

# Часть 1

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

Шифр: **21202560**

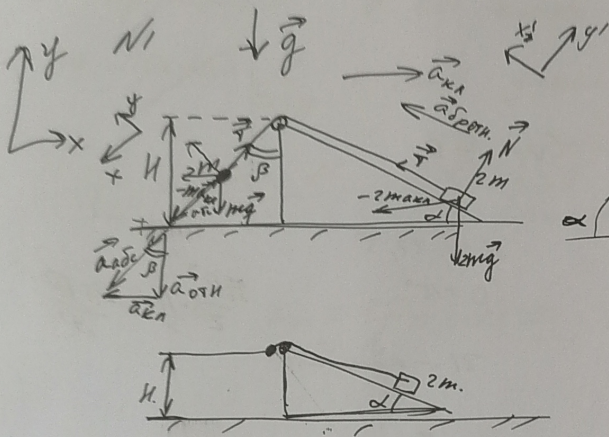
ID профиля: **371814**

Вариант 6

Рисунок 11 к1

11:00 - 13:00.

Черновик.



$$\cos \alpha = \frac{4}{5}$$

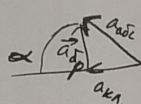
$$\cos \beta = \frac{12}{13}$$

$$\mu = 0.$$

1)  $a_{kn} - ?$

2)  $a_{\delta p}$  отн кн.

3)  $tg \alpha$  ст. - ?



23-й глр м:

$$(Ox): m a_{kn} = T \sin \beta.$$

$$(Oy): mg = T \cos \beta.$$

$$a_{kn} = g \operatorname{tg} \beta.$$

$$a_{kn} = g \cdot \frac{5}{12} = \frac{10 \cdot 5}{12 \cdot 6} = \frac{25}{6}.$$

$$\cos \beta = \frac{12}{13}.$$

$$\sin \beta = \frac{5}{13}.$$

$$\sqrt{1 - \frac{144}{169}} = \sqrt{\frac{25}{169}}$$

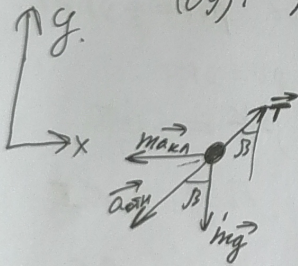
~~АГО:~~

~~$$m a_{otn} = mg \cos \beta$$~~

$$(Ox): m a_{kn} = T \sin \beta$$

$$(Oy): m a_{otn} = T \cos \beta + mg.$$

$$(Ox'): 2 m a_{\delta p} = T + 2 m a_{kn} \cos \alpha - 2 mg \sin \alpha.$$



$$(Ox): T \sin \beta - m a_{kn} = -m a_{otn} \sin \beta$$

$$(Oy): T \cos \beta - mg = -m a_{otn} \cos \beta.$$

$$m a_{kn} = T \sin \beta + m a_{otn} \sin \beta$$

$$T = \frac{m(g - a_{otn} \cos \beta)}{\cos \beta}$$

$$2 m a_{otn} = \frac{mg}{\cos \beta} - m a_{otn} + 2 m a_{kn} \cos \alpha - 2 mg \sin \alpha$$

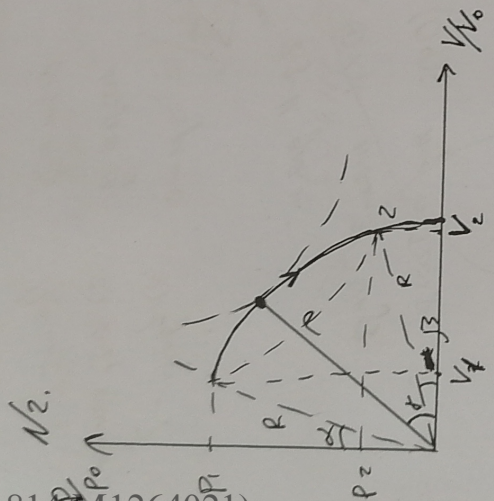
$$3 a_{otn} = \frac{g}{\cos \beta} - 2 g \sin \alpha + 2 a_{kn} \cos \alpha.$$

