D2 2. KINEMATIKA, KRUŽNA GIBANJA,

DINAMIKA

M. masa

X.y ramina.

kowskule

$$\vec{v} = (\vec{v}_x) \vec{s}_{in} (\vec{\omega}_x t) \vec{i} + \vec{p}_y \vec{s}_{in} (\vec{w}_y t) \vec{j}$$
 $\vec{T} = ma$
 $\vec{a} = dv \rightarrow \vec{a} = V_x \cos[w_x t] \cdot (w_x t)' \vec{i}$
 $\vec{a} = V_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + ly \cdot \omega_y \cos[\omega_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + ly \cdot \omega_y \cos[\omega_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = mv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j}$
 $\vec{J} = dv \cdot v_x \cdot \omega_x \cos[w_x t] \cdot \vec{i} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t] \vec{j} + mv \cdot \omega_y \cos[w_y t$





