

EXAMEN LICENTA 2024

**REZUMATELE SUBIECTELOR
SI BIBLIOGRAFIA RECOMANDATA
PENTRU PROBA 1 (EXAMEN ORAL)**

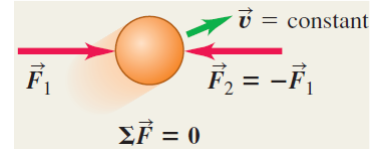
SPECIALIZAREA FIZICA INFORMATICA

SUBIECTUL 1

Principiile mecanicii newtoniene

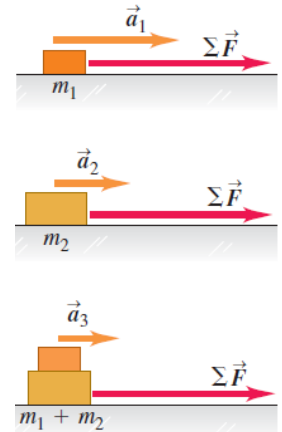
Mecanica clasică, elaborată în esență de Isaac Newton, se bazează pe trei legi foarte generale, numite *principii*. Separat de aceste principii Newton a formulat principiul independenței acțiunii forțelor. Toate celelalte legi ale mecanicii newtoniene se deduc din aceste principii, ca *teoreme*. Formularea principiilor mecanicii newtoniene ține cont de următoarele ipoteze: a) spațiul și timpul sunt absolute, b) masa este independentă de viteză, c) masa unui sistem de corpuri închis este independentă de procesele interne din acel sistem (masa nu se creează și nu dispare).

Principiul inerției (principiul întâi). A fost descoperit de Galilei (1632) și formulat de Newton (1686): *Un punct material își menține starea de repaus sau de mișcare rectilinie uniformă atât timp cât asupra sa nu acționează alte corpuri care să-i schimbe această stare de mișcare.* Proprietatea corpurilor de a-și menține starea de repaus sau de mișcare rectilinie uniformă, în absența



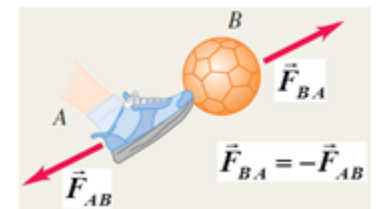
acțiunilor exterioare, respectiv de a se opune la orice acțiune exterioară care încearcă să le schimbe starea de repaus sau de mișcare rectilinie uniformă se numește *inerție*. O măsură a inerției este *masa*. Sistemele de referință în care este valabil principiul inerției se numesc *sisteme de referință inerțiale*. Principiile mecanicii newtoniene sunt valabile în sistemele de referință inerțiale.

Principiul fundamental (principiul al doilea, al forței). Corpurile care interacționează exercită unul asupra celuilalt câte o *forță*. O forță aplicată unui corp poate modifica mărimea și direcția vitezei corpului, adică îi imprimă o *acelerație*. *Principiul al doilea stabilește proporționalitatea directă între accelerație și forța care a produs-o, accelerația și forța fiind vectori care au aceeași direcție și același sens: $\vec{a} = \vec{F} / m$* ; în această ecuație a principiului al doilea m este masa corpului. Principiul al doilea, scris sub forma $\vec{a} = \vec{F} / m$, reprezintă o relație cauzală care arată cum efectul (\vec{a}) depinde de cauză (\vec{F}). Dacă se cunosc masa și accelerația se poate determina forța care a produs accelerația: $\vec{F} = m\vec{a}$. În ecuațiile de mai sus nu se spune nimic despre natura forței: ea poate fi de natură gravitațională, electrică, elastică, de frecare, etc. De aceea, pentru determinarea mișcării unui corp trebuie cunoscută și *legea forței* (de exemplu, legea atracției gravitaționale, legea interacțiunii electrice, legea lui Hooke, etc).



Definind impulsul punctului material ca $\vec{p} = m\vec{v}$ rezultă că forța este egală cu viteza de variație a impulsului punctului material: $\vec{F} = d\vec{p} / dt$. În mecanica clasică, relațiile $\vec{F} = m\vec{a}$ și $\vec{F} = d\vec{p} / dt$ scrise pentru un punct material sunt echivalente.

Principiul acțiunii și reacțiunii (principiul al treilea). Enunțul principiului este următorul: *Dacă un corp acționează asupra altui corp cu o forță, numită acțiune, cel de-al doilea corp acționează asupra primului cu o forță egală în modul și de sens opus, numită reacțiune.* Cele două forțe, acțiunea și reacțiunea, sunt aplicate unor corpuri diferite și acționează *simultan*. Mai trebuie menționat faptul că acest principiu se aplică în mecanică atât în cazul contactului direct dintre corpuri, cât și în cazul acțiunilor ”la distanță” (de exemplu, în cazul atracției gravitaționale).



Principiul independenței acțiunii forțelor. Enunțul principiului este următorul: *Dacă asupra unui punct material acționează simultan mai multe forțe, accelerația imprimată punctului material este egală cu suma vectorială a accelerațiilor pe care le-ar avea punctul material sub acțiunea separată a fiecărei forțe:*

$$\vec{a} = \sum_i \vec{a}_i = \sum_i (\vec{F}_i / m) = \vec{F} / m, \text{ unde } \vec{F} = \sum_i \vec{F}_i .$$



Bibliografie: A. Hristev, *Mecanică și acustică*, Editura Didactică și Pedagogică, București, 1984

SUBIECTUL 2

Lucrul mecanic și energia mecanică în cazul punctului material

Lucrul mecanic al unei forțe constante în mișcarea pe o dreaptă. Forțele pot produce deplasări ale corpurilor pe o direcție oarecare. O măsură a efectului util al forței în acest proces este dată de lucrul mecanic, definit prin produsul dintre deplasare și componenta forței pe direcția deplasării; componenta normală a forței nu poate contribui la deplasarea dată, deci ea nu efectuează lucru mecanic. Astfel, lucrul mecanic efectuat de o forță constantă \vec{F} la deplasarea \vec{s} a unei particule de-a lungul unei drepte se definește ca fiind egal cu produsul scalar dintre forță și deplasare, $L = \vec{F} \cdot \vec{s} = F s \cos \phi$, unde ϕ este unghiul dintre \vec{F} și \vec{s} .

Lucrul mecanic al unei forțe variabile în mișcarea pe o dreaptă. Dacă particula se deplasează de-a lungul axei x iar forța depinde de poziția particulei, adică $F = F_x(x)$, lucrul mecanic este $L = \int_{x_1}^{x_2} F_x dx$ și este numeric egal cu aria cuprinsă între graficul forței și axa x (între x_1 și x_2).

Lucrul mecanic al unei forțe variabile în mișcarea pe o curbă. Dacă particula se mișcă pe o curbă oarecare și poziția ei este specificată cu ajutorul vectorului de poziție \vec{r} lucrul mecanic este dat de integrala curbilinie $L = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r}$. În general, rezultatul integrării depinde de curba pe care se deplasează particula între punctele \vec{r}_1 și \vec{r}_2 .

Dacă rezultatul integrării nu depinde de drum ci doar de poziția punctelor \vec{r}_1 și \vec{r}_2 se spune că forța $\vec{F}(\vec{r})$ este *conservativă* (exemple: forța de atracție gravitațională, forța elastică). Lucrul mecanic al unei forțe conservative pe un drum închis este zero. O altă condiție prin care se poate verifica dacă o forță este conservativă este ca $\nabla \times \vec{F} = 0$.

Teorema energiei cinetice. Variația energiei cinetice a unei particule la deplasarea între două puncte din spațiu este egală cu lucrul mecanic efectuat de rezultanta forțelor (*conservative* și *neoconservative*) pentru deplasarea particulei între cele două puncte, pe un anumit drum: $\Delta E_c = E_c(2) - E_c(1) = \frac{mv_2^2}{2} - \frac{mv_1^2}{2} = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r} = L$. În formă diferențială, teorema energiei cinetice se scrie $dE_c = dL$.

