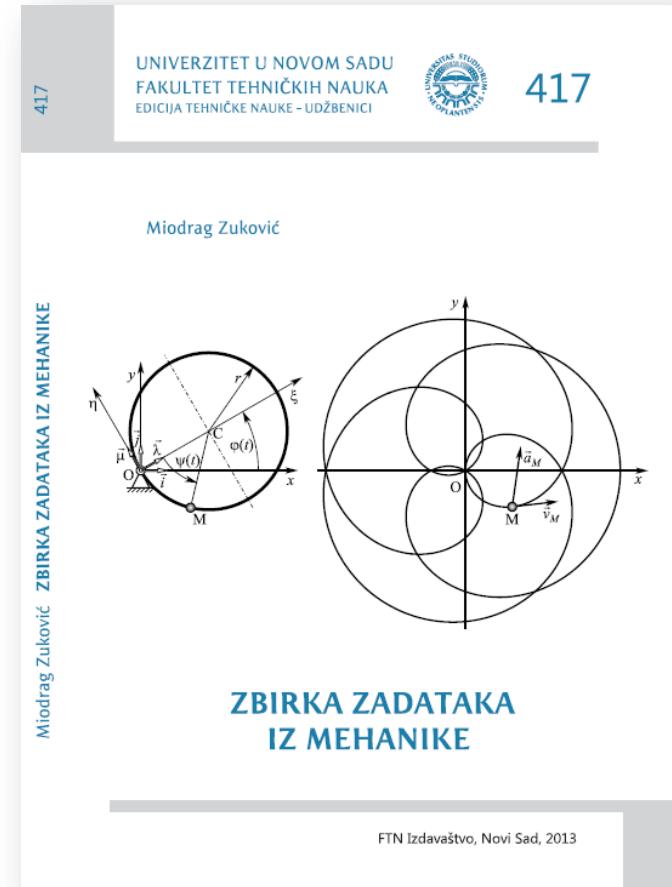
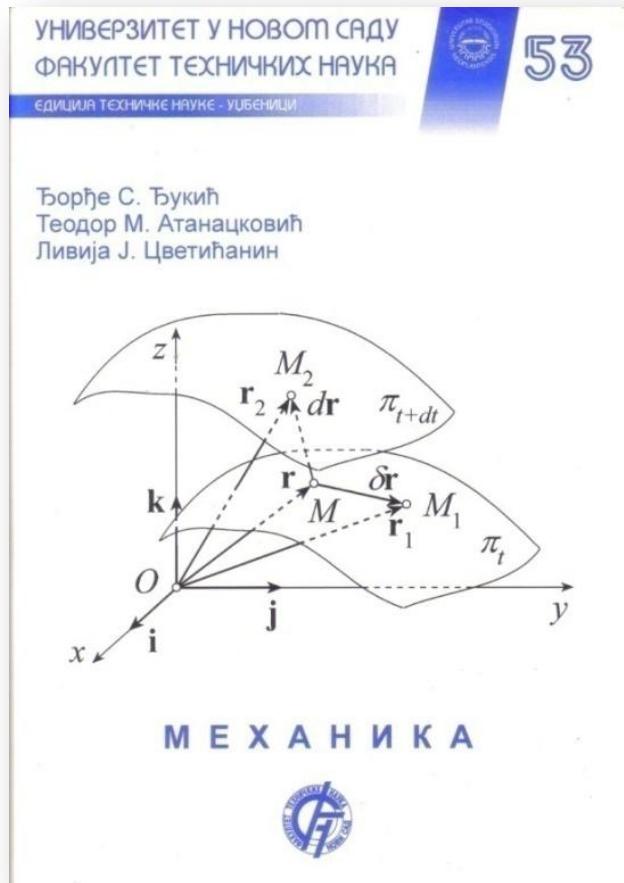


Mehanika 2 (Kinematika)

