

# Часть 1

Олимпиада: **Физика, 11 класс (1 часть)**

Шифр: **21202550**

ID профиля: **901023**

Вариант 1

УЧТОБЫ

1) Дано:  $D; T_0$

$$C(T) = \lambda R \frac{T}{T_0}$$

2)  $Q_1 = ?$  3)  $H_{min} = ?$

4)  $T_{min} = ?$

- Решение:
- 3) Значения  $\lambda$  и  $R$  не известны, поэтому найдем их из условия сохранения энергии:
  - 4) Значения  $Q_1$  и  $H_{min}$  найдем из условия сохранения энергии:

$$Q_1 = C(T) \Delta T = \lambda R \frac{T}{T_0} \Delta T =$$

Объемы не известны, поэтому температура  $\Delta T < 0$  и  $Q_1 < 0$

Продолжим:

$$|Q_1| = \lambda R \frac{T_0}{T_0} \int_{T_0}^{T_2} \frac{dT}{T} = \lambda R \frac{T_0}{T_2} \ln \frac{T_2}{T_0} =$$

$$= \lambda R \frac{T_0}{T_2} \left( \ln \frac{T_2}{T_0} - \frac{25 T_0^2}{25 T_2^2} \right) = R D \left( T_0^2 - \frac{36 T_0^2}{25} \right) = R D \left( T_0 - \frac{36 T_0}{25} \right) =$$

$$= \frac{36 - 25}{36} T_0 R = \boxed{\frac{11}{36} T_0 R}$$

2) I су - температура, которую мы измеряем

$$Q_1 = \lambda A + \lambda U; \quad \lambda A = \lambda A - Q_1$$

где  $\lambda$  - коэффициент

$$\lambda A = DR \left( \frac{1}{2} T - \frac{1}{2} T_0 \right)$$

коэффициент  $\lambda$  от температуры  $T$

$$A = DR \left( \frac{1}{2} T - \frac{1}{2} T_0 \right) = DR \left( \frac{1}{2} (T - T_0) - \frac{1}{2} \left( \frac{1}{2} T - \frac{1}{2} T_0 \right) \right) =$$

$$= DR \left( \frac{1}{2} (T - T_0) - \frac{1}{4} (T - T_0) + T_0 \right)$$

$$Q_1 = \lambda A + \lambda U; \quad \lambda A = (Q_1 - \lambda U)$$

$$\lambda A = \frac{2RC}{T_0} T_1 - \frac{1}{2} DR T_1$$

8

$$J_A = DR \left( \frac{1}{2} T_0 T_1 T - \frac{2}{3} T^2 \right) + \text{платежи по операциям}$$

$$J_A = DR \left( \frac{1}{2} \left( \frac{1}{2} T_x^2 - \frac{1}{2} T_0^2 \right) - \frac{2}{3} (T_x - T_0) \right) + \frac{1}{2} T_x T_0 + \frac{2}{3} T_0^2 =$$

$$= \frac{DR}{2} \left( 2T_x^2 - 2T_0^2 - 3T_x T_0 + 3T_0^2 \right) + \frac{DR}{2} \left( 2T_x^2 - 3T_x T_0 + T_0^2 \right)$$

Заметим, что выражение в скобках есть квадратичная функция, а значит минимальные значения в ней достигаются при  $T_x = T_0$

$$y = 2T_x^2 - 3T_0 T_x + T_0^2$$

$$T_x = T_{min} = T_0 = \frac{-(-3T_0)}{2 \cdot 2} = \frac{3T_0}{4}$$

что тоже видно из графика, где  $T_{min} = \frac{3T_0}{4}$

оказывается что

$$T_{min} = \frac{3T_0}{4}$$

выражение

$$J_{min} = \frac{DR}{2} \left( 2 \cdot \frac{9T_0^2}{16} - 3 \cdot \frac{3T_0}{4} \cdot T_0 + T_0^2 \right) = \frac{DR T_0}{8} \left( \frac{2}{9} - \frac{9}{4} + 1 \right) =$$

$$= \frac{8}{9 - 18 + 8} \cdot \frac{DR T_0}{2} = -\frac{1}{8} \cdot \frac{DR T_0}{2} = \frac{-DR T_0}{16}$$

на графике соответствующим образом:

$$\text{ОТВЕТ: } J) \frac{36}{11} DR T_0 \quad 2) \frac{3T_0}{4} \quad 3) - \frac{DR T_0}{16}$$

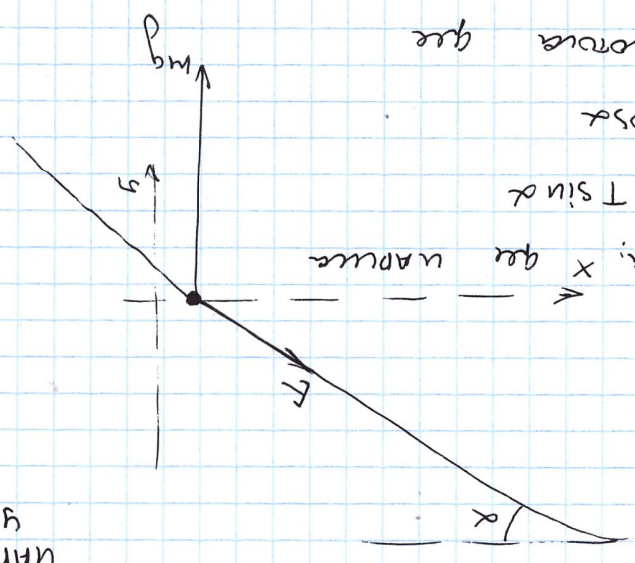
2

3

$Max = T(1 - \cos \alpha)$

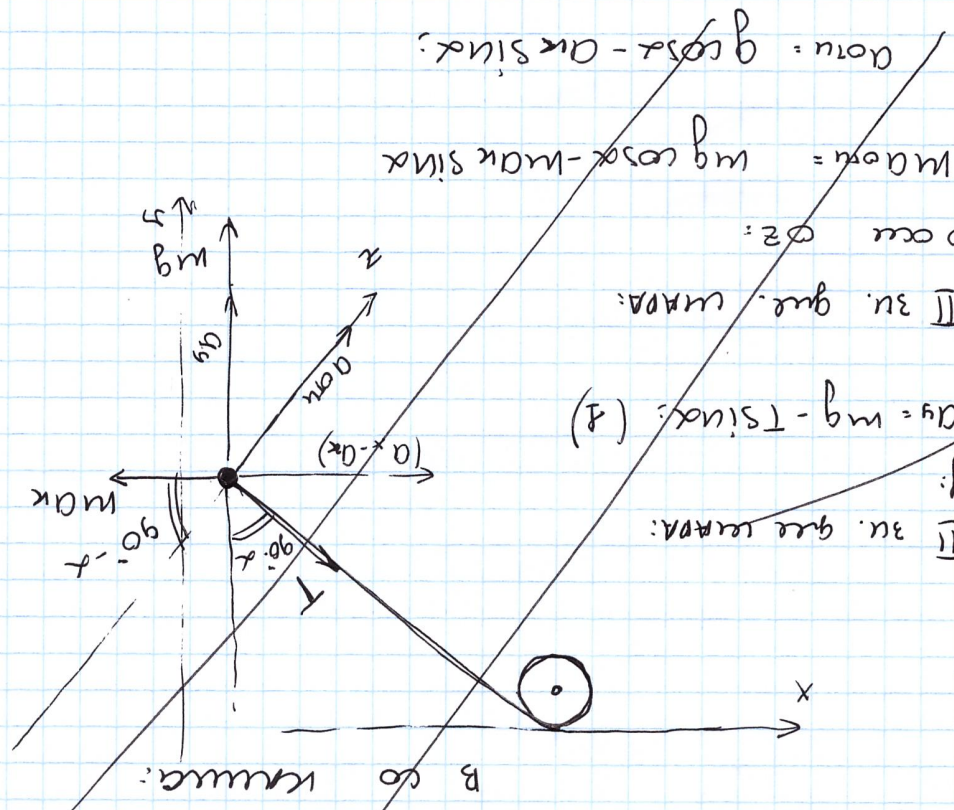
II 3u. Vertikal que  
 $Max = T \cos \alpha$   
 $Max = mg - T \sin \alpha$

