

Часть 1

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

Шифр: **21202632**

ID профиля: **297171**

Вариант 3

$$\begin{aligned} \textcircled{2} A_{\min} &= \frac{3}{2} \nu R \frac{T_1}{T_0} (T_1 - T_0) = \frac{3}{2} \nu R \frac{\frac{T_0}{2}}{T_0} \left(\frac{T_0}{2} - T_0 \right) = \frac{3}{4} \nu R \left(-\frac{T_0}{2} \right) = \\ &= -\frac{3}{8} \nu R T_0, \quad \boxed{A_{\min} = -\frac{3}{8} \nu R T_0} \end{aligned}$$

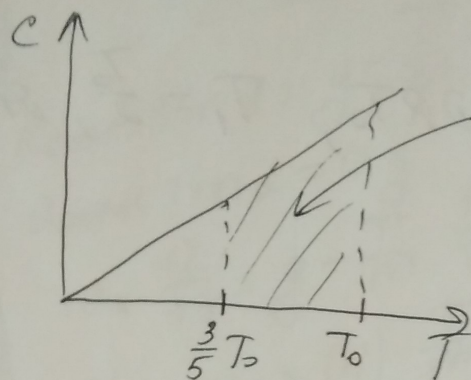
Orbitem: $Q_1 = \frac{24}{25} \nu R T_0, \quad T_1 = \frac{T_0}{2}, \quad A_{\min} = -\frac{3}{8} \nu R T_0$

1

Учетовек.

Задача №2

Дано:
 $C(T) = 3R \frac{T}{T_0}$
 V, T_0



масса по графикам
 менша, отгара
 газу.
 (нагревание
 газом)

- 1) Q_1 - ?
- 2) T_1 - ?
- 3) A_{min} - ?

$$\delta Q = \partial C(T) dT; \quad Q = \int \partial C(T) dT = \frac{3RD}{T_0} \int T dT$$

$$Q_1^* = \frac{3RD}{T_0} \frac{T^2}{2} \Big|_{T_0}^{\frac{3}{5}T_0} = \frac{3DR}{2T_0} \left(\frac{9}{25} T_0^2 - T_0^2 \right) = -\frac{48}{50} DR T_0$$

$Q_1 = -Q_1^*$; Q_1 - отгарное газом меншо
 Q_1^* - наугреное газом меншо

$$Q_1 = \frac{48}{50} DR T_0; \quad \boxed{Q_1 = \frac{24}{25} DR T_0}$$

по I-ому началу термодинамики:

$$Q = A + \Delta U; \quad A = A_{min}; \quad \Delta U = \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0)$$

$$Q = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} T^2 \Big|_{T_0}^{T_1} \quad (\text{возврат формулы с. выше})$$

$$Q = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} (T_1^2 - T_0^2)$$

$$A_{min} = Q - \Delta U = \frac{3}{2} DR \frac{T_1^2 - T_0^2}{T_0} - \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0) =$$

$$= \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0) \left(\frac{T_1 + T_0}{T_0} - 1 \right) = \frac{3}{2} DR \frac{T_1}{T_0} (T_1 - T_0)$$

П.к $A = A_{min}$, но $A'_{T_1} = 0$

$$A'_{T_1} = \frac{3DR}{2T_0} \cdot 2T_1 - \frac{3}{2} DR = 0, \Rightarrow \frac{2T_1}{T_0} = 1, \quad \boxed{T_1 = \frac{T_0}{2}}$$

(4)

$$a_{\text{omk}} \sin \alpha = g - \frac{T}{m} \sin \alpha$$

$$a_{\text{omk}} \sin \alpha = a_y$$

$$a_k \frac{12}{13} = g - \frac{T}{m} \cdot \frac{12}{13}$$

$$\text{Из уравнения (4)} \quad \frac{T}{m} = \frac{8}{5} a_k$$

$$\frac{12}{13} a_k = g - \frac{8}{5} a_k \cdot \frac{12}{13}$$

56+4

$$\frac{60}{5 \cdot 13} a_k + \frac{8 \cdot 12 a_k}{5 \cdot 13} = g \Rightarrow \frac{60 + 96}{65} a_k = g$$

$$a_k = \frac{65}{156} g$$

$$a_k = \frac{156}{65} g$$

$$S_{\text{omk}} = \frac{a_{\text{omk}} t^2}{2}$$

$$t = \sqrt{\frac{2 S_{\text{omk}}}{a_{\text{omk}}}}; a_{\text{omk}} = a_k$$

$$S_{\text{omk}} = \frac{h}{\sin \alpha} = \frac{13}{12} H$$

$$t = \sqrt{\frac{2 \cdot \frac{13}{12} H \cdot 156}{65 g}}$$

Ответ: $\text{tg } \beta = \frac{3}{2}, \mu = \frac{65}{64}, a_k = \frac{65}{156} g,$

$$t = \sqrt{\frac{13 \cdot 156 H}{6 \cdot 65 g}} = \sqrt{\frac{13 \cdot 156 H}{375 g}}$$

(5)

на Ox :

$$(1) T \cos \alpha = m a_x$$

на Oy :

$$m g - T \sin \alpha = m a_y$$

II закон Ньютона для системы "мат+клина":

$$\vec{T} + m \vec{g} + \vec{N}_{om} + m \vec{g} = M \vec{a}_k + m \vec{a}$$

на Ox : $T = M a_k + m a_x$

II закон Ньютона для клина:

$$\vec{T} + \vec{T}_1 + m \vec{g} + \vec{N}_{om} = M \vec{a}_k$$

$$T - T \cos \alpha = M a_k$$

$$(2) a_k = \frac{T(1 - \cos \alpha)}{M}$$

в СО клина:

