```
In[296]:= Clear["Global`*"];
     \Delta r [C1_, C2_] := C1 (r2 - r1) + C2 (r3 - r1) + {字2x, 字2y, 字2z};
     AliSeSekata[r1_, r2_, r3_, r4_] := If[
         (*TUKI RAZMISLT O ≤*)
         (((r1-r2)[[2]](r4-r1)[[1]]+(r2-r1)[[1]](r4-r1)[[2]])
              ((r1-r2)[[2]](r3-r1)[[1]]+(r2-r1)[[1]](r3-r1)[[2]])<0)
          (((r3-r4)[[2]](r1-r3)[[1]]+(r4-r3)[[1]](r1-r3)[[2]])
             ((r3-r4)[[2]](r2-r3)[[1]]+(r4-r3)[[1]](r2-r3)[[2]])<0),
         1,
         0
        ];
     PloskevIz3DV2D[ploskev3D_] := {
          sezvektprod无 = ((#[[2]] - #[[1]]) × (#[[3]] - #[[2]])) & /@ Table[
              ploskev3D[[n]],
              ploskev3D[[
                ((If[# == 0, n + 1, #]) & /@ {Mod[n + 1, Length[ploskev3D]]}) [[1]] ]],
              ploskev3D[[((If[\# = 0, n+2, \#]) \& /@ \{Mod[n+2, Length[ploskev3D]]\})[[1]]]]
             {n, 1, Length[ploskev3D], 1}
          Do
           If [sezvektprod \mathcal{E}[[i]] \neq \{0, 0, 0\}, vekt \mathcal{E} = sezvektprod \mathcal{E}[[i]]];
           , {i, Length[sezvektprod无]}];
          rot无 = RotationMatrix[{vekt无, {0, 0, 1}}];
          Take[(rot无.#), 2] & /@ ploskev3D
         }[[1]];
     Orientacija[ploskev2D_] := Round[
         Total
           (If[ArcSin[(-(#[[2]]-#[[1]])[[2]](#[[3]]-#[[2]])[[1]]+
                       (#[[2]] - #[[1]])[[1]] (#[[3]] - #[[2]])[[2]]) /
                    (Norm[#[[2]] - #[[1]]] * Norm[#[[3]] - #[[2]]]) < 0, -1, 1] *
               VectorAngle[(#[[2]] - #[[1]]), (#[[3]] - #[[2]])]) & /@ Table[
              ploskev2D[[n]],
              ploskev2D[[
                ((If[# == 0, n + 1, #]) & /@ {Mod[n + 1, Length[ploskev2D]]}) [[1]] ],
              ploskev2D[[((If[# == 0, n + 2, #]) & /@ \{Mod[n + 2, Length[ploskev2D]]\})[[1]]]]
             {n, 1, Length[ploskev2D], 1}
          ]/(2\pi)
       ];
     PloskevNaTrikotnike[ploskev3D_] := {
          ploskev2D无 = PloskevIz3DV2D[ploskev3D];
          ploskev2D0st无 = ploskev2D无;
          orientacija无 = Orientacija[ploskev2D无];
          šločeztofazo = 0;
```

trikotniki无 = Reap[

```
While [Length [ploskev2DOst无] > 3, (*1 krog*)
          While[n ≤ Length[ploskev2DOst无],
           trojica无 = {
             ploskev2D0st无[[
               ((If[# == 0, n + 0, #]) & /@ {Mod[n + 0, Length[ploskev2DOst无]]}) [[1]]]],
             ploskev2D0st无[[((If[# == 0, n + 1, #]) & /@ {Mod[n + 1,
                    Length[ploskev2D0st无]]})[[1]]],
             ploskev2D0st无[[((If[# == 0, n + 2, #]) & /@ {Mod[n + 2,
                    Length[ploskev2D0st无]]})[[1]]]
            };
           If [orientacija无 * (-(trojica无[[2]] - trojica无[[1]])[[2]]
                  (trojica无[[3]] - trojica无[[2]])[[1]] + (trojica无[[2]] -
                     trojica无[[1]])[[1]] (trojica无[[3]] - trojica无[[2]])[[2]]) > 0,
            odreži = 1;
            Do [
             odreži *= 1 - AliSeSekata[
                trojica无[[1]],
                trojica无[[3]],