II 3u. Horizontal que  
 $Max = T \sin \alpha$

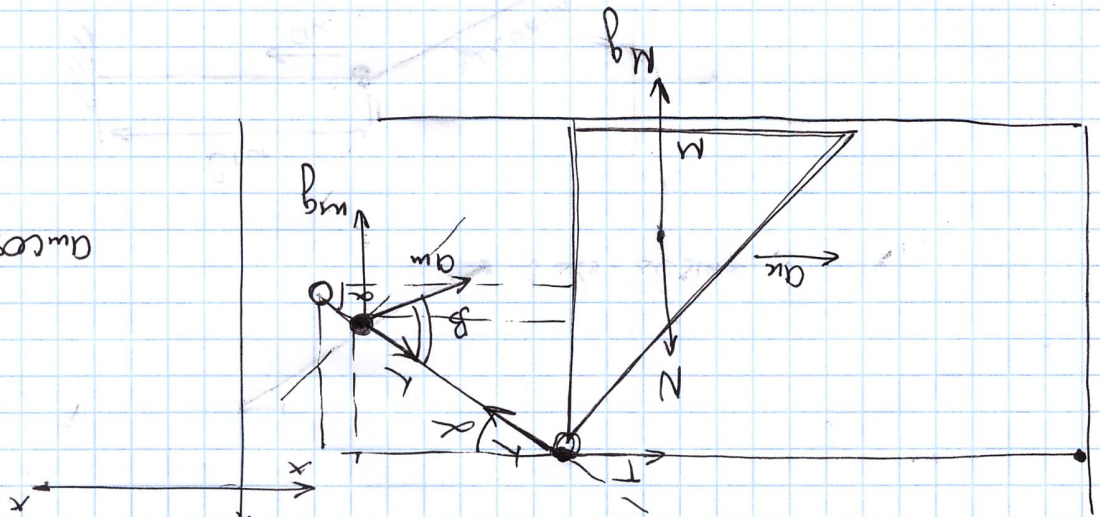


f)  $\alpha = \arccos \beta = \arccos \frac{1}{5}$   
 Vertikal:  $Max = mg - T \sin \alpha$   
 Horizontal:  $Max = T \cos \alpha$

2) II 3u. que  
 $Max = mg - T \sin \alpha$   
 $Max = T \cos \alpha$   
 $Max = g \cos \alpha - \alpha \sin \alpha$



1) B co Orçeta (5409211420190611) 05552012  
 2)  $\beta = ?$   $\alpha = ?$   
 3)  $\frac{m}{M} - 1$   $T = ?$   
 II 3u. que  
 $Max = mg - T \sin \alpha$   
 $Max = T \cos \alpha$   
 $Max = g \cos \alpha - \alpha \sin \alpha$



$\Delta u_{\text{cos}\alpha} = \Delta u \cos \alpha$

$\Delta l =$

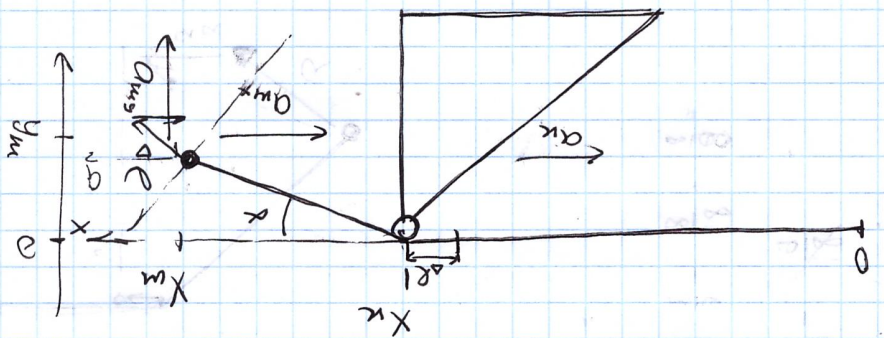
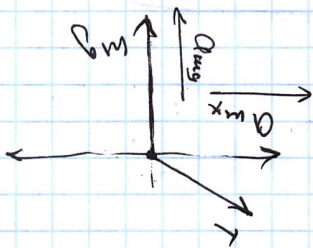
$l \cos \alpha = X_H + X_M \cdot$