стержень движется навстречу с ускорением a_k , значит кит отклонился по клина

движется с ускорением $a_k \Rightarrow a_{omk} = a_k$

из рисунка ускорений (1):

$$\operatorname{tg} \beta = \frac{a_y}{a_x}, \quad a_y = a_{omk} \sin \alpha = a_k \sin \alpha$$

$$(3) a_x = a_k - a_{omk} \cos \alpha = a_k (1 - \cos \alpha)$$

$$\operatorname{tg} \beta = \frac{\sin \alpha}{1 - \cos \alpha} = \frac{\frac{12}{13}}{\frac{8}{13}} = \frac{12}{8} = \frac{3}{2}$$

$$\operatorname{tg} \beta = \frac{3}{2}$$

из ур-я (1): $a_x = \frac{T \cos \alpha}{m} \Rightarrow T = \frac{m a_x}{\cos \alpha}$

~~$T = m$~~ из ур-я (3) $a_x = a_k (1 - \cos \alpha) = \frac{8}{13} a_k$

$$(4) T = \frac{m a_x \frac{8}{13}}{\frac{5}{13}} = \frac{8}{5} m a_k$$

Подставляем (4) в (2)

$$a_k = \frac{\frac{8}{5} m a_k (1 - \cos \alpha)}{M}, \quad \frac{m}{M} = \frac{5 \cdot 13}{8 \cdot 8} = \frac{65}{64}, \quad \frac{m}{M} = \frac{65}{64}$$

$$a_x = \frac{8}{13} a_k = \frac{T}{m} \cos \alpha = \frac{5T}{13m}, \quad a_k = \frac{5T}{8m}$$

Черновик.

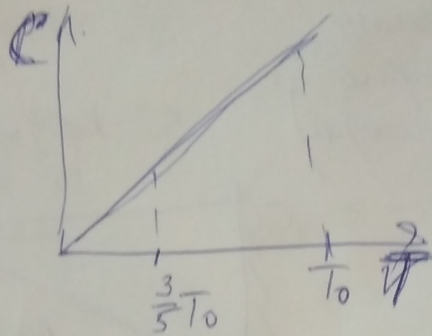
$$\left. \begin{matrix} C(T) = 3R \frac{T}{T_0} \\ \partial, T_0 \end{matrix} \right\} T_0 \rightarrow \frac{3}{5} T_0 \quad T \downarrow$$

1) Q_1 - ? (количество) $-Q_1 = A_1 + \frac{3}{2} DR (\frac{3}{5} T_0 - T_0)$

$Q_1 > 0$

2) T_1 - ? ($A = A_{\min}$)

3) A_{\min} - ?



$$\delta Q_1 = C(T) \delta T$$

$$Q = \int C(T) dT = \int \frac{3R}{T_0} T dT, \quad Q_1^* = \frac{3DR}{T_0} \int_{T_0}^{\frac{3}{5} T_0} T dT =$$

$$Q_1 = -Q_1^*$$

$$= \frac{3DR}{T_0} \cdot \frac{T^2}{2} \Big|_{T_0}^{\frac{3}{5} T_0} = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} \left(\frac{9}{25} T_0^2 - T_0^2 \right) = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} \left(-\frac{16}{25} T_0^2 \right)$$

$25 - 9 = 16$

$$Q_1 = \frac{3}{2} DR T_0 \frac{16}{25} = \frac{48}{50} DR T_0 = \frac{24}{25} DR T_0$$

$$Q = A_{\min} + \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0); \quad Q = \frac{3DR}{T_0} \frac{T^2}{2} \Big|_{T_0}^{T_1} = \frac{3DR}{2T_0} (T_1^2 - T_0^2)$$

$$A_{\min} = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} (T_1^2 - T_0^2) - \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0) = \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0) \left(\frac{T_1 + T_0}{T_0} - 1 \right) =$$

$$= \frac{3}{2} DR (T_1 - T_0) \left(\frac{T_1}{T_0} + x - x \right) = \frac{3}{2} DR \frac{(T_1 - T_0) T_1}{T_0}$$

$$A_{\min} = \frac{3}{2} DR \frac{T_1}{T_0} (T_1 - T_0) = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} (T_1^2 - T_1 T_0)$$

$$A'_{T_1} = 0 = \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} \cdot 2T_1 - \frac{3}{2} \frac{DR}{T_0} \cdot T_0; \quad \frac{3DR T_1}{T_0} - \frac{3DR}{2} = 0$$

$$\frac{2T_1}{T_0} = \frac{1}{2}, \quad \boxed{T_1 = \frac{T_0}{2}}$$

$$A_{\min} = \frac{3}{2} DR \frac{T_0}{2} \left(\frac{T_0}{2} - T_0 \right) = \frac{3}{4} DR \cdot \left(-\frac{T_0}{2} \right) = -\frac{3}{8} DR T_0$$

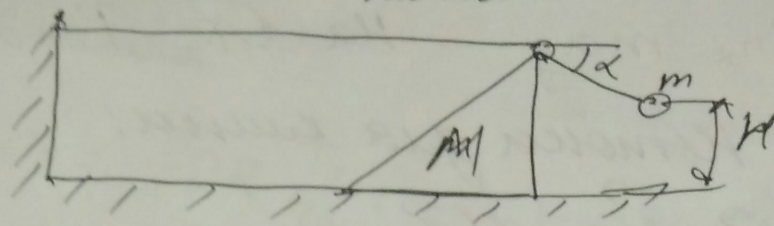
$$\boxed{A_{\min} = -\frac{3}{8} DR T_0}$$

2

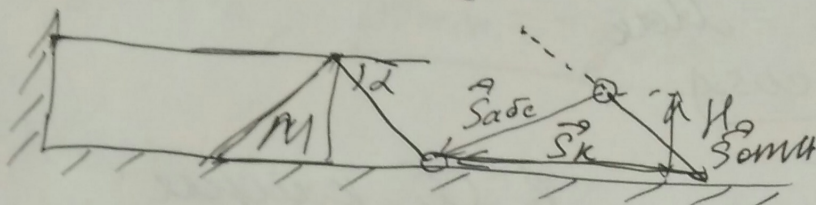
Чистовский

Задача 11.

