

Часть 1

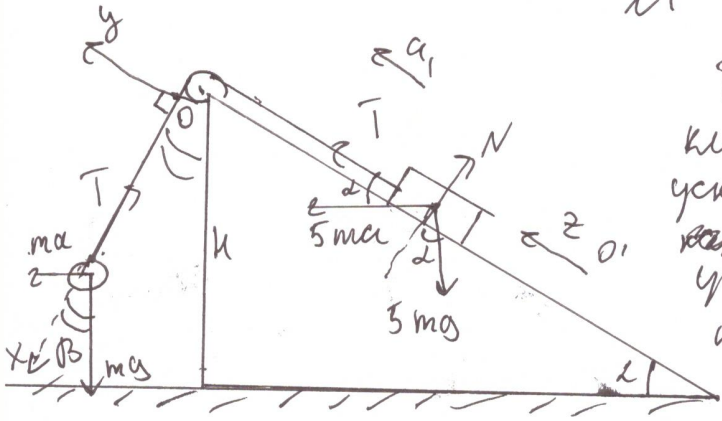
Олимпиада: **Физика, 11 класс (1 часть)**

Шифр: **21200781**

ID профиля: **126556**

Вариант 8

Числовый
11



Перейдем в CO , связанным с клином. т.к. клин движется с ускорением, требуется всевозможная система координат относительно неподвижной системы клина $5ma$ - на брусок, ma - на шарик. (a - ускор. клина). Тогда, в клин CO , брусок

движется по поверхности клина с ускорением a_1 , а шарик по ~~горизонтальной~~ оси Ox с таким же ускорением a_1 .

Заменим Π з.к. на шарик ^{вращаем} на оси Ox и Oy .

$$Ox: T + ma \sin \beta + mg \cos \beta = ma_1 \quad (1)$$

$$Oy: ma \cos \beta = mg \sin \beta$$

$$a = g \tan \beta = 2,4g \quad (2)$$

Π з.к. на Oz на брусок:

$$Oz: -5mg \sin \alpha + 5ma \cos \alpha + T = 5ma_1 \quad (3)$$

$$(1) + (3): ma \sin \beta + mg \cos \beta - 5mg \sin \alpha + 5ma \cos \alpha = 6ma_1$$

$$a (\sin \beta + 5 \cos \alpha) + g (\cos \beta - 5 \sin \alpha) = 6a_1$$

$$(2): g (2,4 \sin \beta + 12 \cos \alpha + \cos \beta - 5 \sin \alpha) = 6a_1$$

$$g (2,6 + 7,2 - 4) = 6a_1$$

$$5,8g = 6a_1 \quad a_1 = \frac{5,8}{6}g \approx 0,97g$$

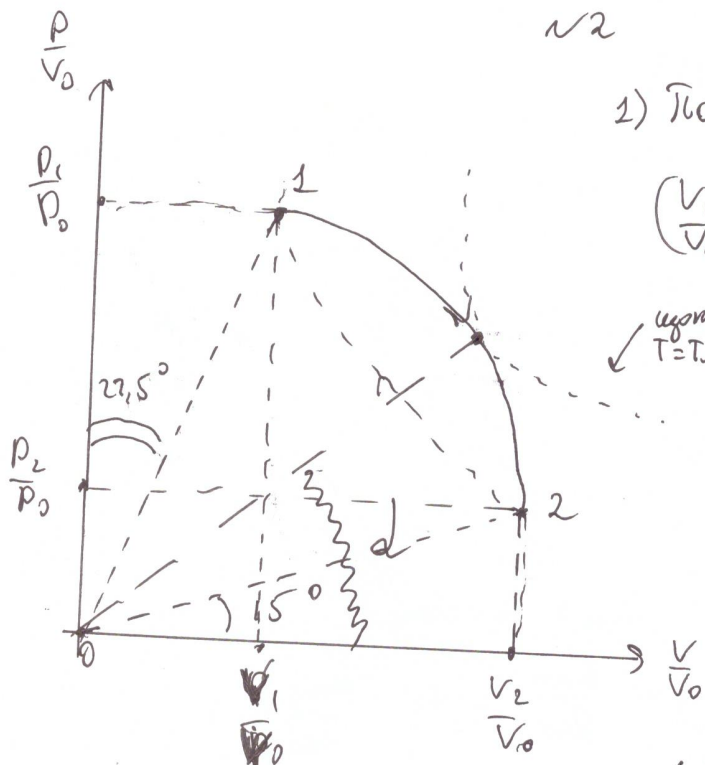
$$a_1 t^2 = \frac{H}{\cos \beta} \quad t = \sqrt{\frac{2H}{a_1 \cos \beta}} = \sqrt{\frac{2H \cdot 6}{5,8g \cdot \frac{5}{73}}} = 2,32 \sqrt{\frac{H}{g}}$$

$$\text{Ответ: 1) } a = 2,4g \quad 2) a_1 = 0,97g \quad 3) t = 2,32 \sqrt{\frac{H}{g}}$$

1

Умножитель

№2



1) По Т. Пуассона:

$$\left(\frac{V_1}{V_0}\right)^2 + \left(\frac{P_1}{P_0}\right)^2 = \left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2 + \left(\frac{P_2}{P_0}\right)^2 = R^2 \quad (1)$$

$$\frac{P_2}{P_0} = \operatorname{tg} 15^\circ \Rightarrow \frac{P_2}{P_0} = \operatorname{tg} 15^\circ \frac{V_2}{V_0} \quad (2)$$

$$\frac{P_1}{P_0} = \operatorname{tg} 22,5^\circ \Rightarrow \frac{P_1}{P_0} = \frac{V_1}{V_0} \cdot \operatorname{tg} 22,5^\circ$$

$$(1) : \left(\frac{V_1}{V_0}\right)^2 + \left(\frac{V_1}{V_0}\right)^2 \operatorname{tg}^2 22,5^\circ = \left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2 + \left(\frac{V_2}{V_0} \operatorname{tg} 15^\circ\right)^2$$

$$\left(\frac{V_1}{V_2}\right)^2 (1 + \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ) = 1 + \operatorname{tg}^2 15^\circ$$

$$\left(\frac{V_1}{V_2}\right)^2 = \frac{1 + \operatorname{tg}^2 15^\circ}{1 + \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ} \quad (4)$$

~~$$\left(\frac{V_1}{V_2}\right)^2 = \frac{1 + \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ}{1 + \operatorname{tg}^2 15^\circ} \quad (4)$$~~

из (2) и (3)

$$\frac{T_1 - T_2}{T_2} \approx \frac{T_1}{T_2} - 1 = \frac{\frac{P_1 V_1}{\sqrt{R}}}{\frac{P_2 V_2}{\sqrt{R}}} - 1 = \frac{P_1 V_1}{P_2 V_2} - 1 = \frac{V_1^2 \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ}{V_2^2 \operatorname{tg}^2 15^\circ} - 1 =$$

$$= \frac{1 + \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ}{1 + \operatorname{tg}^2 15^\circ} \frac{\operatorname{ctg}^2 22,5^\circ}{\operatorname{tg}^2 15^\circ} - 1$$

$$= \frac{1 + \operatorname{tg}^2 15^\circ}{\operatorname{tg}^2 15^\circ} \frac{\operatorname{ctg}^2 22,5^\circ}{1 + \operatorname{ctg}^2 22,5^\circ} - 1 \quad \leftarrow \text{из (4)}$$

2) Если в какой-то момент $C=0$, то в этой точке ~~нет~~ температура будет максимальной или минимальной. По опыту ~~можно~~ графика заметить, что если такая точка есть, то T там будет равно T_{\max} .

2

Устойчивость

Тогда аналогично первой цепи:

$$\frac{T_1 - T_{max}}{T_{max}} = \frac{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}{\operatorname{tg} \alpha} \cdot \frac{c \operatorname{tg} 22,5^\circ}{1 + c \operatorname{tg}^2 22,5^\circ} - 1$$

используя ~~формулу~~ ~~формулу~~

$$T_1 = T_{max} \frac{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}{\operatorname{tg} \alpha} - \frac{c \operatorname{tg} 22,5^\circ}{1 + c \operatorname{tg}^2 22,5^\circ} T_{max}$$

$$T_{max} = T_1 \frac{1 + c \operatorname{tg}^2 22,5^\circ}{c \operatorname{tg}^2 22,5^\circ} \cdot \frac{\operatorname{tg} \alpha}{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}$$