$l \sin \alpha = X_V$

$\Delta l_H$

$\Delta l_V$

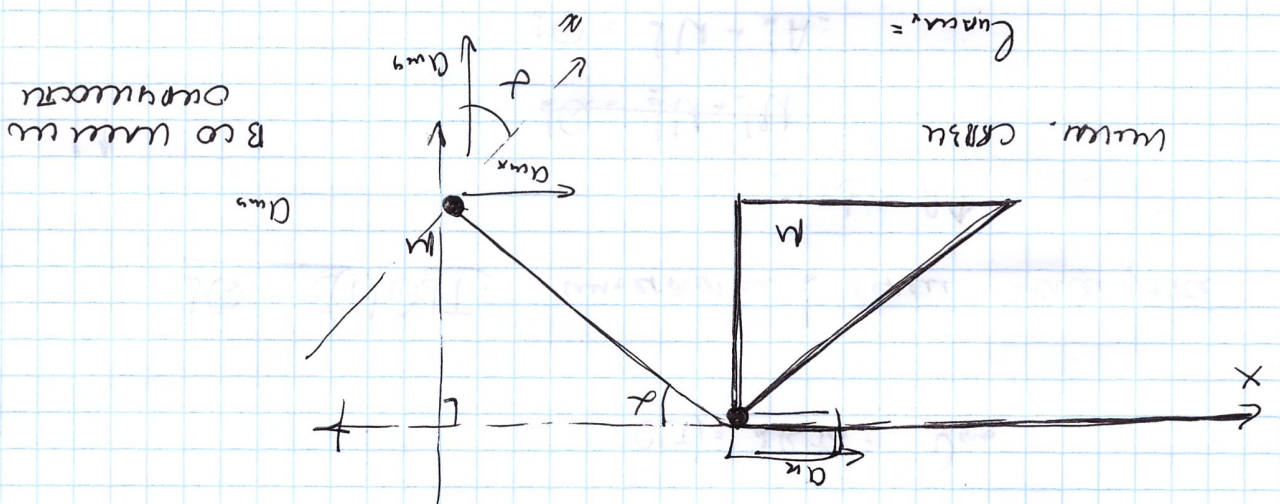
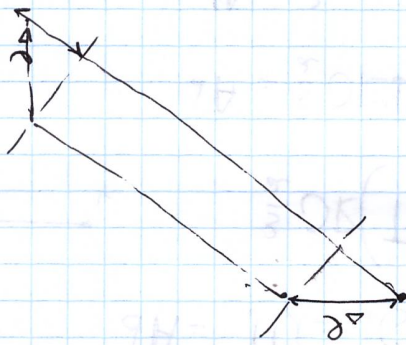
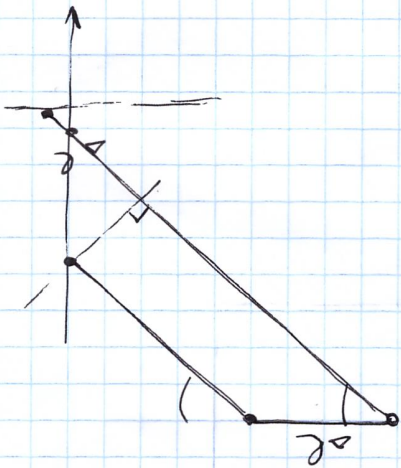
$\Delta l \cos \alpha = \Delta l_H$



$l \sin \alpha = X_V$

$l \cos \alpha = X_H$

$$A = \frac{3}{2} \rho R T - I Q$$



R-113

$$dQ = \int$$

$$dQ = C(T) dT = 2R T_0 dT = 2R T_0 \cdot T_1 T$$

$$C(T) = 2R T$$

penyelesaian:

$$\sqrt{5} \cos \alpha = \frac{3}{5} \quad H: g$$

8)  $\beta = 2$   $\alpha = ?$

3)  $\frac{m}{m} = ?$   $T = ?$

• Berikan syarat untuk keseimbangan  
 0 momen untuk momen  
 diberikan torques seimbang.

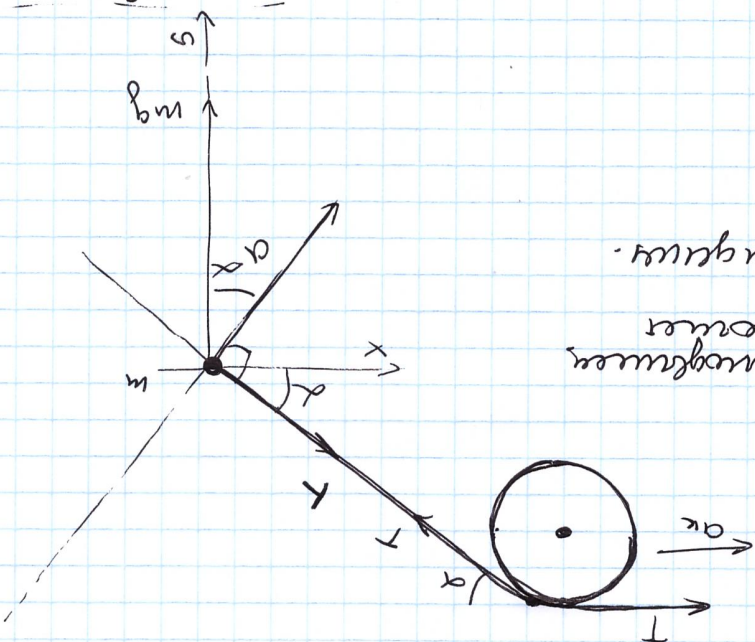
Anda akan

torque seimbang

$$\beta = (90^\circ - \alpha) = ?$$

$$\Rightarrow \sin \beta = \cos \alpha$$

$$\beta = \arcsin\left(\frac{3}{5}\right)$$



$$\left\{ \begin{array}{l} \cos \alpha = \frac{3}{5} \Rightarrow \sin \alpha = \frac{4}{5} \\ \tan \alpha = \frac{4}{3} \end{array} \right.$$

2) Berikan II br. Newton yang berlaku:

dy:  $ma \sin \alpha = T \cos \alpha \Rightarrow T = ma \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha}$   $ma \tan \alpha$   $mg = m$

ox:  $ma \cos \alpha = mg - T \sin \alpha$

$$ma \cos \alpha = mg - ma \tan \alpha \sin \alpha$$

$$ma (\cos \alpha + \tan \alpha \sin \alpha) = mg$$

$$a (\cos \alpha + \tan \alpha \sin \alpha) = g$$

$$a \left( \frac{3}{5} + \frac{4}{3} \cdot \frac{4}{5} \right) = g \Rightarrow a = \frac{3}{5} g$$

gunakan rumus

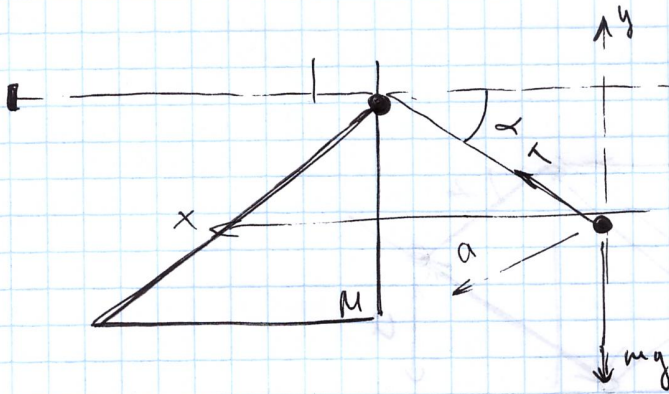
3) II br. Newton:

ox:  $M_{ak} = T(1 - \cos \alpha)$  (3)

