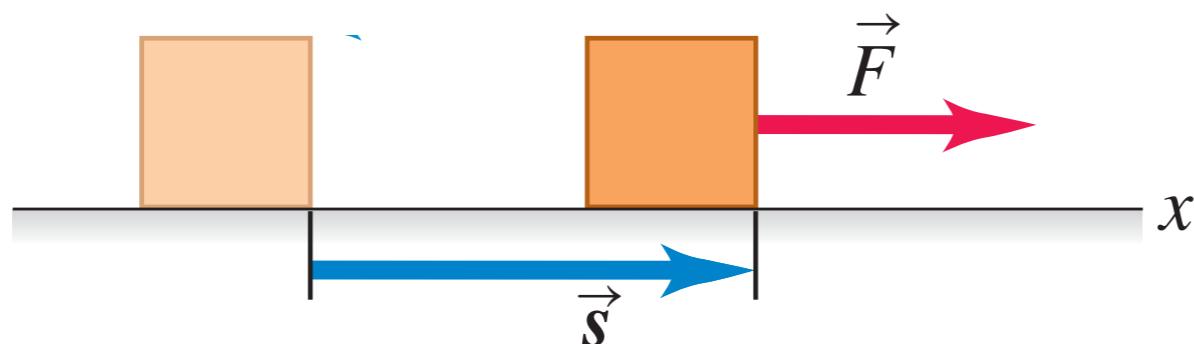


# Rad

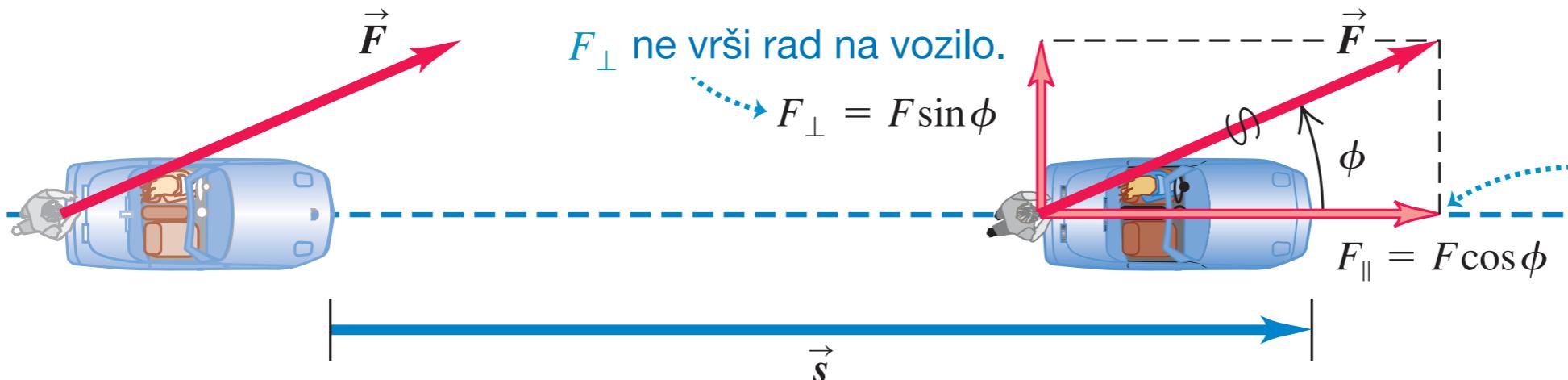
- Ako se tijelo pomiče pod utjecajem neke rezultantne sile, kaže se da ta **sila obavlja rad**
- Najjednostavniji slučaj nastaje kada se **smjer pomaka tijela podudara sa smjerom djelovanja sile**:



$$W = Fs$$

$$1 \text{ J} = 1 \text{ N} \cdot \text{m}$$

- Što ako sila djeluje pod nekim kutom u odnosu na pomak?



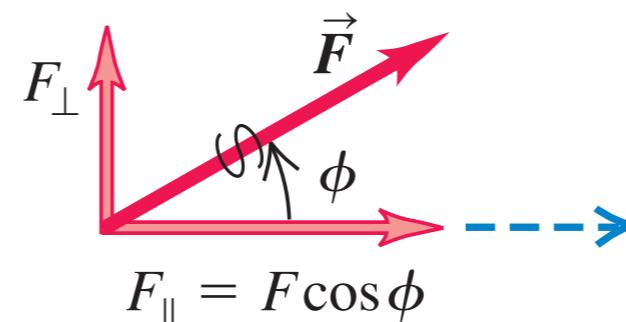
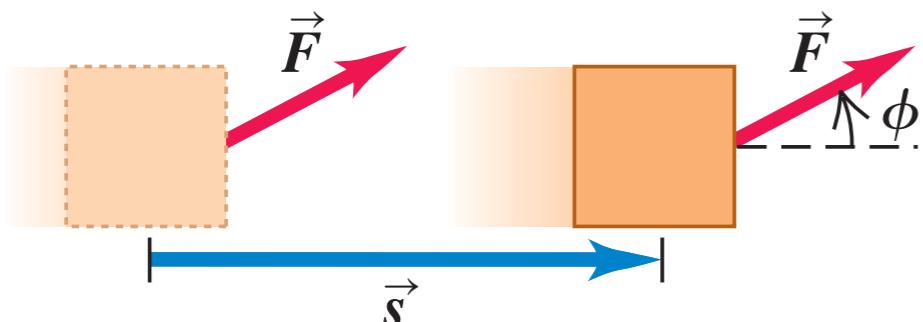
$$W = Fs \cos \phi$$

$$W = \vec{F} \cdot \vec{s}$$

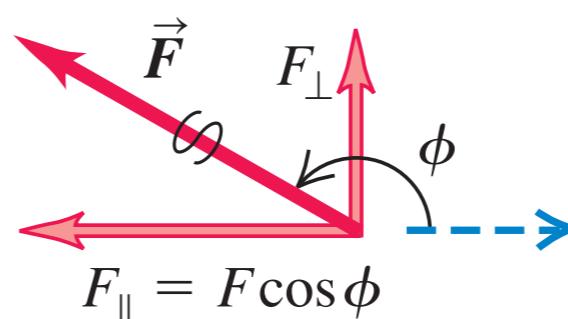
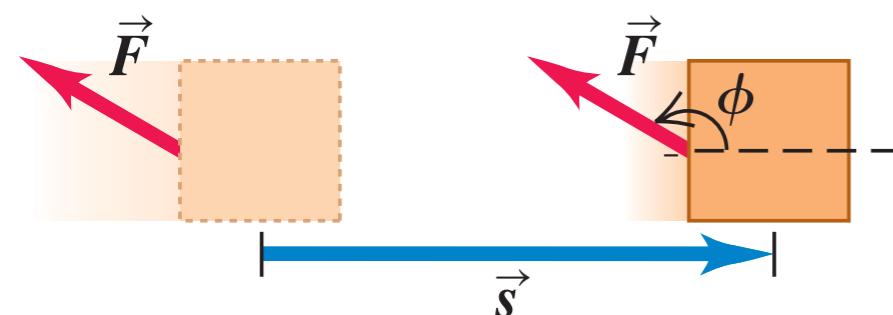
Samo sila  $F_{\parallel}$  vrši rad na vozilo:  
 $W = F_{\parallel} s = (F \cos \phi) s$

# Rad

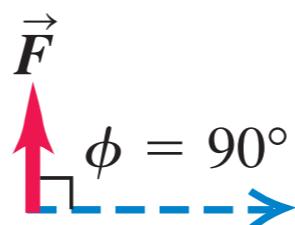
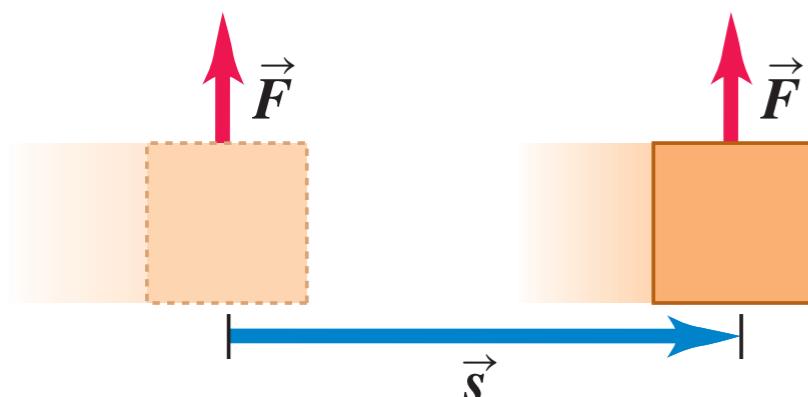
- Rad je skalarna veličina i s obzirom na kut između vektora  $\mathbf{F}$  i  $\mathbf{s}$ , mogu nastupiti sljedeći slučajevi:



Rad je pozitivan (sila ima komponentu u smjeru gibanja)



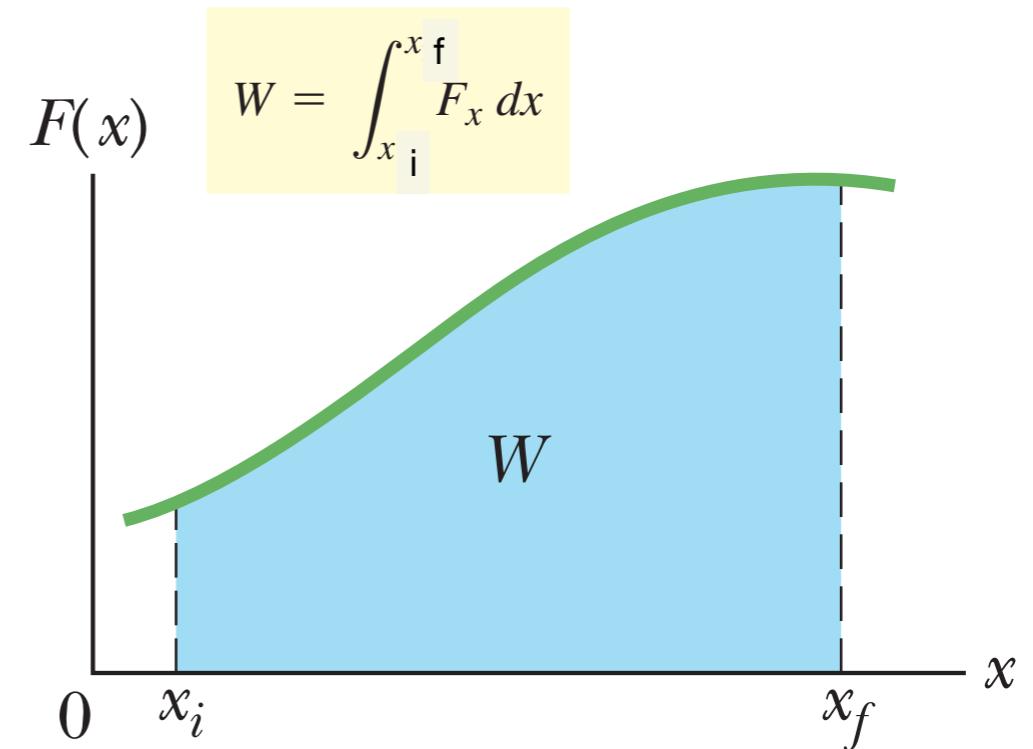
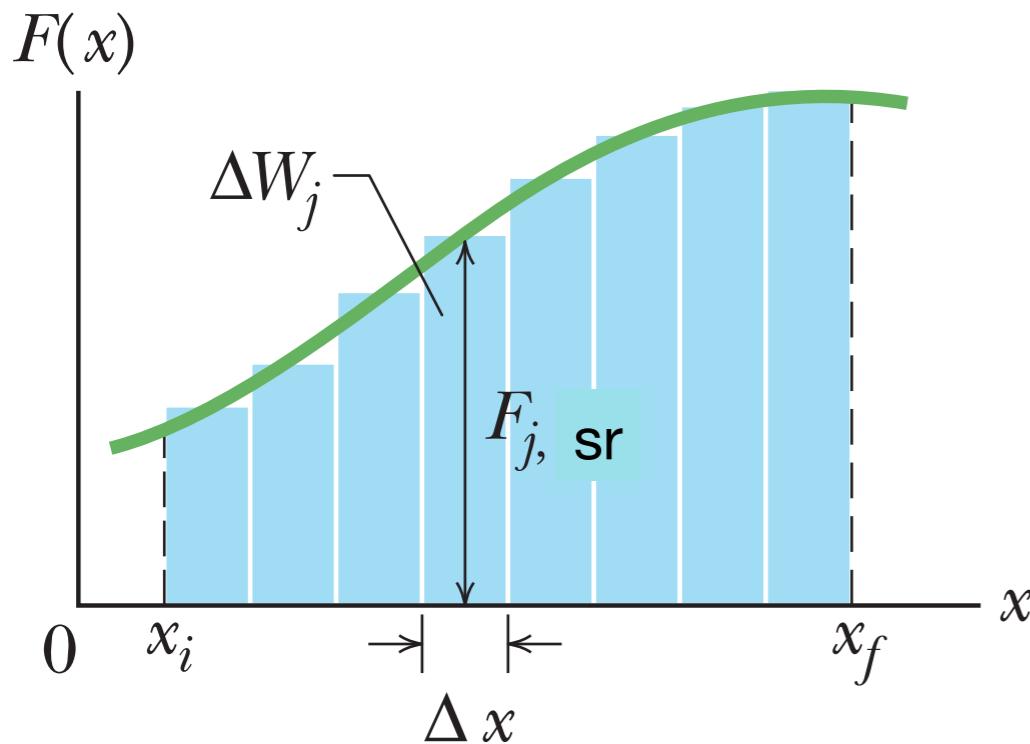
Rad je negativan (sila ima komponentu u suprotnom smjeru od smjera gibanja):  
 $90^\circ < \phi < 180^\circ$



Sila je okomita na smjer gibanja: sila ne vrši rad na objekt

# Rad promjenljive sile

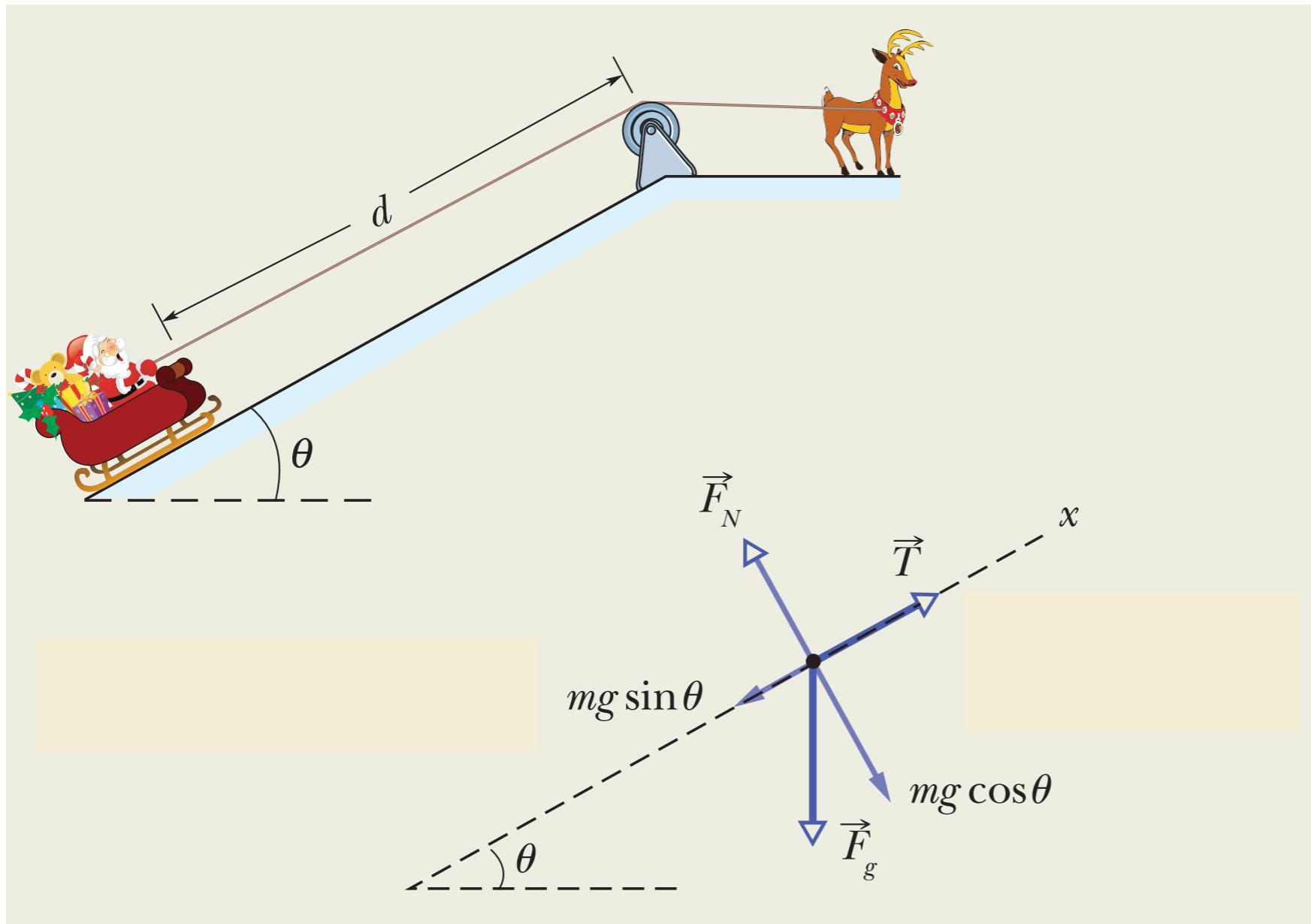
- Općenito, sila može biti promjenljiva na krivocrtnom putu
- U jednoj dimenziji:



- Za tri dimenzije:  $dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = F_x dx + F_y dy + F_z dz$ .

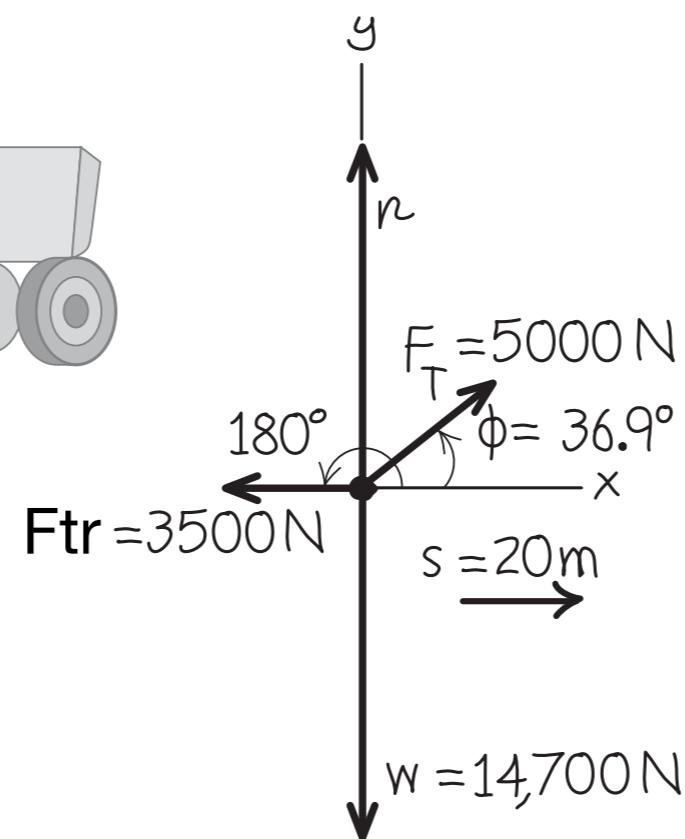
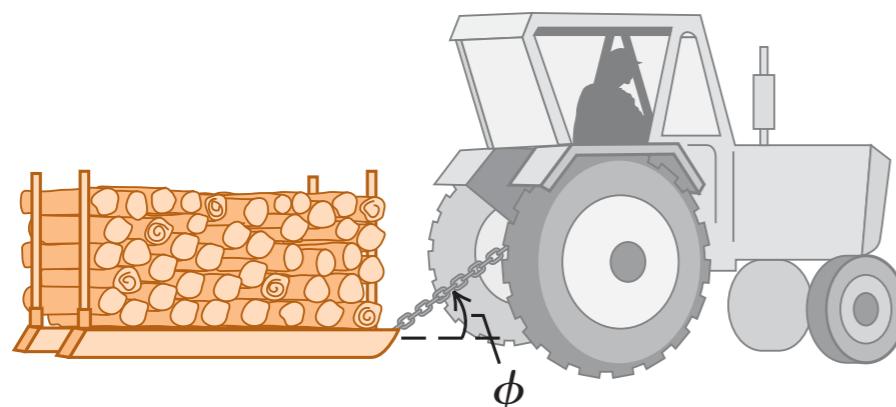
# Zadatak

- Sanjke težine 200 kg su vučene užetom uz kosinu nagiba  $30^\circ$ , duž udaljenosti  $d = 20$  m. Gibanje je jednoliko i možemo zanemariti silu trenja. Koliki rad vrši svaka sila na sanjke?



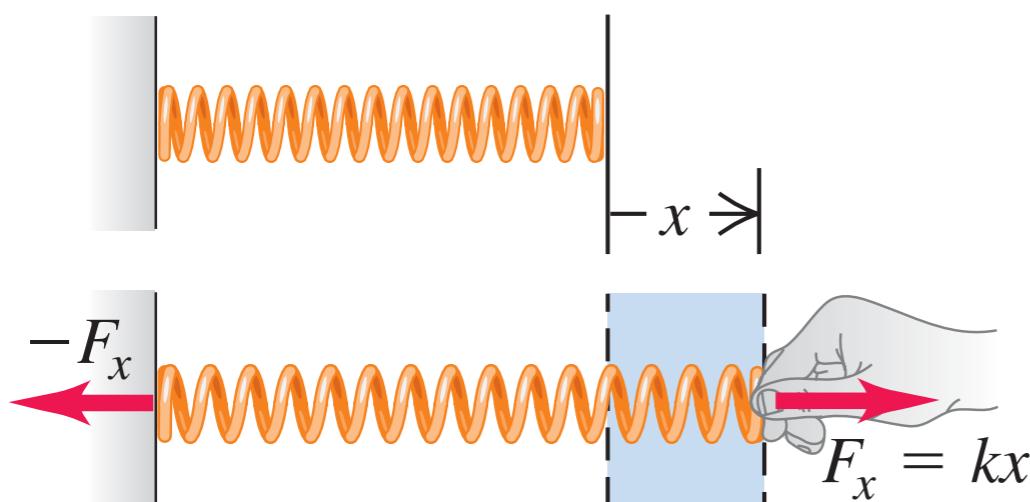
# Zadatak

- Traktor vuče drva natovarena na sanjke čija je ukupna težina  $14700 \text{ N}$  duž udaljenosti  $20\text{m}$ , djelujući konstantnom silom od  $5000 \text{ N}$  pod kutom  $36.9^\circ$  u odnosu na horizontalu. Sila trenja iznosi  $3500 \text{ N}$  i opire se gibanju sanjki. Odredi rad svake sile na sanjke i ukupan rad svih sila.

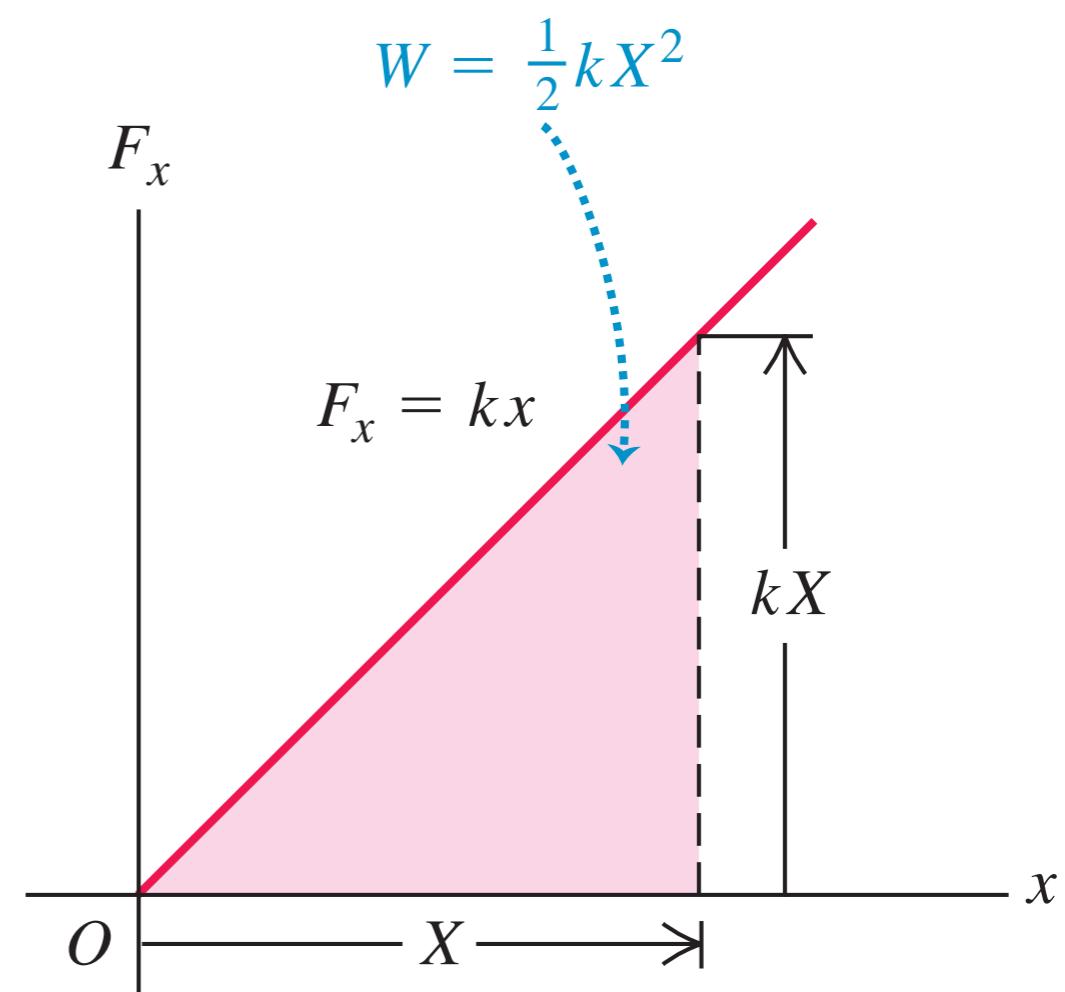


# Primjer: rad promjenljive sile

- Da bismo rastegnuli oprugu za  $x$ , trebamo **primijeniti** silu  $F_x = kx$
- $k$  je **konstanta opruge**. Jedinica: N/m
- Hookeov zakon*: sila je direktno proporcionalna elongaciji (ovdje: produženju opruge) kada elongacija nije jako velika
- Da bismo rastegnuli oprugu, trebamo izvršiti rad



