#### 1 Kinematika

$$\begin{array}{ll} a = \frac{\Delta v}{t} & s = \varphi \cdot r \\ s = v_0 t + \frac{\Delta v t}{2} & a_D = \frac{v^2}{r} = r \cdot \omega^2 \\ v = g \cdot t = a \cdot t & \varepsilon = \frac{\Delta \omega}{t} \\ s = \frac{1}{2} a t^2 \dots h = \frac{1}{2} g t^2 & \omega = \omega_0 + \varepsilon \cdot t \\ v = \omega \cdot r & \varphi = \omega_0 t + \frac{1}{2} \varepsilon t^2 \end{array}$$

### 2 Dynamika

$$\begin{aligned} F &= m \cdot a \\ p &= m \cdot v \ [kg \cdot m \cdot s^{-1}] \end{aligned} \qquad \begin{aligned} F &= \frac{\Delta p}{t} \\ F_T &= F_N \cdot f \end{aligned}$$

## 3 Práce, výkon, energie

$$\begin{array}{ll} W = \vec{F} \cdot \vec{s} = F \cdot s \cdot \cos \alpha \ [J] & P = F \cdot v \ (\text{okamžitý výkon}) \\ E_p = mgh & P_0 = \frac{\Delta E}{\Delta t} \ (\text{příkon}) \\ E_k = \frac{1}{2} m v^2 & \eta = \frac{P}{P_0} \ (\text{účinnost}) \\ P_p = \frac{W}{t} \ [W] \ (\text{výkon}) & \end{array}$$

Dokonale pružná srážka:

$$V_1 = v_1 \cdot \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} + v_2 \cdot \frac{2m_2}{m_1 + m_2} \qquad \qquad V_2 = v_2 \cdot \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} + v_1 \cdot \frac{2m_1}{m_1 + m_2}$$

Pozn. Dokonale nepružná srážka – platí zákon zachování hybnosti.

### 4 Radiální gravitační pole

$$\begin{split} F_g &= G \frac{m_1 m_2}{r^2} & v_I = \sqrt{\frac{GM}{r}} \\ \vec{K} &= \frac{\vec{F}_g}{m} \text{ (intenzita grav. pole)} & v_{II} = \sqrt{2} \cdot v_I \\ \frac{T_a^2}{a^3} &= \text{konst} & E_p = -G \frac{Mm}{r} \\ v^2 &= G \cdot \frac{M}{r} & G = 6,67 \cdot 10^{-11} \end{split}$$

# 5 Vrhy v homogenním gravitačním poli

$$\begin{array}{lll} \text{Osa x:} & \text{Osa y:} \\ v_{0x} = \cos \alpha \cdot v_0 & v_{0y} = \sin \alpha \cdot v_0 \\ v_x = v_{0x} & v_y = v_{0y} - gt \\ x = v_{0x}t & y = v_{0y}t - \frac{1}{2}gt^2 \end{array}$$

#### 6 Tuhé těleso

$$M=F\cdot a\cdot \sin\alpha \ [Nm]$$
  $J_0$ : obruč:  $mr^2$ , koule:  $\frac{2}{5}mr^2$ , válec:  $\frac{1}{2}mr^2$ , tyč:  $\frac{1}{12}ml^2$   $J=J_0+md^2$