum respectu axis latitudinalis EF = K, erit stabilitas nautis respectu axis longitudinalis = $M(\frac{I}{v} + b)$, ac stabilitas eiusdem nautis respectu axis latitudinalis EF = $M(\frac{K}{v} + b)$. Vnde ope illius calculi, quo momenta quarumcunque figurarum definire supra docuimus, facile erit stabilitatem cuiusque nautis propositae tam pro axe longitudinali quam latitudinali determinare.

§. 204. Perspicuum igitur est, si sectionis aquæ non solum denter momenta respectu axium binorum longitudinalis

dinalis AB et latitudinalis EF, sed etiam respectu cuiuscunque alterius axis per centrum gravitatis C sectionis aquae ducti, tum pari modo stabilitatem nauis respectu eiusdem axis assignari posse. Quoniam vero invenio momenti respectu istiusmodi axium obliquorum plerumque fit vehementer molesta, methodum hic indicabimus, cuius opera ex datis momentis I et K respectu axium longitudinalis AB et latitudinalis EF, momentum respectu cuiuscunque alterius axis PQ per centrum gravitatis C sectionis aquae citra calculum definiri queat: ita ut huius compendii beneficio sufficiat tantum bina momenta sectionis aquae respectu axium AB et EF determinasse, ad nauis stabilitatem respectu axis cuiuscunque definiendam.

§. 205. Ponatur anguli ACP, quem axis propositus PQ cum axe longitudinali AB constituit, sinus $= m$, cosinus $= n$ existente sinu toto $= 1$, ita ut sit $m^2 + n^2 = 1$. Iam consideretur sectionis aquae particula quaecunque w, ex qua cum ad axem AB tum ad PQ perpendiculares ducantur wp et wq, dicaturque Cp $= x$; pw $= y$; Cq $= t$; et wq $= u$, erit tt + uu $= xx + yy$; $\frac{xy+yt}{xx+yy} = m$; et $\frac{xt-yu}{xx+yy} = n$. Ex his reperitur $u = mx - ny$ et $t = nx + my$. Momentum igitur sectionis aquae respectu axis PQ erit $= \int w \cdot u^2 = \int w (mx - ny)^2 = m^2 \int xx \cdot w + n^2 \int yy \cdot w - 2mn \int xy \cdot w$. Similiter etiam obtinebitur eiusdem sectionis aquae momentum respectu axis RS, normalis ad PQ quippe quod est $= \int w \cdot t^2 = n^2 \int x^2 \cdot w + m^2 \int y^2 \cdot w + 2mn \int xy \cdot w$.

§. 206. Quoniam vero momenta sectionis aquae respectu axium longitudinalis ac latitudinalis dantur, erit $\int y^2 \cdot w = I$ et $\int x^2 \cdot w = K$. Vnde eiusdem sectionis aquae

Tab. VIII.
fig. 3.

momentum respectu axis PQ erit $= n^2 \cdot I + m^2 \cdot K - 2mn \int xy \cdot w$, momentum vero respectu axis ad hunc normalis RS erit $= m^2 I + n^2 K + 2mn \int yx \cdot w$. Summa igitur binorum momentum respectu duorum axium inter se normalium erit $= I + K$ ob $m^2 + n^2 = 1$. Quare pro eadem sectione aquae summa duorum momentum respectu axium inter se normalium semper est constans, atque ea summa perpetuo aequalis aggregato omnium productorum, quae oriuntur si singulae superficie particulae w . multiplicentur per quadrata distantiarum suarum wC a centro grauitatis C, per quod bini illi axes transeunt. Quodsi itaque habeatur istud aggregatum ac praeterea momentum respectu cuiusvis axis, statim inde innoteat momentum respectu axis ad illum normalis.

§. 207. Cum igitur momentum respectu axis PQ sit $= n^2 \cdot I + m^2 \cdot K - 2mn \int yx \cdot w$, id ex datis momentis I et K assignari poterit, dummodo constaret valor formulae $\int yx \cdot w$. At quoniam omnis sectio aquae ita est comparata, ut axi longitudinali AB in duas portiones similes et aequales diuidatur, quatuor portionum ACE, ACF BCE et BCF, in quas sectio aquae binis axibus principalibus AB et EF diuiditur, tam binae priores ACE et ACF quam posteriores BCE et BCF interf erunt similes et aequales. Hinc igitur valor ipsius $\int yx \cdot w$, qui ex parte ACF oritur aequalis erit et negatus illius valoris, quem portio ACE praebet; ex quo $\int yx \cdot w$ pro parte EAF evanescet; similique modo valor ipsius $\int yx \cdot w$, qui respondet parti posteriori EBF erit $= 0$. Cum ergo totalis valor formulae $\int yx \cdot w$ evanescat, erit momentum sectionis aquae respectu axis PQ $= n^2 \cdot I + m^2 \cdot K$,

$m^2 \cdot K$, ac momentum respectu axis RS $= m^2 \cdot I + n^2 \cdot K$; ex quo datis momentis respectu axium principalium AB et EF, facili negotio fine' calculo momentum respectu cuiuscunque axis, per centrum grauitatis C transeuntis, determinari poterit.

§. 208. Quia est $nn = 1 - mm$, erit momentum sectionis aquae respectu axis PQ $= l - m^2 (I - K)$, vbi m denotat sinum anguli ACP, quem axis PQ cum axe longitudinali AB constituit. Quod si ergo angulus ACP euaneat, seu axis PQ in AB incidat, prodibit momentum respectu eius $= I$ ob $m = 0$, id quod est momentum respectu axis AB; at si axis PQ incidat in latitudinalem EF, ob $m = 1$, fiet momentum eius respectu $= K$. Ponamus autem angulum ACP esse semirectum, seu axem PQ medium interiacere inter axes principales AB et EF, erit $m = \frac{1}{\sqrt{2}}$, atque momentum erit $= \frac{l+K}{2}$: quod ergo est medium arithmeticum inter momenta respectu axium principalium, ac propterea aequale momento respectu axis RS normalis ad axem PQ, id quod ipsa rei natura indicat, cum axis RS hoc casu similiter sit positus respectu axium principalium, ac axis PQ.

