



МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ имени М.В.ЛОМОНОСОВА

Вариант 6 10 класс

Место проведения Москва
город

ПИСЬМЕННАЯ РАБОТА

Олимпиада школьников Покори Воробьевы горы
название олимпиады

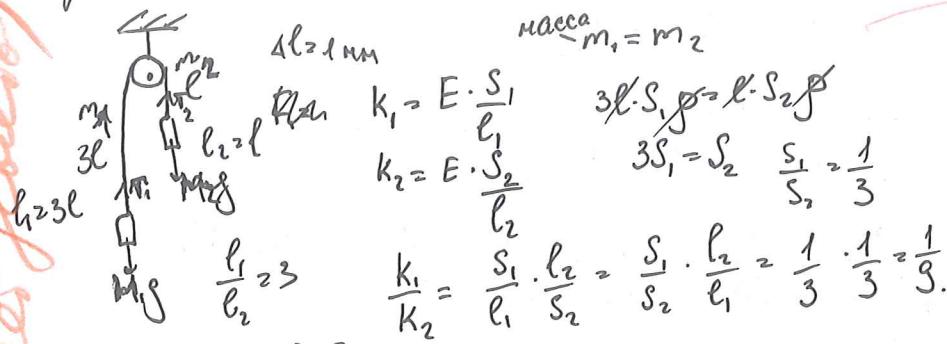
по физике
профиль олимпиады

Погребиной Виктории Дмитриевны
фамилия, имя, отчество участника (в родительном падеже)

Дата
«05» апреля 2024 года

Подпись участника
В.П.

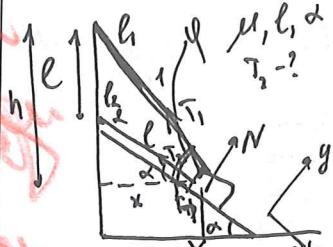
Черновик.



$$\begin{aligned} F_1 &= k_1 \Delta l_1 = F \\ F_2 &= k_2 \Delta l_2 = F \quad \Delta l_1 + \Delta l_2 = \Delta l \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} k_1 \Delta l_1 &= k_2 \Delta l_2 \\ \frac{\Delta l_1}{\Delta l_2} &= \frac{k_2}{k_1} = 9 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g \Delta l_2 &= \Delta l_1 \\ \Delta l_2 &= \frac{\Delta l}{10} \\ \Delta l_1 &= \frac{9}{10} \Delta l \end{aligned}$$



φ -угол между ℓ_1 и плоскостью

$T_2 \max - ?$
II з. Исходная:

$$m g \sin \alpha - T_2 - T_1 \cos \varphi - F_{\text{тр}} = 0 \quad (1)$$

$$\text{дз: } N - m g \cos \alpha + T_1 \sin \varphi = 0 \quad (2) \quad F_{\text{тр}} \leq \mu N$$

$$\begin{aligned} \ell_1 \cos(\varphi + \alpha) &= l \cos \alpha \\ \ell_1 \cos \varphi &= l \cos \alpha \\ \ell_1 + l \sin \alpha &= \ell_1 \sin(\varphi + \alpha) \quad \ell \cos \alpha = \ell_1 \cos \varphi \Rightarrow \tan \varphi = \frac{1 + \sin \alpha}{\cos \alpha} \\ \ell_1 &= \frac{l \cos \alpha}{\cos \varphi} \end{aligned}$$

$$\cos \varphi = \sqrt{\frac{1}{1 + \tan^2 \varphi}} = \sqrt{\frac{\cos^2 \varphi}{\cos^2 \varphi + 1 + \sin^2 \varphi + 2 \sin \alpha}} = \sqrt{\frac{\cos \alpha}{2 \sin \alpha + 1}}$$

$$\sin \varphi = \sqrt{1 - \frac{\cos^2 \varphi}{2 \sin \alpha + 1}} = \sqrt{\frac{2 \sin \alpha + 1 - \cos^2 \varphi}{2 \sin \alpha + 1}}$$

$$T_1 = k_1 \Delta l_1, \quad T_2 = k_2 \Delta l_2 \quad \frac{T_1}{T_2} = \frac{k_1 \Delta l_1}{k_2 \Delta l_2} \quad \ell_1 = \frac{l \cos \alpha}{\cos \varphi}$$

