

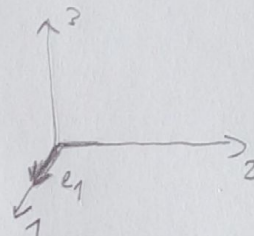
KINEMATIKA HMOTNÉHO BODU

- hm. bod reprezentuje těleso dostatečně malé v porovnání s dráhou kterou urazí
- rovnoměrný pohyb: $v(t) = \text{const.} \Rightarrow a(t) = 0$
- nerovnoměrný: $v(t) \neq \text{const.} \Rightarrow a(t) \neq 0$
- poloha bodu ^{určena jednoduše v} ~~definována pomocí~~ souřadnic (vzájemně soustavně) pomocí polohového vektoru

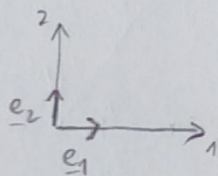
$$\underline{r} = x_1 \underline{e}_1 + x_2 \underline{e}_2 + x_3 \underline{e}_3 \quad [m]$$

$$|\underline{r}| = \sqrt{\underline{r} \cdot \underline{r}} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \quad [m]$$

\underline{e}_i jsou báze, například $\underline{e}_1 = (1, 0, 0)$



- ve 2D, objekt ve vzdálenosti od počátku ve vodorovném směru 3 m a ve svislém 5 m

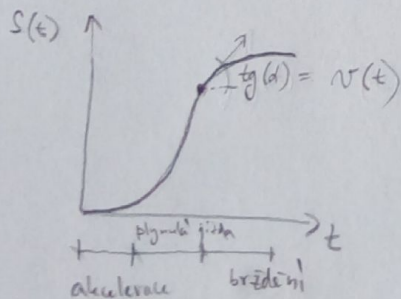


$$\underline{r} = 3 \cdot (1; 0) + 5 \cdot (0; 1) = (3; 5)$$

$$|\underline{r}| = \sqrt{3^2 + 5^2} = \sqrt{34} = 5,8m$$

- je zřejmé, že jednotlivé souřadnice jsou na sobě nezávislé
 - se změnou v x_1 není automaticky spjána změna x_2 a stejně je to i s rychlostí a akcelerací, což se bude hodit při řešení příkladů

- pokud máme závislost vjeté dráhy bodu (tzn. změny polohy) v závislosti na čase, tak ^{směrnice} tečny $s(t)$ reprezentují aktuální rychlost

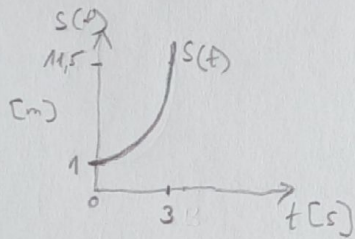


- při rozjíždění je rychlost malá, stejně tak při dobrždování

- pokud máme závislost veličiny, třeba dráhy, na proměnné, třeba času, danou funkčním předpisem, pak můžeme směrnicí tečny v libovolném čase spočítat jako derivaci

- tezačteln si řekneme jak se počítá derivace polynomů: vždy se snižuje řád polynomu a původní řád se stane koeficientem čísel, takže např.

$$s(t) = 0,5t^2 + 2t + 1 \quad t \in \langle 0; 3 \rangle \text{ [s]}$$

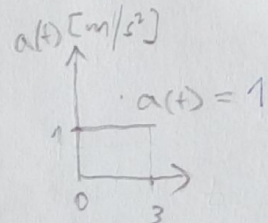
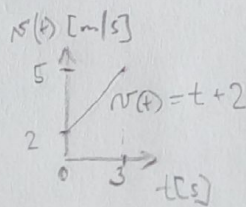
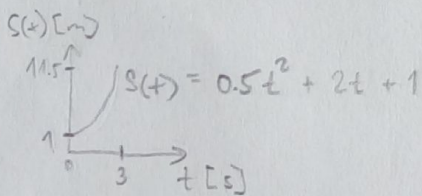