§. 209. Quoniam in omnibus sectionibus aquae, quae occurtere solent momentum respectu axis latitudinalis EF maius est, momento respectu axis longitudinalis AB seu $K > I$, erit momentum respectu axis obliqui PQ $= I + m^2 (K - I)$. Quare momentum respectu axis obliqui PQ maius est, quam momentum respectu axis longitudinalis AB; atque hoc momentum continuo crescat, quoad axis PQ in latitudinalem EF incidat. In omni igitur naui momentum sectionis aquae respectu axis longitudinalis

omnium est minimum, momentum vero respectu axis latitudinalis omnium maximum. Quodsi ergo nauis habeat stabilitatem respectu axium binorum principalium, ea respectu omnium omnino axium firmiter in situ aequilibrii persistet, ex quo sufficit ad stabilitatem nauibus conciliandam ad binos tantum axes principales attendere, eorumque respectu stabilitatem satis magnam efficere, quippe quo reliquis axibus omnibus simul erit consultum.

§. 210. Si igitur momentum sectionis aquae respectu axis latitudinalis aequale fuerit momento respectu axis longitudinalis, tum eidem momento aequalia erunt momenta respectu omnium axium obliquorum. Quare si nauis eius modi habeat figuram, ut respectu binorum axium principalium aequa sit stabilis, tum eandem stabilitatem habebit respectu aliis cuiusvis axis horizontalis. Si ergo sectio aquae fuerit quadratum AEBF, quia momenta eius respectu axium AB et EF inter se sunt aequalia, momenta quoque respectu omnium omnino axium per C transversantium erunt aequalia, hincque corpus aquae innatans, cuius sectio aquae est quadratum, secundum omnes plagas aequa erit stabile, atque aequali vi inclinationibus resistet. Eadem vero proprietas locum habebit si sectio aquae fuerit quaecunque alia figura, dummodo ea ita sit comparaata, ut eius momenta respectu binorum axium principalium sint inter se aequalia.

§. 211. Cum igitur ad indicium de stabilitate cuiuscunquam nauis respectu cuiuscunquam axis horizontalis ferendum sufficiat sectionis aquae momenta cum respectu axis longitudinalis tum latitudinalis determinasse, ante omnia necessaria erit figuram aliquot instar sectionis aquae considerare,

Tab. VIII.
fig. 4.

pro

pro iisque momenta respectu axium principalium analyticè definire. Quodsi enim plurimum figurarum momenta fuerint cognita, ex iis aliarum quarumcunque figurarum, quae alias difficulter ad calculum reuocentur, momenta satis prope, id quod ad usum practicum sufficit, colligi poterunt. Calculo quidem hic utemur eodem, quo in Tab. VIII. superiori libro sumus usi; scilicet sectionem aquae in qua-^{fig. 2.}

tuor portiones ACE, ACF, BCE, et BCF diuisam contemplabimur per axes principales AB et EF; calculumque pro singulis portionibus seorsim instituemus. Sic si pro quadrante ACE vocetur CP = x , PM = y , dabit $\frac{1}{3} \int y^3 dx$ momentum huius quadrantis respectu axis AB, ac $\int y x^2 dx$ momentum respectu axis EF. Tantum igitur opus est, ut hae expressiones pro singulis quadrantibus quaerantur atque in unam summam colligantur; vbi quidem hoc compendium affert, quod momenta cum quadrantum ACE et ACF, tum quadrantum BCE et BCF sint aequalia, ex quo calculus duplo fit curtior.

§. 212. Sit igitur primum sectio aquae quadratum AEBF, per cuius centrum grauitatis C ducti sint axes principales longitudinalis AB et latitudinalis EF. ponaturque AC = a , erit positis CP = x , PM = y , $y = a$ unde $\int y^3 dx = a^4$ et $\frac{1}{3} \int y^3 dx = \frac{a^4}{3}$; atque $\int y x^2 dx = \frac{ax^3}{3} = \frac{a^4}{3}$. Quam ob rem momentum respectu axis AB erit $= \frac{4a^4}{3} = \frac{AB^4}{12}$, cui aequale est momentum respectu axis latitudinalis EF, et respectu cuiuscunque aliis axis PQ per centrum grauitatis C ducti. Quodsi ergo aream huius sectionis aquae ponamus = 2 D, quam designationem semper ad aream cuiusvis sectionis aquae designandam adhibebimus,

108 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

erit $AB^2 = 2D$; hincque stabilitas respectu cuiusuis axis per C transversantis erit $= \frac{AB^2 \cdot D}{6} =$. Commodum autem erit in sequentibus considerationem areae sectionis aquae in expressionem momenti inducere, quo ea facilius per volumen partis submersae, quod pariter per aream sectionis aquae in rectam quandam ductae exprimere conuenit, dividiri queat.

Tab. VIII.
fig. 5.

§. 213. Sit nunc sectio aquae parallelogrammum rectangle AEBF, cuius axis longitudinalis sit AB, latitudinalis EF. Ponatur AC = a , CE = b , erit AB = $2a$, EF = $2b$ et area sectionis aquae $2D = 4ab$. Posito ergo CP = x erit PM = $y = b$, atque $\int y^3 dx = b^3 x$; vnde momentum respectu axis longitudinalis AB erit $= \frac{4ab^3}{3} = \frac{2D \cdot bb}{3} = \frac{EF^2 \cdot D}{6}$. Pari vero ratione prodibit momentum respectu axis latitudinalis $= \frac{AB^2 \cdot D}{6}$; ex quo momentum huius sectionis aquae respectu axis longitudinalis AB se habebit ad momentum axis latitudinalis EF inuersè vt quadratum axis longitudinalis AB ad quadratum axis latitudinalis EF.

Tab. IX.
fig. 1.