$$3 a_{otn} = \frac{g}{\cos \beta} - 2 g \sin \alpha + g \operatorname{tg} \beta \cdot \cos \alpha = g \left( \frac{13}{12} - 2 \cdot \frac{3}{5} + \frac{5}{12} \cdot \frac{4}{5} \right) = g \left( \frac{13}{12} - \frac{6}{5} + \frac{2}{3} \right) =$$

$$a_{otn} = \frac{3}{2}$$

$$= g \left( \frac{65 - 72 + 20}{60} \right) = \frac{27}{6} = \frac{9}{2}.$$

$$\frac{H}{\cos \beta} = \frac{a_{0H} \cdot t^2}{2} \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2H}{a_{0H} \cos \beta}} =$$



$$C_V = \frac{5}{2} R$$

$$\alpha = 22,5^\circ$$

$$\beta = 15^\circ$$

21 - a) ~~afundosa~~

- 1)  $\frac{V_1}{2} - ?$
- 2)  $\delta - ?$
- 3)  $\frac{A_{1y}}{A_{2x}}$

$$\frac{P_1}{P_0} = R \cos \alpha, \quad \frac{V_1}{V_0} = R \sin \alpha, \quad \frac{P_2}{P_0} = R \sin \beta$$

$$P_1 V_1 = \sqrt{RT_1}, \quad V_2 = R \cos \beta$$

$$P_2 V_2 = \sqrt{RT_2}$$

$$P_0 R \cos \alpha \cdot V_0 R \sin \alpha = \sqrt{RT_1}$$

$$P_0 R \sin \beta \cdot V_0 R \cos \beta = \sqrt{RT_2}$$

$$\frac{V_1}{V_0} = \frac{\sin \alpha \cdot \cos \alpha}{\sin \beta \cdot \cos \beta} = \frac{\sin 45^\circ}{\sin 30^\circ} =$$

$$A_{1y} = A_{2x} - A_{21}$$

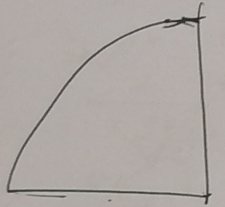
$$A_{22} =$$

$$y \times \frac{5}{2} = \text{const}$$

$$y^2 + x^2 = R^2$$

$$P_0 V_0 \frac{R^2}{2} \sin 2\beta + P_0 V_0 \frac{R^2}{2} \sin 2\alpha$$

$$\sin 2\beta = \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{2}}{2}$$



$$\frac{R^2}{2} \cdot \frac{\pi}{2} = \frac{\pi R^2}{4}$$

$$Q = 0 = dA + \Delta U = 0$$

$$pV = \text{const}, \quad p dV = \frac{5}{2} \sqrt{RT} dT$$

$$pV = \sqrt{RT}$$

$$\int \frac{1}{V} = \frac{5}{2} \int \frac{dT}{T}$$

$$A_{21} = \frac{5}{2} \sqrt{RT} (\pi - \pi)$$

$$\frac{V_1}{V_0} = \frac{5}{2} \cdot \frac{5}{2}$$

$$\frac{\sqrt{RT}}{P_0} = \frac{5}{2} \cdot \frac{5}{2}$$

$$P = \frac{\sqrt{RT_0}}{V_0 \frac{5}{2}}$$

$$Q = 0 = \frac{5}{2} \sqrt{RT} + p dV = 0$$

$$\left( \frac{R^2}{2} \beta - \frac{R^2}{4} \cdot \sin 2\beta \right)$$



## Условие (2)

№1 Продолжение: В со кинка шарик будет двигаться по прямой  $\frac{H}{\cos \beta}$  с пост. ускорением  $a_{отн}$  с 0 нач. и ск-тью.

$$\frac{H}{\cos \beta} = \frac{a_{отн} t^2}{2} \quad t = \sqrt{\frac{2H}{a_{отн} \cdot \cos \beta}} \Rightarrow t = \sqrt{\frac{8H}{\frac{3}{2} \cdot \frac{12 \times 3}{13}}} = \sqrt{\frac{13H}{9}} \text{ с.}$$

Ответ:  $a_{кл} = \frac{25}{8} = 4,167 \frac{м}{с^2}$ ;  $a_{отн} = \frac{3}{2} = 1,5 \frac{м}{с^2}$   $t = \frac{\sqrt{13H}}{3} \text{ с.}$

Условие (3)

2.

