**Poznámky ke souboru *pokus\_Lagrange2.mlx***

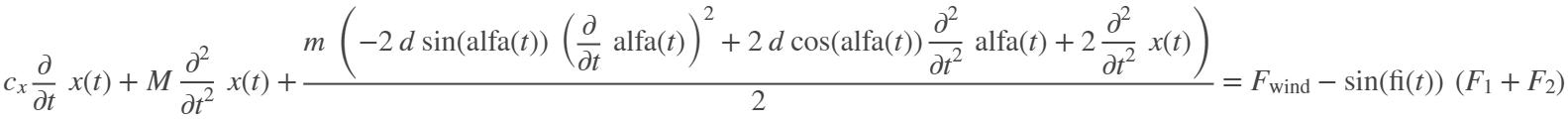
**-**rovnice z diplomové práci Tomáše Ira. Trochu upravený, aby soustavy byly ekvivalentní.

Obsah obrázku text, Písmo, snímek obrazovky, dokument

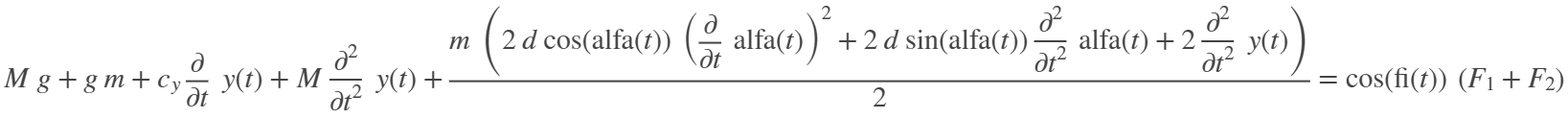
Popis byl vytvořen automaticky



VS moje rovnice z *pokus\_Lagrange2.mlx*, řádek 23-40 (plus minus)









Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky





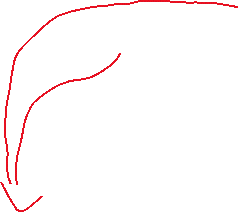




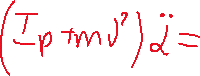


Obsah obrázku černá, snímek obrazovky, text

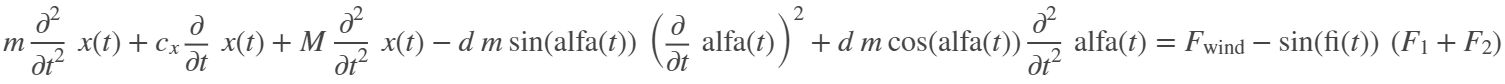
Popis byl vytvořen automaticky



Sakra…musim uvazovat v kineticke energie rotacni cast pro zavazi? Proste uvazuji jako matematicke kyvadlo… 🡪 neuvazuju, a to dle clanku, vic kod



**Odvozeni matic**





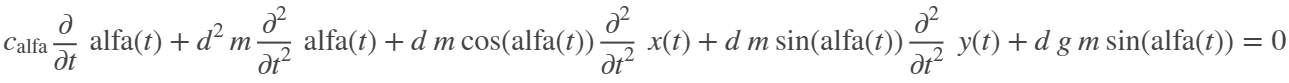


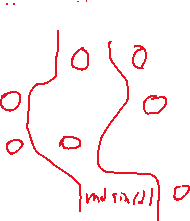
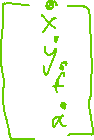
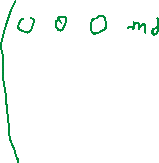
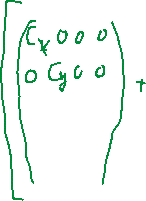
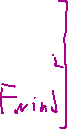
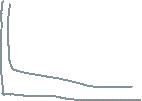


Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky







**Porovnaní výchozích rovnic s maticovým tvarem (po roznásobení)**



Obsah obrázku text, snímek obrazovky, černá, Písmo

Popis byl vytvořen automaticky



Obsah obrázku text, snímek obrazovky, černá

Popis byl vytvořen automaticky



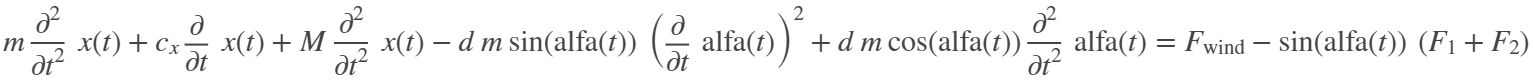
**Porovnání rovnic přes Newton-Euler a Lagrange (žádný odpor, protože se liší)**