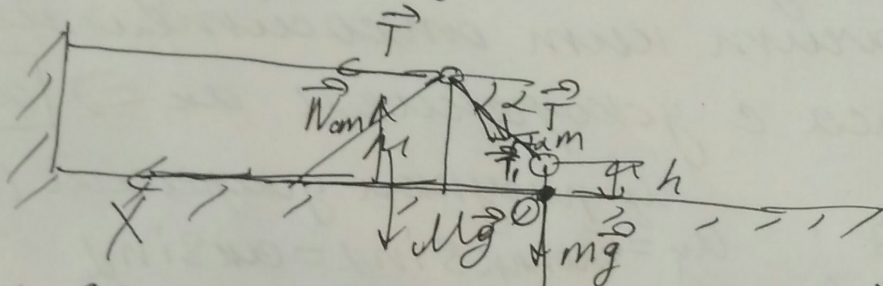
начало!



конец!



прямоугольное движение



По закону сохранения перемещений:

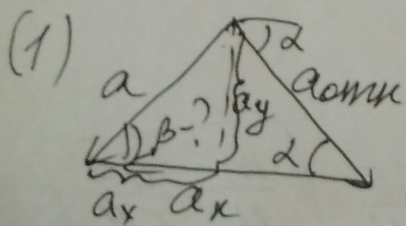
$$\vec{S}_{ab} = \vec{S}_{omk} + \vec{S}_{km}; \quad S_{km} - \text{перекосное перемещение}$$

аналогично для ускорений:

$$\vec{a} = \vec{a}_{omk} + \vec{a}_k;$$

П.к $L = \text{const}$, то \vec{a}_{omk} направлено по углу L к горизонту;

П.к нить невесома, то её натяжение в каждой точке равно T .



II зак. Ньютона на ~~шар~~ для шара:

$$T \cos \alpha + mg = ma$$

$$\tan \beta = \frac{3}{2}, \quad T = \frac{8m_{\text{AK}}}{5}$$

$$1 - \cos \alpha = \frac{8}{13}$$

$$a_{\text{K}} = \frac{T \cdot \frac{8}{13}}{m} = \frac{5T}{8m}, \quad \frac{m}{M} = \frac{5 \cdot 13}{8 \cdot 8} = \frac{65}{64}$$

$$a_{\text{K}} = \frac{T \cos \alpha}{m} =$$

$$a_{\text{K}} (1 - \cos \alpha) = \frac{8}{13} a_{\text{K}}$$

$$\frac{8}{13} a_{\text{K}} = \frac{5T}{8m}$$

$$a_{\text{K}} = \frac{5T}{8m}$$

$$\frac{T}{m} = \frac{8}{5} a_{\text{K}}$$

$$a_{\text{K}} = a_{\text{OMK}}; \quad S_{\text{OMK}} = \frac{H}{\sin \alpha}, \quad S_{\text{OMK}} = \frac{a_{\text{K}} t^2}{2} \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2 S_{\text{OMK}}}{a_{\text{K}}}}$$

$$a_{\text{K}} \sin \alpha = g - \frac{T}{m} \cos \alpha \quad \boxed{S_{\text{OMK}} = \frac{13}{12} H}$$

$$\frac{12}{13} a_{\text{K}} = g - \frac{8}{5} a_{\text{K}} \frac{5}{13}$$

$$\frac{12}{13} a_{\text{K}} + \frac{8}{13} a_{\text{K}} = g$$

$$\frac{20}{13} a_{\text{K}} = g, \quad \boxed{a_{\text{K}} = \frac{13}{20} g}$$

$$t = \sqrt{\frac{\frac{2 \cdot \frac{13}{12} H \cdot \frac{10}{20}}{13g}}{13g}} = \sqrt{\frac{10H}{3g}}$$

$$13 \cdot 156$$

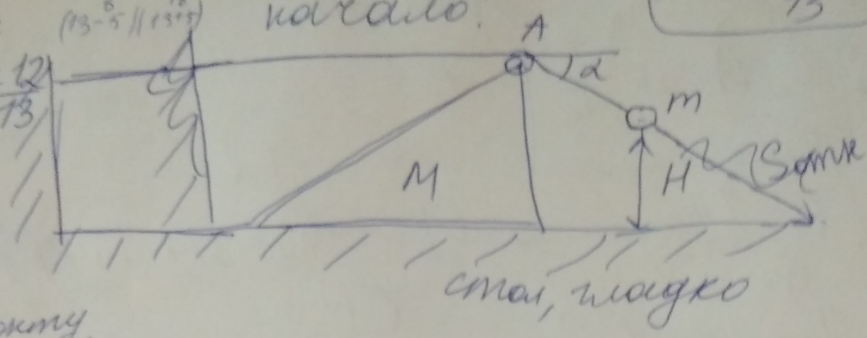
$$65 \cdot 5 = 325$$

2

$\sin \alpha = \frac{12}{13}$

$13^2 - 5^2 = 8 \cdot 18$ $8 \cdot 18 = 16 \cdot 9$
 $(13-5) \parallel (13+5)$ карано!