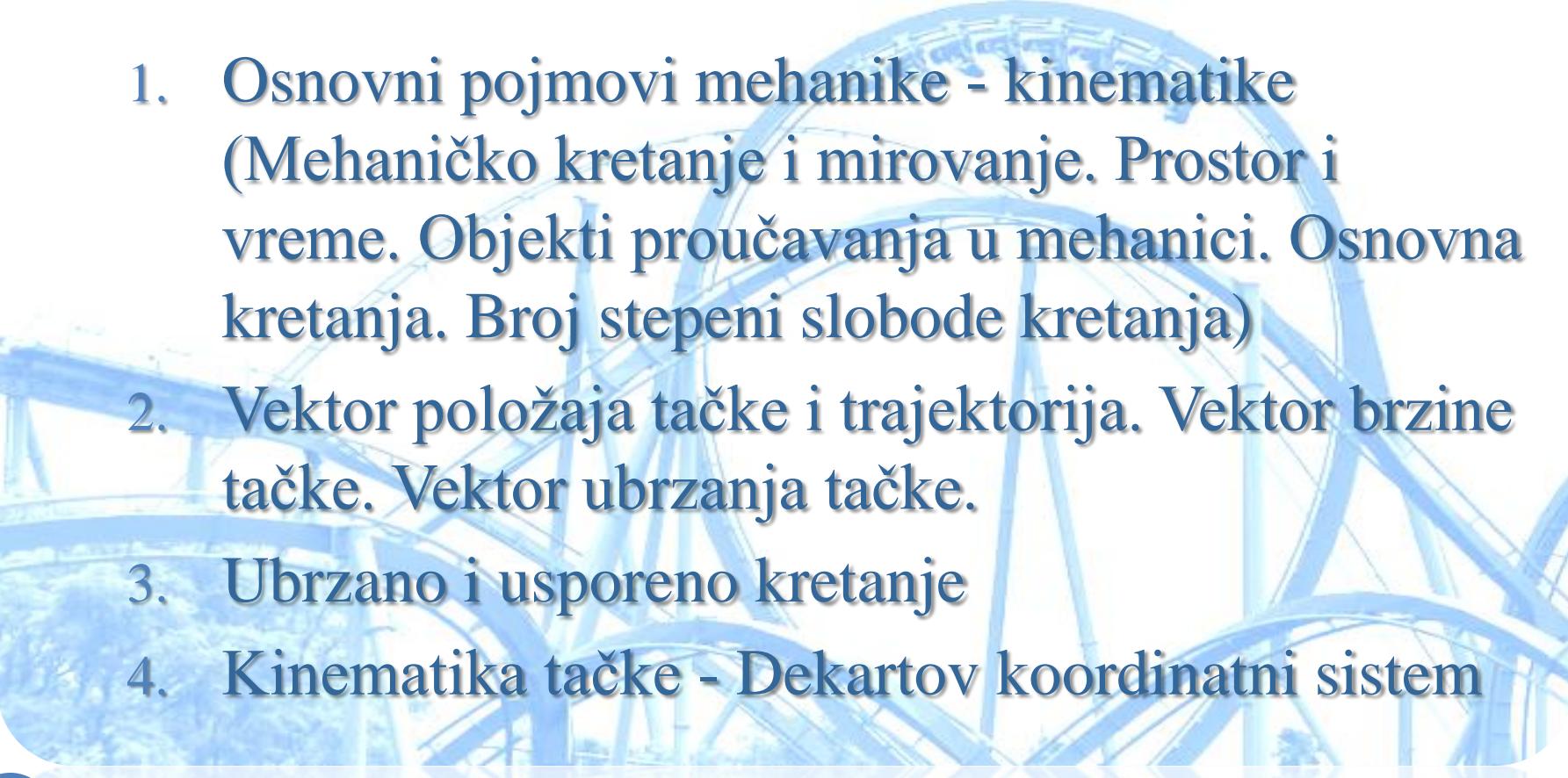
Vežbe 1

Miodrag Zuković
Novi Sad, 2023.

Literatura



Šta ćemo naučiti?

- 
1. Osnovni pojmovi mehanike - kinematike
(Mehaničko kretanje i mirovanje. Prostor i vreme. Objekti proučavanja u mehanici. Osnovna kretanja. Broj stepeni slobode kretanja)
 2. Vektor položaja tačke i trajektorija. Vektor brzine tačke. Vektor ubrzanja tačke.
 3. Ubrzano i usporeno kretanje
 4. Kinematika tačke - Dekartov koordinatni sistem

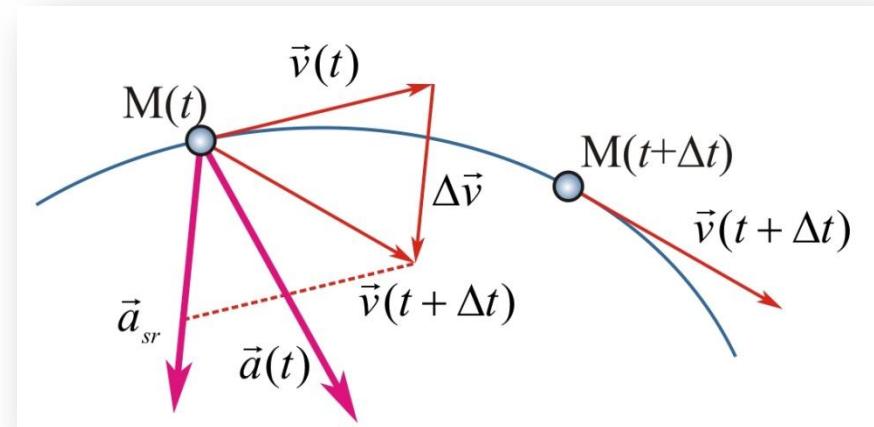
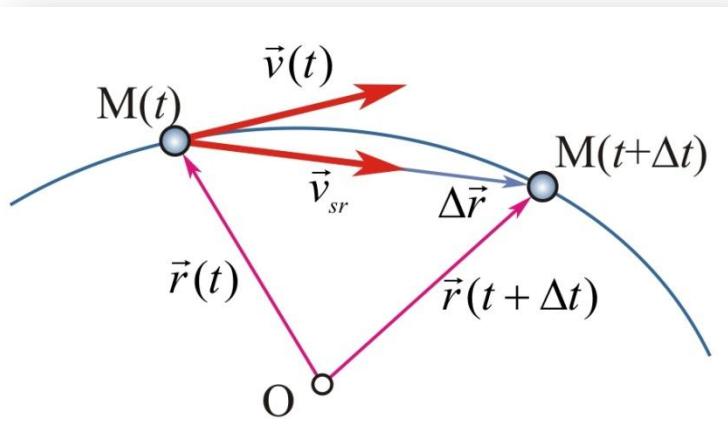
Brzina i ubrzanje tačke

