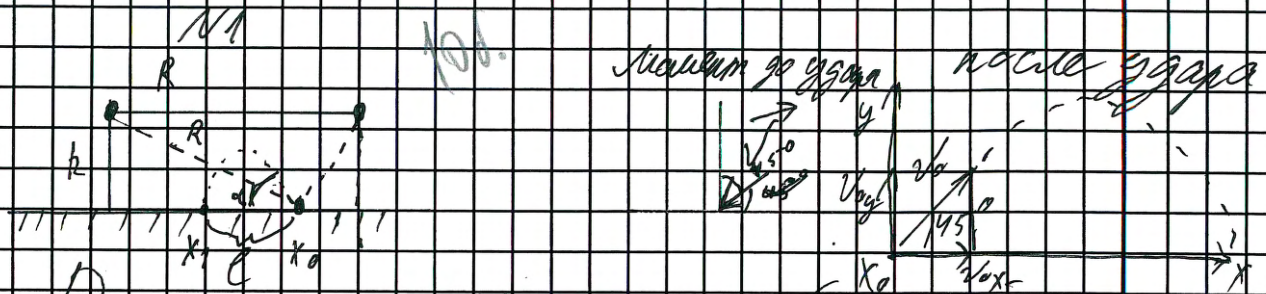


Открытая региональная межвузовская олимпиада вузов Томской области (ОРМО)

Общий балл	Дата	Ф.И.О. членов жюри	Подписи членов жюри
30 б.			



Для горизонтальной канатной дорожки высота необходима, чтобы шарик ушел со скоростью направленной к земле под углом 45° к xy . При этом шара все еще находится, а значит

что $\frac{h}{R} = \sin 45^\circ = \frac{\sqrt{2}}{2}$

По 3-ку сохраняем энергию

$$\frac{mv_0^2}{2} = mgh \Rightarrow v_0 = \sqrt{2gh}$$

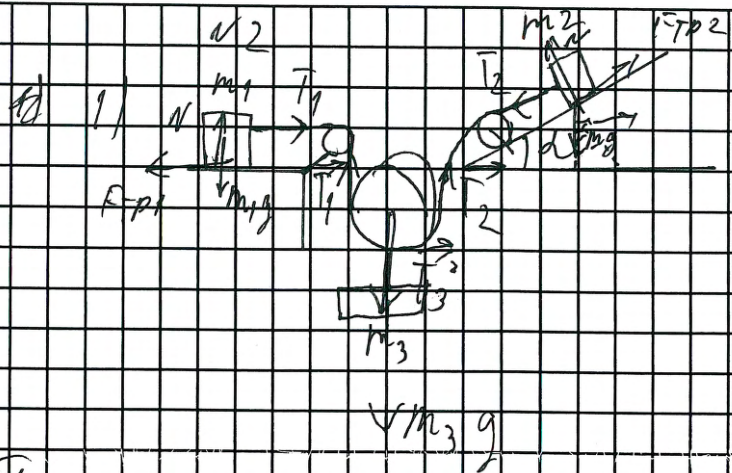
$$0 = v_{0y}t - \frac{gt^2}{2} \Rightarrow t = \frac{2v_{0y}}{g} = \frac{2v_0 \sin 45^\circ}{g}$$

$$l = v_{0x}t = \frac{v_0 \cos 45^\circ \cdot 2v_0 \sin 45^\circ}{g} = \frac{2v_0^2 \sin 45^\circ \cos 45^\circ}{g} = \frac{2v_0^2 \sin 90^\circ}{g}$$

$$\frac{2v_0^2}{g} = \frac{2gh}{g} = 2h$$

Следом $\frac{h}{R} = \frac{\sqrt{2}}{2}$; $l = 2h$

а) $m_1 = ?$
 б) a_1, a_2, a_3
 $m_1 = 1$
 $m_2 = 1$
 $m_3 = 1$
 $d = 1$
 $g = 1$