                ploskev2DOst无[[i]],
                ploskev2D0st无[[((If[\# = 0, i+1, \#]) & /@
                     {Mod[i+1, Length[ploskev2D0st无]]})[[1]]]],
             {i, Length[ploskev2D0st无]}];
            If odreži ≕ 1,
             $ločeztofazo++;
             Sow[trojica无];
             ploskev2DOst无 = Delete[ploskev2DOst无,
                ((If[# == 0, n + 1, #]) & /@ {Mod[n + 1, Length[ploskev2D0st无]]}) [[1]]]
           ];
           n++|
         ];
         If[Length[ploskev2DOst无] == 3,
          Sow[ploskev2DOst无]
         ]
       ][[2]][[1]];
    ((Position[ploskev2D无, #][[1, 1]]) & /@ #) & /@ trikotniki无
   }[[1]];
PovezaveOglišč[ploskve_] := {
    vmesnisez1 = ((Position[ploskve, #]) & /@ #) & /@ ploskve;
    vmesnisez2 = Table[
      DeleteCases[vmesnisez1[[plo, ogl]], {plo, ogl}],
```

```
{plo, Length[vmesnisez1]}, {ogl, Length[vmesnisez1[[plo]]]}];
     vmesnisez3 = Table[
         (If[Count[Transpose[Flatten[vmesnisez2[[plo]], 1]][[1]], #[[1]]] < 2,
             ]) & /@ vmesnisez2[[plo, ogl]],
         {plo, Length[vmesnisez2]}, {ogl, Length[vmesnisez2[[plo]]]}];
      ((DeleteCases[#, {}]) & /@ #) & /@ vmesnisez3
    }[[1]];
PovezavePloskev[povezaveoglišč_] :=
   (DeleteDuplicates[Transpose[Flatten[#, 1]][[1]]]) & /@ povezaveoglišč;
(*
VektPregibov[skupogl_]:={
    ena=skupogl[[1]];
    odenadodva=skupog1[[2]]-ena;
    sortiranaskupogl=skupogl[[Ordering@
         Total[(If[#[[2]]=0,0,#[[1]]/#[[2]]])&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])
           skupogl)]];
    N[Total[Table[(-1)^{i}, \{i, Length[sortiranaskupogl]\}]sortiranaskupogl]
   }[[1]];
VektPregibovSez[ploskve_]:=Table[
   If[p1≕p2,
    0,
    skogl=ploskve[[p1]] \( \text{ploskve} \) [[p2]];
    If[Length[skog1]<2,</pre>
     VektPregibov[skog1]
    ]
   {p1,Length[ploskve]},{p2,Length[ploskve]}];
Lpregibov[skupogl_]:={
    ena=skupogl[[1]];
    odenadodva=skupog1[[2]]-ena;
    \verb|sorting| a skupogl[ [Ordering@
         Total[(If[#[[2]]=0,0,#[[1]]/#[[2]]])&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])]&/@Transpose[{#-ena,odenadodva}])
           skupogl)]];
    N[Norm[Total[Table[(-1)^i,{i,Length[sortiranaskupogl]}]sortiranaskupogl]]
   }[[1]];
LpregibovSez[ploskve_]:=Table[
   If[p1==p2,
    skogl=ploskve[[p1]] \( ploskve[[p2]];\)
    If[Length[skogl]<2,</pre>
     Lpregibov[skogl]
   {p1,Length[ploskve]},{p2,Length[ploskve]}];
```

```
Pravokotni[ploskev3D_] :=
      {sezvektprod无 = ((#[[2]] - #[[1]]) × (#[[3]] - #[[2]])) & /@ Table[{ploskev3D[[n]],
                         ploskev3D[[((If[# == 0, n + 1, #]) & /@ {Mod[n + 1, Length[ploskev3D]]})[[1]]],
                        ploskev3D[[((If[# == 0, n + 2, #]) & /@ {Mod[n + 2, Length[ploskev3D]]})[[1]]]]),
                      {n, 1, Length[ploskev3D], 1}];
            Do[If[sezvektprod \mathcal{E}[[i]] \neq \{0, 0, 0\}, vekt \mathcal{E} = sezvektprod \mathcal{E}[[i]]];
