

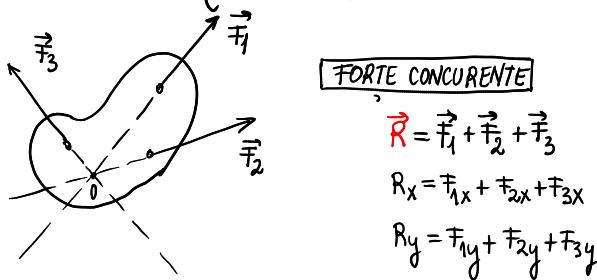
TRANSLAȚIE. ECHILIBRUL DE TRANSLAȚIE (EXERCITII)

ROTAȚIE. ECHILIBRUL DE ROTATIE.

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{M}_F = \vec{r} \times \vec{F} \\ \vec{M}_F \perp \vec{F}, \vec{M}_F \perp \vec{r}, \vec{N}_F \perp A_F(\vec{r}, \vec{F}) \\ M_F = F(r \sin \alpha) \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{L} = \vec{r} \times \vec{p} \\ L = (m \omega) \cdot r \sin \alpha \end{array} \right. \quad \text{MCU: } L = m \vartheta r = m \cdot w^2 r = \text{constant}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \vec{F} = \frac{\Delta \vec{L}}{\Delta t} \\ \vec{M}_F = \frac{\Delta \vec{L}}{\Delta t} \\ \vec{F} \cdot \Delta t = \vec{\Delta p} \\ \vec{M}_F \cdot \Delta t = \vec{\Delta L} \end{array} \right.$$



\vec{F}_1

\vec{F}_2

$$\vec{M}_c = B \vec{A} \times \vec{F}$$

$$M_c = (B \sin \alpha) F$$

FORTE PARALELE

$$\vec{F}_1$$

$$\vec{F}_2$$

$$\vec{R}$$

$$R = F_1 + F_2$$

$$F_1 b_1 = F_2 b_2$$

$$\vec{F}_1$$

$$\vec{F}_2$$

$$\vec{R}$$

$$R = F_2 - F_1$$

$$F_1 b_1 = F_2 b_2$$

ECHILIBRUL DE TRANSLAȚIE

$$\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 + \dots + \vec{F}_n$$

$$R_x = F_{1x} + F_{2x} + F_{3x} + \dots + F_{nx} = 0$$

$$R_y = F_{1y} + F_{2y} + F_{3y} + \dots + F_{ny} = 0$$

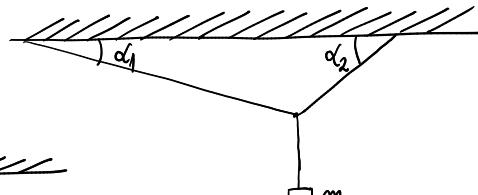
ECHILIBRUL DE ROTATIE

(pol):

$$\vec{M}_R = \vec{M}_{F_1} + \vec{M}_{F_2} + \vec{M}_{F_3} + \dots + \vec{M}_{F_n} = \vec{0}$$

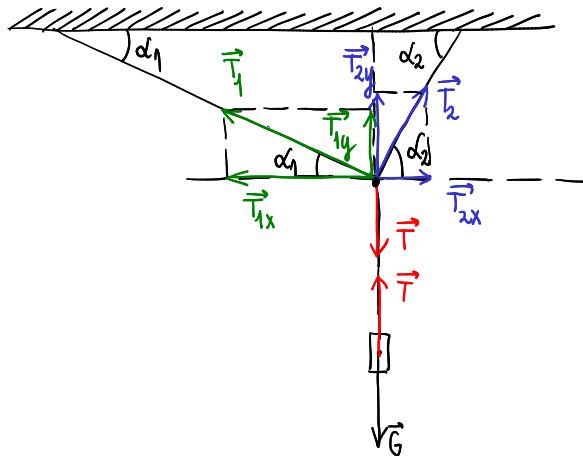
- [] ECHILIBRU INSTABIL $\rightarrow E_p = E_{p\max} \text{ (local)}$
- [] ECHILIBRU STABIL $\rightarrow E_p = E_{p\min} \text{ (local)}$
- [] ECHILIBRU INDIFERENT $\rightarrow E_p = \text{constant} \text{ (local)}$

① Un corp cu masa $m=4\text{kg}$ este suspendat prin intermediul a trei joile ca în figura 2. Se cunosc valoarele unghiurilor $\alpha_1=30^\circ$ și $\alpha_2=60^\circ$. În ce fel trebuie să fie ale unghiurilor de la joile



$$\begin{aligned}m &= 4\text{kg} \\ \alpha_1 &= 30^\circ \\ \alpha_2 &= 60^\circ\end{aligned}$$

$$T_1, T_2, T = ?$$



$$\begin{aligned}T_{1x} &= T_1 \cos \alpha_1 \\ T_{1y} &= T_1 \sin \alpha_1 \\ T_{2x} &= T_2 \cos \alpha_2 \\ T_{2y} &= T_2 \sin \alpha_2\end{aligned}$$

$$\text{ECHILIBRU} \Rightarrow \begin{cases} T_{1y} + T_{2y} = T = G \\ T_{1x} = T_{2x} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T_1 \sin \alpha_1 + T_2 \sin \alpha_2 = mg \\ T_1 \cos \alpha_1 = T_2 \cos \alpha_2 \Rightarrow T_2 = \frac{T_1 \cos \alpha_1}{\cos \alpha_2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow T_1 \sin \alpha_1 + T_1 \cdot \frac{\cos \alpha_1}{\cos \alpha_2} \cdot \sin \alpha_2 = mg$$

$$T_1 = \frac{mg}{\frac{\sin \alpha_1 \cos \alpha_2 + \cos \alpha_1 \sin \alpha_2}{\cos \alpha_2}} = \frac{4 \cdot 10}{\frac{\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}}{\frac{1}{2}}} = \frac{40}{2} = 20\text{N}$$

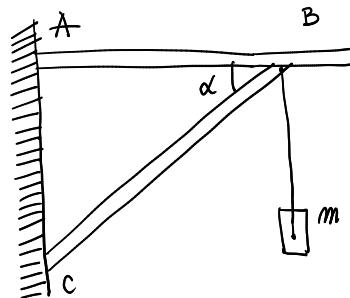
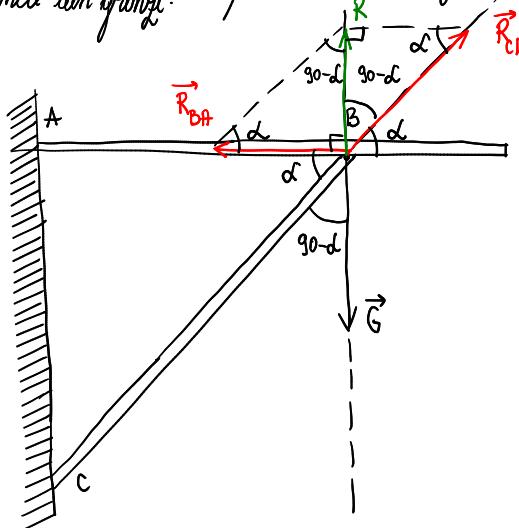
$$T_2 = T_1 \frac{\cos \alpha_1}{\cos \alpha_2} = 20 \cdot \frac{\frac{\sqrt{3}}{2}}{\frac{1}{2}} = 20\sqrt{3} = 34,64\text{N}$$

(2) Un corp cu masa $m=12\text{kg}$ este suspendat de două grinzi, ca în figura alăturată. Datele sunt astfel că unghiul $\alpha=30^\circ$, și că
afle tensiunile din grinzi.

$$m=12\text{kg}$$

$$\alpha=30^\circ$$

$$T_1, T_2=?$$



Grinda CB este spărată de $\vec{G} \Rightarrow$ reacție normală în \vec{R}_{CB}
Grinda AB este întinsă de $\vec{G} \Rightarrow$ reacție normală în \vec{R}_{AB}

$$\begin{cases} R_{CB} \cos \alpha = R_{AB} \\ R_{CB} \sin \alpha = G \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} R_{CB} = \frac{mg}{\sin \alpha} \\ R_{AB} = \left(\frac{mg}{\sin \alpha} \right) \cdot \cos \alpha = mg \cdot \operatorname{tg} \alpha \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} R_{CB} = \frac{12 \cdot 10}{\frac{1}{2}} = 240\text{N} \\ R_{AB} = 12 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{\frac{1}{2}} = 207,84\text{N} \end{cases}$$

