

Mechanika III. házi feladatok

A mechanika III. tantárgyból a 44. heti gyakorlaton kell írásban beadni és szóban elmondani a házi feladatot. Ennek pótlása kizárólag a mulasztás írásos dokumentummal való hitelt érdemlő igazolása esetén lehetséges. A beadandó házi feladat elkészítése legalább elégséges szinten a félév elfogadásának feltétele. A házi feladat elkészítésének módja:

- A hallgató az alábbi feladatsorból kiválaszt egy feladatot (pl. 1/a). Ennek tényét az oktatónál levő listán írásban rögzíti. Egy feladatot csak egy hallgató választhat.
- A feladatot írásban meg kell oldani, a megoldás menetét, a részeredményeket és a végeredményt érthető gondolatmenettel le kell írni, és papíron beadni. A megoldás A4 méretű lapon, nyomtatva, vagy szabványírással kell beadni. A beadott dokumentumnak legyen előlapja, amely tartalmazza a hallgató nevét, szakját, évfolyamát, tagozatát, a tantárgyat, a feladat számát, az intézmény és a kar nevét, az akadémiai év és félév számát. Benyújtott írásbeli megoldás nélkül nem kezdhető meg a szóbeli felelet.
- A 44. naptári héten, a hallgató a számolási gyakorlaton a megoldást a táblánál bemutatja, gondolatmenetét elmagyarázza. A feladatot fejből kell tudni, és a megoldást is. A részeredményeket és a végeredményt nem szükséges megjegyezni, azt az oktató a megfelelő lépésnél a beadott írásos anyag alapján megmondja. A beadott megoldás és a szóbeli felelet alapján kap a hallgató értékelést.

Dr. Dezső Gergely, tantárgyfelelős

* * *

1.) Adja meg a tömegpont sebességét, gyorsulását, vázolja pályáját, és jellemezze időbeli lefolyását, ha a mozgástörvénye:

a.) $\vec{r}(t) = 10t^2 \vec{e}_x + 100\vec{e}_y + t\vec{e}_z$ m

b.) $\vec{r}(t) = (50\vec{e}_x + 100\vec{e}_y) + t\vec{e}_z$ m

c.) $\vec{r}(t) = (50\vec{e}_x + 100\vec{e}_y) + (40 + 5t - 10t^2) \cdot \vec{e}_z + t \cdot (3\vec{e}_x + 4\vec{e}_y)$ m

d.) $\vec{r}(t) = (60\vec{e}_y + 120\vec{e}_z) + (32 - 4t^2) \cdot (-2\vec{e}_x + \vec{e}_y) + 3t \cdot 3\vec{e}_z$ m

e.) $\vec{r}(t) = (-5\vec{e}_x + 4\vec{e}_y - 6\vec{e}_z) + e^{-2t}(-10\vec{e}_x + 20\vec{e}_z)$ m

f.) $\vec{r}(t) = 3\vec{e}_x + (4t^2 - 2)\vec{e}_y + (t + 5)\vec{e}_z$ m

g.) $\vec{r}(t) = 2 \cdot \sin \cdot (4\pi t) \vec{e}_y + 2 \cdot \cos \cdot (4\pi t) \vec{e}_z$ m

h.) $\vec{r}(t) = \sin \cdot (6\pi t) \vec{e}_y - 3 \cdot \cos \cdot (6\pi t) \vec{e}_z$ m

i.) $\vec{r}(t) = \sin(2\pi t) \cdot \frac{1}{\sqrt{6}}(\vec{e}_x + 2\vec{e}_y + \vec{e}_z) + \cos(2\pi t) \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}(\vec{e}_x - \vec{e}_y + \vec{e}_z)$ m

j.) $\vec{r}(t) = \sin(3\pi t) \cdot \frac{5}{\sqrt{6}}(\vec{e}_x - 2\vec{e}_y + \vec{e}_z) + \cos(3\pi t) \cdot \frac{5}{\sqrt{3}}(\vec{e}_x + \vec{e}_y + \vec{e}_z)$ m

