

Primele 5 probleme (24 puncte) = nota 8.5 (incluzând și punctul din oficiu). Problema 6: 0.75 puncte de notă (pn) la fel ca și problema 7.

1. (3p) Un mobil se mișcă pe o traiectorie oarecare cu o viteză care depinde de timp: $v(t) = 3t^2 + 2t + 2$ (m/s). Să se calculeze: **a)** viteza mobilului la $t = 2$ s; **b)** spațiul străbătut de mobil în prima secundă; **c)** accelerația tangențială la $t = 1$ s.

$$\text{a) } v(t=2) = 3 \cdot 2^2 + 2 \cdot 2 + 2 = 18 \text{ m/s}$$

$$\text{b) } v(t) = \frac{ds}{dt} \Rightarrow v(t) \cdot dt = ds; \text{ integrăm } \Rightarrow \int_0^t v(t) \cdot dt = \int_{s_0}^s ds, \text{ adică: } \int_0^t (3t^2 + 2t + 2) \cdot dt = \int_{s_0}^s ds \text{ și}$$

$$\text{obținem } (t^3 + t^2 + 2t) = \Delta s(t). \Delta s(t=1) = (1^3 + 1^2 + 2 \cdot 1) = 4 \text{ m.}$$

$$\text{c) } a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{d(3t^2 + 2t + 2)}{dt} = 6t + 2, a_t(t=1) = 6 \cdot 1 + 2 = 8 \text{ m/s}^2$$

2. (7p) Dependențele de timp ale coordonatelor unui punct material (pm) de masă $m = 1$ Kg sunt: $x = 2t$, $y = 4 - 2t^2$, $z = 0$. Calculați: **a)** $\vec{v}(t)$; **b)** $\vec{a}(t)$; **c)** $\vec{L}(t=1)$, calculat față de originea SC; **d)** forța care acționează asupra pm la $t = 0$; **e)** ecuația traiectoriei pm; **f)** unghiul dintre viteză și accelerație la $t = 0$; **g)** momentul forței la $t = 1$, calculat față de SC.

$$\text{a) } \vec{r} = (2t, 4 - 2t^2, 0). \vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = (2, -4t, 0).$$

$$\text{b) } \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = (0, -4, 0).$$

c)

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} = \vec{r} \times m\vec{v} = m \cdot \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2t & 4 - 2t^2 & 0 \\ 2 & -4t & 0 \end{vmatrix} = \vec{k} \cdot m \cdot (-8t^2 - 2(4 - 2t^2)) = (-8 - 4t^2) \cdot m \cdot \vec{k} = (0, 0, -8 - 4t^2)$$

$$\vec{L}(t=1) = (0, 0, -12) \text{ kgm}^2/\text{s}.$$

$$\text{d) } \vec{F} = m \cdot \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = m \cdot (0, -4, 0), \text{ nu depinde de timp. } \vec{F} = (0, -4, 0) \text{ N.}$$

$$\text{e) } x = 2t, y = 4 - 2t^2; t = \frac{x}{2} \text{ iar } y = 4 - 2\left(\frac{x}{2}\right)^2, \text{ ecuația unei parabole.}$$

$$\text{f) Fie } \alpha \text{ acel unghi: } \cos \alpha = \frac{\vec{v} \cdot \vec{a}}{va} = \frac{0}{2 \cdot 4} = 0. \alpha = 90^\circ.$$

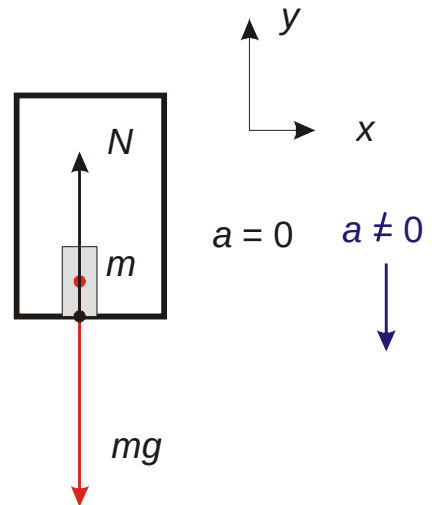
$$\text{g) } \vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} = \vec{r} \times m\vec{a} = m \cdot \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2t & 4 - 2t^2 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \end{vmatrix} = \vec{k} \cdot m \cdot (-8t) = (-8t) \cdot m \cdot \vec{k} = (0, 0, -8t).$$

$$\vec{M}(t=1) = (0, 0, -8) = \text{N} \cdot \text{m}. \text{ Se observă că } \vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

3. (2p) Un om de masă m se află într-un lift de masă M . Să se calculeze reacțiunea normală ce acționează asupra omului dacă liftul: **a)** este în repaus; **b)** coboară cu accelerația a .

a) Liftul este în repaus. Asupra omului acționează forțele din figură din dreapta, ($a = 0$). Pe direcția y : $N - mg = 0 \Rightarrow N = mg$

b) Liftul coboară cu accelerația a . Asupra omului acționează forțele din figură din dreapta, ($a \neq 0$, orientat în jos). Pe direcția y : $N - mg = -ma$ iar $N = mg - ma = m(g - a)$. Se observă că pentru $a = g$ corpul se desprinde de pe podeaua liftului („plutește”) iar pentru $a > g$, nu mai are contact cu podeaua.