Так как T_{max} — наибольшее, то и $\frac{\operatorname{tg} \alpha}{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha}$ должно принимать
максимальное значение ($15^\circ < \alpha < 67,5^\circ$)

$$1 + \operatorname{tg}^2 \alpha \geq 2 \operatorname{tg} \alpha \quad (\text{по пер. цепи})$$

$$\frac{\operatorname{tg} \alpha}{1 + \operatorname{tg}^2 \alpha} \leq \frac{\operatorname{tg} \alpha}{2 \operatorname{tg} \alpha} \leq \frac{1}{2}$$

Равенство достигается при $\operatorname{tg}^2 \alpha = 1$

$$\operatorname{tg} \alpha = 1 \quad (15^\circ < \alpha < 67,5^\circ)$$

$$\alpha = 45^\circ$$

$$3) \eta = \frac{A}{Q_{max}} = \frac{Q_{max-1} - Q_{omg}}{Q_{max}} = 1 - \frac{Q_{omg}}{Q_{max}}$$

Вопросе 2-1 $Q_{omg-1} \approx Q_{max-1} \approx 0$

Также заметим, что в выражении 1-2 от T_1 от T_{max} Q зависит,
а от T_{max} от T_2 от T_{max} зависит. Тогда:

~~$$\eta = 1 - \frac{Q_{omg-1}}{Q_{max-1}}$$~~

$$\eta = 1 - \frac{Q_{max-2}}{Q_{1-max}} = 1 - \frac{A_{max-2} + \Delta U_{max-2}}{A_{1-max} + \Delta U_{1-max}}$$

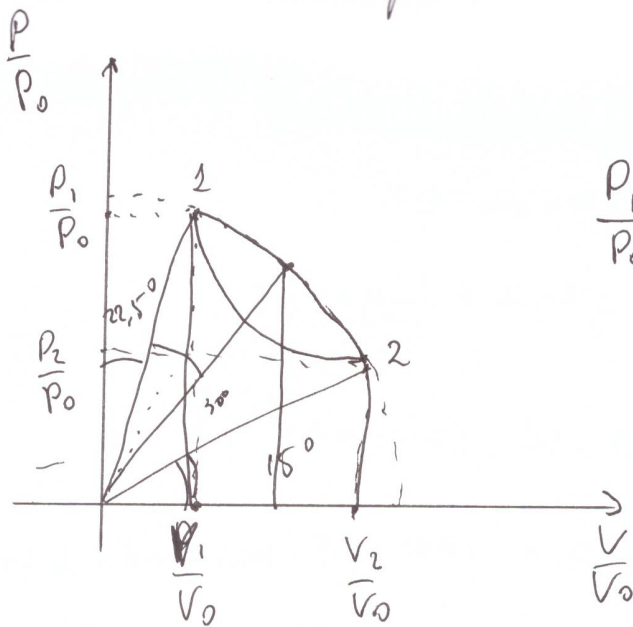
$$\Delta U_{max-2} = \frac{5}{2} \sqrt{R} (T_{max} - T_{max})$$

$$\Delta U_{1-max} = \frac{5}{2} \sqrt{R} (T_{max} - T_1)$$

~~$$A_{max-2} = \frac{2 \sqrt{R} P^2}{\delta \alpha^2} = \frac{\sqrt{R} P^2}{12}$$~~

$$A_{max-2} = \left(\frac{\sqrt{R} P^2}{12} + \frac{R \cdot R \sin 15^\circ \cos 15^\circ}{2} \right) P_0 V_0 = \frac{R^2 \cos 45^\circ \sin 45^\circ}{2} P_0 V_0 = R^2 P_0 V_0$$

(3)



$$\frac{P_1^2 + V_1^2}{P_0^2 V_0^2} = R^2 = \frac{P_2^2 + V_2^2}{P_0^2 V_0^2}$$

$$P_1 V_1 = \rho R T_1 \quad P_2 V_2 = \rho R T_2$$

$$\frac{P_1^2 - P_2^2}{P_0^2} = \frac{V_2^2 - V_1^2}{V_0^2}$$

$$\frac{\left(\frac{\rho R T_1}{V_1}\right)^2 - \left(\frac{\rho R T_2}{V_2}\right)^2}{P_0^2} = \frac{V_2^2 - V_1^2}{V_0^2}$$