Дано:

$$C_v = \frac{5}{2} R$$

$$\alpha = 23.5^\circ$$

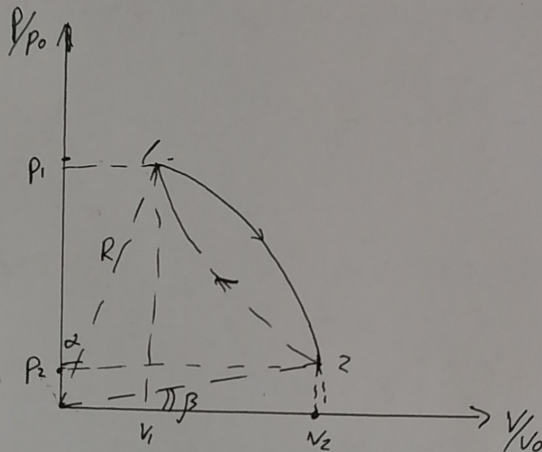
$$\beta = 15^\circ$$

$$\frac{T_1}{T_2} = ?$$

$$\varphi = ?$$

$$K = \frac{A_1}{A_2} = ?$$

Решение:



Из условия следует, что 2-1 - адиабата.

$$\frac{p_1}{p_0} = R \cos \alpha \quad \frac{V_1}{V_0} = R \sin \alpha \quad \frac{p_2}{p_0} = R \sin \beta \quad \frac{V_2}{V_0} = R \cos \beta$$

$$\left. \begin{aligned} p_1 V_1 &= \nu R T_1 \\ p_2 V_2 &= \nu R T_2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} p_0 R \cos \alpha \cdot V_0 R \sin \alpha &= \nu R T_1 \\ p_0 R \sin \beta \cdot V_0 R \cos \beta &= \nu R T_2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{T_1}{T_2} = \frac{\sin \alpha \cdot \cos \alpha}{\sin \beta \cdot \cos \beta} = \frac{\sin 2\alpha}{\sin 2\beta} = \frac{\sqrt{2}/2}{1/2} = \sqrt{2}$$

~~Термодинамика~~  $Q = 0 \Rightarrow Q = 0$ . т.е.  $0 = p dV + \frac{5}{2} \nu R dT$ .

т.е. в этой точке график касается адиабаты.

$$p dV = -\frac{5}{2} \nu R dT \quad pV = \nu R T$$

$$\int \frac{dV}{V} = -\frac{5}{2} \int \frac{dT}{T}$$

$$\ln \frac{V_x}{V_1} = +\frac{5}{2} \ln \frac{T_x}{T_1}$$

$$\frac{V_x}{V_1} = \frac{T_x}{T_1} \cdot \ln \frac{5}{2}$$

$$V_x T_x = V_1 T_1 \cdot \frac{5}{2} e^{\frac{5}{2}}$$

$$\frac{p_x V_x^2}{\nu R} = \frac{p_1 V_1^2}{\nu R} \cdot \frac{5}{2} e^{\frac{5}{2}}$$

$$p_x V_x^2 = p_1 V_1^2 \cdot \frac{5}{2} e^{\frac{5}{2}}$$

$$\frac{p_x}{p_0} = R \cos \gamma \quad \frac{V_x}{V_0} = R \sin \gamma$$

$$\cos \gamma \cdot \sin^2 \gamma \cdot p_0 V_0^2 R^3 = p_0 R^3 \cdot V_0^2 \cdot \cos \alpha \cdot \sin^2 \alpha$$