Energia potențială. În cazul forțelor *conservative* integrala $\int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r}$ depinde doar de poziția punctelor \vec{r}_1 și \vec{r}_2 și atunci se poate defini o funcție de poziție $U(\vec{r})$ astfel încât să putem scrie $\int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F}(\vec{r}) \cdot d\vec{r} = -U(\vec{r}_2) + U(\vec{r}_1)$. $U(\vec{r})$ se numește *energia potențială* a particulei. Folosind și teorema energiei cinetice, rezultă că în cazul forțelor conservative avem $E_c(1) + U(1) = E_c(2) + U(2) = E$. E se numește *energie mecanică totală* a particulei. Ultimul rezultat arată că atunci când asupra particulei acționează doar forțe conservative energia mecanică totală se conservă. Dacă se cunoaște energia potențială a particulei se poate afla forța care acționează asupra acesteia folosind operatorul gradient: $\vec{F} = -\nabla U$.

Teorema energiei mecanice. Variația energiei mecanice totale a unei particule la deplasarea între două puncte din spațiu este egală cu lucrul mecanic efectuat de rezultanta forțelor *neoconservative* pentru deplasarea particulei între cele două puncte, pe un anumit drum: $\Delta E = E(2) - E(1) = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F}^{nc}(\vec{r}) \cdot d\vec{r} = L^{nc}$. Dacă asupra particulei *nu* acționează forțe *neconservativă* atunci $L^{nc} = 0$ și rezultă că energia mecanică a particulei *se conservă*.

Bibliografie: A. Hristev, *Mecanică și acustică*, Editura Didactică și Pedagogică, București, 1984

ELECTRICITATE SI MAGNETISM

Prof.univ. Dr. Marin Catalin

SUBIECTUL 3

Proprietatile conductoarelor in echilibru.

a) Câmpul electric este zero în toate punctele

De fapt, dacă nu ar fi zero, sarcinile electrice libere în conductor ar fi supuse acțiunii câmpului, forțelor care dau naștere la mișcarea sarcinilor. De aici ar rezulta curenți în conductor, ceea ce ar fi în contradicție cu ipoteza de echilibru al conductorului.

Deci :

$$\begin{array}{c} \text{într-un conductor în echilibru} \\ \vec{E} = 0 \end{array}$$

b) Potențialul este constant in interior

Această proprietate rezultă din cea precedentă, câmpul electric \vec{E} derivând dintr-un potențial :

$$\vec{E} = -\text{grad } V \quad \text{cu} \quad \vec{E} = 0$$

De unde :

$$\begin{array}{c} \text{într-un conductor în echilibru} \\ V = \text{CONSTANT} \end{array}$$

Suprafața conductorului este o suprafață echipotențială.

c) Densitatea de sarcină în volum este nulă.

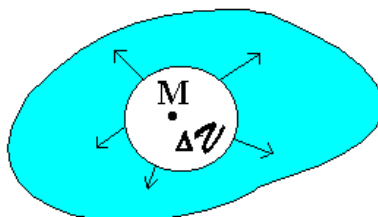


Figura 1

Fie un element de volum ΔV în jurul punctului oarecare M dintr-un conductor în echilibru și (ΔS) suprafața care limitează acest element de volum. Fie ρ densitatea de sarcină în M. Aplicarea teoremei Gauss la suprafața închisă (ΔS) conduce la :

$$\oint_{(\Delta S)} \vec{E} \cdot \vec{n} \, dS = \frac{1}{\epsilon_0} \rho \Delta V$$

Câmpul \vec{E} fiind nul , rezultă același lucru pentru r.

$$\begin{array}{c} \text{într-un conductor în echilibru} \\ \rho = 0 \end{array}$$

OBSERVAȚII

a) Condiția $\rho = 0$ pare să fie în contradicție cu prezența sarcinilor libere într-un conductor. Dar, ρ este o mărime macroscopică și relația $\rho = 0$ semnifică faptul , că orice element de volum , de dimensiuni mari pe scară atomică , este neutru din punct de vedere electric.

b) Dacă un conductor este încărcat electric, sarcina se găsește pe suprafața conductorului.

SUBIECTUL 4

Forța Lorentz.

Fie o sarcină q care se mișcă cu viteza v într-o porțiune din spațiu în care există un câmp magnetic de inducție magnetică B . Asupra sarcinii se va exercita o forță magnetică F , numită forța Lorentz, dată de relația:

$$\vec{F} = q \cdot \vec{v} \times \vec{B}$$

Forța Lorentz este perpendiculară pe planul determinat de vectorii qv și B , iar direcția se poate afla prin regula mâinii drepte, regula burghiului, sau matematic.

Modulul forței Lorentz este: $F = qvB \sin \alpha$ unde α este unghiul făcut între vectorii qv și B .

În Figura 2 sunt ilustrate forțele Lorentz pentru cazurile $q > 0$ și

$q < 0$. De observat, că vectorul qv nu are același sens cu vectorul v dacă sarcina este negativă!

Regula mâinii drepte: degetele de la mâna dreaptă sunt îndoite în direcția de rotire de la vectorul qv spre vectorul B , iar degetul mare indică sensul forței Lorentz (forței magnetice) F .

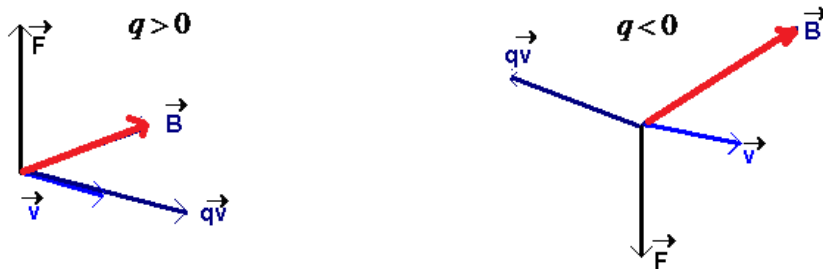


Figura 2.

În cazul aplicării concomitente a unui câmp electric E și a unui câmp magnetic de inducție B , forța F care va acționa asupra unei sarcini q aflată în mișcare cu viteza v , va fi:

$$\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$$

Câmpul magnetic are o acțiune asupra sarcinii q **doar dacă** aceasta se mișcă (dacă $v = 0 \Rightarrow F = 0$).

Unitatea de măsură pentru inducția magnetică este Tesla, care se notează cu T.

Bibliografie:

Notite de curs

SUBIECTUL 5**Principiul I al termodinamicii**

Idei principale:

- menționarea experimentului lui Joule, care a stat la baza Principiului I al Termodinamicii (În 1842 Joule a demonstrat că lucrul mecanic se poate transforma în căldură și invers. Experiența sa demonstrează echivalența lucrului mecanic și a căldurii. Generalizarea acestui rezultat constituie prima variantă a principiului întâi al termodinamicii.)
- formularea lui Clausius a Principiului I („Variația energiei interne a unui sistem închis în cursul unei transformări este egală cu suma dintre lucrul mecanic și căldura primită în cursul acestei transformări).
- expresia matematică (cu variații finite): $\Delta U = Q + L$
- expresia matematică pentru o transformare infinitezimală: $dU = dQ + dL$
- Principiul I ca Lege de Conservare a Energiei (Primul principiu al termodinamicii nu este altceva decât enunțul unui postulat mai general și anume al conservării energiei: energia nu dispare și nu se produce în nici un fenomen din natură, ci doar se transformă dintr-o formă de energie în alta și poate fi transmisă de la un sistem la altul.)
- imposibilitatea realizării unui perpetuum mobile de speța I (“Nu se poate construi o mașină care să efectueze lucru mecanic fără consum de energie și fără a primi căldură din exterior.” sau “Este imposibil să se realizeze în natură un perpetuum mobile de speța I, adică un dispozitiv care să funcționeze periodic și să producă lucru mecanic mai mare decât energia primită din exterior.”)

