

č č

ć

č é č č č č č

Ključne reči č

č č č č č

$$\begin{aligned}
m\ddot{x} + c x - c x - x &= \\
m\ddot{x} + c x - x &=
\end{aligned}$$

č č

$$\begin{aligned}
m\alpha\ddot{x} + m\alpha\ddot{x} + x &= \\
m\alpha\ddot{x} + m\alpha\ddot{x} + x &=
\end{aligned}$$

č č đ č č đ č č č

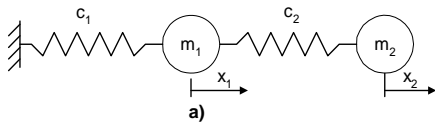
$$\alpha_{jk} \quad j, k = \quad \acute{e}$$

č č č č č

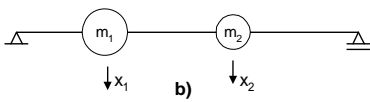
$$x = A \omega t + \varphi \quad x = B \omega t + \varphi$$

$$\begin{aligned}
& \acute{e} \quad \acute{e} \quad m \quad m \\
& [\quad]
\end{aligned}$$

$$\Delta \omega = \begin{vmatrix} -\omega & -\omega \\ c+c & -\omega m \\ -c & c - \omega m \end{vmatrix} =$$



$$\omega = \left\{ - \left[a + a \mp \sqrt{(a - a)^2 + b a a} \right] \right\}$$

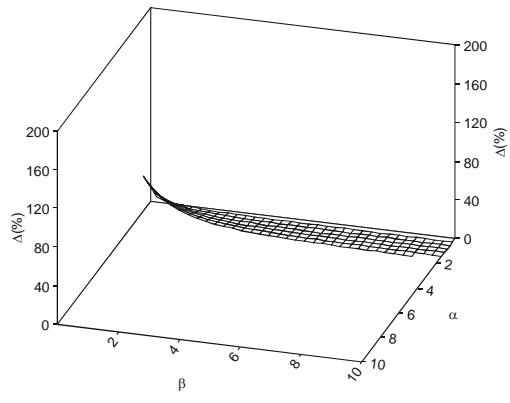


$$\begin{aligned}
a &= c \quad m \quad b = c \quad c + c \quad \acute{e} \quad \acute{e} \quad a = c + c \quad m \\
& \text{parcijalnih frekvencija} \quad [\quad]
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \acute{e} \\
& c \quad m \quad m \quad c \quad \acute{e} \quad \acute{e}
\end{aligned}$$

đ č

č č



$\beta = c \quad c = \quad =$

$m \quad \begin{bmatrix} \quad \\ \quad \\ \quad \end{bmatrix} \quad c \quad \alpha$

$\beta \approx$

$\alpha \quad \beta$

$\alpha \quad \beta$

$\alpha \quad \beta$

Динамика и
 оптимизация дизельных
 двигателей. Курс теоретической механики, II
 - динамика.
 Вибрации в технике - колебания линейных систем. I,
 Динамика грузоподъемных машин.
 Усилие и нагрузка в действующих машинах
 Динамика и прочность одноковшовых
 экскаваторов.
 Техника-Машиностроение

Key words

Mots-clés:

