

SÈRIE 3

P1

a)

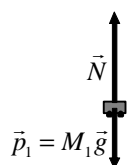
Velocitat de M_1 en arribar a D:

$$E_{mec}(A) = E_{mec}(D) \quad [0,2] \Rightarrow 0 + M_1 g h_A = \frac{1}{2} M_1 v_{1D}^2 \quad [0,2]; \quad v_{1D} = 22,1 \text{ m/s} \quad [0,1]$$

Velocitat del conjunt $M_1 + M_2$ després del xoc:

$$p_{abans\ xoc} = p_{despres\ xoc} \quad [0,2]; \quad M_1 v_{1D} + 0 = (M_1 + M_2) v \quad [0,2]; \Rightarrow v = 9,2 \text{ m/s} \quad [0,1]$$

b)

si posen les forces \vec{N} i \vec{p}_1 [0,2], si posen alguna altra força [0]

$$p_1 = M_1 g = 24.500 \text{ N} \quad [0,1]$$

$$N - p_1 = M_1 \frac{v_{1B}^2}{R_B} \quad [0,3]; \text{ però } v_{1B} = v_{1D} = 22,1 \text{ m/s}, \text{ ja que } E_{mec}(B) = E_{mec}(D) \quad [0,3]$$

$$\text{d'on s'obté: } N = 8,57 \cdot 10^4 \text{ N} \quad [0,1]$$

c)

$$E_{mec}(A) = E_{mec}(C) \Rightarrow 0 + M_1 g h_C = \frac{1}{2} M_1 v_{1C}^2 \Rightarrow v_{1C} = 9,9 \text{ m/s} \quad [0,2]$$

$$p_1 - N_C = M_1 \frac{v_{1C}^2}{R_C} \quad [0,3]; \text{ condició: } N_C = 0 \quad [0,4]$$

$$R_C = \frac{v_{1C}^2}{g} = 10 \text{ m} \quad [0,1]$$

Q1

$$\frac{1}{2} m v^2 + \left(-G \frac{m M_T}{R_T} \right) = \left(-G \frac{m M_T}{2 R_T} \right) \quad [0,7]; \quad v = \sqrt{G \frac{M_T}{R_T}} = 7,91 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}} \quad [0,3]$$

Q2

$$v = \frac{e}{t} = \frac{0,3}{1,0} = 0,30 \frac{\text{m}}{\text{s}} \quad [0,3]; \quad T = \frac{1 \text{ s}}{2 \text{ vegades}} = 0,50 \text{ s} \quad [0,3]; \quad \lambda = v T = 0,3 \cdot 0,5 = 0,15 \text{ m} \quad [0,4]$$

OPCIÓ A

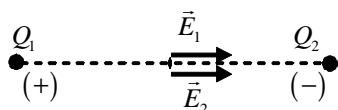
P2

a) $V = k \frac{q}{r}$; $r_1 = 4 \text{ m}$; $r_2 = \sqrt{3^2 + 4^2} = 5 \text{ m}$

$$V_1 = k \frac{q_1}{r_1} = 9 \cdot 10^9 \cdot \frac{10^{-4}}{4} = 225 \cdot 10^3 \text{ V} \quad [0,4]; \quad V_2 = k \frac{q_2}{r_2} = 9 \cdot 10^9 \cdot \frac{-10^{-4}}{5} = -180 \cdot 10^3 \text{ V} \quad [0,4];$$

$$V = V_1 + V_2 = 45 \cdot 10^3 \text{ V} \quad [0,2]$$

b)



$$[0,2] \quad \vec{F} = q\vec{E} = q(\vec{E}_1 + \vec{E}_2) \quad [0,2]$$

$$E = k \frac{|q|}{r^2}; \quad E_1 = 9 \cdot 10^9 \cdot \frac{10^{-4}}{1,5^2} = 400 \cdot 10^3 \frac{\text{N}}{\text{C}} \quad [0,1]; \quad E_2 = 9 \cdot 10^9 \cdot \frac{|-10^{-4}|}{1,5^2} = 400 \cdot 10^3 \frac{\text{N}}{\text{C}} \quad [0,1];$$

$$E = E_1 + E_2 = 8 \cdot 10^5 \text{ N/C} \quad [0,2]$$

$$a = \frac{F}{m} = \frac{qE}{m} = \frac{1,60 \cdot 10^{-19} \cdot 8 \cdot 10^5}{1,67 \cdot 10^{-27}} = 7,67 \cdot 10^{13} \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \quad [0,1]; \quad \vec{a} = a\hat{i} \text{ (o explicat)} \quad [0,1]$$

c) $U_p = QV = Q\left(k \frac{-Q}{r}\right) = -k \frac{Q^2}{r} \quad [0,3]$

$$W = U_p(\text{final}) - U_p(\text{inicial}) = -k \frac{Q^2}{r_f} + k \frac{Q^2}{r_i} = 9 \cdot 10^9 \cdot 10^{-8} \cdot \left(\frac{1}{3} - \frac{1}{6}\right) = 15 \text{ J} \quad [0,7]$$

Q3

$$E_p(\text{màxima}) = \frac{1}{2} k A^2 \Rightarrow k = \frac{2E_p(\text{màxima})}{A^2} = \frac{2 \cdot 50}{0,5^2} = 400 \frac{\text{N}}{\text{m}} \quad [0,4]$$

$$E = E_c + E_p = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2; \quad E = 50 \text{ J es manté constant}; \quad [0,2]$$

$$v = \sqrt{\frac{2E - kx^2}{m}} = \sqrt{\frac{2 \cdot 50 - 400 \cdot 0,2^2}{0,5}} = 13 \frac{\text{m}}{\text{s}} \quad [0,4]$$

Q4

a)

acceleració tangencial = 0 (rapidesa constant) [0,2]

acceleració centípetra:

$$a_c = \frac{v^2}{r} = 1,125 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \quad [0,3]$$

b)

$$\omega = \omega_0 + \alpha t; \quad \alpha = \frac{\omega - \omega_0}{t} = \frac{v - v_0}{r t} = \frac{1 - 3}{8 \cdot 10} = -0,025 \frac{\text{rad}}{\text{m}^2} \quad [0,2]$$

$$v = \omega r \quad [0,1]$$

$$a_t = \alpha r = -0,025 \cdot 8 = -0,20 \text{ m/s}^2 \quad [0,2]$$

OPCIÓ B

P2

$$\text{a) } F = k \Delta x \Rightarrow k = \frac{F}{\Delta x} = \frac{mg}{\Delta x} = \frac{10 \cdot 9,8}{0,02} = 4.900 \frac{\text{N}}{\text{m}} \quad [0,3]$$

$$x = A \cos(\omega t + \theta_0); \quad \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{4.900}{10}} = 22,1 \text{ s}^{-1} \quad [0,2]$$

Agafem el sentit positiu de l'eix X cap amunt i el seu origen en la posició d'equilibri.

Condicions inicials: $t = 0$; $x = -A$; $-A = A \cos \theta_0 \Rightarrow \cos \theta_0 = -1 \Rightarrow \theta_0 = \pi \text{ rad} \quad [0,2]$

(També es pot agafar el sentit positiu de l'eix X cap avall. Llavors $\theta_0 = 0 \text{ rad}$)

$$x = 0,03 \cos(22,1t + \pi) \text{ (en metres)} \quad [0,3]$$

$$\text{b) } v = \dot{x} = -0,03 \cdot 22,1 \sin(22,1t + \pi) = -0,663 \sin(22,1t + \pi) \text{ (en m/s)} \quad [0,6]$$

$$v(5) = -0,663 \sin(22,1 \cdot 5 + \pi) = -0,343 \text{ m/s} \quad [0,4]$$

$$\text{c) } F = -kx = -4.900 \cdot 0,03 \cos(22,1t + \pi) = 147 \cos(22,1t + \pi) \text{ (en N)} \quad [0,6]$$

$$F(6) = 147 \cos(22,1 \cdot 6 + \pi) = -117 \text{ N} \quad [0,4]$$

El problema també es pot resoldre agafant una funció sinus per l'elongació. En aquest cas, valoreu la resolució de forma equivalent a la resolució anterior.

Les dues qüestions de l'opció B puntuen entre totes dues un mínim de 0 punts i un màxim de 2 punts.

Una resposta correcta es puntua amb 0,50 punts, una resposta en blanc són 0 punts i una resposta errònia es puntual amb -0,25 punts. Si la suma de les notes de les dues qüestions és negativa puntueu amb un zero. No poseu puntuacions totals negatives

Q3

1. A
2. B

Q4

1. C
2. A