

O B S A H .

	Str.
<u>1. VŠEOBECNÉ ÚVAHY O TĚLESE.</u>	
1,05. Definice tuhého tělesa. Jeho tvar a složení	1
1,10. Poloha tělesa v prostoru; jeho klid a pohyb	3
1,15. Stupeň pohyblivosti tělesa	6
1,20. Pohybové a rovnovážné rovnice tělesa. Jeho rovnovážné stavy . .	7
 <u>2. KINEMATIKA ZÁKLADNÍCH POHYBŮ TĚLESA.</u>	
2,05. Posuvný pohyb	11
2,10. Rotační pohyb kolem stálé osy	11
2,15. O současných pohybech tělesa. Aplikace na obecný rovinný pohyb	13
2,20. Valení kruhových válců	16
2,25. Obecný rovinný pohyb	26
2,30. Šroubový pohyb	31
 <u>3. STATIKA TĚLESA.</u>	
3,05. Všeobecně o uložení tělesa	35
3,10. Konstrukční prvky uložení se zvláštním zřetelem k otáčivému spojení	38
3,15. Nucený a silový styk	41
3,20. Těleso nepohyblivě uložené	42
3,25. Otočné spojení	44
3,30. O posuvném spojení	49
3,35. Šroubové spojení	52
3,40. Valivé uložení	58
3,45. Některé případy s větším počtem stupňů volnosti	61
3,50. Výjimečné případy. Přebytné uložení. Skutečný počet podmíneč- ných rovnic	63
3,55. Řešení rovnováhy tělesa	67
3,60. Skutečné rovinné uložení jako zvláštní případ prostorového . .	71
3,65. Idealisované rovinné uložení	73
3,70. O stabilitě při rovnováze	79
3,75. Vnitřní statické účinky v tělese, jejich grafické znázornění .	80
3,80. Příčinkové čáry	84
3,85. O významu statické určitosti	85
3,90. Příklady	85

II

4. PASIVNÍ ODPORY.

4,05. Všeobecně o smykovém tření a jeho účincích při rovnovážných stavech	99
4,10. Koeficient tření	104
4,15. Těleso opřené o dvě plochy	106
4,20. Hnací síla tělesa vedeného dvěma plochami	111
4,25. Posuv tělesa v drážce	118
4,30. Smykové tření rotujících těles	121
4,35. Tření u šroubu	136
4,40. Odpory při valení	142
4,45. Tuhost vláken	145
4,50. Tření vlákna na válcové ploše	147
4,55. Příklady	147

5. STŘEDISKO (TĚŽIŠTĚ).

5,05. Souřadnice střediska. Věty o středisku	155
5,10. Stanovení střediska	158
5,15. Příklady	160

6. MOMENTY SETRVAČNOSTI A DEVIČNÍ MOMENTY.

6,05. Definice momentů	163
6,10. Moment setrvačnosti tělesa k libovolné ose; hlavní osy setrvačnosti	165
6,15. Osově momenty setrvačnosti k rovnoběžným osám	169
6,20. Deviační momenty při pošnutých souřadných osách	170
6,25. Deviační momenty při pootočených osách	171
6,30. O hlavních osách setrvačnosti; speciální případy	172
6,35. O stanovení momentu setrvačnosti a deviačních momentů	172
6,40. Nahrázení tělesa osamělými hmotnými body	173
6,45. Příklady	176

7. DYNAMIKA ROTUJÍCÍHO TĚLESA.

7,05. Pohybová rovnice; různé analogie s přímočarým pohybem	185
7,10. Fyzikální a reversní kyvadlo	187
7,15. Výsledné dynamické účinky rotujícího tělesa (rovinná soustava)	189
7,20. Střed perkuse	195
7,25. Obecný případ rotujícího tělesa	196
7,30. Některé zvláštní případy rotujícího tělesa	200
7,35. O dynamickém vyvažování	202
7,40. Příklady	204

8. DYNAMIKA POSUVNÉHO POHYBU.

221

9. DYNAMIKA OBECNÉHO ROVINNÉHO POHYBU. TĚLESA.

9,05. Pohybové rovnice	229
9,10. Pohybová energie; její změna při pohybu	232
9,15. O relativním pohybu	233
9,20. Příklady	234

10. DYNAMIKA ŠROUBOVÉHO POHYBU.