- Brzina

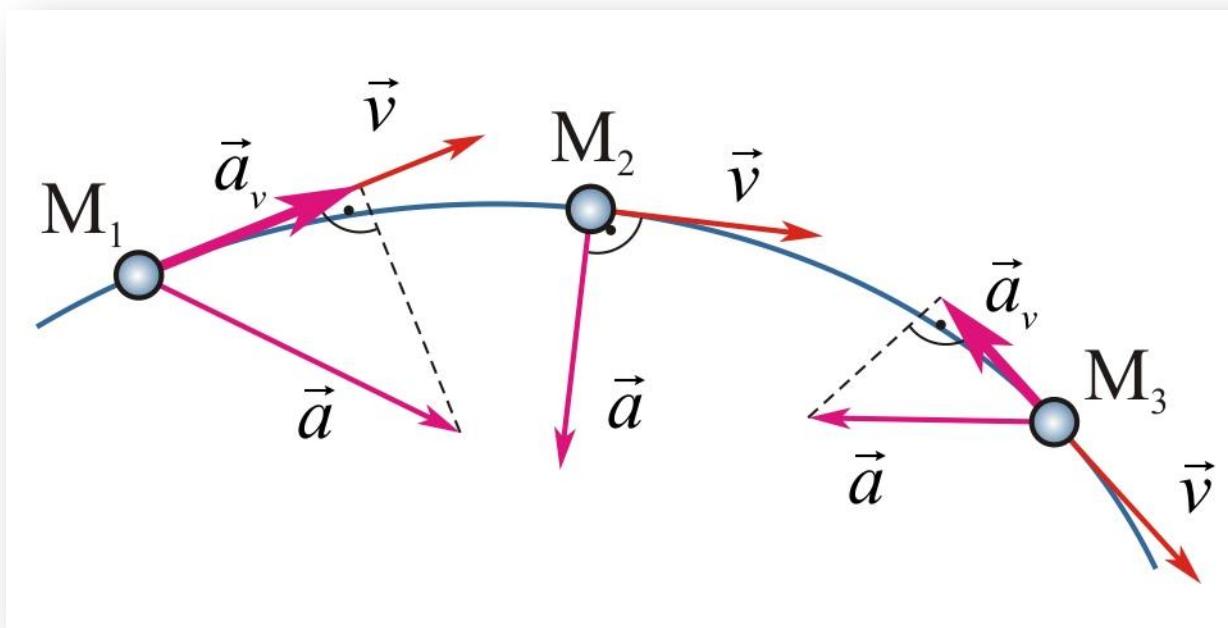
$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}}(t)$$

- Ubrzanje

$$\vec{a}(t) = \frac{d\vec{v}}{dt} = \ddot{\vec{v}}(t) = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}(t)$$



Ubrzano i usporeno kretanje



Ubrzano kretanje

$$\vec{a} \cdot \vec{v} > 0$$

Usporeno kretanje

$$\vec{a} \cdot \vec{v} < 0$$

Dekartov koordinatni sistem

- Položaj

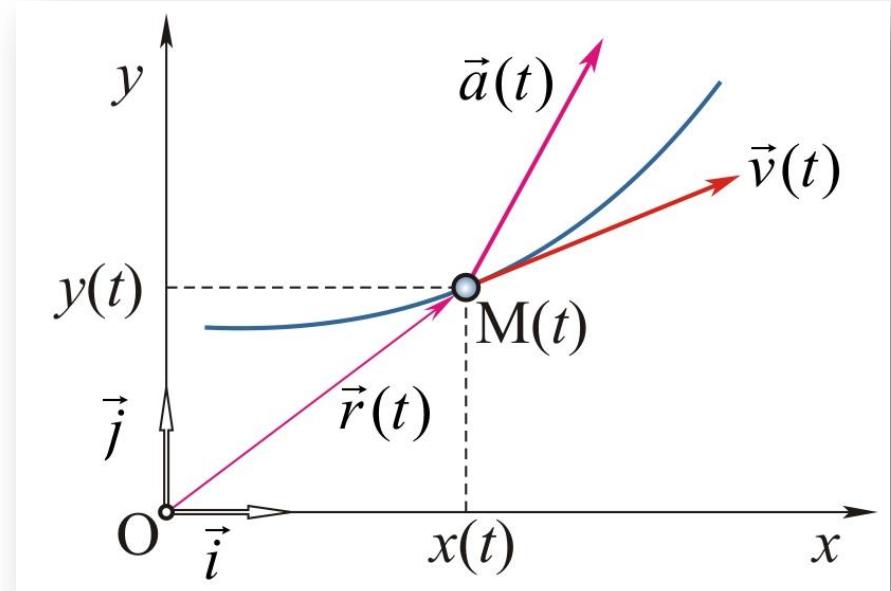
$$\vec{r}(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j}$$

- Brzina

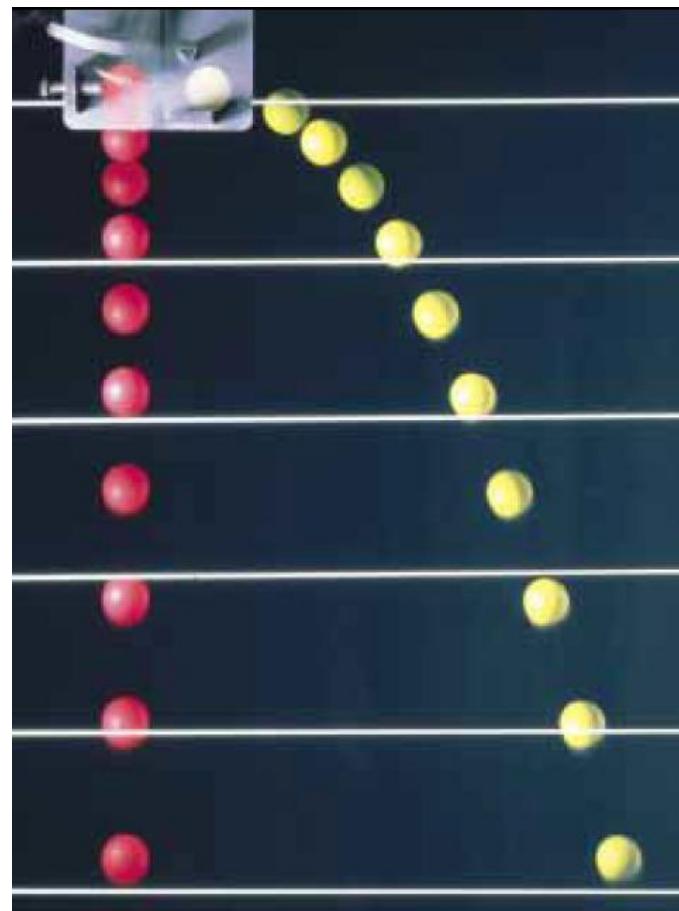
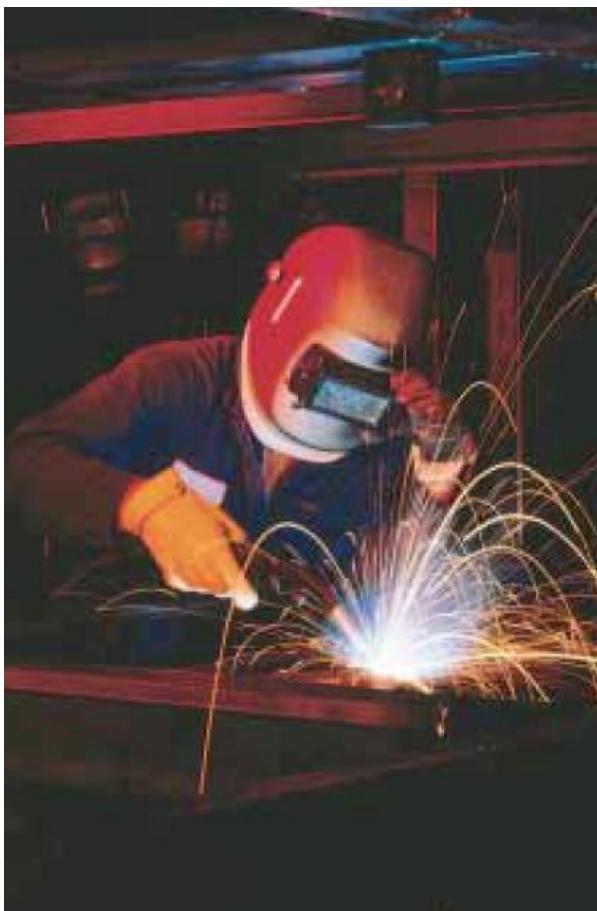
$$\vec{v}(t) = \dot{x}(t)\vec{i} + \dot{y}(t)\vec{j}$$