4)

$$\begin{aligned}
 \mathcal{R}D \left( \frac{2}{T_0} \left( \frac{T_x^2}{2} - \frac{T_0^2}{2} \right) - \frac{3}{2} (T_x - T_0) \right) &= \mathcal{R}D \left( \frac{T_x^2}{T_0} - T_0 - \frac{3}{2} T_x + \frac{3}{2} T_0 \right) = \\
 &= \frac{\mathcal{R}D}{T_0} \left( T_x^2 - T_0^2 - \frac{3}{2} T_x T_0 + \frac{3}{2} T_0^2 \right) = \frac{\mathcal{R}D}{2T_0} \left( 2T_x^2 - 2T_0^2 - 3T_x T_0 + 3T_0^2 \right) = \\
 &= \frac{\mathcal{R}D}{2T_0} \left( 2T_x^2 + T_0^2 - 3T_x T_0 \right) =
 \end{aligned}$$

$$2T_x^2 - 3T_x T_0 + T_0^2$$

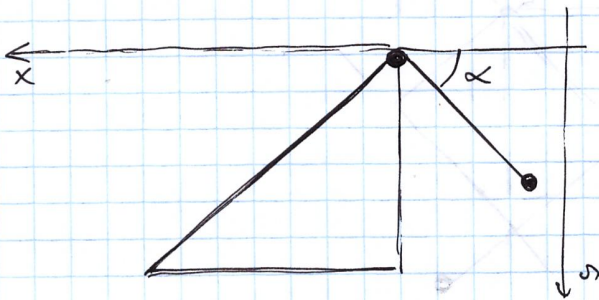


$$M a_{my} = mg \cdot T \sin \alpha$$

$$M a_{mx} = T \cos \alpha$$

$$a_{my} =$$

$$M a_{mx} = T - T \cos \alpha = (1 - \cos \alpha) T;$$





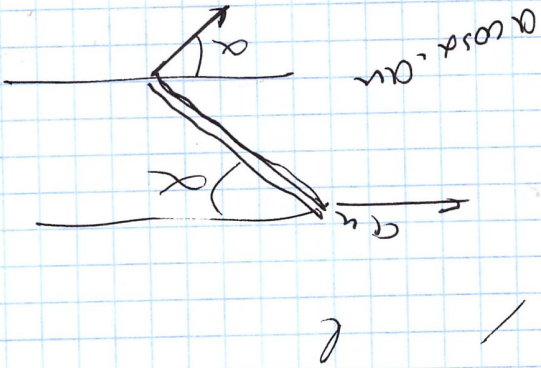
$$M a_u = T - m g \sin \alpha$$

$$M a_u = (T - T \cos \alpha)$$

(3)

$$\frac{15}{25}$$

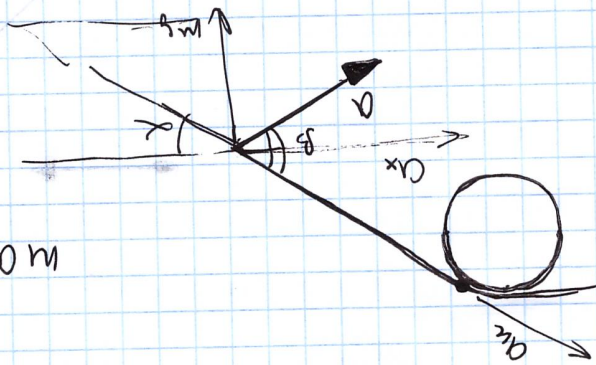
$$\frac{15}{9} + \frac{15}{15}$$



$$a_u = a \cos \beta$$

$$M a_u = (T - T \cos \alpha)$$

$$M a_u = T - m g \sin \alpha$$

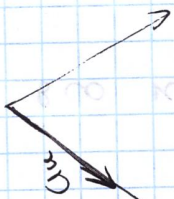
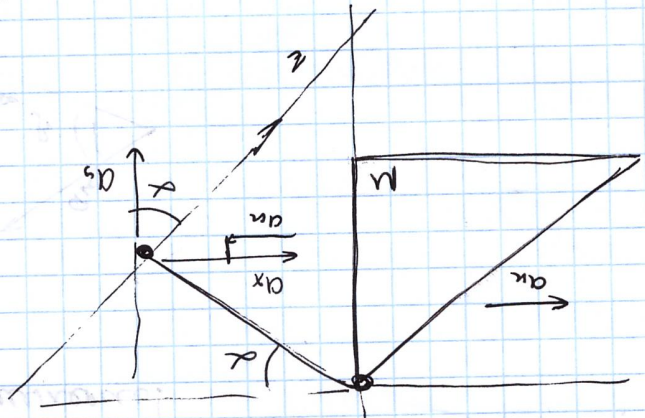


$$T g \times a_y = a_x - a_k$$

$$\frac{a_y}{a_x - a_u} = \frac{\cos \alpha}{\sin \alpha}$$

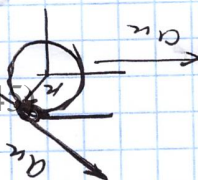
$$a_{\text{neu}} = \frac{a_x - a_u}{\sin \alpha}$$

$$\frac{a_y}{\cos \alpha} = a_{\text{neu}}$$



$$B_V - a_u$$

$$a_a$$



# Часть 2

Олимпиада: **Физика, 11 класс (2 часть)**

Шифр: **21202550**

ID профиля: **901023**

Вариант 1

Условие  
 Дано:  $\varepsilon; C_1; C_2; C_3 = 2C$

- 1)  $I_{R_1}; 2) I_{R_2}; 3) I_{R_3}$

• во I законе Кирхгофа:

$$\varepsilon = U_{A_1} + U_{A_2} \quad (1)$$

• во 3. з. к. 3 где  $U_{A_1}; A_2$ :

$$-C_1 U_{A_1} + C_2 U_{A_2} = 0$$

$$U_{A_1} = 2U_{A_2} \quad (2)$$

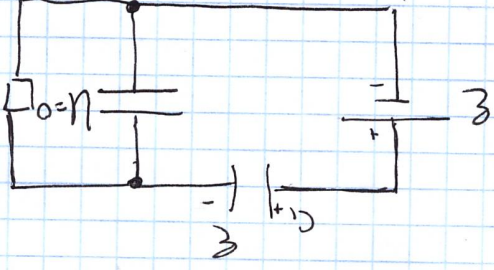
• по закону Ома:  $U_{A_1} = I_{R_1} R_1; U_{A_2} = I_{R_2} R_2$

$$U_{A_1} = \frac{\varepsilon}{3}; U_{A_2} = \frac{\varepsilon}{3}$$

2) Для воле параллельно ветви  $C_1$  и  $C_2$  напряжение равно  $U_{A_1}$  и  $U_{A_2}$  соответственно

$$I_{R_1} = \frac{\varepsilon}{3R}$$

3) Если воле ветви  $C_1$  и  $C_2$  подключить батарею  $C_3$  и источник ЭДС  $\varepsilon$  то верна те же ветви, тогда и  $U_{A_1} = \varepsilon$



• в этом моменте верна закон сохранения заряда:

$$\Delta Q = C_1 U_{A_1} - C_2 U_{A_2} = 0$$

• во 3. з. к. где  $U_{A_1}; U_{A_2}$  напряжение конденсаторов

$$C_1 U_{A_1} + C_2 U_{A_2} + U_{A_3} = C_1 \frac{\varepsilon}{2} + C_2 \frac{\varepsilon}{2} + U_{A_3} = W$$

$$W = \frac{q}{4C_1 C_2}$$

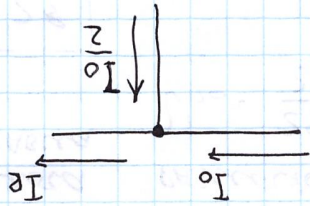
Ф

2

Other:  $f(I_{R0}) = \frac{2\epsilon}{3R} = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3R} \cdot 2\epsilon$  (3)  $\frac{3I_0}{2}$

$$I_R = I_0 + \frac{3I_0}{2}$$

• во II звонке (контур):