SUBIECTUL 6**Teoria cinetico-moleculară. Ecuația de stare a gazului ideal**

Idei principale:

- ce este un gaz perfect (ideal): toate moleculele care îl constituie sunt considerate punctuale, și nu interacționează la distanță. În general, orice gaz ideal poate fi considerat perfect dacă este suficient de diluat (adică dacă V este suficient de mare sau p este suficient de mică). Gazul ideal este un ansamblu de N atomi sau molecule identice, care nu interacționează între ele și sunt supuse la o agitație perpetuă și aleatorie.
- ipoteze ale Teoriei Cinetico-Moleculare: atomii sau moleculele gazului sunt assimilate unor particule punctuale caracterizate prin masa acestora; presiunea gazului este determinată de numeroasele ciocniri ale moleculelor cu pereții incintei; volumul ocupat de moleculele gazului este neglijabil în raport cu volumul ocupat de gaz; între moleculele care compun gazul nu acționează forțe intermoleculare; conform principiului inerției, neexistând forțele de interacțiune între particule, acestea se vor mișca rectiliniu și uniform; în procesele de ciocnire moleculele se consideră sfere perfect elastice; toate direcțiile de mișcare sunt la fel de probabile neexistând nici o relație între viteza și direcția de mișcare a moleculei (aceasta înseamnă că mișcarea moleculelor este total dezordonată, adică haotică).
- formula fundamentală a Teoriei Cinetico-Moleculare: $p = \frac{2}{3} n \frac{m_0 \langle c^2 \rangle}{2}$, unde $n = \frac{N}{V}$ este concentrația de molecule, m_0 masa unei molecule, $\langle c^2 \rangle$ viteza pătratică medie, iar $\langle \varepsilon \rangle = \frac{m_0 \langle c^2 \rangle}{2}$ energia cinetică medie a unei molecule
- ecuația de stare a gazului ideal (cu explicarea mărimilor ce intervin): $pV = \nu RT$
- legătura dintre formula fundamentală și ecuația de stare (în formula fundamentală ținem cont că $\langle \varepsilon \rangle = \frac{3}{2} k_B T$, unde $k_B = \frac{R}{N_A}$ este constanta lui Boltzmann, rezultând ecuația de stare)

Bibliografie:

- [1] Dorina Andru Vangheli- Termodinamică și fizică statistică, Ed. Mirton Timișoara (1997).
- [2] Violeta Georgescu, Mardarie Sorohan- Fizică moleculară, Ed. Univ. Al. I. Cuza, Iași (1996).
- [3] Octavian Mădălin Bunoiu- Fizică Moleculară și Căldură, curs nepublicat.

ELECTRODINAMICA RELATIVISTA

Lector Dr. Crucean Cosmin

SUBIECTUL 7

Ecuatiile Maxwell

Ecuatiile care guvernează fenomenele electromagnetice sunt ecuațiile Maxwell. Pentru surse plasate în vid, în sistemul de unități Heaviside-Lorentz, ecuațiile Maxwell sunt:

$$\begin{aligned}\nabla \vec{E} &= \rho, \\ \nabla \vec{B} &= 0, \\ \nabla \times \vec{B} &= \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} + \frac{1}{c} \vec{J}, \\ \nabla \times \vec{E} &= -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}.\end{aligned}$$

Am notat cu \mathbf{E} intensitatea câmpului electric și cu \mathbf{B} inducția magnetică, iar ρ reprezintă densitatea de sarcină electrică și \mathbf{J} densitatea de curent. În afara câmpurilor \mathbf{E} , \mathbf{B} și a surselor ρ , \mathbf{J} , ecuațiile Maxwell cuprind un parametru c , care are dimensiunile unei viteze și este viteza luminii în vid. Ea este fundamentală pentru toate fenomenele electromagnetice și relativiste.

Prima ecuație Maxwell arată că câmpul electric este produs de sarcinile electrice. Altfel spus pot exista sarcini electrice libere care să producă câmpuri electrice. A doua ecuație din contra arată că nu este posibil să avem sarcini magnetice libere.

Din a treia ecuație se observă că câmpurile magnetice sunt produse de câmpuri electrice variabile în timp sau de distribuții localizate de curent. Cea de-a patra ecuație arată că și câmpurile magnetice variabile în timp pot produce câmpuri electrice.

Este de asemenea important să precizăm că pot exista câmpuri electromagnetice în regiuni ale spațiului în care nu avem surse. Câmpurile pot purta energie, impuls și moment cinetic și pot avea o existență total independentă de sarcini și curenți.

SUBIECTUL 8

Transformarile Lorentz

Constanta vitezei luminii, independent de miscarea sursei sale, da nastere unor relatii intre spatiul si timpul din doua sisteme de referinta inertiiale, care sunt cunoscute sub numele de transformari Lorentz. Sa consideram o transformare Lorentz intre doua sisteme de referinta inertiiale S si S' avand viteza relativa v . Daca tinem seama de faptul ca spatiul si timpul sunt omogene si izotrope, legatura dintre cele doua sisteme de coordonate este liniara. Axele celor doua sisteme de referinta sunt paralele si sunt orientate astfel incat sistemul S' se misca in sensul pozitiv al axei x cu viteza v . Atunci legatura dintre coordonatele unui punct S' si coordonatele aceluiasi punct in S este data de transformarea Lorentz:

$$\begin{aligned}t' &= \gamma\left(t - \frac{v}{c^2}x\right), \\x' &= \gamma(x - vt), \\y' &= y, \quad z' = z.\end{aligned}\tag{1}$$

Transformarile Lorentz inverse sunt:

$$\begin{aligned}t &= \gamma\left(t' + \frac{v}{c^2}x'\right), \\x &= \gamma(x' + vt'), \\y &= y', \quad z = z'.\end{aligned}\tag{2}$$

Conform relatiilor (1), (2), coordonatele perpendiculare pe directia de miscare relativa raman neschimbate, iar coordonata paralela si timpul sunt modificate.

Ecuatiile Maxwell sunt invariante la transformari Lorentz. Adica forma acestor ecuatii nu se modifica atunci cand trecem de la un sistem de referinta inertial la alt sistem de referinta inertial folosind transformari Lorentz.

Bibliografie

1. J. D. Jackson , Electrodinamica clasica, vol I+II (Editura tehnica. 1991).
2. W. Greiner, Classical Electrodynamics, (Springer 1998).
3. D. Vulcanov, Curs de electrodinamica si teoria relativitatii, (Editura Mirton, Timisoara, 1998).

MECANICA TEORETICA

Prof. univ. Dr. Vulcanov Dumitru

SUBIECTUL 9

Principiul minimei actiuni. Ecuatiile Euler-Lagrange

- Sistem mecanic. Coordonate. Coordonate, viteze si acceleratii generalizate. Exemple
- Principiul minimei actiuni :

Drumurile fizice in Spatiul Configuratiilor sunt cele pentru care integrala de actiune este stationara in raport cu toate variatiile infinitesimale care pastreaza fixate punctele de capat

Definim actiunea sistemului ca :

$$S = \int_{t_1}^{t_2} L(t, q_1, q_2, \dots, q_s, \dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots, \dot{q}_s) dt$$

L este functia Lagrange (lagrangianul) sistemului

- Deducerea ecuatiilor de miscare folosind acest principiu :

rezulta (se cer calculele in detaliu) :

$$\delta S = \delta \int_{t_1}^{t_2} L(t, q_1, q_2, \dots, \dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots) dt = 0$$



ECUATIILE EULER-LAGRANGE

$$\frac{\partial L}{\partial q_i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = 0$$

- Proprietatile Lagrangianului si actiunii
- Lagrangianul si ecuatiile Euler-Lagrange pentru sisteme simple (punct material liber sau system de puncte in cimp exterior). Energia cinetica si energia potentiala

Bibliografie minimala :

- Landau, L. Lifshitz – Curs de Fizica Teoretica, vol. 1 – Mecanica – exista zeci de editii ale acestei carti, in engleza, franceza, inclusiv in romana la Editura Tehnica, 1966
- B. NDemsoreanu – Mecanica Teoretica – Timisoara, 2002
(<http://www.physics.uvt.ro/~brutus/mecanica.pdf>)
- D. Luca, C. Stan- Mecanica clasica, iasi, 2007 (http://newton.phys.uaic.ro/data/pdf/Mecanica_clasica.pdf)

SUBIECTUL 10

Experimente care au dus la inițierea și dezvoltarea Mecanicii Cuantice.

