15.3 Формула для ускорений точек тела

28 августа 2025 г. 13:3

$$\vec{a} = \frac{d\vec{l}}{dt} = \frac{d}{dt} (\vec{w}_{x}\vec{r}) = \frac{d\vec{w}}{dt} \times \vec{v}_{t} + \vec{w}_{x} \frac{d\vec{v}}{dt}$$

$$\vec{a} = \vec{\epsilon} \times \vec{v}_{t} + \vec{w}_{x} \vec{v}_{t}$$

Doxamen mo:

- €xFLOZ & namp-no no kacttV €xFLOMS
- 2 | Ex | = | \(\vec{\vec{v}} \) | \(\vec{v} \) | | \(\vec{v
- 3) WXVI P J KONF-100 no MO2
- 4) | wxr = | w1.171. siu00 = w2 w2014 = w2R
- (5) llz (1)4(2), (3)4(4) nouyeur coomb. $\vec{a}_{S} = \vec{\epsilon} \times \vec{r}, \ \vec{a}_{n} = \vec{w} \times \vec{r}$