

pedorg spesifikasi dengan teknologi dan teknologi yang ada di dalamnya. Untuk mendukung keberadaan pedorg ini dibutuhkan kerjasama antara berbagai pihak. Dalam hal ini, pedorg merupakan bagian dari sistem pendukung keputusan yang terdiri atas pedorg, sistem informasi dan sistem pengambilan keputusan.

III.

Vera vires existimandi ratio.

Si ergo L. Jan. dudum magna est disceptatio inter Mathematicos, acutissimo dum viveret Leibnitio adherentes et Cartesianos, cum hi vim corporis moti massae in celeritatem ductae proportionalem velint, illi vero istam corporum vim facto ex massa et celeritatis quadrato proportionari evincere conentur. Eorum, qui Leibnitium sequuntur, praecipue in demonstranda sua sententia operam suam impenderunt, Clariss. Joh. Bernoullius et Sgravezande, qui non solum sententiam suam rationibus sed et experimentis egregie confirmarunt.

S. cap. II. Ut ut autem clare vidi viri illustrissimi veritatem dogmatis sui ob oculos Cartesianorum posuerint nihilominus semper hi in sua sententia pertinaciter perstant, et sese Leibnitio opponunt. Quos inter magnam adlibuit diligentiam ad Leibnitii sententiam refutandam professor quidam Hollandus Maclaurin nomine, in schediasmate egregio illo si diis placet, quo sententiam suam super communicationem motus corporum perfecte durorum exponit, qui non solum existimationem virium ex quadrato celeritatis refutare conatur, verum praeterea asseverat esse contradictionis quid, dicere vires corporum esse in duplicitate ratione celeritatis, idque tali paralogismo, cuius vel tyronum in geometria pudeat. Teg. antea de Leibnitio et eius invenientia etiam in aliis operibus.

§ III. Huc autem redit ejus egregium ratioecinum: Sint duo corpora massa aequalia A et B , alterum A celeritate ut 8; alterum B ut 40: latum. Dicit ille, esse contradictionem quandam dicere, vim corporis A esse ad vim corporis B ut 64 ad 100, idque sic probat: Sit velocitas corporis B primum quoque ut 8, erunt vires corporum A et B 64 et 64; jam autem celeritas corporis B duobus gradibus augetur, ut nunc sit ut 10. Dicit, nescio quo fundamento, ejus vim juxta Leibnitium augeri 4 gradibus, et hinc vim corporis A fore ad vim corporis B ut 64 ad $64+4=68$, juxta ipsum Leibnitium, qui tamen quoque defendit esse hanc rationem ut 64 ad 100; unde concludit sententiam leibnitianam eo deducere, ut calculo rite subducto reperiatur $64:68 = 64:100$, sententia huius ei contradicere est obviaria, infra Leibnitii sententiam contradictionem involvere.

§ IV. Hoc ratiocinium quam legitimum et justum sit, nemo sane est qui vel tantillum Geometriam libaverit, cui non statim impontescat. Quis enim non videt bonum virum duplex rectangulum

addere oblitum fuisse? dum concludit vim ipsius A esse ad B ut 64 ad $64+4$, seu 68 , cum concludendum fuisse ut 64 ad $64+4+2.2.8$, seu ut 64 ad 100 . Si ita, uti decet, ratiocinatum fuisse, nullam contradictionem reperisset.

§ V. Praeterea istud quoque Maclaurini ratiocinium hoc laborat vitio, quod nimium probe hoc enim modo et juxta ipsum contradictionem involverent pleraque in geometria certissima dogma. Scilicet non amplius essent circuli et figurae similes in ratione duplicata diametrorum et laterum homologorum, sed essent in eorum ratione simplici, imo juxta Maclaurini principia contradictiorum esset dicere 4 esse quadratum ipsius 2 .

§ VI. Nolo autem diutius huic refutationi immorari, sed rem ipsam aggrediar, meamque virium existimatione sententiam, quantum possum, luculenter exponam.*). Quod ut fiat, probe notandum est ante omnia impressionem motus cuiusvis in corpus non fieri in instanti, sed pedetentim. Scilicet vim mortuam A (Fig. 116) in corpus B sese exerentem eique motum imprimentem per aliquantum spatium Ba corpus B concomitari et vim suam replicare, quantillum dein illud spatium sit. Si manu corpus moveo, oportet ut manu corpus aliquantis per concomiter, et ut manus cum corpore moveatur quam subito quoque manum a corpore removeam. In ipso enim contactus initio corpus concipi motus partem infinitesimam, pergit autem manus protrudere, verus motus et celeritas considerabilis in corpore generari potest.

§ VII. Ut hoc accuratius prosequar, pono (Fig. 117) manum corpus A vi aequabili per spatium AB conomitari et protrudere, seu si AB valde exiguum fuerit, nihil interest etsi vis manus aliquantulum immutetur, patet, erecta ex quolibet puncto P recta perpendiculari PM proportionali celeritate corporis in P , curvam in qua extat punctum M fore parabolam; et celeritatem corporis ultra esse ut applicatam BC in punto B , usque ad quod vis protrudens corpus A concomitatur.