1. Efectul fotoelectric - energia electronilor emiși de suprafețe metalice radiate cu unde electromagnetice de înaltă frecvență (ultraviolete) depinde liniar de frecvența radiației incidente și nu cu intensitatea sa. Emisia are loc spontan. Există o frecvență de prag sub care nu mai are loc emisia de electroni indiferent de intensitatea radiației electromagnetice incidente.

Problema este rezolvată de Einstein în 1905 prin ipoteza că fotonii incidenti au caracter corpuscular, radiația fiind formată din cuante. Ipoteza caracterului dual, ondulatoriu și corpuscular, al radiației electromagnetice.

2. Spectrele atomice și modelul planetar Rutherford al atomului de Hidrogen - nu se poate explica stabilitatea atomilor.

Problema este rezolvată de Modelul Bohr pentru atomul de Hidrogen în 1913. Acest model arată că sunt acceptabile doar anumite stări staționare ale electronilor în atomul de Hidrogen. Emisia sau absorbția de fotoni are loc numai atunci când atomul suferă o tranziție între două niveluri permise de energie.

3. Experiențe de difracție și interferență cu electroni. Electronii se comportă în aceste experiențe ca unde.

Problema este rezolvată de Ipotezele de Broglie în 1923/1924. Se atașează particulelor materiale și proprietăți ondulatorii asemenea radiației.

ELECTRONICA

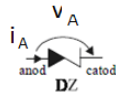
Prof.univ. Dr. Malaescu Iosif

SUBIECTUL 11

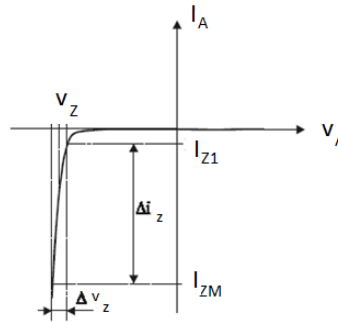
Dioda Zener (stabilizatoare de tensiune)

Este formată dintr-o JPN puternic dopată cu impurități și care funcționează normal în regim de polarizare inversă. Scopul urmărit este ca la terminalele dispozitivului să se obțină o tensiune aproximativ constantă la variații mari ale curentului.

- simbol pentru DZ



- caracteristica statică a DZ



- mecanisme de creștere a curentului:
 - *multiplicarea în avalanșă* a purtătorilor de sarcină
 - *efectul Zener* în care purtătorii de sarcină sunt generați chiar de către câmpul electric care se creează în joncțiune.
- parametrii caracteristici: - *tensiunea de stabilizare Zener V_Z*; - *curentul invers maxim I_{ZM}*; *rezistența internă r_z*,

$$r_z = \frac{\Delta v_z}{\Delta i_z}$$

SUBIECTUL 12

Amplificatorul operational. Derivare și integrare folosind AO

S-punct de sumare;
 v_o – tensiune de ieșire;
 v_e – tensiune de eroare

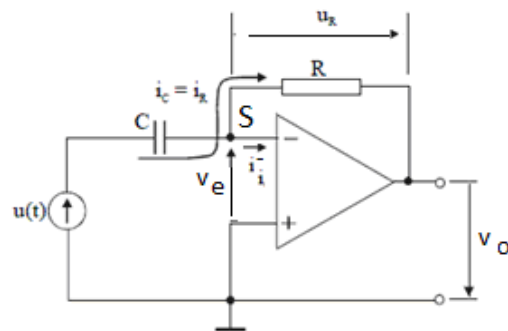
Condiții:

- 1) condiția de punct de sumare;
 $v_e \cong 0$
- 2) condiția de curent nul la intrare;
 $i_i^- \cong 0$

circuitul de derivare

$$i_R(t) = i_C(t) = C \frac{du_c(t)}{dt}$$

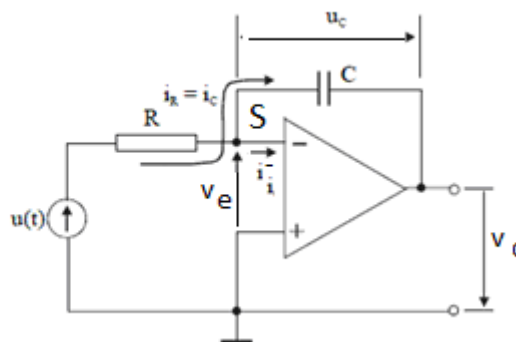
$$v = -RC \frac{du_c(t)}{dt}$$



circuit de integrare

$$i_C(t) = \frac{u(t)}{R}$$

$$v = -\frac{1}{RC} \int u(t) dt$$



SUBIECTUL 13

Modelul Bohr

• *Postulatele lui Bohr*

1. Atomii și sistemele atomice se pot găsi timp îndelungat numai în stări bine determinate, numite stări staționare, în care nu emit și nu absorb energie.

Energia sistemului atomic în aceste stări este cuantificată, adică ia valori ce alcătuiesc un șir discontinuu: W_1, W_2, \dots, W_n

2. La trecerea dintr-o stare staționară în alta, atomii emit sau absorb numai radiații monocromatice de frecvență bine determinată, dată de relația:

$$h \nu_{n,k} = W_n - W_k$$

• *Cuantificarea orbitelor circulare*

Electronul se va roti în jurul nucleului pe o orbită circulară de rază r_n , dacă forța centrifugă, ce acționează asupra sa, devine egală cu forța coulombiană de atracție dintre electron și nucleu, astfel încât să se asigure stabilitatea dinamică a sistemului.

$$\frac{m v_n^2}{r_n} = \frac{Z e^2}{4 \pi \epsilon_0 r_n^2}$$

Pe baza primului postulat, mișcarea electronului se poate face numai pe orbitele pentru care:

$$m v_n r_n = n \frac{h}{2 \pi}$$

• *Expresiile energiei și razei orbitelor*

Energia totală a unui atom de hidrogen, aflat într-o anumită stare staționară, va fi egală cu suma dintre energia cinetică și cea potențială.

$$W_n = - \frac{1}{n^2} \cdot \frac{m_0 Z^2 e^4}{8 \epsilon_0^2 h^2}$$

Raza orbitei:

$$r_n = n^2 \frac{\epsilon_0 h^2}{\pi m_0 Z e^2}$$

• *Explicarea datelor experimentale, găsirea formulei Balmer*

$$\tilde{\nu}_{n,m} = \frac{1}{\lambda_{n,m}} = R \left(\frac{1}{n^2} - \frac{1}{m^2} \right) \quad n, m \in N^*; n < m$$

unde: $\nu_{n,m}$ - număr de undă, λ - lungime de undă, R - constanta Rydberg, specifică tipului de atom.

• *Importanța modelului și insuficiențele acestuia*

(de argumentat)

SUBIECTUL 14**Radioactivitatea. Legea dezintegrării radioactive**➤ **Definiția radioactivității**

Radioactivitatea este proprietatea unor specii nucleare naturale sau artificiale, numiți nuclizi radioactivi, de a emite în mod spontan diferite tipuri de particule (de exemplu: fotoni, electroni, neutrini, nuclee de heliu) reunite sub denumirea de radiații.

➤ **Tipuri de dezintegrare radioactivă**

- dezintegrarea α (emisie de nuclee de heliu)
- dezintegrarea β și captura electronică
- emisia γ și conversia internă

➤ **Expresia legii dezintegrării radioactive**

Probabilitatea de dezintegrare a unui nucleu în unitatea de timp este λ și se numește constanta de dezintegrare. Unitatea de măsură în S.I este s^{-1} .

$N(t) = N_0 \cdot e^{-\lambda t}$, unde N_0 reprezintă numărul de nuclizi radioactivi din eșantion la momentul $t = 0$, $N(t)$ este numărul de nuclizi radioactivi care au rămas nedezintegrați după timpul t .

