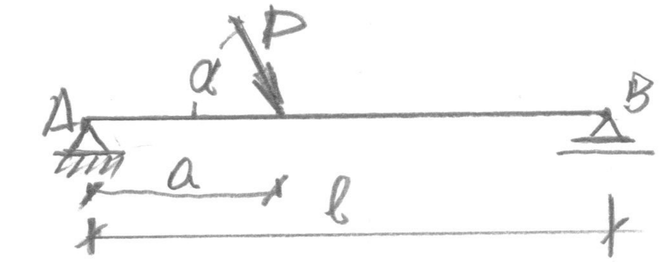
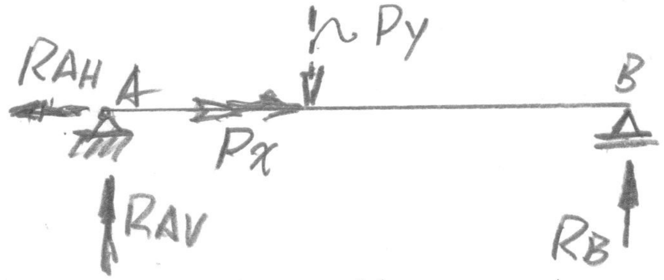


Seguimos, por ahora, con el apoyo móvil con plano de deslizamiento horizontal.



$P_x = P \cdot \cos\alpha$; $P_y = P \cdot \operatorname{sen}\alpha$

Ahora tendremos componente R_{AH} (que podríamos llamar A_H ó de alguna otra manera). Y, R_{AV} ó A_V, etc.

R_{AH} ó A_H ó H_A
R_{AV} ó A_V ó V_A
R_B sería $\equiv R_{BV}$ ó B_V ó V_B

La R_B seguiría siendo vertical ($R_B \equiv R_{By} \equiv R_{BV}$)

Con las condiciones de equilibrio a la vista, ahora podemos comenzar por la línea ①; ya que hay una sola incógnita horizontal:

Así: $\Sigma P_x = \emptyset \Rightarrow R_{AH} + P_x = \emptyset \therefore$

$$\therefore R_{AH} = -P_x \Rightarrow \underline{R_{AH} = -P \cdot \cos\alpha}$$

Seguiríamos con:

$\Sigma M(B) = \emptyset \Rightarrow R_{AV} = P \cdot (l-a) \operatorname{sen}\alpha / l$. Y,

$\Sigma M(A) = \emptyset \Rightarrow R_B = R_{BV} = P a \cdot \operatorname{sen}\alpha / l$

Si tuviésemos varias cargas inclinadas, se procedería de igual manera que antes, teniendo en cuenta, los signos de las proyecciones sobre el eje "x" de las componentes $P_{x(i)}$.

Se considera el signo de la proyección en coincidencia con el signo de crecimiento del eje. $\xrightarrow{+}$ $\xleftarrow{-}$