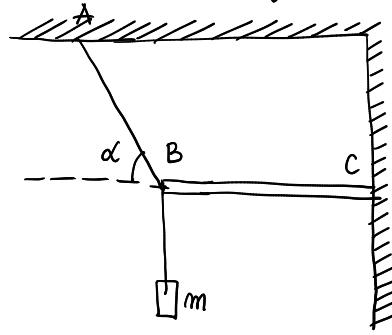
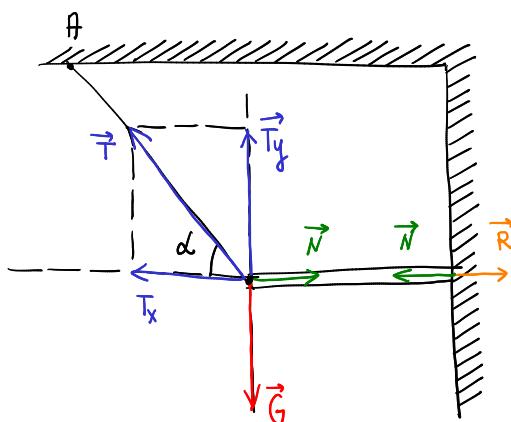
③ Un corp cu masa $m=2\text{kg}$ este suspendat de tavan ca în figura alăturată printr-un cablu oblic care formează cu orizontală un unghi $\alpha=30^\circ$. Corpul este prins și de o grinda orizontală. Să se afle tensiunea din cablu și forța de reacție a grindei.

$$m=2\text{kg}$$

$$\alpha=30^\circ$$

$$T=?$$

$$N=?$$



$$T_x = T \cos \alpha$$

$$T_y = T \sin \alpha$$

ECHILIBRU STATIC:
$$\begin{cases} T_x = N \\ T_y = G \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T \cos \alpha = N \\ T \sin \alpha = mg \end{cases}$$

$$\Rightarrow N = \frac{mg}{\sin \alpha} \cdot \cos \alpha$$

$$N = mg \operatorname{ctg} \alpha = 2 \cdot 10 \cdot \sqrt{3} = 34,64\text{N}$$

4

Un om cu masa $m=80\text{kg}$ se află pe o platformă cu masa $M=40\text{kg}$ ca în figura alăturată.

Să se calculeze:

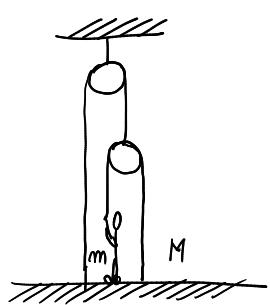
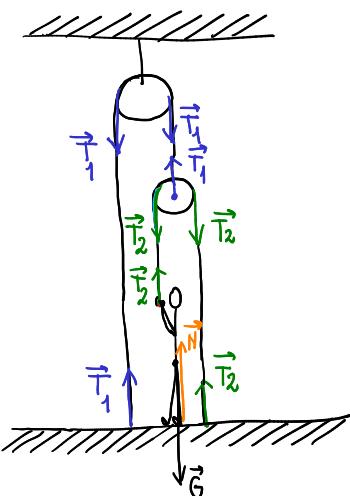
- forța cu care trage omul spatele pentru a se menține în echilibru
- forța de opoziție exercitată de om asupra platformei pe care se află

$$m=80\text{kg}$$

$$M=40\text{kg}$$

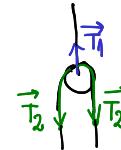
a) $F=?$

b) $N=?$



Sorjetele este în echilibru static:

$$\Rightarrow T_1 = 2T_2 \quad (1)$$



Mâna omului este în echilibru static:

$$\Rightarrow T_2 = F \quad (2)$$

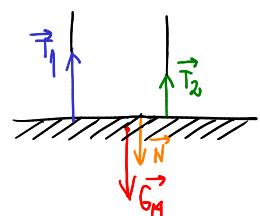


Omul este în echilibru static:

$$\Rightarrow T_2 + N - G_m = 0 \quad (3)$$

Platforma este în echilibru static:

$$\Rightarrow T_1 + T_2 = N + G_M \quad (4)$$



$$(1) \Rightarrow T_2 = \frac{T_1}{2}$$

$$(3) \Rightarrow N = G_m - T_2 = G_m - \frac{T_1}{2}$$

$$(4) \Rightarrow T_1 + \frac{T_1}{2} = G_m - \frac{T_1}{2} + G_M$$

$$2T_1 = G_M - G_m$$

$$\Rightarrow T_1 = \frac{G_M + G_m}{2} = \frac{40 \cdot 10 + 80 \cdot 10}{2} = 600\text{N}$$

a) $\Rightarrow T_2 = F = 300\text{N}$

b) $\Rightarrow N = 600 - \frac{600}{2} = 500\text{N}$

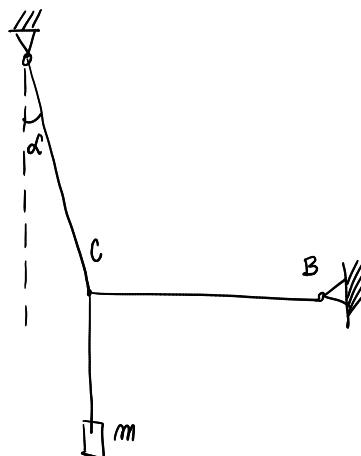
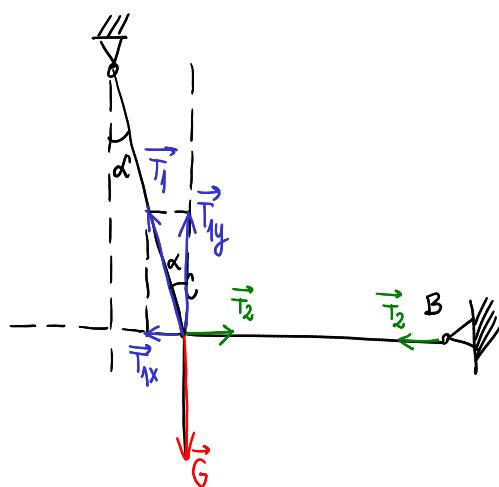
- 5) Dacă forța ACB este prinsă și masă $m=16\text{ kg}$ ca în figura deținută. În poziția de echilibru cablul CB este orizontal, iar cablul AC formează cu verticala un unghi $\alpha=30^\circ$. În ceea ce urmărește valoarea celor două tensiuni din cele două cabluri:

$$m=16\text{ kg}$$

$$\alpha=30^\circ$$

$$T_1=?$$

$$T_2=?$$



$$\text{ECHILIBRU STATIC: } \begin{cases} G = T_{1y} \\ T_{1x} = T_2 \end{cases}$$

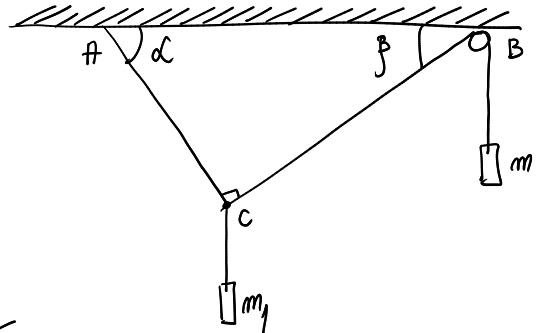
$$\Rightarrow \begin{cases} T_1 \cos \alpha = mg \\ T_1 \sin \alpha = T_2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T_1 = \frac{mg}{\cos \alpha} = \frac{16 \cdot 10}{\frac{\sqrt{3}}{2}} = 184,45\text{ N} \\ T_2 = \frac{mg}{\cos \alpha} \cdot \sin \alpha = \frac{16 \cdot 10}{\frac{\sqrt{3}}{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{3}} = 92,37\text{ N} \end{cases}$$

6 Un cablu este prins de cărligul A și este trecut peste un soricet fix B. La capătul liber al jaluzei se suspendă un corp cu masa $m = 2\text{ kg}$, iar în punctul C un alt corp cu masa m_1 , ca în figura de mai jos. Sistemul se află în echilibru.

Să se afle:

- veloarea masii m_1 , astfel încât tensiunea din fișul AC să fie două ori mai mare decât tensiunea din fișul BC
- veloarea tensiunii din fișul AC
- forța care acționează asupra soricelului B

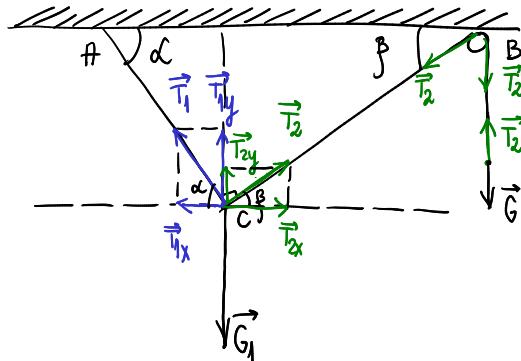


$$m = 2\text{ kg}$$

$$a) m_1 = ? \quad T_1 = 2T_2$$

$$b) T_1 = ?$$

$$c) N_B = ?$$



$$\text{ECHIUBRU STATIC: } \begin{cases} T_{1x} = T_{2x} \\ T_{1y} + T_{2y} = G_y \end{cases}$$

$$\text{ECHIUBRU STATIC: } T_2 = G$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T_1 \cos \alpha = T_2 \cos \beta \\ T_1 \sin \alpha + T_2 \sin \beta = m_1 g \\ T_2 = mg \end{cases}$$

$$\Rightarrow T_2 = 20\text{ N}$$

$$a) T_1 = 2T_2 = 40\text{ N}$$

$$\Rightarrow 2T_2 \cos \alpha = T_2 \cos(90^\circ - \alpha)$$

$$2 \cos \alpha = \cos(90^\circ - \alpha)$$

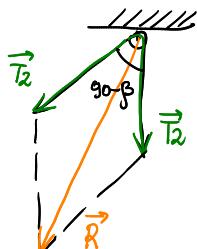
$$2 \cos \alpha = \sin \alpha, \quad 4 \cos^2 \alpha = \sin^2 \alpha \quad \cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha = 1 \Rightarrow 4 \cos^2 \alpha + \cos^2 \alpha = 1 \Rightarrow \cos \alpha = \frac{1}{\sqrt{5}} \quad \sin \alpha = \frac{2}{\sqrt{5}}$$

$$m_1 = \frac{T_1 \sin \alpha + T_2 \sin \beta}{g} = \frac{40 \cdot \frac{2}{\sqrt{5}} + 20 \cdot \frac{1}{\sqrt{5}}}{10} = \frac{10}{\sqrt{5}} = 4,47\text{ kg}$$

$$\sin \beta = \frac{1}{\sqrt{5}} \quad \cos \beta = \frac{2}{\sqrt{5}}$$

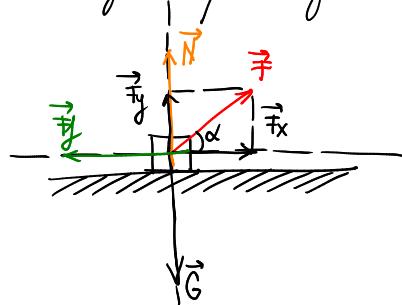
$$b) T_1 = 2T_2 = 40\text{ N}$$

c)



$$\begin{aligned} R &= \sqrt{T_2^2 + T_1^2 + 2T_2 T_1 \cos(90^\circ - \beta)} \\ &= T_2 \sqrt{1 + 1 + 2 \sin \beta} \\ &= 20 \sqrt{2(1 + \sin \beta)} \frac{1}{\sqrt{5}} \\ &= 34,02\text{ N} \end{aligned}$$

7) Un corp cu masa $m=1\text{kg}$ se află pe un plan orizontal, unde se poate mișca cu fricare, coeficientul de fricare fiind $\mu=0,3$. Se aplică o forță verticală într-o direcție de corp sub unghiul $\alpha=45^\circ$ față de orizontala, astfel încât corpul să se mișeze uniform.



$$\begin{aligned} m &= 1\text{kg} \\ \mu &= 0,3 \\ \alpha &= 45^\circ \\ F &=? (\text{M.R.U}) \end{aligned}$$

ECHILIBRU DINAMIC DE TRANSLATIE:

$$\begin{cases} \vec{G} + \vec{F} + \vec{N} + \vec{f}_f = \vec{0} \\ F_x - f_y = 0 \\ N + F_y - G = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} F \cos \alpha - \mu N = 0 \\ N = mg - F \sin \alpha \end{cases}$$

$$\Rightarrow F \cos \alpha - \mu(mg - F \sin \alpha) = 0$$

$$F \cos \alpha - \mu mg + \mu F \sin \alpha = 0$$

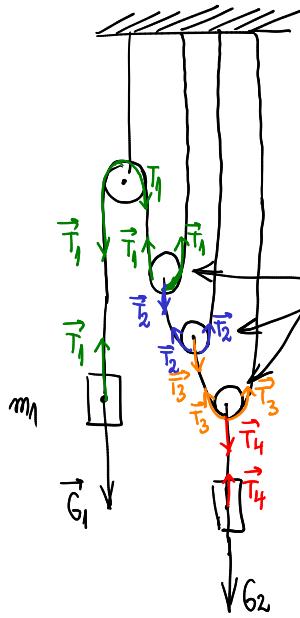
$$F(\cos \alpha + \mu \sin \alpha) = \mu mg$$

$$F = \frac{\mu mg}{\cos \alpha + \mu \sin \alpha}$$

$$= \frac{0,3 \cdot 1 \cdot 10}{\frac{\sqrt{2}}{2} + 0,3 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}} = \frac{3 \cdot 2}{\sqrt{2} \cdot 1,3} = 3,26\text{N}$$

- 8) În sistemul din figura. Se cunoaște $m_1 = 8\text{kg}$. În ce fel valoarea masăi m_2 care este menținută în repaus.

$$\begin{array}{l} m_1 = 8\text{kg} \\ m_2 = ? \end{array}$$

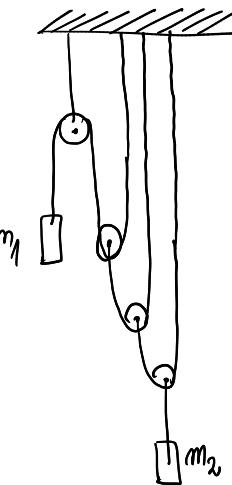


Sorile sunt în echilibru static:

$$T_4 = 2T_3$$

$$T_3 = 2T_2$$

$$T_2 = 2T_1$$

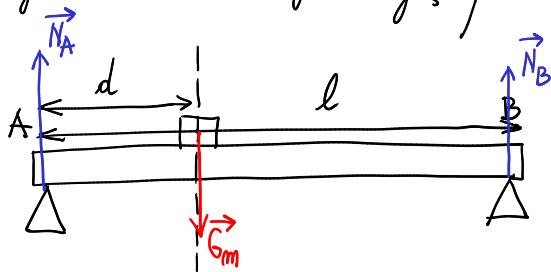


$$G_2 = T_4 = 2T_3 = 2 \cdot (2 \cdot T_2) = 2 \cdot (2 \cdot (2 \cdot T_1)) = 2^3 \cdot G_1$$

$$\begin{aligned} m_2 &= 8m_1 \\ &= 64\text{kg} \end{aligned}$$

9) O bară cu lungimea $l=1m$ se sprijină în două puncte A și B. La distanță $d=20cm$ de vîrful A se aşază un corp cu masa $m=1kg$. Se neglijăza greutatea barăi. Să se afle cu ce forță sprijină bară amprenta punctelor de sprijin.

$$\begin{aligned} AB &= l = 1m \\ d &= 20cm = 0,2m \\ m &= 1kg, M \approx 0kg \\ N_A, N_B &=? \end{aligned}$$



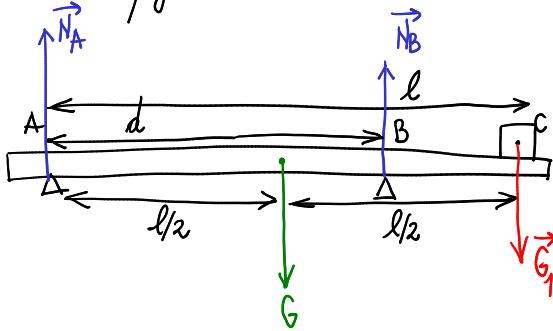
fata de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $\vec{M}_{G_m} + \vec{M}_{N_B} = \vec{0} \Rightarrow M_{G_m} - M_{N_B} = 0$

fata de polul (B) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $\vec{M}_{G_m}' + \vec{M}_{N_A} = \vec{0} \Rightarrow M_{N_A} - M_{G_m}' = 0$

$$\Rightarrow \begin{cases} A: & G_m \cdot d = N_B \cdot l \Rightarrow N_B = \frac{m g d}{l} = \frac{1 \cdot 10 \cdot 0,2}{1} = 2N \\ B: & G_m \cdot (l-d) = N_A \cdot l \Rightarrow N_A = \frac{m g (l-d)}{l} = \frac{1 \cdot 10 (1-0,2)}{1} = 8N \end{cases}$$