$$x^2 = \ell_1^2 - h^2 = \ell_2^2 - (h - l)^2 \quad \Delta l_1 \Delta l_1 = \Delta l_2 \Delta l_2 \quad \frac{\ell_1}{\ell_2} = \frac{\Delta l_2}{\Delta l_1} = \frac{\cos \alpha}{\cos \varphi} \quad k_1 = \frac{E \cdot S}{l_1}$$

$$\frac{T_1}{T_2} = \frac{E S}{l_1} \frac{l_2}{E S} \cdot \frac{\Delta l_1}{\Delta l_2} = \frac{\cos^2 \varphi}{\cos^2 \alpha} = \frac{\cos^2 \varphi}{(2 \sin \alpha + 1) \cos^2 \alpha} = \frac{1}{2 \sin \alpha + 1}$$

$$T_2 = T_1 (2 \sin \alpha + 1) \Rightarrow T_1 = \frac{T_2}{2 \sin \alpha + 1}$$

$$Ug(2): N = m g \cos \alpha - T_1 \sin \varphi \quad Ug(1): F_{\text{тр}} = m g \sin \alpha - T_2 - T_1 \cos \varphi \leq \mu N$$

$$m g \sin \alpha - T_2 - \frac{T_2}{2 \sin \alpha + 1}$$

122
122

Бумага

Задача №1.

Балансир.

$k_1 = \frac{E \cdot S_1}{3l}$ $k_2 = \frac{E \cdot S_2}{l} \Rightarrow k_1 < k_2$

$F_{\text{упр}} = k_1 \Delta l_1 = k_2 \Delta l_2$

$m_1 = m_2$ (но условие) $\rho \cdot S_1 \cdot 3l = \rho \cdot S_2 \cdot l$

$S_2 = 3S_1$

$\frac{k_1}{k_2} = \frac{\Delta l_2}{\Delta l_1} = \frac{\rho S_1}{3\rho S_2} = \frac{S_1}{3S_2} = \frac{S_1}{3S_1} = \frac{1}{3} \Rightarrow 3\Delta l_2 = \Delta l_1$

$\Delta l_1 + \Delta l_2 = \Delta l$

$10\Delta l_2 = \Delta l \Rightarrow \Delta l_2 = \frac{\Delta l}{10}$

$\Delta l_1 = \frac{9\Delta l}{10}$

Обрат: леска длинны $3l$ на $\Delta l_1 = \frac{9}{10} \Delta l$
леска длинна l на $\Delta l_2 = \frac{1}{10} \Delta l$

Задача.

Условия равновесия на оси:

ox: $mg \sin \alpha = T_1 \cos \varphi + T_2 + F_{\text{упр}}(1)$

oy: $N + T_1 \sin \varphi = mg \cos \alpha \quad (2)$

$F_{\text{упр}} \leq \mu N$

$T_1 = k_1 \Delta l_1 \quad T_2 = k_2 \Delta l_2 \quad \frac{T_1}{T_2} = \frac{k_1 \Delta l_1}{k_2 \Delta l_2}$

$k_1 = \frac{E \cdot S_1}{l_1} \quad k_2 = \frac{E \cdot S_2}{l_2} = \frac{ES}{l} \Rightarrow \frac{k_1}{k_2} = \frac{l}{l_1}$

$\Delta l_1 = \frac{1}{4} \Delta l_2 \Rightarrow \frac{l_1}{l_2} = \frac{1}{4}$

$\frac{T_1}{T_2} = \frac{k_1 \Delta l_1}{k_2 \Delta l_2} = \frac{l^2}{l_1^2}$

$T_1 = T_2 \cdot \frac{l^2}{l_1^2}$

$U_1(1): F_{\text{упр}} = mg \sin \alpha - T_2 - T_1 \cos \varphi$

$U_1(2): N = mg \cos \alpha - T_1 \sin \varphi$

$\mu mg \cos \alpha - \mu T_1 \sin \varphi \leq mg \sin \alpha - T_2 - T_1 \cos \varphi$