$$\tan 15^\circ \frac{V_2}{V_0} = \tan 22.5^\circ \frac{P_2}{P_0} \quad \frac{P_1}{P_0} \tan 22.5^\circ = \frac{V_1}{V_0}$$

$$\frac{T_2 - T_1}{T_2} = \frac{T_2 - \frac{P_1 V_1}{\rho R}}{T_2} = 1 - \frac{P_1 V_1}{\rho R T_2} = 1 - \frac{P_1 V_1}{P_2 V_2}$$

$$= 1 - \frac{V_1 \cdot \frac{P_0}{V_0} \cdot V_1}{V_2 \cdot \frac{P_0}{V_0} \cdot \tan 15^\circ V_2 \tan 22.5^\circ}$$

$$= 1 - \left(\frac{V_1}{V_2}\right)^2 \frac{1}{\tan 15^\circ \tan 22.5^\circ}$$

$$= 1 - \frac{V_2^2 + \left(\frac{P_2}{P_0} V_0\right)^2 - \left(\frac{P_1}{P_0} V_0\right)^2}{V_2^2} = \frac{\left(\frac{P_1}{P_0}\right)^2 - \left(\frac{P_2}{P_0}\right)^2}{\left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2}$$

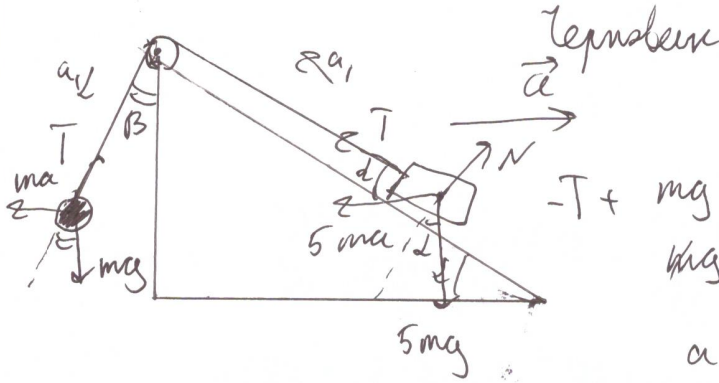
$$\left(\frac{V_1}{V_0 \tan 22.5^\circ}\right)^2 - \left(\frac{V_1}{V_0}\right)^2 = \frac{\left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2 + \left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2 \tan^2 15^\circ}{\left(\frac{V_2}{V_0}\right)^2}$$

$$V_1^2 \left(1 + \frac{1}{\tan^2 22.5^\circ}\right) = V_2^2 (1 + \tan^2 15^\circ)$$

$$1 - \left(\frac{V_1}{V_2}\right)^2 = 1 - \frac{1 + \tan^2 15^\circ}{1 + \frac{1}{\tan^2 22.5^\circ}} = 1 - \frac{\tan^2 22.5^\circ + \tan^2 15^\circ \tan^2 22.5^\circ}{1 + \tan^2 22.5^\circ}$$

$$Q_{mc} = A + \Delta u = C \Delta T \quad A + \Delta u = 0$$

(2)



$$-T + mg \cos B + m a \sin B = m a_1$$

$$mg \sin B = m a \cos B$$

$$a = g \tan B = \frac{12}{5} g = 2,4 g$$

$$T + 5 m a \cos d - 5 m g \sin d = 5 m a_1$$

$$5 m a \cos d - 5 m g \sin d + m g \cos B + m a \sin B = 6 m a_1$$

$$5 \cdot 2,4 g \cos d - 5 g \sin d + g \cos B + 2,4 g \sin B = 6 a_1$$

$$7,2 g - 4 g + \frac{3}{13} g + \frac{12}{13} g \cdot 2,4 = 6 a_1$$

$$3,2 g = 6 a_1 \quad a_1 = 0,53 g$$

$$\frac{a_1 t^2}{2} = \frac{h \cdot \cos B}{\cos B} = \frac{h \cdot 13}{5}$$

$$a_1 = \frac{3,2}{6} g$$

$$t^2 = \frac{13 h}{5 a_1} = \frac{26 h \cdot 6}{5 \cdot 3,2 g} = (3,12 d)^2$$

репутация

$$\frac{1 + c \operatorname{tg}^2 22.5^\circ}{1 + \operatorname{tg}^2 d} = \frac{c \operatorname{tg}^2 22.5^\circ}{\operatorname{tg} d} - 1 = \frac{T_1 - T_{\max}}{T_{\max}}$$