k.) $\vec{r}(t) = 10\vec{e}_z + \sin(2\pi t) \cdot \frac{1}{\sqrt{6}}(\vec{e}_x + 2\vec{e}_y + \vec{e}_z) + \cos(2\pi t) \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}(\vec{e}_x - \vec{e}_y + \vec{e}_z)$ m

$$1.) \quad \vec{r}(t) = 3t\vec{e}_z + \sin(2\pi t) \cdot \frac{2}{\sqrt{6}}(2\vec{e}_x + \vec{e}_y - \vec{e}_z) + \cos(2\pi t) \cdot \frac{2}{\sqrt{11}}(\vec{e}_x + \vec{e}_y + 3\vec{e}_z) \text{ m}$$

$$m.) \quad \vec{r}(t) = 10\sin(\pi t) \cdot \frac{1}{\sqrt{66}}(4\vec{e}_x - 7\vec{e}_y + \vec{e}_z) + \sin(2\pi t) \cdot \frac{2}{\sqrt{6}}(2\vec{e}_x + \vec{e}_y - \vec{e}_z) + \cos(2\pi t) \cdot \frac{2}{\sqrt{11}}(\vec{e}_x + \vec{e}_y + 3\vec{e}_z) \text{ m}$$

2.) Vizsgáljuk egy anyagi pont mozgásának lehetséges módjait, ha a mozgástörvénye az alábbi alakban adható meg: $\vec{r}(t) = \sin(k \cdot 2\pi t)\vec{e}_x + \cos(n \cdot 2\pi t)\vec{e}_y$ m, ahol $k, n \in \{1, 2, 3\}$. Írjon számítógépes programot, amely megrajzolja az alábbi mozgástörvények által megadott pályákat az összes lehetséges k, n ($k < n$) kombinációra (Lissajous-görbék)! Ha k és n közül az egyik 0, akkor milyen mozgás alakul ki? Mutassa be az eredményeket! Jelölje azt is, hogy a pályán mely irányba halad a pontszerű test!

3.) Vizsgáljuk egy anyagi pont mozgásának lehetséges módjait, ha a mozgástörvénye az alábbi alakban adható meg: $\vec{r}(t) = \sin(2\pi t)\vec{e}_x + \cos(n \cdot \frac{\pi}{4} + 2\pi t)\vec{e}_y$ m, ahol $n \in \{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$. Írjon számítógépes programot, amely megrajzolja az alábbi mozgástörvények által megadott pályákat az összes lehetséges n esetre (Lissajous-görbék)! Mutassa be az eredményeket! Jelölje azt is, hogy a pályán mely irányba halad a pontszerű test!

4.) A és B pont mozgástörvénye adott. Milyen messze vannak egymástól $t=0$ s és $t=3$ s időpontban? Vázolja a tömegpontok pályáját! Számítsa ki a sebesség-idő és a gyorsulás-idő függvényeket!

$$a.) \quad \vec{r}_A(t) = 5\vec{e}_x + 2t\vec{e}_y + (20 - t^2)\vec{e}_z$$

$$\vec{r}_B(t) = 6\vec{e}_x + 2t\vec{e}_y + (20 - t^2)\vec{e}_z$$

$$b.) \quad \vec{r}_A(t) = 5\vec{e}_x + t\vec{e}_y + (20 - t^2)\vec{e}_z$$

$$\vec{r}_B(t) = 6\vec{e}_x + 3t\vec{e}_y + (20 - t^2)\vec{e}_z$$

$$c.) \quad \vec{r}_A(t) = 5\vec{e}_x + 2t\vec{e}_y + (20 - t^2)\vec{e}_z$$

$$\vec{r}_B(t) = 6\vec{e}_x + 2t\vec{e}_y + 4\cos(4\pi t)\vec{e}_z$$

5.) Egy test mozgástörvénye adott síkbeli polár koordináta rendszerben. Számítsa ki a helyvektorát, sebességét, gyorsulását $t=5$ s pillanatban, és a pálya görbületi sugarát ezen a helyen! Vázolja a pályát!