                {i, Length[sezvektprod无]}];
            N[vekt无]}[[1]];
Ploščina[trikotnik_] :=
      .5 Norm[(trikotnik[[3]] - trikotnik[[1]]) × (trikotnik[[2]] - trikotnik[[1]])];
Ploščine[trikotniki_] := Ploščina[#] & /@ trikotniki;
Težišče[trikotnik_] := N[Total[trikotnik] / 3];
Težišča[trikotniki_] := Težišče[#] & /@ trikotniki;
SkupnoTežišče[ploščine_, težišča_] := Total[ploščine težišča] / Total[ploščine];
J[trikotnik_, \rho_2_, tež_] := {
             (r1x r1y r1z
r2x r2y r2z
r3x r3y r3z) = {r1, r2, r3} = trikotnik;
            字1 = (1/24) \rho 2 \sqrt{(r1y r2x - r1x r2y - r1y r3x + r2y r3x + r1x r3y - r2x r3y)^2 + r1x r3y - r2x r3y)^2}
                            (r1z r2x - r1x r2z - r1z r3x + r2z r3x + r1x r3z - r2x r3z)^{2} +
                            (r1z r2y - r1y r2z - r1z r3y + r2z r3y + r1y r3z - r2y r3z)^2);
             {字2x,字2y,字2z} = r1 - tež;
               {\left\{2\left(6 \ \text{字2y}^2+6 \ \text{字2z}^2-8 \ \text{字2y r1y}+3 \ \text{r1y}^2-8 \ \text{字2z r1z}+3 \ \text{r1z}^2+4 \ \text{字2y r2y}-3 \ \text{r1y r2y}+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2+r2y^2
                              4字2z r2z - 3 r1z r2z + r2z² + 4字2y r3y - 3 r1y r3y + r2y r3y + r3y² + 4字2z r3z -
                              3 r1z r3z + r2z r3z + r3z^2), - 12 字2x 字2y + 8 字2y r1x + 8 字2x r1y - 6 r1x r1y -
                        4字2y r2x + 3 r1y r2x - 4字2x r2y + 3 r1x r2y - 2 r2x r2y - 4字2y r3x + 3 r1y r3x -
                         r2y r3x - 4 字2x r3y + 3 r1x r3y - r2x r3y - 2 r3x r3y, -12 字2x 字2z + 8 字2z r1x +
                        8 字2x r1z - 6 r1x r1z - 4 字2z r2x + 3 r1z r2x - 4 字2x r2z + 3 r1x r2z - 2 r2x r2z -
                         4 字2z r3x + 3 r1z r3x - r2z r3x - 4 字2x r3z + 3 r1x r3z - r2x r3z - 2 r3x r3z},
                   {-12 字2x 字2y + 8 字2y r1x + 8 字2x r1y - 6 r1x r1y - 4 字2y r2x + 3 r1y r2x -
                        4字2x r2y + 3 r1x r2y - 2 r2x r2y - 4字2y r3x + 3 r1y r3x - r2y r3x - 4字2x r3y +
                        3 r1x r3y - r2x r3y - 2 r3x r3y, 2 (6 字2x^2 + 6 字2z^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2z^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 + 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 + 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 + 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 字2x^2 - 8 字2x r1x + 3 r1x^2 - 6 r1x
                              8 字2z r1z + 3 r1z<sup>2</sup> + 4 字2x r2x - 3 r1x r2x + r2x<sup>2</sup> + 4 字2z r2z - 3 r1z r2z + r2z<sup>2</sup> +
                              4 字2x r3x - 3 r1x r3x + r2x r3x + r3x<sup>2</sup> + 4 字2z r3z - 3 r1z r3z + r2z r3z + r3z<sup>2</sup>),
                      - 12 字2y 字2z + 8 字2z r1y + 8 字2y r1z - 6 r1y r1z - 4 字2z r2y + 3 r1z r2y -
                        4 字2y r2z + 3 r1y r2z - 2 r2y r2z - 4 字2z r3y + 3 r1z r3y -
                         r2z r3y - 4 字2y r3z + 3 r1y r3z - r2y r3z - 2 r3y r3z},