➤ **Perioada de înjumătățire și timpul mediu de viață al nucleelor radioactive**

Perioada de înjumătățire $T_{1/2}$ reprezintă intervalul de timp după care numărul de nuclee rămase nedezintegrate în sursă se reduce la jumătate.

$$N(T_{1/2}) = \frac{N_0}{2} = N_0 \cdot e^{-\lambda T_{1/2}} \Rightarrow \ln 2 = \lambda T_{1/2} \Rightarrow T_{1/2} = \frac{\ln 2}{\lambda}$$

Gradul de instabilitate al unui nucleu într-o stare dată este exprimat prin „durata medie de viață τ ” sau prin probabilitatea de dezintegrare în unitatea de timp care este o mărime constantă în timp (constanta de dezintegrare $\lambda = 1/\tau$).

➤ **Activitatea surselor radioactive**

Activitatea $\Lambda(t)$ a unei surse radioactive este definită ca numărul de nuclee ce se dezintegrează în unitatea de timp:

$$\Lambda(t) = \left| \frac{dN}{dt} \right| = \lambda \cdot N(t) = \Lambda_0 \cdot e^{-\lambda \cdot t}$$

unde:
$$\Lambda_0 = \lambda \cdot N_0$$

Activitatea are ca unitate de măsură becquerel-ul. Un becquerel este egal cu o dezintegrare radioactivă pe secundă: $1 \text{ Bq} = 1 \text{ s}^{-1}$. Are ca unitate tolerată curie-ul (Ci) care corespunde la $3,700 \cdot 10^{10} \text{ s}^{-1}$ ($1 \text{ Ci} = 3,7 \cdot 10^{10} \text{ Bq}$).

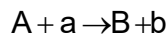
SUBIECTUL 15

Reacții nucleare

➤ *Definiție, caracteristici generale*

O reacție nucleară constă într-o ciocnire dintre un nucleu și o particulă (care poate fi și un alt nucleu) în urma căreia rezultă un nou nucleu și o altă particulă.

Reacția nucleară se poate scrie simbolic sub forma:



➤ *Bilanțul energetic*

O reacție nucleară este caracterizată de energia de reacție Q care se calculează cu formula:

$$Q = [(M_A + m_a) - (M_B + m_b)] \cdot c^2..$$

Reacția nucleară este exotermă dacă $Q > 0$ și endotermă dacă $Q < 0$.

➤ *Energia de prag a reacțiilor nucleare*

$$E_{prag} = |Q| \frac{m + M}{M}$$

➤ *Tipuri de reacții nucleare*

(reacții (n, γ) , (n, p) , (n, α) , reacții cu formare de mai mulți nucleoni.)

➤ *Mecanismul reacțiilor nucleare*

(formarea nucleului intermediar și dezexcitarea nucleului intermediar)

Bibliografie

1. Note de curs
2. L. Volkman, „Fizică nucleară”, Tipografia Universității din Timișoara, 1994
3. G. Semenescu, S.Rapeanu, T.Magda "Fizica Atomica si Nucleara", Ed. Tehnica, București, 1976

OPTICA

Lector. univ. Dr. Lighezan Liliana

SUBIECTUL 16

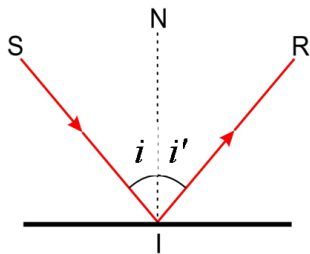
Principiul lui Fermat

- Între două puncte, lumina se propagă întotdeauna pe acel drum pentru care timpul de propagare este extrem (minim, maxim sau staționar, în general fiind minim).
- Între două puncte, lumina se propagă întotdeauna pe acel drum pentru care drumul optic este extrem (minim, maxim sau staționar, în general fiind minim).

Legile reflexiei și refracției

Dacă lumina cade pe suprafața de separație dintre două medii, în cazul general, se produc două fenomene: reflexia și refracția. Reflexia este fenomenul prin care raza de lumină își schimbă direcția de propagare, întorcându-se în mediul din care a provenit, iar refracția este fenomenul prin care raza de lumină își schimbă direcția de propagare, trecând în cel de-al doilea mediu.

a) Legile reflexiei



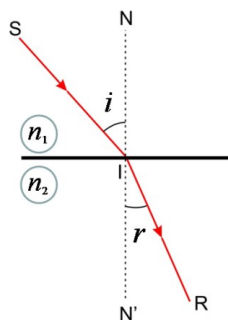
- SI – raza incidentă
- NI – normala la suprafața de separație dintre medii
- IR – raza reflectată
- i – unghi de incidență
- i' – unghi de reflexie

1. Raza incidentă, raza reflectată și normala la suprafața de separație dintre medii în punctul de incidență sunt coplanare.

2. Unghiul de incidență este egal cu unghiul de reflexie.

$$i = i'$$

b) Legile refracției



- SI – raza incidentă
- NI – normala la suprafața de separație dintre medii
- IR – raza refractată
- i – unghi de incidență
- r – unghi de refracție

1. Raza incidentă, raza refractată și normala la suprafața de separație dintre cele două medii în punctul de incidență sunt coplanare.

2. Între unghiul de incidență i și unghiul de refracție r există următoarea relație (legea Snellius - Descartes):

$$\frac{\sin i}{\sin r} = \frac{n_2}{n_1} = n_{21}$$

în care: n_1 este indicele de refracție al mediului din care provine lumina, n_2 este indicele de refracție al mediului în care trece lumina, iar n_{21} este indicele de refracție relativ al mediului în care trece lumina, față de mediul din care provine lumina.

SUBIECTUL 17

Construcții de imagini în sisteme optice centrate

Construcțiile de imagini în sisteme optice centrate se realizează ținând cont de următoarele reguli:

1. O rază de lumină paralelă cu axa optică a unui sistem optic centrat și incidentă pe suprafața acestuia, dincolo de sistem se va propaga pe direcția focarului imagine al sistemului.

2. O rază de lumină care se spropaga pe direcția focarului obiect al unui sistem optic centrat, fiind incidentă pe suprafața sistemului, dincolo de sistem se va propaga paralel cu axa optică a acestuia.

Formula lentilelor subțiri

Pentru o lentilă subțire, cu fețele în același mediu, distanța focală f a lentilei este dată de relația:

$$\frac{1}{f} = (n_r - 1) \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

în care n_r este indicele de refracție relativ al lentilei față de mediul exterior ($n_r = \frac{n}{n_0}$, n fiind indicele de refracție al lentilei, iar n_0 cel al mediului exterior), iar R_1 și R_2 sunt razele de curbură ale suprafețelor lentilei.

Dacă un obiect se află în fața unei lentile subțiri, la distanța p față de lentilă, și dacă lentila are fețele în același mediu, atunci imaginea obiectului dată de lentilă se va forma la distanța p' față de lentilă, relația dintre p și p' fiind:

$$\frac{1}{p'} - \frac{1}{p} = \frac{1}{f}$$

unde f este distanța focală a lentilei.

Formula oglinzilor sferice

Dacă un obiect se află în fața unei oglinzi sferice, la distanța p față de oglindă, atunci imaginea obiectului dată de oglindă se va forma la distanța p' față de oglindă, relația dintre p și p' fiind:

$$\frac{1}{p'} + \frac{1}{p} = \frac{2}{R} = -\frac{1}{f}$$

unde R este raza de curbură a oglinzii, iar f este distanța focală a oglinzii.

SUBIECTUL 18

Valoarea medie, Deviatia, Dispersia si Deviatia standard

Daca o functie $f(x)$ poate lua valorile $f(x_i)$, $i=1,N$ cu probabilitatile $P(x_i)$, atunci **valoarea medie** a functiei poate fi calculata:

$$\overline{f(x)} = \sum_{i=1}^N P(x_i)f(x_i)$$

In cazul unei distributii continue de probabilitate, valoarea medie a functiei $f(x)$ intr-un interval (a,b) va fi

$$\overline{f(x)} = \int_a^b P(x)f(x)dx$$

In ambele cazuri fiind indeplinite conditiile de normalizare: $\sum_{i=1}^N P(x_i) = 1$, respectiv $\int_a^b P(x)dx = 1$.