§. 214. Sit porro sectio aquae rhombus AEBF cuius diagonales AB et EF repreäsentent axes principales, illa AB scilicet longitudinalem haec EF latitudinem. Ponatur AC = a , CE = b , erit AB = $2a$, EF = $2b$ et area $2D = 2ab$. Quodsi ergo ponatur AP = x et PM = y erit $y = \frac{bx}{a}$ et $\int y^3 dx = \frac{b^3}{a^3} \int x^3 dx = \frac{b^3 x^4}{4a^3}$. Posito itaque $x = a$ prodibit momentum respectu axis longitudinalis AB $= \frac{ab^3}{3} = \frac{D \cdot bb}{3} = \frac{EF^2 \cdot D}{12}$; ex quo momentum respectu axis latitudinalis EF erit $= \frac{AB^2 \cdot D}{12}$; quae expressiones a praecedentibus, quae pro parallelogrammo

grammo rectangulo prodierunt, hoc tantum differunt, quod ibi diuisum erat per 6, hic vero per 12. Manentibus igitur eadem longitudine ac latitudine, momenta parallelogrammi rectanguli duplo sunt maiora quam rhombi.

§. 215. Accipiatur pro sectione aquae trapezium Ae Tab. IX. Bf constans ex duabus triangulis aequicurvis eAf et eBf , ^{fig. 2.} quae figura hoc discrepat a rhombo, quod hic triangula eAf et eBf , sint inaequalia. Manebit igitur quidem AB axis longitudinalis, at ef , quia per centrum gravitatis figurae non transit, non erit axis latitudinalis. Ad veram igitur positionem axis latitudinalis EF inveniendam, determinari oportet centrum gravitatis figurae C ; id quod ita reperietur. Natura centri gravitatis hanc praebet aequationem $AB \cdot ce : Cb = Bc \cdot ce : \frac{1}{3} Bc - Ac \cdot ce : \frac{1}{3} Ac$, ex qua oritur $Ce = \frac{ce(Bc^2 - Ac^2)}{3 AB \cdot ce} = \frac{Bc - Ac}{3}$. Ducta itaque per punctum C recta EF parallela ipsi ef , erit verus axis latitudinalis cuius respectu momentum huius figurae definiri oportet.

§. 216. Quaeramus primum momentum huius trapezii respectu axis longitudinalis AB , ponaturque $Ac = a$; $ce = b$; et $Bc = c$. Dicta itaque $AP = x$ erit $PM = \frac{bx}{a} = y$, et $\int y^2 dx = \frac{ab^3}{4}$. Trianguli igitur Ace momentum respectu axis AB erit $= \frac{ab^3}{12}$, trianguli vero $Bce = \frac{cb^3}{12}$, unde totius figurae momentum respectu axis AB erit $= \frac{ab^3 + cb^3}{6} = \frac{Dbb}{3} = \frac{ef^2 \cdot D}{12}$. Quod si vero momentum figurae respectu axis ef quaeratur, quia huius respectu momentum trianguli Ace est $= \frac{a^3 b}{12}$, et trianguli $Bce = \frac{c^3 b}{12}$, prodiret id $= \frac{a^3 b + c^3 b}{6} = \frac{D(ac + bc + cc)}{3}$, posito $2D$ pro area totius sectionis aquae.

TRIO DE STABILITATE SIVS AEQVILIBRII

Tab. IX. §. 217. Ex hac ipsa autem expressione momenti si
 fig. 3. gurae respectu axis *ef* definiri poterit sine peculiari cal-
 culo momentum respectu axis latitudinalis veri EF. Nam-
 que si figurae cuiuscunq; AEBF detur momentum re-
 spectu axis *ef* per eius centrum grauitatis non transeuntis,
 quod sit $= L$, ex eo definiri poterit momentum respectu
 axis EF illi axi *ef* parallelis ac per centrum grauitatis C
 transeuntis. Consideretur enim figurae particula quaecun-
 que *w*, erit momentum figurae respectu axis *ef* quod da-
 tum ponitur scilicet $L = \int w \cdot w n^2$; at momentum respe-
 ctu axis EF quod quaeritur $= \int w \cdot w N^2$. Est vero $\int w \cdot$
 $w n^2 = \int w \cdot w N^2 - 2Nn \int w \cdot w N + Nn^2 \int w$. Quoniam
 autem axis EF per centrum grauitatis figurae C transire
 ponitur, valor huius expressionis $\int w \cdot w N$ utrinque sese de-
 struit fitque $= 0$, atque $\int w$ abit in aream figurae $= 2D$.
 Quocirca momentum figurae respectu axis EF erit $= L$
 $- 2D \cdot Nn^2 = L - 2D \cdot Cc^2$.

Tab. IX. §. 218. Cum igitur momentum sectionis aquae Ae
 fig. 2. Bf respectu axis *ef* inuentum sit $= \frac{D(aa-ac+cc)}{3}$, verus
 autem axis latitudinalis EF distet ab axe *ef* interualllo
 $Cb = \frac{c-a}{3}$; obtinebitur per regulam modo inuentam
 momentum figurae respectu axis EF $= \frac{D(aa-ac+cc)}{3} -$
 $\frac{2D(c-a)^2}{9} = \frac{D(aa+ac+cc)}{9} = \frac{D(a+c)^2}{12} + \frac{D(c-a)^2}{36} = \frac{D \cdot AB^2}{12} + \frac{D \cdot Ce^2}{4}$.
 Maius igitur est momentum huius figurae respectu axis
 latitudinalis EF, quam si esset $Ac = Bc$. In huiusmodi
 ergo figuris quadrilateris, quae eandem habent longitudi-
 nem AB eandemque latitudinem *ef*, momentum respectu
 axis latitudinalis eo erit maius, quo magis fuerint partes
 Ac et Bc inter se inaequales.

§. 219. Sit nunc sectio aquae ellipsis AEBF, cu Tab. IX.
ius axis maior AB axem longitudinalem, minor vero fig. 3.
EF latitudinalem exhibeat. Sit AC = BC = a , CE
= CF = b , CP = x et PM = y , erit $y = b \sqrt{1 - \frac{x^2}{a^2}}$.
Hinc itaque momentum quadrantis ACE respectu axis
latitudinalis CE erit = $\int b x x dx \sqrt{1 - \frac{x^2}{a^2}} = \frac{a^2 b}{4} \int dx \sqrt{1 - \frac{x^2}{a^2}}$.
At $b \int dx \sqrt{1 - \frac{x^2}{a^2}}$ exprimit aream quadrantis
elliptici ACE = $\frac{\pi}{4}$, ex quo momentum quadrantis respe-
ctu axis EF erit = $\frac{a^2 D}{8}$, totiusque ellipsis = $\frac{AB^2 D}{8}$.
Hinc sine vltiori calculo constat ellipsis momentum re-
spectu axis longitudinalis AB fore = $\frac{EF^2 D}{8}$; quae formu-
lae iterum similes sunt iis, quae pro parallelogrammo re-
ctangulo ac rhombo prodierunt, excepto solo denomina-
tore, qui pro parallelogrammo rectangulo erat 6, pro
rhombo 12, nunc vero pro ellipsi, 8.

§. 220. Quoniam supra circa figuras quadrilateras vi-
dimus, eas quae partibus dissimilibus circa axem latitudi-
nalem sint praeditae, maiora habere momenta, quam
eas, quae constant partibus similibus, seu rhombos cete-
ris paribus; operae pretium erit hic inuestigare vtrum
idem in figuris curuilineis eueniatur. Sit igitur proposita Tab. IX.
pro sectione aquae figura AEBF, quae cum praecedente fig. 4.
ellipsi communem habeat axem longitudinalem AB, et
maximam latitudinem ef, itemque totam aream, sed in
qua maxima latitudo ef axem AB non secet bifariam
sed inaequaliter in c, existente O puncto axis longitudi-
nalis medio. Huius ergo figurae centrum grauitatis cadet
in punctum C, eritque EF axis latitudinalis cuius respectu
momentum figurae determinari oportet. Ponatur ergo
 $AO = BO = a$; $ce = cf = b$, atque $Oc = c$. §. 221.

112 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

§. 221. Huiusmodi autem curuae, quae aequalem habeant aream ellipsi, cuius axes sunt AB et ef innumerabiles exhiberi possunt; posito enim $AP = x$, $PM = y$, haec aequatio $x = a + Y \pm a \sqrt{1 - \frac{y^2}{b^2}}$, ubi Y denotat functionem eiusmodi ipsius y , quae euaneat posito $y = 0$, infinitas curvas istius proprietatis praebet. Posito namque $y = 0$, fit x vel $= 0$ vel $= 2a$, ex quo axis transuersus huius curvae erit $AB = 2a$. Deinde maxima huius curvae latitudo est $= b$, respondetque abscissae $x = a + Y$, posito in Y loco y valore b , ex quo maxima applicata ce non in punctum axis medium O cadet. Denique vero ut curva haec ad utramque partem axis AB duas habeat partes AEB et AFB similes et aequales, necesse est ut Y sit functio par ipsius y . Hanc obrem ponamus $Y = -\frac{cyy}{b^2}$, quo fiat interuallum $Oc = c$ yti assumimus.

§. 222. Primum autem dico, quamcunque Y significet functionem ipsius y , dummodo non ambiguam cuiusmodi sunt eae quae signum radicale $\sqrt{\cdot}$ inuoluunt, aream huius curvae $AEBF$ aequalem esse areae ellipsis, cuius axes sint $2a$ et $2b$. Cum enim sit $x = a + Y \pm a \sqrt{1 - \frac{y^2}{b^2}}$, valor $x = a + Y - a \sqrt{1 - \frac{y^2}{b^2}}$ valebit pro portione Ace , alter autem valor $x = a + Y + a \sqrt{1 - \frac{y^2}{b^2}}$ pro portione Bce . Erit itaque portionis Ace area $= \int y dx = \int y dY + \frac{a}{b} \int \frac{yy dy}{\sqrt{b^2 - yy}}$, si post integrale ita acceptum, ut euaneat posito $y = 0$, ponatur $y = b$. Contra vero portionis Bce area erit $= \int y dY - \frac{a}{b} \int \frac{yy dy}{\sqrt{b^2 - yy}}$ si post integrale ita acceptum ut euaneat posito $y = b$ ponatur $y = 0$. Quamobrem area AEB erit $= \frac{2a}{b} \int \frac{yy dy}{\sqrt{b^2 - yy}}$ $= D$, quippe quae expressio dat aream semiellipseos.

§. 223. Deinde dico huius figurae momentum respectu axis longitudinalis AB idem prodire, quicquid sit functio Y, seu aequale esse momento ellipsis respectu axis AB, posito enim $Y = 0$ curua nostra habet in ellipsis. Est enim momentum portionis Ace respectu axis AB $= \frac{1}{3} \int y^3 dx = \frac{1}{3} \int y^3 dY + \frac{a}{3b} \int y^4 dy \sqrt{bb-yy}$, si post integrale ita sumtum ut evanescat posito $y = 0$, fiat $y = b$. Portionis vero Bce respectu eiusdem axis momentum est $= \frac{1}{3} \int y^3 dY - \frac{a}{3b} \int y^4 dy \sqrt{bb-yy}$, si post integrationem institutam, ut fiat integrale $= 0$ posito $y = b$, ponatur $y = 0$. Areae igitur AEB momentum respectu axis AB erit $= \frac{2a}{3b} \int y^4 dy \sqrt{bb-yy}$, in quo quantitas Y non ineft. Erit igitur totius figurae plane ut ellipsis momentum respectu axis longitudinalis $= \frac{Dbb}{2} = \frac{ef^2 D}{8}$.

