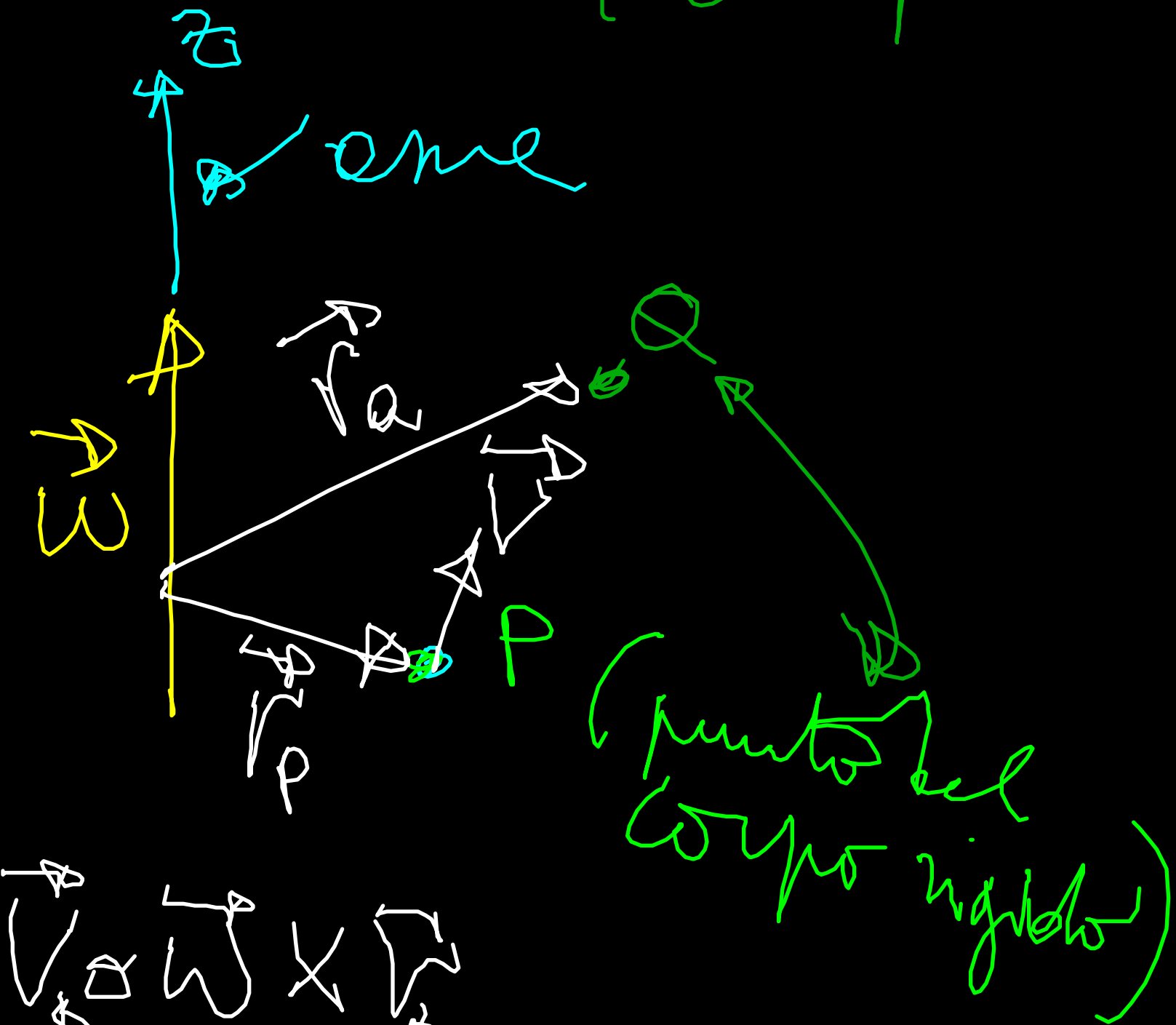


$\vec{\omega}$  → informazione completa sulle rotazione  
 (corpo rigido che ruota intorno a  $Z$  fisso)



$$V_P = \vec{\omega} \times \vec{r}_P$$

$$V_Q = \vec{\omega} \times \vec{r}_Q$$

Vel. di un punto qualsiasi del corpo rigido

$$\vec{V} = \vec{V}_{TRASL} + \vec{V}_P$$

$$= \vec{V}_{TR.} + \vec{\omega} \times \vec{r}_P$$

3 parametri      3 parametri

---

6 gradi di libertà







