

Schwerpunkt

Körper im Schwerpunkt aufgehängt

→ Drehmomente rechtsdrehend
und linksdrehend gleich

$$\sum_i \vec{T}_i = 0$$

$$\sum_i m_i \cdot \vec{r}_S = \sum_i m_i \cdot \vec{r} \quad \vec{r}_S = \frac{\sum_i m_i \cdot \vec{r}_i}{\sum_i m_i}$$