• расчёт суммарного тока:

• где  $I_1 = I_2$  ток в ветви:  $I_1 = 2I_2$  ток  $I_2 = I_1$

• ток  $I_1, I_2$  (ток в ветви) ток в ветви, отток ток в ветви (ток в ветви)

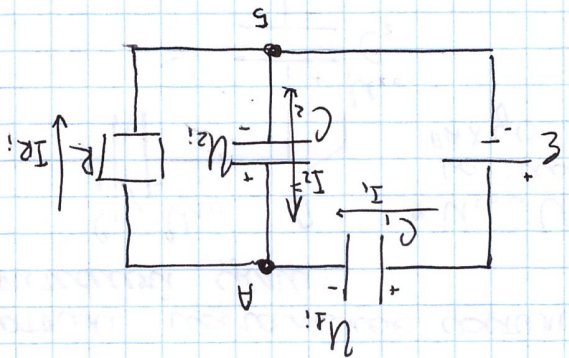
$\epsilon - \frac{\Delta\phi_1}{R} = \frac{\Delta\phi_2}{R}$  (тогда ток)

$\epsilon - U_1 = U_2$

Баланс:

$\epsilon - U_1 = U_2$

$(\phi_A - \phi_B) = I_R R = U_2 =$



(94046M1201023U) 05520212

написать где в аппаратуре номер детали:

4)

• (947921M 230106N) 05520212  
 (464046M 1230106N) 05520212

• вращающийся диск, торца

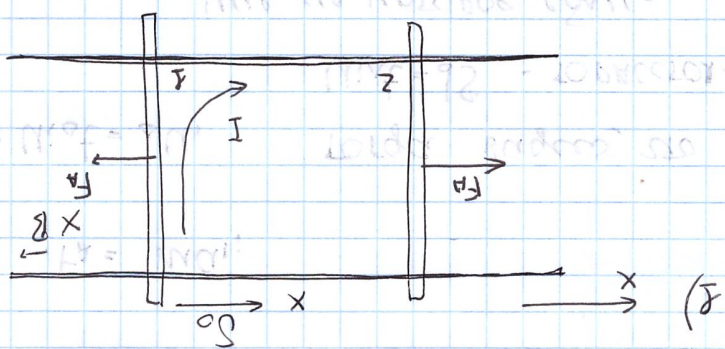
Маршрут движения точек

$F = \ell \cdot B$

•  $\ell' = \ell \cdot \gamma = \ell \cdot \sqrt{1 - \beta^2}$ , а R

характеристики

$\ell_{u2} = \ell \cdot \gamma_{u2}$



$\gamma_{u1} = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$ ,  $\gamma_{u2} = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$ ,  $\gamma_{u3} = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}$

участки

•  $I_{u2} = \frac{L \cdot B \cdot \gamma_{u2}}{2R}$  : ток течет по радиусу (по направлению

наружу от центра)

• Точка на ободу вращается с угловой скоростью  $\omega$   $F_a = B \cdot I_{u2} \cdot L$

на 2 радио, а на 1 радио по направлению от центра

по II закону вращающегося диска

$F_a = I_{u2} \cdot B \cdot L$  ;  $I_{u2} = \frac{F_a}{B \cdot L} = \frac{2m \cdot \omega}{B \cdot L^2 \cdot \gamma_{u2}}$

$a_2 = \frac{R^2 \cdot \omega^2}{2m \cdot R}$

2) Заметим что вращающийся диск имеет электрический заряд

и вращается с угловой скоростью  $\omega$ . Точка на ободу диска

OX:  $m \cdot \omega^2 \cdot R = 2m \cdot \omega^2 \cdot R$  ; вращающийся диск имеет электрический заряд

диск имеет электрический заряд  $Q$  и радиус  $R$

$\ell' \neq 0$  а заряд вращается с угловой скоростью  $\omega$

$\ell_0 = 3u$ ,  $u = \frac{\ell_0}{3}$

3

3) • радиусы  $R$  и  $\omega$  известны, а  $\ell$  - неизвестно.  $\ell$  - скорость вращения диска.  $\ell$  - радиус диска.  $\ell$  - радиус диска.  $\ell$  - радиус диска.

•  $R$  радиус диска.  $\omega$  угловая скорость.  $\ell$  - радиус диска.

•  $\ell_1 = \frac{2u}{3}$ ,  $\ell_2 = \frac{u}{3}$ ,  $\ell_3 = \frac{u}{3}$  ;  $\ell$  - радиус диска.  $\ell$  - радиус диска.

4

OTHER: 1)  $\frac{6WR}{B^2 L^2 \delta_0}$  2)  $u = 50/3$  3)  $\delta_0 - \frac{2RW\delta_0}{B^2 L^2}$  ;

Торға және кернеу:

$$\left[ \delta_0 - \frac{250RW}{B^2 L^2} \right]$$

РАСЧЕТНЫЕ НАПРЯЖЕНИЯ И КОЭФИЦИЕНТЫ

коэффициент  $\delta = \frac{3RW}{B^2 L^2} \left( \frac{250}{3} - 0 \right) = \frac{RW \cdot 250}{B^2 L^2} \cdot \frac{250}{3}$

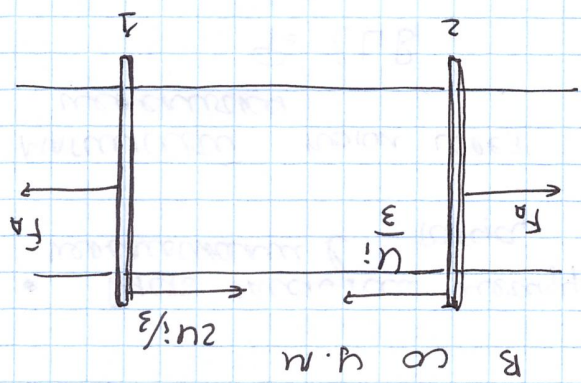
$\delta \dot{L} = \frac{\Delta u \cdot 3RW}{B^2 L^2}$

Значение коэффициента  $\delta$  момент времени  $t$  и  $u$  на тот же момент.