                   {-12 字2x 字2z + 8 字2z r1x + 8 字2x r1z - 6 r1x r1z - 4 字2z r2x + 3 r1z r2x -
                        4字2x r2z + 3 r1x r2z - 2 r2x r2z - 4字2z r3x + 3 r1z r3x - r2z r3x - 4字2x r3z +
                         3 r1x r3z - r2x r3z - 2 r3x r3z, -12 字2y 字2z + 8 字2z r1y + 8 字2y r1z -
                         6 r1y r1z - 4 字2z r2y + 3 r1z r2y - 4 字2y r2z + 3 r1y r2z - 2 r2y r2z -
                        4 字2z r3y + 3 r1z r3y - r2z r3y - 4 字2y r3z + 3 r1y r3z - r2y r3z - 2 r3y r3z,
                      2 (6 \ \text{字2x}^2 + 6 \ \text{字2y}^2 - 8 \ \text{字2x r1x} + 3 \ \text{r1x}^2 - 8 \ \text{字2y r1y} + 3 \ \text{r1y}^2 + 4 \ \text{字2x r2x} -
                              3 r1x r2x + r2x<sup>2</sup> + 4 字2y r2y - 3 r1y r2y + r2y<sup>2</sup> + 4 字2x r3x -
                               3 r1x r3x + r2x r3x + r3x<sup>2</sup> + 4 字2y r3y - 3 r1y r3y + r2y r3y + r3y<sup>2</sup>)}}
         }[[1]];
```

```
Jji[trikotniki_, \rho_2, tež_] := J[\#, \rho_2, tež_] \& /@trikotniki;
SkupniJ[jji_] := Total[jji];
Fpomož4\lceil C1_, C2_, trikotnik无_, tež_, V_, \omega_, n_ \rceil := {
      {r1无, r2无, r3无} = trikotnik无;
     \Delta r = (r1\pi + C1 (r2\pi - r1\pi) + C2 (r3\pi - r1\pi) - tež);
     v无 = V + ω \times Δr;
     If [v无.n > 0, -1, 1] (v无.n)^2 (\Delta r \times n)
    }[[1]];
MzrakaTrikotnik\lceiltrikotnik无\_, tež\_, V\_, \omega\_, n\_\rceil := \{
     {r1无, r2无, r3无} = trikotnik无;
     ρ Norm[(r2无 - r1无) × (r3无 - r1无)] * NIntegrate[
        Fpomož4[C1, C2, trikotnik无, tež, V, ω, n]
        , {C1, 0, 1}, {C2, 0, 1 - C1}
    }[[1]];
MzrakaPloskev[trikotniki无_, tež_, V_, ω_, n_] :=
  Total [MzrakaTrikotnik[#, tež, V, ω, n] & /@trikotniki无];
KotV1V20koliV3[vekt1_, vekt2_, vekt3_] := {
     kot0 = VectorAngle[vekt1, vekt2];
     If \lceil (\text{vekt1} \times \text{vekt2}) \cdot \text{vekt3} > 0,
       kot0,
       2 π - kot0
    }[[1]];
Deltafi[vekt1_, vekt2_, vekt3_, \Delta \varphi 0_] :=
   \{(*velja, če spremembe kota niso večje od <math>\pi, ka realno najbrž tut niso*)
     \Delta \varphi = \text{KotV1V2OkoliV3}[\text{vekt1}, \text{vekt2}, \text{vekt3}] - \Delta \varphi \theta;
     \Delta \varphi += If [\Delta \varphi > \pi, -2\pi, 0];
     \Delta \varphi += If [\Delta \varphi < -\pi, 2\pi, \theta];
     Δφ
    }[[1]];
Frez[mase_, g_, k_, ploskve_, ploščinecelihploskev_,
    pritrdišča_, kordpritrdišča_, povezaveoglišč_] := Table[
    mase[[i]]g+
     Total[Table[
        If[pritrdišča[[i, i2]] == 0,
           \{0, 0, 0\},\
           r1 = ploskve[[i, i2]];
           r2 = kordpritrdišča[[i, i2]];
           rt1 = tež[[i]];
           vt1 = v[[i]];
           \omega 1 = \Omega[[i]];
           vektvzmet = r2 - r1;
           lvektvzmet = Norm[vektvzmet];
           lkvadrati += lvektvzmet<sup>2</sup>;
           (*v imenovalcu, če je 0 napišemo pač neki npr 1*)
           (k - (kd (vt1 + \omega1 \times (r1 - rt1)).vektvzmet) / If[lvektvzmet == 0, 1, lvektvzmet])
            vektvzmet
         ] +
