

1 2 3 4 5 Σ
- 6 1 - 17 11 34

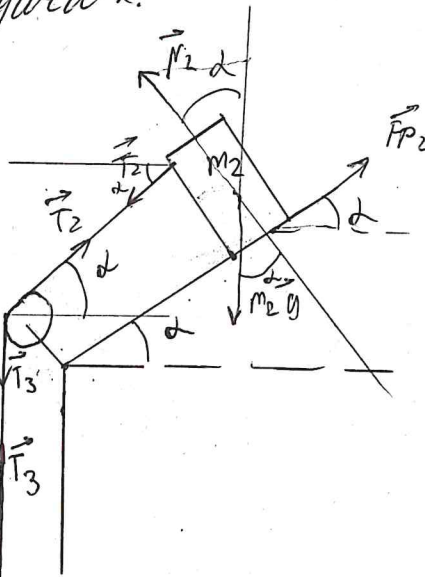
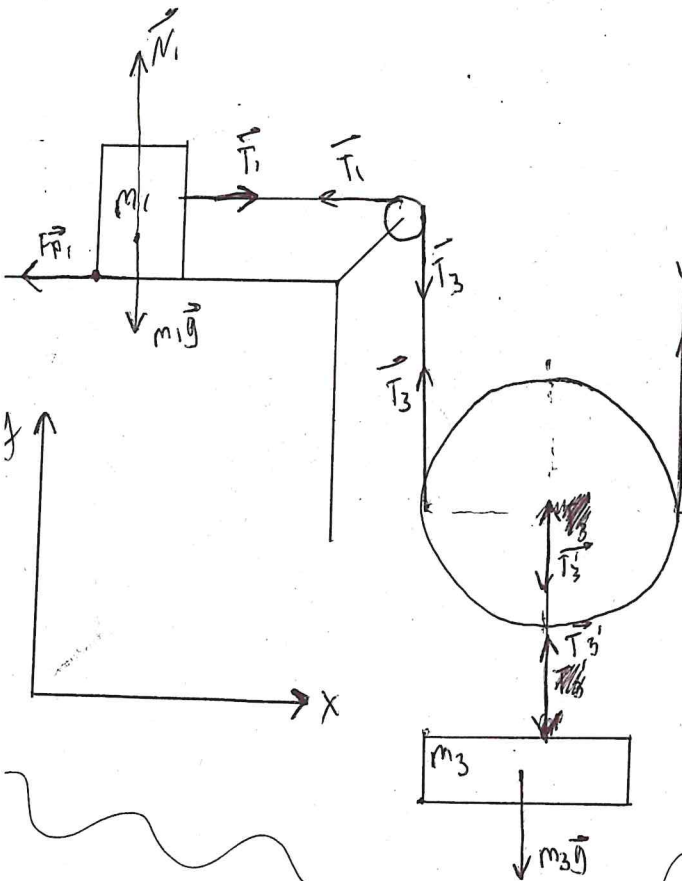
Шифр

08292

Открытая региональная межвузовская олимпиада вузов Томской области (ОРМО)

Общий балл	Дата	Ф.И.О. членов жюри	Подписи членов жюри
34	14.03	Абрамцев (В)	срф

Задача 2.



Дано:
 m_1, m_2, m_3
 α

Найти:
 N, a_1, a_2, a_3

1) т.к. в первом случае
рассматриваемая, находим в
равновесии, то запишем
2 закона Ньютона для каждого
тела:
x: $F_{p1} = T_1$ ($F_{p1} = N_1 \mu$)
y: $N_1 = m_1 g$ $\Rightarrow [T_1 = \mu m_1 g]$

~~$F_{p2} = N_2 \sin \alpha$~~
 ~~$m_2 g = N_2 \cos \alpha$~~

m_2 : x: $F_{p2} \cos \alpha = N_2 \sin \alpha + T_2 \cos \alpha$
y: $N_2 \cos \alpha + F_{p2} \sin \alpha - m_2 g + T_2 \sin \alpha$
 $F_{p2} = \mu N_2$

$\mu N_2 \cos \alpha - N_2 \sin \alpha = T_2 \cos \alpha$
 $N_2 \cos \alpha + \mu N_2 \sin \alpha = m_2 g + T_2 \sin \alpha$
 $\mu N_2 \cos \alpha = N_2 \sin \alpha + T_2 \cos \alpha$
 $N_2 \cos \alpha + \mu N_2 \sin \alpha = m_2 g + T_2 \sin \alpha$