Alte marimi relevante pentru calculele statistice sunt:

Deviatia $\Delta f = f(x) - \overline{f(x)}$;

Dispersia $\overline{\Delta f(x)^2} = \overline{(f(x) - \overline{f(x)})^2}$ si

Deviatia standard $\sigma_f = \sqrt{\overline{\Delta f(x)^2}}$.


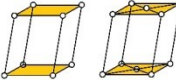
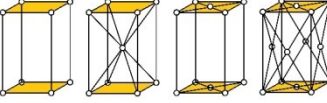
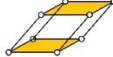
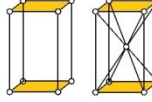

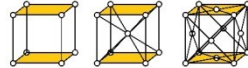
Este de asteptat sa fie prezentate si proprietatile acestor marimi si exemple simple care sa arate utilitatea acestora.

SUBIECTUL 19

Retele Bravais, retea reciproca

baza rețelei directe: $\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3\}$ (a_i – perioadele pe axele cristaline, α_{ij} – unghiurile dintre acestea)

singonii, rețelele Bravais

<i>triclinic</i>	$a_1 \neq a_2 \neq a_3$ $\alpha_{12} \neq \alpha_{23} \neq \alpha_{31} \neq 90^\circ$	
<i>monoclinic</i>	$a_1 \neq a_2 \neq a_3$ $\alpha_{12} = \alpha_{23} = 90^\circ; \alpha_{31} \neq 90^\circ$	
<i>ortorombic</i>	$a_1 \neq a_2 \neq a_3$ $\alpha_{12} = \alpha_{23} = \alpha_{31} = 90^\circ$	
<i>trigonal</i>	$a_1 = a_2 = a_3$ $\alpha_{12} = \alpha_{23} = \alpha_{31} \neq 90^\circ$	
<i>tetragonal</i>	$a_1 = a_2 \neq a_3$ $\alpha_{12} = \alpha_{23} = \alpha_{31} = 90^\circ$	
<i>hexagonal</i>	$a_1 = a_2 \neq a_3$ $\alpha_{12} = 120^\circ; \alpha_{23} = \alpha_{31} = 90^\circ$	
<i>cubic</i>	$a_1 = a_2 = a_3$ $\alpha_{12} = \alpha_{23} = \alpha_{31} = 90^\circ$	

baza rețelei reciproce: $\mathbf{b}_i = 2\pi \frac{\mathbf{a}_j \times \mathbf{a}_k}{\mathbf{a}_i (\mathbf{a}_j \times \mathbf{a}_k)}$ unghiurile dintre axe: $\beta_{ij} = \arccos \left(\frac{\cos \alpha_{jk} \cos \alpha_{ki} - \cos \alpha_{ij}}{\sin \alpha_{jk} \sin \alpha_{ki}} \right)$

SUBIECTUL 20

Efecte termoelectrice in solide

Fenomene de transport care apar în conductoarele strabatute de curent electric în prezenta unui gradient de temperatura, ca urmare a interdependentei dintre fenomenele termice si electrice într-un sistem de conductoare sau semiconductoare omogene. Există trei efecte termoelectrice importante: *Seebeck*, *Peltier* si *Thomson*.

Efectul Seebeck

Constă in aparitia unui curent electric într-un circuit format din două materiale diferite, ale căror contacte (jonctiuni, suduri) sunt mentinute la temperaturi diferite. Astfel, într-un circuit închis de formă circulară format din două materiale diferite A si B se constată că atât timp cât temperaturile de la cele două contacte diametral opuse sunt egale nici-un fel de curent electric nu va fi generat de-a lungul circuitului. Atunci însă când temperaturile T_1 și T_2 ale celor două contacte (jonctiuni) sunt diferite, o anumită tensiune electromotoare va apare în circuit, ce va genera un current electric si apariția unei tensiuni termoelectromotoare E .

$$E = \int_{T_1}^{T_2} (S_A - S_B) dT$$

unde S_A și S_B sunt coeficienții Seebeck ai celor două metale aflate în contact.

Efectul Peltier

Este inversul efectului Seebeck: aplicând o tensiune electromotoare unui ansamblu de conductori sau semiconductori, apare o absorție sau o degajare de căldură la contactele dintre aceștia, o jonctiune se răcește, iar alta se încălzește, degajarea sau absorbtia de căldură depinzand de sensul curentului electric. Dacă sensul curentului electric se schimbă atunci se schimbă si sensul efectului.

Explicatia efectului Peltier:

La contactul a două materiale se formează un camp intern de contact, datorită concentratiilor diferite ale purtătorilor de sarcină din acestea. Dacă curentul trece in sens invers campului de contact, atunci sursa exterioară trebuie să furnizeze o energie suplimentară care se va degaja in contact, ducand astfel la încălzirea acestuia. In caz contrar acest camp intern va efectua un lucru mecanic de deplasare a sarcinilor, energia necesară fiind absorbită de la rețeaua cristalină a materialelor in contact, ceea ce duce la răcirea acestuia.

Cantitatea de căldură degajată sau absorbită: $Q = Pit$, P – coeficient Peltier. Cantitatea de căldură degajată depinde de natura materialelor in contact, de intensitatea curentului electric si de timpul cat trece curentul.

Aplicatii: Fenomenele termoelectrice sunt folosite pentru măsurarea diferențelor de temperatură (efectul Seebeck), sau pentru răcirea magnetică a unor jonctiuni între metale cu coeficienți Peltier sau Thomson diferiți.

Bibliografie:

Note de curs

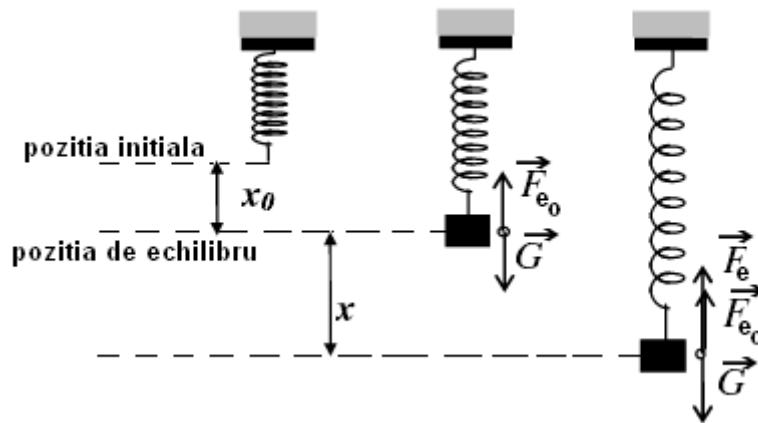
OSCILATII SI UNDE ELASTICE

Conf. univ. Dr. Resiga Daniela

SUBIECTUL 21

Pendulul elastic

- **Pendulul elastic** = un punct material de masa m suspendat de un resort elastic de constanta elastica k , care efectueaza oscilatii.



- **Pozitia de echilibru** corespunde lungimii initiale, “nedeformate”, a resortului cu corpul suspendat. In aceasta pozitie:

$$\vec{G} + \vec{F}_{e_0} = 0 \Rightarrow m g = k x_0 \Rightarrow x_0 = \frac{m g}{k}$$

- **Principiul al II-lea al dinamicii:**

$$\begin{aligned} m \vec{a} &= \vec{F}_e \\ \Rightarrow m \ddot{x} &= -k x \quad / : m \neq 0 \\ \Rightarrow \ddot{x} + \frac{k}{m} x &= 0 \end{aligned}$$

Notam: $\frac{k}{m} = \omega^2$, $\omega =$ pulsatia, $\Rightarrow \boxed{\ddot{x} + \omega^2 x = 0}$ \rightarrow **ecuatia diferentiala a miscarii.**

- **Solutia (legea miscarii):** $\boxed{x = A \cos(\omega t + \varphi)}$ (exprimat fata de pozitia de echilibru).