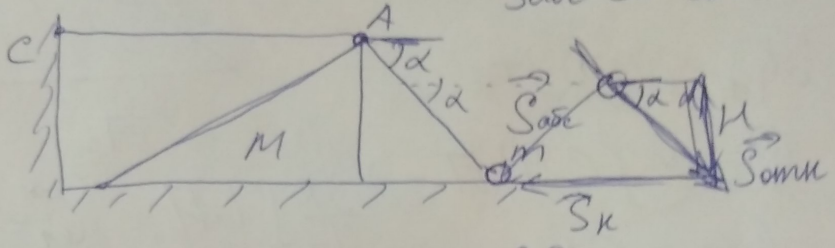
1. $\sin \alpha = \sqrt{1 - \cos^2 \alpha} = \sqrt{1 - \frac{5^2}{13^2}} = \frac{12}{13}$
 $\cos \alpha = \frac{5}{13}$ H
 $d = \text{const}$



1) β ? (угл к горизонту под которым направлено ускорение шара)

козел:

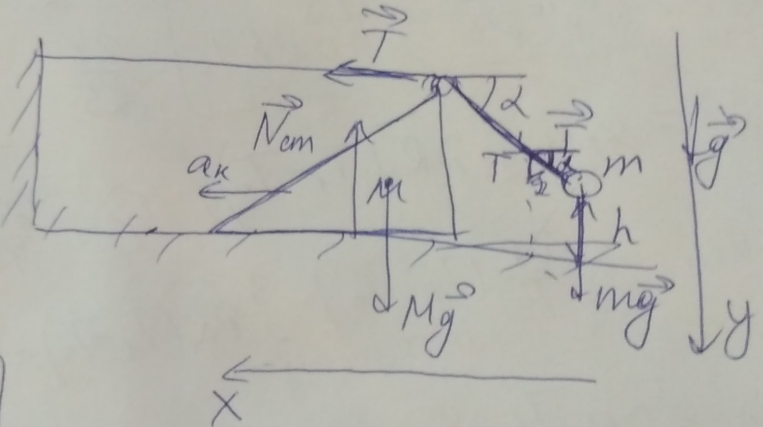
$\vec{S}_{abc} = \vec{S}_k + \vec{S}_{omk}$



прямоугольное треугольнике:

2 3H для системы "козел + шар":

$M\vec{g} + m\vec{g} + \vec{N}_{cm} + \vec{T} = M\vec{a}_k + m\vec{a}$



$T = M a_k + m a_x$

$\vec{a} = \vec{a}_{omk} + \vec{a}_k$

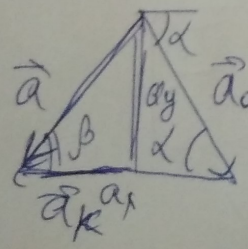
2 3H для шара:

$mg - T \sin \alpha = m a_y$

$a_y = g - \frac{T}{m} \sin \alpha$

$\begin{cases} a_y = a_{omk} \sin \alpha \\ a_x = a_k - |a_{omk} \cos \alpha| = a_k - a_{omk} \cos \alpha \end{cases}$

2 3H для козла: $T - T \cos \alpha = M a_k$
 $T(1 - \cos \alpha) = M a_k$
 $a_k = \frac{T(1 - \cos \alpha)}{M}$ $a_x = \frac{T - M a_k}{m}$



$\begin{cases} g - \frac{T}{m} \cdot \frac{12}{13} = a_{omk} \cdot \frac{12}{13} \\ \frac{T}{m} - \frac{M}{m} a_k = a_k - a_{omk} \cdot \frac{5}{13} \end{cases}$

$a \sin \beta = a_{omk} \sin \alpha$; $a = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}$

$$a = \sqrt{(a_{omk})^2 \sin^2 \alpha + (a_k - a_{omk} \cos \alpha)^2} = \sqrt{\dots} \quad T \cos \alpha = m a_x \quad \boxed{a_x = \frac{T \cos \alpha}{m}}$$

$$a_k = a \cos \beta + a_{omk} \cos \alpha \quad \text{tg } \beta = \frac{a_y}{a_x} = \frac{a_{omk} \sin \alpha}{a_k - a_{omk} \cos \alpha}$$

$$a_x = a_k - a_{omk} \cos \alpha$$

$$T = m a_k + m \frac{T \cos \alpha}{m}$$

$$a_y = a_{omk} \sin \alpha$$

$$a_{omk} = \frac{a_y}{\sin \alpha} = \frac{13}{12} a_y$$

$$\text{tg } \beta = \frac{\frac{13}{12} a_y \cdot \frac{12}{13}}{a_k - \frac{13}{12} a_y \cdot \frac{5}{13}} = \frac{a_y}{a_k - a_y \frac{5}{12}}$$

$$a_k = a_x + a_{omk} \cos \alpha = a_x + \frac{13}{12} a_y \cdot \frac{5}{13} = a_x + \frac{5}{12} a_y$$

$$\text{tg } \beta = \frac{a_y}{a_x + \frac{5}{12} a_y - \frac{5}{12} a_y} = \frac{a_y}{a_x}$$

$$a \sin \beta = g - \frac{T}{m} \sin \alpha$$

$$\text{tg } \beta = \frac{a_y}{a_x} = \frac{g - \frac{T}{m} \sin \alpha}{\frac{T \cos \alpha}{m}} \cdot m$$

