

Obsah.

	Strana
Předmluva	III
Úvod	1
I. Kinematika bodu.	
1. Přímočarý pohyb	1
2. Okamžitá rychlosť	2
3. Okamžité zrychlení	3
4. Rovnoměrně zrychlený pohyb	3
5. Harmonický pohyb	5
6. Sklad stejnosměrných harmonických pohybů	7
7. Trigonometrická interpolace a Fourierova věta	8
8. Differenciální rovnice přímočarých pohybů	12
9. Krivost rovinných čar	15
10. Střed krivosti a evoluta	16
11. Rychlosť krivočarého pohybu v rovině	18
12. Vektory	19
13. Hodograf	22
14. Zrychlení krivočarého pohybu v rovině	22
15. Príklady: různé pohyby bodu po ellipse	25
16. Differenciální rovnice krivočarých pohybů	27
17. Centrální pohyby	30
18. Centrální pohyb se zrychlením neprímo úměrným čtverci vzdálenosti	33
19. Vektory v prostoru	37
20. Kladný směr otáčení a direktní kolmice	38
21. Rovnice rovin a přímek	40
22. Tečna a oskulační rovina prostorové krivky	41
23. Oskulační kružnice a krivost prostorové krivky	42
24. Príklad: šroubovice	45
25. Rychlosť obecného krivočarého pohybu	45
26. Zrychlení obecného krivočarého pohybu	46
27. Differenciální rovnice krivočarých pohybů v prostoru	47
28. Pohyb bodu po dané ploše	48
II. Kinematika tělesa pohybujícího se rovnoběžně s danou rovinou.	
29. Translace a rotace	50
30. Pohyb roviny v rovině. Základní věta	51
31. Pólové krivky	52
32. Analytické vyjádření rovinných pohybů	53
33. Sklad úhlových rychlostí s rovnoběžnými osami	54
34. Poznámka o třech druzích vektorů	56
III. Kinematika tělesa otáčejícího se kolem pevného bodu.	
35. Základní věta	56
36. Osové kužely	57
37. Sklad úhlových rychlostí se sbíhavými osami	57
38. Analytický důkaz základní věty	59
39. Určení pohybu, dána-li okamžitá úhlová rychlosť	60

IV. Kinematika tělesa pohyujícího se v prostoru.

Strana

40. Analytické vyjádření pohybu a jeho určení	62
41. Geometrické vztahy	62
42. Poznámky o hlavních kinematických vztazech	64
43. Spisy o kinematice	64

V. Základní pojmy dynamiky.

44. Princip setrvačnosti	65
45. Hybnost	66
46. Dynamické měření sil (druhý základní princip dynamiky)	67
47. Sklad sil působících v jednom bodě	68
48. Princip akce a reakce (třetí základní princip dynamiky)	69
49. Práce, živá síla a vykonnost	70
50. Rozměry fyzikálních veličin	73

VI. Statika bodu.

51. Podmínky rovnováhy pro volný bod	75
52. Podmínky rovnováhy pro bod na ploše	75
53. Podmínky rovnováhy pro bod na křivce	76

VII. Statika tuhého tělesa a statika chebného vlákna.

54. Síly působící v jedné přímce	77
55. Dvě sily rovnoběžné	77
56. Střed rovnoběžných sil	78
57. Těžiště	79
58. Příklady k výpočtu těžiště	82
59. Dvojice sil	85
60. Sklad dvojic	87
61. Moment vektoru vzhledem k danému bodu	87
62. Redukce libovolných sil působících na tuhé těleso	89
63. Obdobné vlastnosti rychlostí a sil	90
64. Podmínky rovnováhy pro volné těleso	91
65. Podmínky rovnováhy pro těleso, jehož pohyblivost jest omezena	91
66. Příklady	93
67. Rovnováha vláknového mnohoúhelníka	97
68. Rovnováha vlákna spojité zakřiveného	99
69. Příklady	101
70. Historické poznámky o statice	105

VIII. Dynamika hmotného bodu.

71. Pohybové rovnice pro volný bod	106
72. Věty o průmětu hybnosti a o momentu hybnosti	107
73. Silová pole. Potenciál	108
74. Potenciálové hladiny. Siločáry a trajektorie	111
75. Věta o živé síle	113
76. Příklady	114
77. Intensita silového pole	119
78. Gravitační potenciál hmoty spojité rozložené	120
79. Rovnice pro pohyb bodu na dané ploše nebo na dané křivce	122
80. Mathematické kyvadlo	124
81. Poznámka o pojmu odstředivé síly	130
82. Pohyb těžkého bodu po cykloidě	130
83. Obdobné vlastnosti trajektorií a rovnovážných tvarů vláken	132

IX. Dynamika bodových soustav a tuhých těles. Obecné věty.

	Strana
84. Pohybové rovnice pro soustavu bodů	133
85. Věty o průmětu hybnosti a o pohybu hmotného středu (těžiště)	134
86. Věta o momentu hybnosti (kinetickém momentu)	136
87. Geometrická interpretace předchozích vět	138
88. Věta o živé síle	139
89. Konservativní soustavy. Potenciální energie	140
90. Soustavy, ve kterých vzájemný účinek dvou bodů závisí pouze na jejich vzdálenosti	143
91. Tuhé těleso jakožto soustava hmotných bodů	144
92. Přehled mechanických problémů	145

