

Grila de notare

Orice altă rezolvare care conduce la rezultate corecte se va puncta corespunzător

Nr. item	Problema I – A. Motor	Punctaj	
a.	<b>Pentru:</b>	2p	
	$\begin{cases} x_v = r \cdot \cos(\omega \cdot t) \\ y_v = r \cdot \sin(\omega \cdot t) \end{cases}$		0,25p
	$\begin{cases} x_p = x \\ y_p = 0 \end{cases}$		
	$l^2 = (r \cdot \cos(\omega \cdot t) - x)^2 + (r \cdot \sin(\omega \cdot t))^2$		0,25p
	$x^2 - 2 \cdot r \cdot x \cdot \cos(\omega \cdot t) - (l^2 - r^2) = 0$		0,25p
	$x_{1,2} = r \cdot \cos(\omega \cdot t) \pm \sqrt{l^2 - (r \cdot \sin(\omega \cdot t))^2}$		0,25p
	$r \ll l$ , deci $r \cdot \sin(\omega \cdot t) \ll l$ soluția admisă pentru coordonata x a punctului P $x = l + r \cdot \cos(\omega \cdot t)$		0,50p
	<b>Rezultat final:</b> relația $x = l + r \cdot \cos(\omega \cdot t)$ descrie o oscilație armonică a punctului P de-a lungul axei Ox . Oscilația are loc între pozițiile $l + r \geq x \geq l - r$ și este centrată pe punctul de coordonate $(l, 0)$	0,50p	
b.	<b>Pentru:</b>	1p	
	Accelerația punctului P (solidar cu pistonul) are expresia		0,25p
	$a = \ddot{x} = -r \cdot \omega^2 \cdot \cos(\omega \cdot t)$		
	Accelerația maximă are deci expresia		0,25p
	$a_{\max im} = r \cdot \omega^2$		
	<b>Rezultat final:</b> $a_{\max im} \cong 140 m \cdot s^{-2}$	0,50p	
<b>TOTAL Problema I A</b>		<b>3p</b>	

Nr. item	Problema I B - Bătăile inimii	Punctaj
a.	<p data-bbox="272 353 352 383"><b>Pentru:</b></p> <div data-bbox="683 389 1054 517" style="text-align: center;"> </div> <p data-bbox="1251 383 1310 412">0,25p</p> <p data-bbox="272 546 1075 622">expresia intervalului de timp, după care o vibrație ajunge la obiect <math>\Delta t_1 = \frac{SO_{(I)}}{v + v_0}</math></p> <p data-bbox="272 651 1062 728">momentul de timp la care vibrația ajunge la obiect <math>t_1^{(I)} = t + \Delta t_1 = t + \frac{SO_{(I)}}{v + v_0}</math></p> <p data-bbox="272 741 1198 817">expresia intervalului de timp după care a doua vibrație ajunge la obiect <math>\Delta t_2 = \frac{SO_{(I)} - v_0 \cdot T}{v + v_0}</math></p> <p data-bbox="272 824 908 853">momentul de timp la care cea de-a doua vibrație ajunge la obiect</p> <p data-bbox="300 860 603 898"><math>t_2^{(I)} = t + T + \Delta t_2</math></p> <p data-bbox="300 904 608 981"><math>t_2^{(I)} = t + T + \frac{SO_{(I)} - v_0 \cdot T}{v + v_0}</math></p> <p data-bbox="272 994 959 1032">perioada de recepție de către observator a vibrațiilor <math>T' = t_2^{(I)} - t_1^{(I)}</math></p> <p data-bbox="300 1048 459 1124"><math>T' = T \cdot \frac{v}{v + v_0}</math></p> <div data-bbox="644 1137 1070 1279" style="text-align: center;"> </div> <p data-bbox="1251 1131 1310 1160">0,25p</p> <p data-bbox="272 1301 1086 1330">expresia intervalului de timp, după care o vibrație ajunge microfonul traductorului S</p> <p data-bbox="304 1337 453 1413"><math>\Delta t_1' = \frac{SO_{(II)}}{v}</math></p> <p data-bbox="272 1420 1203 1496">momentul de timp la care vibrația este recepționată de microfon <math>t_1^{(II)} = t' + \Delta t_1' = t' + \frac{SO_{(II)}}{v}</math></p> <p data-bbox="272 1503 1235 1579">expresia intervalului de timp după care a doua vibrație ajunge la microfon <math>\Delta t_2' = \frac{SO_{(II)} - v_0 \cdot T'}{v}</math></p> <p data-bbox="272 1585 1043 1615">momentul de timp la care cea de-a doua vibrație este recepționată de microfon</p> <p data-bbox="300 1621 507 1659"><math>t_2^{(II)} = t' + T' + \Delta t_2'</math></p> <p data-bbox="300 1666 624 1742"><math>t_2^{(II)} = t' + T' + \frac{SO_{(II)} - v_0 \cdot T'}{v}</math></p> <p data-bbox="272 1756 1203 1794">perioada de recepție de către microfon a vibrațiilor <math>T_{ecou} = t_2^{(II)} - t_1^{(II)}</math>, <math>T_{ecou} = T' \cdot \frac{v - v_0}{v}</math></p> <p data-bbox="272 1823 635 1899"><b>Rezultat final:</b> <math>v_{ecou} = v_0 \cdot \frac{v + v_0}{v - v_0}</math></p>	3p