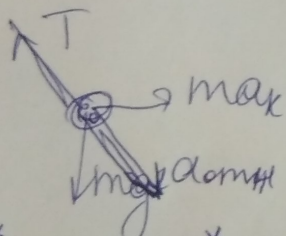
$$\sqrt{a_x^2 + a_y^2} \cos \beta = a_x$$

$$a_k = a_x + a_{omk} \cos \alpha$$

$$a_x^2 + a_y^2 \cos^2 \beta = a_x^2$$

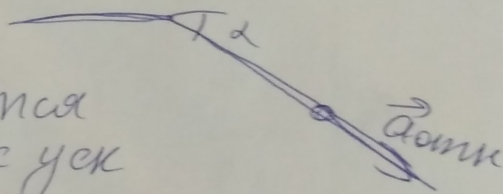
$$a = \sqrt{a_{omk}^2 + a_k^2 - 2 a_k a_{omk} \cos \alpha}$$

в со кинемат:



нить движется
кабелю с ускорением

$a_x \Rightarrow$ нить к
кратчайшей, то $a_{omk} = a_k$



$$a_y^* = a_y; \quad a_x^* = a_x - a_k = -a_{omk} \cos \alpha$$

$$\frac{13}{13} = \frac{5}{13} = \frac{8}{13}$$

$$a_y = a_k \sin \alpha$$

$$a_x = a_k - a_k \cos \alpha = a_k (1 - \cos \alpha)$$

$$\boxed{\text{tg } \beta = \frac{3}{2}}$$

$$\text{tg } \beta = \frac{a_y}{a_x} = \frac{\sin \alpha}{1 - \cos \alpha} = \frac{\frac{12}{13}}{\frac{8}{13}} = \frac{12}{8} = \frac{3}{2}$$

$$a_x = a_k \cdot \frac{8}{13} = \frac{T}{m} \cos \alpha; \quad \boxed{T = \frac{8 m a_x}{5}}$$

Часть 2

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

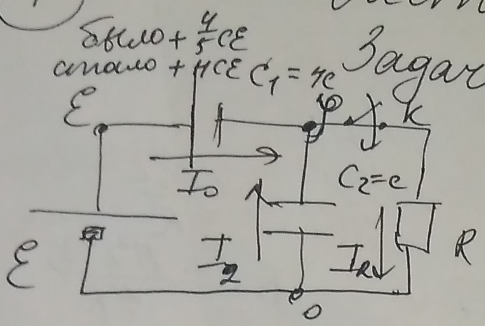
Шифр: **21202632**

ID профиля: **297171**

Вариант 3

справочник
 $\Delta x =$
 м.к
 и м

1) Чистовик



- 1) I_R -? (сразу после $\neq k$)
- 2) Q -? (после $\neq k$)
- 3) U_R -? (когда $I_{C1} = I_0$)

1) $C_{\text{экв}}$ до замыкания ключа!

$$C_{\text{экв}} = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2} = \frac{4C^2}{5C} = \frac{4}{5}C, \quad q - q_1 = q_2 \text{ (т.к. соединены последовательно)}$$

$$q = C_{\text{экв}} E = \frac{4}{5}CE$$

сразу после $\neq k$ направление на конденсаторах не меняется \Rightarrow

$$U_R(0) = U_2(0); \quad U_2(0) = \frac{q}{C_2} = \frac{4}{5}E; \quad U_1(0) = \frac{E}{5}$$

$$I_R(0) = \frac{U_2(0)}{R} = \frac{4E}{5R}$$

2) в уст. реж. токов в цепи нет $\Rightarrow \varphi = 0 \Rightarrow U_2 = 0$

$$U_1 = E$$

$$\Delta W = \frac{C_1 E^2}{2} - \frac{C_1 U_1^2}{2} - \frac{C_2 U_2^2}{2}$$

$$= \frac{4CE^2}{2} - \frac{4C \frac{1}{25} E^2}{2} - \frac{C \frac{16}{25} E^2}{2} =$$

$\Delta A = Q + \Delta W$
 $\Delta A = E \Delta q$

$$\Delta A = E \left(4CE - \frac{4}{5}CE \right) = \frac{16}{5}CE^2 = \frac{8}{5}CE^2$$

$$Q = \Delta A - \Delta W = \frac{16}{5}CE^2 - \frac{8}{5}CE^2 = \frac{8}{5}CE^2$$

3) по 1-ому прав. Кирх. $I_R = I_0 + I_2$

$$\frac{I_0}{I_2} = \frac{dq_1}{dq_2} = \frac{\Delta q_1}{\Delta q_2} = \frac{\frac{16}{5}CE}{\frac{4}{5}CE} = 4$$

$$\Delta q_1 = 4CE - \frac{4}{5}CE = \frac{16}{5}CE$$

$$|\Delta q_2| = \frac{4}{5}CE$$

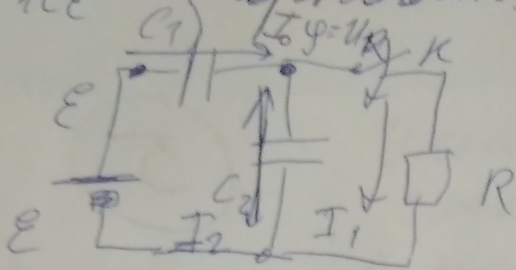
$$I_2 = \frac{I_0}{4}, \quad I_R = I_0 + \frac{I_0}{4} = \frac{5}{4}I_0$$

$$U_R = I_2 R = \frac{5}{4}I_0 R$$

Ответ: $I_R = \frac{4E}{5R}, \quad Q = \frac{8}{5}CE^2, \quad U_R = \frac{5}{4}I_0 R$

дошло $\frac{4}{5}CE$
 стало $4CE$
 3.