- (10) O grinda omogenă AC orizontală cu masa $m=10\text{kg}$ se sprijină în două puncte A și B, aflată la distanță $d=0,8\text{m}$ unul de celălalt. La capătul C al grindei, aflat la distanță $l=1\text{m}$ de punctul A se atârnă o greutate cu masa $m_1=4\text{kg}$. Se să afle forțele cu care grinda acționează asupra punctelor de sprijin.

$$\begin{aligned} AC, l &= 1\text{m} \\ AB, d &= 0,8\text{m} \\ m &= 10\text{kg} \\ m_1 &= 4\text{kg} \\ N_A &=? \\ N_B &=? \end{aligned}$$



fata de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE:

$$G \cdot \frac{l}{2} + G_1 \cdot l - N_B \cdot d = 0$$

$$\Rightarrow N_B = \frac{mg \frac{l}{2} + m_1 g \cdot l}{d} = \frac{\frac{10 \cdot 10 \cdot 1}{2} + 4 \cdot 10 \cdot 1}{0,8} = 112,5 \text{ N}$$

fata de rotul (B) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE:

$$N_A \cdot d + G_1 \cdot (l-d) - G \cdot (d - \frac{l}{2}) = 0$$

$$\Rightarrow N_A = \frac{mg(d - \frac{l}{2}) - m_1 g(l-d)}{d} = \frac{10 \cdot 10 \cdot (0,8 - 0,5) - 4 \cdot 10 \cdot (1 - 0,8)}{0,8} = 27,5 \text{ N}$$

11) O răndură subțire și fără masă AC cu lungimea $l=1,6\text{ m}$ se sprijină pe un suport O aflat la distanța $l_1=0,6\text{ m}$ de capătul A. De la capătul A al răndurii se grinde o masă $m_1=800\text{ g}$, iar la distanța $l_2=1\text{ m}$ de capătul A se grinde o masă $m_2=400\text{ g}$. În ce fel valoarea masei m_3 se trebuie să pună de capătul C al răndurii pentru ca aceasta să fie orizontală.

$$AC = l = 1,6\text{ m}$$

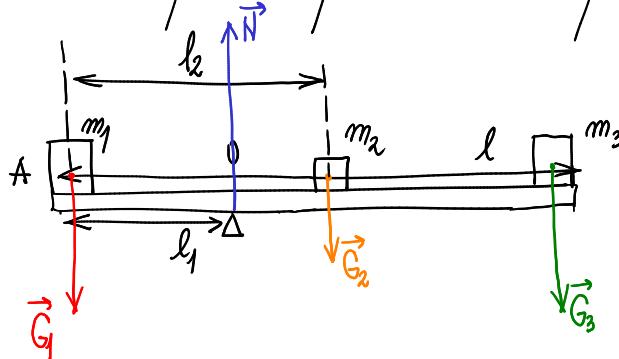
$$OA = l_1 = 0,6\text{ m}$$

$$m_1 = 800\text{ g} = 0,8\text{ kg}$$

$$AB = l_2 = 1\text{ m}$$

$$m_2 = 400\text{ g} = 0,4\text{ kg}$$

$$m_3 = ? \quad (\text{C}) \quad \text{ECHILIBRU}$$



Făcând polul (O) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $G_1 l_1 - G_2 (l_2 - l_1) - G_3 (l - l_1) = 0$

$$m_1 g l_1 - m_2 g (l_2 - l_1) - m_3 g (l - l_1) = 0$$

$$m_3 = \frac{m_1 l_1 - m_2 (l_2 - l_1)}{(l - l_1)}$$

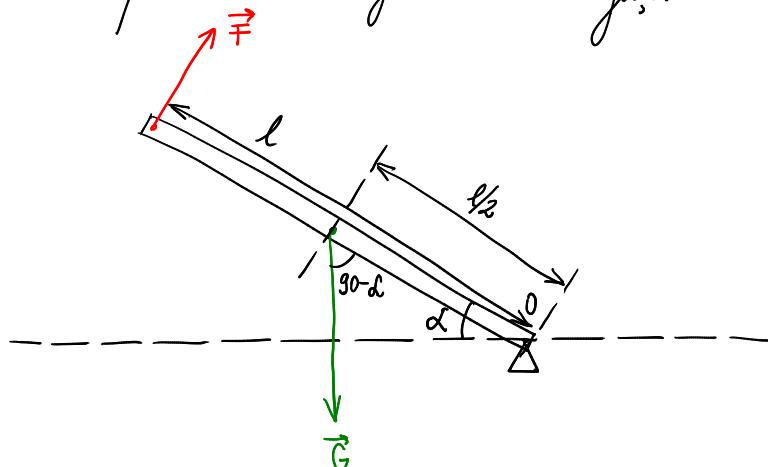
$$m_3 = \frac{0,8 \cdot 0,6 - 0,4 \cdot (1 - 0,6)}{1,6 - 0,6} = 0,320\text{ kg} = 320\text{ g}$$

- (12) Un muncitor ridică o răndură cu masa $m=5\text{kg}$, până când răndura formează unghiul $\alpha=30^\circ$ actionând cu o forță perpendiculară pe răndură. Se cere să se calculeze valoarea acestei forțe.

$$m=5\text{kg}$$

$$\alpha=30^\circ$$

$$F=?$$



$$\vec{M}_G = \vec{l}/2 \times \vec{G}$$

$$M_G = l/2 \cdot G \cdot m \sin(90 - \alpha)$$

fata de polul (0) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $F \cdot l - G \cdot l/2 \sin(90 - \alpha) = 0$

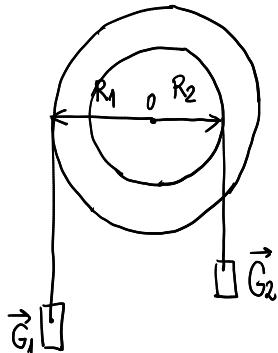
$$F \cdot l = G \cdot \frac{l}{2} \cdot \cos \alpha$$

$$F = \frac{mg \cos \alpha}{l/2}$$

$$F = \frac{5 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}}{2} = 21,65\text{N}$$

- (13) Un scripete dublu are razele $R_1 = 15 \text{ cm}$ și $R_2 = 3 \text{ cm}$. Se prinde de scripetele cu rază R_2 un copr cu masa $m_1 = 2 \text{ kg}$ ca în figura alăturată. Initial scripetele este blocat. În ce afle valoarea mării corpului m_2 , astfel încât scripetele să nu se rotească după prinderea acestui copr și deblocarea scripetelor?

$$\begin{aligned} R_1 &= 15 \text{ cm} \\ R_2 &= 3 \text{ cm} \\ m_1 &= 2 \text{ kg} \\ m_2 &=? \quad \text{ECHILIBRU} \end{aligned}$$



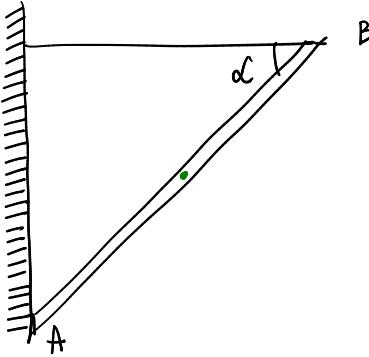
fata de polul (O) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $G_1 \cdot R_1 = G_2 \cdot R_2$

$$m_1 g R_1 = m_2 g R_2$$

$$m_2 = \frac{m_1 R_1}{R_2} = \frac{2 \cdot 0.15}{0.03} = 10 \text{ kg}$$

14) O bară omogenă AB, cu masa $m=200\text{kg}$ se poate roti în jurul unui punct de sprijin A aflat pe sol. Bară este susținută sub un unghi cu orizontală $\alpha=30^\circ$ în repaus cu ajutorul unui rabilor orizontal care este fixat de capătul B al barei ca în figura. Să se afle:

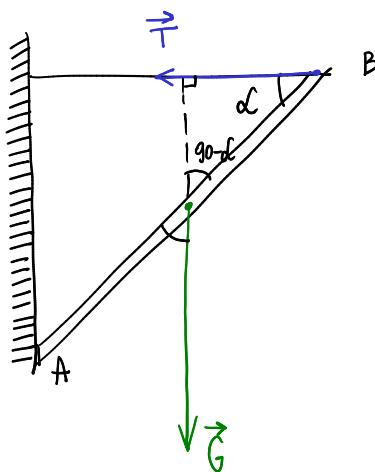
- tonzura în rabilor
- reactiunea în articulație
- tangenta unghiului format de reactiunea din punctul A cu orizontală



$$m = 200\text{kg}$$

$$\alpha = 30^\circ$$

- $T = ?$
- $N_A = ?$
- $\beta(N_A, o_x) = ?$

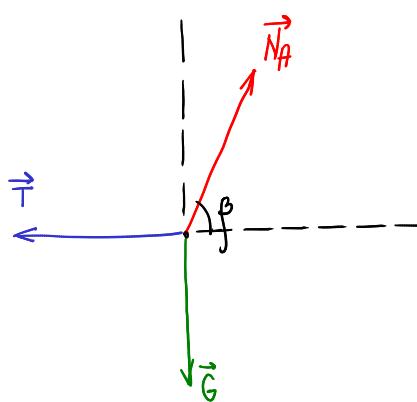
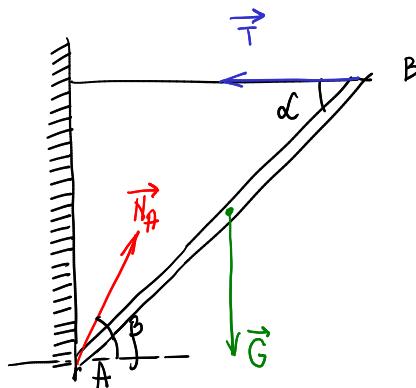


a) față de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $T \left(l \cdot \sin \alpha \right) - G \left[\frac{l}{2} \cdot \sin(90^\circ - \alpha) \right] = 0$

$$T \cdot l \cdot \sin \alpha = mg \cdot \frac{l}{2} \cdot \cos \alpha$$

$$T = \frac{mg}{2} \cdot \frac{1}{\tan \alpha} = \frac{200 \cdot 10}{2} \cdot \sqrt{3} = 1432,05\text{N}$$

b)



ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE: $\vec{N}_A + \vec{T} + \vec{G} = 0$

$$N_A \cos \beta = T$$

$$N_A \sin \beta = mg$$

$$N_A = \frac{T}{\cos \beta} = \frac{1000\sqrt{3}}{\cos(43,10^\circ)} = 2645,75\text{N}$$

$$\therefore \tan \beta = \frac{mg}{T} \Rightarrow \beta = \arctan \frac{mg}{T} = \arctan \frac{2000}{1000\sqrt{3}}$$

$$\beta = 43,10^\circ$$

(15) O rămura orizontală AB cu lungimea $l=4\text{m}$ și masa $m=20\text{kg}$ este articulată în A și ligată cu ajutorul cablului DE care face un unghi $\alpha=30^\circ$ cu orizontală. Punctul D se află la distanță $d=1,5\text{m}$ de capătul B. Pentru a menține rămura în poziție orizontală în punctul B aplicarea unei forțe $F=300\text{N}$, a cărei direcție formează cu orizontală un unghi $\beta=45^\circ$ ca în figura. În ce măsură:

- tonșură din cablu DE
- forță de reacție în articulația A

$$AB = l = 4\text{m}$$

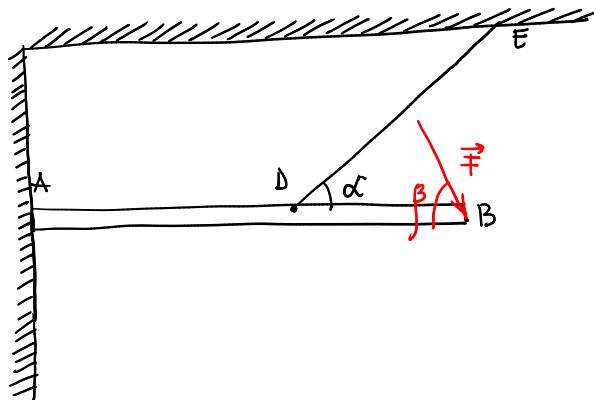
$$m = 20\text{kg}$$

$$\alpha = 30^\circ$$

$$DB = d = 1,5\text{m}$$

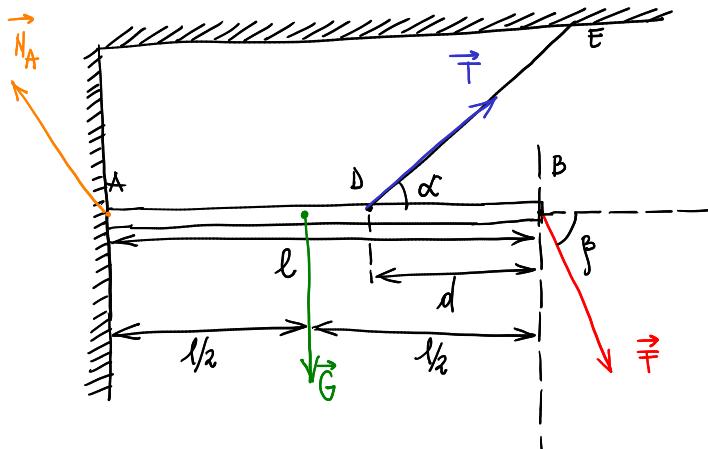
$$F = 300\text{N}$$

$$\beta = 45^\circ$$



$$a) T = ?$$

$$b) N_A = ?$$

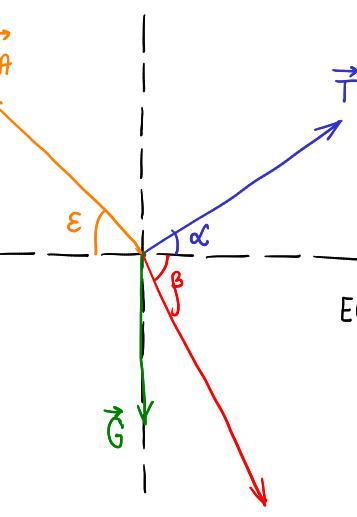


$$a) \text{față de polul } (A) \text{ ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: } G \cdot \frac{l}{2} + F \cdot [l \cdot \sin(180 - \beta)] - T \cdot [(l-d) \sin(180 - \alpha)] = 0$$

$$\Rightarrow T = \frac{mg \frac{l}{2} + Fl \sin(180 - \beta)}{(l-d) \sin(180 - \alpha)}$$

$$T = \frac{20 \cdot 10 \cdot \frac{4}{2} + 300 \cdot 4 \cdot \sin(180^\circ - 45^\circ)}{(4 - 1,5) \sin(180^\circ - 30^\circ)}$$

$$T = \frac{400 + 1200 \cdot 0,7071}{2,5 \cdot 0,5} = 998,82\text{N}$$



$$\text{ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE: } \begin{cases} \vec{N_A} + \vec{T} + \vec{G} + \vec{F} = \vec{0} \\ N_A \cos \epsilon = T \cos \alpha + F \cos \beta \\ N_A \sin \epsilon + T \sin \alpha = G + F \sin \beta \end{cases}$$

$$\begin{cases} N_A \sin \epsilon = mg + F \sin \beta - T \sin \alpha \\ N_A \cos \epsilon = T \cos \alpha + F \cos \beta \\ N_A \sin \epsilon + T \sin \alpha = G + F \sin \beta \end{cases}$$

$$N_A \sin \epsilon = mg + F \sin \beta - T \sin \alpha$$

$$N_A \cos \epsilon = T \cos \alpha + F \cos \beta$$

$$\therefore \tan \epsilon = \frac{mg + F \sin \beta - T \sin \alpha}{T \cos \alpha + F \cos \beta} = \frac{20 \cdot 10 + 300 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - 998,82 \cdot \frac{1}{2}}{998,82 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} + 300 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2}} = -0,08048 \quad \epsilon = -4,61^\circ$$

$$N_A = \frac{mg + F \sin \beta - T \sin \alpha}{\sin \epsilon}$$

$$N_A = \frac{20 \cdot 10 + 300 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - 998,82 \cdot \frac{1}{2}}{\sin(-4,61^\circ)} = 1080,10\text{N}$$