$T_1 \sin(\varphi + \alpha) = T_1 + T_1 \sin \alpha$

$T_1 \cos(\varphi + \alpha) > T_1 \cos \alpha$

$\frac{l^2}{l_1^2} (\sin^2(\alpha + \varphi) + \cos^2(\alpha + \varphi)) = l^2 (1 + \sin \alpha)^2 + l^2 \cos^2 \alpha$

$\frac{l^2}{l_1^2} = l^2 / (\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha + 2 \sin \alpha \cos \alpha) = l^2 (1 + \sin \alpha \cos \alpha)$

$\mu mg \cos \alpha - \mu T_1 \sin \varphi \cdot \frac{l^2}{l_1^2} \leq mg \sin \alpha - T_2 - T_1 \frac{l^2}{l_1^2} \cos \varphi$

$T_2 \left(1 + \frac{l^2}{l_1^2} \cos \varphi - \mu \sin \varphi \frac{l^2}{l_1^2} \right) \leq mg \sin \alpha - \mu mg \cos \alpha$

$\frac{l^2}{l_1^2} = 2l^2 (1 + \sin \alpha)$

$T_2 \left(1 + \frac{l^2}{2l^2(1 + \sin \alpha)} \cos \varphi - \mu \sin \varphi \frac{l^2}{2l^2(1 + \sin \alpha)} \right) \leq mg (1 + \sin \alpha - \mu \cos \alpha)$

$T_2 \left(1 + \frac{\cos \varphi}{2(1 + \sin \alpha)} - \frac{\mu \sin \varphi}{2(1 + \sin \alpha)} \right) \leq mg (1 + \sin \alpha - \mu \cos \alpha)$

N2

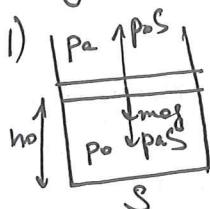
Числовик.
Вопрос: $\gamma = \frac{C_P}{C_V} = \frac{i+2}{i} = \frac{i+2}{i}$
 $PV^{\gamma} = \text{const}$

ур. адабаты

$$\begin{aligned} i=3 & \quad \gamma = \frac{5}{3} \\ i=5 & \quad \gamma = \frac{7}{5} \\ i=6 & \quad \gamma = \frac{8}{6} = \frac{4}{3} \end{aligned}$$

Ответ: $\begin{cases} \gamma = \frac{5}{3} \\ \gamma = \frac{7}{5} \\ \gamma = \frac{4}{3} \end{cases}$

Задача!



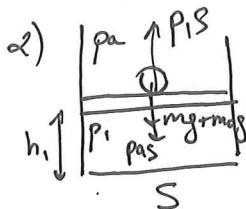
p_a - атмосфер. давн.

В начальном положении:

Поршень в равновесии, пусть его масса то
 $p_a + \frac{m_0g}{S} = p_0$ Ур. Менделеева - Кланедброна:

$$p_0 h_0 S = VR T_0$$

$$(p_a + \frac{m_0g}{S}) h_0 S = VR T_0$$

Усн. равновесия: $p_a + \frac{m_0g}{S} + \frac{m_1g}{S} = p_1$

Ур. Менделеева - Кланедброна:

$$p_1 h_1 S = VR T_1, \quad (p_a + \frac{m_0g + m_1g}{S}) = VR T_1,$$

Т.к. поршень теплоизолирующий $Q=0$ работа жеПервое начало термодинамики $\Delta U = A = 0$ Процесс адабатический $\Rightarrow P V^{\gamma} = \text{const}$ $i=5 \Rightarrow \gamma = \frac{7}{5}$

$$p_0 (h_0 S)^{\frac{7}{5}} = p_1 (h_1 S)^{\frac{7}{5}} \quad p_0 h_0^{\frac{7}{5}} = p_1 h_1^{\frac{7}{5}}$$

$$p_0 h_0 S = VR T_0 \quad p_1 h_1 S = VR T_1$$

$$\frac{p_0 h_0}{p_1 h_1} = \frac{T_0}{T_1} = \frac{h_1^{\frac{7}{5}}}{h_0^{\frac{7}{5}}} \cdot \frac{h_0}{h_1} = \frac{h_1^{\frac{2}{5}}}{h_0^{\frac{2}{5}}} = \frac{T_0}{T_1}$$

Задание

13.