X. Dynamika tuhého tělesa, jež se otáčí kolem pevné osy.

93. Pohybová rovnice	145
94. Moment setrvačnosti	147
95. Hlavní osy setrvačnosti	148
96. Příklady k výpočtu momentu setrvačnosti	152
97. Tlak, jímž osa působí na těleso	155
98. Vliv neproměnné dvojice na těleso otáčivé kolem přímky, která je kolmá k rovině dvojice	157
99. Fyzické kyvadlo	158

XI. Dynamika tuhého tělesa, jehož jeden bod je pevný.

100. Rozbor úlohy	161
101. Eulerovy úhly	163
102. Výpočet kinetického momentu. Eulerovy rovnice	165
103. Pohyb tělesa podrobeného silám, jichž výsledný moment vzhledem k pevnému bodu tělesa rovná se nule	167
104. Geometrická teorie	168
105. Užití geometrické teorie v případě, že výsledný moment sil vzhledem k bodu 0 rovná se nule	169
106. Těžké těleso, jehož ellipsoid setrvačnosti pro pevný bod je rotační, v těžišti na jeho rotační ose. Obecné rovnice	170
107. Rozbor rovnice pro úhel Θ	173
108. Pohyb setrvačníku, jehož počáteční úhlová rychlosť má směr geometrické osy	174
109. Zvláštní počáteční podmínky za kterých jedině nastává rovnoměrná praecessus bez mutace	175
110. Pravidlo o směru praecessního pohybu	177

XII. Dynamika volného tělesa.

111. Věty o pohybu těžiště a o kinetickém momentu	178
112. Koenigova věta o živé síle	180
113. Příklady	182

XIII. Rozmanité úlohy.

114. Pohyb tělesa podrobeného vazbám	184
115. Nárazové sily	187
116. Nárazy na tuhé těleso, jež se točí kolmě pevné osy. Střed nárazu .	188
117. Příklady nárazových sil	190
118. Poznámky o tření	192
119. Pohyb kruhového kotouče po nakloněné rovině	193
120. Tlumené kmity kyvadla	195

VIII

XIV. Lagrangeovy rovnice.

Strana

121. Tífdění mechanických soustav podle stupnů volnosti	197
122. Lagrangeovy rovnice	198
123. Význačné vlastnosti Lagrangeových rovnic	201
124. Konservativní soustavy. Kinetický potenciál	202
125. Příklady	203

XV. Nekonečně malé netlumené kmity kolem rovnovážné polohy.

126. Kinetická energie a potenciální energie v okolí rovnovážné polohy	210
127. Nekonečně malé pohyby kolem rovnovážné polohy. Vlastní kmity	212
128. Koreny sekulární rovnice	213
129. Definitní kvadratické formy	216
130. Redukce form T a V na součet čtverců	218
131. Normální souřadnice	220
132. Vynucené kmity	221
133. Příklady netlumených kmitavých pohybů	223
134. Pošinování rovnováhy. Princip reciprocity	233

XVI. Maxima a minima v mechanice.

135. Dirichletova věta o stabilitě rovnováhy	235
136. Princip virtuální práce	236
137. D'Alembertův princip	238
138. Maxima a minima omezených integrálů	238
139. Geodetické čáry. Brachystochrona	241
140. Hamiltonův princip a princip nejmenší akce	243
141. Věta Thomson-Taitova o trajektorích	244
142. Relativní minimum a absolutní minimum	246
143 Lagrangeova věta o reciprocite	247
144. Rozbor šikmého vrhu	248
145. Hamiltonovy rovnice	251

XVII. Stabilita pohybů. Relativní rovnováha a relativní pohyby.

146. Pohyb bodu v rovině	252
147. Poincaréova metoda ke studiu relativní rovnováhy	255
148. Příklad: Wattův regulátor	256
149. Stabilita rozložených seřvačníků	257
150. Relativní pohyb vzhledem k systému souřadnic, který se rovnoměrně otáčí kolem pevné přímky	262
151. Gyroskopické síly a dissipační síly	264
152. Poznámka o zvratnosti pohybů	267

XVIII. Otáčivý pohyb Země a pohyby planet.

153. Vliv otáčivého pohybu země na směr olovnice	268
154. Obecné rovnice pro pohyb těžkého bodu na povrchu Země	269
155. Volný pád a šikmý vrh	270
156. Foucaultovo kyvadlo	271
157. Foucaultův gyroskop	272
158. Lippmannova metoda	273
159. Pohyby planet	274
160. Poinsotovy úvahy o pohybech ve sluneční soustavě	277
161. Historické poznámky o základních pojmech mechaniky	278
162. Závěr	280

Literární poznámky 282

Opravy 285

Obrazce jsou mimo text ve čtyřech tabulkách.