Черновик.



- 1) I_R -? (сразу после $\neq K$)
- 2) Q -? (после $\neq K$)
- 3) U_R -? (когда $I_{C1} = I_0$)

$C_2 = C$ $C_{\text{кв}} = \frac{4}{5}C$ $U_1 = \frac{q}{C_1} = \frac{1}{5}E$; $U_2 = \frac{q}{C_2} = \frac{4}{5}E$
 $C_1 = 4C$ $q = C_{\text{кв}}E = \frac{4}{5}CE$ $\varphi = U_2 = \frac{4}{5}E$

сразу после \neq напряжение на конденсаторах резко не меняется \Rightarrow

$$I_R = \frac{\varphi - 0}{R} = \frac{U_2}{R} = \frac{4E}{5R}$$

2) в уст. рите ток через конденсаторы не течет.
 \Rightarrow ток через R не течет $\Rightarrow \varphi = 0$

$U_2 = 0$; $U_1 = E$

$\Delta Q = Q + \Delta W$; $\Delta W = \frac{C_1 E^2}{2} - \frac{C_1 U_1^2}{2} - \frac{C_2 U_2^2}{2} =$
 $\frac{4CE^2}{2} - \frac{4C \cdot \frac{1}{25}E^2}{2} - \frac{C \cdot \frac{16}{25}E^2}{2} =$

$\Delta Q = E \Delta q$

$\Delta q = CE(4 - \frac{4}{5}) = \frac{16}{5}CE$

$\Delta W = \frac{16}{5}CE^2 - \frac{8}{5}CE^2 = \frac{8}{5}CE^2$

$\frac{1}{2}CE^2(4 - \frac{4}{25} - \frac{16}{25}) = \frac{16}{10}CE^2 = \frac{8}{5}CE^2$

$\frac{20}{25} = \frac{4}{5}$

$4 - \frac{4}{5} = \frac{20 - 4}{5} = \frac{16}{5}$

$Q = \frac{16}{5}CE^2 - \frac{8}{5}CE^2 = \frac{8}{5}CE^2$

3) $I_0 = I_2 + I_1$; $I_1 = \frac{U_R}{R}$; $I_2 = I_0 + \frac{U_R}{R}$

$I_2 = 0 \Rightarrow I_1 = 0$
 $I = q$

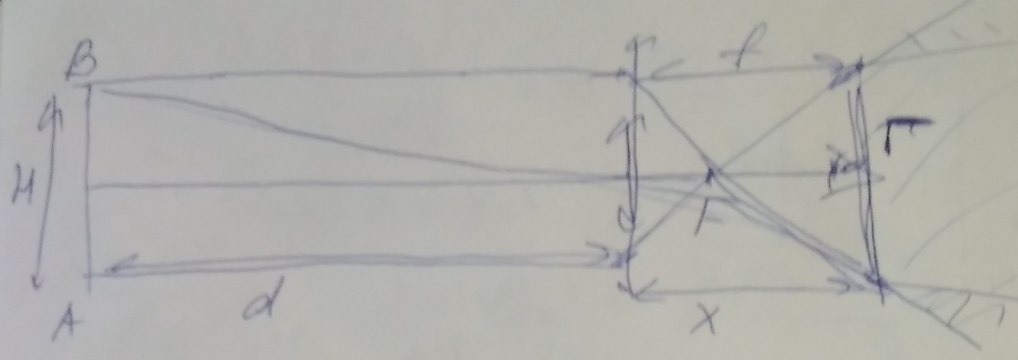
$E = U_R + U_1$

$I_C = C U'$ $q_2 = C U_R$; $q_1 = 4C(E - U_R)$

$E = \frac{q_1}{4C} + \frac{q_2}{C}$

$I_0 = 4C U_1'$

1) $I_R = ?$ (граду по сме f и k)
 2) $D_m = ?$ (расстояние)



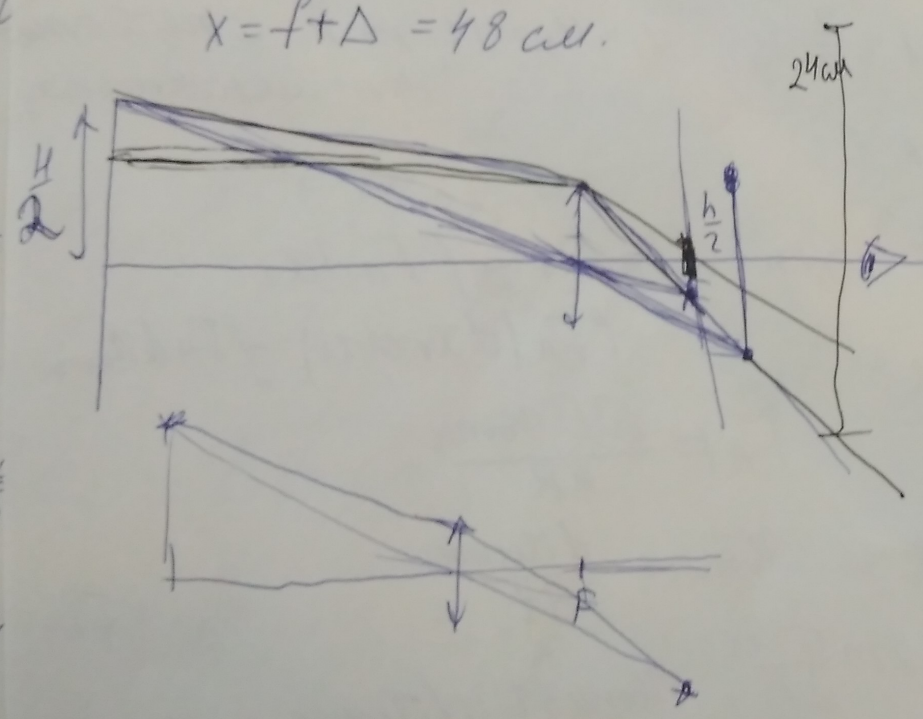
$F = 18 \text{ см}$
 $H = 9 \text{ см}$
 $d = 72 \text{ см} = 4F$
 $D = 24 \text{ см} = \frac{4}{3} F$
 $\frac{D}{3} F = \frac{4}{3} F$