- **Observatie: oscilatii armonice**

- Utilizand notatia: $\frac{k}{m} = \omega^2$ si $\omega = \frac{2\pi}{T}$ se obtine:

$$\boxed{T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}} \rightarrow \text{perioada oscilatiei.}$$

Bibliografie:

1. O. Aczel, *Mecanica fizica, oscilatii si unde*, Tipografia Universitatii din Timisoara, 1973.
2. A. Hristev, *Mecanica si acustica*, Editura Didactica si Pedagogica Bucuresti, 1984.

SUBIECTUL 22

Metode de rezolvare a ecuațiilor neliniare

Scopul gășirii rădăcinilor unei funcții neliniare $f(x)$ este acela de a afla valoarea $x=c$ astfel încât $f(c)=0$. În procesul de determinare a rădăcinilor unei ecuații neliniare există două faze:

- Gășirea unei valori apropiate (delimitarea soluției);
- Rafinarea acestei valori până la precizia dorită.

Delimitarea soluției implică estimarea unei valori care poate fi folosită ca aproximație inițială sau punct de pornire, într-o procedură sistematică care rafinează soluția într-o manieră eficientă până la o toleranță specificată. Dacă e posibil, rădăcina trebuie poziționată într-un interval, la capetele căruia funcția neliniară are semne contrare.

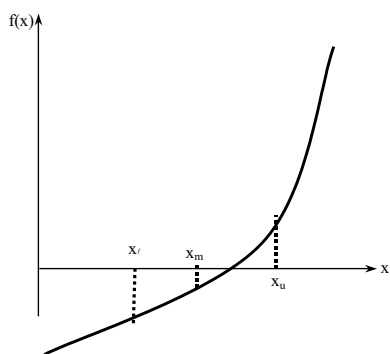
Rafinarea soluției implică determinarea soluției cu o anumită toleranță. Metode de rafinare a soluției sunt:

- Prin încercări și calculul erorilor (foarte ineficientă)
- Metode pe domeniu închis
- Metode pe domeniu deschis

Metodele pe domeniu închis încep prin gășirea a două valori pentru x astfel încât rădăcina $x=c$ să se afle între ele și reducerea sistematică a intervalului astfel încât rădăcina să fie inclusă în el. Cea mai cunoscută metodă pe domeniu închis este: *metoda biseecției* (metoda înjumătățirii intervalului).

Teoremă: O ecuație $f(x)=0$, unde $f(x)$ este o funcție continuă reală, are cel puțin o soluție între x_i și x_s dacă $f(x_i) \cdot f(x_s) < 0$.

Metoda biseecției



Algoritmul metodei:

- **Pasul 1:** Alegem x_i și x_s , ca valori inițiale, astfel încât $f(x_i)f(x_s) < 0$.
- **Pasul 2:** Calculăm mijlocul intervalului: $x_m = \frac{x_i + x_s}{2}$
- **Pasul 3:** Verificăm valoarea de adevăr a următoarelor expresii:
 - Dacă $f(x_i)f(x_m) < 0$, atunci există o rădăcină în intervalul $[x_i, x_m]$ și $x_i = x_i$; $x_s = x_m$
 - Dacă $f(x_i)f(x_m) > 0$, atunci există o rădăcină în intervalul $[x_m, x_s]$ și $x_i = x_m$; $x_s = x_s$
 - Dacă $f(x_i)f(x_m) = 0$, atunci x_m este rădăcină

- **Pasul 4:** Estimăm soluția ecuației: $x_m = \frac{x_i + x_s}{2}$

și determinăm eroarea absolută: $|x_s - x_i| \leq \epsilon$

- **Pasul 5:** Ne reîntoarcem la pasul 3.
Dacă numărul de iterații efectuat este mai mare decât numărul maxim de iterații, atunci algoritmul se oprește.

Bibliografie:

1. A. Klein, A. Godunov, Introductory computational physics, Cambridge Univ. Press, 2006.
2. T. A. Beu, Calcul numeric în C, Editura Microinformatica, Cluj, 1999.

SUBIECTUL 23

Caracteristici generale ale sistemelor de operare moderne

Multitasking – se referă la posibilitatea unui SO de a rula mai multe procese în același timp.

Multiuser – mai mulți utilizatori pot avea simultan acces la resursele sistemului.

Toate sistemele de operare (SO) moderne oferă în prezent facilitatea de multitasking. Diferențele constau în algoritmi pe care acestea le folosesc pentru a “emula” multitasking-ul (un multitasking real se poate obține doar pe un sistem care ar avea câte un procesor pentru fiecare program în parte).

Arhitectura micro-kernel – presupune repartizarea unui număr minim de funcții pentru kernel (funcții de bază, pentru adrese, pentru comunicarea inter-procese etc); celelalte funcții rulează în modul utilizator, fiind tratate ca alte aplicații.

Multi-threading – presupune împărțirea unui proces în mai multe unități denumite *fire de execuție (threads)*, care pot rula simultan.

Firul de execuție (thread) este un concept asemănător cu cel de proces. Orice proces poate consta din unul sau mai multe fire de execuție. Acestea nu sunt noi procese, deoarece au în comun variabilele globale, zona de cod și sunt văzute de sistemul de operare ca un singur proces. Practic, firele de execuție pot fi privite ca *instanțe ale aceluiași proces, aflate în diferite puncte de execuție*.

Multi-procesare simetrică (Symmetric multi-processing) – presupune existența unui computer independent cu procesoare multiple care împart aceeași memorie și facilități I/O. Toate procesoarele pot executa aceleași funcții.

Sisteme de operare distribuite (Distributed operating systems) – resursele dintr-o rețea sunt partajate în mod egal între activitățile existente în rețea, iar procesoarelor din rețea li se alocă sarcini în funcție de necesități.

Bibliografie

1. A. S. Tanenbaum, *Modern Operating Systems*, Third Edition, Amsterdam, 2009.
2. D. M. Bălățeanu, *Sisteme de operare (Notițe de curs)*, 2017.

SUBIECTUL 24

Transportul datelor pe o legatura de date

Modelul de referință ISO OSI (International Standards Organization - Open System Interconnection).

1. Nivelul fizic
2. Nivelul legătură de date
- 3 Nivelul rețea
- 4 Nivelul transport
- 5 Nivelul sesiune
- 6 Nivelul prezentare
- 7 Nivelul aplicație

Modelul de referință TCP/IP

TCP (Transmission Control Protocol) are rolul de împărțire a datelor în pachete și asigură transmiterea corectă a mesajelor între computere.

IP (Internet Protocol) asigură livrarea pachetelor numai dacă în funcționarea rețelelor nu apar erori.

Protocolul

1. Nivelul Aplicație
2. Nivelul Transport
3. Nivelul Internet
4. Nivelul Acces rețea

Protocoale comune OSI - TCP/IP

- DHCP (Dynamic Host Configuration Protocol) - atribuirea dinamica de adrese IP echipamentelor de rețea,
- DNS (Domain Name System) – translatarea numelor în adrese IP,
- FTP (File Transfer Protocol) - transfer de fișiere,
- HTTP (Hyper Text Transfer Protocol) - aplicații web (prezentare, baze de date etc.),
- IMAP (Internet Message Access Protocol) și POP (Post Office Protocol) – protocoale folosite de clienții locali de email de preluare a email-urilor de pe servere de email,
- SMTP (Simple Mail Transfer Protocol) – standard pentru transmiterea email-urilor,
- SNMP (Simple Network Management Protocol) - administrare și monitorizare
- SSH (Secure Shell) – transmitere securizată a datelor
- Telnet - terminale virtuale