(16) O măndură AB cu lungimea $l=20\text{cm}$ și cu greutatea neglijabilă este prinsă la capetele cu ajutorul a două ressorturi cu coeficiențe de elasticitate $k_1=50\text{N/m}$ și $k_2=150\text{N/m}$ de tavani ca în figura. În initial ressorturile au lungimi egale. Pe măndură se așază un corp cu masa $m=1\text{kg}$, astfel încât măndura să înclina cu unghiul $\alpha=30^\circ$. În ce urme:

- deformările ressorturilor
- forțele elastice în cele două ressorturi
- distanța măsurată față de capătul A la care se așază corpul
- distanța măsurată față de capătul A la care se așază corpul astfel încât măndura să rămână orizontală

$$AB = l = 0,2\text{m}$$

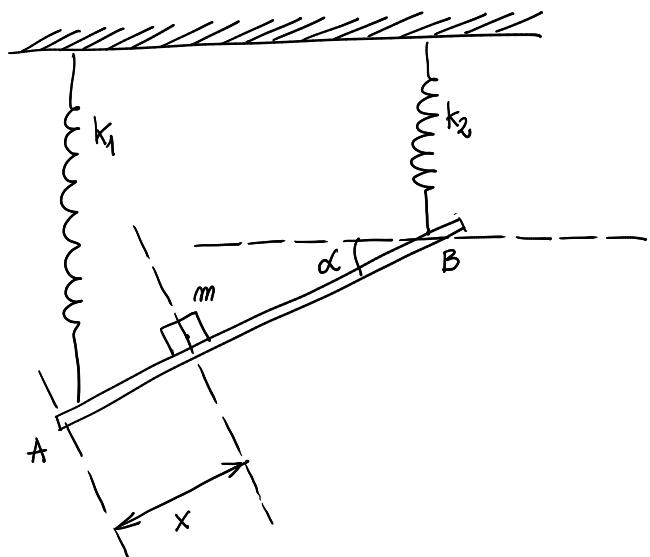
$$k_1 = 50 \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$k_2 = 150 \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$l_{01} = l_{02} = l_0$$

$$m = 1\text{kg}$$

$$\alpha = 30^\circ$$



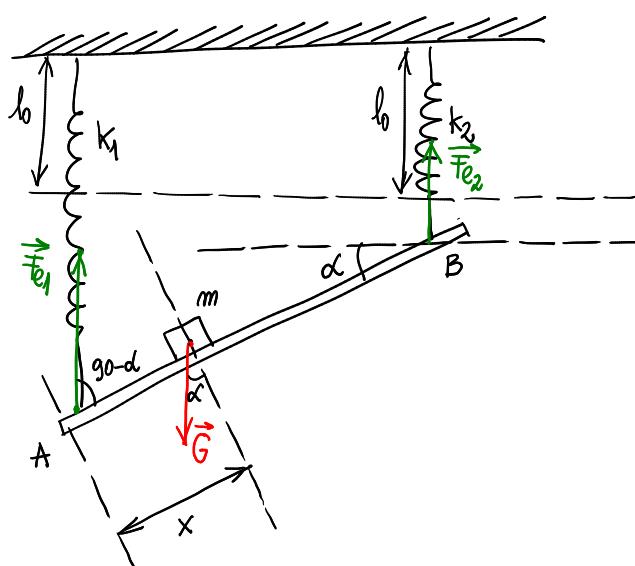
$$a) \Delta l_1, \Delta l_2 = ?$$

$$b) F_{e1}, F_{e2} = ?$$

$$c) x = ?$$

$$d) \alpha = ?, \text{măndura} \rightarrow \text{orizontala}$$

$$\sin \alpha = \frac{x}{l} = \frac{\Delta l_1 - \Delta l_2}{l}$$



fata de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $G \cdot [x \cdot \sin(90-\alpha)] - F_{e2} \cdot [l \cdot \sin(90+\alpha)] = 0$

fata de polul (B) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $F_{e1} \cdot [l \cdot \sin(90-\alpha)] - G \cdot [(l-x) \cdot \sin(90+\alpha)] = 0$

ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE: $F_{e1} + F_{e2} = G$

$$\Rightarrow \begin{cases} \Delta l_1 - \Delta l_2 = l \sin \alpha \\ k_1 \Delta l_1 + k_2 \Delta l_2 = mg \end{cases} \Rightarrow k_1 (l \sin \alpha + \Delta l_2) + k_2 \Delta l_2 = mg \Rightarrow \Delta l_2 = \frac{mg - k_1 l \sin \alpha}{k_1 + k_2} = \frac{1 \cdot 10 - 50 \cdot 0,2 \cdot \frac{1}{2}}{200} = 0,025\text{m}$$

$$\Delta l_1 = l \sin \alpha + \Delta l_2 = 0,2 \cdot \frac{1}{2} + 0,025 = 0,125\text{m}$$

$$b) F_{e1} = k_1 \cdot \Delta l_1 = 50 \cdot 0,125 = 6,25\text{N}$$

$$F_{e2} = k_2 \cdot \Delta l_2 = 150 \cdot 0,025 = 3,75\text{N}$$

$$c) mg \cdot x \cos \alpha = k_2 \Delta l_2 \cdot l \cdot \cos \alpha$$

$$x = \frac{k_2 \Delta l_2 \cdot l}{mg} = \frac{150 \cdot 0,025 \cdot 0,2}{1 \cdot 10} = 0,045\text{m} = 4,5\text{cm}$$

$$d) F_{e1}' + F_{e2}' = G$$

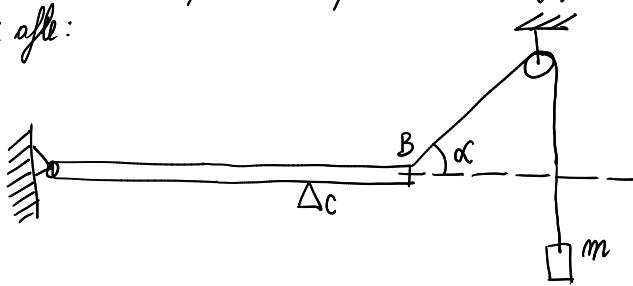
$$k_1 \cdot \Delta l + k_2 \cdot \Delta l = mg \Rightarrow \Delta l = \frac{mg}{k_1 + k_2} = \frac{1 \cdot 10}{200} = 0,05\text{m} = 5\text{cm}$$

$$(A): G \cdot x' = F_{e2}' \cdot l \Rightarrow x' = \frac{k_2 \cdot \Delta l \cdot l}{mg} = \frac{150 \cdot 0,05 \cdot 0,2}{1 \cdot 10} = 0,15\text{m} = 15\text{cm}$$

ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE

17) O bară cu lungimea $l=2m$ și masa $m_B=32\text{ kg}$ este articulată în punctul A și sprijinită în punctul C, aflat fata de capătul A la $3/4$ din lungimea barei. Bară se află în poziție orizontală prin prinderea capătului B al barei în un corp cu masa $m=2\text{ kg}$ cu ajutorul unui fir inextensibil care trăce peste un suport ideal ca în figura alăturată. Firul formează în orizontală un unghi $\alpha=30^\circ$. Se căsează:

- a) reacția în reperul C
- b) forța dezvoltată în articulație



$$l=2m$$

$$m_B=32\text{ kg}$$

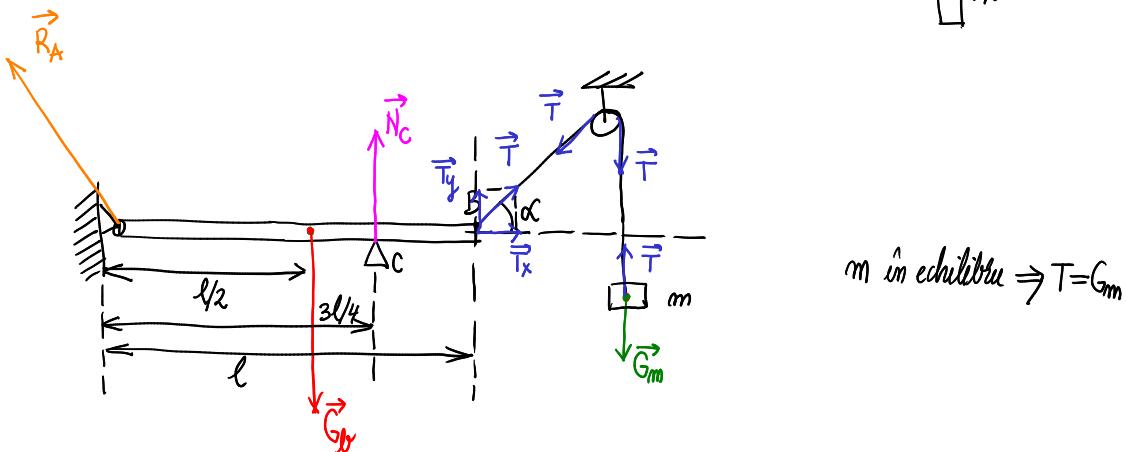
$$AC=\frac{3}{4}l$$

$$m=2\text{ kg}$$

$$\alpha=30^\circ$$

$$a) N_C=?$$

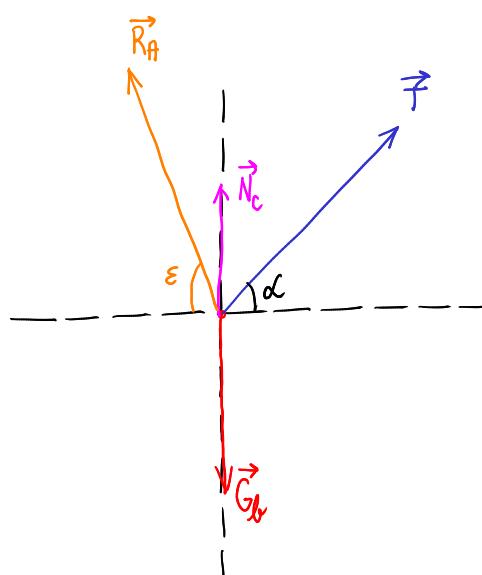
$$b) R_A=?$$



a) fata de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $G_B \left(\frac{l}{2}\right) - N_C \left(\frac{3l}{4}\right) - T \left[l \cdot \sin(180^\circ - \alpha)\right] = 0$

$$\Rightarrow N_C = \frac{m_B g \frac{l}{2} - m g l \sin \alpha}{\frac{3l}{4}} = \frac{32 \cdot 10 \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot 10 \cdot \frac{1}{2}}{\frac{3}{4}} = 200\text{ N}$$

b)



ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE: $\begin{cases} \vec{T} + \vec{G}_B + \vec{N}_C + \vec{R}_A = \vec{0} \\ T \cos \alpha = R_A \cos \epsilon \\ N_C + R_A \sin \epsilon + T \sin \alpha = G_B \end{cases}$

$$\Rightarrow R_A \cos \epsilon = T \cos \alpha$$

$$R_A \sin \epsilon = m_B g - T \sin \alpha - N_C$$

$$\therefore \tan \epsilon = \frac{m_B g - T \sin \alpha - N_C}{T \cos \alpha} = \frac{32 \cdot 10 - 2 \cdot 10 \cdot \frac{1}{2} - 200}{2 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}} = \frac{10}{14,32} = 0,70$$

$$\tan \epsilon = 0,70 \Rightarrow \epsilon = 34,9^\circ$$

$$R_A = \frac{T \cos \alpha}{\cos \epsilon} = \frac{20 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}}{\cos(34,9^\circ)} = 11,35\text{ N}$$

- (18) O bară omogenă cu masa $m=92\text{kg}$ și lungimea $OA=l=2\text{m}$ este articulată de muchia unui bloc de forma unui cub cu lățura $a=10\text{cm}$ și cu masa $M=5\text{kg}$. În punctul A este fixată greutatea $G=4\text{N}$. Sistemul este în echilibru sub un unghi α cu ajutorul unui fir prins în punctul B care are direcție orizontală în figura alăturată. Se cer așa:
- tonsuimea din jurul de legătura
 - rimul unghiului d pentru care cubul nu se răstocorește în jurul muchiei care trece prin punctul O

$$m_x = 92\text{kg}$$

$$OA = l = 2\text{m}$$

$$a = 10\text{cm} = 0,1\text{m}$$

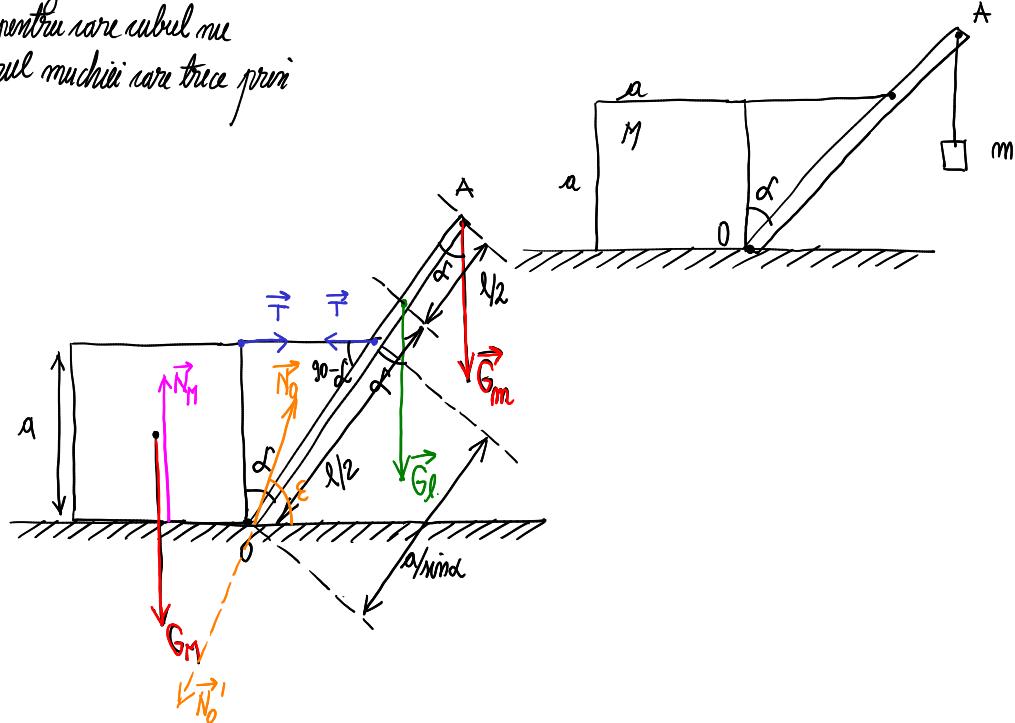
$$M = 5\text{kg}$$

$$G_m = 4\text{N}$$

$$\alpha$$

$$a) T = ?$$

$$b) \sin \alpha = ?, \text{ echilibru de rotație}$$



fata de polul (O) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: (punctul bară) $T \cdot \left[\frac{a}{\sin \alpha} \cdot \sin(90 - \alpha) \right] - G_l \cdot \left[\frac{l}{2} \cdot \sin \alpha \right] - G_m \cdot [l \cdot \sin \alpha] = 0$

ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE:
(punctul bară)

$$\begin{cases} \vec{T} + \vec{G}_l + \vec{G}_m + \vec{N}_0 = 0 \\ N_0 \cos \varepsilon = T \\ N_0 \sin \varepsilon = G_l + G_m \end{cases} \Rightarrow N_0 = \sqrt{T^2 + (G_l + G_m)^2}$$

fata de polul (O) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: (punctul cub) $G_M \cdot \left(\frac{a}{2} \right) - T \cdot (a) - N_M \cdot \left(\frac{a}{2} \right) = 0$

ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE:
(punctul cub)

$$\begin{cases} \vec{T} + \vec{G}_M + \vec{N}_0' + \vec{N}_M = 0, \quad |N_0'| = |N_0| \\ N_0 \sin \varepsilon + N_M = G_M \Rightarrow (G_l + G_m) + N_M = G_M \\ N_0 \cos \varepsilon = T \end{cases} \Rightarrow N_M = G_M - G_l - G_m = 50 - 2 - 4 = 44\text{N}$$

$$a) Mg \cdot \left(\frac{a}{2} \right) - Ta - N_M \cdot \frac{a}{2} = 0$$

$$\frac{Mg}{2} - T - \frac{N_M}{2} = 0 \Rightarrow T = \frac{Mg}{2} - \frac{N_M}{2} = \frac{Mg - (Mg - mg) - mg}{2} = \frac{(Mg - mg)g}{2} = 3\text{N}$$

$$b) T \cdot a \cdot \frac{\cos \alpha}{\sin \alpha} - m_l g \cdot \frac{l}{2} \sin \alpha - m_l g \sin \alpha = 0$$

$$T \cdot a \cdot \frac{\sqrt{1-x^2}}{x} - m_l g \cdot \frac{l}{2} x - m_l g l x = 0 \Rightarrow T \cdot a \sqrt{1-x^2} = x^2 \cdot \left(m_l g \cdot \frac{l}{2} + m_l g l \right)$$