Торға бүгін,  $u$  - коэффициент  $\delta$  - коэффициент

$\frac{B^2 L^2 u}{3RW} = \frac{\Delta u}{\Delta t} \Rightarrow \frac{B^2 L^2}{3RW} \cdot u \cdot \Delta t = \Delta u$

$F_a = m a_1$



напряжения  $\delta$  и коэффициент  $\delta$ :

- $F_a = B^2 L^2 u \cdot \frac{\Delta u}{\Delta t}$
- $F_{a2} = B^2 L^2 u \cdot \frac{\Delta u}{\Delta t}$
- $F_{a2} = B^2 L^2 u \cdot \frac{\Delta u}{\Delta t}$
- $F_{a2} = B^2 L^2 u \cdot \frac{\Delta u}{\Delta t}$

Условие:  $n=9\text{cm}$ ,  $d=36\text{cm}$   
 $f=9\text{cm}$ ,  $z=24\text{cm}$

Решение:

1) Найти расстояние  $f$  на котором находится изображение предмета  
 2)  $X=?$  3)  $D_m=?$  ?  
 • Условие то, что  $d > 2f$  оно будет действительным, перевернутым, уменьшенным

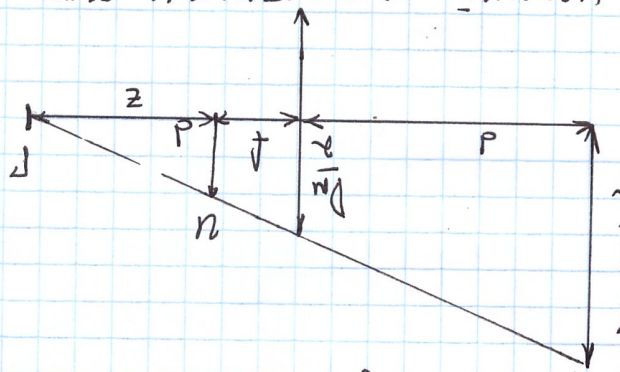
• По формуле Ньютона:

$$f = \frac{d}{\frac{d}{f} + \frac{d}{f}} = \frac{d}{\frac{d}{f} + \frac{d}{f}} = \frac{d \cdot f}{d + f} = \frac{36 \cdot 9}{36 + 9} = 12\text{cm}$$

• Увеличение  $\beta = 3$  раз

Тогда объекту то  $X = z + f = 24\text{cm} + 12\text{cm} = 36\text{cm} = d$

2)



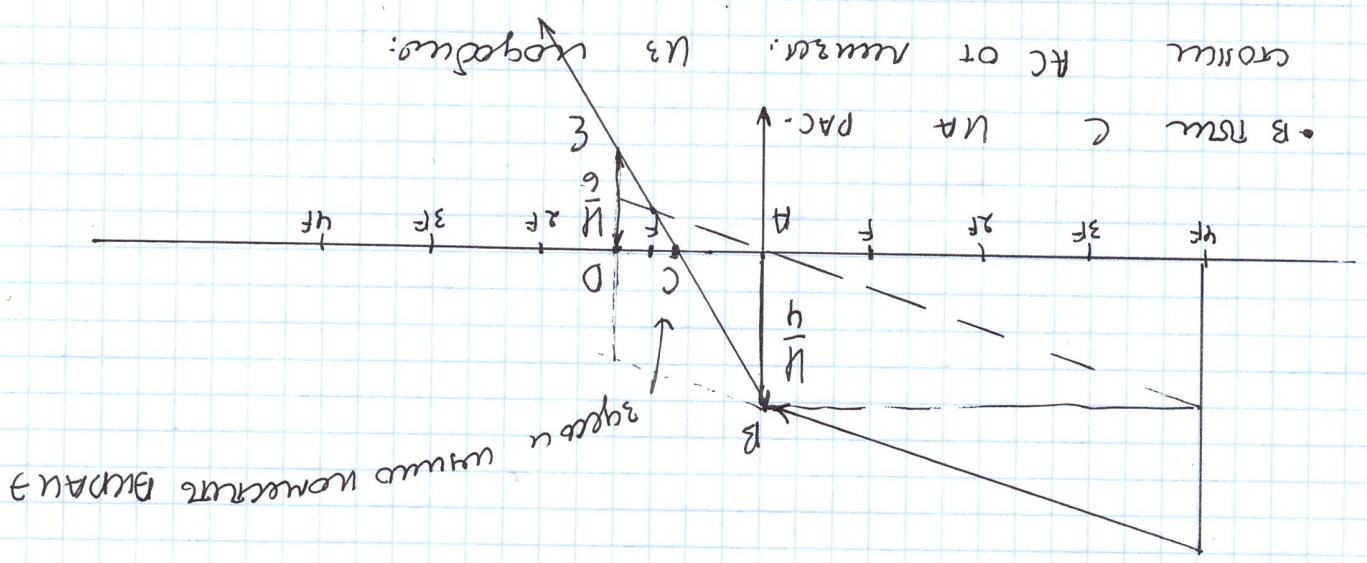
• Максимальная глубина резкости  
 минимальная температура  
 $D_m$  будет максимальным  
 тогда  $n$  будет нулевым

Углубить от вертикали  $n$  раз, не меняя  $d$  и  $f$   
 как перед линзой,  $n$  раз  $D_m = \frac{1}{2}$

$$D_m = \frac{1}{2}$$

5

3) Пространство между объектом и изображением



$AC = \frac{3}{5}f = \frac{3}{5} \cdot 12 = 7.2\text{cm}$  от центра  
 (Объект: 1)  $36\text{cm}$ , 2)  $\frac{2}{3}$  3)  $7.2$  см

$$\frac{2C}{2} \cdot \frac{\xi^2}{9} + \frac{C \cdot 4\xi^2}{18} + \xi \cdot 2C (4\xi)$$

$$\frac{2C}{2} \frac{\xi^2}{9} + \frac{C \cdot 4\xi^2}{18} + \frac{4C\xi^2}{3} = \frac{2C\xi^2}{2} + W = 1 \cdot 18$$

$W =$

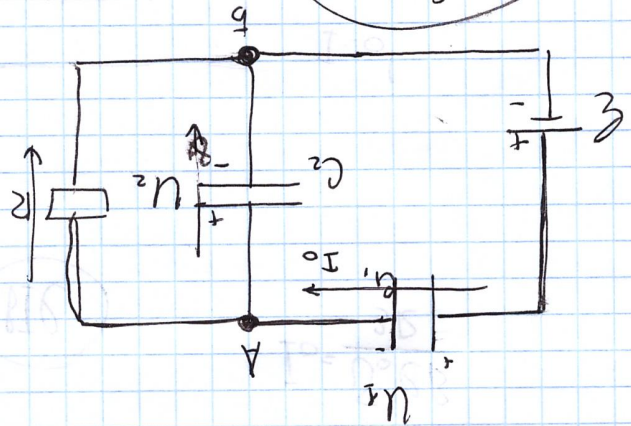
$$\frac{4C\xi^2}{18} + \frac{4C\xi^2}{18} + \frac{4C\xi^2}{3} - \frac{2C\xi^2}{2} = W$$

$$\frac{8C\xi^2}{18} + \frac{8C\xi^2}{18} + \frac{24C\xi^2}{18} - \frac{18C\xi^2}{18} = W$$

$$\frac{8C\xi^2 + 8C\xi^2 + 24C\xi^2 - 18C\xi^2}{18} = W$$

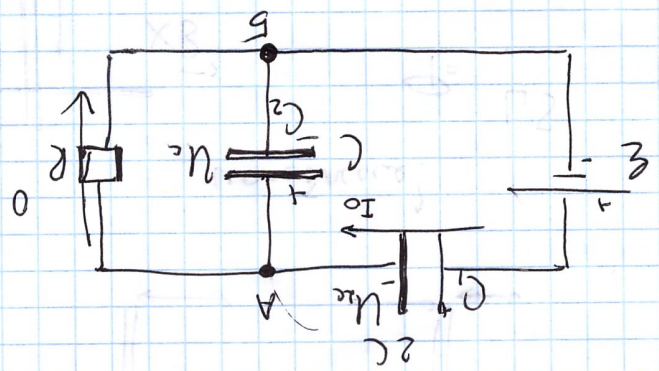
$$\frac{14C\xi^2}{18} = W$$

$$W = \frac{7C\xi^2}{9}$$



$$\begin{aligned} \xi - U_1 &= 3 \\ (\xi - U_1) &= U_2 \\ \xi - U_1 - U_2 &= 0 \\ \xi - U_1 - U_2 &= I \cdot R \\ \xi - U_1 - U_2 &= 0 \end{aligned}$$

