

1.52

Рух кожної точки представляємо як суму двох рухів – поступальний центру мас v_0 та обертання навколо центру $\vec{\omega}$:

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + [\vec{\omega} \times \vec{r}] \quad (1.1)$$

В проекції на вісь x:

Швидкість точки 1

$$-v_1 = v_0 - \omega r \quad (1.2)$$

Швидкість точки 2

$$v_2 = v_0 + \omega R \quad (1.3)$$