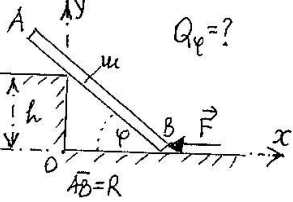
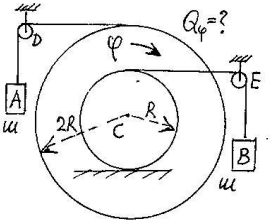
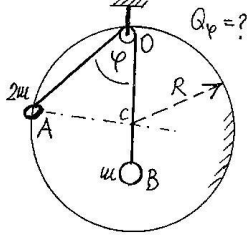
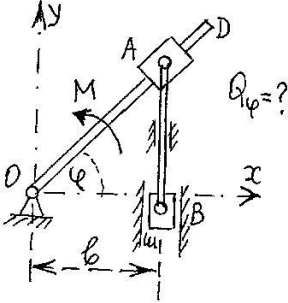
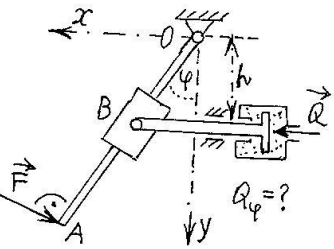
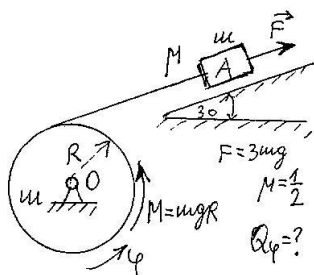
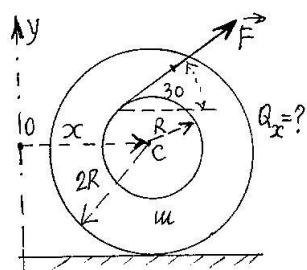
	<p>6.1. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se iz dva tereta (tačke), A i B, masa $m_A=3m$, $m_B=m$, koji su spojeni neistegljivim lakim užetom (prebačenim preko koturače zanemarljive mase), $AB=L$. Strma ravan je nagiba $\alpha=30^\circ$. Veze su idealne. Odrediti generalisanu silu za koordinatu x.</p>
	<p>6.2. Štap AB, dužine R, mase m, nalazi se u vertikalnoj ravni; oslanja se o ispušt visine h i horizontalni pod. Veze su idealne. Na kraj štapa B stalno dejstvuje horizontalna konstantna sila F. Odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.3. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se iz dva tereta (tačke), A i B, masa $m_A=m$, $m_B=m$, koji su spojeni neistegljivim užadima za kalem, tj. koaksijalni disk, poluprečnika R, $2R$, mase m, kraka inercije $i=R$, koji se kotrlja bez klizanja po horizontali. Odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.4. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se iz dva tereta (tačke), A i B, masa $m_A=2m$, $m_B=m$, koji su spojeni neistegljivim užetom dužine L. Uže je prebačeno preko lake koturače (smatrati je beskonačno malom). Tačka A se kreće po glatkoj kružnoj vezi poluprečnika R, a tačka B po vertikali. Odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.5. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se iz krivaje OD dužine L, štapa AB dužine R i dva klizača. Masu krivaje, štapa AB i klizača A zanemariti. Masa klizača B je m. Štap AB se kreće po vodiči koja je paralelna Oy osi. Veze su idealne. Odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.6. Sistem je u horizontalnoj ravni i sastoji se iz krivaje OA dužine L i mase m, štapa BQ sa klipom dužine R i mase m, kao i klizača B mase m. Štap BQ se kreće po vodiči koja je paralelna Ox osi, od nje je udaljena za h. Veze su idealne. Na kraj krivaje stalno dejstvuje konstantna ortogonalna sila \vec{F}. Ako na klip dejstvuje konstantna sila \vec{Q} (čija je napadna linija paralelna Ox osi) odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>

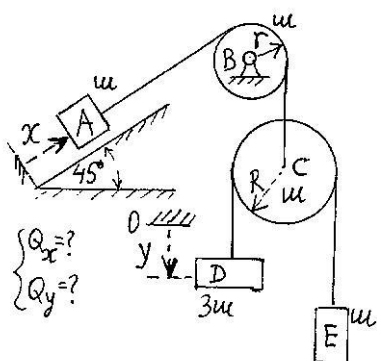
	<p>6.7. Sistem je u vertikalnoj ravni. Diskovi B i C su svaki mase m i poluprečnika R i kotrljaju se bez klizanja po strmoj ravni nagiba $\alpha=30^\circ$. Letva AD je mase $2m$, između nje i diskova nema proklizavanja. Duž ose letve dejstvuje konstantna vučna sila \vec{F}. Odrediti generalisanu silu za koordinatu x.</p>
	<p>6.8. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se iz krivaje OA mase m i dužine R, štapa AB mase m i dužine R, klizača B mase m. Veze su idealne. U tačkama O, A, B su zglobne veze. Ako na klizač dejstvuje konstantna horizontalana vučna sila \vec{F}, a na krivaju spreg sila momenta M, odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.9. Sistem je u horizontalnoj ravni i sastoji se iz krivaje OA mase m i dužine R, štapa AC mase $2m$ i dužine $2R$ ($AB=BC=R$), klizača B mase m. Veze su idealne. U tačkama O, A, B su zglobne veze. Ako na kraj štapa dejstvuje ortogonalna sila \vec{F}, a na krivaju spreg sila momenta M, odrediti generalisanu silu za koordinatu φ.</p>
	<p>6.10. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se od dva štapa, OA ($OA=R$) i AB ($AB=2R$), svaki mase m; veze u tačkama O i A su zglobne; osa Oy inercijalnog sistema Oxy je vertikalna. Ako na štap OA dejstvuje spreg sila momenta M_1, a na štap AB spreg sila momenta M_2, za date generalisane koordinate φ i Ψ odrediti generalisane sile.</p>
	<p>6.11. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se od dva štapa, OA ($OA=R$) i AB ($AB=R$), svaki mase m; veze u tačkama O i A su zglobne; osa Oy inercijalnog sistema Oxy je vertikalna. Ako na kraj štapa AB dejstvuje horizontalana sila \vec{F}, za date generalisane koordinate φ i Ψ odrediti generalisane sile.</p>
	<p>6.12. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se od dva laka štapa, OA ($OA=R$) i AB ($AB=R$) i dve masene tačke: A mase m, B mase $2m$. Veze u tačkama O i A su zglobne; osa Oy inercijalnog sistema Oxy je vertikalna. Za date generalisane koordinate φ i Ψ odrediti generalisane sile.</p>
	<p>6.13. Sistem je u vertikalnoj ravni i sastoji se od dva laka štapa, OA ($OA=R$) i AB ($AB=R$), i dve masene tačke: A mase m, B mase $2m$. Veze u tačkama O i A su zglobne; osa Oy inercijalnog sistema Oxy je vertikalna. Za date generalisane koordinate φ (apsolutna) i α (relativna) odrediti generalisane sile.</p>