<b>b.</b>	<b>Pentru:</b>		<b>1p</b>
	Frecvența bătăilor detectate de microfon	$v_b = v_{ecou} - v_0$	0,50p
		$v_b = v_0 \cdot \frac{2 \cdot v_0}{v - v_0}$	0,25p
	<b>Rezultat final:</b>	$v_b \cong v_0 \cdot \frac{2 \cdot v_0}{v}$	0,25p
<b>c.</b>	<b>Pentru:</b>		<b>1p</b>
	viteza maximă la suprafața inimii	$v_{0,max} \cong v_{b,max} \cdot \frac{v}{2 \cdot v_0}$	0,75p
	<b>Rezultat final:</b>	$v_{0,max} \cong 2,09 \frac{cm}{s}$	0,25p
<b>d.</b>	<b>Pentru:</b>		<b>1p</b>
	amplitudinea „bătăilor” inimii	$A = \frac{v_{0,max}}{2 \cdot \pi \cdot v_i}$	0,50p
	<b>Rezultat final:</b>	$A \cong 2,2 mm$	0,50p
<b>TOTAL Problema IB</b>			<b>6p</b>
<b>Oficiu</b>			<b>1p</b>
<b>TOTAL GENERAL - Problema I</b>			<b>10p</b>

Grila de notare

Orice altă rezolvare care conduce la rezultate corecte se va puncta corespunzător

Nr. item	<i>Problema II – A. Săltărețul</i>	Punctaj
	<b>Pentru:</b>	<b>2p</b>
	$f_1 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k_{\text{echiv}}}{m}}$	0,25p
	$k_{\text{echiv}} = 4\pi^2 \cdot f_1^2 \cdot m$	0,25p
	$f_2 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$	0,25p
	$k = 4\pi^2 \cdot f_2^2 \cdot m$	0,25p
	$k_{\text{serie}} = \frac{k \cdot k_{\text{echiv}}}{k + k_{\text{echiv}}} = 4\pi^2 \cdot m \cdot \frac{f_1^2 \cdot f_2^2}{f_1^2 + f_2^2}$	0,50p
	frecvența micilor oscilații pentru sistemul echivalent $f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k_{\text{serie}}}{m}}$	0,25p
	<b>Rezultat final:</b> $f = \frac{f_1 \cdot f_2}{\sqrt{f_1^2 + f_2^2}}$	0,25p
<b>TOTAL</b>	<b><i>Problema II A</i></b>	<b>2p</b>

Nr. item	<b>Problema II B – Tyranosaurus Rex</b>	Punctaj
<b>a.</b>	<b>Pentru:</b>	<b>2p</b>
	considerarea barei ca o colecție de $n$ „felii” de mase egale $m_k = \frac{m}{n}$ , aflate la distanțe $\ell_k = k \frac{\ell}{n}$ ; $1 \leq k \leq n$ de capătul prin care trece axa de rotație	0,25p
	momentul de inerție al barei $\left\{ \begin{array}{l} J = \sum_{k=1}^n \ell_k^2 \cdot m_k = \sum_{k=1}^n \ell^2 \cdot m \cdot \frac{1}{n^3} \cdot k^2 \\ J = \frac{\ell^2 \cdot m}{n^3} \cdot \frac{n(n+1)(2n+1)}{6} \end{array} \right.$	0,50p
	$J = \frac{1}{3} \ell^2 \cdot m$ , pentru o diviziune foarte „măruntă” a barei, atunci când $n \rightarrow \infty$	0,50p
	perioada unei bare – și implicit a unui picior modelat ca o bară $T = 2\pi \sqrt{2\ell^2 \cdot m / (3mg\ell)}$	0,50p
	<b>Rezultat final:</b> $T = 2\pi \sqrt{\frac{2\ell}{3g}}$ , depinde numai de geometria piciorului și nu de masa acestuia	0,25p
<b>b.</b>	<b>Pentru:</b>	<b>1p</b>
	viteza de deplasare a lui Tyranosaurus Rex $v_{tyran} = \frac{D}{T} = \frac{D}{2\pi} \sqrt{\frac{3g}{2\ell}}$	0,75p
	<b>Rezultat final:</b> $v_{tyran} \cong 1,42 m \cdot s^{-1}$	0,25p
<b>TOTAL Problema II B</b>		<b>3p</b>