Вопрос: ~~какими~~ ^{взаимодействующими} научными системами
запросов пользуются. ~~Например~~: Телесистемы управления, то
же самое в информационных системах управления, то
же самое в информационных системах управления, то же
самое в информационных системах управления.

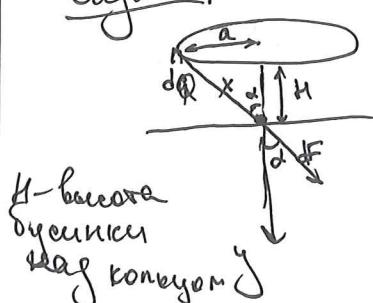
Чтобы если мы можем перевести в CO в короткую запись
данные, сконцентрировав в ней неизвестных в виде CO выражений.

3 para.



~~При приближении конуса к диску, сила действующая на диску со стороны конуса увеличивается, т.к. увеличивается расстояние. Видим диска не приблизил к движению, когда при максимуме силы максимальную силу F_{\max} приобрел. и будет уравновешен в т. сила F_{\max} .~~

~~✓~~



Из симметрии конуса будет следствием, что
дискику можно разбить на
параллограммы, каждое из которых имеет форму dQ на
 $dF_y = dF \cos \alpha = \frac{k dQ}{x^2} q \cdot \cos \alpha = \frac{k dQ}{x^2} \frac{H}{x}$ диску.

$$dF_y = \frac{kdQq \cdot H}{(\sqrt{a^2 + h^2})^3} \quad F_{2n} = \int dF_y = \frac{kQqH}{(\sqrt{a^2 + h^2})^2}$$

Чтобы бисенка парализовано не поднялась села Тяжелу
долина суметь уравновесить пакетированный Гп

$$F_{\theta n} = kQq \cdot \left(\frac{H}{(a^2 + H^2)^{\frac{3}{2}}} \right)' = kQq \cdot \frac{(a^2 + H^2)^{\frac{1}{2}} - H \cdot \frac{2}{3}(a^2 + H^2)^{-\frac{1}{2}} \cdot 2H}{(a^2 + H^2)^{\frac{5}{2}}}.$$

$$(a^2 + h_0^2)^{\frac{3}{2}} - 3h_0^2(a^2 + h_0^2)^{\frac{1}{2}} = 0$$

$$(A^2 + H_0^2) - 3H_0^2 = 0 \quad \Rightarrow \quad A^2 = 2H_0^2 \quad \Rightarrow \quad H_0 = \frac{A}{\sqrt{2}} \quad \text{and} \quad H_0 = \frac{A}{\sqrt{2}}$$

$$mg = \frac{kQq \cdot \frac{a}{\sqrt{2}}}{(a^2 + \frac{a^2}{2})^{\frac{3}{2}}} = kQq \cdot \frac{a}{\sqrt{2} \left(\frac{3}{2}a^2\right)^{\frac{3}{2}}} = \frac{kQq \cdot a}{\sqrt{2} \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^{\frac{3}{2}} \cdot a^3} = \frac{\sqrt{\frac{2}{3}}kQq}{\sqrt{2} \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^{\frac{3}{2}} \cdot a^2} = \frac{\sqrt{\frac{2}{3}}kQq}{3^{\frac{3}{2}}a^2}$$

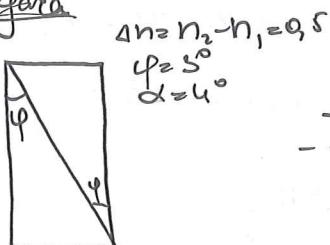
$\Rightarrow Q = \frac{3^{\frac{3}{2}}mga^2}{2kq}$ при $Q < \frac{\sqrt{3^3}mga^2}{2kq}$ система тяже не пружет

Обрат! $Q \leq \frac{\sqrt{3^3}mga^2}{2kq} = \frac{\sqrt[3]{3^3}mga^2}{2kq} = \frac{3mga^2}{2kq}$

