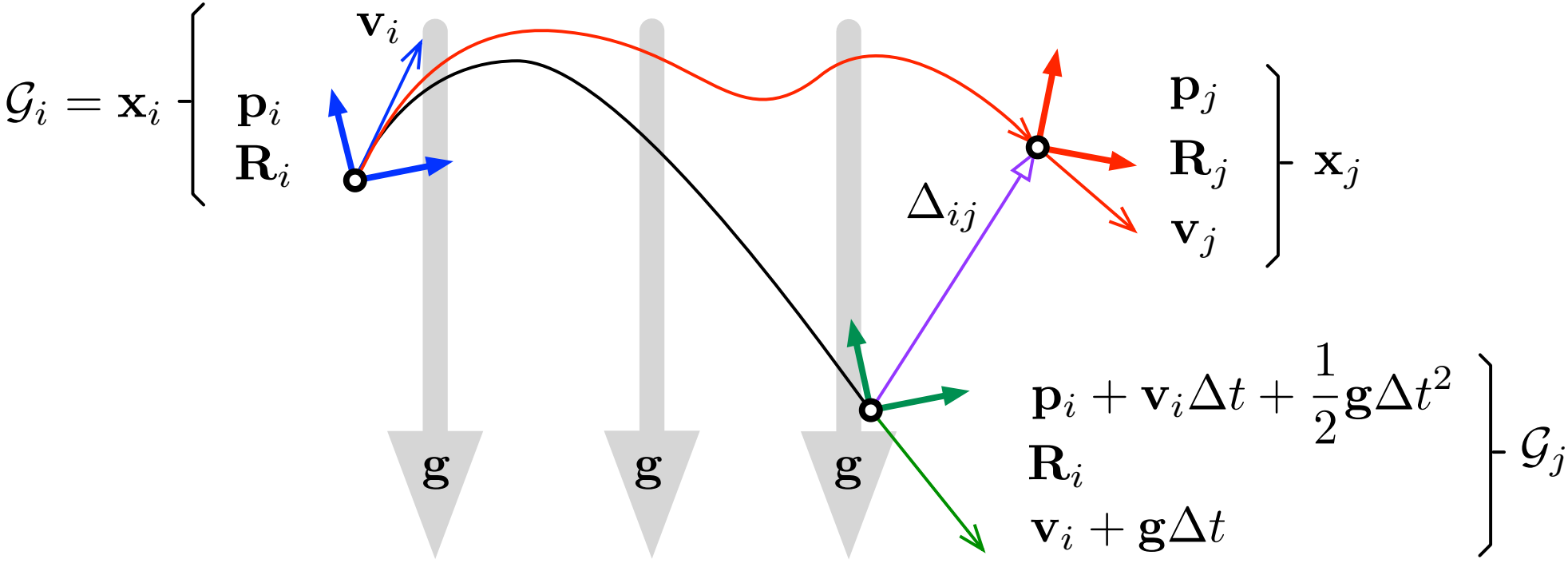
$\mathcal{G}_i = \mathbf{x}_i$
$\mathbf{p}_i$
$\mathbf{R}_i$
$\mathbf{v}_i$
$\mathbf{g}$
$\mathbf{g}$
$\mathbf{g}$
Δ_{ij}
$\mathbf{p}_j$
$\mathbf{R}_j$
$\mathbf{v}_j$
$\mathbf{x}_j$
$\mathbf{p}_i + \mathbf{v}_i\Delta t + \frac{1}{2}\mathbf{g}\Delta t^2$
$\mathbf{R}_i$
$\mathbf{v}_i + \mathbf{g}\Delta t$
$\mathcal{G}_j$