§ VIII. Sit jam (Fig. 118) aliud corpus a aequale corpori A , et protrudatur ab alia vi, quae habeat ad vim, qua corpus A propellitur, ut v ad V , et quae corpus a usque ad b prosequatur, et curva anc , cujus applicatae pm corporis a in loco p celeritatem exponunt, quoque parabola, et haec duae parabolae invicem conferri quoque possint, oportet, ut parametri parabolicorum AMC , anc habeant inter se, ut vires propulsantes V et v . Hoc facto existimatio virium ex datis celeritatibus seu aestimatio subsequentis celeritatis ex data vi corpus propellente, et spatio, per quod corpus a protruditur, in promtu erit. Hic primum de aestimatione posteriori agam.

§ IX. Existentibus ergo viribus corpora A et a prudentibus, V et v , quibus proportionali sunt parametri parabolicorum AMC , anc . Erunt celeritates effectae in corporibus A et a ut BC ad $i.e.$ ut $\sqrt{V \cdot AB}$ ad $\sqrt{v \cdot ab}$; id est, celeritates sunt in ratione subduplicata composita virium implicantium et spatiorum, per quae vires corpora concomitantur; si scilicet corpora fuerint aequalia, minus, modo descriptae rationi adjungi debet ratio inversa simplex massarum. Ex his jam de celeritatibus corporum datas vires sequentibus sic infero.

§ X. Sint spatia AB , ab , per quae vires corpora prosequuntur, aequalia, erunt celeritates \sqrt{V} ad \sqrt{v} , unde Leibnitiani suum dogma deducere possunt. Sic, cum corpora impulsa tantum

*) Hic ad marginem manu auctoris adscriptum. NB. Pono hic corpus suum motum accipere a vi mortua

habent vim, qua fuerunt impulsa, erunt et corporum vires ut V ad v . Quia autem sunt celeritates in subduplicata virium ratione, sequitur vires esse in duplicata celeritatum ratione, si corpora fuerint aequalia; sin vero inaequalia, erunt vires in composita ratione ex duplicata celeritatum et simplici massarum; quousque vero hoc ratiocinium valeat, ex ipso calculo facile patet, nempe eousque saltem si spatia AB et ab aequentur.

§ XI. Ut hanc materiam exemplo illustrem, protrudat (Fig. 119) homo H , pedibus in F manentibus immotis, corpus A ex totis suis viribus, donec ipse humi procidat. Si dein idem corpus, vel aliud hunc aequale, quatuor homines eodem modo protrudant, acquiret hoc corpus saltem celeritatem duplam ejus, quam unus tantum homo efficit. Si alteri corpori novem homines vires suas imprimant eodem quoque modo, ut ille primus, acquiret hoc corpus velocitatem triplam saltem illius, et hoc modo argumenta pro Leibnitii sententia depromuntur ex nostra generali analogia.

§ XII. Quin etiam pro Cartesianorum sententia argumenta nostra analogia impertit. Etenim prosequantur vires V et v corpora A et a per aequalia tempora, erunt AB ad ab ut V ad v ; ergo celeritates productae in corporibus erunt ut VVV ad Vvv i. e. ut V ad v , seu celeritates sunt ut vires, unde pro Cartesianis inferri potest, vires corporum esse in simplici celeritatum ratione; et hinc sequitur, si duo homines tamdiu in corpus B suas vires exerceant, quamdiu unus homo suam vim in corpus A , corpus B duplo majorem acquisitum celeritatem quam A .

§ XIII. Ex hisce ut quaedam consectaria deducam, sit (Fig. 120) tabula $\alpha\beta\gamma\delta$, super qua sint valvulae $cdfe$ plures, plane inter se aequales et similes, circa axes cd mobiles et proprio pondere incumbentes in ef super tabula. Sit jam corpus A tali gradu celeritatis c praeditum, qua exacte valvulam $cef\delta$ elevare, ut sibi subter illam via pateat, possit, et huic elevationi totam suam vim impendeat; sequitur ex nostra theoria, si corpus A habeat celeritatem hujus duplam, nempe $2c$, tum posse illud hujusmodi valvulas aperire; si celeritas ejus fuerit $3c$, 9 valvulas, et ita porro, fore scilicet numerum valvularum apertarum ut celeritatis quadratum. Quem effectum ipsi Cartesiani negare utique non poterunt, si saltem considerent corpus A celerius latum valvulam citius aperire, et ad hoc non tantum temporis requiri et non tantum de sua vi amittere, ac si tardius incessisset. An hoc experientiae sit conforme, facile periculum fieri potest, et quo motus corporis non a resistantia retardetur, tabula quantum sufficit, inclinari potest.

§ XIV. Et hinc Leibnitii asseclae, qui vim corporis ex ejus effectibus metiuntur, secure deducere possunt vires corporum esse in duplicata velocitatum ratione. Contra quam sequelam nescio quid Cartesiani mouere possint.