~~$\mu N_2 \cos \alpha - N_2 \sin \alpha = T_2 \cos \alpha$~~
 ~~$N_2 \cos \alpha + \mu N_2 \sin \alpha = m_2 g + T_2 \sin \alpha$~~
 ~~$\mu N_2 \cos \alpha = N_2 \sin \alpha + T_2 \cos \alpha$~~
 ~~$N_2 \cos \alpha + \mu N_2 \sin \alpha = m_2 g + T_2 \sin \alpha$~~

$$\mu N_2 (\mu \cos \alpha - \sin \alpha) = T_2 \cos \alpha$$

$$N_2 (\cos \alpha + \mu \sin \alpha) = m_2 g + T_2 \sin \alpha$$

$$\frac{\mu N_2 (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)}{N_2 (\cos \alpha + \mu \sin \alpha)} = \frac{T_2 \cos \alpha}{m_2 g + T_2 \sin \alpha} =$$

$$(m_2 g + T_2 \sin \alpha) (\mu \cos \alpha - \sin \alpha) = T_2 \cos \alpha (\cos \alpha + \mu \sin \alpha) =$$

$$m_2 g \mu \cos \alpha - m_2 g \sin \alpha + T_2 \sin \alpha \mu \cos \alpha - T_2 \sin^2 \alpha = T_2 \cos^2 \alpha + T_2 \mu \cos \alpha \sin \alpha =$$

$$m_2 g (\mu \cos \alpha - \sin \alpha) = T_2 (\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha) =$$

$$T_2 = [m_2 g (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)]$$

Задача 2.

8292

№: мин. веревки μ и m_3 - Шифр
 нерица, но $T_3' = 2T_3$

для 3 тел:

$$y: T_3' = m_3 g \Rightarrow$$

$$k1 \quad 2T_3 = m_3 g$$

$$\left[T_3 = \frac{m_3 g}{2} \right]$$

$$k2 \quad T_3$$

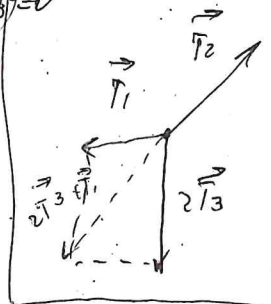
м.к. система находится в равновесии, но сумма всех внешних сил на систему = 0.

$$\vec{T}_{p1} + m_1 g + \vec{T}_1 + \vec{T}_1 + \vec{T}_3 + \vec{T}_3 + \vec{T}_3 + \vec{T}_3 + \vec{T}_3 + \vec{T}_3 + m_3 g = 0$$

$$+ \vec{T}_{p2} + \vec{T}_2 + m_2 g + \vec{T}_2 + \vec{T}_2 = 0$$

математическая сумма равна нулю ввиду:

$$\vec{T}_1 + 2\vec{T}_3 + \vec{T}_2 = 0$$



$$\Rightarrow \sqrt{T_1^2 + (2T_3)^2} = T_2$$

по теореме Пифагора.

м.к. $T_1 = \mu g$

$$T_2 = m_2 g (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)$$

$$T_3 = \frac{m_3 g}{2}, \text{ но:}$$

$$\sqrt{\mu^2 m_1^2 + m_2^2 + m_3^2} = m_2 \mu^2 \cos^2 \alpha - 2 \mu \sin \alpha \cos \alpha (m_1 \sin \alpha)$$

$$\mu^2 m_1^2 + m_2^2 + m_3^2 - m_2^2 \mu^2 \cos^2 \alpha + 2 m_2^2 \mu \sin \alpha \cos \alpha - m_1^2 \sin^2 \alpha = 0$$

$$2m_2^2 - m_2^2 \mu^2 \cos^2 \alpha + 2 \mu \sin \alpha \cos \alpha m_2^2 = m_1^2 \sin^2 \alpha - m_3^2$$

$$\mu^2 (m_1^2 - m_2^2 \cos^2 \alpha) + 2 \mu \sin \alpha \cos \alpha m_2^2 - (m_1^2 \sin^2 \alpha + m_3^2) = 0$$