§. 224. Ut nunc etiam momentum huius figurae respectu axis latitudinalis EF definiamus, determinemus id prius respectu axis cuiusdam illi paralleli, puta respectu rectae aa in A ad AB normalis: cognito enim hoc momento facile erit momentum respectu axis EF assignare, dimmodo distantia AC fuerit definita. Portionis quidem Ace momentum respectu axis Aa est $= \int y (dY + \frac{aydy}{b\sqrt{bb-yy}})$
 $(a+Y)^2 - \frac{2a(a+Y)}{b} V(bb-yy) + aa - \frac{aayy}{bb} = \int y (a+Y)^2 dY - \frac{2a}{b} \int y dY (a+Y) V(bb-yy) + \frac{aa}{bb} \int y dY (bb-yy) + \frac{a}{b} \int \frac{yy^2 y(a+Y)^2}{\sqrt{bb-yy}} - \frac{2aa}{bb} \int yy dy (a+Y) + \frac{a^3}{b^3} \int yy dy V(bb-yy)$, integralibus ita sumtis ut evanescant posito $y = 0$ tumque posito $y = b$. Portionis vero Bce momentum respectu axis Aa est $= \int y (a+Y)^2 dY + \frac{2a}{b} \int y dY (a+Y) V(bb-yy) + \frac{aa}{bb} \int y dY (bb-yy) - \frac{a}{b} \int \frac{yy dy (a+Y)^2}{\sqrt{bb-yy}} - \frac{2aa}{bb} \int yy dy (a+Y) - \frac{a^3}{b^3} \int yy dy V(bb-yy)$ integralibus contrario modo acceptis.

114 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

§. 225. Ex his igitur orietur areae AEB momentum respectu axis $aAa = -\frac{4a}{b} \int y dy (a+Y) V(bb-yy)$
 $+ \frac{2a}{b} \int \frac{yydy(a+Y)^2}{\sqrt{bb-yy}} + \frac{2a^3}{b^3} \int yy dy V(bb-yy) = \frac{2a^3}{b^3} \int yy dy V(bb-yy) - \frac{2a}{b} \int yd.(a+Y)^2 V(bb-yy) = \frac{2a^3}{b^3} \int yy dy V(bb-yy)$
 $+ \frac{2a}{b} \int (a+Y)^2 dy V(bb-yy);$ propterea quod $y(a+Y)^2 V(bb-yy)$ fit $= 0;$ tam si $y=0,$ quam si $y=b.$ Est vero posito $y=b$ post integrationem $\int yy dy V(bb-yy) = \frac{bb}{4} \int \frac{yydy}{\sqrt{bb-yy}} = \frac{b^3 D^3}{8a},$ (§. 222.) Ex quo momentum areae AEB respectu axis aAa est $= \frac{aaD^3}{4} + \frac{2a}{b} \int (a+Y)^2 dy V(bb-yy);$ atque respectu eiusdem axis momentum totius figurae $= \frac{aaD^3}{2} + \frac{2a}{b} \int (a+Y)^2 dy V(bb-yy),$ sumta parte AFB simili et aequali partē AEB.

§. 226. Ponamus nunc centrum gravitatis totius figurae cadere in C erit $DAC = \int y dx$ integrali per totam aream AEB extenso. Quodsi ergo ista formula proutaque portione Ace et Bce seorsim exprimatur, prodibit $DAC = \frac{2a}{b} \int \frac{y^2 dy(a+Y)}{\sqrt{bb-yy}} - \frac{2a}{b} \int y dy V(bb-yy) = -\frac{2a}{b} \int yd.(a+Y) V(bb-yy) = \frac{2a}{b} \int (a+Y) dy V(bb-yy),$ vnde obtinebitur $AC = \frac{2a}{bD} \int (a+Y) dy V(bb-yy).$ Consequenter, si per centrum gravitatis C axis latitudinalis EF ducatur, erit momentum totius figurae eius respectu $= \frac{aaD}{2} + \frac{2a}{b} \int (a+Y)^2 dy V(bb-yy) - \frac{aa}{bbD} (\int (a+Y) dy V(bb-yy)).$ Quoties nunc est Y functio par ipsius y, formulae hae integrales reduci poterunt ad hanc $\int \frac{yydy}{\sqrt{bb-yy}} = \frac{bD}{2a}$ seu hanc $\int yy dy V(bb-yy) = \frac{b^3 D}{8a},$ siue etiam ad hanc $\int dy V(bb-yy) = \frac{bD}{2a}.$

§. 227. Ponamus esse $Y = \frac{-cyy}{bb},$ seu $x = a - \frac{cyy}{bb} + \frac{c}{b} V(bb-yy),$ ex qua fit $Oc = a$ vti assumsumus, erit $\int (a-$

$\int (a+Y)^2 dy V(bb-yy) = a^2 \int dy V(bb-yy) - \frac{2ac}{bb} \int yy dy$
 $V(bb-yy) + \frac{cc}{b^4} \int y^4 dy V(bb-yy)$. Verum est $\int dy V(bb-yy) = \frac{b^3 D}{8a}$; $\int yy dy V(bb-yy) = \frac{b^5 D}{16a}$; et $\int y^4 dy V(bb-yy) = \frac{b^9 D}{16a}$; ideoque $\int (a+Y)^2 dy V(bb-yy) = \frac{abD}{2} - \frac{bcD}{4} + \frac{bccD}{16a} = \frac{bD}{16a} (8aa - 4ac + cc)$. Simili modo erit
 $\int (a+Y) dy V(bb-yy) = \frac{bD}{2} - \frac{bcD}{8a} = \frac{bD}{8a} (4a - c)$, et
 $AC = a - \frac{c}{4}$ hincque tandem momentum totius figurae
 $AEBF$ respectu axis $EF = \frac{aaD}{2} + \frac{ccD}{8} = \frac{AB^2 D}{8} + \frac{cc^2 D}{128}$.

§. 228. Confirmatur igitur in his figuris, quod supra in trapeziis obseruauimus, scilicet momentum sectionis aquae respectu axis latitudinalis EF maius fieri, quo magis latitudo maxima ef a punto axis AB medio C distet, ceteris paribus. Aequatio autem assumta $a = a - \frac{cyy}{bb} + \frac{c}{b}$ $V(bb-yy)$ non permittit, vt capiatur $c > \frac{1}{2}a$, alias enim curua ultra rectam aa excurreret, id quod non conuenit figuris, quae sectionis aquae vicem tenere debent. Quodsi autem ponatur $c = \frac{1}{2}a$ seu $Oc = \frac{1}{2}AO = \frac{1}{4}AB$, prodibit momentum sectionis aquae respectu axis latitudinalis $= \frac{AB^2 D}{8} + \frac{AB^2 D}{128}$. Tanta ergo maxima latitudinis ef remotione a medio punto longitudinis O , momentum respectu axis latitudinalis sui parte decima sexta augetur.