Bibliografie

1. Lydia Parziale, David T. Britt, Chuck Davis, Jason Forrester, Wei Liu, Carolyn Matthews, Nicolas Rosselot; TCP/IP Tutorial and Technical Overview; Business Machines Corporation, 2006
2. https://ro.wikipedia.org/wiki/Modelul_OSI
3. <http://searchnetworking.techtarget.com/answer/What-is-the-difference-between-OSI-model-and-TCP-IP-other-than-the-number-of-layers>
4. <http://www.vlsm-calc.net/models.php>
5. <http://www.vlsm-calc.net/models.php>
6. https://www.google.ro/url?sa=t&rct=j&q=&esrc=s&source=web&cd=3&ved=0ahUKEwiUrued5NjKAhUEkSwKHf1qDTsQFggoMAI&url=http%3A%2F%2Fendiptfsetic.tvet.ro%2Fmateriale%2FMateriale_de_predare%2FGS%2FMP2%2FMP2_Modele%2520de%2520referin%25C5%25A3%25C4%2583%2520OSI_TCPIP%2520STANICA%2520GIOVANNA.doc&usq=AFQjCNGO-AhRGmnhTC5wLRg8o-m6Kwsh2w&sig2=IwVnJJExemoop7tloPT87g&bvm=bv.113034660,d.bGg&cad=rja

SUBIECTUL 25

Principiile relativitatii generale. Ecuatiile Einstein

- Spatiu-timp curb : varietate diferentiabila 4-dimensională reală cu metrică lorentziană (cu semnătură +2 sau -2) compatibilă cu conexiunea – adică are o structură riemanniană
- Legile relativității restrinse (cauzalitate, transformări Lorentz, etc) sunt valabile local adică pe hărțile locale din jurul unui punct de pe varietatea spațiu timp
- Legătura între geometria spațiu-timpului și materie este dată de ecuațiile Einstein :

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}R g_{\mu\nu} = \kappa T_{\mu\nu} = \frac{8\pi G}{c^4} T_{\mu\nu}$$

Unde $R_{\mu\nu}$ este tensorul Ricci, R este curbura scalară, $g_{\mu\nu}$ este tensorul metric și $T_{\mu\nu}$ este tensorul energie-impuls. G este constanta gravitațională și c viteza luminii în vid (300.000 km/s). Avem deci aici de a face cu noțiuni de geometrie diferențială riemanniană, generalizare a geometriei euclidiene (mijlocul sec. 19).

- Calculul ecuațiilor Einstein folosind platforma Maple și pachetul de geometrie diferențială și gravitație GrTensorII pentru cazuri simple de soluții exacte : Schwarzschild, Robertson-Walker, etc.

Bibliografie

- D.N. Vulcanov – Curs minimal de relativitate generală și gravitație, Editura Mirton, Timisoara, 1997
- B.F. Schutz – A first course of general relativity, Cambridge Univ. Press. 2004
- Wikipedia: https://ro.wikipedia.org/wiki/Teoria_relativității_generale și bibliografia de aici, destul de bună

SUBIECTUL 26

Rezolvarea ecuației undelor folosind diferențe finite

Formularea problemei (scrierea ecuației undelor și a condițiilor pe frontiera):

$$\frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial x^2} = 0, \quad 0 \leq x \leq L, \quad t > 0$$

$$u(t, 0) = \alpha(t), \quad u(t, L) = \beta(t), \quad t \geq 0; \quad \begin{cases} u(0, x) = f(x) \\ \left. \frac{\partial u(t, x)}{\partial t} \right|_{0, x} = g(x) \end{cases}, \quad 0 < x < L$$

Discretizarea ecuației pe o rețea de noduri echidistante:

$$t_j = j\Delta t, \quad x_m = m\Delta x, \quad \Delta x = \frac{L}{N}$$

Scrierea derivatelor cu diferențe finite

$$\left. \frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial t^2} \right|_{j, m} \cong \frac{u_{j+1, m} + u_{j-1, m} - 2u_{j, m}}{(\Delta t)^2}; \quad \left. \frac{\partial^2 u(t, x)}{\partial x^2} \right|_{j, m} \cong \frac{u_{j, m+1} + u_{j, m-1} - 2u_{j, m}}{(\Delta x)^2}$$

Scrierea discretă a ecuației undelor și a condițiilor pe frontiera:

$$u_{j+1, m} = \sigma^2 u_{j, m+1} + 2(1 - \sigma^2) u_{j, m} + \sigma^2 u_{j, m-1} - u_{j-1, m},$$

$$j = 1, 2, \dots; \quad m = 1, 2, \dots, N - 1 \text{ și } \sigma = c \frac{\Delta t}{\Delta x} > 0.$$

$$u_{j, 0} = \alpha_j \quad \text{și} \quad u_{j, N} = \beta_j, \quad j = 0, 1, 2, \dots$$

Scrierea în forma matricială:

$$U^{(j+1)} = BU^{(j)} - U^{(j-1)} + b^{(j)}$$

Pentru calculul valorii următoare în timp $U^{(j+1)}$, schema iterativă de ordinul doi necesită două valori precedente: $U^{(j)}$ și $U^{(j-1)}$.

Bibliografie: Paulescu M (2019) Metode numerice și simulare în fizică. Notite de curs. Curs C3.
Disponibil online: <https://physics.uvt.ro/~marius/mnsf/>

SUBIECTUL 27

Mediul de instrumentatie virtuala LabView

LabView folosește un limbaj de programare grafic pentru a realiza o diagrama bloc, executabila ulterior. Programele din LabView sunt instrumente virtuale notate VI (Virtual Instruments). ce constau dintr-un panou frontal și o diagrama bloc. Panoul frontal (cu butoane, indicatoare, reprezentari grafice și alte obiecte) specifica intrările și ieșirile și creeaza partea operatiilor interactive.

În mediul de programare grafică oferit de LabVIEW, **instrumentul virtual definește un modul software**, un program, ce constă dintr-o interfață cu utilizatorul, **panoul frontal** (ce simulează intuitiv partea din față a instrumentului clasic) și un program de tip schemă-bloc, **diagrama bloc**, accesibilă numai programatorului).

Panoul frontal este interfața dinspre utilizator a instrumentului virtual și elementul de bază al programelor elaborate în LabVIEW deoarece cu ajutorul său se realizează introducerea sau extragerea datelor în/din mediul de programare. În panoul frontal, comenzile care implică intervenția utilizatorului sunt în foarte mare măsură simplificate, fiind preferate elementele de comandă și afișare grafice, denumite **controale** sau **indicatoare**. Controalele reprezintă intrările în instrumentul virtual, cele care introduc datele, iar ieșirile, cele care comunică operatorului datele rezultate din proces, poartă numele de indicatoare (elemente de afișare). Controalele au diferite aspecte, precum: butoane, întrerupătoare, comutatoare, cursoare, cadrane etc., fiecărui tip corespunzându-i un element dintr-un instrument clasic.

Diagrama bloc însoțește panoul frontal și poate fi imaginată ca fiind un *cod sursă*, așa cum este cunoscut în limbajele de programare clasice. Componentele sale reprezintă *nodurile programului*, precum structurile de decizie, operatorii matematici, funcțiile de prelucrare logice etc. Între componente, legăturile se realizează prin fire (wire) care descriu fluxul de date în interiorul instrumentului virtual creat de program.

Conectorul este elementul care transformă un instrument virtual într-un obiect pentru a fi folosit ulterior ca pe o subrutină în diagrama bloc a altor instrumente virtuale.

Paleta de controale este o fereastră ce apare doar atunci când se lucrează în cadrul panoului și conține sub-palete cu elemente de control și indicatoare de diverse tipuri, precum: Numeric, Boolean, String&Path, Array&Cluster, List&Table, Graph etc.

Paleta de unelte este o fereastră (Figura 5) ce apare atât în cadrul panoului cât și al diagramei. Afișarea paletelor de unelte se efectuează selectând din meniul Windows, comanda *Show Tools Palette*.

Paleta de funcții este o fereastră ce apare doar atunci când se lucrează în cadrul diagramei și conține sub-palete cu diverse categorii de funcții, proceduri sau structuri specifice de programare.

Bibliografie:

1. Marius Muntenu, Bogdan Logofătu-“Instrumentație virtuală-Labview” Ed.Credis 2003
2. www.physics.uvt.ro/~lmihai/Aplicatii LabView.zip
3. Notite de curs