         If[povezaveoglišč[[i, i2]] == {},
```

```
\{0, 0, 0\},\
          Total[
               r1 = ploskve[[i, i2]];
               r2 = ploskve[[#[[1]], #[[2]]]];
               rt1 = tež[[i]];
               rt2 = tež[[#[[1]] ]];
               vt1 = v[[i]];
               vt2 = v[[#[[1]]]];
               \omega 1 = \Omega[[i]];
               \omega \mathbf{2} = \Omega[[\#[[\mathbf{1}]]]];
               vektvzmet = r2 - r1;
               lvektvzmet = Norm[vektvzmet];
               lkvadrati += lvektvzmet²/2(*polovica, ker bomo 2krat štel*);
               (*v imenovalcu, če je 0 napišemo pač neki npr 1*)
               (k + (kd (vt2 + \omega2 \times (r2 - rt2) - vt1 - \omega1 \times (r1 - rt1)).vektvzmet) /
                    If[lvektvzmet == 0, 1, lvektvzmet]) vektvzmet
             \  \ \( \text{@ povezaveoglišč[[i, i2]]} \)
          (*GOR za vsako ogl. na drugi ploskvi s kjerim je to povezano *)
        ],
       {i2, Length[ploskve[[i]]]}]+
     Fzraka[[i]],
    {i, Length[ploskve]}];
Mrez[k_, DD_, pravokotni_, ploskve_,
   tež_, pritrdišča_, kordpritrdišča_, povezaveoglišč_] := {
     Table[
      Total[Table[
          If[pritrdišča[[i, i2]] == 0,
            {0,0,0},
            r1 = ploskve[[i, i2]];
            r2 = kordpritrdišča[[i, i2]];
            rt1 = tež[[i]];
            vt1 = v[[i]];
            \omega 1 = \Omega[[i]];
            vektvzmet = r2 - r1;
            lvektvzmet = Norm[vektvzmet];
            (*v imenovalcu, če je 0 napišemo pač neki npr 1*)
             (r1-rt1) \times ((k-(kd(vt1+\omega1\times(r1-rt1)).vektvzmet))
                    If[lvektvzmet == 0, 1, lvektvzmet]) vektvzmet)
           ] +
           If[povezaveoglišč[[i, i2]] == {},
            {0,0,0},
            Total[
                 r1 = ploskve[[i, i2]];
                 r2 = ploskve[[#[[1]], #[[2]]]];
                 rt1 = tež[[i]];
                 rt2 = tež[[#[[1]] ]];
                 vt1 = v[[i]];
                 vt2 = v[[#[[1]]]];
                 \omega 1 = \Omega[[i]];
```

```
\omega 2 = \Omega[[\#[[1]]]];
                vektvzmet = r2 - r1;
                lvektvzmet = Norm[vektvzmet];
                (*v imenovalcu, če je 0 napišemo pač neki npr 1*)
                (r1-rt1) \times ((k+(kd(vt2+\omega2\times(r2-rt2)-vt1-\omega1\times(r1-rt1)).
                           vektvzmet) / If[lvektvzmet == 0, 1, lvektvzmet]) vektvzmet)
               & /@ povezaveoglišč[[i, i2]]
            (*GOR za vsako ogl. na drugi ploskvi s kjerim je to povezano *)
         {i2, Length[ploskve[[i]]]} +
       Total
        Table[
         \Delta \varphi = \Delta \varphi Plo1Plo2[[i, i2]];
         \varphikvadrati += \Delta \varphi^2;
         If [ListQ[\Delta \varphi], (*če je {}*)
          {0, 0, 0},
          DD \Delta \varphi * \text{vektpregibov}[[i, i2]]
         {i2, Length[ploskve]}
       Mzraka[[i]],
      {i, Length[ploskve]}]}[[1]];