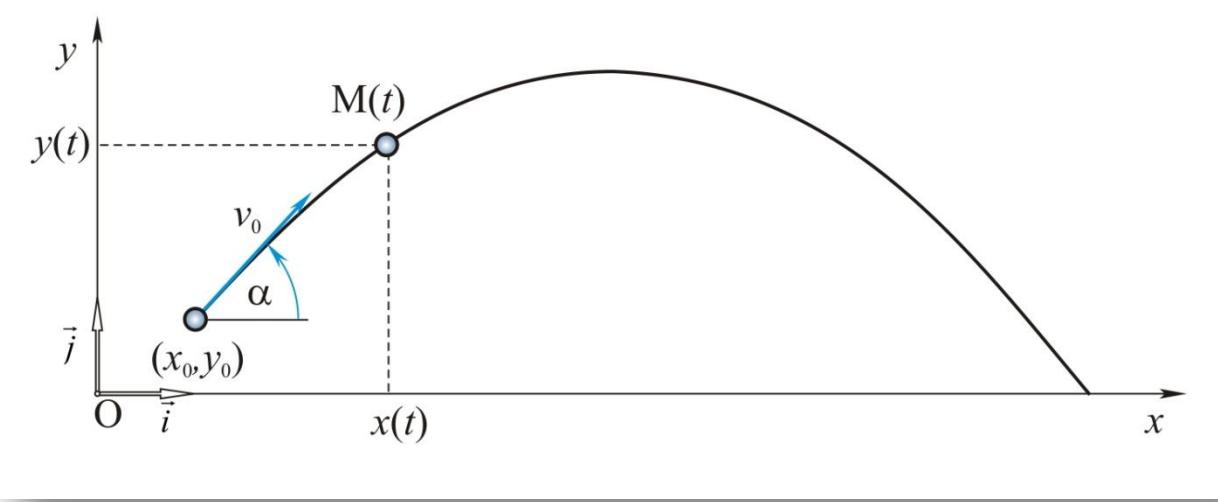
- Ubrzanje

$$\vec{a}(t) = \ddot{x}(t)\vec{i} + \ddot{y}(t)\vec{j}$$



Primer – kosi hitac





- Parametarske jednačine kretanja

$$x(t) = v_0 t \cos \alpha + x_0$$

$$y(t) = -\frac{1}{2} g t^2 + v_0 t \sin \alpha + y_0$$

- trajektorija ($x_0=0$, $y_0=0$)

$$\dot{x}(t) = v_0 \cos \alpha$$

$$\ddot{x}(t) = 0$$

$$\dot{y}(t) = -gt + v_0 \sin \alpha$$

$$\ddot{y}(t) = -g$$

$$y(x) = x \tan \alpha - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2$$

- domet

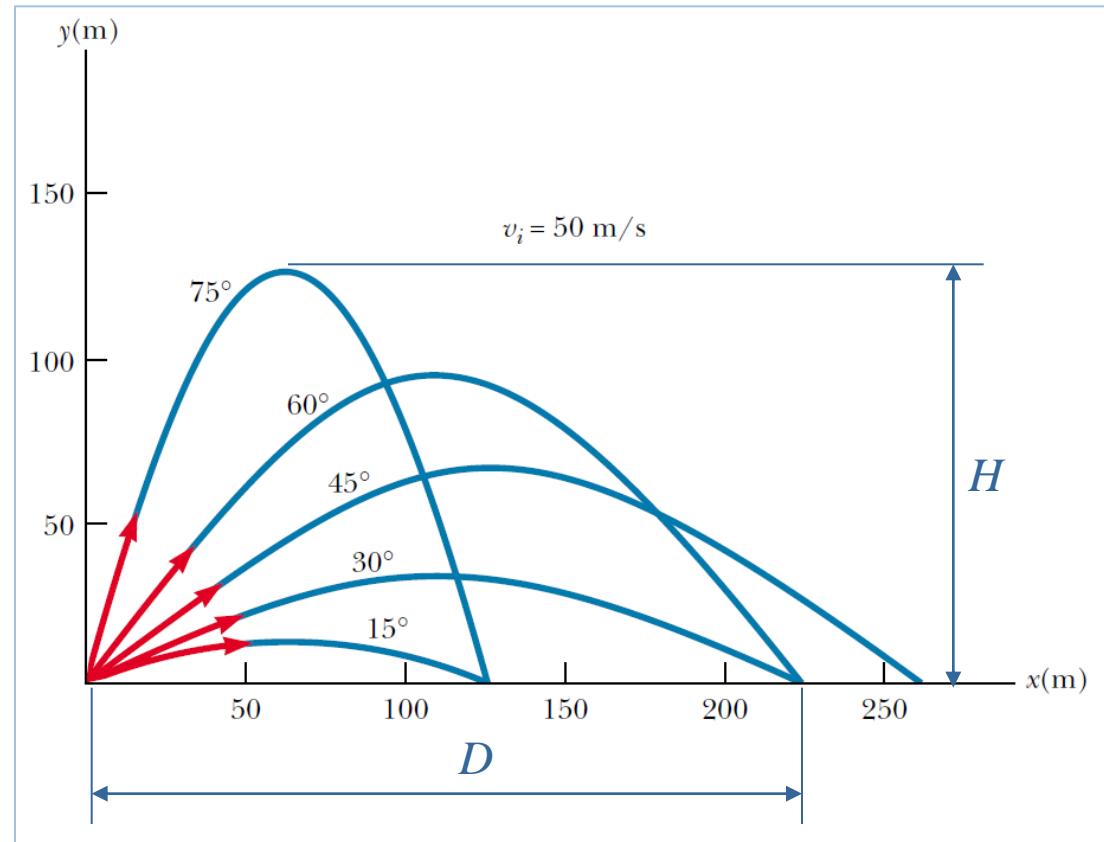
$$D = \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{g}$$