$$T_1 = T_{\max} \frac{1 + c \operatorname{tg}^2 22.5^\circ}{1 + \operatorname{tg}^2 d} - \frac{c \operatorname{tg}^2 22.5^\circ}{\operatorname{tg} d}$$

$$(1 - \operatorname{tg}^2 d) \operatorname{tg} d = \min (15^\circ; 64.5^\circ)$$

$$(\operatorname{tg}^3 d + \operatorname{tg} d)' = \frac{3 \operatorname{tg}^2 d}{\cos^2 d} + \frac{1}{\cos^2 d} = 0$$

$$\left(\frac{\sin d}{\cos d}\right)' = \frac{\sin d \cos d - \sin d \cos d}{\cos^2 d} = \frac{\cos^2 d + 1}{\cos^2 d}$$

$$\frac{3 \operatorname{tg}^2 d + 1}{\cos^2 d} = 0$$

3

Углублен

$$\frac{dR}{R^2} A = - \frac{5}{2} \nu R (T_{max} - T_1)$$

$$\frac{T_{max} - T_1}{T_{max}} = 1 - \frac{1 + \tan^2 15^\circ}{1 + \frac{1}{\tan^2 d}}$$

$$T_1 = T_{max} \frac{1 + \tan^2 15^\circ}{1 + \frac{1}{\tan^2 d}}$$

$$T_{max} = T_1 \frac{1 + \frac{1}{\tan^2 d}}{1 + \tan^2 15^\circ}$$

$$Q_{нал} = A + Q_{омг}$$

$$\eta = \frac{A}{Q_{нал}} = \frac{Q_{нал} - Q_{омг}}{Q_{нал}} = 1 - \frac{Q_{омг}}{Q_{нал}} = 1 - \frac{Q_{омг} \nu}{Q_{нал} \alpha}$$

$$= 1 - \frac{Q_{омг} \max - 2}{Q_{нал} - \max}$$

~~2R~~
 $\int_{R_1}^R 2\pi r dr = \frac{2\pi}{2} r^2 - \frac{2\pi}{2} R^2$
 $\int_{R_1}^R 2\pi r dr$
 R_1

~~4~~ (4)

Часть 2

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

Шифр: **21200781**

ID профиля: **126556**

Вариант 8

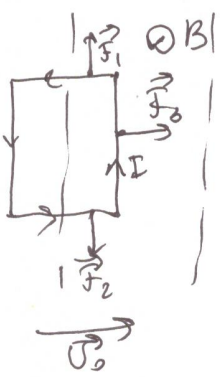
Учетчик

нч

В момент, когда рамка начинает входить в поле и её начинают пронизывать линии магнитной индукции, начинает изменяться магнитный поток через рамку, в результате чего через рамку начинает течь ток.

$$\mathcal{E}_{\text{инд.}} = - \frac{d\Phi}{dt}$$

Как только в рамке возник ток, на ~~каждую~~ ту её часть, находящуюся ~~на~~ в магнитном поле, начинает действовать сила Ампера



$|\vec{F}_1| = |\vec{F}_2| \Rightarrow \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = \vec{0}$ - рамка движется по прямой, ~~со скоростью~~ ~~направл.~~ - \vec{v}_0

$$F_3 = B d \cdot I$$

В момент вхождения в ~~поле~~ ^{поле} левый край ~~рамки~~ ^{рамки} на ~~левый~~ ^{левый} край начинает действовать $|\vec{F}_4| = |\vec{F}_3|$; $\vec{F}_4 \uparrow \downarrow \vec{F}_3 \Rightarrow \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 + \vec{F}_4 = 0$, ~~и~~ ускорение рамки равно 0. До этого момента рамка

ускоряется F_3 . ~~В~~ ^В момент, когда рамка полностью в маг. поле, она движется равномерно ($\frac{d\Phi}{dt} = 0 \Rightarrow I = 0 \Rightarrow F = 0 \Rightarrow a = 0$). Знаем, v_2 - скорость, с которой рамка полностью вошла в поле.

