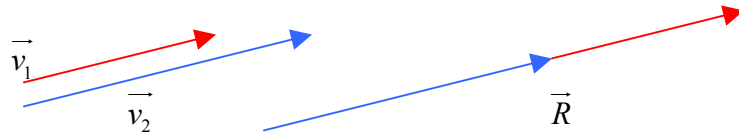
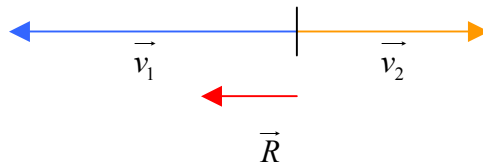


Casi particolari

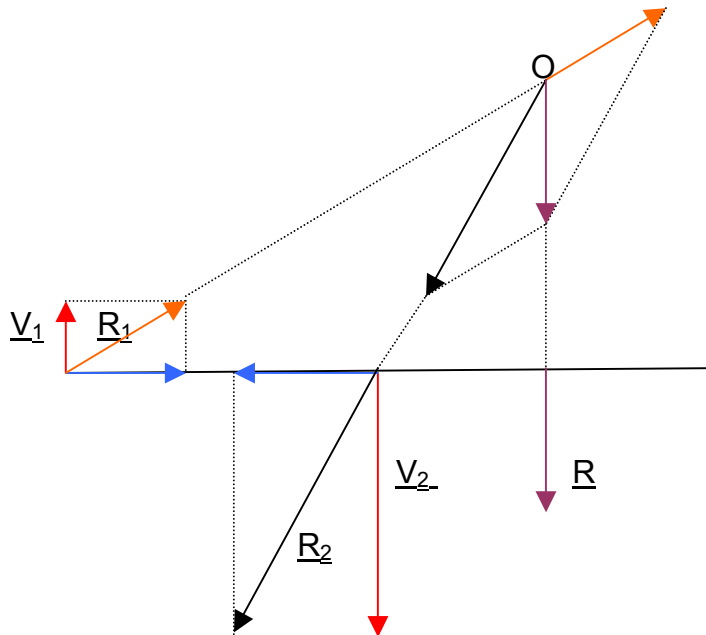
- Risultante di due vettori concordi



- Risultante di due vettori discordi posti su una stessa retta

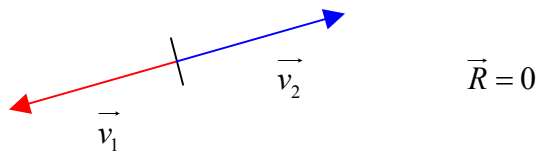


- Risultante di due vettori discordi posti su rette parallele

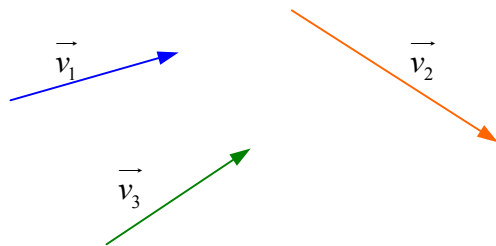


Componiamo \vec{v}_1 e \vec{v}_2 con i vettori opposti $-\vec{v}$ e $-\vec{v}$ e otteniamo i risultanti \vec{R}_1 e \vec{R}_2 . Riportiamo tali vettori lungo le loro rette d'azione nel punto comune O e otteniamo il vettore risultante \vec{R} cercato.

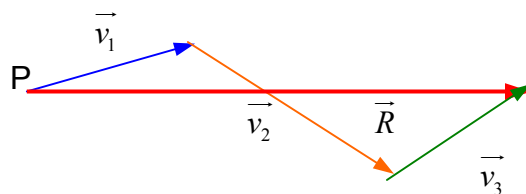
- Risultante di due vettori opposti



- Risultante di tre o più vettori complanari con il metodo della poligonale

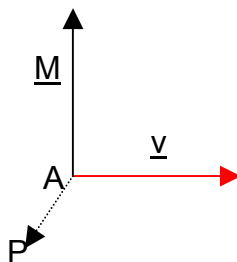


A partire da un generico punto P del piano riportiamo, parallelamente a se stessi, i vettori assegnati in modo che ognuno sia posto all'estremità del precedente.



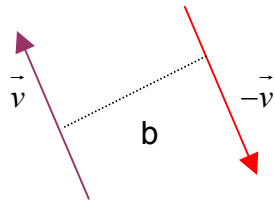
Il vettore risultante si ottiene unendo P con l'estremo dell'ultimo vettore.

Definiamo **momento** del vettore \vec{v} , applicato nel punto A, rispetto a un punto P il vettore $\vec{M} = \vec{AP} \wedge \vec{v}$ (vedi prodotto vettoriale).



- Coppia

La coppia è un sistema di due vettori opposti applicati a rette parallele.
La distanza b fra tali rette si chiama braccio della coppia.



una coppia determina sul corpo a cui è applicata una rotazione (momento della coppia \vec{M}).
Questo momento ha intensità bv direzione \perp al piano dei vettori e verso quello che si ottiene con la regola della vite. (vedi prodotto vettoriale).