$$W = \int_0^X F_x dx = \int_0^X kx dx = \frac{1}{2}kX^2$$

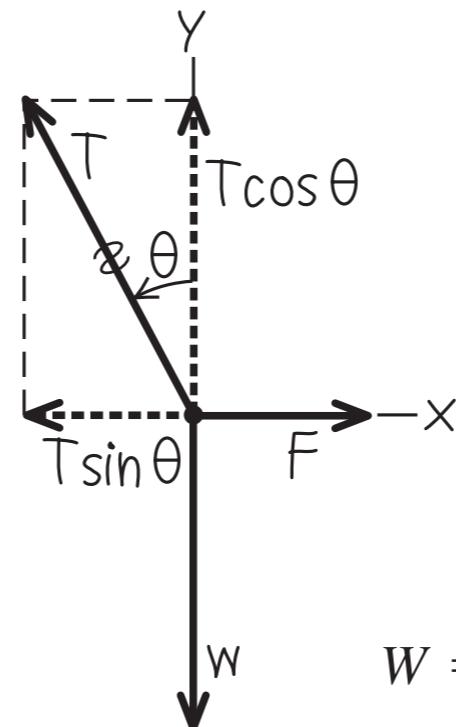
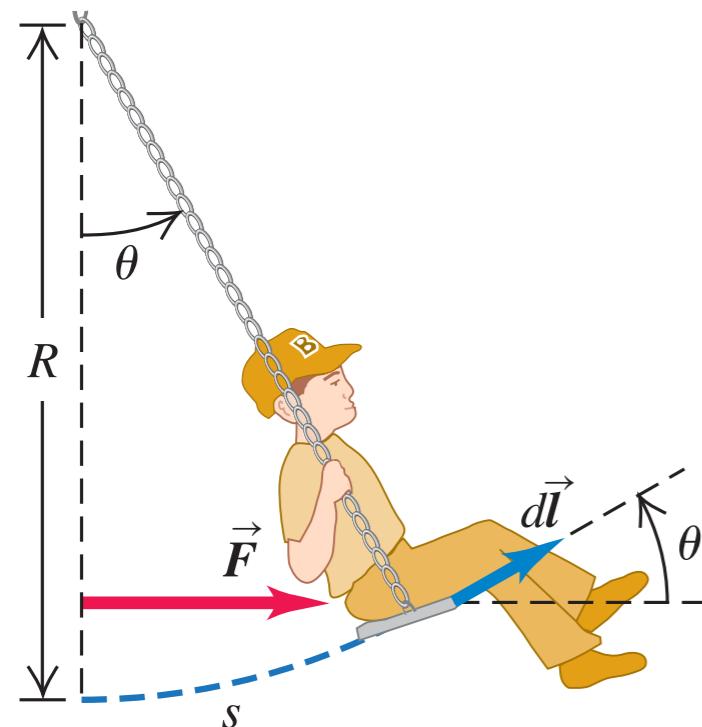


# Zadatak

- Automobil na vodoravnoj cesti razvija brzinu  $v_0$  i zatim nastavlja vožnju isključenim motorom. Nakon koliko vremena mu se brzina smanji na  $v_0/2$ , ako je otpor gibanju proporcionalan kvadratu brzine? Izračunajte rad sila otpora za to vrijeme.

# Zadatak

- Da bi se dječak njihao na njihaljci potrebno je primijeniti horizontalnu silu  $F$ , koja počinje od vrijednosti nula i postepeno se povećava. Sila je upravo takva da se dječak njiše vrlo polagano i ostaje blizu ravnoteže tokom djelovanja sile. Težina dječaka je  $w$ , a duljina užeta je  $R$ . Koliki je rad vanjske sile  $F$ ?



$$\sum F_x = F + (-T \sin \theta) = 0$$

$$\sum F_y = T \cos \theta + (-w) = 0$$

$$s = R\theta \quad : dl = ds = R d\theta$$

$$W = \int \vec{F} \cdot d\vec{l} = \int F \cos \theta \, ds$$

$$W = \int_0^{\theta_0} (w \tan \theta) \cos \theta (R \, d\theta) = wR \int_0^{\theta_0} \sin \theta \, d\theta$$

$$= wR(1 - \cos \theta_0)$$

# Snaga

- Snaga je rad podijeljen s vremenom u kojem se taj rad obavlja:

$$P_{\text{sr}} = \frac{\Delta W}{\Delta t} \quad 1 \text{ W} = 1 \text{ J/s}$$

$$P = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta W}{\Delta t} = \frac{dW}{dt}$$

# Zadatak

- Dizalo mase 500 kg ubrza se akceleracijom  $1 \text{ m/s}^2$  iz mirovanja do brzine  $4 \text{ m/s}$ , a zatim se nastavlja uspinjati jednoliko po pravcu. Za cijelo vrijeme gibanja djeluje stalna sila trenja  $1000 \text{ N}$ . Kolika je:
  - prosječna snaga;
  - maksimalna snaga potrebna motoru da ubrza dizalo iz mirovanja do  $4 \text{ m/s}$ ?
  - Koliku snagu razvija motor pri jednolikom dizanju?
  - Koliki je rad motora za vrijeme  $7\text{s}$  od početka dizanja?

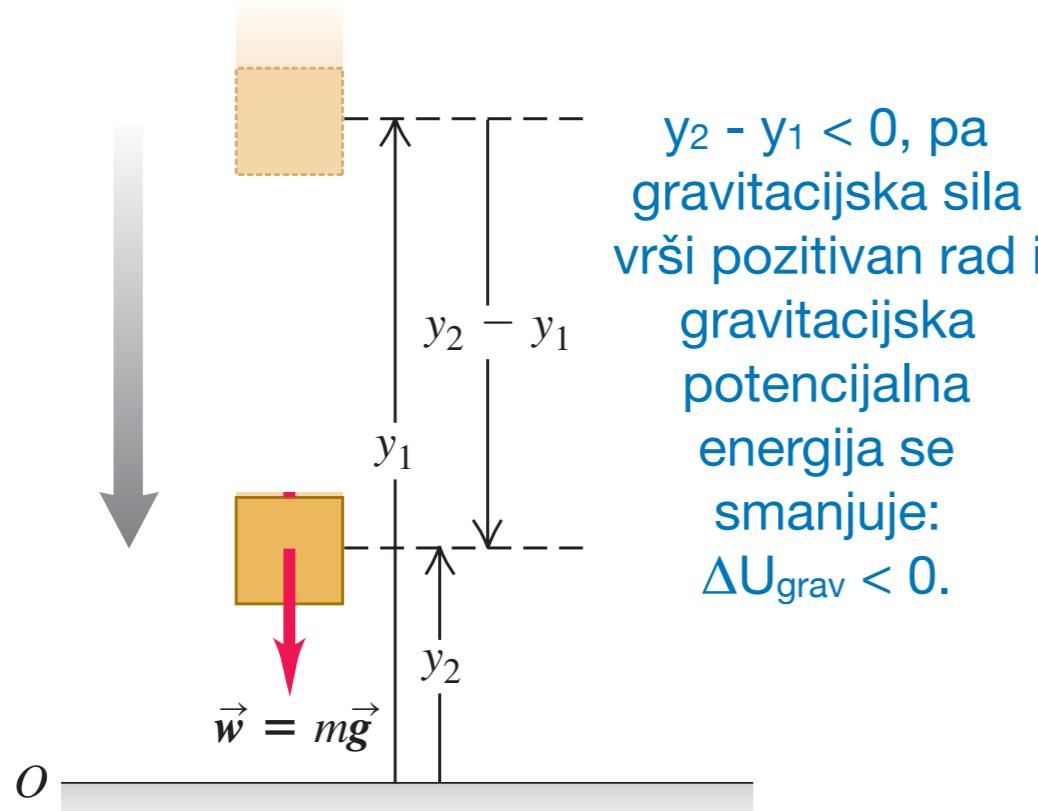
# Potencijalna energija

Young & Freedman University Physics

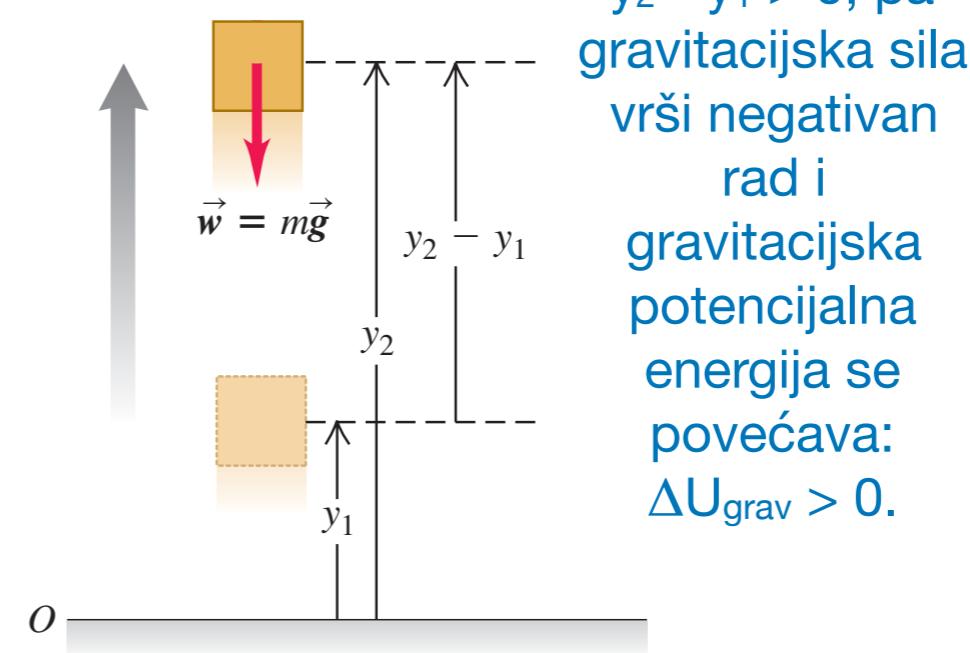
- Tijelo može imati energiju i zbog svog položaja u odnosu na druga tijela

$$U_{\text{grav}} = mgy$$

Tijelo se giba prema dolje:



Tijelo se giba prema gore:



$$W_{\text{grav}} = Fs = w(y_1 - y_2) = mgy_1 - mgy_2$$

$$U_{\text{grav},1} = mgy_1$$

$$U_{\text{grav},2} = mgy_2$$

$$\Delta U_{\text{grav}} = U_{\text{grav},2} - U_{\text{grav},1}$$

$$W_{\text{grav}} = U_{\text{grav},1} - U_{\text{grav},2} = -(U_{\text{grav},2} - U_{\text{grav},1}) = -\Delta U_{\text{grav}}$$