или $a = m_1^2 - m_2^2 \cos^2 \alpha$

$b = 2 \sin \alpha \cos \alpha m_2^2$

$c = -m_1^2 \sin^2 \alpha + m_3^2, \text{ но:}$

$$\mu^2 + b \mu + c = 0$$

$$D = b^2 - 4ac$$

$$D = 4 \sin^2 \alpha \cos^2 \alpha m_2^4 - 4 (m_1^2 - m_2^2 \cos^2 \alpha) (m_3^2 - m_1^2 \sin^2 \alpha)$$

$$m_1^2 m_3^2 - m_1^2 m_2^2 \sin^2 \alpha - m_2^2 m_3^2 \cos^2 \alpha + m_2^4 \cos^2 \alpha \sin^2 \alpha$$

$$D = 4 \sin^2 \alpha \cos^2 \alpha m_2^4 - 4 m_2^4 \cos^2 \alpha \sin^2 \alpha + m_1^2 m_2^2 \sin^2 \alpha + m_2^2 m_3^2 \cos^2 \alpha m_2^2$$

$$D = m_1^2 m_2^2 \sin^2 \alpha + m_2^2 m_3^2 \cos^2 \alpha - m_1^2 m_3^2$$

$$\left[m_2^2 (m_1^2 \sin^2 \alpha + m_3^2 \cos^2 \alpha) - m_1^2 m_3^2 \right]$$

$$\mu_1 = \frac{-b + \sqrt{D}}{2a} = \frac{\sqrt{m_2^2 (m_1^2 \sin^2 \alpha + m_3^2 \cos^2 \alpha) - m_1^2 m_3^2} - 2 \sin \alpha \cos \alpha m_2^2}{2 (m_1^2 - m_2^2 \cos^2 \alpha)}$$

$$(\mu g)^2 + \left(\frac{2 m_3 g}{2} \right)^2 = m_2 g (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)$$

$$\sqrt{\mu^2 m_1^2 g^2 + m_3^2 g^2} = m_2 g (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)$$

$$\sqrt{\mu^2 m_1^2 + m_3^2} = m_2 (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)$$

возведем в квадрат:

$$\mu^2 + m_1^2 + m_3^2 = m_2^2 (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)^2$$

$$\mu^2 + m_1^2 + m_3^2 - m_2^2 (\mu^2 \cos^2 \alpha - 2 \sin \alpha \mu \cos \alpha + \sin^2 \alpha) = 0$$

$$\mu^2 + m_1^2 + m_3^2 - m_2^2 \mu^2 \cos^2 \alpha + m_2^2 \sin^2 \alpha + 2 \mu \sin \alpha \cos \alpha m_2^2 = 0$$

$$\mu^2 + \mu^2 \cos^2 \alpha + \mu \sin \alpha \cos \alpha = m_2^2 \sin^2 \alpha - m_1^2 + m_3^2$$

$$\mu (\mu + \mu \cos^2 \alpha + \sin \alpha) = m_2^2 \sin^2 \alpha - m_1^2 + m_3^2$$

$$\mu^2 m_1^2 + m_3^2 = m_2^2 (\mu \cos \alpha - \sin \alpha)^2$$

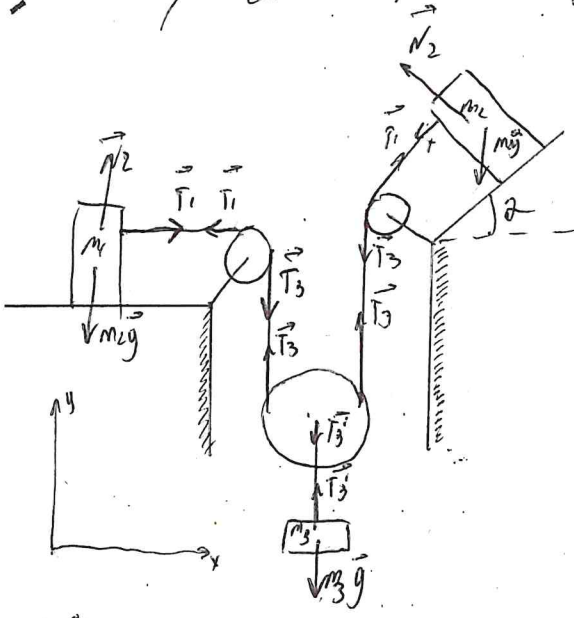
Место для скобы

Задача 1.

Шифр 08292

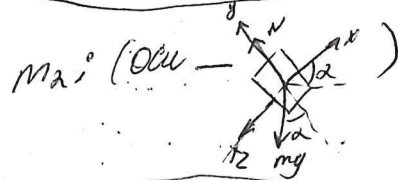
рассмотрим случай, когда $\mu = 0$.

(важно не совпадение шлиц в предыдущей ситуации, потому что обозначим по-прежнему не ходимся) запишем 2 закона для тел.