NaključnaTVKrogli[] := {
    If [Norm [Točka无] < 1,
     Točka无,
     NaključnaTNaKrogli[]
   }[[1]];
NaključnaTNaKrogli[] := {
    Točka无 = \{RandomReal[\{-1, 1\}], RandomReal[\{-1, 1\}], RandomReal[\{-1, 1\}]\};
    If [Norm [Točka无] < 1,
      Normalize[Točka无],
      NaključnaTNaKrogli[]
   }[[1]];
Funkcija\Xi1[x\Xi1] := If[x\Xi1 == {}, {}, ploskve[[x\Xi1[[1]], x\Xi1[[2]] ]]];
(*pomožna funkcija za map*)
Funkcija无1Plo0[x无1_] := If[x无1 == {}, {}, ploskve0[[x无1[[1]], x无1[[2]]]]];
(*pomožna funkcija za map∗)
Wp[tež_, mase_] := gg Total[Table[
      mase[[i]] * tež[[i, 3]],
      {i, Length[ploskve]}]];
Wk[v_{,mase_{]}} := (1/2) Total[Table[
      mase[[i]] * Norm[v[[i]]]^2,
      {i, Length[ploskve]}]];
Wr[\Omega_{j}] := (1/2) Total[Table[
      \Omega[[i]].j[[i]].\Omega[[i]],
      {i, Length[ploskve]}]];
```

(∗za Wpr se bo bl slačal sprot pr silah∗)

$$\rho = 1.2;$$
 $\rho 2 = .16;$ 
vzorcevnasliko = 200;
dt = N[1/(vzorcevnasliko \* 60)];
g = {0, 0, -9.81};
gg = -g[[3]];
k = 1000  $\left(\frac{1.4}{10}\right)^2$  \* .16 \* 70;

```
kd = 100 \left(\frac{1.4}{10}\right)^2 * .16;
DD = 100 \left(\frac{1.4}{10}\right)^2 * .16 * .5;
ploskve0 = ((RotationMatrix[0*(\pi/2), \{0, 1, 0\}].#) \& /@#) \& /@ N[{
         {-4, -1, 4},
         \{0, -1, 0\},\
         {0, 0, 0},
         \{-4, 0, 4\}
       },
         \{0, 0, 0\},\
         {4, 0, 4},
         {4, 1, 4},
         {0, 1, 0}
        },
         \{0, -1, 0\},\
         \{0, -1, -2\},\
         \{0, -.5, -5\},\
         \{0, -.5, -14 + 5 * (1.5/1.4)\},
         \{0, .5, -14 + 5 * (1.5/1.4)\},
         \{0, .5, -5\},\
         \{0, 1, -2\},\
         {0, 1, 0},
         \{0, 0, 0\}
         \{0, -.5, -14 + 5 * (1.5/1.4)\},
         \{0, -.5, -14+5*(1.5/1.4)\}+(1.5/1.4) Normalize[{.3, 0, 1}],
         \{0, .5, -14+5*(1.5/1.4)\}+(1.5/1.4) Normalize[{.3, 0, 1}],
         \{0, .5, -14 + 5 * (1.5/1.4)\}
      } * 1.4 / 100];
sezWp = {};
pritrdišča = Table[0, Length[#]] & /@ ploskve0;
kordpritrdišča = Table∫
                                           (*če je pritrjeno, kam?(začetna lega)*)
    If[pritrdišča[[i, j]] == 0,
     ploskve0[[i, j]]
    , {i, Length[pritrdišča]}, {j, Length[pritrdišča[[i]]]}];
triangulacija = (PloskevNaTrikotnike[#]) & /@ ploskve0;
(*seznam triangulacij ploskev*)
trikotniki0 =
 Table[((ploskve0[[i, #]]) & /@ #) & /@ triangulacija[[i]], {i, Length[ploskve0]}];
```

```
ploščine = (Ploščine[#]) & /@ trikotniki0;
(*seznam seznamov ploščin trikotnikov od ploskev*)
ploščinecelihploskev = Total[#] & /@ ploščine;
mase = \rho2 {1, 1, 1, 5} ploščinecelihploskev;
povezaveoglišč = PovezaveOglišč[ploskve0];
povezaveploskev = PovezavePloskev[povezaveoglišč];
(*lpregibovsez=LpregibovSez[ploskve0];*)
OglPlo1Plo2IndVPloskve = Table[{}, {i1, Length[ploskve0]}, {i2, Length[ploskve0]}];
  AppendTo[OglPlo1Plo2IndVPloskve[[i1,
     {povezaveoglišč[[i1, i2, i3, 1]], povezaveoglišč[[i1, i2, i3, 2]]} }],
