

Гантель с вязкостью

A1

$x_1 =$

A2

$J =$

A3

$\varepsilon(t = 0) =$

A4

$\omega_{\text{lim}} =$

A5

$\tau =$

B1

$\varepsilon(t = 0) =$

B2

$T_n =$

B3

$u_x =$

$u_y =$

C1

$s_x =$

$s_y =$

C2

$Q =$

D1

$\vec{M}_{\text{out}} =$

D2

В листах решений

D3

$A =$

$B =$

D4

$T =$

D5

$\tau =$

D6

$Q =$

E1

$I =$

E2**E3**

$\vec{\Omega} =$

F1

$L(t) =$

F2**F3**

$\dot{\theta}(t=0) =$

F4

$\theta(t) =$