Умова 14

Физика

2. Програмање:

$$A_g = A_{12} - A_{21}$$

Т.к. 2-а одиодбага,  $\beta < \alpha$ :  $A_{21} = \frac{5}{2} \nu R (-T_2 + T_1) = \frac{5}{2} (-\nu R T_2 + \nu R T_1) = \frac{5}{2} \rho_0 v_0 \frac{R^2}{2} (\sin 2\beta + \sin 2\alpha)$

$$A_{12} = \rho_0 v_0 \left( \frac{R^2}{2} (\pi - \alpha) - \frac{R^2}{4} \sin 2\alpha - \left( \frac{\beta R^2}{2} - \frac{R^2}{4} \sin 2\beta \right) \right) =$$

~~$$k = \frac{A_g}{A_{12}} = \frac{A_{12} - A_{21}}{A_{12}} = \frac{\frac{R^2}{2} (\pi - \alpha) - \frac{R^2}{4} \sin 2\alpha - \frac{\beta R^2}{2} + \frac{R^2}{4} \sin 2\beta - \left( \frac{5}{2} \rho_0 v_0 \frac{R^2}{2} (\sin 2\beta + \sin 2\alpha) \right)}{\frac{R^2}{2} (\pi - \alpha) - \frac{R^2}{4} \sin 2\alpha - \left( \frac{\beta R^2}{2} - \frac{R^2}{4} \sin 2\beta \right)}$$~~

$$= 1 - \frac{A_{21}}{A_{12}} = 1 - \frac{\frac{5}{2} \frac{R^2}{2} (\sin 2\alpha + \sin 2\beta)}{\frac{R^2}{2} \left( \pi - \alpha - \frac{\sin 2\alpha}{2} - \frac{\beta}{2} + \frac{\sin 2\beta}{2} \right)} = 1 - \frac{5}{2} \left( \frac{\sin 2\alpha + \sin 2\beta}{\pi - \alpha - \beta - \frac{1}{2} (\sin 2\alpha + \sin 2\beta)} \right)$$

$$k = 1 - \frac{5}{4} \left( \frac{\sqrt{2} - 1}{\pi - 0,125\pi - 0,083\pi - \frac{1}{2} \cdot \frac{\sqrt{2} - 1}{2}} \right)$$

# Часть 2

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

Шифр: **21202560**

ID профиля: **371814**

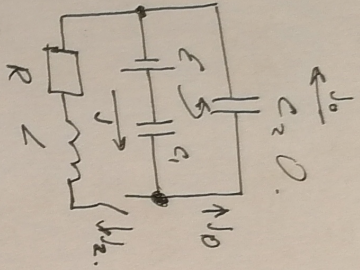
Вариант 6



Упрощение

Результат

N3



$C_1 = C$   
 $C_2 = 3C$

- 1)  $\frac{dU}{dt} - ?$
- 2)  $Q - ?$
- 3)  $U_R, \cos \varphi, \pi/3, C_2 J_0$