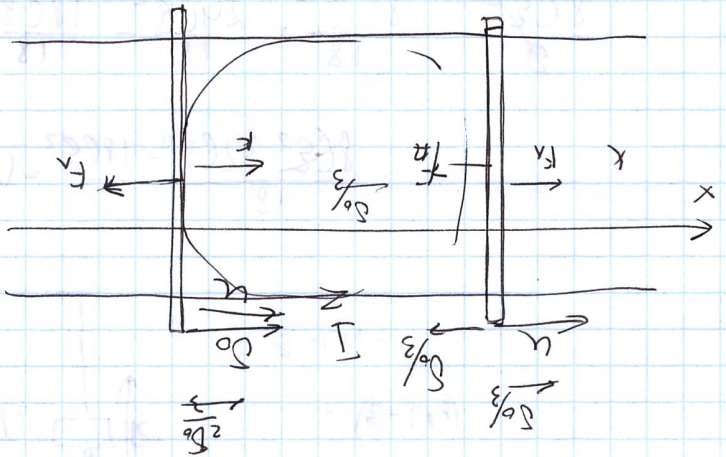
$$\begin{aligned} \xi - U_1 &= U_2 \\ \xi - U_1 - U_2 &= I \cdot R = U_2 \\ (\xi - U_1) - U_2 &= I \cdot R = U_2 \end{aligned}$$



$$\xi = U_1 + U_2$$



$3/4 \text{ Sum: } W \delta_0$   
 $\delta_{\text{sum}} = \frac{\delta_0}{3}$   
 $2W \delta_x + W \delta_{ix} = W \delta_0$   
 $2\delta_x + \delta_{ix} = \delta_0$



$I=0!$

$F_A = 8IE$

$I_0 = \frac{\delta_0 \cdot EI_B}{3R}$

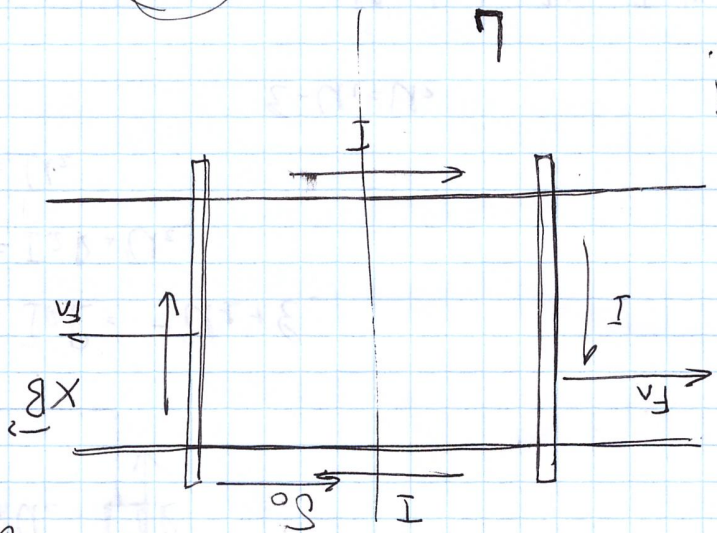
$E_1 = \delta_0 \cdot EI_B$

$\varphi_1 = \delta_0 \cdot EI_B$

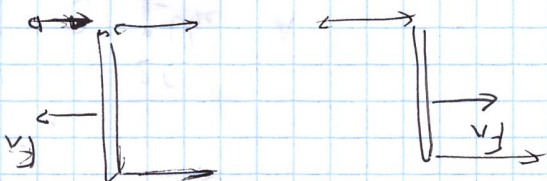
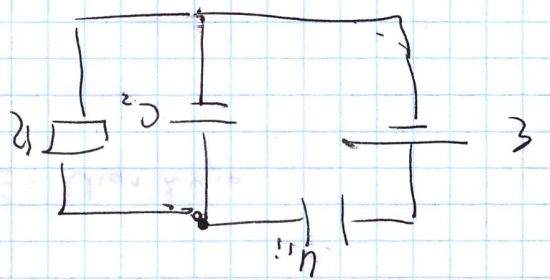
$\varphi = L \cdot EI_B$

$\varphi = L^3$

Werte berechnen!



3/4!



$$\frac{4}{5} \cdot \frac{4}{6} = \frac{AC}{CD}$$

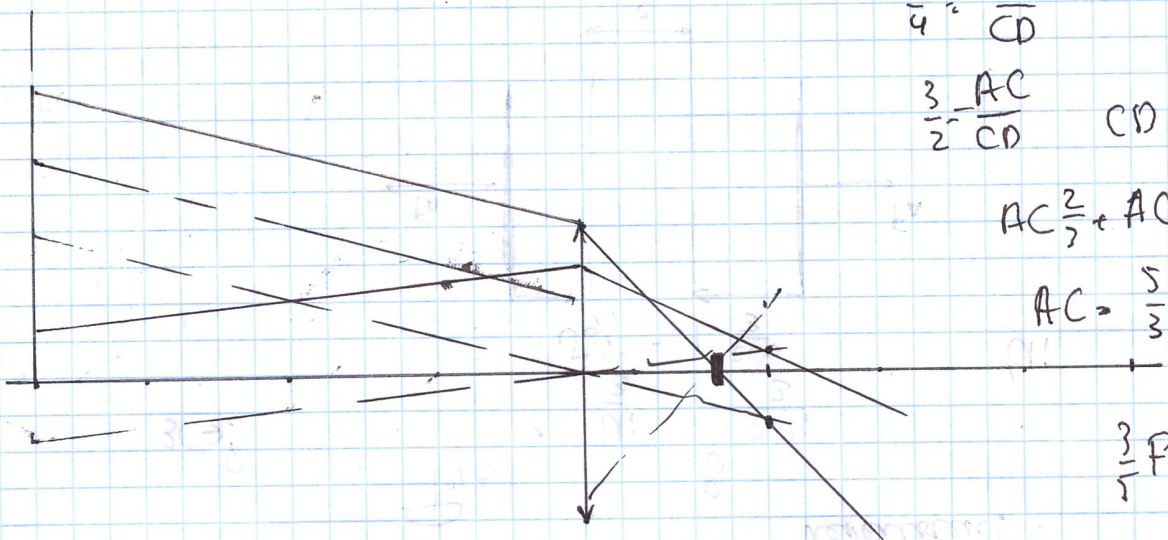
$$\frac{6}{5} = \frac{AC}{CD}$$

$$\frac{3}{2} \frac{AC}{CD} \quad CD = \left( \frac{2}{3} AC \right)$$

$$AC \frac{2}{3} + AC = l$$

$$AC = \frac{5}{3} l$$

$$\frac{2}{3} P = A$$



que 1.