§ 229. Consideremus nunc alias curuas latius patentes, in quibus praecedentes continantur, sitque sectio aquae $AEBF$ composita ex duabus partibus AEB et AFB similibus et aequalibus, siue eae curuam continuam constituant siue secus; deinde quaelibet semissis constet ex duabus portionibus applicata ef a se inuicem disiunctis, quae pariter, vtrum sint continuae an non, nihil interest. Marentibus scilicet $AO = Bo = a$, $ce = cf = b$, $AP = x$,

¶ 16 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII

$PM = y$, exprimat portionis Ace naturam haec aequatio
 $x = a + Y - a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x = AP$, naturam vero portionis Bce haec
 aequatio $x = a + Y + a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x = Ap$, erit ergo $Mm =$
 $2a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$, vnde area AEB prodibit $= 2a \int dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x = D$
 integrali ita assunto vt euanescat posito $y = 0$, tumque facto
 $y = b$. Area itaque manebit eadem, quaccunque functio pro Y
 substituatur.

§. 230. Momentum huius figurae respectu axis longitudinalis AB facile determinabitur, cum enim sit $Mm =$
 $2a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$, erit momentum respectu axis $AB = 2a \int y dy$

$\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$, quod pariter a valore functionis Y non pendet.

Ad momentum autem huius figurae respectu axis longitudinalis EF , qui per centrum grauitatis figurae C est ductus determinandum, quaeratur primum momentum respectu axis normalis ad AB et per eius punctum medium O

ducti. Quia nunc est $PO = -Y + a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$ et $pO =$

$Y + a\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$, erit momentum respectu huius axis $=$

$\frac{2nna^3}{b^n} \int y^n dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{3n-1} + 2a \int Y^2 dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$, ex quo to-

tius figurae momentum respectu axis ipsi EF parallelis et

per O ducti erit $= \frac{4nna^3}{b^n} \int y^n dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{3n-1} + 4a \int Y^2 dy$

$\left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^x$.

§. 231. Oportebit iam locum centri grauitatis huius figurae C definire, pro quo natura centri grauitatis praebabit hanc aequationem D. $CO = 2 \alpha \int y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} - \frac{2n\alpha a}{b^n} \int y^n Y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa-1} = -2 \alpha \int Y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa}$ ex qua fit $CO = \frac{-2 \alpha \int Y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa}}{D}$. Quocirca momentum totius figurae respectu axis latitudinalis EF erit $= \frac{4n\alpha a^3}{b^n} \int y^n dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa-1} + 4 \alpha \int Y^2 dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} - 8 \alpha a (\int Y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa})^2$.

Quod si nunc pro Y accipiatur eiusmodi functio ipsius y, vt sit $Y = \alpha y^n + \beta y^{n-1} + \gamma y^{n-2} + \dots + \text{etc.}$ et κ denotet vel numerum integrum vel fractum, cuius denominator sit 2, integratio singularium harum formularum reduci poterit ad eam qua area exprimitur, scilicet $\int dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{D}{2\alpha}$.

§. 232. Sit primum antequam pro κ valores definitos accipiamus, $Y = \frac{-cy^n}{b^n}$, vt fiat $A_c = a - c$ et $O_c = c$, erit $\int Y dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = -\frac{c}{b^n} \int y^n dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{-c}{n(n+1)+1} \int dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{-cD}{2\alpha(n(n+1)+1)}$, atque $\int Y^2 dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{cc}{b^{2n}} \int y^{2n} dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{(n+1)cc}{(n(n+1)+1)(n(n+2)+1)}$, $\int dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{\kappa} = \frac{(n+1)ccD}{2\alpha(n(n+1)+1)(n(n+2)+1)}$. Quocirca momentum figurae propositae respectu axis latitudinalis EF erit $= \frac{4n\alpha a^3}{b^n} \int y^n dy (1 - \frac{y^n}{b^n})^{3\kappa-1} + \frac{2(n+1)}{2\alpha(n(n+1)+1)(n(n+2)+1)}$.

118 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII

$$\frac{2(n+1)ccD}{(n(\kappa+1)+1)(n(\kappa+2)+1)} - \frac{2ccD}{(n(\kappa+1)+1)^2} = \frac{4n\kappa a^2}{b^n}$$

$$\int y^n dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{3\kappa-1} + \frac{2nn(\kappa+1)ccD}{(n(\kappa+1)+1)^2(n(\kappa+2)+1)} : \text{ vnde}$$

iterum intelligitur hoc momentum maius esse, quo maius fuerit inter Iallum c inter punctum axis longitudinalis medium O et latitudinem maximam ef .

$$\begin{aligned} \S. 233. \quad & \text{Quoniam vero est } \frac{\int y^n dy}{b^n} \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{3\kappa-1} = \frac{1}{1+3n\kappa} \\ & \int dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{3\kappa-1}, \text{ ponatur } \int dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{\kappa} = N \int dy \left(1 - \frac{y^n}{b^n}\right)^{\kappa} \\ & = \frac{ND}{2a} \text{ erit momentum respectu axis EF} = \frac{2n\kappa a^2 ND}{1+3n\kappa} \\ & + \frac{2nn(\kappa+1)ccD}{(n(\kappa+1)+1)^2(n(\kappa+2)+1)}. \end{aligned}$$

Valores autem ipsius N

pro variis ipsius κ valoribus ita se habent

$\kappa = \frac{1}{2}$	$N = \frac{1}{2}$
$\kappa = 1$	$N = \frac{4n}{2+4n}$
$\kappa = \frac{3}{2}$	$N = \frac{5n}{(2+1)n}(2+7n)$
$\kappa = 2$	$N = \frac{6n}{(2+6n)(2+8n)(2+10n)}$

$\kappa = \frac{5}{2}$	$N = \frac{7n}{(2+7n)(2+9n)(2+11n)(2+13n)}$
$\kappa = 3$	$N = \frac{8n}{(2+8n)(2+10n)(2+12n)(2+14n)(2+16n)}$
etc.	

