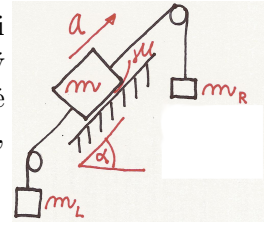
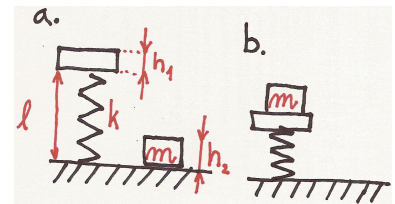


1. (3,5b) Experimentálne sme zistili, že kým teleso nezastane, jeho súradnica sa mení s časom podľa predpisu  $x(t) = c_1(1 - e^{-bt}) - c_2t$ , kde  $c_1, c_2$  a  $b$  sú kladné, fitovaním nájdene konštantny. (a) Nájdite vyjadrenie pre rýchlosť a zrýchlenie telesa ako funkcie času, (b) Nájdite vyjadrenie pre počiatočnú rýchlosť telesa  $v_0$  a pre čas zastavenia  $T$  pomocou konštant  $c_1, c_2$  a  $b$ , (c) Zistite, či možno okamžitú silu pôsobiacu na teleso určiť len pomocou konštant  $c_1, c_2, b$ , hmotnosti telesa a aktuálnej rýchlosti telesa; nájdenu závislosť sily od rýchlosti načrtnite v grafe.

2. (3b) Na rovine naklonenej pod uhlom  $\alpha$  je položený kváder s hmotnosťou  $m$ , na ktorého ľavú aj pravú stranu sú cez kladky uchytené dve závažia s hmotnosťami  $m_L$  a  $m_R$ . Kontakt medzi kvádom a naklonenou rovinou je charakterizovaný koeficientom kinetického trenia  $\mu$ . (a) Do obrázku zaznačte všetky sily, ktoré pôsobia na kváder. (b) S akým zrýchlením sa bude pohybovať kváder ak vieme, že smer jeho zrýchlenia bude hore naklonenou rovinou?



3. (3,5b) Na podlahe je vo vertikálnom smere upevnená pružina s tuhosťou  $k$ . Na pružine je nosník s nezanedbateľnou hmotnosťou a hrúbkou  $h_1$ . Dĺžka pružiny v tejto situácii je  $l$ . Na nosník prenesieme z podlahy kváder ktorého hmotnosť je  $m$  a výška  $h_2$ . Aký bude rozdiel medzi mechanickou energiou sústavy na konci (obr. b) a na začiatku (obr. a) prenášania?



P1

a)  $\dot{x} = c_1 b e^{-bt} - c_2 = v$   ~~$\frac{1}{2}b$~~   
 $\ddot{x} = -c_1 b^2 e^{-bt} = a$   ~~$\frac{1}{2}b$~~

b)  $v_0 = \dot{x}(0) = c_1 b - c_2$   $\frac{1}{2}b$

$0 = c_1 b e^{-bT} - c_2$

$\frac{c_2}{c_1 b} = e^{-bT}$

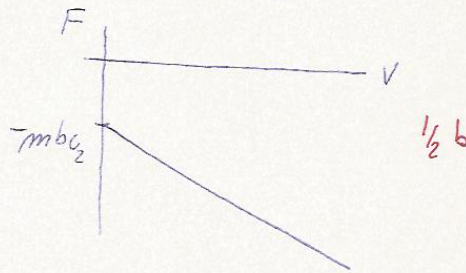
$\ln \frac{c_2}{c_1 b} = -bT$

$T = \frac{1}{b} \ln \frac{c_1 b}{c_2}$   $\frac{1}{2}b$

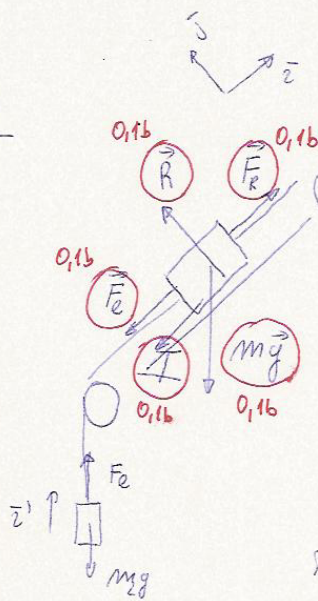
c)  $F = m a = -m c_1 b^2 e^{-bt}$   $\frac{1}{2}b$   
 $v(t) = -c_2 + c_1 b e^{-bt}$   
 $v + c_2 = c_1 b e^{-bt}$

$F = -m b (v(t) + c_2)$

$= -m b c_2 - m b v(t)$   $\frac{1}{2}b$

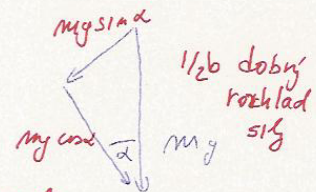


P2



$m \ddot{z} = -m g \sin \alpha$   
 $-F_e + F_R$

$\ddot{z} = 0 = R - m g \cos \alpha \rightarrow R = m g \cos \alpha$



Těleso "L"

$\frac{1}{3} b \ddot{z}' : m_L a = -m_L g + F_e$

Těleso "R"

$\frac{1}{3} b \ddot{z}'' : m_R a = m_R g - F_R$

spočítáme  $\neq$   
 rovnice  
 pro  $\ddot{z}', \ddot{z}, \ddot{z}''$  směř

$(m + m_L + m_R) a = -m g \sin \alpha - \mu m g \cos \alpha - m_L g + m_R g$   
 $a = \frac{m_R - m_L - (m(\sin \alpha + \mu \cos \alpha))}{m + m_L + m_R}$   $\frac{1}{2}b$

R3

označme hodnotu nosníka  $M$ , stlačení pružiny v  $\odot$   $\Delta l_a$

$$\textcircled{a} E_{m,a} = \overbrace{Mg\left(l + \frac{h_1}{2}\right)}^{1/2 b} + \overbrace{\frac{1}{2}k(\Delta l_a)^2}^{1/2 b}$$

$\Delta l_a = ?$  z rovnováhy síle  $0 = Mg - k\Delta l_a$   
 $\Delta l_a = \frac{Mg}{k}$   $1/2 b$

$$E_{m,a} = Mg\left(l + \frac{h_1}{2}\right) + \frac{1}{2} \frac{M^2 g^2}{k}$$

$$\textcircled{b} E_{m,b} = \overbrace{Mg\left(l + \frac{h_1}{2} - (\Delta l_b - \Delta l_a)\right) + mg\left(l + h_1 - (\Delta l_b - \Delta l_a)\right)}^{1/2 + 1/2 \text{ potenciálů: grav. pole}} + \overbrace{\frac{1}{2}k(\Delta l_b)^2}^{1/2 b \text{ pot: pružina}}$$

$\Delta l_b = ?$   $0 = (M+m)g - k\Delta l_b$   
 $\Delta l_b = \frac{(M+m)g}{k}$ ;  $\Delta l_b - \Delta l_a = \frac{mg}{k}$

$$E_{m,b} = Mg\left(l + \frac{h_1}{2} - \frac{mg}{k}\right) + mg\left(l + h_1 - \frac{mg}{k}\right) + \frac{1}{2}k\left(\frac{(M+m)g}{k}\right)^2$$

$$= \underline{\underline{mg(l + h_1) - \frac{1}{2} \frac{m^2 g^2}{k}}}$$
  $1/2$