

**Formule de changement de point des torseurs  
cinétique et dynamique**

$$\begin{aligned}\vec{\sigma}(B, S/\mathcal{R}) &= \vec{\sigma}(A, S/\mathcal{R}) + \overrightarrow{BA} \wedge m_S \vec{V}(G_S \in S/\mathcal{R}) \\ \vec{\delta}(B, S/\mathcal{R}) &= \vec{\delta}(A, S/\mathcal{R}) + \overrightarrow{BA} \wedge m_S \vec{a}(G_S \in S/\mathcal{R})\end{aligned}$$