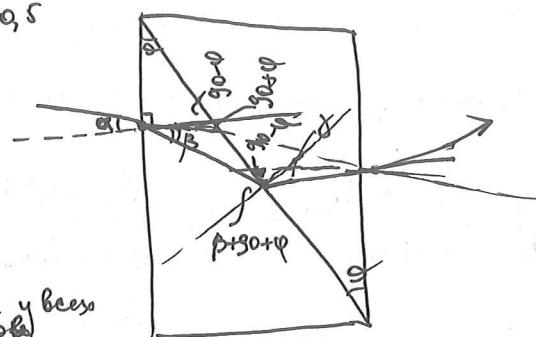
ЧетвертыйЗадача

Вопрос: $n_1 \sin \alpha = n_2 \cdot \sin \beta$, α -угол, под которым луч падает в среду, n_1 - показатель преломления среды, из которой он падает. β -угол, под которым идет преломленный луч n_2 - показатель преломления среды, в которую падает луч.

~~Оптический путь луча постоянен.~~
Луч после преломления идет так, чтобы его оптический путь был минимальным.

Решение

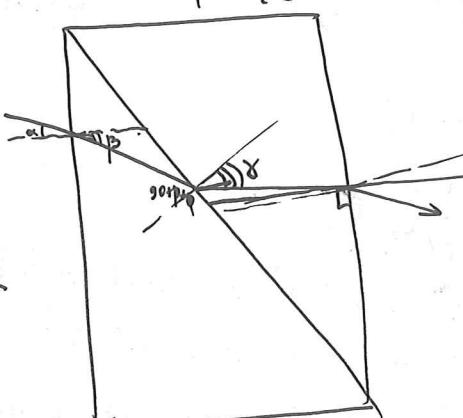
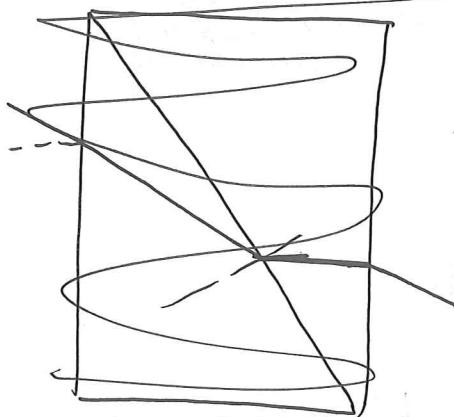
$\sin \alpha / \sin \beta = \text{тангенс угла}$
Первое
преломление



Второе преломление: $\alpha = \beta \cdot n_1$

$$\sin(90^\circ + \beta + \delta) \approx \sin 90^\circ$$

$$n_1 = n_2 \delta$$



$$\delta_1 = \varphi(n_1 - 1) \text{ после первого клина}$$

$$\delta_2 = \varphi(n_2 - 1) \text{ угол во второй среде}$$

$$(1, + \delta_1) n_1 = \varepsilon - n_2 \quad \delta' = \alpha - \varepsilon$$

$$\delta_1 = \varphi n_1 = (\alpha + \delta_1) n_1 = \varepsilon - \beta$$

$$(\alpha + \varphi n_1 - \varepsilon) n_1 = \varepsilon$$

$\delta_2 = \varphi(n_2 - 1)$ ~~угол под которым луч вышел~~

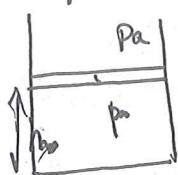
Полное отклонение

$$\delta = \alpha - (\delta_2 - \delta_1) =$$

$$= \alpha - \varphi(n_2 - 1) =$$

$$= 4^\circ - 3^\circ \cdot 0.5 = 2.5^\circ$$

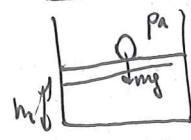
(тест)

Зеркальное

$$p_1 h_1 S = \rho R T_1$$

$$\rho g = p_1 + \frac{mg}{S}$$

$$p_2 h_2 S = \rho R T_2$$



$$p_1 h_1 S = \rho R T_1$$

$$p_2 = p_1 + \frac{mg}{S}$$

$$mg = p_2 S - p_1 S = p_2 - p_1$$

$$(p_1 + \frac{mg}{S}) h_1 S = \rho R T_1$$

$$p_1 h_1 = h_1 \rho R T_1$$

$$(p_2 - \frac{mg}{S}) h_2 S = \rho R T_2$$

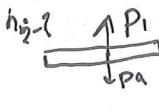
$$p_2 h_2 = h_2 \rho R T_2$$

$$(p_1 + \frac{mg}{S}) h_1 S = \rho R T_1$$

$$p_1 h_1 = h_1 \rho R T_1$$

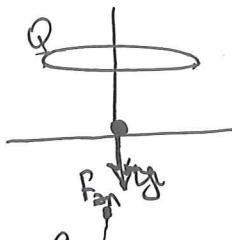
$$(p_2 - \frac{mg}{S}) h_2 S = \rho R T_2$$