58

По 2-й и 3-й законам Ньютона:

$$T_1 + T_2 - T_3 = m a'' = 0$$

Т.к. α и d известны, следовательно и перемещения известны

$$T_1 = F_{TP1} = m_1 g$$

$$T_3 = m_3 g$$

$$T_2 = F_{TP2} - m_2 g \sin \alpha = m_2 g \cos \alpha - m_2 g \sin \alpha$$

$$F_{CP} = m N$$

$$N_1 = m_1 g$$

$$N_2 = m_2 g \cos \alpha$$

$$m_1 g + m_2 g \cos \alpha - m_2 g \sin \alpha - m_3 g = 0$$

$$m_1 = \frac{m_2 \sin \alpha + m_3}{m_1 + m_2 \cos \alpha}$$

2) По 2-й и 3-й законам Ньютона

$$T_1 + T_2 - T_3 = m_3 a$$

$$m_3 g - T_3 = m_3 a$$

$$T_1 = m_1 a_1$$

~~$$T_2 = m_2 a_2 - m_2 g \sin \alpha$$~~

~~$$m_3 g = m_1 a_1 - m_2 g \sin \alpha = m_3 a_3$$~~

~~$$a_2 = \frac{T_2}{m_2} + g \sin \alpha$$~~

~~$$a_1 + a_2 = \frac{a_3}{2}$$~~

~~$$m_3 g - m_1 a_1 - m_2 a_2 - m_2 g \sin \alpha - m_3 a_1 - m_1 a_2 = 0$$~~

~~$$a_2 = \frac{m_3 g - m_1 a_1 - m_2 g \sin \alpha - m_3 a_1}{m_2 + m_3}$$~~

~~$$m_2 g - m_1 a_1 - m_2 g \sin \alpha - m_3 a_1 + m_2 a_1 + m_3 g = a_3$$~~

$$a_2 = a_1 + g \sin \alpha$$

$$T_2 = a_1 m_2 + g \sin \alpha m_2$$

$$2 a_1 + g \sin \alpha = a_3$$

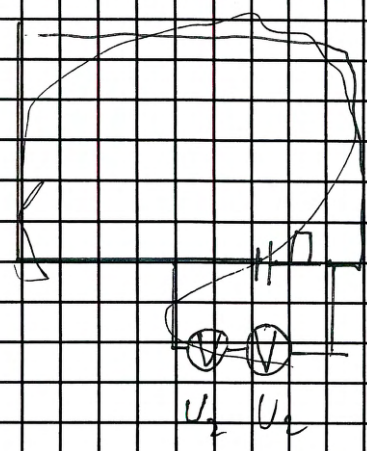
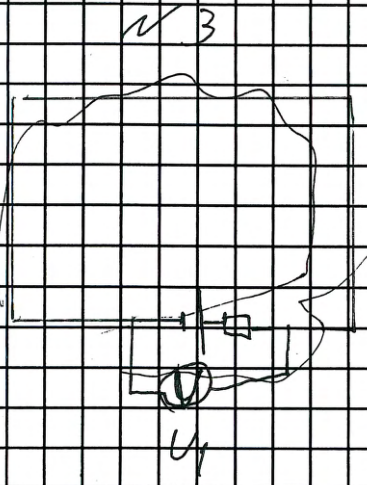
$$(m_1 a_1 + a_1 m_2 + g \sin \alpha m_2) = m_3 a_3$$

$$m_1 a_1 + a_1 m_2 + g \sin \alpha m_2 = 2 m_3 a_1 + m_3 g \sin \alpha$$

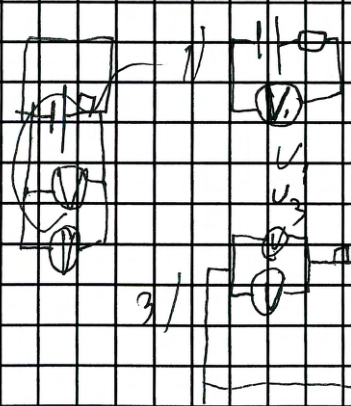
$$a_1 = \frac{m_3 g \sin \alpha + m_2 g \sin \alpha}{m_1 + m_2 + 2 m_3}$$

$$a_2 = \frac{g \sin \alpha (m_3 + m_2)}{m_1 + m_2} + \frac{m_3 g + g \sin \alpha (m_3 + m_2)}{2 m_3 + m_1 + m_2}$$

$$a_3 = \frac{2 (g \sin \alpha (m_3 + m_2))}{m_1 + m_2 + m_3} + \frac{g \sin \alpha (m_3 + m_2)}{2 m_3 + m_1 + m_2}$$



28.