$E = U_{C1} + U_{C2} = 4U_{C2} = \frac{4}{3} U_{C1}$

$q = CU_{C1}$

~~$U = U_{C1} + U_{C2}$~~   
 $U = U_{C1} + U_{C2}$

$q_2 = 3C U_{C2}$

$C_0 = \frac{3C}{4}$

$q_1 = q_2 = q$

$U_{C1} = 3U_{C2}$

$q = \varepsilon$   
 $CU_{C1} = \varepsilon$

~~$E = U_{C1} + L \frac{dI}{dt}$~~

$\frac{dI}{dt} = \frac{\varepsilon}{4L}$  ①

$\left[ \frac{C_2 U_2^2}{2} + \frac{C_1 U_1^2}{2} + \varepsilon q = Q \right]$

$J_2 =$

$E = U_1 + L \frac{dI_2}{dt} + J_2 R = U_1 + L \frac{dI_2}{dt} + U_R$

~~$U_2 = \varepsilon - U_1 - U_R$~~

$E = U_1 + U_2$

$E = \frac{q_1}{C} + \frac{q_2}{3C}$

$U_2 - U_R - L \frac{dI_2}{dt} = 0$

$U_2 = U_R + L \frac{dI_2}{dt}$

$J = J_0 + J_2$

$J = \frac{dq_1}{dt}$

$J_0 = \frac{dq_2}{dt}$

$E = U_{C1} \quad U_{C1} =$

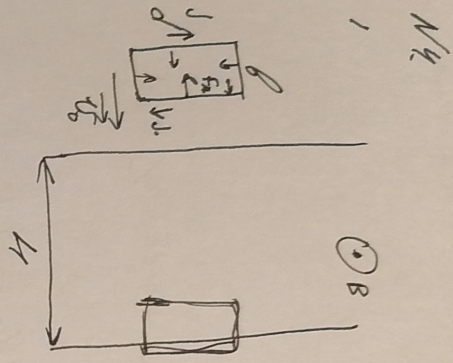
$q = C\varepsilon$

$JR \Delta t$

$\frac{3C(\varepsilon)^2}{2} + \frac{C}{2} \left(\frac{3\varepsilon}{4}\right)^2 + \varepsilon q = \frac{\varepsilon^2}{2} + Q$

$\frac{3C \cdot \varepsilon^2}{32} + \frac{9C\varepsilon^2}{32} + (C\varepsilon - \frac{3C\varepsilon}{4})\varepsilon = \frac{C\varepsilon^2}{2} + Q$

$\frac{38C\varepsilon^2}{64} + \frac{C\varepsilon^2}{4} = \frac{\varepsilon^2}{2} + Q \Rightarrow Q = \frac{\varepsilon^2}{8}$



$b = \frac{d}{2}$   
 $h = 2d$

$M_A =$   
 $\epsilon_{ix} = -\frac{d^3}{6} = -B \frac{d^3}{6} = -B \cdot U_0 \cdot d$

$F_A = B J \epsilon$   
 $d \cdot d$

$U_2 = U_0$

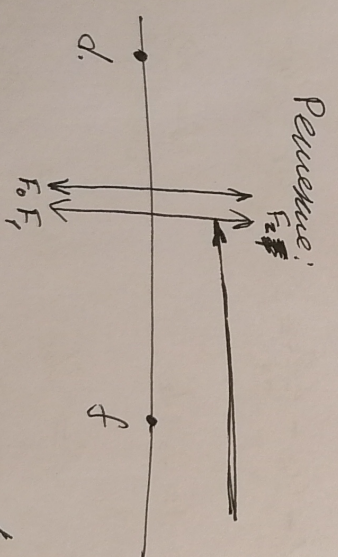
$M_A = B J \epsilon$   
 $J = \frac{\epsilon_{ix}}{R}$

$a = \frac{B J \epsilon}{m_1} = \frac{B d^2 B U_0}{m R} = \frac{B^2 U_0 d^2}{m R}$

$U_0 = a t = U$

~~U\_0~~  $U_0 t = \frac{a t^2}{2}$

N/S.  
 $f_1 = 25 \text{ cm}$   
 $\frac{f_2}{f_1} = \frac{1}{3}$



$D_0 + D_1 = D$

$\frac{1}{f} = \frac{1}{f_0} + \frac{1}{f_1}$   
 $F = \frac{F_0 F_1}{F_0 + F_1}$

$\frac{1}{f_0} + \frac{1}{f_1} = \frac{1}{f}$

~~$\frac{1}{f}$~~

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

$$J = j_0 + j_2 \Rightarrow \frac{dq_1}{dt} = \frac{dq_2}{dt} + j_2$$

$$E = u_1 + u_2 = \frac{q_1}{C} + \frac{q_2}{3C} \quad \left( \frac{q_1}{C} - E \right) = \left( -\frac{q_2}{3C} \right) \quad \frac{dq_1}{dt} = -\frac{dq_2}{dt} \frac{1}{3C}$$

$$E = u_1 + L \frac{dq_1}{dt} + j_2 R = \frac{q_1}{C} + L \frac{dq_1}{dt} + j_2 R$$