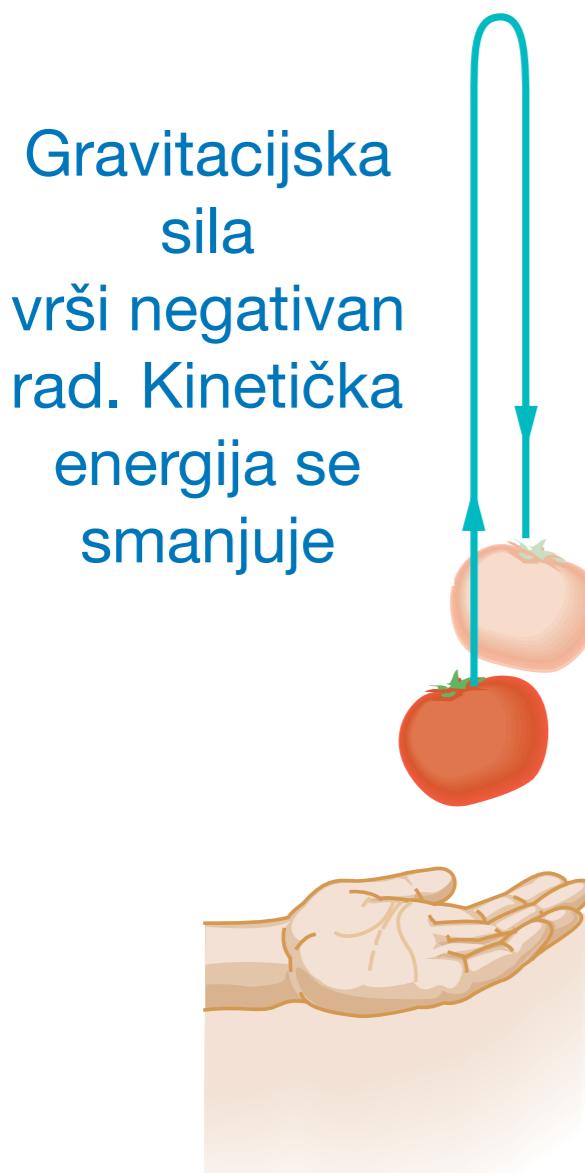
Promjena **gravitacijske potencijalne energije** sistema jednaka je **negativnom radu koji vrši gravitacijska sila**:

$$\Delta U = -W$$

# Potencijalna energija

- Teorem o radu i kinetičkoj energiji kaže da je ukupan rad na tijelo jednak promjeni kinetičke energije tijela:  $W_{\text{tot}} = \Delta K = K_2 - K_1$
- Ako je jedina sila koja djeluje na tijelo gravitacijska:

$$W_{\text{tot}} = W_{\text{grav}} = -\Delta U_{\text{grav}} = U_{\text{grav},1} - U_{\text{grav},2}.$$



Gravitacijska  
sila  
vrši negativan  
rad. Kinetička  
energija se  
smanjuje.

$$\Delta K = -\Delta U_{\text{grav}}$$

$$K_2 - K_1 = U_{\text{grav},1} - U_{\text{grav},2}$$

$$K_1 + U_{\text{grav},1} = K_2 + U_{\text{grav},2}$$

$$\frac{1}{2}mv_1^2 + mgy_1 = \frac{1}{2}mv_2^2 + mgy_2$$

$$E = K + U_{\text{grav}} = \text{constant}$$

**Ukupna mehanička  
energija ( $E = K+U$ ) je sačuvana!**

# Potencijalna energija

- Tijelo može imati energiju i zbog svog položaja u odnosu na druga tijela

Gravitacijska sila vrši negativan rad. Kinetička energija se smanjuje



Gravitacijska sila vrši pozitivan rad. Kinetička energija se povećava.

Promjena *gravitacijske potencijalne energije* sistema jednaka je **negativnom radu koji vrši gravitacijska sila:**

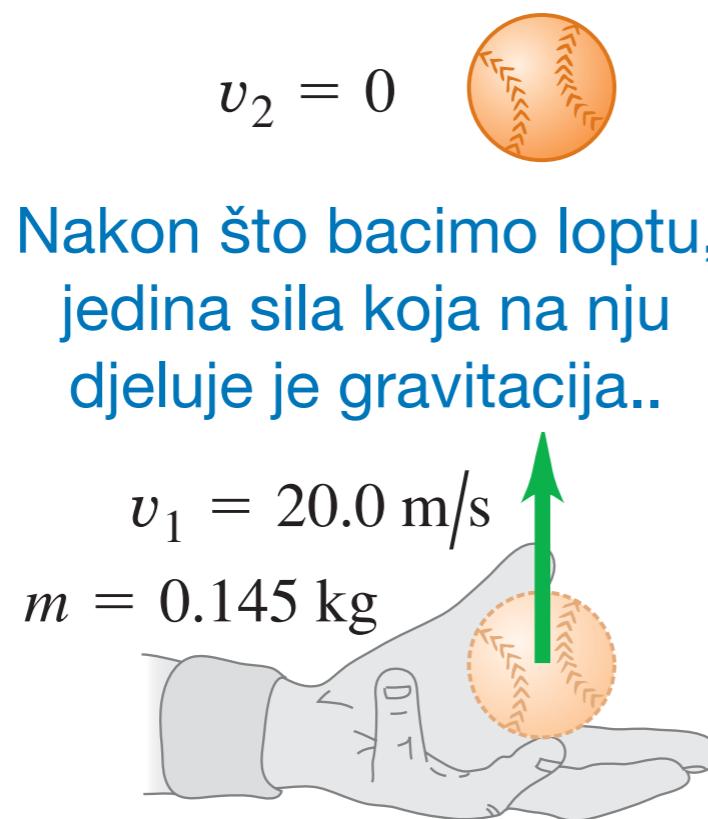
$$\Delta U = -W$$

**Ukupna mehanička energija ( $E = K+U$ ) je sačuvana!**

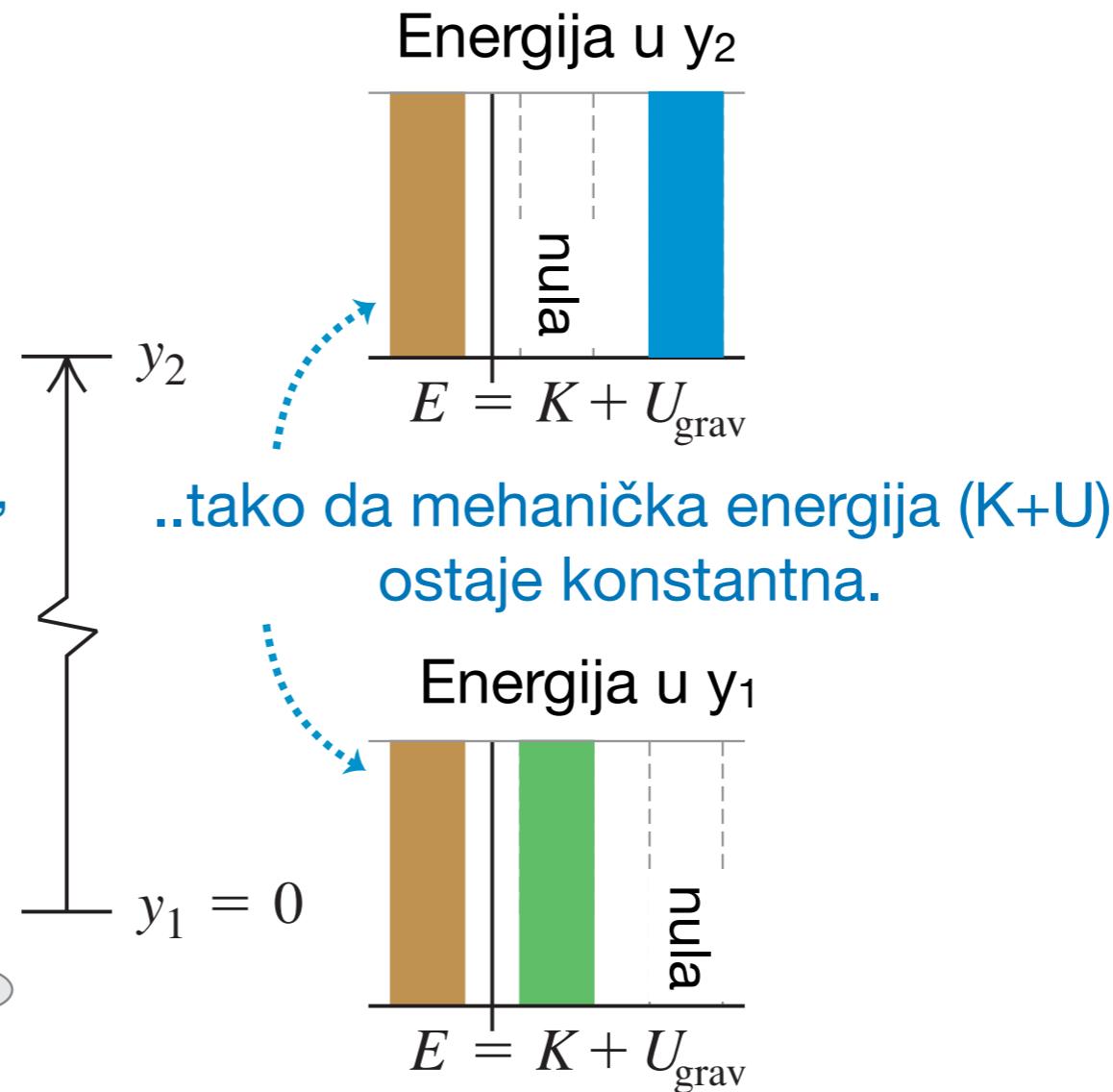
# Zakon očuvanja mehaničke energije

$$E_{\text{mec}} = K + U$$

$$K_2 + U_2 = K_1 + U_1$$



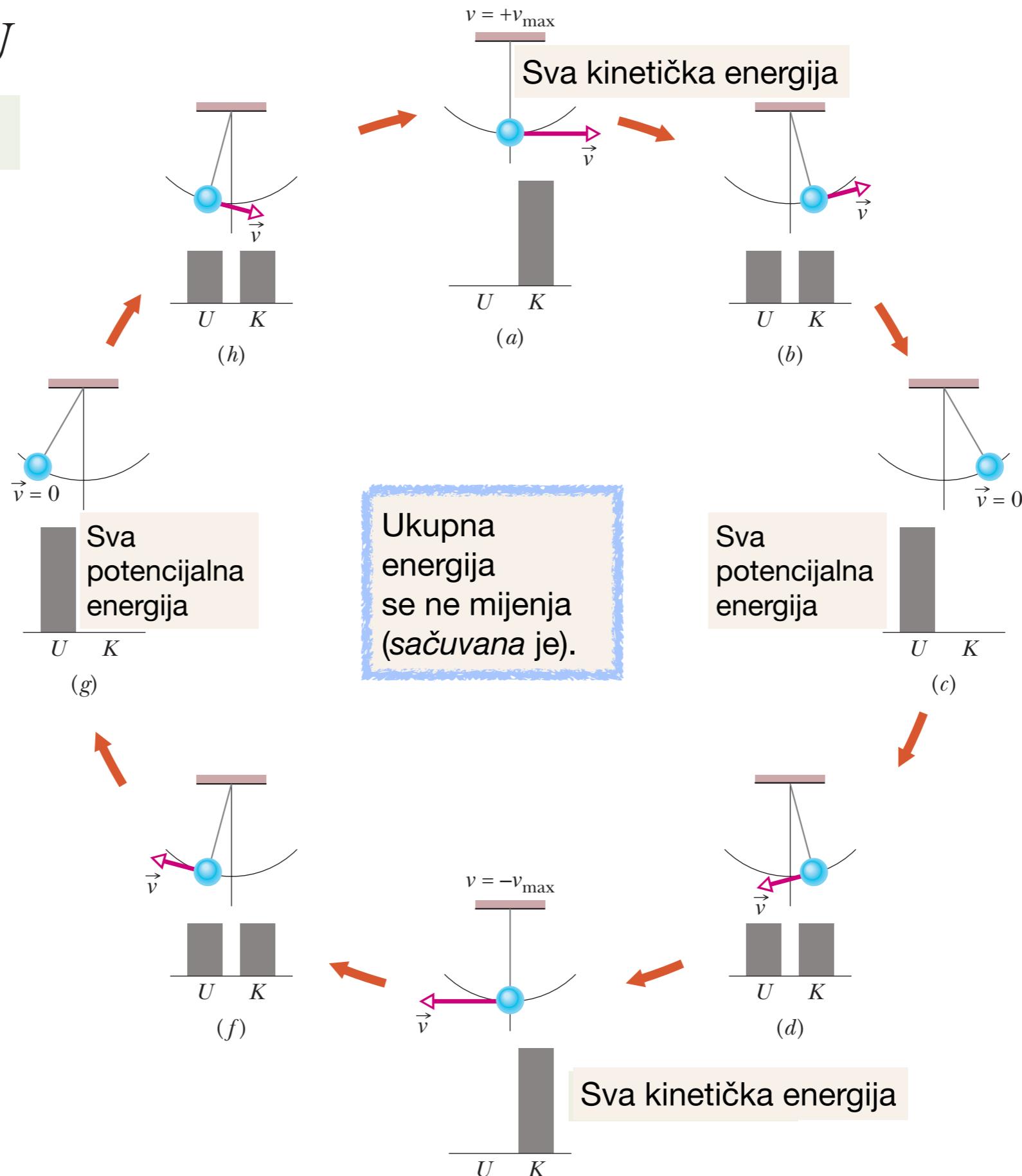
Nakon što bacimo loptu,  
jedina sila koja na nju  
djeluje je gravitacija..