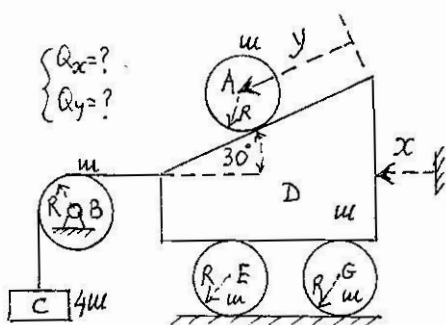
6.14. Sistem je u vertikalnoj ravni. Hrapava strma ravan je nagiba $\alpha=30^\circ$, koeficijent trenja je $\mu=1/2$. Teret A, mase m , neistegljivim užetom povezan je s diskom (mase m , poluprečnika R). Na disk djeluje spreg sila momenta $M=mgR$, a na teret A djeluje sila $F=3mg$ (paralelna strmoj ravni). U tački O je zglobna veza. Odrediti generalisanu silu za koordinatu φ .



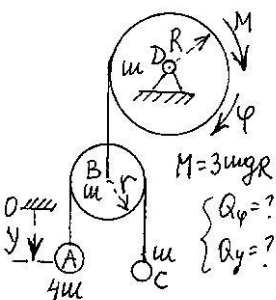
6.15. Oko doboša kalema (tj. koaksijalnog cilindra C, mase m , poluprečnika $R, 2R$, kraka inercije $i=R$), koji leži u horizontalnoj ravni, obavijen je konac. Kalem se kotrlja bez klizanja pod dejstvom konstantne sile koja djeluje na slobodnom kraju konca pod uglom od 30° prema Ox osi, inercijalnog sistema Oxy . Odrediti generalisanu silu za koordinatu x ($OC=x$).



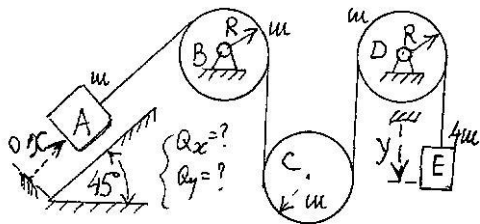
6.16. Sistem je u vertikalnoj ravni. Strma ravan je nagiba $\alpha=30^\circ$, veze su idealne. Teret A, mase m , neistegljivim užetom povezan je s centrom diska C (mase m , poluprečnika R), posredstvom diska B (mase m , poluprečnika r). Drugo neistegljivo uže spaja terete D, mase $3m$, i teret E mase m . U tački B je zglobna veza. Odrediti generalisane sile za koordinatu x, y .



6.17. Sistem je u vertikalnoj ravni. Strma ravan platforme D mase m je nagiba $\alpha=30^\circ$, po njoj se bez klizanja kotrlja disk A (mase m , poluprečnika R). Teret C mase $4m$ posredstvom diska B (mase m , poluprečnika R) povezan je sa platformom D. Diskovi E i G su svaki mase m i poluprečnika R i kotrljaju se bez klizanja po horizontalnoj vezi. U tački B je zglobna veza. Odrediti generalisane sile za koordinatu x, y .



6.18. Sistem je u vertikalnoj ravni, a veze su idealne. Teret A, mase $4m$, neistegljivim užetom povezan je s teretom C mase m , posredstvom diska B (mase m , poluprečnika r). Drugo neistegljivo uže spaja centar diska B sa diskom D, mase m , poluprečnika R . U tački D je zglobna veza. Na disk D djeluje spreg sila momenta $M=3mgr$. Odrediti generalisane sile za koordinatu φ, y .



6.19. Sistem je u vertikalnoj ravni. Strma ravan je nagiba $\alpha=45^\circ$, veze su idealne. Teret A, mase m , neistegljivim užetom povezan je s teretom E mase $4m$, posredstvom diskova B, C i E (svi mase m i poluprečnika R). U tačkama B i D su zglobne veze. Odrediti generalisane sile za koordinatu x, y .