Na stránce CrisTrains není napsáno, kde má být pivot recieveru. Podle os na obrázku modelu třmenu a receiving pointu na obrázku háku
https://drive.google.com/open?id=1JeS98UzmxoANR_5Y-CPgtQNotPJ_D0CF
by to bylo uprostřed profilu třmenu.
Podobně by se dalo usuzovat i podle zastaralé aplikace "RwCoupling.exe"
https://drive.google.com/open?id=1QTJqp6HQJLdtrixnOgvD4jbw3jBz5Yav

Trochu jsem pátral jaké recievery používají různí autoři a na obrázku je výsledek.
https://drive.google.com/open?id=1YpOGzWMdDeIAfk3FoBoCENxGGIYHnwaV

Příklady spřažení osobních vozů:
Různé vozy:
https://drive.google.com/open?id=13ztFRsoCFxsarRylGoDLfWbvEpH8U93K

https://drive.google.com/open?id=1T2dM6lNq3jGgjZ_MFNGKOjTw4ALIuD_U

StejneVozy:
https://drive.google.com/open?id=1LNawGWJgu4R32XZ4OxE8OhhzLHeXwQg_

https://drive.google.com/open?id=1__ItioNMEKN0OdZJuSW0AqxsZxM9xAS5
Při spřažení UncoupledGeometry druhého vozu zůstává a hra zvloží pivot ReceivingGeometry prvního vozu do CouplingReceivingPointu druhého vozu. Při jízdě animuje hra kývání recieveru tak, aby jeho osa z směřovala do CouplingPivotu prvního vozidla.
https://www.youtube.com/watch?v=ypEiFte6flw
Z hlediska tohoto pohybu by měl být pivot receiveru nejlépe na povrchu uvnitř oblouku třmenu (pokud by se třmen po háku odvaloval) nebo někde uvnitř háku (pokud by třmen po háku klouzal). Protože umístění pivotu recieveru ve výše uvedeném rozmezí nemá pozorovatelný vliv na kývání třmenu, považuji toto hledisko za nepodstatné.
Takže zůstává požadavek, aby při spřažení seděl třmen hezky v háku.