§ XV. Sin autem valvulae istae, quod quidem contra omnem esset rationem, ita comparatae essent, ut datum tempus requiratur ad unam aperiendam; sive corpus celerius sive tardius moveatur, tum Cartesianorum sententia locum haberet; corpus enim duplo celerius motum, duplo plures valvulas aperire posset; unde illi sententiam suam confirmare possent. Verum haec valvularum hypothesis impossibilis est et futilis.

§ XVI. Impellatur corpus A (Fig. 116) vi aliqua V , quae illud comitetur usque in B . Qui jam dicunt corporis A vim tum fore in ratione composita ex vi impellente V et ex spatio AB , per quod protruditur corpus, ex Leibnitii parte stant; tum enim corporis A vis actus $V \cdot AB$, celeritas vera

ut $\frac{\sqrt{V \cdot AB}}{A}$; unde cum sit $V \cdot AB$ ut celeritatis quadratum, erit corporis A vis ut quadratum celeritatis ductum in corporis massam.

§ XVII. Qui vero volunt vim corporis A fore ut factum ex vi impellente V et tempore, quod vis V corpus A per spatium AB comitatur, ex Cartesii stabunt parte. Siquidem tempus istud est ut $\frac{\sqrt{V \cdot AB}}{V}$, et hinc vis juxta eos ut $\frac{VV(V \cdot AB)}{V}$, id est ut $V(V \cdot AB)$; celeritas vero est ut $\frac{\sqrt{V \cdot AB}}{A}$ adeoque vis corporis A esset ut factum ex massa in celeritatem. Verum haec vires aestimandi ratio omni caret fundamento et omni rationi repugnat, eodem fere modo, quo § XV valvularum ibi de scriptarum suppositio impossibilis fuit ostensa.

§ XVIII. Ex hisce principiis, ex ipsa rerum natura petitis, satis clare et evidenter Leibnitii vires aestimandi ratio evinci et demonstrari potest hocce sillogismo, cuius major propositio haec est:

Vis corporum aestimanda est ex eorum effectu;

quae propositio tam clara est ac instar axiomatis, et qui hanc negaret, nescio quid per vim inteligeret. Omnes rationales homines unanimiter fatebuntur, enm qui duos homines simul prosternere valeat, duplo esse fortiorum eo, qui unum tantum prosternere potest, scilicet si homines prosternendu plane aequales fuerint et aequali rigore sese humi stabiliverint. Minorem propositionem ita formo:

Sed corporum motorum effectus sunt in ratione composita ex simplici massarum et duplicata celeritatibus.

Hujus propositionis veritas jam satis in antecedentibus in apricum posita est. In § XIII ostensum corpus duplo celerius latum, quadruplo plures valvulas aperire valere. In § XI monstravimus, quatuor homines corpori nonnisi duplam celeritatem posse imprimere ejus, quam unus tantum homini corpori eidem imprimere valuit; unde ergo sequitur, si corpus tantam habeat celeritatem, ut possit hominem unum prosternere, idem corpus dupla celeritate 4 homines, tripla, 9 homines prostraturum quae utique clare satis et evidentissime veritatem propositionis minoris evincunt ac demonstrant. Ex his nunc praemissa necessario conclusio vel a Cartesiano in favorem Leibnitii deduci debet hoc modo:

Ergo vires corporum sunt in ratione composita ex simplici massarum et duplicata celeritatibus.

§ XIX. Hinc ergo patet veritas ejus, quod § XVI saltem per hypothesis posuimus. Nempe vim corporis A esse ut factum ex vi impellente et spatio AB , per quod a vi protruditur, seu ut tempus comitatus in computum ducatur, vim corporis esse in ratione composita ex duplicata vis impellente et duplicata temporis comitatus. Tempus enim hoc est ut $\frac{\sqrt{V \cdot AB}}{V}$, denotante V vim impellentem. Sit tempus illud t , erit $t = \frac{\sqrt{V \cdot AB}}{V}$, ergo $AB = tt \cdot V$, adeoque cum sit vis corporis ut $V \cdot AB$, ergo ea quoque ut $VVtt$.

§ XX. Hinc ergo patet ratio ejus, quod experientia edoctum est, quod nempe corpori undecim v. gr. gradibus celeritatis moto, insuper unum celeritatis gradum ad imprimendum multo major requiratur vis, quam ad unum celeritatis gradum corpori quiescenti imprimendum. Hujus experientia ratio ex dictis facile patet; sit enim vis corporis uno celeritatis gradu moti V , requiretur vis eadem corpori quiescenti celeritatis gradum unum imprimendum, et ut celeritate ut 11 incedat requiritur vis ut 121^v ; ut 12 celeritatis gradibus feratur, opus est vi exposita per 144^v ; requiritur ergo vis ut 23^v ad id, ut corpus 11 celeritatis gradibus motum, celeritatis gradus 12 acquiratur tamen vis saltem v efficere possit, ut corpus ante quiescens uno celeritatis gradu moveatur.