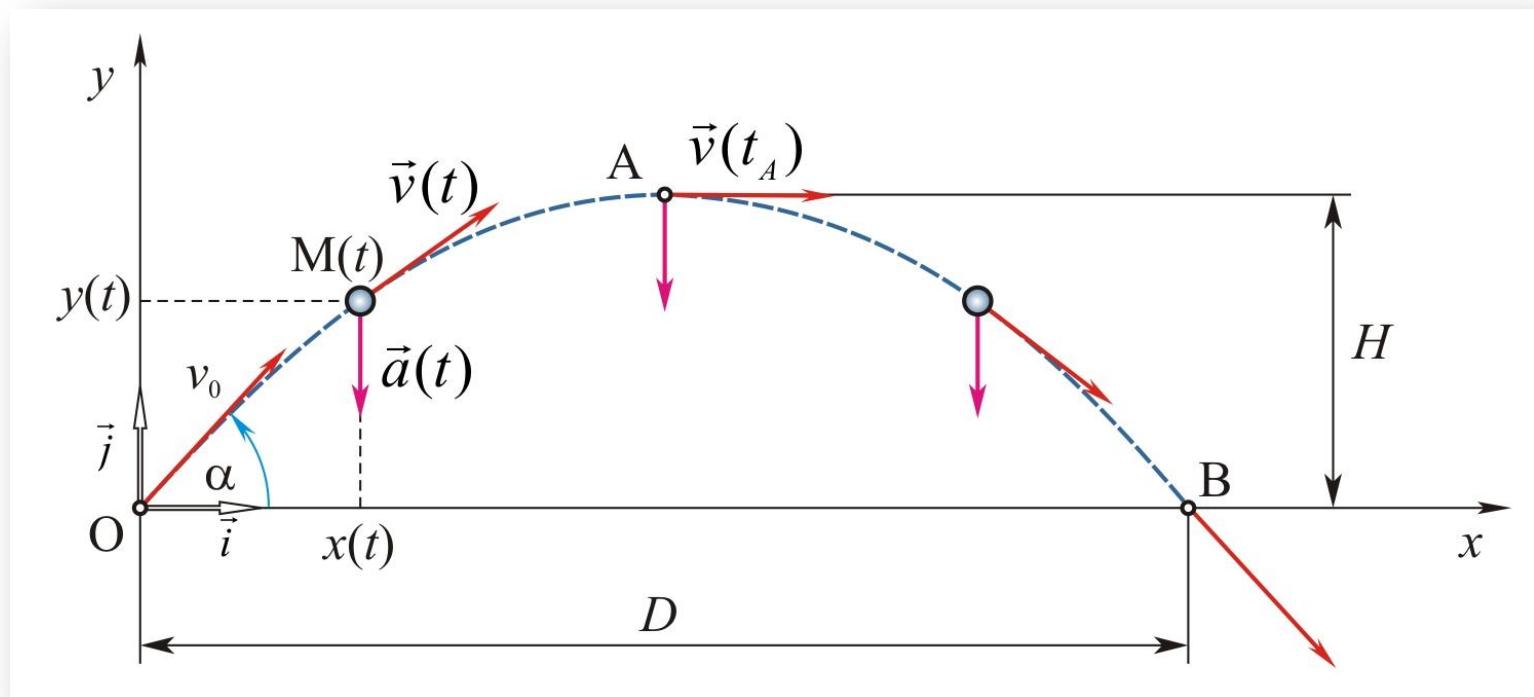
$$D_{\max} = \frac{v_0^2}{g}, \text{ za } \alpha = 45^\circ$$

- visina leta

$$H = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$$

$$H_{\max} = \frac{v_0^2}{2g}, \text{ za } \alpha = 90^\circ$$





Pravolinijsko kretanje tačke

- Vektor položaja

$$\vec{r}(t) = x(t)\vec{i}$$

- Brzina

$$\vec{v}(t) = v_x(t)\vec{i} = \dot{x}(t)\vec{i} = \dot{\vec{r}}(t)$$

- Ubrzanje

$$\vec{a}(t) = a_x(t)\vec{i} = \ddot{v}_x(t)\vec{i} = \ddot{x}(t)\vec{i} = \ddot{\vec{r}}(t)$$

Zadatak 1

Кретње тачке у равни описано је параметарским једначинама кретања:

$$x(t) = 4 + 2 \sin(2t), \quad y(t) = 3 - 2 \cos(2t).$$

Одредити:

- трајекторију кретања тачке и нацртати је,
- тренутак t^* у коме ће се брзина тачке први пут паралелна оси y ,
- векторе брзине и убрзања и њихове интензитетете у произвољном тренутку t ,
- векторе брзине и убрзања и њихове интензитетете у тренутку t^* .