$$a.) \quad \vec{r}(t) = 3 \cdot \vec{e}_r; \quad \varphi(t) = \frac{\pi}{6} t \text{ rad}$$

b.) $\vec{r}(t) = (3+0,5t) \cdot \vec{e}_r$; $\varphi(t) = \frac{\pi}{12}t$ rad

c.) $\vec{r}(t) = 4 + \sin(2t) \vec{e}_r$; $\varphi(t) = \frac{\pi}{4}t$ rad

d.) $\vec{r}(t) = (5+2 \cdot e^{-t})\vec{e}_r$; $\varphi(t) = \frac{\pi}{2}t$ rad

e.) $\vec{r}(t) = (8+3 \cdot e^{-t})\vec{e}_r$; $\varphi(t) = \frac{\pi}{3}t + \frac{\pi}{24}t^2$ rad

6.) Egy pontszerű testet nehézségi erőtérben \vec{v}_0 kezdősebességgel, H magasságból indítunk.

Legyen a koordináta rendszer origója a talaj magasságában, z tengelye pedig pontosan függőlegesen felfelé, ekkor $\vec{a} = \vec{g} = -10\vec{e}_z$. Adja meg a test mozgástörvényét, helyét, sebességét, gyorsulását és a pálya görbületi sugarát a földet érés pillanatában!

a.) $H = 10\text{m}$; $\vec{v}_0 = 8\vec{e}_x$ m/s

b.) $H = 10\text{m}$; $\vec{v}_0 = 6\vec{e}_y$ m/s

c.) $H = 5\text{m}$; $\vec{v}_0 = 2\vec{e}_x + 5\vec{e}_z$ m/s

d.) $H = 20\text{m}$; $\vec{v}_0 = 3\vec{e}_y - 5\vec{e}_z$ m/s

e.) $H = 45\text{m}$; $\vec{v}_0 = 10\vec{e}_z$ m/s

f.) $H = 1000\text{m}$, $\vec{v}_0 = -10\vec{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$

g.) $H = 500\text{m}$, $\vec{v}_0 = (-4\vec{e}_x + 2\vec{e}_y) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

h.) $H = 50\text{m}$, $\vec{v}_0 = (-4\vec{e}_x + 20\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

i.) $H = 80\text{m}$, $\vec{v}_0 = (5\vec{e}_x - 4\vec{e}_y - 8\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

j.) $H = 0\text{m}$, $\vec{v}_0 = (-3\vec{e}_x + \vec{e}_y + 15\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

k.) $H = 20\text{m}$, $\vec{v}_0 = (-2\vec{e}_x + 5\vec{e}_y + 14\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

l.) $H = 2\text{m}$, $\vec{v}_0 = (4\vec{e}_x + 5\vec{e}_y + 12\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}$

7.) Egy kerékpár állandó, 36 km/h sebességgel, egyenes vonalban halad, kerekének átmérője 80 cm. Adja meg egy, a kerék kerületén levő pont mozgástörvényét, sebességét és

gyorsulását. Redukálja a kerék sebességállapotát, és adja meg a redukált vektorkettőst (ebben a feladatban tekintse a kereket merev testnek)!

8.) Egy merev test A és B pontjainak koordinátái, az A pont sebessége és a test szögsebessége:

a.) $\vec{r}_A = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y + 3\vec{e}_z$; $\vec{r}_B = 3\vec{e}_x + 2\vec{e}_y + 3\vec{e}_z$; $\vec{v}_A = 5\vec{e}_x$, $\vec{\omega} = \vec{e}_z$

b.) $\vec{r}_A = 2\vec{e}_x$; $\vec{r}_B = 10\vec{e}_x$; $\vec{v}_A = \vec{e}_y$, $\vec{\omega} = 2\vec{e}_z$

c.) $\vec{r}_A = 8\vec{e}_z$; $\vec{r}_B = 4\vec{e}_z$; $\vec{v}_A = 15\vec{e}_x$, $\vec{\omega} = 3\vec{e}_y$