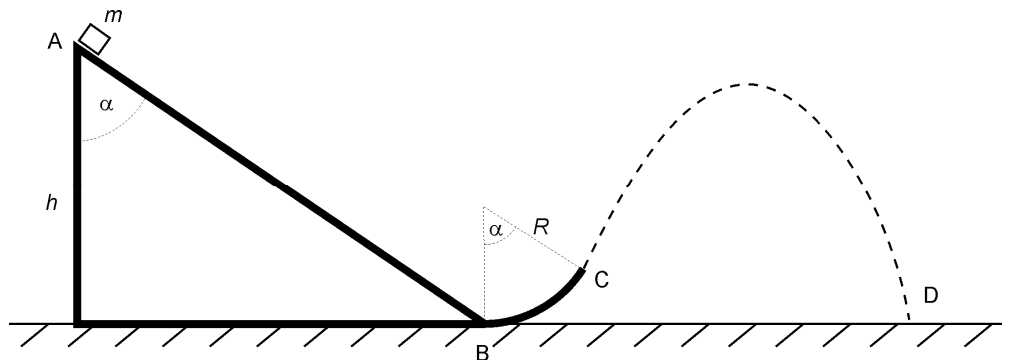
4. (2p) Un biciclist se de masă 80 kg (împreună cu bicicleta) se deplasează cu viteza $v_0 = 5 \text{ m/s}$.

a) Cu ce forță constantă, F , poate fi oprit biciclistul în 0.5 secunde? **b)** Care este viteza lui inițială, exprimată în km/h?

a) Din teorema impulsului: $\vec{F}dt = d\vec{p}$, dacă integram (și ținem seama că forța este are aceeași direcție cu viteza și constantă) $Fdt = dp$ și $\int_{t_0}^t Fdt = \int_{p_0}^0 dp$ sau $F \int_{t_0}^t dt = \int_{p_0}^0 dp$ pentru că forța este constantă (nu depinde de timp). Va rezulta: $F \cdot \Delta t = \Delta p$ adică $F = \frac{\Delta p}{\Delta t} = \frac{0 - mv_0}{\Delta t} = \frac{-5 \cdot 80}{0.5} = -800 \text{ N}$. Minusul din față ne arată că forța este de sens opus vitezei inițiale.

$$\text{b)} \quad 5 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 5 \frac{3600 \text{ m}}{3600 \text{ s}} = \frac{5 \cdot 3.6 \cdot 1000 \text{ m}}{1 \text{ h}} = \frac{18 \text{ km}}{\text{h}} = 18 \frac{\text{km}}{\text{h}}$$

5) (10p) Un mobil (punct material) de masă m lăsat liber de la înălțimea h (punctul A), se mișcă pe curba AC din figură, unde AB este o dreaptă iar BC este un arc de cerc de rază R , iar apoi cade pe



suprafața orizontală în punctul D. Considerând că mișcarea se efectuează cu frecare doar pe porțiunea AB (coeficient de frecare μ), să se calculeze:

- 1) Care este viteza mobilului în punctele B, C și D. **(3)**
- 2) Unde cade mobilul pe suprafața orizontală (distanța BD). **(2)**
- 3) Care este înălțimea maximă la care urcă mobilul după desprinderea de punctul C. **(1)**
- 4) Care este dependența de unghi a reacțiunii normale pe porțiunea BC. **(2)**
- 5) Care este dependența de unghi a accelerației normale și tangențiale pe porțiunea BC. **(2)**

Date: m, h, α, μ, R .

6. (0.75 pn) De la capătul unui tunel care trece prin centrul Pământului se aruncă în „jos” cu viteză inițială v_0 , un corp de masă m . **a)** Să se calculeze la ce înălțime se ridică corpul după ce iese prin partea cealaltă. **b)** Care este energia potențială a corpului m când se află în interiorul Pământului, la distanța y față de centrul Pământului.

a) Viteza corpului la ieșirea pe partea cealaltă a tunelului este tot v_0 , din conservarea energiei. La ambele ieșiri ale tunelului energia potențială este aceeași și deci și energiile cinetice trebuie să fie la fel, dacă suma lor (adică energia mecanică) se conservă. Avem

deci o aruncare pe verticală cu viteza inițială v_0 : $\frac{mv_0^2}{2} = mgh \Rightarrow h$. La fel de corectă este și

rezolvarea care a folosit pentru expresia energiei potențiale nu mgh (în apropierea Pământului) ci forma generală $-\Gamma \frac{M_p m}{R}$. Ar fi trebuit să scrie:

$-\Gamma \frac{M_p m}{R_p} + \frac{mv^2}{2} = -\Gamma \frac{M_p m}{R_p + h}$. Dacă h este mic în comparație cu R_p , atunci se ajunge la

formula de dinainte: $\frac{1}{R_p + h} = \frac{1}{R_p(1 + h/R_p)} \cong \frac{1 - h/R_p}{R_p} = \frac{1}{R_p} - \frac{h}{R_p^2}$, unde am folosit:

$(1+x)^n = 1 + nx$, dacă $x \ll 1$. $-\Gamma \frac{M_p m}{R_p} + \frac{mv^2}{2} = -\Gamma \frac{M_p m}{R_p + h} = -\Gamma \frac{M_p m}{R_p} + \Gamma \frac{M_p m}{R_p^2} h$ adică

$\frac{mv^2}{2} = \Gamma \frac{M_p m}{R_p^2} h$ sau $\frac{mv_0^2}{2} = mgh$ pentru că $g = \Gamma \frac{M_p}{R_p^2}$.

b) Se poate arăta că în interiorul tunelului forța este de tip elastic, $F = -ky$. Energia

potențială corespunzătoare este $U = \frac{kx^2}{2}$, **dacă alegem punctul de zero al energiei**

potențiale în centrul Pământului.

La fel de corectă era și alegerea punctului de zero al energiei potențiale la infinit: Energia potențială a punctului P aflat la distanța y de centrul Pământului este **lucrul mecanic, cu semn schimbat pentru a aduce corpul din punctul de referință (infinit) până în punctul y , în câmp gravitațional.** Lucrul mecanic (cu semn schimbat) pentru a

aduce corpul de la infinit la suprafața Pământului este tocmai energia potențială la suprafața Pământului $-\Gamma \frac{mM_p}{R_p}$, mai avem de calculat lucrul mecanic de la suprafața Pământului în punctul y . În acea zonă forța este $-ky$.

$$W = \int_{R_p}^y -ky dy = -\frac{ky^2}{2} \Big|_{R_p}^y = -\frac{ky^2}{2} + \frac{kR_p^2}{2}, \text{ iar energia potențială suplimentară este } -W, \text{ adică } \frac{ky^2}{2} - \frac{kR_p^2}{2}.$$

Deci energia potențială în punctul y , $U = -\Gamma \frac{mM_p}{R_p} + \frac{ky^2}{2} - \frac{kR_p^2}{2}$. Primul și ultimul termen din dreapta egalității sunt constanți, și putem scăpa ușor de ei printr-o alegere convenabilă a nivelului de zero al energiei potențiale (la $y = 0$, adică în centrul Pământului, și nu la infinit), caz în care energia potențială rămâne: $U = \frac{ky^2}{2}$.

7. (0.75 pn) Cu ce accelerație trebuie să coboare un automobil de masă M pe o scândură de masă m așezată pe un plan înclinat de unghi α , pentru ca scândura să lunece uniform în sus pe planul înclinat? Coeficientul de frecare între scândură și planul înclinat este μ .

Ca să se deplaseze înainte, un om sau o mașină trebuie să **împingă Pământul înapoi** cu o anumită forță. **Pământul îl/o va împinge înainte** cu o forță egală în modul și de sens contrar. Între om/mașină și Pământ există contact. La contact avem două forțe: o reacțiune normală perpendiculară pe traiectorie și o forță de frecare, tangentă la traiectorie. Această forță de frecare joacă rol de forță motoare și pentru om și pentru mașină. Am presupus că nu avem alunecare adică mașina nu patinează. Forța de frecare dintre mașină și scândură are o valoare necunoscută. Descompunem forțele de greutate pe direcția axelor de coordonate și vom avea:

Pentru mașină: $Ox: F_f + Mg \sin \alpha = Ma$; $Oy: N_1 - Mg \cos \alpha = 0$

Pentru scândură: $Ox: -F_f + mg \sin \alpha + F_{fm} = m \cdot 0$; $Oy: N - mg \cos \alpha - N_1 = 0$ și $F_{fm} = \mu N$

De aici: $F_f + Mg \sin \alpha = Ma$ și $-F_f + mg \sin \alpha + \mu(m + M)g \cos \alpha = 0$. Adunăm cele două ecuații:

$$(M + m)g \sin \alpha + \mu(m + M)g \cos \alpha = Ma \text{ adică } \frac{(M + m)(g \sin \alpha + \mu g \cos \alpha)}{M} = a$$