$m_1: m_1 a_1 = T_1$

$m_3: m_3 a_3 = m_3 g - T_3'$



$T_3' = 2T_3$

К 6,7,8,9 ч 5

$m_2: N_2 + m_2 g \cos \alpha$
 $m_2 a_2 = T_2 + m_2 g \sin \alpha$

~~Ускорения системы тогда будет вычисляться из ускорения системы. Везде $\mu = 0$ создаем ускорение & тело m_3 и тело m_2 по-прежнему, тело m_1 движется с ускорением $3a$ вправо. Ускорение Элема = $\frac{m_2 g \sin \alpha + m_3 g}{m_3}$~~

~~$T_3 = T_2 + m_3 g$~~

~~$m_1 a = T_1$
 $m_3 a_3 = m_3 g - T_3$~~

~~тело m_1 будет двигаться за счет тел m_2 и m_3 ускорение у них будет одинаковое a , тел m_2 и m_3 ускорения у всех трех тел. Близ ускорения тела - это ускорение всех его частей.~~

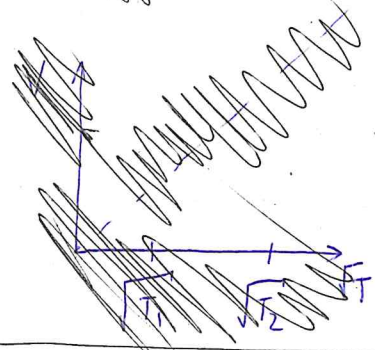
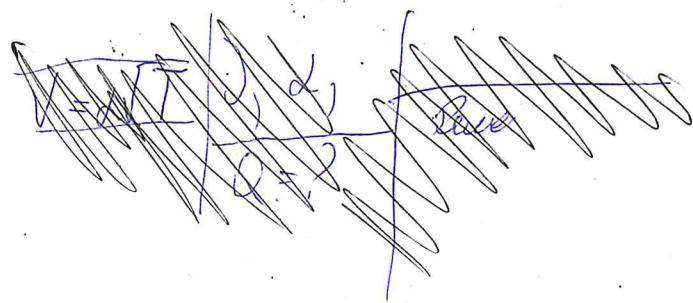


Ответ: $\mu = \frac{\sqrt{D} + b}{2a}$, где $D = m_1^2 (m_1^2 \sin^2 \alpha + m_3^2 \cos^2 \alpha) - m_1 m_3^2$
 $a = m_1^2 - m_2^2 \cos^2 \alpha = a$
 $b = 2 \sin \alpha \cos \alpha m_2^2 = b$

Место для скобы

Шифр

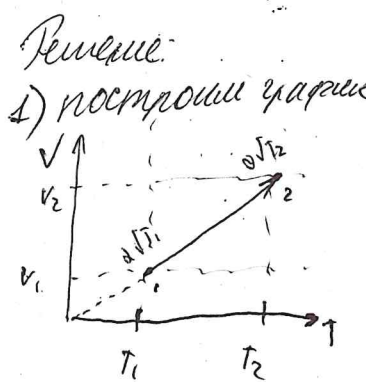
08292



Задача 4.

Везем: P_1, P_2

Дано: T_1, T_2
 $1 = d\sqrt{T}$



начальная $T = T_1$
 конечная $T = T_2$

$V_1 = \alpha \sqrt{T_1}$
 $V_2 = \alpha \sqrt{T_2}$

$T_2 > T_1$

Мангумба - Клапейрона
 для состояний 1, 2:

(1) $V_1 P_1 = \nu R T_1$
 (2) $V_2 P_2 = \nu R T_2$

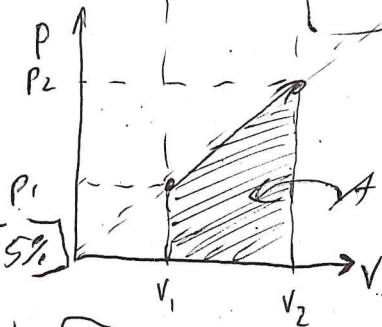
по I началу термодинамики:

$Q = \Delta U + A_{\text{вза}} + A_{\text{тр}}$
 $Q = \frac{3}{2} \nu R (T_2 - T_1) + A_{\text{вза}} + A_{\text{тр}}$
 $Q = \frac{3}{2} \nu R (T_2 - T_1) + \frac{\nu R (T_2 - T_1)}{2} = 2 \nu R (T_2 - T_1)$
 $A = \frac{Q}{2} = \frac{\nu R (T_2 - T_1)}{2} = \frac{1}{2} A_{\text{вза}} = 25\%$

подставим?

