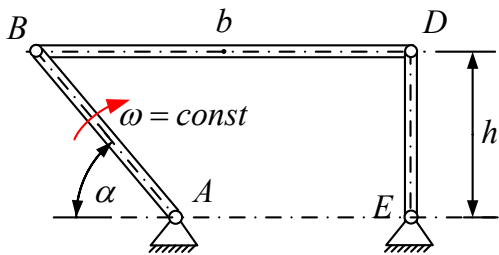


Znając prędkość punktu O i jego przyspieszenie oblicz prędkość i przyspieszenie suwaka B.

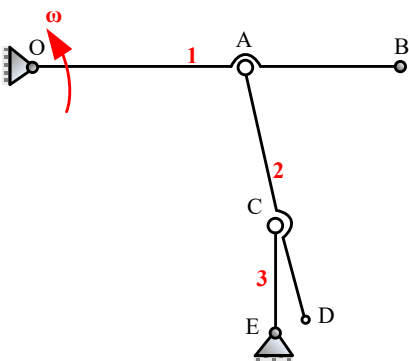
Dane: v, a, r, α

Toczenie odbywa się bez poślizgu



Znana jest stała prędkość kątowna pręta AB. Oblicz prędkość i przyspieszenie punktu D. $|BD|=b$, $|ED|=h$.

Dane: b, h, α, ω



Znając geometrię układu narysuj położenie chwilowego środka obrotu O_2 członu 2 (AD), a następnie graficznie wskaż kierunek wektora prędkości punktu D (V_D).

Znając prędkość kątową ω i zakładając, że wszystkie odległości są znane, oblicz prędkość kątową członu 2 i 3 oraz prędkości wszystkich punktów A, B, C i D.