$$B d \cdot B I = m a$$

$$\left| \frac{d\Phi}{dt} \right| = \mathcal{E}_{\text{инд.}}$$

$$|\mathcal{E}_{\text{инд.}}| = R I = + \frac{d\Phi}{dt} \Rightarrow I = + \frac{d\Phi}{dt} \cdot \frac{1}{R}$$

$$B d \cdot \frac{B d S}{dt} \cdot \frac{1}{R} \cdot B \cdot d = m a \quad \frac{dS}{dt} = v \cdot d$$

$$\frac{B^2 v d^2}{R} = m a = m \dot{v}$$

Умножим

$$\frac{B^2 d^2}{Rm} v = \dot{v}$$

решением этого дифференциального уравнения является $v = B e^{at}$
 при этом $v(0) = v_0 = v_0$

~~$$\left(\frac{B^2 d^2}{Rm} v\right)' = \frac{B^2 d^2}{Rm} \cdot v_0 e^{at} \cdot a = v_0 e^{at} \cdot a$$~~

$$a = \frac{Rm}{B^2 d^2}$$

$$\dot{v} = v_0 a e^{at} = \frac{B^2 d^2}{Rm} v_0 e^{at}$$

$$a = \frac{B^2 d^2}{Rm}$$

Пусть t_1 - время, за которое рамка
 провинулась от касания и.и.
 равен размерам ее ребра.

~~§ 2~~

Тогда $\frac{2}{3}d = \int_0^{t_1} v = \int_0^{t_1} v_0 e^{\frac{B^2 d^2}{Rm} t} = \frac{v_0}{\frac{B^2 d^2}{Rm}} \cdot e^{\frac{B^2 d^2}{Rm} t_1} - \frac{v_0}{\frac{B^2 d^2}{Rm}}$

$$v_0 e^{\frac{B^2 d^2}{Rm} t_1} = \frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0$$

Заметим, что $v_0 e^{\frac{B^2 d^2}{Rm} t_1}$ - скорость в указанном
 времени t_1 , $\Rightarrow v_0 e^{\frac{B^2 d^2}{Rm} t_1} = v_1 = \frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0$

Возьмем из нашей рамки будем анализировать / ^{замечаем}
 во время v_0 будет v_1 , и рамка будет $(v_2 = v_1 e^{-\frac{B^2 d^2}{Rm} t})$
~~проанализируем, а не замечаем замечаем, а не проанализируем.~~

$$\frac{2}{3}d = \int_0^{t_2} v = \int_0^{t_2} \left(\frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0\right) e^{-\frac{B^2 d^2}{Rm} t} = \left(\frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0\right) \left(-\frac{e^{-\frac{B^2 d^2}{Rm} t_2}}{\frac{B^2 d^2}{Rm}} - \frac{1}{\frac{B^2 d^2}{Rm}}\right)$$

справа в и. бр. t_2 ^{если считать}
 не $\frac{B^2 d^2}{Rm}$

$$\frac{v_2}{\frac{B^2 d^2}{Rm}} = \frac{2}{3}d + \frac{1}{\frac{B^2 d^2}{Rm}} \left(-\frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0\right) = \frac{2}{3}d + \frac{2}{3}d + \frac{v_0}{\frac{B^2 d^2}{Rm}}$$

21200781 (U126556 M1265354)

$$v_2 = v_0$$

Ищем: $a=0, v_1 = \frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{Rm} + v_0, v_2 = 0$

2

Учебник 15

Дипрессные цепи системы линз складываются,
выпуклая, м.к. между оптической осью ~ 0 ,
 $D_{\text{система}} = \text{const}$.

$$d = 25 \text{ см}$$

$$(1) \frac{1}{d} + \frac{1}{f} = D_1 + D_{\text{система}}$$

$$(2) \frac{1}{f} = D_2 + D_{\text{система}} \rightarrow (\text{предмет сфокусирован, } d \rightarrow \infty). \\ (f = \text{const, м.к. расстояние от линзы до центра системы})$$

$$(1)-(2): \frac{1}{d} = D_2 - D_1 \quad \text{м.к. близорукость, } D_1 < 0, D_2 < 0 \\ d > 0 \Rightarrow D_1 < D_2 \Rightarrow |D_1| > |D_2|$$