→ pak směrnice tečny (= rychlost) k $s(t)$ je derivací

$$\frac{ds}{dt} = v(t) = 0,5 \cdot 2 t^1 + 2 = t + 2$$

- a protože změnou rychlosti je zrychlení (akcelerace), tak

$$\frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dt} = a(t) = 1 \cdot t^0 = 1$$



- proces lze i otočit pomocí tzv. "antiderivace" = integrálu, u polynomu ze zvyšuje řád a snižuje koeficient před proměnnou: uvažujme $s(t=0) = 0$, $v(t=0) = 3 \text{ m/s}$ a $a = 3t + 1 \text{ m/s}^2$ - kolik bude $s(t=5s)$?

$$v(t) = \int a(t) dt = \int (3t + 1) dt = \frac{3}{2}t^2 + t + v(t=0) = \frac{3}{2}t^2 + t + 3$$

$$s(t) = \int v(t) dt = \int \left(\frac{3}{2}t^2 + t + 3 \right) dt = \frac{1}{2}t^3 + \frac{1}{2}t^2 + 3t + s(t=0) = \frac{1}{2}t^3 + \frac{1}{2}t^2 + 3t$$

90 = (3+2)5

Pr. Lokomotiva se rozjíždí s konstantním zrychlením $a = 0,45 \text{ m/s}^2$. Za jaký čas a po jaké dráze dosáhne rychlosti 36 km/h . Jaká bude její průměrná rychlost na tomto úseku?

$a = 0,45 \text{ m/s}^2$

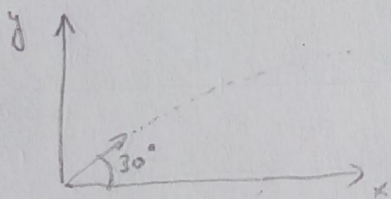
$v(t=0) = 0 \quad v = \int a \, dt = \int 0,45 \, dt = 0,45t + 0$

$36 / 3,6 = 0,45t \Rightarrow t = \frac{10}{0,45} = \underline{22,2 \text{ s}}$
 [m/s]

$s = \int v \, dt = \int 0,45t \, dt = \frac{0,45}{2} t^2 + 0$

$s(t=22,2 \text{ s}) = \underline{111 \text{ m}} \quad \bar{v} = \frac{s_{\text{tot}}}{t_{\text{tot}}} = \frac{111}{22,2} = \underline{5 \text{ m/s}}$

Pr. Za jakou dobu dosáhne projektil vystřelený 100 m/s pod elevačním úhlem 30° výšky 100 m ? Odpor vzduchu zanedbejte.



$\downarrow: g = 10 \text{ m/s}^2$

$v_y = \int 10 \, dt = 10t + 0 = 10t \text{ [m/s]}$

$\uparrow: v_{y0} = 100 \cdot \sin 30^\circ \text{ [m/s]}$

$v_y = \overbrace{100 \cdot \sin 30^\circ}^{50} - 10t \text{ [m/s]}$

$s_y = \int v_y \, dt = \int (50 - 10t) \, dt = 50t - \frac{10}{2} t^2 + 0$

• kdy dosáhne $s_y = 100$? : $100 = 50t - 5t^2$
 $t^2 - 10t + 20 = 0$

$t_{1,2} = \frac{10 \pm \sqrt{20}}{2} \begin{cases} 7,24 \text{ s} \\ 2,76 \text{ s} \end{cases}$

Dů Z rozhledny o výšce 30 m byl vržen kámen ve vodorovném směru rychlostí 10 m/s , určete velikost rychlosti při dopadu ($v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$) a vodorovnou vzdálenost místa dopadu od paty rozhledny. Odpor prostředí zanedbejte. Uvažujte $g = 10 \text{ m/s}^2$.