$$p_2 h_2 = h_2 \rho R T_2$$



$$h_1 = \frac{5}{2} \sqrt{R} (T_2 - T_1)$$
~~$$\Delta H = \frac{5}{2} \sqrt{R} (T_2 - T_1)$$~~
~~$$\Delta H = \frac{5}{2} \sqrt{R} (T_2 - T_1)$$~~

$$\frac{kQq}{(a^2 + h^2)^{\frac{3}{2}}} H = mg$$



$$\frac{a^{\frac{3}{2}}}{2^{\frac{3}{2}}} \frac{3}{2} - \frac{1}{2} = 1$$

$$H = \frac{a}{2}$$

$$\frac{5}{2} \frac{mg}{(a^2 + h^2)^{\frac{3}{2}}} H = mg$$



$$F_{\text{环}} = \frac{kQq \cdot a}{(a^2 + h^2)^{\frac{3}{2}}} = \frac{kQq q}{\sqrt{2^3 a^2}} = \frac{kQq}{\sqrt{2^3 a^2}} = mg$$

$$W = \frac{kQq}{X}$$

$$\frac{kQq}{a^{\frac{3}{2}}} = mg$$

$$\frac{\sqrt{2^3 \cdot a^2} H}{(a^2 + h^2)^{\frac{3}{2}}} = 1$$

$$(a^2 + h^2)^{\frac{3}{2}} = Ha^2 \sqrt{2^3}$$

$$\left(\frac{3}{2} a^2\right)^{\frac{3}{2}} = \frac{9}{2} \cdot a^2 \sqrt{2^3}$$

$$\frac{\sqrt{3^3}}{2^{\frac{3}{2}}} a^3 = \frac{9}{2} a^3$$

$$\left(\frac{a^2 + h^2}{2}\right)^{\frac{3}{2}} = \frac{a^2}{H^2 a^4 2^3}$$

$$\left(\frac{a^2 + h^2}{2}\right)^{\frac{3}{2}} = \frac{a^2}{(2 + \sqrt{2}) a^2}$$

$$Q = kQ$$

$$\frac{a}{2}$$

$$\frac{a}{2} \cdot \frac{q}{X}$$

$$F_{\text{环}} = E \cdot q = E \cdot X \cdot q$$

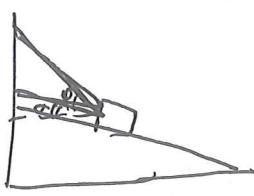
$$\varphi(n_1 - 1) - \varphi(n_2 - 1)$$

$$\varphi(n_2 - X) - \varphi(n_1 + X)$$

$$\varphi(n_2 - n_1)$$

$$\frac{tg \frac{\alpha}{2}}{2} = \frac{\sin \frac{\alpha}{2}}{\cos \frac{\alpha}{2}} = \frac{\sin \alpha}{2 \cos^2 \frac{\alpha}{2} - 1 + 1} = \frac{\sin \alpha}{\cos^2 \frac{\alpha}{2}}$$

График



$$l \cos(\varphi + \alpha) \rightarrow l \cos \alpha$$

$$l \sin(\varphi + \alpha) = l + l \sin \alpha$$

$$\frac{\sin(\varphi + \alpha)}{\cos(\varphi + \alpha)} = \frac{\cos \alpha}{1 + \sin \alpha}$$

$$\frac{1}{1 + \sin \alpha} = \frac{1}{1 + \cos \alpha}$$

$$\frac{\sin \varphi \cos \alpha + \cos \varphi \cdot \sin \alpha}{\cos \varphi \cos \alpha - \sin \varphi \cdot \sin \alpha} = \frac{\cos \alpha}{1 + \sin \alpha}$$

