

Principe fondamental de la dynamique

On considère un système Σ dans un référentiel galiléen \mathcal{R} .
Alors

$$\{\mathcal{D}_{\Sigma/\mathcal{R}}\} = \{\mathcal{T}_{\text{ext} \rightarrow \Sigma}\}$$

C'est à dire que
$$\begin{cases} m_{\Sigma} \vec{a}(G_{\Sigma} \in \Sigma/\mathcal{R}) = \vec{F}(\text{ext} \rightarrow \Sigma) \\ \vec{\delta}(A, \Sigma/\mathcal{R}) = \vec{M}(A, \text{ext} \rightarrow \Sigma) \end{cases}$$