A:assumpOT A:	assumpOD A:as	ssumpCST	A:assumpAD	A:assumpCT	A:assumpDI	A:assumpCAJ	DD:ctrOfMass	DD:linDisp	DD:linVel	DD:linAcc	DD:angDisp	DD:angVel	DD:angAccel	DD:chaslesThi	m DD:torque	DD:kEnergy	DD:coeffRestitu	ion DD:reVeI	nColl DD:imp	ulseV DD:potE	Energy DD:mo	nomentOfInertia	TM:NewtonSecLawMot	IM:rotMot	TM:NewtonSecLawRotMo	IM:col2D	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
												-																													