Анализировать и настроить на рассматривание 1) $x = ?$
 предметов на некотором расстоянии. 2) $D_m = ?$
 3)

Пределы акм. - пределы расстояний, на которых человек четко видит предметы.

$$\frac{1}{F} = \frac{1}{f} + \frac{1}{d} = \frac{d+f}{df}, \quad \frac{1}{F} = \frac{d-f}{Fd}, \quad f = \frac{F \cdot d}{d-F} = \frac{4F \cdot F}{4F-F} = \frac{4}{3} F = 24 \text{ см}$$

$x = f + \Delta = 48 \text{ см.}$



$q_2 \downarrow \frac{4}{5} \text{ сЕ go } 0$
 $q_1 \uparrow \frac{4}{5} \text{ сЕ go } 4 \text{ сЕ}$

$$\frac{I_1}{I_2} = \frac{\Delta q_1}{\Delta q_2} = \frac{\frac{16}{5} \text{ сЕ}}{\frac{4}{5} \text{ сЕ}} = 4$$

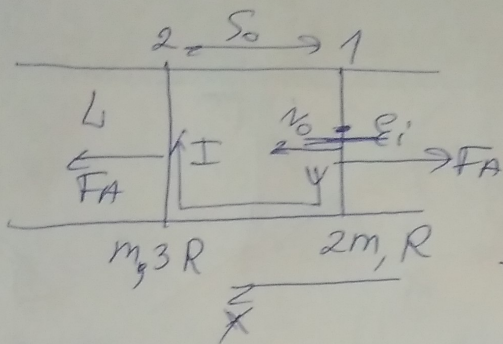
$$I_2 = \frac{I_0}{4}$$

$$I_R = \frac{5}{4} I_0$$

$$M_R = \frac{5}{4} I_0 R$$

$\frac{1}{f} = \frac{1}{d} + \frac{1}{d'}$

- 1) $a_1(0)$?
- 2) u_1, u_2 ?
- 3) S ?



\vec{B} $\epsilon_i = B v_0 L$
 $I_{\text{eff}} = \frac{\epsilon_i}{4R} = \frac{B v_0 L}{4R}$
 $F_A(0) = B I_{\text{eff}} = \frac{B^2 L^2 v_0}{4R}$
 $-F_A = 2m a_x$
 $a_1 = \frac{F_A}{2m} = \frac{B^2 L^2 v_0}{8mR}$

2) Через проволочный параллельный проводник вращающийся вокруг оси перпендикулярно плоскости рисунка, ток течет с правой стороны, но на систему из двух параллельных не действует вращающий момент по $Ox \Rightarrow$ по Ox импульс сохраняется;

$F_x dt = dp_x = 0, p_x = \text{const}, \text{ЗСЧ.}$

$2m v_0 = 3m u, u = \frac{2}{3} v_0, u_1 = u_2 = u, \text{м.к. S перемещается, нет вращения,}$

3) Через проволочный п.в.

$\frac{m v_0^2}{2} + \Delta F_A = \frac{3m u^2}{2}, \Delta F_A = \int F_A dx_1 - \int F_A dx_2 =$
 $= \int F_A (dx_1 - dx_2) = - \int F_A dx_{\text{омк}}$

$dx_{\text{омк}}$ - ортогональное перемещение.

$F_A = \frac{B^2 L^2 v_{\text{омк}}}{4R}$

$v_{\text{омк}} = \frac{dx_{\text{омк}}}{dt}$

$\Delta x_{\text{омк}} = S_0 - S;$

$\frac{B^2 L^2 v_{\text{омк}}}{4R} = 2m a_x = 2m \frac{dv_x}{dt}, v_{\text{омк}} dt = dx_{\text{омк}}$

$\frac{B^2 L^2 v_{\text{омк}}}{4R} = m a_z$

$\frac{B^2 L^2}{4R} dx_{\text{омк}} = 2m dv_x$

$\frac{B^2 L^2}{4R} (S_0 - S) = 2m \left(\frac{2}{3} v_0 - v_0 \right)$

$\frac{B^2 L^2}{8mR} (S_0 - S) = \frac{1}{3} v_0$

$S_0 - S = \frac{8}{3} \frac{m v_0 R}{B^2 L^2}$

$S = S_0 - \frac{8}{3} \frac{m v_0 R}{B^2 L^2}$

у и еще переловек

3

Условие

Задача 15.

