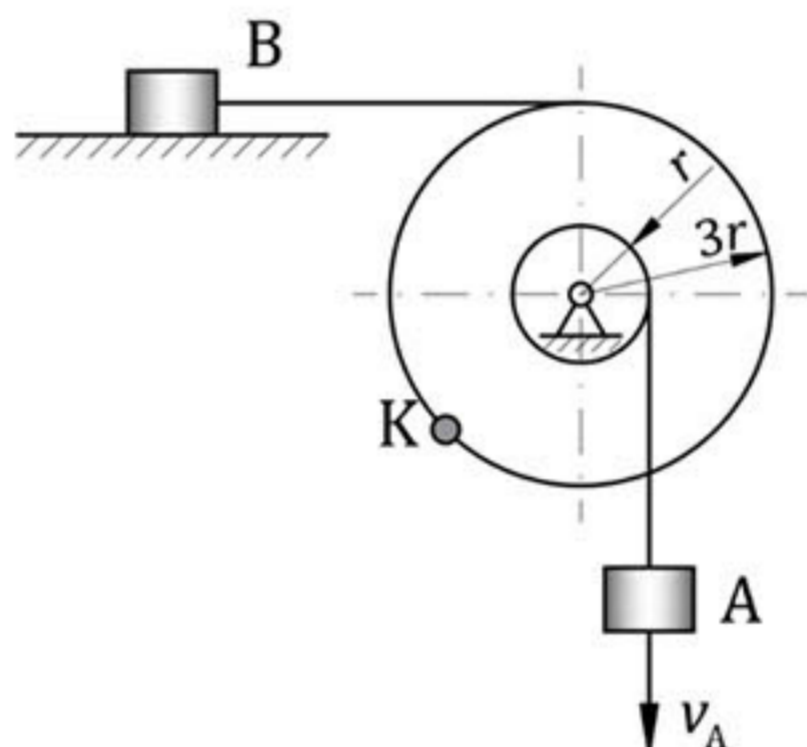


### ПРВИ КОЛОКВИЈУМ ИЗ ТЕХНИЧКЕ МЕХАНИКЕ II

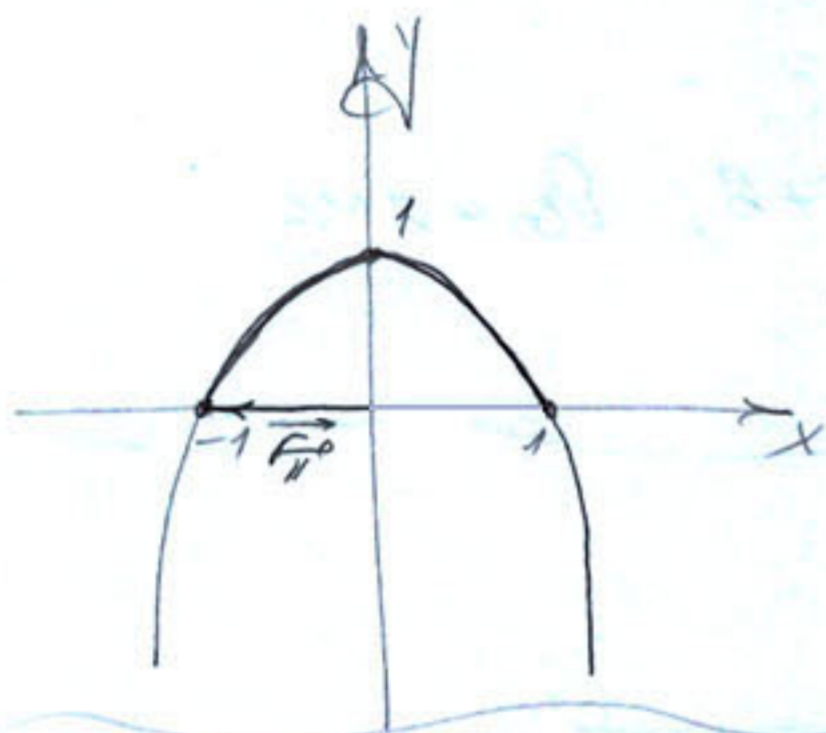
1. Положај тачке мијења се према закону  $\vec{r} = \cos t \vec{i} + \sin^2 t \vec{j}$ .
  - Одредити линију путање и путању тачке.
  - На путањи назначити вектор положаја тачке у тренутку  $t_\pi = \pi$  s.
  - Одредити убрзање тачке у тренутку  $t_\pi = \pi$  s.
  - Одредити угао између брзине и убрзања тачке у тренутку  $t_{\pi/3} = \pi/3$  s.
2. Брзина тијела А мијења се према закону  $v_A = 4t + 2$ . Ако је  $r = 0,5$  m, одредити:
  - почетну брзину тијела В;
  - коначну једначину кретања тијела В;
  - убрзање тачке К у тренутку  $t_2 = 2$  s;
  - временски тренутак у коме је диск описао два пуна круга.