$$\frac{1}{d} = -4D_1 \quad D_1 = -1 \text{ диоптр} \quad \frac{D_1}{D_2} = 5 \\ D_2 = -5 \text{ диоптр} - \text{используем}$$

$$\frac{1}{x} + \frac{1}{f} = D_{\text{система}}$$

$$(2) \frac{1}{x} = -D_2 \quad x = -\frac{1}{D_2} = +\frac{1}{5} \text{ м} = 0,2 \text{ м} = 20 \text{ см}$$

$$d' = 50 \text{ см}$$

$$\frac{1}{d'} + \frac{1}{f} = D_{\text{система}} + D_3$$

$$(2) \frac{1}{d'} = D_3 - D_2 \quad D_3 = \frac{1}{d'} + D_2 = 2 \text{ дп}^{-1} - 5 \text{ диоптр} = -3 \text{ диоптр}$$

$$\text{Ответ: } D_2 = -5 \text{ диоптр; } x = 20 \text{ см; } D_3 = -3 \text{ диоптр}$$

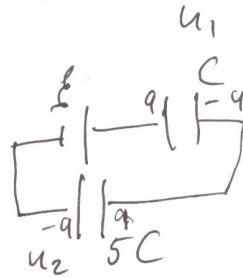
Чистовик

н3

До замыкания ключа:

Так как до этого конденсаторы

были не заряжены, заряды такие, как на рисунке



$$U = u_1 + u_2 \quad q_1 = C u_1 \quad q_2 = 5C u_2$$

$$U = 6u_2 \quad u_1 = 5u_2$$

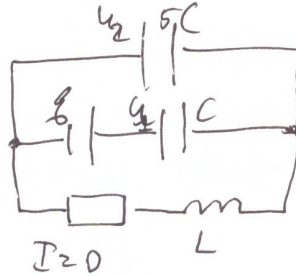
$$u_2 = \frac{U}{6} \quad u_1 = \frac{5U}{6}$$

В момент сразу после замыкания ключа:

~~В момент сразу после замыкания ключа:~~

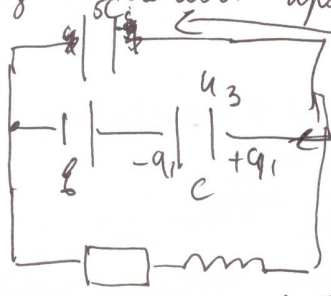
$$U + U_{\text{инд.}} = u_1 \quad U_{\text{инд.}} = -L \dot{I}$$

$$U = L \dot{I} + \frac{5U}{6}$$



$$\dot{I} = \frac{U}{6L} - \text{скорость изменения тока в катушке}$$

Через большой промежуток времени:



не заряжены

начальная зарядка конденсатора (по закону и полярности)

$$U = \frac{q_1}{C} \quad q_1 = C U$$

$$\text{ЗСЭ: } \Delta q_{\text{пот.}} = \frac{C U^2}{2} - \left(\frac{5C \left(\frac{U}{6}\right)^2}{2} + \frac{C \left(\frac{5U}{6}\right)^2}{2} \right) + Q$$

$$q_{\text{пот.}} = 2q + q_1 = 2C \frac{5U}{6} + C U = \frac{16}{6} C U$$

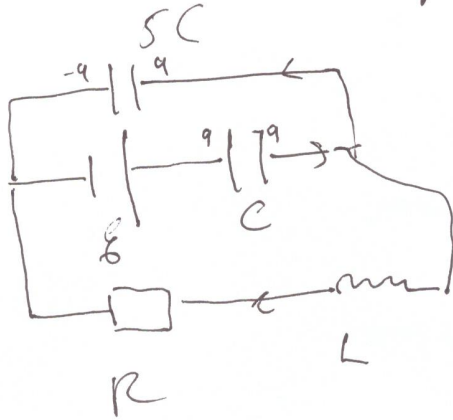
$$C U^2 \cdot \frac{16}{6} = \frac{C U^2}{2} - \frac{5 C U^2}{36} + \frac{25 C U^2}{36} = Q$$

$$2120078 \text{ (U12658 M#265354)} \cdot \frac{U^2}{6} = C U^2 \left(\frac{8}{3} - \frac{1}{12} \right) = C U^2 \frac{23}{12}$$

$$\text{Итого: } I = \frac{U}{6L}; \quad Q = \frac{23 C U^2}{12}$$

(4)