Nr. item	<i>Problema II C – Alt săltăreț</i>	Punctaj
a.	<b>Pentru:</b> la o accelerație constantă, alungirea resortului $\Delta l_0 = \frac{m \cdot a}{k}$ este neglijabilă viteza corpului va fi practic egală cu viteza capătului liber al resortului	0,50p <b>0,50p</b>
b.	<b>Pentru:</b> în SM: cubul pleacă din poziția de echilibru, cu resortul netensionat, având viteza inițială $-v$ pulsația corpului $\begin{cases} \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \\ \omega = 1 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1} \end{cases}$ $\begin{cases} A = \frac{v}{\omega} \\ A = 1 \text{ m} \end{cases}$ $\begin{cases} x'(0) = 0 \\ v'(0) = -v \end{cases}$ legile de mișcare ale cubului $\begin{cases} x' = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi_0) \\ x' = -\sin t \text{ (m)} \\ v' = A \cdot \omega \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi_0) \\ v' = -\cos t \text{ (m} \cdot \text{s}^{-1}) \end{cases}$ în SL $\begin{cases} x'' = x' + v \cdot t = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi_0) + v \cdot t \\ x'' = (t - \sin t) \\ v'' = v' + v = \omega \cdot A \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi_0) + v \\ v'' = (1 - \cos t) \text{ (m} \cdot \text{s}^{-1}) \end{cases}$	0,25p 0,25p 0,25p 0,25p 0,50p <b>1,5p</b>

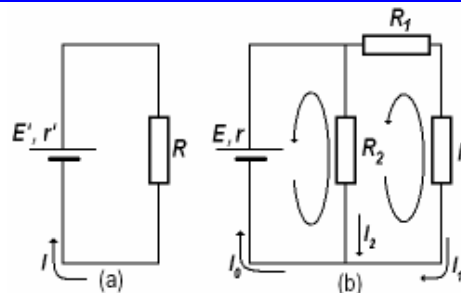
c.	<b>Pentru:</b>	2p		
	SM: elongația $x_1$ a resortului în momentul în care cubul își începe mișcarea		0,20p	
	$k \cdot x_1 = \mu_0 mg$			
	momentul la care elongația resortului atinge valoarea $x_1$		$\begin{cases} t_1 = \frac{\mu_0 mg}{kv} \\ t_1 = 10 \text{ s} \end{cases}$	0,20p
	și deci $\begin{cases} x_1 = v \cdot t_1 \\ x_1 = 10 \text{ m} \end{cases}$			
	în intervalul de timp $[0, t_1]$ corpul se deplasează cu viteza constantă $v$		$x' = v \cdot t$	0,20p
	în intervalul de timp $[0, t_1]$ , în SL corpul se află în repaus		$x'' = 0$	0,20p
	SL: la momentul $t_1$ cubul începe să alunece			0,20p
	la momentul începerii alunecării cubul se află la distanța $x_0$ de noua sa poziție de echilibru		$\begin{cases} x_0 = (\mu_0 - \mu) \frac{mg}{k} \\ x_0 = 1 \text{ m} \end{cases}$	
	și se deplasează cu viteza $v_0' = -v = -1 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$			
	legile de mișcare ale cubului (cu originea distanțelor aleasă în poziția de echilibru)		$\begin{cases} x' = A \cdot \sin(\omega \cdot t + \varphi_0) \\ v' = A \cdot \omega \cdot \cos(\omega \cdot t + \varphi_0) \end{cases}$	0,20p
	condițiile inițiale $\begin{cases} x(t_1) = x_0 \\ v(t_1) = -v \end{cases}$			
	$\begin{cases} A = \sqrt{x_0^2 + v^2 / \omega^2} \\ A = \sqrt{2} \cong 1,41 \text{ m} \\ \varphi_0 = \pi + \arctg(x_0/v) - \omega t_1 \\ \varphi_0 \approx 5\pi/4 \end{cases}$			
SL: până la momentul $t_1$ originile celor două sistem de referință		0,20p		
	$\begin{cases} x'' = x' + vt = A \sin(\omega t + \varphi_0) + x_0 + vt \\ x'' = \left\{ \sqrt{2} \sin\left[(t-10) + \frac{5\pi}{4}\right] + (t-10) + 1 \right\} (m) \\ v'' = \left\{ \sqrt{2} \cos\left[(t-10) + 5\pi/4\right] + 1 \right\} (m \cdot s^{-1}) \end{cases}$			
momentul $t_2$ corpul se oprește în sistemul laboratorului	$v''(t_2) = 0$	0,20p		
	$\cos[(t_2 - 10) + 5\pi/4] = -1/\sqrt{2}$	0,20p		
	$\begin{cases} t_2 = 15 \text{ s} \\ x_2 = 7 \text{ m} \end{cases}$			
pentru ca mișcarea să reînceapă resortul trebuie să se alungească cu $2x_0$ evoluție care		0,20p		
se va petrece în intervalul $t_3 - t_2 = \frac{2x_0}{v}$ după care mișcarea se repetă				
<b>TOTAL Problema II C</b>		<b>4p</b>		
<b>Oficiu</b>		<b>1p</b>		
<b>TOTAL GENERAL - Problema II</b>		<b>10p</b>		

