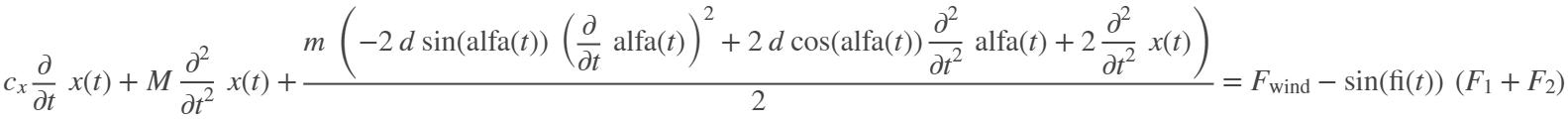
**Poznámky ke souboru *pokus\_Lagrange2.mlx***

Obsah obrázku text, Písmo, snímek obrazovky, dokument

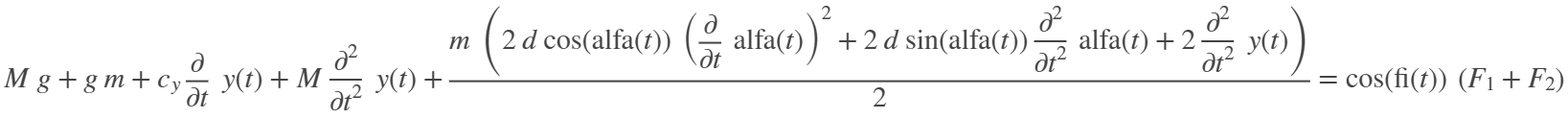
Popis byl vytvořen automaticky



VS









Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky







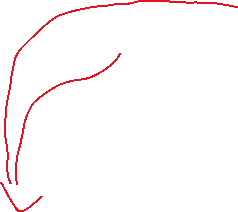
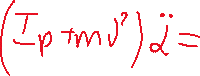




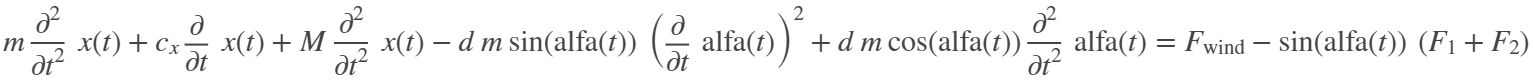
Obsah obrázku černá, snímek obrazovky, text

Popis byl vytvořen automaticky

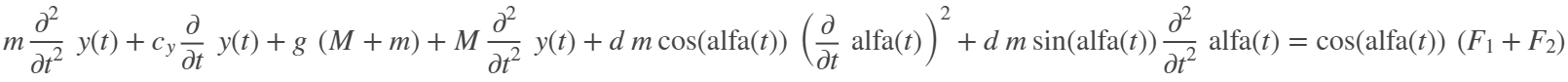
Sakra…musim uvazovat v kineticke energie rotacni cast pro zavazi? Proste uvazuji jako matematicke kyvadlo… 🡪 neuvazuju, a to dle clanku, vic kod



**Odvozeni matic**





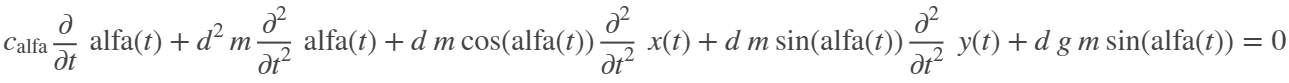


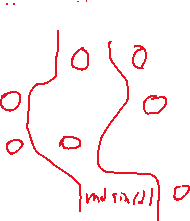
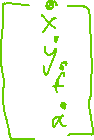
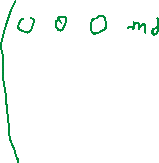
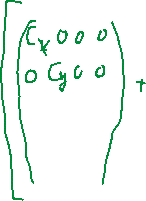
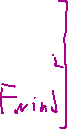
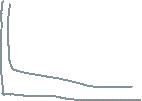


Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

Popis byl vytvořen automaticky





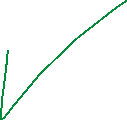


**Porovnaní výchozích rovnic s maticovým tvarem (po roznásobení)**



Obsah obrázku text, snímek obrazovky, černá, Písmo

Popis byl vytvořen automaticky



Obsah obrázku text, snímek obrazovky, černá

Popis byl vytvořen automaticky

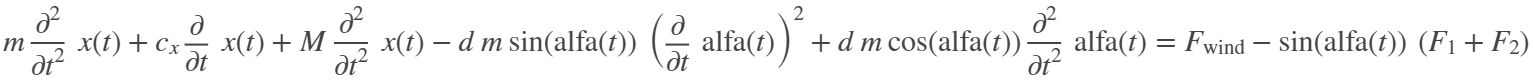
**Porovnání rovnic přes Newton-Euler a Lagrange (žádný odpor, protože se liší)**

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

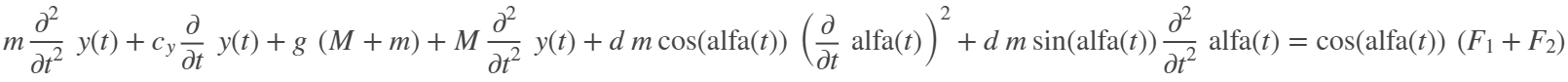


Lag:







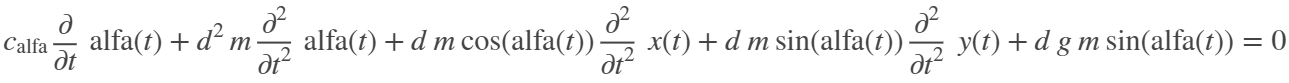




Obsah obrázku Písmo, rukopis, černá, typografie

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