$$\left[ u_2 = L \frac{dq_2}{dt} + j_2 R \right]$$

$$\frac{q_2}{3C} = L \frac{dq_2}{dt} + j_2 R$$

$$j_2 = \frac{4}{3} j_0$$

$$E = \frac{q_1}{C} + L \frac{dq_1}{dt} + j_2 R$$

$$E = \frac{q_1}{C} + \frac{q_2}{3C}$$

$$\frac{q_2}{3C} = L \frac{dq_2}{dt} + j_2 R$$

$$J = j_0 + j_2$$

$$J = j_0 + \frac{q_2}{3CR} - L \frac{dq_2}{dt} R$$

$$E = \frac{q_1}{C} + L \frac{dq_1}{dt} + \frac{dq_2}{dt} R$$

$$\frac{dq_1}{dt} - \frac{dq_2}{dt} = \frac{dq_2}{dt} R$$

$$E = \frac{q_1}{C} + L \frac{dq_1}{dt} + \frac{dq_1}{dt} R - \frac{dq_2}{dt} R$$

$$\frac{q_2}{3C} = L \frac{dq_2}{dt} + j_2 R$$

$$\frac{q_2}{3C} = L \frac{dq_1}{dt} + \frac{dq_1}{dt} R - \frac{dq_2}{dt} R = L \frac{d^2 q_1}{dt^2} + L \frac{dq_1}{dt} + \frac{dq_1}{dt} R - \frac{dq_2}{dt} R$$

$$\frac{dq_1}{dt} - \frac{dq_2}{dt} = 0$$

$$L \frac{dq_1}{dt} = j_2 R + \frac{q_2}{3C}$$

$$a_x = \frac{B^2 U_0^2 d^2}{4mR}$$

$$U_1 = U_0 - a_x t$$

$$U_0^2 - \frac{2B^2 U_0^2 d^2}{4mR}$$

$$\frac{a_x + a_x}{2} = a_x$$

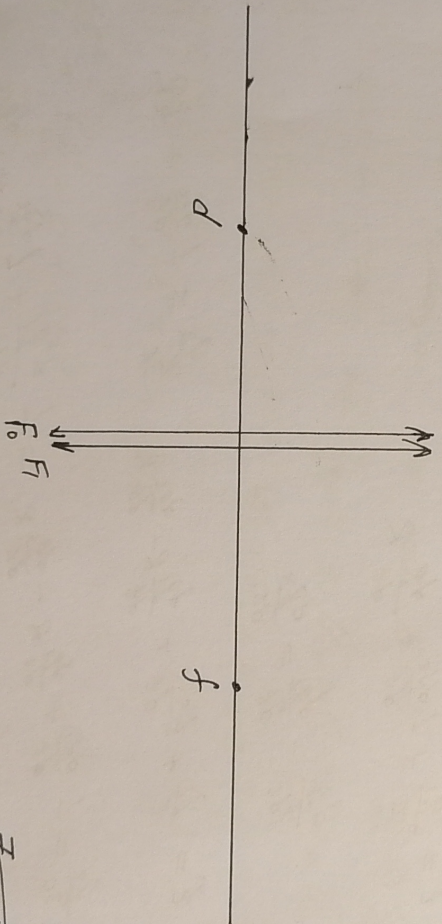
~~$$U_1 = U_0 - 2B^2 d^2$$~~

~~U\_1 = U\_0~~

$$\frac{mU_1^2}{2} = mgh + \frac{mU_0^2}{2}$$

$$U_1 = \frac{U_0^2 - U_0^2}{2a}$$

N/S.



$$\frac{1}{d} + \frac{1}{f_0} = \frac{1}{f_0}$$

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

~~$$d = \frac{F_2 \cdot f_0}{f_2 + f_0}$$~~

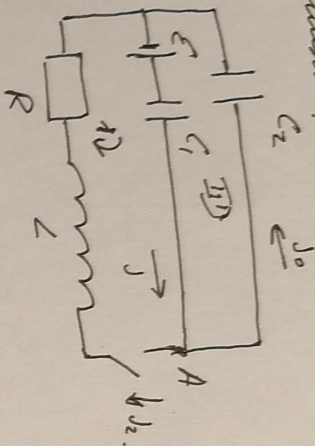
$$\frac{F_0 \cdot f}{f_0 + f_1} = F_x$$

~~$$\frac{F_2}{2} = \frac{F_2}{f_1}$$~~
~~$$\frac{F_2}{3} = \frac{F_2}{f_1}$$~~
~~$$\frac{F_2}{4} = \frac{F_2}{f_1}$$~~
~~$$\frac{F_2}{5} = \frac{F_2}{f_1}$$~~
~~$$\frac{F_2}{6} = \frac{F_2}{f_1}$$~~
~~$$\frac{F_2}{7} = \frac{F_2}{f_1}$$~~

Must solve (1)

3.