$\S. 234.$ Ponamus esse $c=0$, quia si hoc casu momentum respectu axis EF fuerit cognitum, ex eo idem momentum pro valore quocunque ipsius c inueniri potest. Erit autem momentum hoc pro variis ipsius κ valoribus ita comparatum ut tabula apposita indicat.

si Momentum respectu axis EF

$\kappa = \frac{1}{2}$	$2a^2 D \cdot \frac{n}{2+3n}$
$\kappa = 1$	$2a^2 D \cdot \frac{2n}{(2+4n)(2+6n)} \cdot \frac{4n}{(2+6n)(2+8n)}$
$\kappa = \frac{3}{2}$	$2a^2 D \cdot \frac{3n}{(2+5n)(2+7n)} \cdot \frac{5n}{(2+7n)(2+9n)} \cdot \frac{7n}{(2+9n)(2+11n)}$
$\kappa = 2$	$2a^2 D \cdot \frac{4n}{(2+6n)(2+8n)} \cdot \frac{6n}{(2+8n)(2+10n)} \cdot \frac{8n}{(2+10n)(2+12n)} \cdot \frac{10n}{(2+12n)(2+14n)}$
$\kappa = \frac{5}{2}$	$2a^2 D \cdot \frac{5n}{(2+7n)(2+9n)} \cdot \frac{7n}{(2+9n)(2+11n)} \cdot \frac{9n}{(2+11n)(2+13n)} \cdot \frac{11n}{(2+13n)(2+15n)} \cdot \frac{13n}{(2+15n)(2+17n)}$
$\kappa = 3$	$2a^2 D \cdot \frac{6n}{(2+8n)(2+10n)} \cdot \frac{8n}{(2+10n)(2+12n)} \cdot \frac{10n}{(2+12n)(2+14n)} \cdot \frac{12n}{(2+14n)(2+16n)} \cdot \frac{14n}{(2+16n)(2+18n)} \cdot \frac{16n}{(2+18n)(2+20n)}$

$\S. 235.$

§. 235. Si pro his curuis ponatur $n=1$, tum anguli, quos curua in A et B cum axe AB constituit erunt obliqui, sin autem $n < 1$ tum hi anguli euanescent, hisque igitur casibus curua puncta habebit flexus contrarii, ideoque ad sectionem aquae repraesentandam non erit idonea. Minimus igitur valor, qui litterae n tribui poterit erit vnitas, hocque casu capacitas ceteris paribus erit minima: crescente autem littera n , crescat capacitas figurae, donec, si fiat n infinitum, figura abeat in parallelogrammum rectangulum, cuius momentum respectu axis latitudinalis erit $= \frac{2a^2D}{3} = \frac{AB^2D}{6}$; id quod accidit, quicunque numerus loco κ substituatur, dummodo sit affirmatiuus; negatiuos enim valores substituere non licet, eo quod curvae tum non clatidantur, sed in infinitum extendantur.

§. 236. Deinde etiam ad praesens institutum κ : vnitate maius accipi non potest; posito enim $\kappa > 1$ tum curua in e et f habebit cuspides ac tangentes ad AB normales, cuiusmodi figurae nauibus non conueniunt. Quodsi autem sit $\kappa = 1$ anguli ad e et f erunt acuti, hocque casu continetur figura rectilinea quadrilatera quam §. 215. considerauimus. At si ponatur $\kappa < 1$ tum curuae in e et f habebunt tangentes axi AB parallelas, cuiusmodi figurae sectioni aquae optime conueniunt. Ponamus igitur $\kappa = 1$, et $n = 1$ prodibit momentum respectu axis EF $= \frac{2a^2D}{6} = \frac{AB^2.D}{12}$, qui est casus rhombi: sin $n = 2$ fit hoc momentum $= \frac{16a^2D}{35} = \frac{4AB^2.D}{35}$, id quod iam multo maius est quam illud. Positis vero $\kappa = \frac{1}{2}$ et $n = 1$ fit hoc momentum $= \frac{2a^2D}{5} = \frac{AB^2.D}{10}$, at si $n = 2$ fit id $= \frac{a^2D}{2} = \frac{AB^2.D}{8}$, qui est casus pro ellipsi.

§. 237. Exempla haec sufficere possunt ad momenta cuiusuis sectionis aquae propositae proxime aestimanda. Si enim ut hactenus AB designet axem longitudinalem EF latitudinalem, et D semissim areae sectionis aquae, erit momentum respectu axis longitudinalis $AB = \frac{EF^2 \cdot D}{\mu}$, ac momentum respectu axis latitudinalis $EF = \frac{AB^2 \cdot D}{\mu}$, ubi μ est numerus inter limites 6 et 12 contentus. Valorem autem ipsum numeri μ ex hoc aestimari licebit, quod, si sectio aquae sit rectangulum, fiat $\mu = 6$, si rhombus, $\mu = 12$; qui sunt casus extremi: deinde etiam constat si sectio aquae fuerit ellipsis fore $\mu = 8$; et, si ea fuerit parabola axem in axe latitudinali positum habens, erit pro momento respectu axis longitudinalis $\mu = \frac{35}{4}$ at respectu axis latitudinalis erit $\mu = 10$. Provt igitur figura proposita ad aliquem horum quatuor casuum proxime accedit, ita valorem litterae μ vero proxime definire licebit. Denique si sectionis aquae semisses proram puppimque spectantes inter se fuerint inaequales, hac ipsa inaequalitate momentum respectu axis latitudinalis augebitur.