$$F = 18 \text{ см}$$

$$H = 9 \text{ см}$$

$$d = 72 \text{ см} = 4F$$

$$\Delta = 24 \text{ см} = \frac{4}{3}F$$

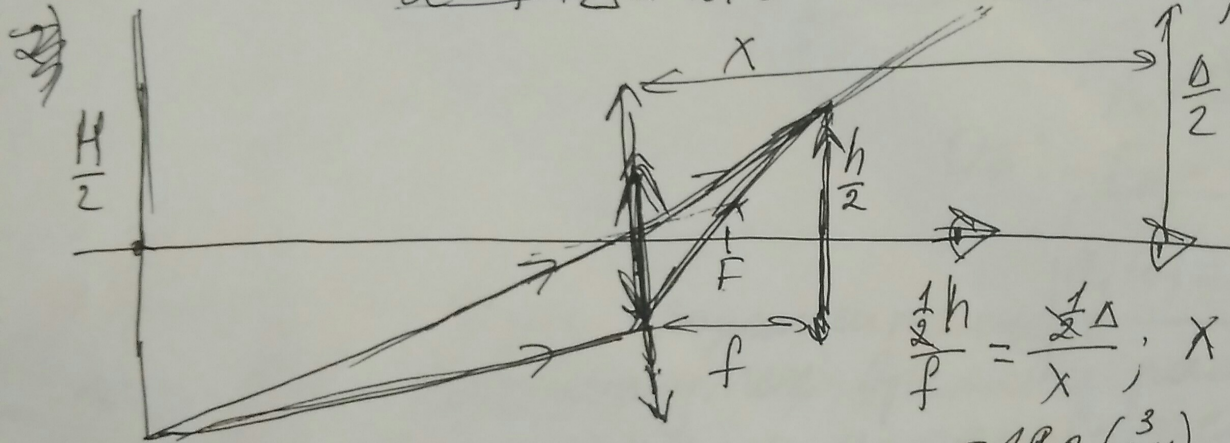
1) формула тонкой линзы:

$$\frac{1}{F} = \frac{1}{d} + \frac{1}{f}, \quad \frac{1}{f} = \frac{1}{F} - \frac{1}{d} = \frac{d-F}{Fd}, \quad f = \frac{Fd}{d-F}$$

$$f = \frac{F \cdot 4F}{4F - F} = \frac{4}{3}F; \quad f = \Delta = 24 \text{ см}$$

$$\Gamma = \frac{f}{d} = \frac{\frac{4}{3}F}{4F} = \frac{1}{3}$$

$$x = f + \Delta = 24 \text{ см} + 24 \text{ см} = 48 \text{ см}; \quad h = \frac{H}{\Gamma} = \frac{9}{\frac{1}{3}} = 27 \text{ см}$$



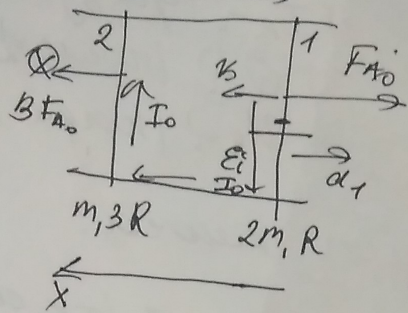
$$\frac{\frac{1}{2}h}{f} = \frac{\frac{1}{2}\Delta}{x}, \quad x = \frac{f\Delta}{h} = \frac{24 \cdot 24}{3} = 192 \text{ (см)}$$

3) $l = F$.

Ответ: 1) $x = 192 \text{ см}$, $l = F = 18 \text{ см}$

2

Числовик
Задача 4



1) $\mathcal{E}_i = Bv_0L$
 $I(t) = \frac{\mathcal{E}_i}{3R+R} = \frac{Bv_0L}{4R}$
 $F_{A0} = I(t)BL = \frac{B^2L^2v_0}{4R}$

II закон Ньютона для перемычки 2:

$F_{A0} = 2m\ddot{a}_1$
 $Ox': -F_{A0} = -2m\ddot{a}_1; \ddot{a}_1 = \frac{F_{A0}}{2m}$

$a_1(0) = \frac{B^2L^2v_0}{8mR}$

2) Через проволочный брусок расстояние между перемычками ускорится. Так рельсы движутся по Ox. на систему из двух перемычек действуют внешние силы \Rightarrow суммарный импульс системы по Ox сохраняется:

$F_x dt = dp_x = 0; p_x = const$

3CU:

$2mv_0 = (m+2m)u; u = \frac{2}{3}v_0; u_1 = u_2 = u, \text{ т.к } S \text{ не может меняться.}$

3) в произвольной мом. вр.

$\mathcal{E}_{i1} = Bv_1L; \mathcal{E}_{i2} = Bv_2L; \mathcal{E} = \mathcal{E}_{i1} - \mathcal{E}_{i2} = BL(v_1 - v_2) = BLv_{отн}$
 перемычки компенсируются.

II закон Ньютона для перемычки 1 по Ox:

$-F_A = 2m\ddot{a}_x; F_A = BL \frac{\mathcal{E}}{4R} = \frac{B^2L^2v_{отн}}{4R}$

$-\frac{B^2L^2v_{отн}}{4R} = 2m \frac{dv_{1x}}{dt}; -\int \frac{B^2L^2 dx_{отн}}{8mR} = \int dv_{1x}$

$v_{отн} dt = dx_{отн}$
 (суммирование за dt)

$-\frac{B^2L^2}{8mR} (S_0 - S) = (u - v_0) \frac{1}{v_0} = -\frac{1}{3}v_0$

ответ: $S = S_0 - \frac{8m v_0 R}{3 B^2 L^2}; u = \frac{2}{3}v_0; a_1(0) = \frac{B^2 L^2 v_0}{8mR}$