d.) $\vec{r}_A = 3\vec{e}_x + 2\vec{e}_y$; $\vec{r}_B = 2\vec{e}_x + 5\vec{e}_z$; $\vec{v} = 4\vec{e}_y + \vec{e}_z$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y$;

e.) $\vec{r}_A = 3\vec{e}_y - 5\vec{e}_z$; $\vec{r}_B = -\vec{e}_x - 2\vec{e}_y$; $\vec{v} = -2\vec{e}_y$; $\vec{\omega} = -2\vec{e}_x$

f.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = \vec{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

g.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 0 \\ -3 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = 3\vec{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

h.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = -\vec{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

i.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = \vec{0} \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

j.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 1 \\ -15 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \vec{0} \text{ m}$; $\vec{v}_A = 4\vec{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

k.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 15 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = 2\vec{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

l.) $\vec{r}_A = \begin{pmatrix} 2 \\ 13 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$, $\vec{r}_B = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ m}$; $\vec{v}_A = \vec{e}_y \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

Sorolja osztályba a pillanatnyi mozgásállapotot, számítsa ki a B pont sebességét és adja meg a centrális egyenes egyenletét, ha van CE!

9.) Egy háromszög alakú lemez csúcspontjai A, B és C. Számítsa ki a súlypont sebességét, sorolja osztályba a pillanatnyi sebességállapotot, és ha van, adja meg a centrális egyenes egyenletét, ha

a) $\vec{r}_A = \vec{0} \text{ m}$; $\vec{r}_B = 10\vec{e}_x \text{ m}$; $\vec{r}_C = 20\vec{e}_z \text{ m}$; $\vec{v}_A = 2\vec{e}_x + \vec{e}_y \text{ m/s}$; $\vec{\omega} = 5\vec{e}_y + \vec{e}_z \text{ rad/s}$

b) $\vec{r}_A = 2\vec{e}_x \text{ m}$, $\vec{r}_B = 2\vec{e}_y \text{ m}$, $\vec{r}_C = 2\vec{e}_z \text{ m}$; $\vec{v}_A = 3\vec{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\vec{\omega} = 4\vec{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

$$c) \quad \vec{r}_A = \vec{e}_x - 3\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_B = 2\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_C = 5\vec{e}_z \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 3\vec{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$d) \quad \vec{r}_A = 2\vec{e}_x - 3\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_B = 2\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = 5\vec{e}_z \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 2\vec{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$e) \quad \vec{r}_A = (2\vec{e}_x + \vec{e}_y) \text{ m}, \vec{r}_B = 3\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_C = 4\vec{e}_z \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 3\vec{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$f) \quad \vec{r}_A = 6\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_B = -5\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_y + 5\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 3\vec{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$g) \quad \vec{r}_A = 6\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_B = -5\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_y + 5\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 4\vec{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$h) \quad \vec{r}_A = (\vec{e}_x - 6\vec{e}_y) \text{ m}, \vec{r}_B = -8\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_x + 4\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_x - \vec{e}_y) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = -2\vec{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

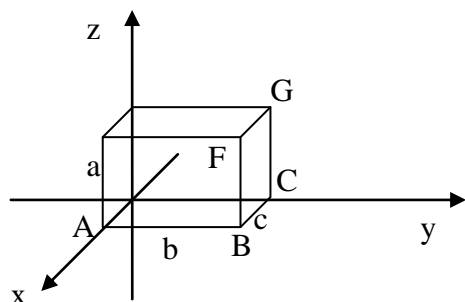
$$i) \quad \vec{r}_A = (2\vec{e}_x - 5\vec{e}_y) \text{ m}, \vec{r}_B = 7\vec{e}_y \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_x - 4\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_x - 3\vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 3\vec{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$j) \quad \vec{r}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \text{ m}, \vec{r}_B = 10\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_y + 4\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = -2\vec{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$k) \quad \vec{r}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \text{ m}, \vec{r}_B = 10\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_y + 4\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 2\vec{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$l) \quad \vec{r}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \text{ m}, \vec{r}_B = 10\vec{e}_z \text{ m}, \vec{r}_C = (\vec{e}_y + 4\vec{e}_z) \text{ m}; \vec{v}_A = (\vec{e}_y - \vec{e}_z) \frac{\text{m}}{\text{s}}; \vec{\omega} = 2\vec{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

