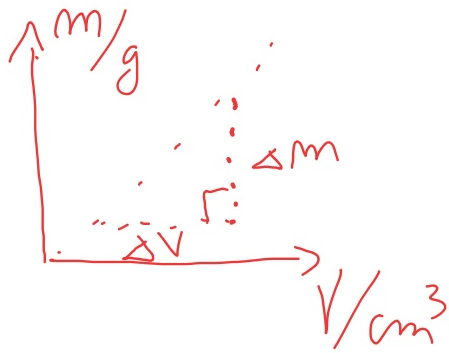
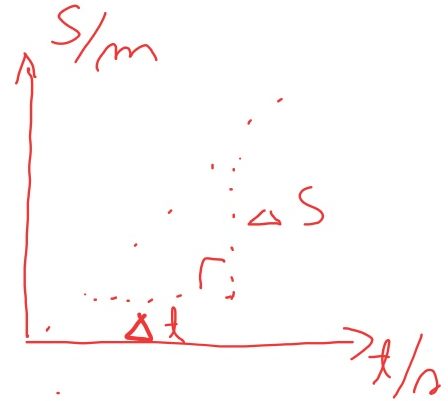


# lineaarinen riippuvuus



kulmakertoin

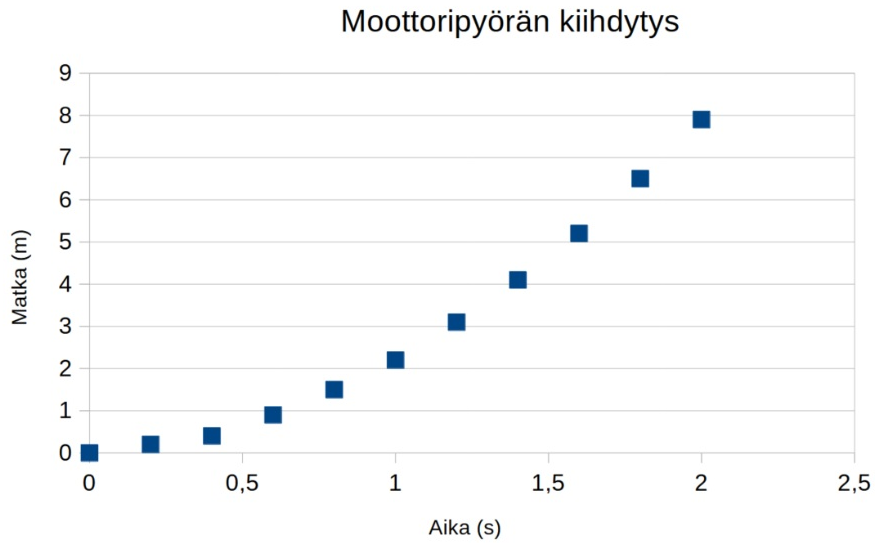
$$k = \frac{\Delta m}{\Delta V} = \rho \text{ (tiheys)}$$



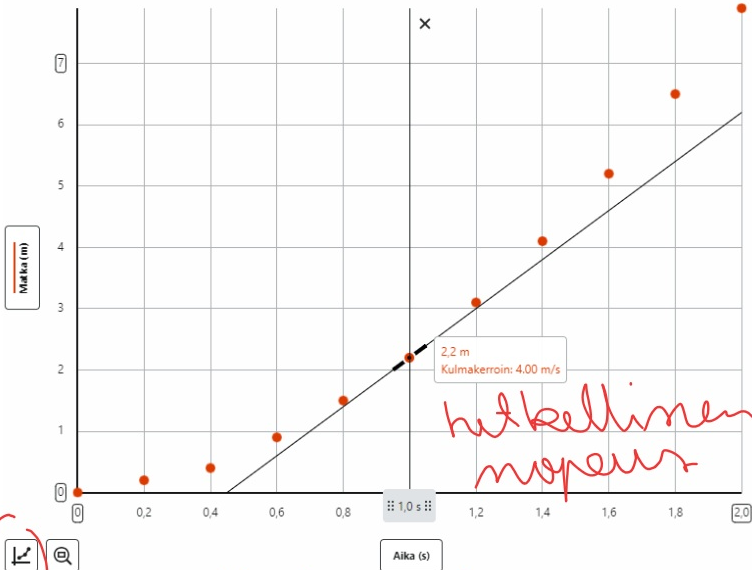
kulmakertoin

$$k = \frac{\Delta S}{\Delta t} = v \text{ (nopeus)}$$

1	Aika /s	Paikka /m
2	0	0
3	0,2	0,2
4	0,4	0,4
5	0,6	0,9
6	0,8	1,5
7	1	2,2
8	1,2	3,1
9	1,4	4,1
10	1,6	5,2
11	1,8	6,5
12	2	7,9
13		
14		
15		
16		
17		
18		
19		
20		