# Typu konadywym

①  $\vec{r} = \cos t \vec{i} + \sin^2 t \vec{j}$

$$\begin{cases} x = \cos t \\ y = \sin^2 t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x^2 = \cos^2 t \\ y = \sin^2 t \end{cases} \Rightarrow x^2 + y = 1 \Rightarrow \underline{\underline{dy = 1 - x^2}}$$



$$\begin{aligned} t &\in [0, +\infty) \\ x &\in [-1, 1] \\ y &\in [0, 1] \end{aligned}$$

$$\begin{cases} \dot{x} = -\sin t \\ \dot{y} = 2\sin t \cos t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \ddot{x} = -\cos t \\ \ddot{y} = -2\sin t \cos t + 2\cos t \cos t \\ = -2\sin^2 t + 2\cos^2 t \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \ddot{x}_P = +1 \\ \ddot{y}_P = 2 \end{cases}$$

$$\underline{\underline{a_{TP}}} = \sqrt{1+4} = \sqrt{5} = 2,24 \frac{m}{s^2}$$

$$\vec{r}_P = \cos t \vec{i} + \sin^2 t \vec{j} = \vec{i} + 0 \vec{j}$$

$$L = \angle(\vec{v}_B, \vec{a}_B)$$

$$\vec{v}_B = -\sin \frac{\pi}{3} \vec{i} + 2\sin \frac{\pi}{3} \cos \frac{\pi}{3} \vec{j} = -\frac{\sqrt{3}}{2} \vec{i} + \frac{\sqrt{3}}{2} \vec{j}$$

$$v_B = \frac{\sqrt{3}}{2} \sqrt{2}$$

$$\vec{a}_B = -\cos \frac{\pi}{3} \vec{i} + (-2\sin^2 \frac{\pi}{3} + 2\cos^2 \frac{\pi}{3}) \vec{j}$$