10.) Egy téglalap élhosszúságai a , b és c , csúcspontjait a nagy betűk jelzik. Sorolja osztályba a pillanatnyi mozgásállapot, számítsa ki a B, C és G pontok sebességét és adja meg a centrális egyenest, ha van, ha ismerjük a következő adatokat:



a.) $a=2\text{m}, b=3\text{m}, c=5\text{m}, \bar{v}_A = \bar{e}_x + \bar{e}_y, \bar{\omega}=2\bar{e}_z$

b.) $a=2\text{m}, b=5\text{m}, c=5\text{m}, \bar{v}_A = \bar{e}_x + 3\bar{e}_z, \bar{\omega}=\bar{e}_z$

c.) $a=4\text{m}, b=3\text{m}, c=5\text{m}, \bar{v}_A = \bar{e}_x, \bar{\omega}=2\bar{e}_y + \bar{e}_z$

d.) $a=1\text{m}, b=3\text{m}, c=4\text{m}, \bar{v}_A = 3\bar{e}_y, \bar{\omega}=\bar{e}_x - 2\bar{e}_z$

e.) $a=2\text{m}, b=3\text{m}, c=8\text{m}, \bar{v}_A = \bar{e}_x - 3\bar{e}_z, \bar{\omega}=5\bar{e}_y$

f.) $a = 5\text{m}, b = 6\text{m}, c = 2\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = 4\bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

g.) $a = 5\text{m}, b = 6\text{m}, c = 2\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = -3\bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

h.) $a = 5\text{m}, b = 6\text{m}, c = 2\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = 2\bar{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

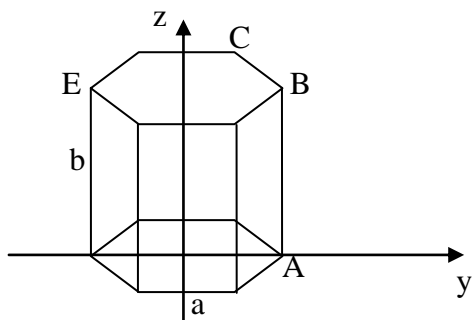
i.) $a = 5\text{m}, b = 6\text{m}, c = 2\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = 2\bar{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

j.) $a = 3\text{m}, b = 5\text{m}, c = 3\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = \bar{e}_x + 2\bar{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

k.) $a = 8\text{m}, b = 12\text{m}, c = 20\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = \frac{1}{10} \bar{e}_x + \bar{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

l.) $a = 18\text{m}, b = 12\text{m}, c = 25\text{m}; \bar{v}_A = \bar{e}_x + \bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}; \bar{\omega} = \frac{1}{20} \bar{e}_x + \bar{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

11.) Egy szabályos hatszög alapú hasáb alapélének hossza a , magassága b , a koordináta rendszert az ábrán látható módon rögzítjük hozzá (a szimmetria tengely egybeesik a z tengellyel és az egyik alap az x - y síkban van). Sorolja osztályba a pillanatnyi mozgásállapotot, számítsa ki a B, C és E pontok sebességét és adja meg a centrális egyenest, ha van, ha ismerjük a következő adatokat:



a.) $a=2\text{m}$, $b=5\text{m}$, $\bar{v}_A = -\bar{e}_x$, $\bar{\omega}=5\bar{e}_z$

b.) $a=1\text{m}$, $b=3\text{m}$, $\bar{v}_A = 2\bar{e}_x + \bar{e}_y$, $\bar{\omega}=2\bar{e}_y$

c.) $a=5\text{m}$, $b=3\text{m}$, $\bar{v}_A = 2\bar{e}_y + 3\bar{e}_z$, $\bar{\omega}=-2\bar{e}_x$