Grila de notare

Orice altă rezolvare care conduce la rezultate corecte se va puncta corespunzător

Nr. item	<i>Problema III – Tot felul de circuite</i>	Punctaj	
a.	<b>Pentru:</b>	1p	
	$R_2 = r$		0,50p
	<b>Rezultat final:</b> $R_2 = 2\Omega$		0,50p
b.	<b>Pentru:</b>	2p	
	$P_{max} = \frac{E^2}{4r}$		0,50p
	$R_{echivalent} = \frac{R_2(R_1 + R_2)}{R_1 + 2R_2}$		0,25p
	$R_{echivalent} = \frac{x+1}{x+2}r$ , dacă notezi $R_1 = x \cdot r$		0,25p
	puterea debitată în circuit $\begin{cases} P = \left( \frac{E}{R_{echivalent} + r} \right)^2 R_{echivalent} \\ P = \frac{E^2}{r} \cdot \frac{(x+2)(x+1)}{(2x+3)^2} \end{cases}$		0,25p
	$P = 4P_{max} \cdot \frac{(x+2)(x+1)}{(2x+3)^2} = \eta P_{max}$		0,25p
	<b>Rezultat final:</b> $R_1 = 1\Omega$		0,5p
c.	<b>Pentru:</b>	2p	
	$R_{ansamblu} = \frac{R_2(R_{ansamblu} + R_1)}{R_{ansamblu} + R_1 + R_2}$		1p
	soluția admisibilă din punct de vedere fizic $R_{ansamblu} = 1\Omega$		0,25p
	$I = \frac{E}{r + R_{ansamblu}}$		0,25p
	<b>Rezultat final:</b> $I = \frac{32}{3} A = 10,(6) A$		0,50p



d.	<p data-bbox="271 219 351 246"><b>Pentru:</b></p> <div style="text-align: right; margin-bottom: 10px;">0,50p</div>  <p data-bbox="271 548 909 582">determinarea unei echivalențe între circuitele din figurile (a) și (b)</p> <p data-bbox="271 593 957 660">intensitatea curentului care trece prin circuitul din figura(a) <math>I = \frac{E'}{r'+R}</math></p> <p data-bbox="271 672 1005 806">legile Kirchoff pentru circuitul din figura b <math display="block">\begin{cases} I_1 + I_2 = I_0 \\ -I_1 \cdot (R_1 + R) + I_2 \cdot R_2 = 0 \\ I_0 \cdot r + I_2 \cdot R_2 = E \end{cases}</math></p> <p data-bbox="271 817 606 985"><math display="block">I_1 = \frac{E \cdot \frac{R_2}{r + R_2}}{R + \frac{r \cdot (R_1 + R_2) + R_1 R_2}{r + R_2}}</math></p> <p data-bbox="271 996 558 1164"><math display="block">\begin{cases} E' = E \cdot \frac{R_2}{r + R_2} \\ r' = \frac{r \cdot (R_1 + R_2) + R_1 R_2}{r + R_2} \end{cases}</math></p> <p data-bbox="271 1176 558 1310"><math display="block">\begin{cases} E' = E \cdot \frac{2}{4} = \frac{1}{2} E = 16V \\ r' = 2\Omega \end{cases}</math></p> <p data-bbox="271 1321 1197 1388">Adăugarea unei noi secțiuni revine la considerarea unei noi surse cu rezistența internă de <math>2\Omega</math> și cu tensiunea electromotoare diminuată în raportul <math>\eta = 1/2</math>.</p> <p data-bbox="271 1400 558 1467"><math display="block">I_5 = \frac{E}{R+r} \eta^5 = \frac{32}{4} (1/2)^5</math></p> <p data-bbox="271 1478 558 1512"><b>Rezultat final:</b> <math>I_5 = 0,25 A</math></p>	4p
<b>Oficiu</b>		1p
<b>TOTAL GENERAL - Problema III</b>		10p

Prof. drd. Delia DAVIDESCU – Centrul Național pentru Curriculum și Evaluare în Învățământul Preuniversitar –  
 Ministerul Educației Cercetării și Tineretului  
 Prof. dr. Constantin COREGA – Colegiul Național Emil Racoviță – Cluj  
 Conf. univ. dr. Adrian DAFINEI – Facultatea de Fizică – Universitatea București