Кретање тачке у равни описано је параметарским једначинама
кретања:

$$x(t) = 4 + 2 \sin(2t), y(t) = 3 - 2 \cos(2t).$$

Одредити:

- трајекторију кретања тачке и најчртати је,
- тренутак t^* у коме ће брзина тачке први пут паралелна
оси y ,
- векторе брзине и убрзања и њихове интензитетете у
произвољном тренутку t_0 ,
- векторе брзине и убрзања и њихове интензитетете у
тренутку t^* .

a) $\begin{cases} x(t) \\ y(t) \end{cases} \xrightarrow{\text{ЕДИЧМ.}} \begin{cases} x(t) \\ y(t) \end{cases} \text{ АП}$

$$\begin{cases} (1) x = 4 + 2 \sin(2t) \\ (2) y = 3 - 2 \cos(2t) \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{у десетија!} \\ \sin^2 \omega + \cos^2 \omega = 1 \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} (1) x - 4 &= 2 \sin(2t) \quad |^2 \\ (2) y - 3 &= -2 \cos(2t) \quad |^2 \Rightarrow \quad (x-4)^2 + (y-3)^2 = 2^2 \sin^2(2t) + 2^2 \cos^2(2t) \\ &\quad (x-4)^2 + (y-3)^2 = 2^2 \quad | \sqrt{\cdot} \quad \rightarrow C(4, 3) \\ &\quad r = 2 \end{aligned}$$

OK $t \geq 0$

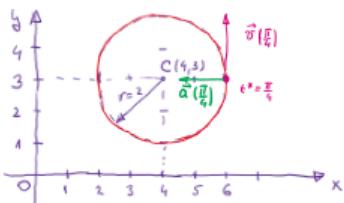
$$(1) x(t) = 4 + 2 \sin(2t)$$

$$(2) y(t) = 3 - 2 \cos(2t)$$

$$-1 \leq \frac{\sin(2t)}{\cos(2t)} \leq 1$$

$$(1) 2 \leq x \leq 6$$

$$(2) 1 \leq y \leq 5$$



b) $t^* = ? \rightarrow \vec{v} \parallel y$

$$\dot{x}(t^*) = 0$$

$$\dot{x}(t) = 4 + 2 \sin(2t)$$

$$\dot{x}(t^*) = 2 \cdot 2 \cos(2t)$$

$$\dot{x}(t^*) = 4 \cdot \cos(2t^*) = 0$$

$$\cos(2t^*) = 0$$

$$2t^* = \frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}, \dots$$

$$2t^* = \frac{\pi}{2} \rightarrow t^* = \frac{\pi}{4}$$

c) $\vec{v} = \dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j}$
 $\vec{a} = \ddot{x} \vec{i} + \ddot{y} \vec{j}$

$$\begin{cases} (1) x(t) = 4 + 2 \sin(2t) \\ (2) y(t) = 3 - 2 \cos(2t) \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{x}(t) = 4 \cos(2t) \\ \dot{y}(t) = 4 \sin(2t) \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} \ddot{x}(t) = -8 \sin(2t) \\ \ddot{y}(t) = 8 \cos(2t) \end{array} \right\}$$

$$\begin{aligned} v &= \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} \\ v(t) &= \sqrt{4^2 \cos^2(2t) + 4^2 \sin^2(2t)} \\ v(t) &= \sqrt{4^2} = 4 = \text{const} \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} a = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2} \\ a(t) = \sqrt{8^2 \sin^2(2t) + 8^2 \cos^2(2t)} \\ a(t) = 8 = \text{const} \end{array} \right.$$

d) $t^* = \frac{\pi}{4}$

$$\begin{cases} x(\frac{\pi}{4}) = 4 + 2 \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = 6 \\ y(\frac{\pi}{4}) = 3 - 2 \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) = 3 \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} \dot{x}(\frac{\pi}{4}) = 4 \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0 \\ \dot{y}(\frac{\pi}{4}) = 4 \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = 4 \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} \ddot{x}(\frac{\pi}{4}) = -8 \sin(0) = 0 \\ \ddot{y}(\frac{\pi}{4}) = 8 \cos(0) = 8 \end{array} \right\}$$

$$v(\frac{\pi}{4}) = 4$$

$$a(\frac{\pi}{4}) = 8$$

Zadatak 2

Kretanje tačke je opisano parametarskim jednačinama

$$x(t) = 5 - 4 \cos t, y(t) = 2 - 2 \sin t$$

- a) Odrediti i nacrtati trajektoriju kretanja tačke,
- b) odrediti trenutak $t_1 > 0$ u kome će se tačka prvi put naći na osi x ,
- c) odrediti brzinu i ubrzanje tačke u proizvoljnom trenutku vremena t ,
- d) odrediti brzinu i ubrzanje tačke, i njihove intenzitete, u trenucima t_1 i $t_2 = t_1 + \frac{\pi}{2}$,

Kretanje tačke je opisano parametarskim jednačinama

$$x(t) = 5 - 4 \cos t, y(t) = 2 - 2 \sin t$$

- a) Odrediti i nacrtati trajektoriju kretanja tačke,
- b) odrediti trenutak $t_1 > 0$ u kome će se tačka prvi put naći na osi x ,
- c) odrediti brzinu i ubrzanje tačke u proizvoljnom trenutku vremena t ,
- d) odrediti brzinu i ubrzanje tačke, i njihove intenzitete, u trenucima t_1 i $t_2 = t_1 + \frac{\pi}{2}$

a)

$$(1) x = 5 - 4 \cos t \quad \begin{matrix} \text{ELEM} \\ t \end{matrix} \quad y(x)$$

$$(2) y = 2 - 2 \sin t$$

$$(1) \frac{x-5}{4} = -\cos t \quad /^2 \quad (2) \frac{y-2}{2} = -\sin t \quad /^2$$