d.) $a=3\text{m}$, $b=4\text{m}$, $\bar{v}_A = \bar{e}_x + \bar{e}_y - 3\bar{e}_z$, $\bar{\omega}=2\bar{e}_x - \bar{e}_y$

e.) $a=4\text{m}$, $b=1\text{m}$, $\bar{v}_A = -\bar{e}_x$, $\bar{\omega}=5\bar{e}_z - \bar{e}_y$

f.) $a = 3\text{m}$, $b = 2\text{m}$; $\bar{v}_A = 2\bar{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = \bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

g.) $a = 4\text{ m}$, $b = 5\text{ m}$; $\bar{v}_A = 2\bar{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = 2\bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

h.) $a = 4\text{ m}$, $b = 5\text{ m}$; $\bar{v}_A = 2\bar{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = 2\bar{e}_x \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

i.) $a = 4\text{ m}$, $b = 3\text{ m}$; $\bar{v}_A = 2\bar{e}_x \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = 2\bar{e}_y \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

j.) $a = 6\text{ m}$, $b = 4\text{ m}$; $\bar{v}_A = \bar{e}_y + \bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = \bar{e}_x + \bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

k.) $a = 6\text{ m}$, $b = 3\text{ m}$; $\bar{v}_A = \bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = \bar{e}_x + \bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

l.) $a = 6\text{ m}$, $b = 4\text{ m}$; $\bar{v}_A = \bar{e}_x + \bar{e}_z \frac{\text{m}}{\text{s}}$; $\bar{\omega} = \bar{e}_y - \bar{e}_z \frac{\text{rad}}{\text{s}}$

12.)Egy merev test A pontjának sebessége \bar{v}_A , szögsebessége a z tengellyel párhuzamos, a sebességpólus az A pont síkjában Q. Sorolja osztályba a pillanatnyi mozgásállapotot! Számítsa ki a test szögsebességét! Ismert adatok (figyelem, a sebességnek csak a nagysága adott!):

a.) $\bar{r}_A = 3\bar{e}_x$; $v_A=4$; $\bar{r}_Q = -\bar{e}_x$

b.) $\bar{r}_A = 5\bar{e}_x$; $v_A=10$; $\bar{r}_Q = -2\bar{e}_x + 3\bar{e}_y$

c.) $\bar{r}_A = \bar{e}_x + 2\bar{e}_y$; $v_A=3$; $\bar{r}_Q = \bar{e}_x - 4\bar{e}_y$

d.) $\bar{r}_A = 2\bar{e}_x - 2\bar{e}_y$; $v_A=2$; $\bar{r}_Q = 2\bar{e}_y$

e.) $\bar{r}_A = 8\bar{e}_x - 7\bar{e}_y$; $v_A=1$; $\bar{r}_Q = -5\bar{e}_x$

13.) Egy merev test pontjai $\vec{r}_A = \vec{e}_x + \vec{e}_y$; $\vec{r}_B = 2\vec{e}_x + 3\vec{e}_z$. Számítsa ki a B pont sebességét és gyorsulását, ha

a.) $\vec{v}_A = 3\vec{e}_y$; $\vec{\omega} = 2\vec{e}_z$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_z$, $\vec{a}_A = 5\vec{e}_x$

b.) $\vec{v}_A = 3\vec{e}_y$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x + 2\vec{e}_z$; $\vec{\epsilon} = 0,5\vec{e}_x + \vec{e}_z$, $\vec{a}_A = 2\vec{e}_x$

c.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x + 3\vec{e}_z$; $\vec{\omega} = \vec{0}$; $\vec{\epsilon} = 2\vec{e}_y + 3\vec{e}_z$, $\vec{a}_A = \vec{e}_x - 2\vec{e}_y$

d.) $\vec{v}_A = \vec{0}$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x$; $\vec{\epsilon} = 2\vec{e}_x$, $\vec{a}_A = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y$

e.) $\vec{v}_A = \vec{0}$; $\vec{\omega} = -\vec{e}_y$; $\vec{\epsilon} = 2\vec{e}_x + \vec{e}_z$, $\vec{a}_A = 3\vec{e}_x - \vec{e}_z$