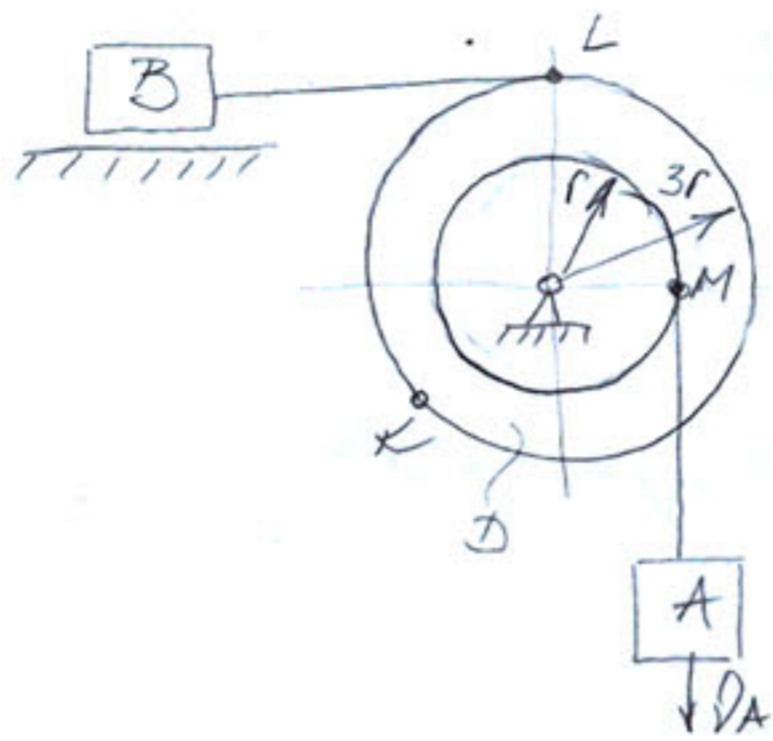
$$= -\frac{1}{2} \vec{i} + (-2 \cdot \frac{3}{4} + 2 \cdot \frac{1}{4}) \vec{j} = -\frac{1}{2} \vec{i} - \vec{j}$$

$$a_B = \sqrt{\frac{1}{4} + 1} = \frac{\sqrt{5}}{2}$$

$$\cos L = \frac{\vec{v}_B \cdot \vec{a}_B}{v_B a_B} = \frac{(-\frac{\sqrt{3}}{2} \vec{i} + \frac{\sqrt{3}}{2} \vec{j}) \cdot (-\frac{1}{2} \vec{i} - \vec{j})}{\frac{\sqrt{3} \cdot \sqrt{2}}{2} \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}} = \frac{\frac{\sqrt{3}}{4} - \frac{\sqrt{3}}{2}}{\frac{\sqrt{30}}{4}} = \frac{-\frac{\sqrt{3}}{4}}{\frac{\sqrt{30}}{4}} = \underline{\underline{-\frac{1}{\sqrt{10}}}}$$

$$\cos L = -\frac{1}{\sqrt{10}} = -0,316 \Rightarrow L = 108,43^\circ$$

2



$$v_A = 4t + 2$$

$$\left. \begin{aligned} v_M = v_A \\ v_M = r\omega_D \end{aligned} \right\} \Rightarrow \omega_D = \frac{v_A}{r} = \frac{4t+2}{0,5}$$

$$\omega_D = 8t + 4$$

$$v_B = v_L = 3r \cdot \omega_D = 3r \cdot (8t+4) = 15(8t+4) = 12t+6; \quad v_{B0} = 6 \text{ m/s}$$

$$\underline{\underline{S_B = \int_0^t (12t+6) dt = 6t^2 + 6t}}$$

$$\epsilon_D = \dot{\omega}_D = 8$$

$$a_{t1} = 3r \cdot \epsilon_D = 15 \cdot 8 = 12 \text{ m/s}^2$$

$$a_{n2} = 3r \cdot \omega_D^2 = 15 \cdot (8 \cdot 2 + 4)^2 = 600 \text{ m/s}^2$$

$$a_{t2} = \sqrt{12^2 + 600^2} = 600,12 \text{ m/s}^2$$

$$s_D = \int_0^t (8t+4) dt = 4t^2 + 4t$$

$$H_D^* = 2 \Rightarrow s_D^* = 2 \cdot 2\pi = 4\pi$$

$$4t^{*2} + 4t^* - 4\pi = 0$$

$$t^{*2} + t^* - \pi = 0$$

$$t_{1/2}^* = \frac{-1 \pm \sqrt{1+4\pi}}{2} =$$

$$\left\{ \begin{aligned} & \frac{-1 - \sqrt{1+4\pi}}{2} \\ & \frac{-1 + \sqrt{1+4\pi}}{2} = 1,345 \end{aligned} \right.$$