



$$\vec{S}_{sol \rightarrow E} = -\frac{h}{a} \cdot P_{pes \rightarrow E} \cdot \sin(\theta) \cdot \vec{z} - \frac{(c-b) \cdot P_{pes \rightarrow E}}{2 \cdot b} \cdot \vec{z}$$

$$\vec{Q}_{sol \rightarrow E} = \frac{h}{a} \cdot P_{pes \rightarrow E} \cdot \sin(\theta) \cdot \vec{z} - \frac{(c-b) \cdot P_{pes \rightarrow E}}{2 \cdot b} \cdot \vec{z}$$

$$\vec{R}_{sol \rightarrow E} = \frac{c}{b} \cdot P_{pes \rightarrow E} \cdot \vec{z}$$

$$\vec{S} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ A \end{pmatrix}$$

$$\vec{S} \cdot \vec{z} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ A \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = A$$

$$\vec{S}_{sol \rightarrow E} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -\frac{h}{a} \cdot P_{pes \rightarrow E} \sin \theta - \frac{(c-b)P}{2b} \end{pmatrix} \quad 2/3$$

$$\vec{S}_{sol \rightarrow E} = \left\{ \begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ -\frac{h}{a} P_{pes \rightarrow E} \sin \theta - \frac{(c-b)P}{2b} \end{array} \right\} \quad \vec{R} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

(0, \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})

$$Q_2: \quad \overrightarrow{Q_{sol \rightarrow E}} = \vec{0}$$

$$\vec{Q}_{sol \rightarrow E} = \frac{h}{a} \cdot P_{pes \rightarrow E} \cdot \sin(\theta) \cdot \vec{z} - \frac{(c-b) \cdot P_{pes \rightarrow E}}{2 \cdot b} \cdot \vec{z} = \vec{0}$$

$$\overrightarrow{Q_{sol \rightarrow E}} \cdot \vec{z} = 0 \quad \text{d'où:}$$

$$\frac{h}{a} \cdot P \cdot \sin \theta - \frac{(c-b)P}{2b} = 0$$