



$$N(\varphi) = -Q \cdot \sin \varphi - D_y \cos \varphi$$

$$V(\varphi) = -Q \cdot \cos \varphi + D_y \cdot \sin \varphi$$

$$\left(- \int_0^\varphi V(s) ds + \sum M_i \right)$$

$$\int V(r) R d\varphi$$

$$\rightarrow \int V(\varphi) R d\varphi = -Q \cdot R \cdot \sin \varphi - D_y R \cdot \cos \varphi$$

$$\int_0^\varphi V(r) R d\varphi = [-QR \sin \varphi - D_y R \cos \varphi]_0^\varphi =$$

$$(-QR \cdot \sin \varphi - D_y R \cos \varphi) - (-\underbrace{QR \sin 0}_{=0} - \underbrace{D_y R \cos 0}_{=1}) =$$

$$= -QR \sin \varphi - D_y R \cos \varphi + D_y R = -QR \sin \varphi + D_y R (1 - \cos \varphi)$$

előjel konvenció miatt \ominus sajnos + konv. nincs megfelelő

$$QR \sin \varphi - D_y R \cdot (1 - \cos \varphi) + M_D$$