  {i1, Length[povezaveoglišč]}, (*ind ploskev*)
  {i2, Length[povezaveoglišč[[i1]] ]}, (*ind oglišče*)
  {i3, Length[povezaveoglišč[[i1, i2]] ]}
  (*ktero povrsti od povezanih oglišč z nekim ogliščem*)
 ];
(*za plo1, za plo2, za vsako skupno oglišče,
{indeks v ploskvah1, indeks v ploskvah 2}*)
(*tedva indeksa sta pa ind ploskve, indoglišča*)
(*2 sta pa ker gledamo skupna oglišča 2 ploskev*)
pravokotni0 = Pravokotni[#] & /@ ploskve0;
KordOglPlo1Plo2 = Map[Funkcija无1Plo0, OglPlo1Plo2IndVPloskve, {-2}];
vektpregibov =
  ((Flatten[If[# = {}, {}, (#[[2]] - #[[1]])] & /@{Total[#] / 2 & /@ #(*pod indplo1,))}
           indplo2*) }]) & /@ #) & /@ KordOglPlo1Plo2;
ZačetniKotiPlo1Plo2 = Table[
   vekt3无 = vektpregibov[[i1, i2]];
    vekt3无 == {},
    KotV1V2OkoliV3[pravokotni0[[i1]], pravokotni0[[i2]], vekt3无]
   {i1, Length[ploskve0]}, {i2, Length[ploskve0]}];
```

```
ploskve = ploskve0;
bazni = Table[\{\{1, 0, 0\}, \{0, 1, 0\}, \{0, 0, 1\}\}, Length[ploskve]];
trikotniki = trikotniki0; (*seznam trikotnikov ploskev*)
pravokotni = Pravokotni[#] & /@ ploskve;
tež = Table[
       SkupnoTežišče[ploščine[[i]], Težišča[trikotniki[[i]]]]
       , {i, Length[trikotniki]}]; (*seznam težišč ploskev*)
j = {1, 1, 1, 5} Table[
           SkupniJ[Jji[trikotniki[[i]], \rho2, tež[[i]] ]],
            {i, Length[ploskve]}]; (*seznam J-jev ploskev*)
\Omega = \{0, 0, 0\} \& /@ ploskve;
                                                                                             (*seznam \omega za vsako ploskev*)
v = {0, 0, 0} & /@ ploskve; (*seznam V za vsako ploskev*)
г = Table[
       j[[i]].Ω[[i]],
        {i, Length[trikotniki]}]; (*seznam r ploskev*)
n = Normalize[#] & /@ pravokotni;
Mzraka = Table[
           \label{eq:markaPloskev} $$\operatorname{MzrakaPloskev[trikotniki[[i]], tež[[i]], v[[i]], \Omega[[i]], n[[i]]], n[[i]], n[[i]]
            {i, Length[ploskve]}];
A = 0;
W0 = Wp[te\check{z}, mase] + Wk[v, mase] + Wr[\Omega, j];
pot0 = "c:\\Users\\gal\\Downloads\\" <>
           StringDrop[StringSplit[NotebookFileName[], "\\"][[-1]], -3] <> "\\";
If [Not [DirectoryQ[pot0]],
       CreateDirectory[pot0]];
```

```
štej = 0;
  KordOglPlo1Plo2 = Map[Funkcija无1, OglPlo1Plo2IndVPloskve, {-2}];
  vektpregibovprejšnji = vektpregibov;
  vektpregibov =
   ((Flatten[If[# = {}, {}, (#[[2]] - #[[1]])] & /@{Total[#]/2 & /@ #(*pod indplo1, {})})
              indplo2*) }]) & /@ #) & /@ KordOglPlo1Plo2;
  vektpregibov = Table[
    dfkll = vektpregibov[[i1, i2]];
    If[dfkll = {}),
     {},
     If[dfkll.vektpregibovprejšnji[[i1, i2]] > 0,
      dfkll,
       -dfk11
     1
    1,
     {i1, Length[ploskve]}, {i2, Length[ploskve]}];
  \Delta \varphiPlo1Plo2 = Table
    vekt3无 = vektpregibov[[i1, i2]];
    If[
     vekt3无 == {},
     Deltafi[pravokotni[[i1]],
       pravokotni[[i2]], vekt3无, ZačetniKotiPlo1Plo2[[i1, i2]] ]
    ],
    {i1, Length[ploskve0]}, {i2, Length[ploskve0]}];
  lkvadrati = 0;
  \varphikvadrati = 0;
