A:assumpOT	A:assumpOD	A:assumpCST	A:assumpAD	A:assumpCT	A:assumpDI	A:assumpCAJI	DD:ctrOfMass	DD:linDisp	DD:linVel DD:linA	acc DD:angDi	Sp DD:angVel	DD:angAccel	DD:chaslesThm	DD:torque DD:k	Energy DD:coeffRestit	tion DD:reV	VeInColl DD:im	pulseV DD:potEne	rgy DD:momentOfI	nertia IM:col2	2D FR:simSpace	FR:inputInitialConds	FR:inputSurfaceProps	FR:verifyPhysCons	FR:calcTransOverTime	FR:calcRotOverTime	FR:deterColls	FR:deterCollRespOverTime	NFR:performance	NFR:correctness	NFR:usability	NFR:understandability	NFR:maintainability	GS:linearGS	GS:angularGS