Reference:



Given:

$C_1 = C$   
 $C_2 = 3C$

$\frac{dI}{dt} = ?$

$R = ?$

We know  $\frac{4}{3} C_2 I_0$

Do take care know:  $E = U_{C1} + U_{C2}$

$q_1 = C_1 U_{C1} = C U_{C1}$        $q_2 = 3C U_{C2}$        $\Rightarrow E = \frac{4}{3} U_{C1}$

$q_1 = q_2$

Large Torque kharat Samanyam Torak hat:  $E = U_{C1} + C \frac{dU}{dt} \Rightarrow \frac{dU}{dt} = \frac{E}{4C}$

B kharat cost-in Torak he byget  $\Rightarrow U_{C2} = 0 \Rightarrow E = U_{C1}$

$q_E = CE$  Torak sam-in  $3C \cdot U_{C1} + U_{C2} + A_{max} = R + W_{khar}$

$\frac{3C}{2} \left(\frac{E}{4}\right)^2 + \frac{E \left(\frac{3E}{4}\right)^2}{2} + \left(CE - \frac{3CE}{4}\right) E = R + \frac{CE^2}{2}$

$\frac{3CE^2}{32} + \frac{9CE^2}{32} + \frac{CE^2}{4} = R + \frac{2CE^2}{4}$

$R = \frac{3CE^2 + 2CE^2}{8} - \frac{4CE^2}{8} = \frac{CE^2}{8}$

Two kharat  $\therefore$  I:  $E = U_{C1} + C \frac{dU_{C2}}{dt} + I_2 R$

II:  $E = U_{C1} + U_{C2}$   $\Rightarrow U_{C2} = C \frac{dU_{C2}}{dt} + I_2 R$

Due to A:  $I = I_{C1} + I_2$        $E = \frac{q_1}{C} + \frac{q_2}{3C}$

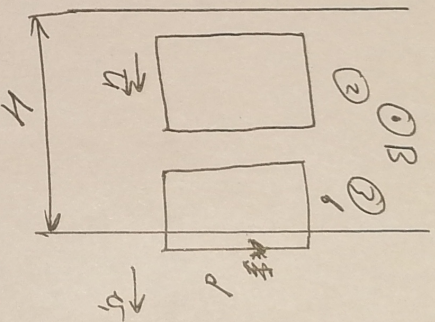
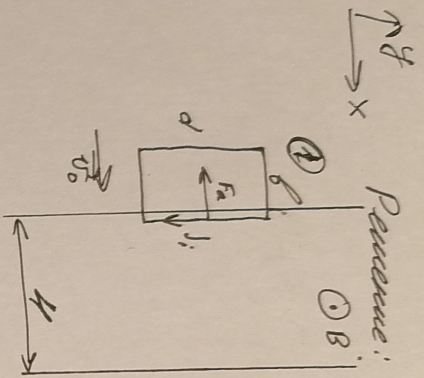
Propag-in:  $0 = \frac{dq_1}{dt} + \frac{dq_2}{3dt}$

$\frac{dq_1}{dt} = I$        $\frac{dq_2}{dt} = I_0$        $I = -\frac{I_0}{3}$       Torak  $I_2 = -\frac{4I_0}{3} \Rightarrow U = \frac{4U_0}{3}$

Рисунок 3кв.

Укрепление (2)

4. Дано:  
 $d, m$   
 $\delta = \frac{d}{4}$   
 $h = 2d$   
 $v_0$   
 $a - ?$   
 $v_1 - ?$   
 $v_2 - ?$



Когда масса не меняется, импульс сохраняется тогда же, когда масса меняется, импульс не сохраняется.