$$\frac{(x-5)^2}{4^2} + \frac{(y-2)^2}{2^2} = 1 \quad | \text{ JN}$$

ELEMENA

$$\frac{(x-p)^2}{a^2} + \frac{(y-q)^2}{b^2} = 1$$

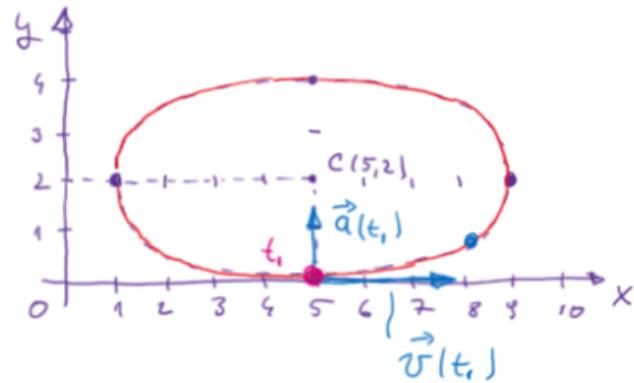
$C(p,q)$; a, b - poljuge

b) $t_1 > 0$ na osi x

$$y(t_1) = 0$$

$$(2) y(t_1) = 2 - 2 \sin t_1 = 0$$

$$\sin t_1 = 1 \rightarrow \boxed{t_1 = \frac{\pi}{2}, \frac{5\pi}{2}, \dots}$$



| OK $t \geq 0$

$$-1 \leq \frac{\sin t}{\cos t} \leq 1$$

$$C(5, 2) \quad (1) \rightarrow 1 \leq x \leq 9$$

$$a=4 \quad (2) \rightarrow 0 \leq y \leq 4$$

$$b=2$$

c) (1) $x(t) = 5 - 4 \cos t$

(2) $\dot{y}(t) = 2 - 2 \sin t$

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = +4 \sin t \\ \dot{y}(t) = -2 \cos t \end{cases} \rightarrow v(t) = \sqrt{16 \sin^2 t + 4 \cos^2 t}$$

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) = 4 \cos t \\ \ddot{y}(t) = +2 \sin t \end{cases} \rightarrow a(t) = \sqrt{16 \cos^2 t + 4 \sin^2 t}$$

d) $t_1 = \frac{\pi}{2}$

$$(1) x\left(\frac{\pi}{2}\right) = 5 - 4 \cancel{\cos \frac{\pi}{2}}^0 = 5 \quad \left. \right\}$$

$$(2) \dot{y}\left(\frac{\pi}{2}\right) = 2 - 2 \cancel{\sin \frac{\pi}{2}}^1 = 0 \quad \left. \right\}$$

$$\dot{x}\left(\frac{\pi}{2}\right) = 4 \qquad v\left(\frac{\pi}{2}\right) = 4$$

$$\dot{y}\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

$$\ddot{x}\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

$$\ddot{y}\left(\frac{\pi}{2}\right) = 2 \qquad a\left(\frac{\pi}{2}\right) = 2$$

Zadatak 3

Kretanje tačke je opisano parametarskim jednačinama

$$x(t) = 4 \sin t, y(t) = 3 \sin t$$

- a) Odrediti i nacrtati trajektoriju kretanja tačke,
- b) odrediti brzinu i ubrzanje tačke u proizvoljnom trenutku vremena t ,
- c) odrediti položaj, brzinu i ubrzanje tačke u trenucima $t_0 = 0, t_1 = \pi/2$ i $t_2 = \pi$,

Kretanje tačke je opisano parametarskim jednačinama

$$x(t) = 4 \sin t, y(t) = 3 \sin t$$

- a) Odrediti i nacrtati trajektoriju kretanja tačke,
- b) odrediti brzinu i ubrzanje tačke u proizvoljnom trenutku vremena t ,
- c) odrediti položaj, brzinu i ubrzanje tačke u trenucima $t_0 = 0, t_1 = \pi/2 \text{ i } t_2 = \pi$,

$$\begin{aligned} \text{q)} \quad (1) \quad x &= 4 \sin t \rightarrow \sin t = \frac{x}{4} \\ (2) \quad y &= 3 \sin t \rightarrow y = 3 \cdot \frac{x}{4} \end{aligned}$$

$$\boxed{y = \frac{3}{4}x} \quad \text{JN}$$

NPABA

$$\begin{aligned} b) \quad (1) \quad x(t) &= 4 \sin t \quad \left. \begin{array}{l} \dot{x}(t) = 4 \cos t \\ \ddot{x}(t) = -4 \sin t \end{array} \right\} \\ (2) \quad y(t) &= 3 \sin t \quad \left. \begin{array}{l} \dot{y}(t) = 3 \cos t \\ \ddot{y}(t) = -3 \sin t \end{array} \right\} \end{aligned}$$

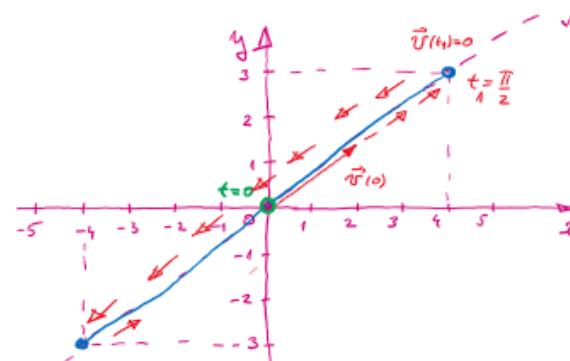
$$v(t) = \sqrt{4^2 \cos^2 t + 3^2 \sin^2 t}$$

$$v(t) = \sqrt{25 \cos^2 t}$$

$$v(t) = |\vec{v}(t)| = 5 \sqrt{\cos^2 t}$$

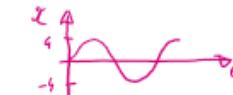
Odgrenutim smer kretanja je u početnom trenutku.