# Zakon očuvanja mehaničke energije

$$E_{\text{mec}} = K + U$$

$$K_2 + U_2 = K_1 + U_1$$



# Konzervativne sile

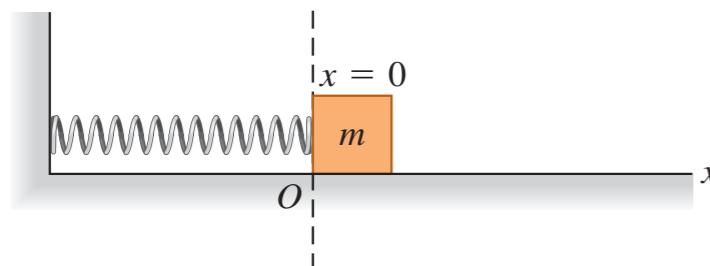
**Gravitacijska potencijalna energija:**

$$U(y) = mgy$$

**Elastična potencijalna energija:**

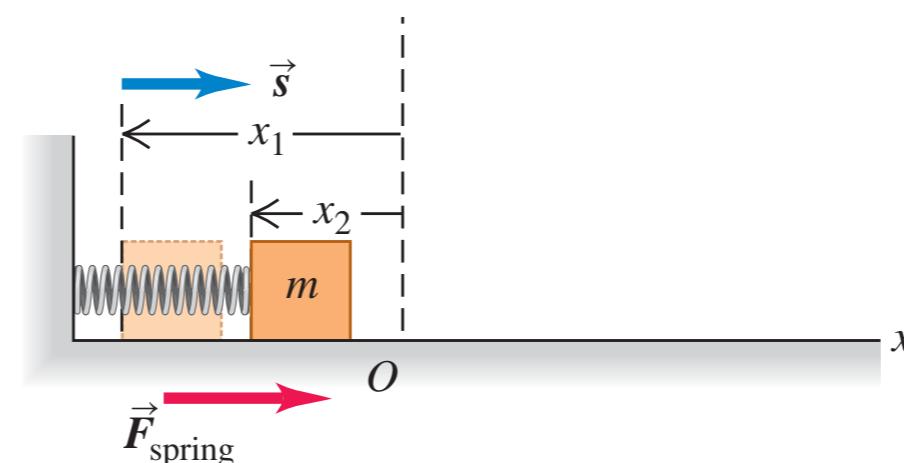
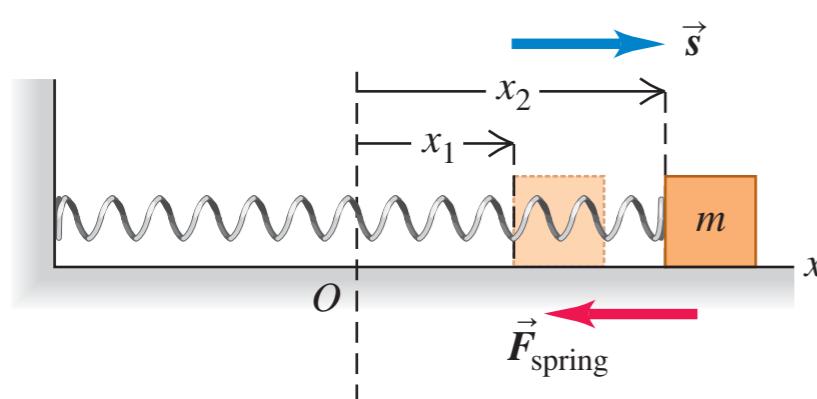
$$U(x) = \frac{1}{2}kx^2$$

$F_x = -kx$  **sila opruge** koja vrši rad



$$U_{\text{el}} = \frac{1}{2}kx^2$$

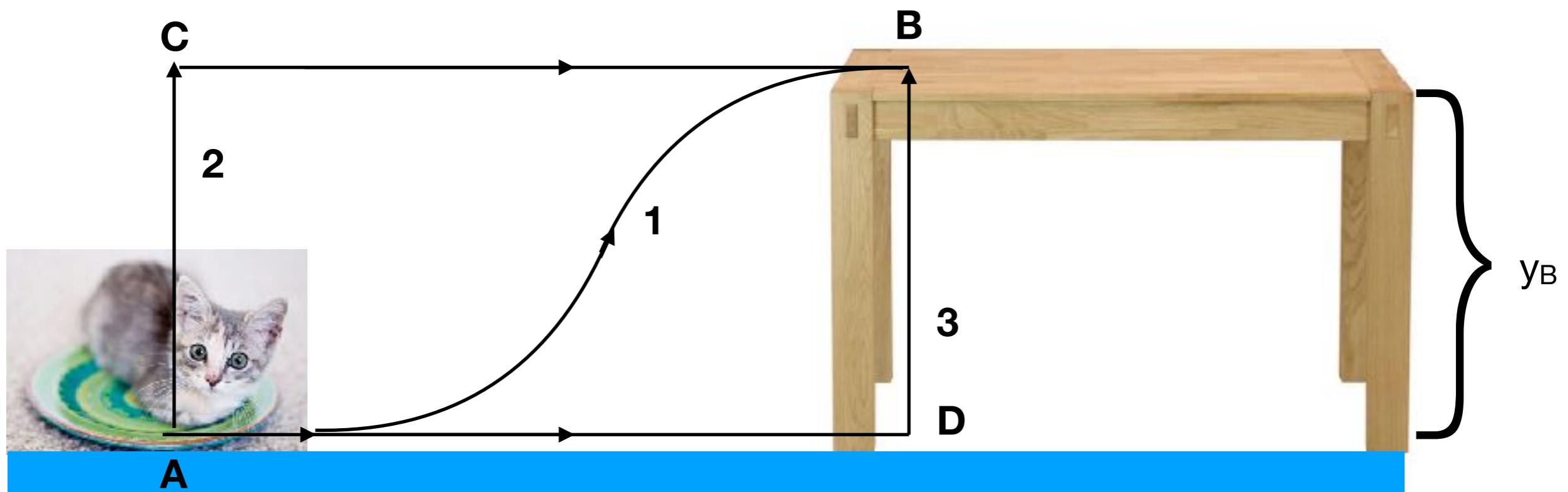
$$W_{\text{el}} = \frac{1}{2}kx_1^2 - \frac{1}{2}kx_2^2 = U_{\text{el},1} - U_{\text{el},2} = -\Delta U_{\text{el}}$$



Važno: ako postoji vanjska sila koja rasteže oprugu, ona je po iznosu jednaka sili opruge, ali suprotnog smjera

# Konzervativne sile

- Mačka želimo premjestiti s poda (točka A) na stol (točka B), nasuprot sile teže. Na slici su prikazana 3 od bezbroj mogućih načina kako možemo izvesti to premještanje
- u sva 3 slučaja rad koji trebamo izvršiti je jednak



- Konzervativne sile su one čiji rad ne ovisi o obliku puta od početne do konačne točke putanje! Konzervativne sile su npr. gravitacijska i elastična.
- **Potencijalnu energiju može imati samo sila koja je konzervativna!**

# Konzervativne sile

Rad izvršen na svakoj od putanja:

1: sila teža **G** ima smjer prema dolje, pa je izvršeni rad sile **F** nasuprot sili teži jednak:

$$\begin{aligned} dW &= \vec{F} \cdot d\vec{s} = -\vec{G} \cdot d\vec{s} = (+\hat{j} \cdot mg) \cdot (\hat{i} dx + \hat{j} dy) \\ &= mg \cdot dy. \end{aligned}$$

$$W = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{s} = |\vec{F}| \cdot \int_0^{y_B} dy = mg \cdot y_B.$$

2: rezultat je ponovno  $mgy_B$ . Dio puta od C do B ne doprinosi integralu jer je duž tog dijela sila okomita na pomak.

3: rezultat je ponovno  $mgy_B$ . Dio puta od A do D ne doprinosi integralu.

# Konzervativne sile

Ako bismo se vratili putanjom **3** natrag od B do A, sila bi imala kao i prije smjer prema gore, no pomak je u suprotnom smjeru.

Rad bi bio negativan, ali istog iznosa!

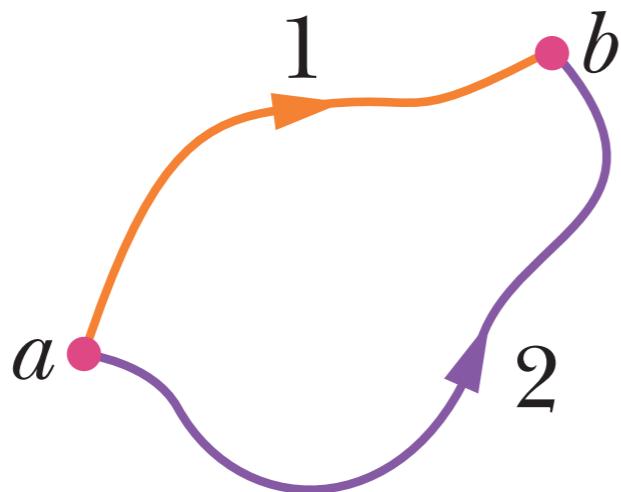
UKUPNI RAD pri premještanju tijela od A putanjom **1** do B, pa natrag putanjom **3** do A je jednak nuli!

$$\begin{aligned} W_{\text{ukupni}} &= \int_{A \rightarrow C}^B \vec{F} \cdot d\vec{s} + \int_{B \rightarrow D}^A \vec{F} \cdot d\vec{s} = 0 \\ &= \oint \vec{F} \cdot d\vec{s} = 0 \quad \Rightarrow \quad \int_{A \rightarrow C}^B \vec{F} \cdot d\vec{s} = - \int_{B \rightarrow D}^A \vec{F} \cdot d\vec{s} \quad \Rightarrow \\ &\int_{A \rightarrow C}^B \vec{F} \cdot d\vec{s} = \int_{A \rightarrow D}^B \vec{F} \cdot d\vec{s} \end{aligned}$$

**Rad izvršen protiv sile teže po zatvorenoj krivulji jednak je nuli.**  
**Rad izvršen protiv sile teže ne ovisi o putu, već ovisi samo o početnoj i konačnoj točki! Za takvu silu kažemo da je KONZERVATIVNA sila.**

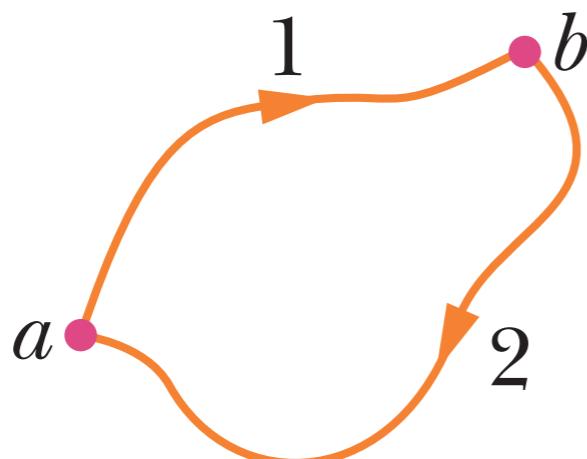
# Konzervativne sile

**Rad konzervativne sile na česticu ne ovisi o izboru puta:**



$$W_{ab,1} = W_{ab,2}$$

**Ukupan rad konzervativne sile na česticu na zatvorenom putu je 0:**



$$W_{ab,1} + W_{ba,2} = 0$$

# Prisutnost nekonzervativnih sila

- Kad uz konzervativne sile na česticu djeluju i nekonzervativne sile (npr. rad vanjske sile pri gibanju tijela uz kosinu), mehanička energija čestice više nije očuvana