От этого вытекает  $F_A$ , следовательно так что она увеличивается

тем же путем, когда импульс ~~увеличивается~~ увеличивается тем же путем

Тогда вытекает принцип действия  $F_A$  и при этом увеличивается, то есть когда ее масса будет равна  $a=0$ , иначе, когда масса увеличивается, масса увеличивается тем же путем

Сила спира увеличивается, что  $v_2 = v_0$

$$\frac{d}{dt} \epsilon_{is} = -\frac{d^2 \phi}{dt^2} = \frac{B \delta v}{dt} = B \delta v d \quad 3-x \text{ dim} \quad \epsilon_{is} = J R \Rightarrow J = \frac{B \delta v d}{R}$$

23-й вариант:  $m_a = B \delta v d = \frac{B^2 v_0^2 d^2}{R}$ , т.е.  $a = \frac{B^2 v_0^2 d^2}{m R}$

Угловая скорость  $\omega = \frac{v}{r}$  когда ее масса будет равна  $\delta r = 0$ . Т.к.  $a = \frac{v}{r}$  увеличивается, то и угловая скорость, но она увеличивается по-прежнему.

~~$v = \frac{v_0}{2}$~~

$$a_x = \frac{B^2 v_0^2 d^2}{m R} + \frac{B^2 v_0^2 d^2}{m R}$$

$$\frac{d^2 x^2}{dt^2} = \frac{1}{2} \frac{d^2}{dt^2} + \delta = 0 \Rightarrow \frac{d^2 x^2}{dt^2} = \frac{v_0^2 + v_0^2}{2} = \frac{2 v_0^2}{2} = v_0^2$$

Musoba (3)

Pegawa 11 ke.

Or ~~Re~~ Pongus pasraue  $\delta \Rightarrow$

$$\delta = \frac{U^2 - U_0^2}{2ax} = \frac{(U^2 - U_0^2) mR}{B^2 d^2 (U_0 + U)} \quad \text{, T.e } \frac{d}{4} = (U - U_0) \frac{mR}{B^2 d^2}$$

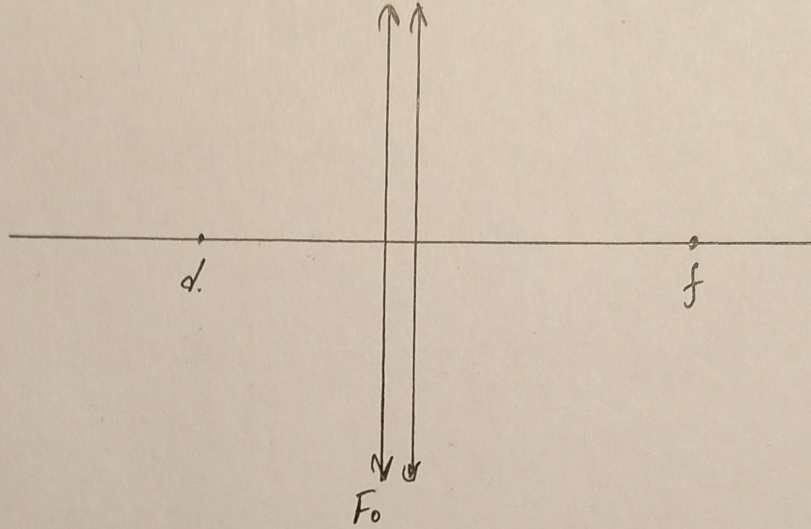
$$U = \frac{B^2 d^3}{4mR} + U_0$$

5. Дано:

$$f = 25 \text{ см}$$

$$\frac{D_2}{D_1} = \frac{F}{3}$$

Решение:



Скажем, что это глаз тонкой линзы, тогда когда он надевается очки то он смотрит 4/3 системы линзы ~~то~~ преломит как бы "мягк" всегда на одном месте. И когда он надевает очки для увелич. расстояния (на дал.-м. раст-ии) можно сказать, что лучи идут // гл. оси и собираются в фокусе такой системы.

Для 1 системы:  $D_x = D_1 + D_0$

$$F_x = \frac{F_1 F_0}{F_1 + F_0}$$

$$f_0 = \frac{F d}{d - F}$$

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

$$\frac{1}{d} + \frac{1}{f_0} = \frac{1}{F}$$

$$d = \frac{F_2 F_0}{F_2 + F_0}$$