$$\begin{aligned} t = 0 \quad x(0) &= 4 \sin 0 = 0 \quad \left. \begin{array}{l} \dot{x}(0) = 4 \cos 0 = 4 \\ \dot{y}(0) = 3 \sin 0 = 0 \end{array} \right\} \quad \begin{array}{l} \ddot{x}(0) = 0 \\ \ddot{y}(0) = 0 \end{array} \\ & \quad \left. \begin{array}{l} \dot{x}(0) = 4 \\ \dot{y}(0) = 3 \end{array} \right\} \quad \left. \begin{array}{l} \ddot{x}(0) = 0 \\ \ddot{y}(0) = 0 \end{array} \right\} \\ & \quad \left. \begin{array}{l} v(0) = 5 \sqrt{\cos^2 0} = 5 \\ a(0) = 0 \end{array} \right\} \end{aligned}$$



OK $t \geq 0$

$$\begin{aligned} (1) \rightarrow -4 &\leq x \leq 4 \\ (2) \rightarrow -3 &\leq y \leq 3 \end{aligned}$$



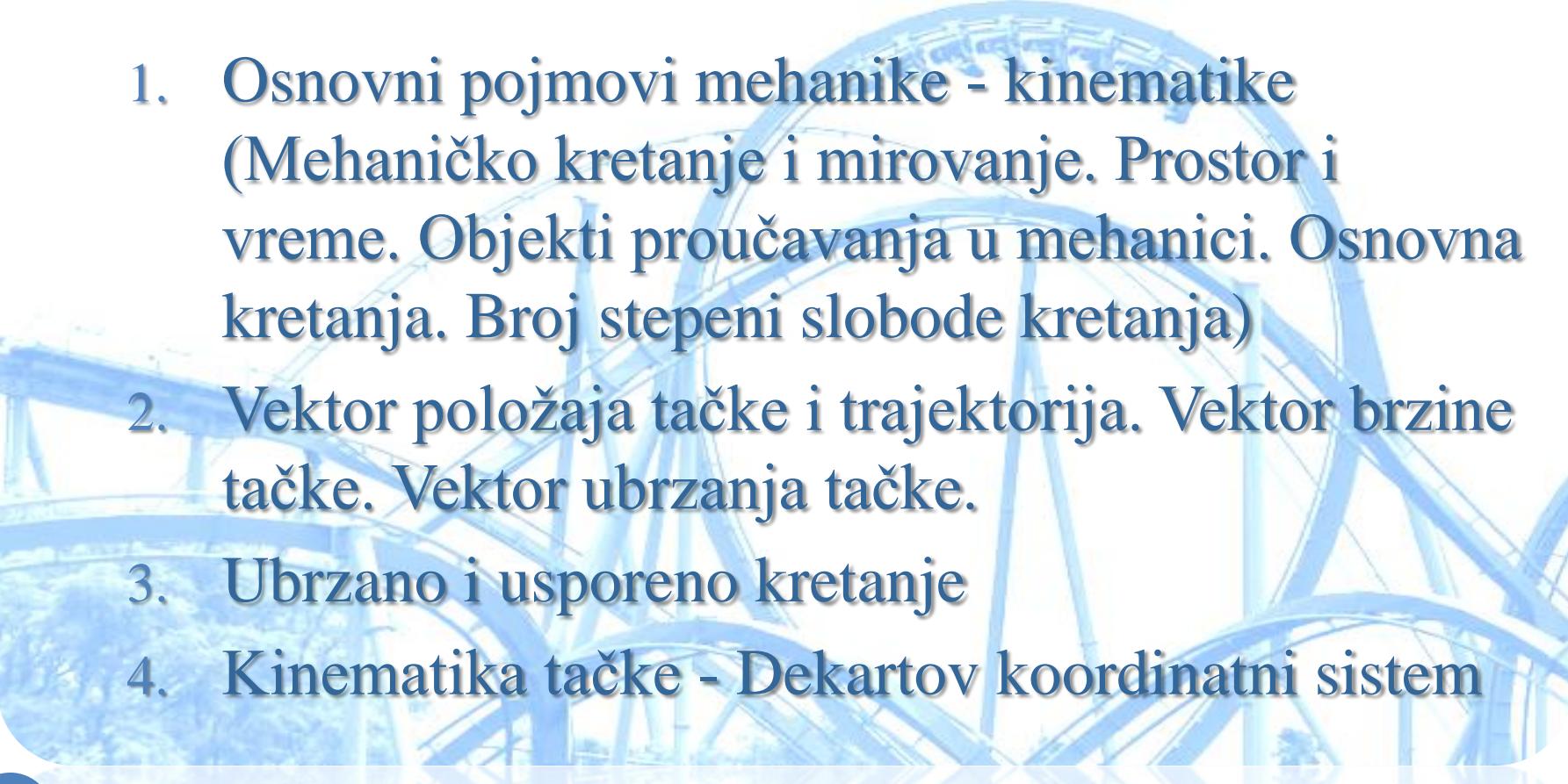
$$\left. \begin{array}{l} \dot{x}(t) = -4 \sin t \\ \ddot{x}(t) = -4 \cos t \\ \dot{y}(t) = -3 \sin t \\ \ddot{y}(t) = -3 \cos t \\ a(t) = \sqrt{4^2 \sin^2 t + 3^2 \cos^2 t} \\ a(t) = 5 \sqrt{\sin^2 t} \end{array} \right\}$$

Zadatak 4

Zadatak 5



Šta smo naučili?

- 
1. Osnovni pojmovi mehanike - kinematike
(Mehaničko kretanje i mirovanje. Prostor i vreme. Objekti proučavanja u mehanici. Osnovna kretanja. Broj stepeni slobode kretanja)
 2. Vektor položaja tačke i trajektorija. Vektor brzine tačke. Vektor ubrzanja tačke.
 3. Ubrzano i usporeno kretanje
 4. Kinematika tačke - Dekartov koordinatni sistem

Mehanika 2 (Kinematika)

Vežbe 1

Miodrag Zuković
Novi Sad, 2023.