$W_{nk}$  = rad nekonzervativnih sila

$$W_{nk} + W_k = \Delta E_k$$

Rad konzervativne sile:  $W_k = -\Delta U$

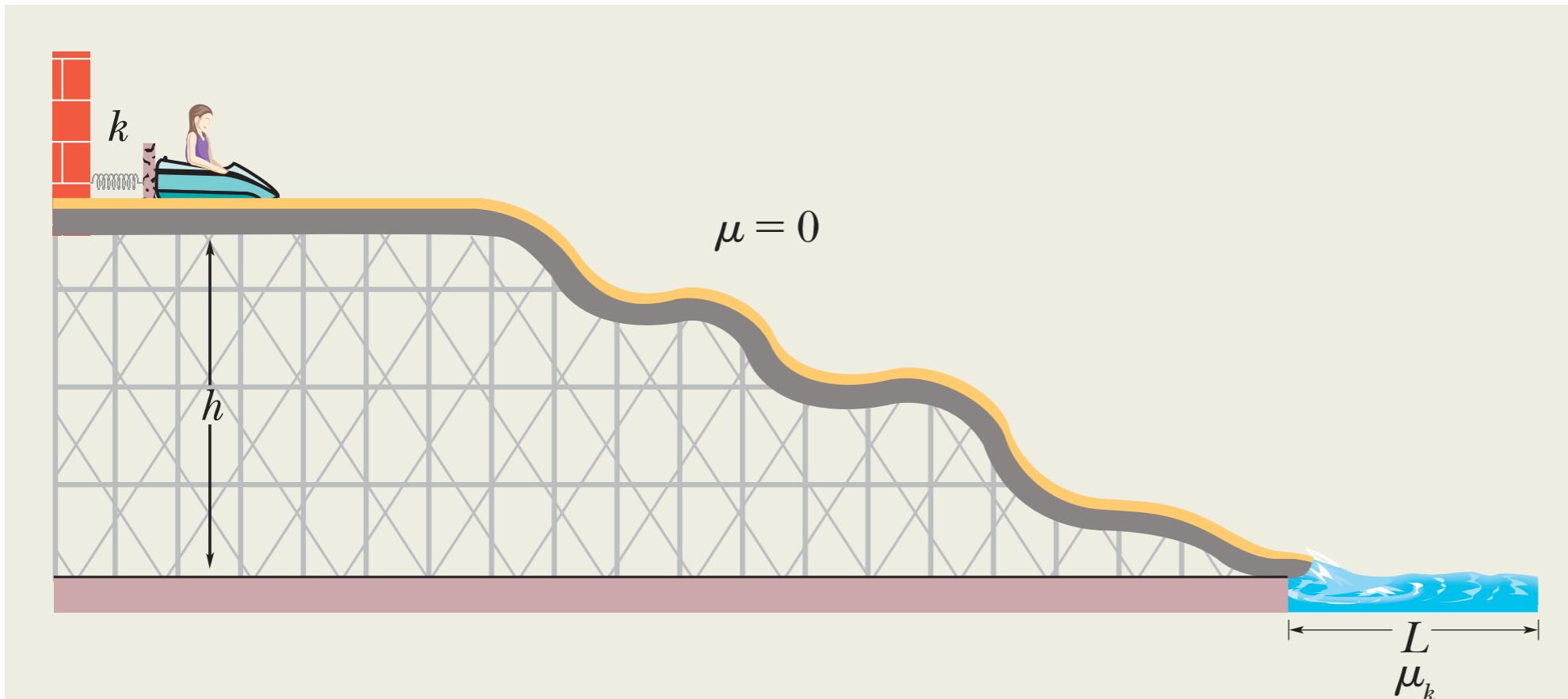
$$\Rightarrow \Delta E_k + \Delta U = W_{nk} \text{ (jedan od izraza za zakon sačuvanja energije)}$$

Ukupna energija ne može se uništiti niti iz ničega stvoriti, ona se može samo pretvarati iz jednog oblika u drugi oblik.

- Nekonzervativne sile: npr. sila trenja ili otpor fluida
- **Rad nekonzervativne sile ne može se prikazati funkcijom potencijalne energije**
- Neke nekonzervativne sile, kao što su trenje ili otpor fluida uzrokuju gubitak ili disipaciju mehaničke energije (**disipativne sile**)
- Neke nekonzervativne sile mogu povećati mehaničku energiju

# Primjer

- Prikazana je skica vožnje u zabavnom parku u kojoj se vozilo lansira pomoću opruge (koja je u početku sabijena), klizi po tračnicama bez trenja, te dolazi na razinu vode gdje ga trenje s vremenom zaustavi. Ukupna masa vozila i čovjeka je 200 kg, opruga konstante  $3200 \text{ N/m}$  je u početku sabijena  $5 \text{ m}$ , početna visina vozila iznad vode je  $35 \text{ m}$ , a koeficijent trenja na vodoravnom (donjem) dijelu je  $0.8$ . Koliko daleko dospije vozilo na horizontalnom dijelu puta prije nego što se zaustavi?



$$\begin{aligned} E_{\text{mec},1} &= K_1 + U_{e1} + U_{g1} \\ &= 0 + \frac{1}{2}kd^2 + mgh. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} E_{\text{mec},2} &= K_2 + U_{e2} + U_{g2} \\ &= 0 + 0 + 0. \end{aligned}$$

$$\Delta E_{\text{th}} = \mu_k mgL.$$

gubitak mehaničke energije zbog svladavanja sile trenja na putu L

$$E_{\text{mec},2} = E_{\text{mec},1} - \Delta E_{\text{th}}.$$

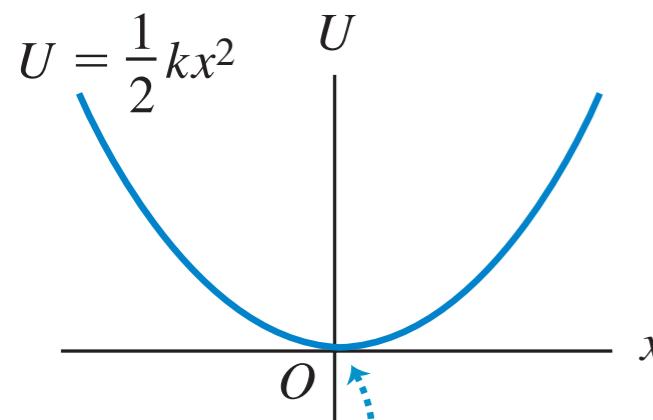
$$0 = \frac{1}{2}kd^2 + mgh - \mu_k mgL,$$

$$\begin{aligned} L &= \frac{kd^2}{2\mu_k mg} + \frac{h}{\mu_k} \\ &= \frac{(3.20 \times 10^3 \text{ N/m})(5.00 \text{ m})^2}{2(0.800)(200 \text{ kg})(9.8 \text{ m/s}^2)} + \frac{35 \text{ m}}{0.800} \\ &= 69.3 \text{ m}. \end{aligned}$$

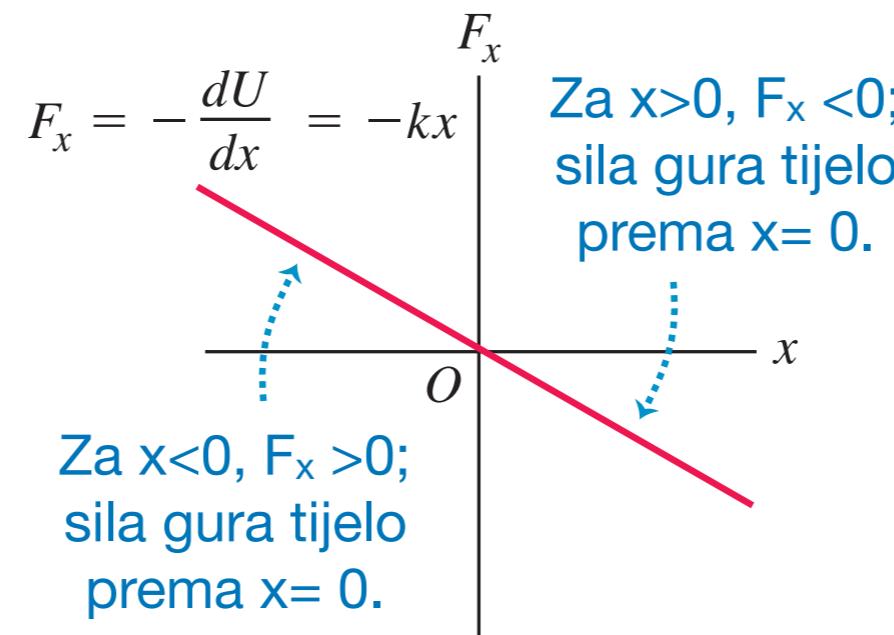
# Sila i potencijalna energija

- Kako možemo iz potencijalne energije kao funkcije pozicije odrediti odgovarajuću silu:

$$F_x(x) = -\frac{dU(x)}{dx}$$



Potencijalna energija je minimalna pri  $x=0$ .



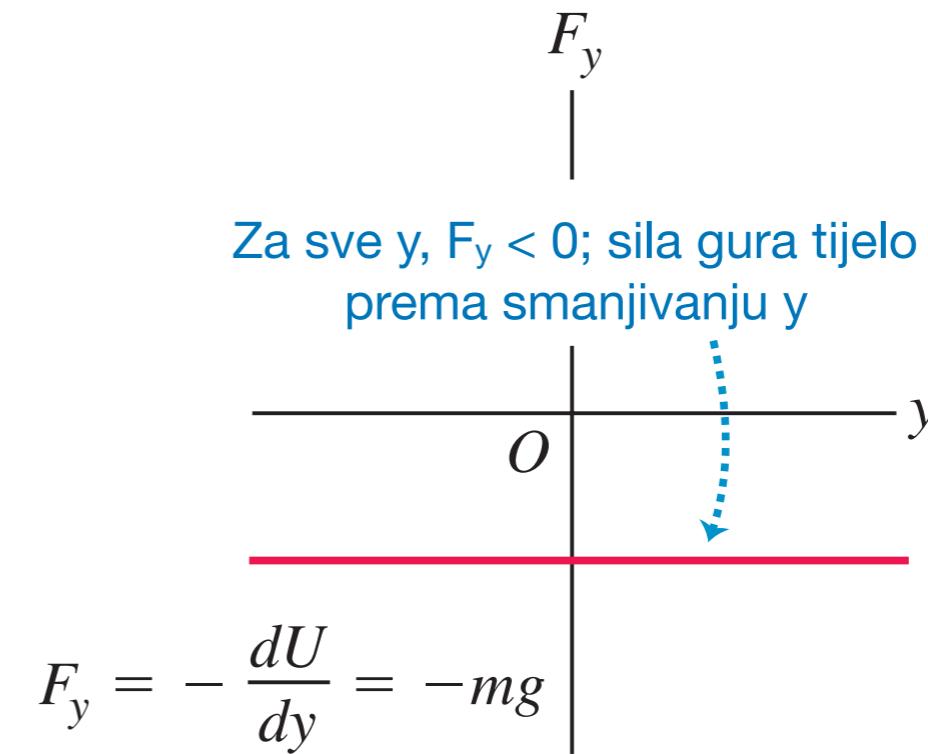
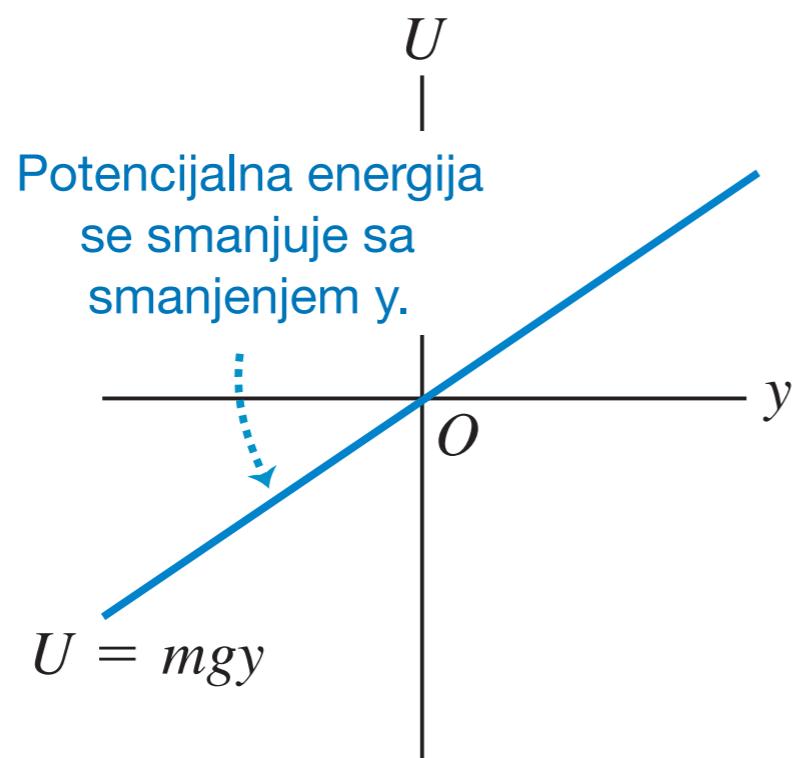
Za  $x < 0$ ,  $F_x > 0$ ;  
sila gura tijelo  
prema  $x=0$ .

Za  $x > 0$ ,  $F_x < 0$ ;  
sila gura tijelo  
prema  $x=0$ .