Moottoripyörän kiihtytys

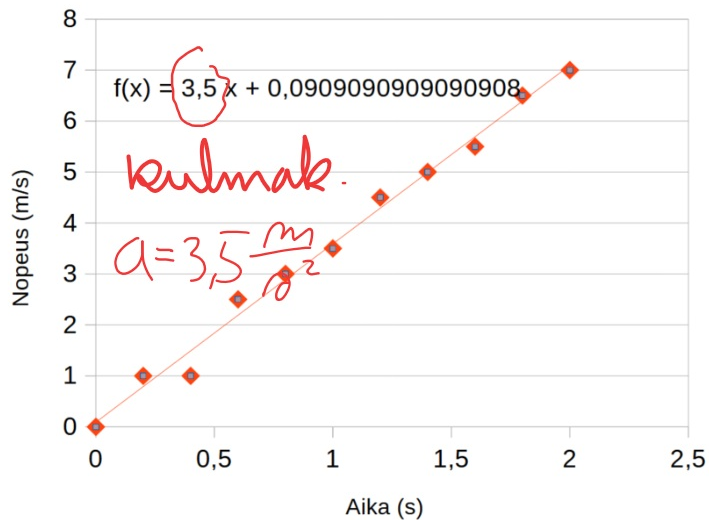


Dataraja 1		
	Aika (s)	Matka (m)
1	0,0	0,0
2	0,2	0,2
3	0,4	0,4
4	0,6	0,9
5	0,8	1,5
6	1,0	2,2
7	1,2	3,1
8	1,4	4,1
9	1,6	5,2
10	1,8	6,5
11	2,0	7,9
12		

K - tangentti-työkalu  
 - antaa hetkellisen muutosnopeuden

Aika /s	Paikka /m	Nopeus m/s
0	0	0
0,2	0,2	
0,4	0,4	
0,6	0,9	
0,8	1,5	
1	2,2	
1,2	3,1	
1,4	4,1	
1,6	5,2	
1,8	6,5	
2	7,9	

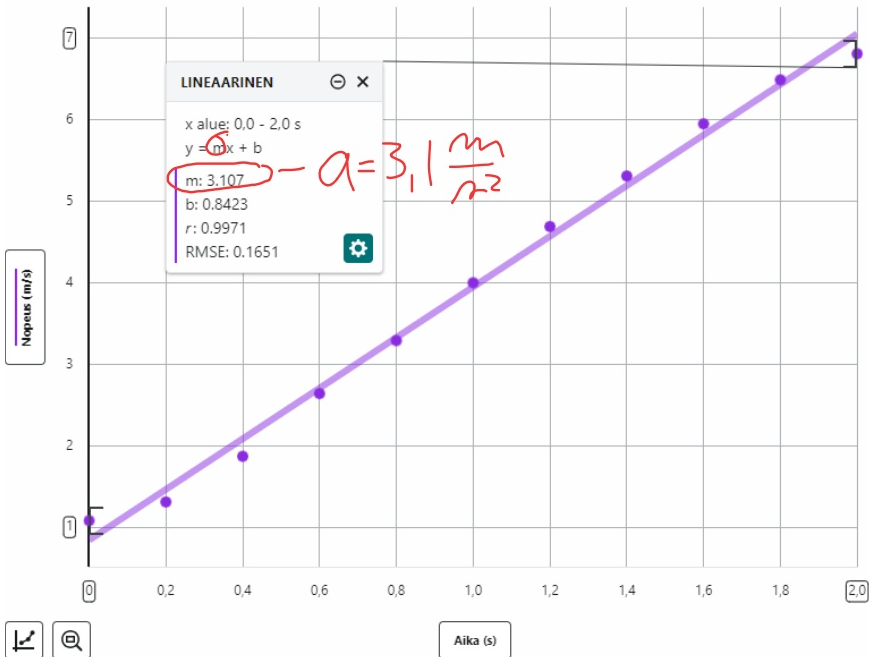
Moottoripyörän kiihdytys



$$k = \frac{\Delta v}{\Delta t} = a \text{ (kiihtyvyys)}$$

$$[a] = \frac{\frac{m}{s}}{s} = \frac{m}{s^2}$$

## Moottoripyörän kiihtyys



Dataraja 1			
	Aika (s)	Matka (m)	Nopeus (m/s)
1	0,0	0,0	1,08
2	0,2	0,2	1,31
3	0,4	0,4	1,87
4	0,6	0,9	2,64
5	0,8	1,5	3,29
6	1,0	2,2	4,00
7	1,2	3,1	4,69
8	1,4	4,1	5,31
9	1,6	5,2	5,95
10	1,8	6,5	6,49
11	2,0	7,9	6,81
12			

← tangentin avulla