§. 238. Expositis igitur his, quae ad sectionem aquae eiusque momenta respectu quorumque axium horizontalium per eius centrum gravitatis ductorum spectant, reuerteretur ad stabilitatem, qua naues in situ aequilibrii pertinent, diligentius inuestigandam. Repraesentet ergo figura Tab. IX. fig. 5. A ab B carinam nauis seu partem aquae immersam, cuius suprema superficies seu sectio aquae sit AEBF, atque A prora, B vero puppis. Sit pondus totius nauis $= M$, volumen partis submersae $= V$, quod ita pendet ab M, ut pondus massae aquae cuius volumen est $= V$ aequale fit

fit ponderi nauis $= M$, fit porro centrum grauitatis totius nauis situm in G , centrum magnitudinis partis submersae vero in O , ita ut O infra G cadat, ut fere in omnibus nauibus fieri solet. Denique sit area sectionis aquae $= z D$, eiusque momentum respectu axis longitudinalis $AB = I = \frac{EF^2 \cdot D}{\mu}$, at respectu axis latitudinalis $= K = \frac{AB^2 \cdot D}{v}$, ubi μ et v numeros designant medios inter 6 et 12 diversas autem litteras μ et v assumpsimus quia non semper aequales valores habent.

§. 239. Ex his itaque obtinebitur stabilitas nauis respectu axis longitudinalis $AB = M (\frac{EF^2 \cdot D}{\mu v} - OG)$ atque momentum respectu axis latitudinalis $= M (\frac{AB^2 \cdot D}{v \mu} - OG)$. Sin autem centrum grauitatis G infra centrum magnitudinis O caderet, tum loco $- OG$ scribi deberet $+ OG$; hocque casu nauis semper haberet stabilitatem affirmativam atque in situ suo aequilibrii firmiter persisteret. Stabilitas porro hoc casu eo erit maior, quo profundius centrum grauitatis G infra centrum magnitudinis O cadet. Ratione autem sectionis aquae stabilitas augebitur quo amplior ea accipiatur; tum enim non solum area eius $z D$ eo fiet maior, sed etiam eius longitudo AB et latitudo EF , ex quo stabilitas duplicem ob rationem augebitur.

§. 240. Quod si igitur naues ita confici possent ut earum centrum grauitatis infra centrum magnitudinis caderet, tum nulla admodum cura esset adhibenda ad stabilitatem nauibus conciliandam, quoniam sponte haberent satis magnam. At haec conditio in plerisque nauibus nullo modo adimpleri potest, si enim tota nauis moles per carinam aequabiliter distribuatur, tum centrum grauitatis in ipsum centrum magnitudinis caderet, ex quo per-

122 DE STABILITATE SITVS AEQVILIBRII.

spicuum est ob partem extra aquam eminentem centrum gravitatis altius esse positum. Quamuis enim maxime ponderosis oneribus in imum carinae collocandis centrum gravitatis deorsum et quidem infra centrum magnitudinis deduci posset; si spatium carinae suppetat; tamen in plenisque nauibus praesertim bellicis tanta onerum copia necessario supra superficiem aquae debet esse constituta, vt memorata onerum impositione centrum gravitatis vix ac ne vix quidem infra aquae superficiem deprimi queat.

§. 241. Cum igitur, si praesentem theoriam ad naues accommodare velimus, centrum gravitatis G supra centrum magnitudinis O cadere ponendum sit, summa cura in constructione nauium erit achibenda, vt naues stabilitatem sufficientem obtineant. Hoc autem in negotio sufficiet, si nauibus stabilitas respectu axis longitudinalis satis magna concilietur, quae est $= M \left(\frac{EF^2.D}{\nu v} - OG \right)$; cum enim fuerit $\frac{EF^2.D}{\nu v} > OG$ multo magis erit $\frac{AB^2.D'}{\mu v} > OG$, quia in omnibus nauibus longitudo AB multo maior est quam latitudo EF . Vulgo namque longitudo AB quadrupla statuitur latitudinis EF , ex quo $\frac{AB^2.D}{\mu v}$ circiter decies et sexies maius fit quam $\frac{EF^2.D}{\nu v}$, quia numeri μ et ν nullo casu a se inuicem multum discrepant. Quanquam enim stabilitas nauium respectu axis latitudinalis multo maior esse debet, quam stabilitas respectu axis longitudinalis, tamen ea satis fiet in gens, si modo stabilitas respectu axis longitudinalis sit aliqua. Quamobrem sufficiet stabilitatem respectu axis longitudinalis tantam effecisse, quantum circumstantiae requirunt.

§. 242. Cum autem nullum sit dubium, quin nauis, quo maiorem habeat stabilitatem, eo sit perfectior cen-

fenda, tum enim non solum aduersitates tempestatum minore periculo subit, sed etiam maiores vires sustinere vallet; hanc obrem conueniet naues ita fabricari ut excessus quantitatis $\frac{EF^2.D}{vv}$ supra OG sit quam fieri potest maximus. Possit quidem iste excessus ad libitum multiplicari augenda area sectionis aquae, sed quia hinc alia nascuntur incommoda, modus quidam est ponendus, quem transgredi non liceat. Definietur autem iste modus cum vsu, cui nauis quaeque destinatur, tum etiam aliis nauium non minus necessariis proprietatibus, quae non nimis amplam aquae sectionem admittunt; interim tamen id nunc maxime est necessarium, ut quantitas $\frac{EF^2.D}{vv}$ notabiliter intervallum OG superet, alioquin enim nauis nequidem aquae committi possit.

§. 243. Videamus igitur ante omnia quantum valorem haec quantitas $\frac{EF^2.D}{vv}$ circiter praebeat. Ac primo quidem constat volumen partis aquae submersae V maius esse pyramide basin habente sectionem aquae $2D$ et altitudinem $= CD$, seu esse $V > \frac{2}{3}D.CD$; contra vero minus est V quam prisma eiusdem basis $2D$ eiusdemque altitudinis CD , seu erit $V < \frac{2}{3}D.CD$. Videtur autem satis prope accipi posse $V = D.CD$, tantum enim foret volumen carinae, si ea terminaretur rectis a singulis circumferentiae sectionis aquae punctis ad spinam ab normaliter ductis. Quanquam enim naues circa medium gibbosiores esse solent, quam in tali figura, tamen ad program ac puppim tantundem fere deficit, quantum gibbositas addit: hancque ob rem assumamus $V = D.CD$ unde stabilitas respectu axis longitudinalis prodit $= M(\frac{EF^2}{vCD} - OG)$.