# Sila i potencijalna energija

- Kako možemo iz potencijalne energije kao funkcije pozicije odrediti odgovarajuću silu:

$$F_x(x) = -\frac{dU(x)}{dx}$$



# Sila i potencijalna energija

- Kako možemo iz potencijalne energije kao funkcije pozicije odrediti odgovarajuću silu:

$$F_x = -\frac{\partial U}{\partial x} \quad F_y = -\frac{\partial U}{\partial y} \quad F_z = -\frac{\partial U}{\partial z}$$

$$\vec{F} = -\left( \frac{\partial U}{\partial x} \hat{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \hat{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \hat{k} \right)$$

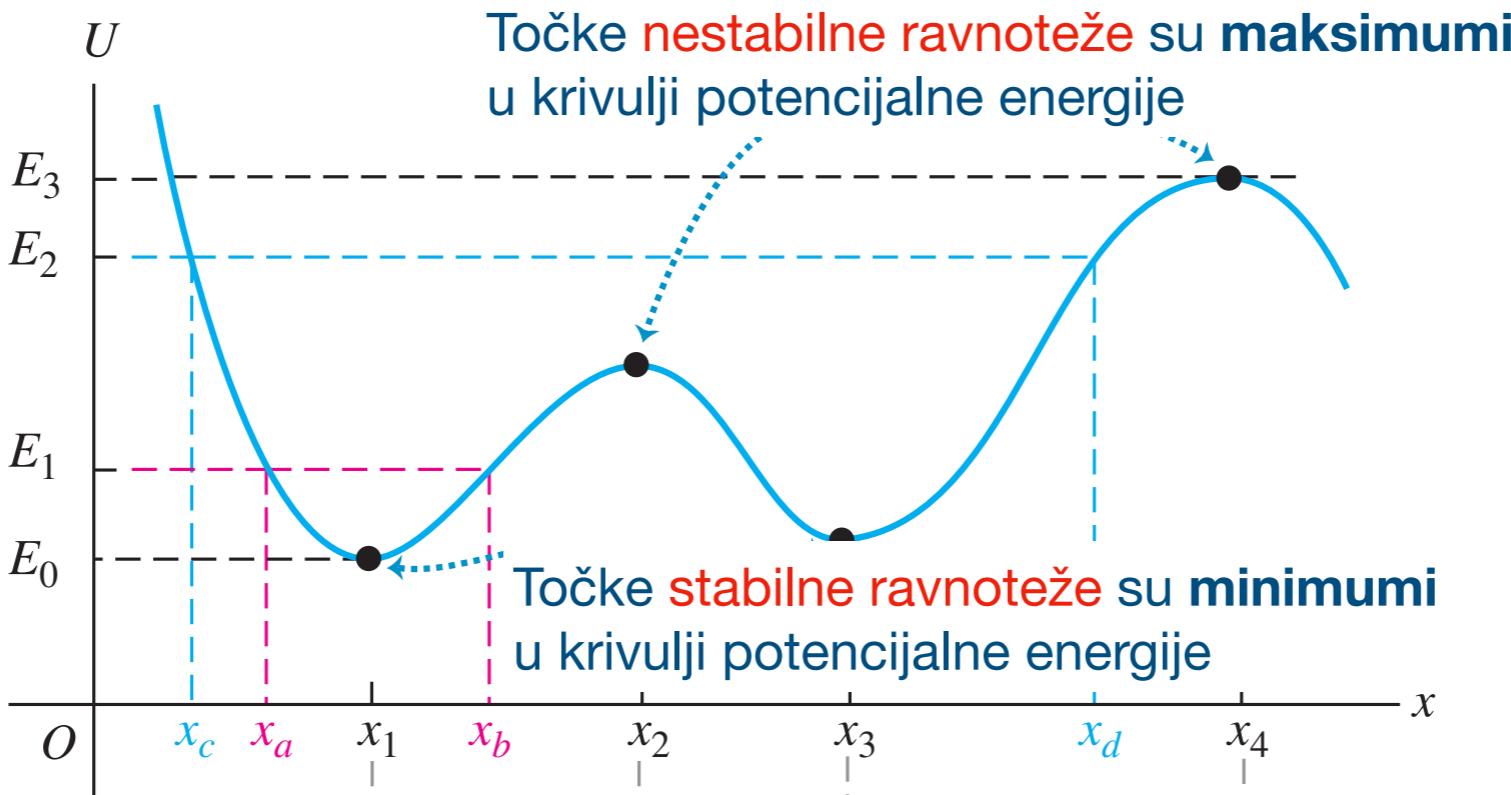
- Primjer: gravitacijska potencijalna energija

$$U(y) = mgy \quad F_y = -dU/dy = -d(mgy)/dy = -mg$$

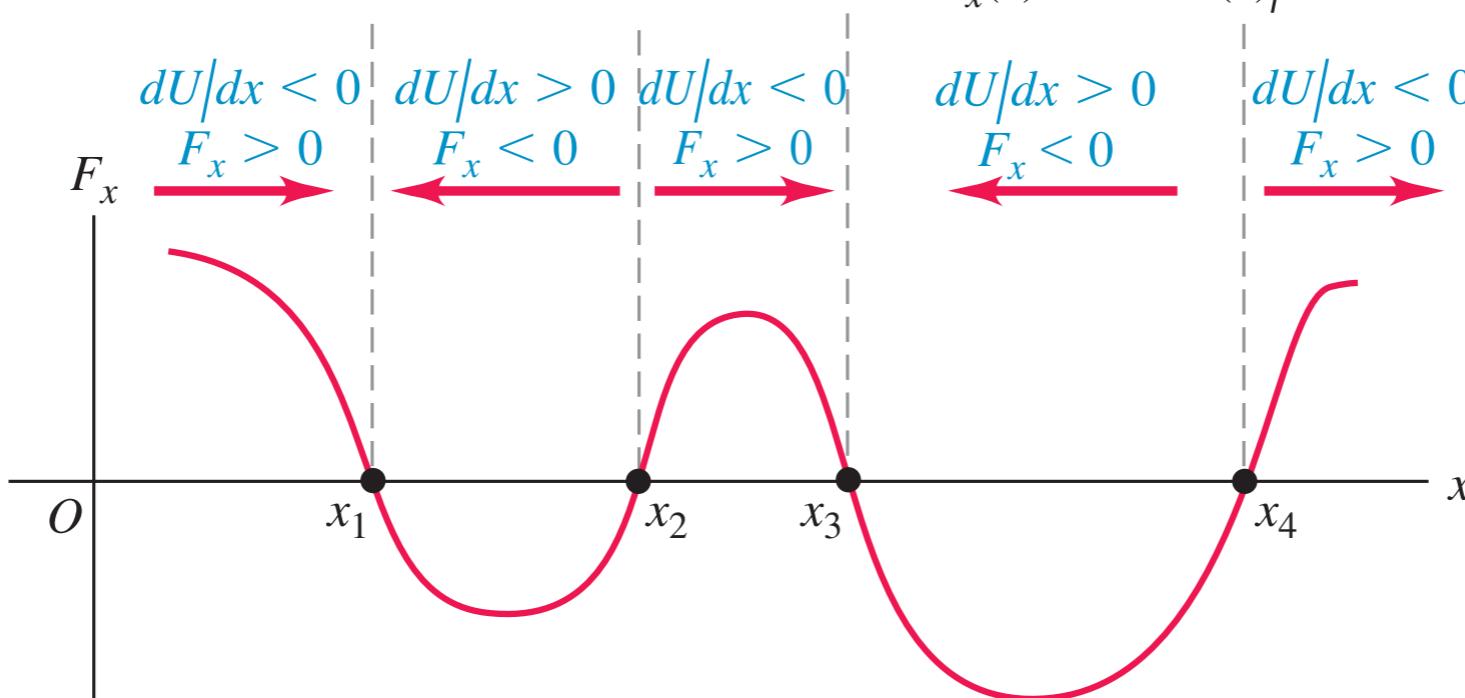
- Primjer: elastična potencijalna energija

$$U(x) = \frac{1}{2}kx^2 \quad F_x(x) = -\frac{d}{dx}\left(\frac{1}{2}kx^2\right) = -kx$$

# Stabilna i nestabilna ravnoteža

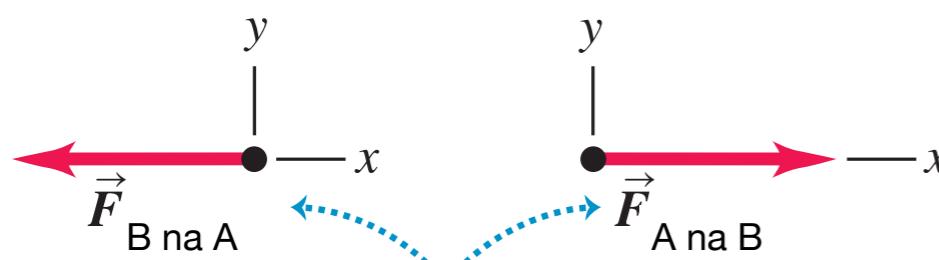
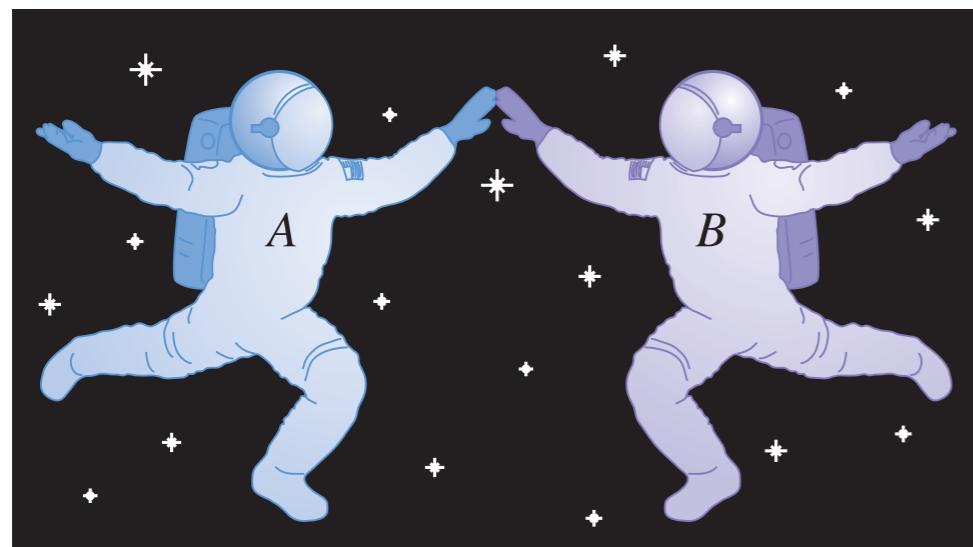


$$F_x(x) = -dU(x)/dx$$

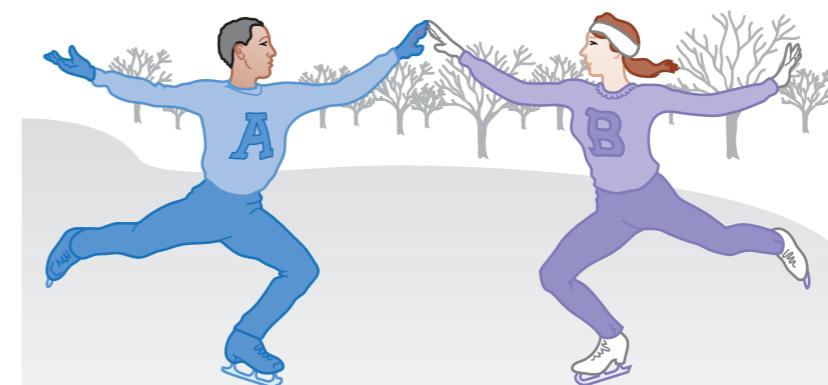


# Sustav 2 čestice: zakoni gibanja i zakoni održanja

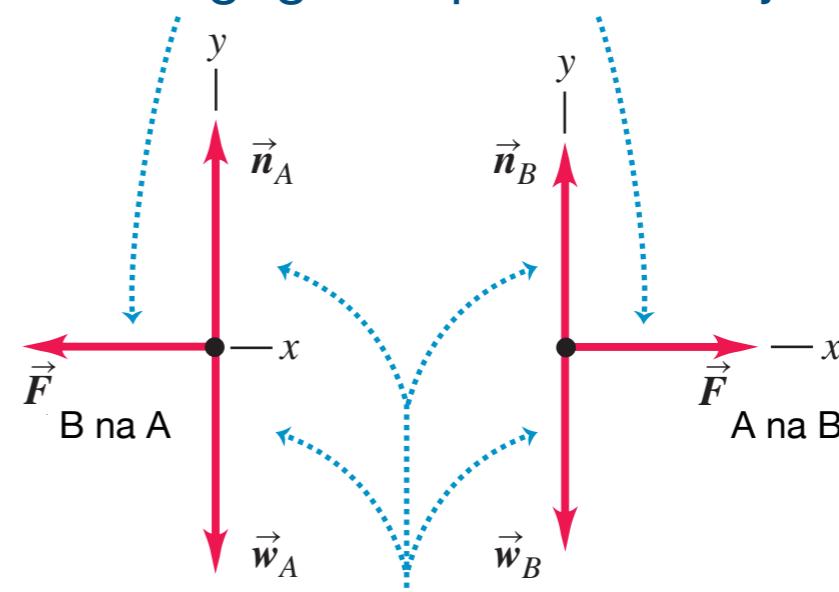
- **unutarnje sile:** sile kojima čestice u sistemu djeluju jedna na drugu
- **vanjske sile:** sile kojima vanjski objekt djeluje na neki dio sistema.
- *kada vanjske sile nisu prisutne, sistem je izoliran*



Sile kojima astronauti djeluju  
jedan na drugog čine par sila  
akcija/reakcija.



