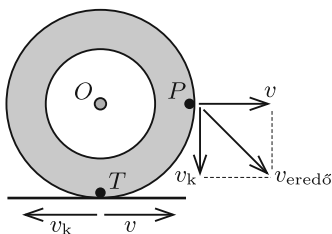


sebességgel mozog vízszintesen előre.

Mivel az autó kerekei tisztán gördülnek, ezért a kerék P pontjának sebessége a talajhoz képest a körületi sebességével, vagyis a v_k sebességgel, egyenlő nagyságú és egymásra merőlegesek.

Az autó egésze, és így valamelyik kiválasztott kerekének O tengelye is a talajhoz képest T pont eredő sebességének eltűnéséből.



A kerék legelöl lévő P pontja a talajhoz képest a forgásból és a haladásból származó sebességvektorok összegének megfelelő sebességgel mozog. A körületi sebesség vektora függőlegesen lefelé, a talaj irányába mutat, a haladási sebesség vektora pedig a talajjal párhuzamosan előre. Mivel ezek a vektorok egyenlő nagyságúak és egymásra merőlegesek, az eredőjük

$$v_{\text{eredő}} = \sqrt{2} v \approx 14 \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 51 \frac{\text{km}}{\text{h}}$$

nagyságú, iránya pedig a vízszinteshez képest 45° -os szögben lefelé mutat.