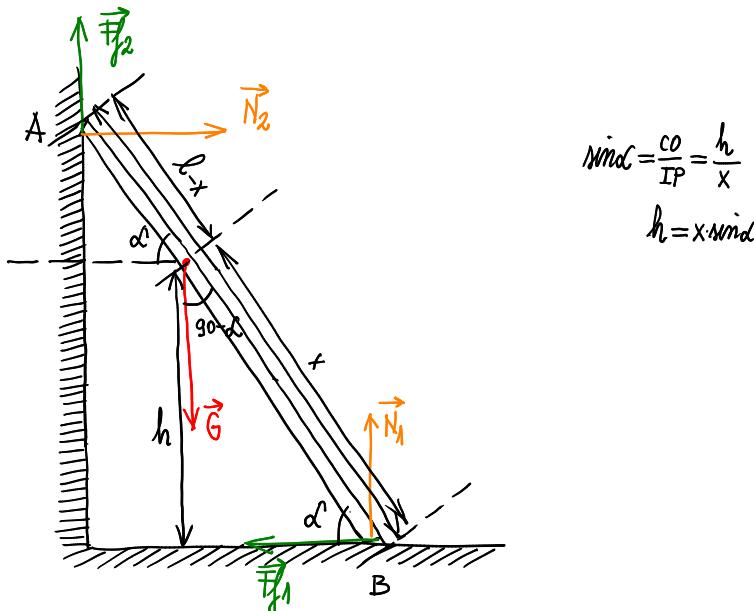
$$\boxed{\sin \alpha = 0,69199 \quad \alpha = 43,78^\circ}$$

metode: $t = x^2$
 $44 \cdot 9,1 \cdot \sqrt{1-t} = t \cdot \left(\frac{2 \cdot 2}{20} + 4,2 \right)$
 $4,4 \sqrt{1-t} = t \cdot 10$
 $9,44 \cdot \sqrt{1-t} = t / (1)^2$
 $0,44(1-t) = t^2$

$$\begin{cases} 0,44 - 0,44t - t^2 = 0 \\ t_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \\ t_{1,2} = \frac{0,44 \pm \sqrt{0,44^2 - 4 \cdot (-1) \cdot (0,44)}}{2 \cdot (-1)} \\ t_1 = 0,4488 \Rightarrow x = 0,691 \end{cases}$$

(19) O masă neuniformă cu lungimea $l=1m$ poate sta în echilibru sprijinită de un perete vertical până la un unghi maxim $\alpha=30^\circ$, format cu podulaua. În acestă configurație, coeficientul de fricare la desliucirea pe peretele și pe podulaua $\mu=0,4$, să se afle înălțimea la care se află centruul de masă al masării.

$$\begin{aligned} l &= 1m \\ \alpha &= 30^\circ \\ \mu &= 0,4 \\ h &=? \end{aligned}$$



$$N_{\text{min}} = \frac{G}{I_P} = \frac{h}{x}$$

$$h = x \cdot N_{\text{min}}$$

$$\begin{cases} f_1 = \mu N_1 \\ f_2 = \mu N_2 \end{cases}$$

fata de polul (A) ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE: $G \cdot [(l-x) \cdot \sin(90+\alpha)] + f_1 \cdot [l \cdot \sin \alpha] - N_1 \cdot [l \cdot \sin(90-\alpha)] = 0$

ECHILIBRU STATIC DE TRANSLATIE: $\begin{cases} \vec{f}_2 + \vec{N}_2 + \vec{G} + \vec{f}_1 + \vec{N}_1 = \vec{0} \\ N_1 + f_2 = G \\ N_2 = f_1 \end{cases}$

$$\Rightarrow \begin{cases} mg(l-x)\cos\alpha + \mu N_1 l \sin\alpha - N_1 l \cos\alpha = 0 \\ N_1 + \mu N_2 = mg \\ N_2 = \mu N_1 \end{cases} \Rightarrow N_1 + \mu^2 N_1 = mg \Rightarrow \begin{cases} N_1 = \frac{mg}{1+\mu^2} \\ N_2 = \frac{\mu mg}{1+\mu^2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow mg(l-x)\cos\alpha + \frac{\mu mg}{1+\mu^2} l \sin\alpha - \frac{mg l}{1+\mu^2} \cos\alpha = 0$$

$$(l-x)\cos\alpha + \frac{\mu l}{1+\mu^2} \cdot \sin\alpha - \frac{l \cos\alpha}{1+\mu^2} = 0$$

$$(1+\mu^2)(l-x)\cos\alpha + \mu l \sin\alpha - l \cos\alpha = 0$$

$$l-x = \frac{l \cos\alpha - \mu l \sin\alpha}{(1+\mu^2) \cos\alpha}$$

$$x = l \left(1 - \frac{\cos\alpha - \mu \sin\alpha}{(1+\mu^2) \cos\alpha} \right) = l \left(1 - \frac{1 - \mu \operatorname{tg}\alpha}{1+\mu^2} \right)$$

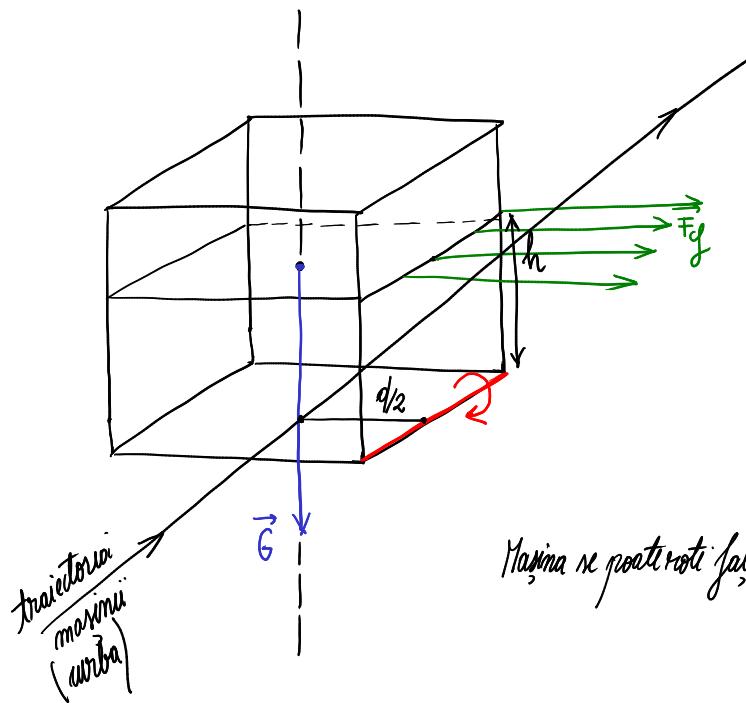
$$h = x \cdot N_{\text{min}} = l \cdot N_{\text{min}} \left(1 - \frac{1 - \mu \operatorname{tg}\alpha}{1+\mu^2} \right)$$

$$h = 1 \cdot \frac{1}{2} \cdot \left(1 - \frac{1 - 0,4 \cdot \sqrt{3}}{1 + (0,4)^2} \right) = 0,1685 \text{ m}$$

$$h = 16,85 \text{ cm}$$

- (20) Să se afle viteza minimă cu care trebuie să o aibă un autoturism care intră într-o curbă cu raza $R=50\text{ m}$ pentru ca acesta să nu se rotească. Lungimea distanței dintre rotile autoturismului este $d=1,2\text{ m}$ și înălțimea la care se află centrul de greutate al autoturismului față de sol este $h=93\text{ cm}$.

$$\begin{aligned} R &= 50\text{ m} \\ d &= 1,2\text{ m} \\ h &= 93\text{ cm} \end{aligned}$$



Mașina se poate rota față de laterala devenind curvă.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{ ECHILIBRU STATIC DE ROTATIE} &\Leftrightarrow G \cdot \frac{d}{2} \geq F_g \cdot h \\ &\Leftrightarrow mg \cdot \frac{d}{2} \geq \frac{m\omega^2}{R} h \\ &\Leftrightarrow v \leq \sqrt{\frac{gRd}{2h}} \\ &\Leftrightarrow v \leq \sqrt{\frac{10 \cdot 50 \cdot 1,2}{2 \cdot 0,93}} \\ &\Leftrightarrow v \leq 31,62 \frac{\text{m}}{\text{s}} = 113,84 \frac{\text{km}}{\text{h}} \end{aligned}$$