$$w a_1 = F_A$$

$$w a_2 = F_A$$

$$a_1 = \frac{F_A}{m}$$

$$a_i = \frac{R^2 L^2}{3R} u_i$$

$$\frac{\Delta u_i}{\Delta t} = \frac{R^2 L^2}{3R} u_i$$

$$\frac{R^2 L^2}{3R}$$

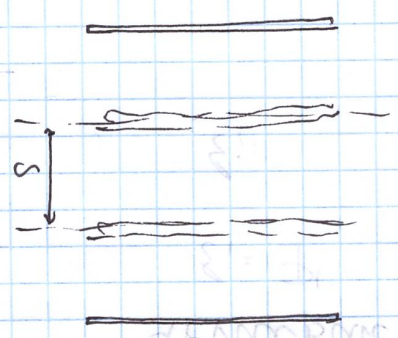
a

$$F_A = B L I$$

$$F_A = \frac{B L \cdot B L}{3R} \cdot u_i$$

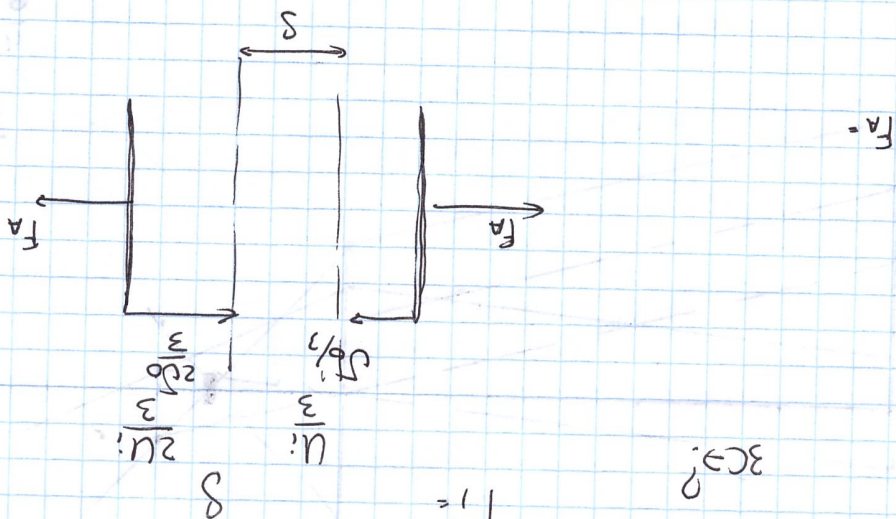
$$F_A = \frac{R^2 L^2}{3R} u_i$$

$$F_{uc} =$$



$$Q = L B E' d q$$

$\frac{1}{3} d q$



гипотеза уаітї  
 керування опору і  
 нерухомі!

$$I_1 = \frac{e'LB}{3n} \quad F_a = B \cdot L \cdot B \cdot L \cdot e' \quad \frac{B^2 L^2 e'}{3n}$$

$$= B \cdot L \cdot \frac{e'LB}{e'}$$

$$F_a = B \cdot L$$

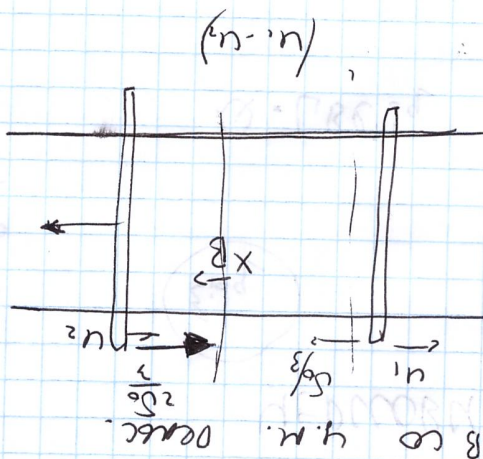
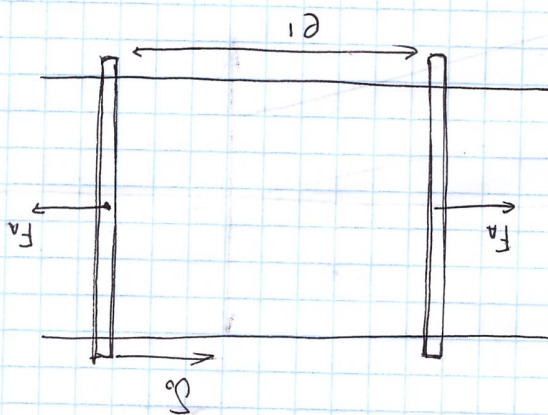
$$I_1 = \frac{e'LB}{3n} \quad e' = e'LB$$

$$e' = \Phi$$

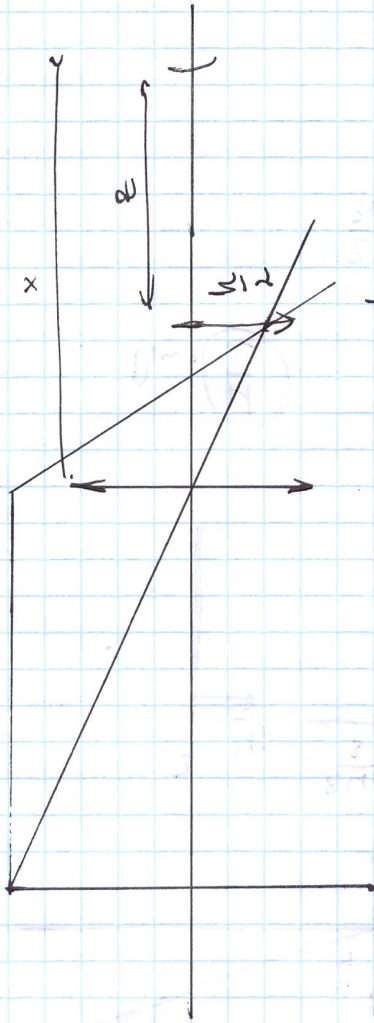
$$n \cdot \delta =$$

$$e' =$$

$$e' = \Phi$$







$$t = \frac{dF}{d-F}$$

$$t = \frac{1}{F} - \frac{1}{F}$$

$$\frac{1}{F} - \frac{1}{F} + \frac{1}{F}$$

$$\frac{36 \cdot 9}{36-9} = \frac{36 \cdot 9 \cdot 1}{27} = 12$$

$$12 \cdot 24 = 36$$