Pozor, ze nektere rovnice nemaji tvar x=f(), ale x-f()=0, takze trosku pozor pri porovnnai znamenek

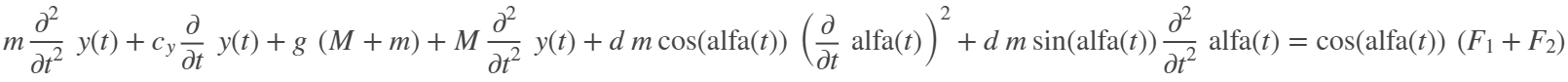


Lag:







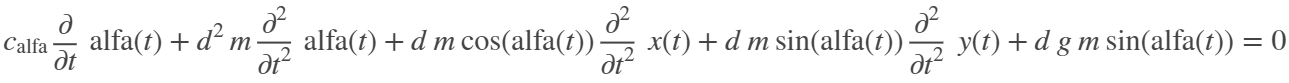




Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky







VS

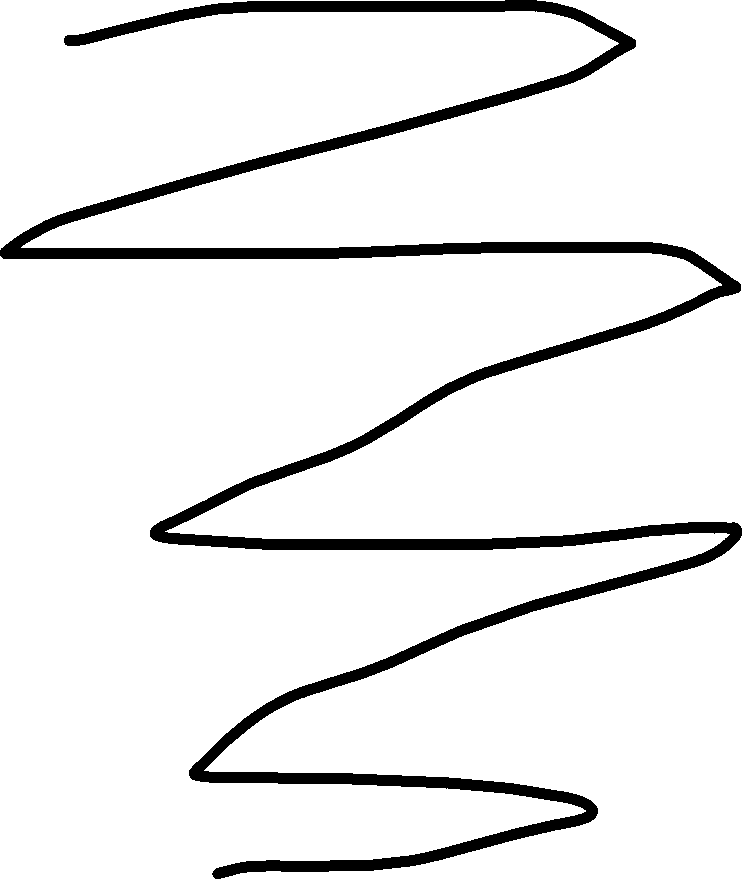


N-E:



Obsah obrázku černá, snímek obrazovky, text

Popis byl vytvořen automaticky



Obsah obrázku černá, snímek obrazovky, příroda

Popis byl vytvořen automaticky

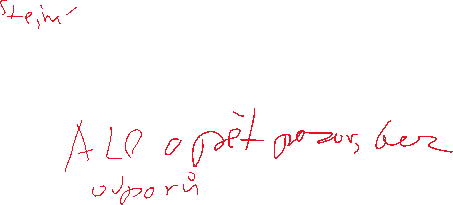


Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky







**~~Porovnání finálních stavových rovnic (žádný odpor, protože se liší)~~**

~~//onenote//~~