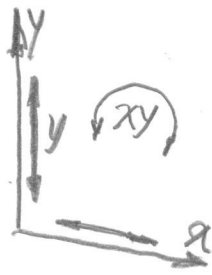


La "terna" de ejes que hemos dibujado, corresponde al sistema "inglés", que también se conoce como: "positivo", "dextrógiro", "rosca a la derecha". *

En el plano, se usan sólo dos ejes; los ejes "x" e "y". Entonces decimos que un "cuerpo" en el plano tiene sólo tres grados de libertad de movimiento: dos traslaciones, paralelas a los ejes, y una rotación paralela al plano "xy".

Par
x, y



Para que el cuerpo no pueda moverse (quede estático), habrá que quitarle los tres grados de libertad de movimiento. Esto se logra "vinculando" el cuerpo a la "Tierra".

VINCULOS. La vinculación se logra mediante "apoyos". Estos pueden ser: simples, dobles o triples, es decir; que quitan sólo un grado; o que quitan dos grados y/o que quitan los tres grados de movimiento, (en el plano).

* Existe otro sistema el francés que se usa en ESTÁTICA.