

Zredukować do skrętnika układ sił

$\vec{F}_1 = (P, -P, -3P)$, zaczepiony w punkcie $A_1 = (0, a, a)$,

$\vec{F}_2 = (-P, 0, -3P)$, zaczepiony w punkcie $A_2 = (a, 0, 0)$,

$\vec{F}_3 = (0, P, P)$, zaczepiony w punkcie $A_3 = (0, 0, a)$,

Odpowiedź:

Wynikiem redukcji jest skrętnik złożony z wektora sumy $\vec{S} = (0, 0, -5P)$ zaczepionej na osi środkowej o równaniu

$$\begin{cases} x = 0.8a \\ y = 0.6a \end{cases}$$

i pary sił o momencie $\vec{M}_s = (0, 0, -Pa)$.