

P R Æ F A T I O

natus demum est præsens tractatus, quem generaliori titulo *Phoronomia*, seu *De Viribus & Motibus Corporum solidorum & fluidorum*, insigniendum & in duos libros dividendum duxi, quorum prior vires & motus corporum solidorum, fluidorum vero alter, evolveret.

Liber primus duas continet Sectiones in sua Capita subdivisas, quarum prior versatur circa simplices gravitationes solidorum, seu circa leges æquilibrii potentiarum mechanicarum inter se commissarum, earumque medias directiones, sive hæ potentiæ corporibus inflexibilibus & rigidis, sive flexibilibus applicatæ sint; qui duo casus nobis præbuerunt admodum generalia & forte non inelegantia theoremata, ex quibus deinceps leges æquilibrii solidorum & fluidorum facile definiuntur & solutiones Problematum catenariæ, velariæ, figuræ lintei, aliorumque non nisi Corollariorum ad instar derivantur. Secunda Sectio motus doctrinam sibi vendicat, quatenus hi motus à gravitatis sollicitationibus continuatis seu continue operantibus proveniunt, vel qui ex collisione corporum inter se resultant. Hæc proinde secunda Sectio præcipua eorum omnium continet quæcunque circa motus acceleratos vel retardatos à gravitate uniformi, aut quomodocunque difformi, demonstrari possunt, tum etiam generaliter Isochronam definit quodcunque gravitatis systema assumi queat, idque in casu, quo gravium directiones in uno etiam eodemque puncto conveniunt. Et quia curvæ projectorum non in omni gravitatis difformis seu variabilis hypothesei algebraicæ esse queunt, canon generalis traditur, juxta quem gravitatem variare oportet, ad id ut missilia curvas algebraicas describant, & pro orbibus mobilibus propemodum circularibus facili ratione regula pro viribus centripetis, in curva mobili requisitis, traditur, ostenditurque deinceps quomodo ex data ejusmodi vi centripeta, seu sollicitatione gravitatis, motus curvæ circularis inveniri queat. Post hæc sequi-