Чепусков



~~the~~ $\mathcal{L}_{loop} = -L \dot{I}$

$\mathcal{E} - \mathcal{E}_C = U_C$

$\mathcal{E} = U_C + L \dot{I}$

$\dot{I} = \frac{\mathcal{E} - U_C}{L} = \frac{\mathcal{E}}{6L}$

~~q~~
 $q = cU$

$U = \frac{q}{C} \quad U_{SC} = \frac{q}{5C}$

$U = U_C = \mathcal{E} \quad \frac{6q}{5C} = \mathcal{E}$

$U_C = \frac{5}{6} \mathcal{E} \quad U_{SC} = \frac{1}{6} \mathcal{E}$

$F \approx 0$

$d = 25cU$

$D_1 = d$

$\frac{D_1}{D_2} = 5$

$D_2 = \infty$

$\frac{D_1}{D_2} = 5$

$\frac{1}{d} + \frac{1}{f} = D_1 + D_{in} \quad \frac{1}{x} + \frac{1}{f} = 0$

$\frac{1}{f} = D_2 + D_{in}$

$\frac{1}{d} + D_2 = D_1 = 5D_2$

$U D_2 = \frac{1}{d}, \quad D_2 = \frac{1}{U d} = 1 \text{ group}$

$F_2 = U d D_2$

$\frac{1}{f} = \frac{1}{U d} + D_{in}$

$\frac{1}{x} + \frac{1}{f} = D_{out} \quad \frac{1}{x} = -D_{out}$

$\frac{1}{f} = D_2 + D_{in}$

1

Уравнение

$$\frac{1}{d} + \frac{1}{f} = D_m + D_1$$

$$\frac{1}{f} = D_m + D_2 \quad D_2 = 5D_1$$

~~$D_1 = 5 \text{ диоптрий}$~~

$$\frac{1}{d} = D_1 - D_2 = -4D_2 \quad \frac{1}{4} \quad D_2 = -8 \text{ диоптрий}$$

$$D_2 = -1 \text{ диоптрий}$$

$$\frac{1}{x} + \frac{1}{f} = D_m$$

$$\frac{1}{x} = -D_2$$

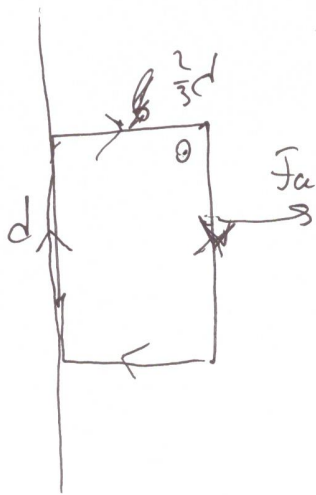
$$\text{или } \frac{1}{x} = 5 \text{ м}^{-1}$$

$$x = 20 \text{ см}$$

$$\frac{1}{0.5} + \frac{1}{f} = D_3 + D_m$$

$$2 = D_3 - D_2 \quad D_3 = 2 + D_2 = -3 \text{ диоптрий}$$

Umschwerung



$$\oint_{\text{umg.}} \vec{E} = - \frac{d\Phi}{dt} = - \frac{B d S}{dt}$$

$$F_a = B d I$$

$$R I = - \frac{B d S}{dt} = - B d \cdot v$$

$$F_a = B d - \frac{v B d}{R} =$$

$$= \frac{B^2 d^2 v}{R} = m \dot{v}$$

$$v = v_0 e^{-\frac{R}{m} t}$$

$$\frac{B^2 d^2 v_0 e^{-\frac{R}{m} t}}{R} = m v_0 d e^{-\frac{R}{m} t}$$

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

$$t = 0 : v = v_0$$

$$v = v_0 e^{-\frac{R}{m} t} = v_0 e^{-\frac{B^2 d^2}{R m} t}$$

$$S = \int_0^{t_1} v_0 e^{-\frac{B^2 d^2}{R m} t} dt = \frac{v_0 e^{-\frac{B^2 d^2}{R m} t_1}}{-\frac{B^2 d^2}{R m}} = \frac{2}{3} d$$

$$v_0 e^{-\frac{B^2 d^2}{R m} t_1} = \frac{2}{3} \frac{B^2 d^3}{R m}$$