f.) $\vec{v}_A = \vec{e}_z \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = \vec{e}_z \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_z \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = \vec{e}_x - 3\vec{e}_y + \vec{e}_z$

g.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = -3\vec{e}_x + 4\vec{e}_y - \vec{e}_z$

h.) $\vec{v}_A = 3\vec{e}_y \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = -2\vec{e}_z \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = -2\vec{e}_x - \vec{e}_y + 6\vec{e}_z$

i.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = 2\vec{e}_z \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = \vec{e}_y + 3\vec{e}_z$

j.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = 2\vec{e}_z \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y - \vec{e}_z \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = 4\vec{e}_x + \vec{e}_z$

k.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x - 4\vec{e}_y \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x + 3\vec{e}_y + \vec{e}_z \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = -2\vec{e}_z$

l.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x - 3\vec{e}_y \frac{m}{s}$; $\vec{\omega} = \vec{e}_x - \vec{e}_y \frac{rad}{s}$; $\vec{\epsilon} = \vec{e}_x + \vec{e}_y \frac{rad}{s^2}$, $\vec{a}_A = 3\vec{e}_y + 2\vec{e}_z$

14. Egy szabályos tetraéder alakú test csúspontjai A, B, C és D, élhosszúsága 2m. Az A pont a koordináta rendszer origójában, a B pont az y tengelyen, a C pont az x-y síkban fekszik.

Ismert az A pont sebessége és a szögsebesség. Sorolja osztályba a pillanatnyi sebességállapotot, számítsa ki a B, C, D pontok sebességét, adja meg a centrális egyenest, ha van. Készítsen magyarázó ábrát a megoldáshoz, amelyen a lényeges mennyiségek és geometriai elemek szerepelnek. (\vec{v}_A az A pont sebessége, $\vec{\omega}$ az szögsebesség)

a.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x + 4\vec{e}_y \frac{m}{s}$, $\vec{\omega} = \vec{e}_z \frac{rad}{s}$

b.) $\vec{v}_A = \vec{e}_x + 2\vec{e}_y \frac{m}{s}$, $\vec{\omega} = 5\vec{e}_z \frac{rad}{s}$

$$c.) \bar{v}_A = 0 \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_z - \bar{e}_y \frac{rad}{s}$$

$$d.) \bar{v}_A = 4\bar{e}_y + 6\bar{e}_z \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 0 \frac{rad}{s}$$

$$e.) \bar{v}_A = 4\bar{e}_x + 3\bar{e}_y - 2\bar{e}_z \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_y + 3\bar{e}_z \frac{rad}{s}$$

$$f.) \bar{v}_A = 4\bar{e}_y + 4\bar{e}_z \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_x - 4\bar{e}_y + \bar{e}_z \frac{rad}{s}$$

$$g.) \bar{v}_A = 4(2\bar{e}_z + 3\bar{e}_y - \bar{e}_z) \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_x - 2\bar{e}_y + 3\bar{e}_z \frac{rad}{s}$$

$$h.) \bar{v}_A = 4(\bar{e}_x + \bar{e}_y - 5\bar{e}_z) \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_x + 3\bar{e}_y + 2\bar{e}_z \frac{rad}{s}$$

$$i.) \bar{v}_A = -2\bar{e}_x + 4\bar{e}_y - \bar{e}_z, \bar{\omega} = \bar{e}_x - \bar{e}_y + 6\bar{e}_z$$

$$j.) \bar{v}_A = 4(\bar{e}_z - \bar{e}_y) \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_z - \bar{e}_y \frac{rad}{s}$$

$$k.) \bar{v}_A = 4\bar{e}_z + 3\bar{e}_y \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_z - 3\bar{e}_y \frac{rad}{s}$$

$$l.) \bar{v}_A = 4(\bar{e}_x + \bar{e}_y) \frac{m}{s}, \bar{\omega} = 4\bar{e}_z + \bar{e}_y \frac{rad}{s}$$