Sile kojima klizači djeluju  
jedan na drugog čine par sila akcija/reakcija.



Iako su sila podlove i gravitacijska sila vanjske  
sile, njihov vektorski zbroj je 0 tako da je ukupna  
količina gibanja sačuvana.

# Sustav 2 čestice: zakoni gibanja i zakoni održanja

$$\vec{F}_{B \text{ on } A} = \frac{d\vec{p}_A}{dt} \quad \vec{F}_{A \text{ on } B} = \frac{d\vec{p}_B}{dt}$$

$$\vec{F}_{B \text{ on } A} = -\vec{F}_{A \text{ on } B}$$

3. Newtonov zakon

→  $\vec{F}_{B \text{ on } A} + \vec{F}_{A \text{ on } B} = \frac{d\vec{p}_A}{dt} + \frac{d\vec{p}_B}{dt} = \frac{d(\vec{p}_A + \vec{p}_B)}{dt} = 0$

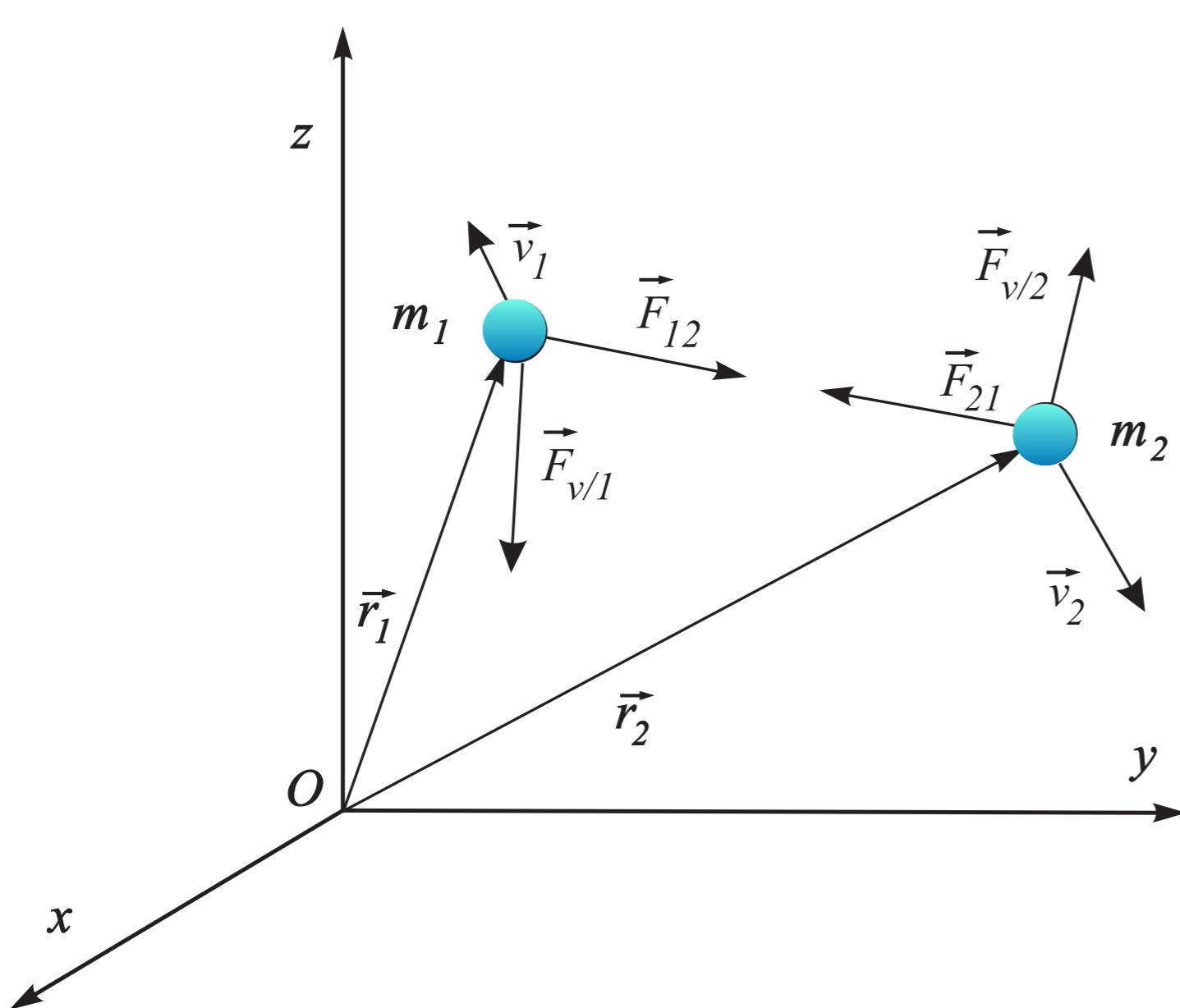
$$\vec{P} = \vec{p}_A + \vec{p}_B$$

$$\vec{F}_{B \text{ on } A} + \vec{F}_{A \text{ on } B} = \frac{d\vec{P}}{dt} = 0 \quad \rightarrow$$

ako je vektorska suma vanjskih sila na sustav 0, ukupna količina gibanja u sustavu je konstantna!

# Sustav 2 čestice: što ako su prisutne vanjske sile

- Razmotrimo sustav dvije čestice  $m_1$  i  $m_2$  koje se u jednom trenutku nalaze na mjestima određenim vektorima  $\mathbf{r}_{1,2}$  u inercijalnom sustavu. Čestice se gibaju brzinama  $\mathbf{v}_{1,2}$  i na njih djeluju vanjske sile  $\mathbf{F}_{v,1}$  i  $\mathbf{F}_{v,2}$ . Istodobno čestice međudjeluju silama  $\mathbf{F}_{1,2}$  i  $\mathbf{F}_{2,1}$ . Pri tom oznaka  $\mathbf{F}_{i,j}$  znači da čestica  $j$  djeluje na česticu  $i$ .



$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$

$$m_1 \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}_1 = \vec{F}_{v/1} + \vec{F}_{12}$$

$$m_2 \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}_2 = \vec{F}_{v/2} + \vec{F}_{21}$$

Ove dvije jednadžbe zbrojimo i dobivamo:

$$m_1 \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}_1 + m_2 \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}_2 = \vec{F}_{v/1} + \vec{F}_{v/2}$$

# Sustav 2 čestice: što ako su prisutne vanjske sile

$$\begin{aligned} m_1 \frac{d}{dt} \vec{v}_1 + m_2 \frac{d}{dt} \vec{v}_2 &= \frac{d}{dt} (m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2) = (m_1 + m_2) \frac{d}{dt} \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2} \\ &= M \frac{d}{dt} \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{M} = M \frac{d}{dt} \left[ \frac{d}{dt} \underbrace{\left( \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2} \right)}_{\vec{r}_{CM}} \right] \\ &= M \frac{d^2}{dt^2} \vec{r}_{CM} = M \frac{d}{dt} \vec{v}_{CM} = M \vec{a}_{CM}. \end{aligned}$$

- Uveli smo ukupnu masu  $M = m_1 + m_2$ , **vektor položaja centra mase dvije čestice i brzinu centra mase:**

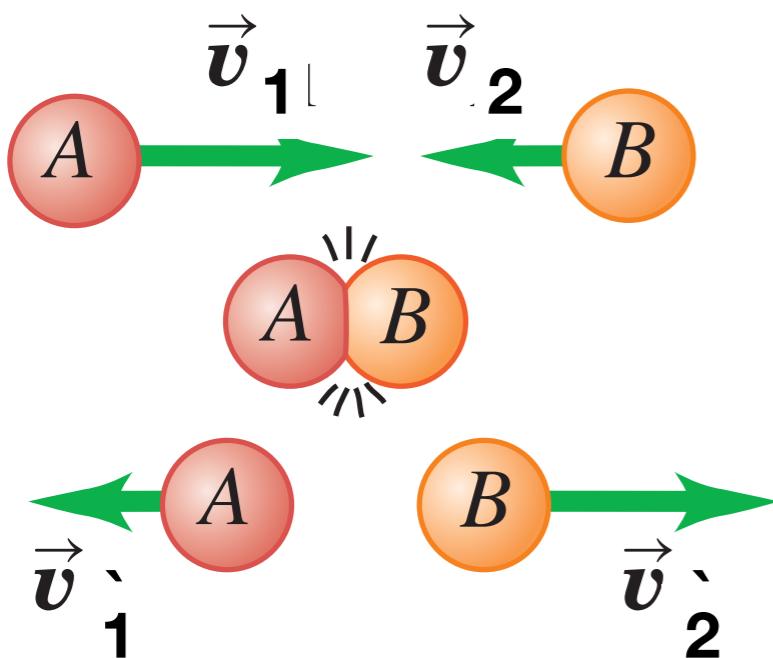
$$\vec{r}_{CM} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2}$$

$$\vec{v}_{CM} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}$$

→ gibanje sustava dvije čestice ‘zamjenjujemo’ gibanjem jedne materijalne točke čija je masa jednaka  $M$ , čiji je trenutni položaj dan vektorom  $r_{CM}$  i koja se giba pod djelovanjem sile  $\mathbf{F}_v$ .

# Sudari

- Prepostavka: nema vanjskih sila, tako da je sistem izoliran
- Vrijedi *zakon očuvanja količine gibanja*
- Zakon očuvanja energije svodi se na očuvanje kinetičkih energija* (jer potencijalne energije među česticama izvan područja međudjelovanja nema), uz moguć gubitak dijela energije na unutarnju energiju (topljinu Q)



**Savršeno elastičan sudar:**  
očuvana je količina gibanja i  
kinetička energija  
(bez transformacije kinetičke  
energije u toplinu)

$$\vec{p}_{\text{prije sudara}} = \vec{p}_{\text{poslije sudara}}$$

$$\vec{p}_1 + \vec{p}_2 = \vec{p}_1' + \vec{p}_2'$$

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = m_1 \vec{v}_1' + m_2 \vec{v}_2'$$

$$\frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} m_1 (v_1')^2 + \frac{1}{2} m_2 (v_2')^2$$



# Sudari: savršeno elastičan sudar

Iz 1. jednadžbe:  $m_1(\vec{v}_1 - \vec{v}_1') = m_2(\vec{v}_2' - \vec{v}_2)$

Iz 2. jednadžbe:  $m_1(\vec{v}_1 - \vec{v}_1')(\vec{v}_1 + \vec{v}_1') = m_2(\vec{v}_2' - \vec{v}_2)(\vec{v}_2' + \vec{v}_2)$

  $\vec{v}_1 + \vec{v}_1' = \vec{v}_2' + \vec{v}_2.$

Zadnju jednadžbu pomnožimo s  $m_2$  i u nju uvrstimo  $m_2\mathbf{v}_2$  iz zakona očuvanja količine gibanja:

$$\vec{v}_1' = \frac{2m_2\vec{v}_2 + (m_1 - m_2)\vec{v}_1}{m_1 + m_2}.$$

Analognim postupkom:

$$\vec{v}_2' = \frac{2m_1\vec{v}_1 + (m_2 - m_1)\vec{v}_2}{m_1 + m_2}.$$

# Sudari: savršeno elastičan sudar

- 1. primjer: čestica nalijeće na (mirni) zid

$$m_2 \gg m_1 \quad v_2 = 0$$

$$\vec{v}_1' = -\vec{v}_1 \text{ i } \vec{v}_2' = 0 \quad \rightarrow$$

čestica se odbila od zida po iznosu istom brzinom, ali suprotnog smjera!

- 2. primjer: beskonačno masivni “zid” nalijeće na mirnu česticu

$$m_2 \gg m_1 \quad v_1 = 0$$

$$\vec{v}_2' = \vec{v}_2 \text{ i } \vec{v}_1' = 2\vec{v}_2 \quad \rightarrow$$

masivni “zid” niti ne opaža da je naletio na nešto, ali zato prije mirna čestica 1 se sada giba ispred zida relativnom brzinom  $v_2$ , odnosno brzinom  $2v_2$  u odnosu na mirnog promatrača!