

### Problema 9.1

	<b>Soluție</b>	
<b>a)</b>	<p>Pentru determinarea distanței dintre corpuri la momentul inițial folosind faptul că vectorii deplasare sunt orientați reciproc perpendicular</p> $s^2 = d_1^2 + d_2^2 + 2d_1d_2 \cos 90^\circ = d_1^2 + d_2^2, \quad \Rightarrow \quad s = \sqrt{d_1^2 + d_2^2} \quad \underline{\underline{(0.6 \text{ p.})}}$ <p>Pentru calcule <math>s = \sqrt{3600\text{m}^2 + 6400\text{m}^2} = 100\text{m} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}}</math></p>	<b>0.8 p.</b>
<b>b)</b>	<p>Pentru determinarea timpului de mișcare a corpurilor până în originea sistemului de coordonate folosind definiția vitezei într-o mișcare uniformă</p> $t_1 = \frac{d_1}{v_1} = \frac{60\text{m}}{2\text{m/s}} = 30\text{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}} \quad t_2 = \frac{d_2}{v_2} = \frac{80\text{m}}{4\text{m/s}} = 20\text{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}$ <p>Pentru concluzia că <math>t_0 = \min(t_1; t_2) = 20\text{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p>	<b>1.2 p.</b>
<b>c)</b>	<p>Pentru observarea că distanța dintre corp și originea de coordonate este coordonata acestuia la momentul <math>t_0</math>, adică diferența dintre distanța <math>d_1</math> și distanța parcursă în timpul <math>t_0</math>:</p> $x_1 = d_1 - d_{10} = d_1 - v_1 t_0 \quad (1) \quad \underline{\underline{(0.6 \text{ p.})}}$ <p>Pentru calcule <math>x_1 = 60\text{m} - 2 \frac{\text{m}}{\text{s}} \cdot 20\text{s} = 20\text{m} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}}</math></p>	<b>0.8 p.</b>
<b>d)</b>	<p>Pentru expresiile distanțelor corpurilor până la originea de coordonate la un moment arbitrar de timp <math>t</math>: <math>s_1 = d_1 - v_1 t \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}} \quad s_2 = d_2 - v_2 t \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru expresia distanței dintre corpuri la momentul arbitrar de timp <math>t</math>:</p> $s = \sqrt{s_1^2 + s_2^2} = \sqrt{(d_1 - v_1 t)^2 + (d_2 - v_2 t)^2} \quad (1) \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}$ <p>Pentru observarea că distanța <math>s</math> se exprimă prin funcția de gradul II:</p> $f(t) = d_1^2 + d_2^2 - 2(d_1 v_1 + d_2 v_2)t + (v_1^2 + v_2^2)t^2 \quad \Rightarrow \quad f(t) = c + bt + at^2 \quad \underline{\underline{(0.6 \text{ p.})}}$ <p>Pentru înțelegerea faptului că distanța dintre corpuri va fi minimă când argumentul funcției <math>f(t)</math> va fi minim, iar valoarea minimă a argumentului coincide cu coordonata vârfului parabolei</p> $t_1 \equiv t_{\min} = \frac{-b}{2a} = \frac{d_1 v_1 + d_2 v_2}{v_1^2 + v_2^2} \quad \underline{\underline{(0.6 \text{ p.})}} \quad \Rightarrow \quad t_1 \equiv t_{\min} = \frac{60\text{m} \cdot 2\text{m/s} + 80\text{m} \cdot 4\text{m/s}}{(4+16)\text{m}^2/\text{s}^2} = 22\text{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}$	<b>2.8 p.</b>
<b>e)</b>	<p>Pentru calculul distanței minime cu ajutorul relației (1) la momentul de timp <math>t_1</math>:</p> $s = \sqrt{(d_1 - v_1 t_1)^2 + (d_2 - v_2 t_1)^2} = \sqrt{(60 - 2 \cdot 22)^2 \text{m}^2 + (80 - 4 \cdot 22)^2 \text{m}^2} = 8\sqrt{5}\text{m} \approx 17,9\text{m} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}$	<b>0.4 p.</b>
<b>f)</b>	<p>Pentru expresiile coordonatelor corpurilor la momentul <math>t_2</math> când ele se îndepărtează unul de altul (vezi figura alăturată): <math>x_2 = d_1 - v_1 t_2 \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}} \quad y_2 = d_2 - v_2 t_2 \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru expresia distanței dintre corpuri la momentul de timp <math>t_2</math>: <math>s = \sqrt{x_2^2 + y_2^2} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru expresia vitezei absolute exprimată prin cele relativă și de transport (egală cu zero): <math>\vec{v}_a = \vec{v}_r + \vec{v}_t \quad \Rightarrow \quad \vec{v}_r = -\vec{v}_a \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru proiectarea vitezei relative pe direcția care unește pozițiile corpurilor la momentul <math>t_2</math>: <math>v_{rs} = v_1 \cos \alpha + v_2 \cos \beta \quad (2) \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru obținerea expresiilor cosinusurilor unghiurilor <math>\alpha</math> și <math>\beta</math>:</p> $\cos \alpha = \frac{-x_2}{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}} \quad \cos \beta = \frac{-y_2}{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}$ <p>Pentru obținerea din (2) a expresiei vitezei relative <math>v_{rs} = \frac{-x_2 v_1 - y_2 v_2}{s} \quad \underline{\underline{(0.4 \text{ p.})}}</math></p> <p>Pentru calcule: <math>x_2 = 60\text{m} - 2 \frac{\text{m}}{\text{s}} \cdot 80\text{s} = -100\text{m} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}}</math></p> $y_2 = 80\text{m} - 4 \frac{\text{m}}{\text{s}} \cdot 80\text{s} = -240\text{m} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}} \quad s = \sqrt{(-100)^2 + (-240)^2} = 260\text{m} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}}$ $v_r = \frac{100 \cdot 2 + 240 \cdot 4}{260} \cdot \frac{\text{m}}{\text{s}} = \frac{58}{13} \cdot \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 4,5 \frac{\text{m}}{\text{s}} \quad \underline{\underline{(0.2 \text{ p.})}}$	<b>4.0 p.</b>
<b>Total max</b>		<b>10.0 p.</b>