  Fzraka = Table[
    VVSmerin = v[[i]].n[[i]];
    If [VVSmerin > 0, -1, 1] * ploščinecelihploskev[[i]] \rho (VVSmerin) ^2 n[[i]],
    {i, Length[ploskve]}];
  F = Frez[mase, g, k, ploskve,
    ploščinecelihploskev, pritrdišča, kordpritrdišča, povezaveoglišč];
  M = Mrez[k, DD, pravokotni, ploskve, tež, pritrdišča, kordpritrdišča, povezaveoglišč];
  Wpr = (k/2) lkvadrati;
  Wprm = (DD/2) \varphi kvadrati;
  A += -Total[Table[
        Mzraka[[i]].\Omega[[i]] + Fzraka[[i]].v[[i]],
        {i, Length[ploskve]}]] dt;
  r += Mdt;
  menjavaks = (Transpose[#]) & /@ bazni;
  \Omega = Table[
    menjavaks[[i]].Inverse[j[[i]]].Inverse[menjavaks[[i]]].r[[i]],
     {i, Length[ploskve]}];
  v += Table[(F[[i]] / (mase[[i]])) dt, {i, Length[ploskve]}];
  (*$=If[štej<10vzorcevnasliko,
    1,
```

```
\sqrt{Abs[(W0-A-Wp[te\check{z},mase]-Wpr-Wprm)/(Wk[v,mase]+Wr[\Omega,j])]]};
٧*=٤;
Ω*=٤;
*)
RotM = If[Norm[#] == 0,
     \left(\begin{smallmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{smallmatrix}\right),
    RotationMatrix[Norm[#] dt, #]
   ] & /@Ω;
ploskve = Table[
  (# + tež[[i]] + v[[i]] dt) & /@
    ((RotM[[i]].#) & /@ ((# - tež[[i]]) & /@ ploskve[[i]])),
  {i, Length[ploskve]}];
tež += Table[v[[i]] dt, {i, Length[ploskve]}];
bazni = Table[(RotM[[i]].#) & /@ bazni[[i]], {i, Length[ploskve]}];
pravokotni = Table[RotM[[i]].pravokotni[[i]], {i, Length[ploskve]}];
If[IntegerQ[2 štej / vzorcevnasliko],
 n = Normalize[#] & /@ pravokotni;
 trikotniki =
  Table[((ploskve[[i, #]]) & /@ #) & /@ triangulacija[[i]], {i, Length[ploskve]}];
 Mzraka = Table[
   MzrakaPloskev[trikotniki[[i]], tež[[i]], v[[i]], Ω[[i]], n[[i]] ],
   {i, Length[ploskve]}];
];
                            ****************
If[IntegerQ[štej/vzorcevnasliko],
 (*AppendTo[sezWp,Wp[tež,mase]];*)
 grafika = Show[
   Graphics3D[{
        RGBColor[0, 1, 1, 1],
        EdgeForm[],
        Polygon[
         #
       }] & /@ ploskve,
    (*Table[
    Graphics3D[{
       RGBColor[0,1,1,1],
       Arrowheads[.05],
       Arrow[Tube[{tež[[i]],tež[[i]]+M[[i]]},
          .005]]
      }],
```

```
{i,Length[ploskve]}],*)
     (*Graphics3D[{
      RGBColor[1,0,0,1],
      Arrowheads [.02],
      Arrow [Tube [\{\text{tež},\text{tež}+\omega/200\},
         .0001]]
     }],
     *)
     Boxed → False,
    ViewPoint \rightarrow .2 {0, -20, 5},
     (*SphericalRegion→Sphere[{0,0,-10},10.2],*)
     (*PlotRange→{{,},{,},{,}},*)
     (*Background→Black,*)
     ImageSize → {1920, 1080}
   številka = ToString[štej / vzorcevnasliko];
  Which[
   StringLength[številka] == 1,
   številka = "000" <> številka,
   StringLength[številka] == 2,
   številka = "00" <> številka,
   StringLength[številka] == 3,
   številka = "0" <> številka
  ];
  pot = pot0 <> "slika" <> številka <> ".png";
  Export[pot, grafika];
  ];
 štej++;
  , {t, 0, 5, dt}];
Run["naredi-ff-video \"" <> StringTake[pot, StringLength[pot0] - 1] <> "\""];
```