$$\frac{tg \frac{\alpha}{2}}{2} = \frac{1 - \cos \alpha}{1 + \cos \alpha} =$$

$$\frac{\sin^2 \frac{\alpha}{2}}{2} = \frac{1 - \cos \alpha}{2} = \frac{1 - \cos^2 \alpha}{2(1 + \cos \alpha)} =$$

$$1 + \cos \alpha + 2 \cos^2 \alpha =$$

$$1 - \sin^2 \alpha =$$

$$\frac{2 \sin \alpha \cos \alpha}{\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha} = \frac{2 \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha}}{1 - \frac{\sin^2 \alpha}{\cos^2 \alpha}} =$$

$$\frac{(1 - \sin^2 \alpha)^2}{\cos^2 \alpha} = \frac{\sin^2 \alpha + 2 \sin \alpha \cos \alpha + 1}{1 - \sin^2 \alpha} =$$

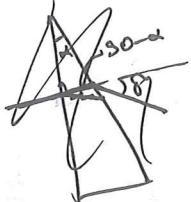
$$tg^2 \varphi = \frac{1 + 2 \sin \frac{\alpha}{2} \cos \frac{\alpha}{2}}{\cos^2 \frac{\alpha}{2} - \sin^2 \frac{\alpha}{2}} =$$

$$\Delta n_2 n_1 - n_1 = 0,5$$

$$\delta_1 = \alpha(n-1)$$

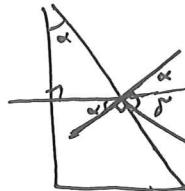
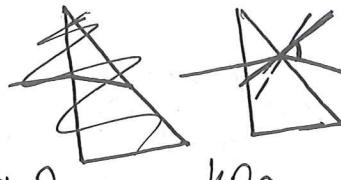
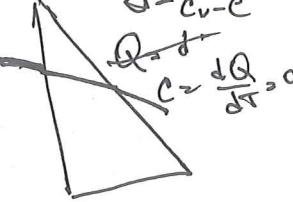
$$\delta_2 = \varphi(n-1)$$

$$\delta_2 = \varphi(n-1)$$



$$n \sin(90 - \alpha) = \sin \delta$$

$$\frac{C_p - C}{C_v - C} = \frac{P_p}{C_v}$$



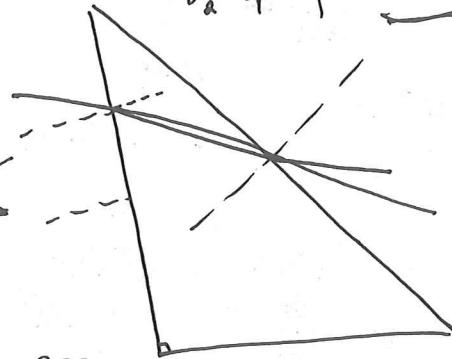
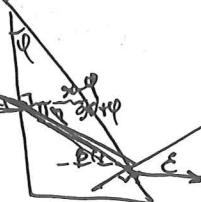
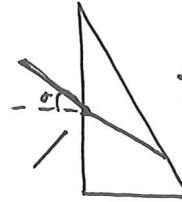
$$\alpha n = \alpha + \delta$$

$$\delta = \alpha(n-1)$$



$$\delta_a - \delta_1 = \varphi$$

$$kQq$$



$$\frac{h_1^{\frac{3}{2}}}{h_1} = h_1^{\frac{3}{2}}$$

$$p_1 h_1 S = D R I_1$$

$$p_2 h_2^{\frac{3}{2}} = M R p_1 h_1^{\frac{3}{2}} = p_1 h_1^{\frac{3}{2}}$$

$$\text{Равн}$$

$$df = \frac{dk dq}{x^2} \quad F = \frac{kQ}{x^2}$$

$$\frac{H}{(a^2 + H^2)^{\frac{3}{2}}} = \frac{(a^2 + H^2)^{\frac{3}{2}} - H \cdot \frac{3}{2} (a^2 + H^2)^{\frac{1}{2}} \cdot dH}{(a^2 + H^2)^3} =$$

$$= (a^2 + H^2)^{\frac{3}{2}} - \frac{3H^2 (a^2 + H^2)^{\frac{1}{2}}}{(a^2 + H^2)} = 0.$$

$$(a^2 + H^2) - 3H^2$$