$$\mathcal{E} = \frac{I_{od}}{R+r}$$

$$\mathcal{E} = \frac{I_{od3}}{R + r + R_{вст}}$$

$$\mathcal{E} = \frac{I_{od3}}{R+r+R_{вст}}$$

$$\mathcal{E} = I_{od1} (R + r + R_{вст})$$

$$\mathcal{E} = I_{od2} \left(\frac{R}{2} + r + R_{вст} \right)$$

$$\mathcal{E} = I_{od3} \left(\frac{R}{2} + r + R_{вст} \right)$$

$$E = \frac{I_{\text{ок}}}{A_{\text{ок}}} \cdot \frac{A_{\text{ок}}}{2R + r + R_{\text{вс}}}$$

$$E = \frac{U_1}{R} (R + r + R_{\text{вс}}) = \frac{U_1 R}{R} + \frac{U_1 r}{R} + \frac{U_1 R_{\text{вс}}}{R} + U_1 = U_1 \left(\frac{R}{R} + \frac{r}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R} + 1 \right)$$

$$E = \frac{U_2}{2R} (2R + r + R_{\text{вс}}) = \frac{U_2 R}{2R} + \frac{U_2 r}{2R} + \frac{U_2 R_{\text{вс}}}{2R} + U_2 = \frac{U_2}{2} \left(\frac{R}{R} + \frac{r}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R} + 2 \right)$$

$$E = \frac{U_3}{R} (R + r + R_{\text{вс}}) = \frac{U_3 R}{R} + \frac{U_3 r}{R} + \frac{U_3 R_{\text{вс}}}{R} + U_3 = U_3 \left(\frac{R}{R} + \frac{r}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R} + 1 \right)$$

$$E = \frac{U_2 R}{R} - \frac{U_1 R}{R} + \frac{U_2 R_{\text{вс}}}{R} - \frac{U_1 R_{\text{вс}}}{R} = \frac{(U_2 - U_1)(R + R_{\text{вс}})}{R}$$

$$\begin{aligned} &= 2 \frac{U_3 R}{R} - \frac{U_1 R}{R} + 2 \frac{U_3 R_{\text{вс}}}{R} - \frac{U_1 R_{\text{вс}}}{R} = \frac{(2U_3 - U_1)(R + R_{\text{вс}})}{R} \\ &= 2U_3 \left(\frac{R}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R} + 1 \right) \end{aligned}$$

$$\frac{U_1}{U_2} = \frac{1}{2} \Rightarrow U_1 = \frac{1}{2} U_2$$

$$U_1 + \frac{U_1 r}{R} + \frac{R_{\text{вс}} U_1}{R} = E$$

$$\Rightarrow \frac{U_1}{2} = \frac{U_1}{2} \cdot \frac{U_1}{U_2} = \frac{1 + \frac{r}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R}}{2 + \frac{r}{R} + \frac{R_{\text{вс}}}{R}}$$

$$2U_2 + \frac{U_2 r}{R} + \frac{U_2 R_{\text{вс}}}{R} = E$$

$$\frac{U_3}{2} + \frac{U_3 r}{R} + \frac{U_3 R_{\text{вс}}}{R} = E \Rightarrow U_3 = 2U_1$$

$R-?$
 $\eta-?; \epsilon-?$

$PV = \frac{1}{3} n k T \Rightarrow P = \frac{2}{3} n \epsilon_k = \frac{2}{3} n \frac{1}{2} m v^2 = \frac{2}{3} n \frac{1}{2} m \frac{v^2}{2} = \frac{1}{3} n m v^2$

$V = a \sqrt{T}$

$\eta = \frac{A_2}{Q_{зам}} = \frac{\frac{3}{2} P}{Q}$

$L-?$

$L = \Delta L_{1 \max} + \Delta L_{2 \max}; \Delta L_{2 \max} \text{ тогда}$
 когда $F_{упр} \max$
 То условие равновесия тела
 $m g \sin \alpha - K \Delta L_1 - m g \cos \alpha \cdot 2 \operatorname{tg} \alpha = 0$
 $\Delta L_1 = \frac{m g (\sin \alpha - 2 \cos \alpha \operatorname{tg} \alpha)}{K}$

$2 m g \sin \alpha - 2 m g \cos \alpha \cdot 2 \operatorname{tg} \alpha + K \Delta L_1 - K \Delta L_2 = 0$

$3 m g \sin \alpha - 3 m g \cos \alpha \operatorname{tg} \alpha + K \Delta L_2 = 0$
 $1,5 K \Delta L_1 = 2,5 K \Delta L_2 \Rightarrow \Delta L_2 = 0,6 \Delta L_1$
 $L = \frac{1,6 m g (\sin \alpha - 2 \cos \alpha \operatorname{tg} \alpha)}{K}$