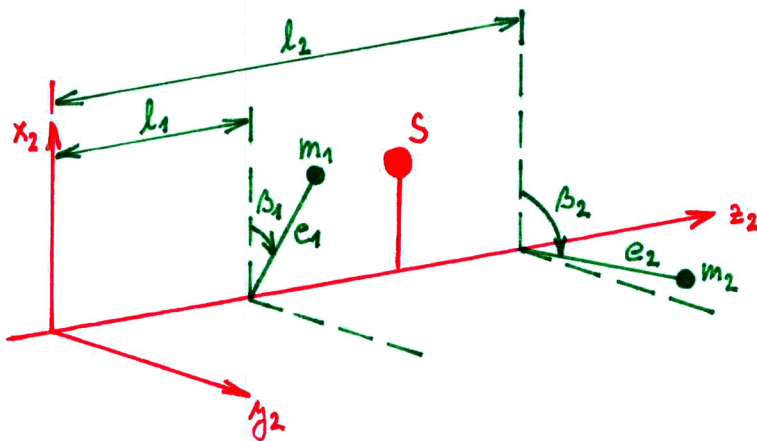


$${}^2S: [{}^2x_s, {}^2y_s, {}^2z_s] = [{}^2x_s, 0, {}^2z_s]$$



$$\textcircled{1} \quad x_2: \frac{m \cdot x_s + m_1 \cdot e_1 \cdot \cos \beta_1 + m_2 \cdot e_2 \cdot \cos \beta_2}{m + m_1 + m_2} = 0$$

$$\textcircled{2} \quad y_2: \frac{m_1 \cdot e_1 \cdot \sin \beta_1 + m_2 \cdot e_2 \cdot \sin \beta_2}{m + m_1 + m_2} = 0$$

$$\textcircled{3} \quad D'_{x_2 z_2}: D_{x_2 z_2} + m_1 \cdot e_1 \cdot \cos \beta_1 \cdot l_1 + m_2 \cdot e_2 \cdot \cos \beta_2 \cdot l_2 = 0$$

$$\textcircled{4} \quad D'_{y_2 z_2}: D_{y_2 z_2} + m_1 \cdot e_1 \cdot \sin \beta_1 \cdot l_1 + m_2 \cdot e_2 \cdot \sin \beta_2 \cdot l_2 = 0$$

①, ② ... podmínky statického vyvážení (středisko hm. v ose rotace)

①, ②, ③, ④ ... podmínky dynamického vyvážení

→ obecně 8 parametrů:  $m_1, e_1, \beta_1, l_1$  → 4 parametry volíme  
 $m_2, e_2, \beta_2, l_2$  (volba není libovolná!)