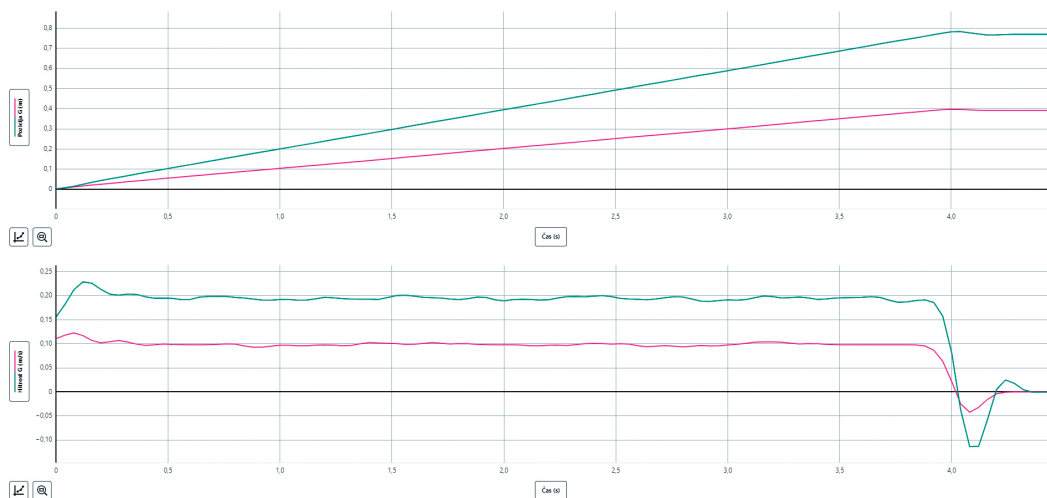


Raziskovanje enakomernega gibanja robotskega vozila z merilnim vozičkom Vernier Go Direct Sensor Cart (Gregor Nemec)

Grafi enakomernega gibanja vožnje robotskega vozila

1. Vpiši podatke za meritev voženj					2. Nariši graf lege v odvisnosti od časa	3. Nariši graf hitrosti v odvisnosti od časa
	čas	lega	trenutna hitrost	povprečna hitrost		
TEK 1	$t [s]$	$x [m]$	$v [\frac{m}{s}]$	$\bar{v} [\frac{m}{s}]$		
	1					
	2					
	3					
	4					
TEK 2	$t [s]$	$x [m]$	$v [\frac{m}{s}]$	$\bar{v} [\frac{m}{s}]$		
	1					
	2					
	3					
	4					
Namig: <i>Trenutno hitrost</i> izračunamo iz vsake točke lege in časa. <i>Povprečna hitrost</i> je predstavljena kot količnik med celotno prevoženo potjo in časom.					Pomni: Hitrost je na grafu lege v odvisnosti od časa predstavljena kot strmina premice. Višja ko je hitrost, strmejša je premica, in obratno.	Pomni: Pot je na grafu hitrosti v odvisnosti od časa predstavljena kot ploščina pravokotnika pod grafom in ustreza enačbi, $s = v \cdot t$.
Primer izračuna trenutne hitrosti.					Izračun povprečne hitrosti.	Izračun prevožene poti z grafa $v(t)$.

Meritev gibanja robotskega vozila pri moči motorjev 20 % (roza barva) in 40 % (modra barva)



Kaj je značilno za enakomerno gibanje?	Ali je gibanje RV enakomerno ves čas vožnje?	Kako na grafih prepoznamo mirovanje RV?