**Universitatea Tehnică a Moldovei**

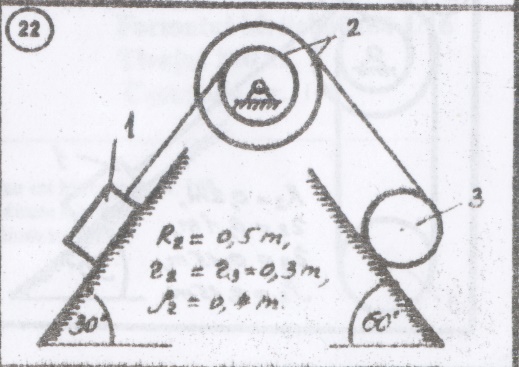
**Facultatea Electronică și Telecomunicații**

**Departamentul Fizică**

**Bilet de examinare7**

**la mecanică**

1. Dinamica. Noțiuni fundamentale. Legile lui Newton.
2. Un sistem mecanic compus din trei corpuri cu masele m1=200 kg, m2=50 kg, m3=100 kg, legate între ele cu fire inextensibile, începe să se mişte sub acţiunea forţelor de greutate din poziţia de repaus. De determinat viteza şi acceleraţia corpului 1 în moment cînd el sa deplasat cu s1=0,5m. De considerat că toate legăturile la care este supus sistemului sînt ideale, iar scripeţii şi tăvălugii pentru care nu sânt date razele de inerţie p, de considerat cilindri omogeni. Coeficientul de frecare de alunecare între corpul 1 și suprafața respectivă este f=0.1.

****

**Universitatea Tehnică a Moldovei**

**Facultatea Electronică și Telecomunicații**

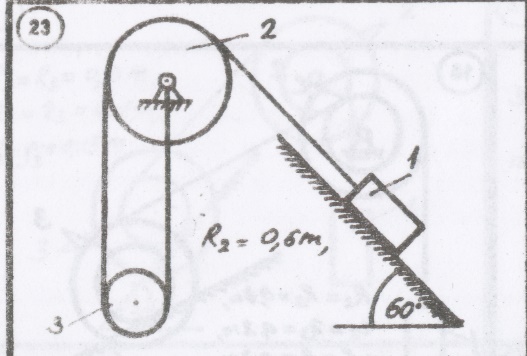
**Departamentul Fizică**

**Bilet de examinare 8**

**la mecanică**

1. Teoremele de bază ale mișcării punctului. Teorema despre variația cantității de mișcare.

1. Un sistem mecanic compus din trei corpuri cu masele m1=200 kg, m2=50 kg, m3=100 kg, legate între ele cu fire inextensibile, începe să se mişte sub acţiunea forţelor de greutate din poziţia de repaus. De determinat viteza şi acceleraţia corpului 1 în moment cînd el sa deplasat cu s1=0,5m. De considerat că toate legăturile la care este supus sistemului sînt ideale, iar scripeţii şi tăvălugii pentru care nu sânt date razele de inerţie p, de considerat cilindri omogeni. Coeficientul de frecare de alunecare între corpul 1 și suprafața respectivă este f=0.1.

****

**Universitatea Tehnică a Moldovei**

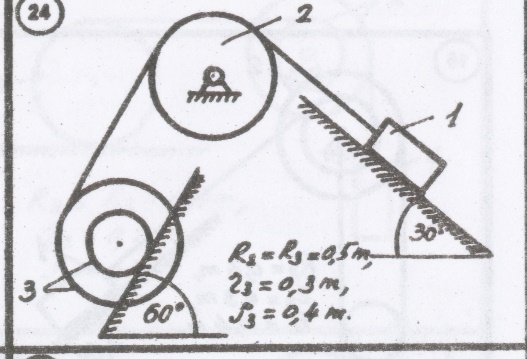
**Facultatea Electronică și Telecomunicații**

**Departamentul Fizică**

**Bilet de examinare 9**

**la mecanică**

1. Teoremele de bază ale mișcării punctului. Teorema despre variația momentului cantității de mișcare.
2. Un sistem mecanic compus din trei corpuri cu masele m1=200 kg, m2=50 kg, m3=100 kg, legate între ele cu fire inextensibile, începe să se mişte sub acţiunea forţelor de greutate din poziţia de repaus. De determinat viteza şi acceleraţia corpului 1 în moment cînd el sa deplasat cu s1=0,5m. De considerat că toate legăturile la care este supus sistemului sînt ideale, iar scripeţii şi tăvălugii pentru care nu sânt date razele de inerţie p, de considerat cilindri omogeni. Coeficientul de frecare de alunecare între corpul 1 și suprafața respectivă este f=0.1.



**Universitatea Tehnică a Moldovei**

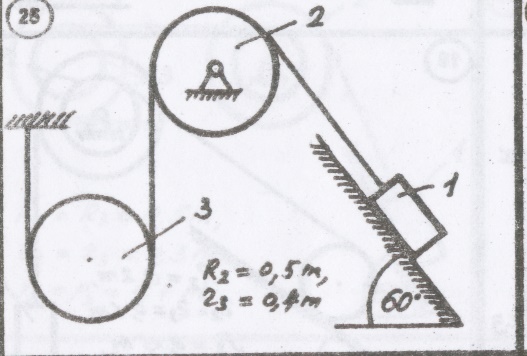
**Facultatea Electronică și Telecomunicații**

**Departamentul Fizică**

**Bilet de examinare 9**

**la mecanică**

1. Teoremele de bază ale mișcării punctului. Teorema despre variația momentului cantității de mișcare.
2. Un sistem mecanic compus din trei corpuri cu masele m1=200 kg, m2=50 kg, m3=100 kg, legate între ele cu fire inextensibile, începe să se mişte sub acţiunea forţelor de greutate din poziţia de repaus. De determinat viteza şi acceleraţia corpului 1 în moment cînd el sa deplasat cu s1=0,5m. De considerat că toate legăturile la care este supus sistemului sînt ideale, iar scripeţii şi tăvălugii pentru care nu sânt date razele de inerţie p, de considerat cilindri omogeni. Coeficientul de frecare de alunecare între corpul 1 și suprafața respectivă este f=0.1.



**Universitatea Tehnică a Moldovei**

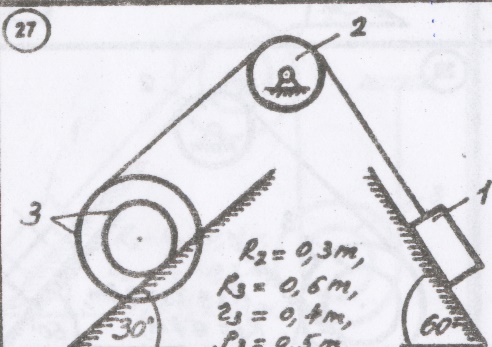
**Facultatea Electronică și Telecomunicații**

**Departamentul Fizică**

**Bilet de examinare 12**

**la mecanică**

1. Dinamica sistemului de puncte materiale. Noțiuni generale.
2. Un sistem mecanic compus din trei corpuri cu masele m1=200 kg, m2=50 kg, m3=100 kg, legate între ele cu fire inextensibile, începe să se mişte sub acţiunea forţelor de greutate din poziţia de repaus. De determinat viteza şi acceleraţia corpului 1 în moment cînd el sa deplasat cu s1=0,5m. De considerat că toate legăturile la care este supus sistemului sînt ideale, iar scripeţii şi tăvălugii pentru care nu sânt date razele de inerţie p, de considerat cilindri omogeni. Coeficientul de frecare de alunecare între corpul 1 și suprafața respectivă este f=0.1.

****