получим:

$\alpha \sqrt{T_1} P_1 = \nu R T_1$
 $\alpha \sqrt{T_2} P_2 = \nu R T_2$



В трапеции:

$\frac{P_1 + P_2}{2} \cdot (v_2 - v_1) = A$
 $= \frac{P_1 + P_1 \sqrt{\frac{T_2}{T_1}}}{2} \cdot (\alpha \sqrt{T_2} - \alpha \sqrt{T_1}) = P_1 \alpha \sqrt{\frac{T_2}{T_1}} (\sqrt{T_2} - \sqrt{T_1})$
 $= \frac{P_1 (\sqrt{T_1} + \sqrt{T_2}) \cdot \alpha (\sqrt{T_2} - \sqrt{T_1})}{\sqrt{T_1} \cdot 2} = A$

чуж: $\frac{Q}{\nu R T} = \frac{Q}{\nu R (T_2 - T_1)} = \frac{2 \nu R (T_2 - T_1)}{\nu R (T_2 - T_1)} = 2$
 Молярная теплоемкость ($2R$) - остаток теплоемкости, т.е. зависит только от градусов газовой постоянной R .

Ответ: $2 \nu R (T_2 - T_1)$; 25%; да.

K 7 X

$\frac{P_1}{P_2} = \sqrt{\frac{T_1}{T_2}}$
 $P_1 = \sqrt{\frac{T_1}{T_2}} P_2$

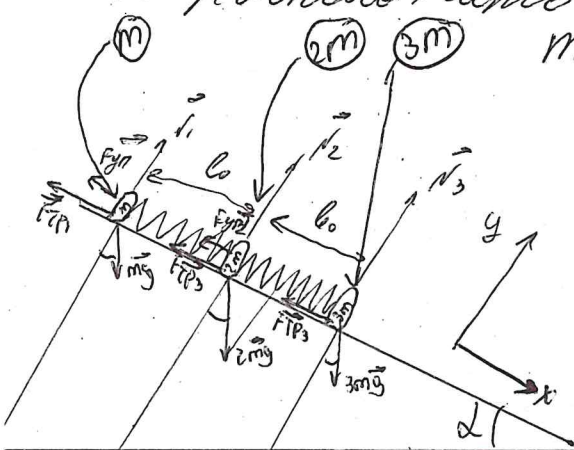
$V_1 P_1 = \nu R T_1 \Rightarrow P_1 = \frac{\nu R T_1}{\alpha \sqrt{T_1}} = \frac{\nu R \sqrt{T_1}}{\alpha}$
 $A = \frac{\nu R \sqrt{T_1}}{\alpha} \cdot \alpha (\sqrt{T_2} - \sqrt{T_1}) = \nu R \sqrt{T_1} (\sqrt{T_2} - \sqrt{T_1})$

Место для скобы

Шифр



№5.
 чевидно, что чтобы растяжение, на которое была деформировалась пружина было как можно меньше, пружине приложены меньшие силы и т.д. На деформацию пружины взаимодействует сила тяжести груза, учитывая невесомость пружины и того, что они не касаются верхней поверхности, можно считать, что для меньшей растяжения пружины расположить так, как показано:



также в задании сказано: "при меньших груза" \Rightarrow все длиннее растяжение \Rightarrow больше. После того, запишем 2 закона для всех тел: (если пружины считать на Δx_1 и Δx_2)

$\mu = 2 \text{ tg } \alpha$
 m_1, m_2, m_3 известно

$m_1, y: N_1 = mg \cos \alpha$
 $x: mg \sin \alpha = F_{TP1} + F_{yTP} \rightarrow k \Delta x_1$
 $\downarrow \mu N_1$

$mg \sin \alpha = \mu mg \cos \alpha + k \Delta x_1 \Rightarrow$

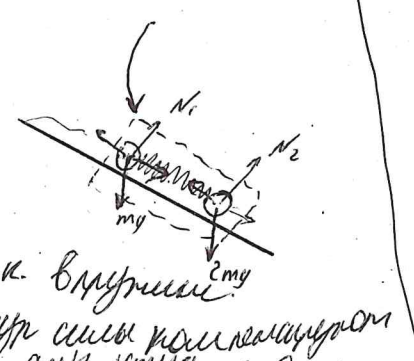
$\Delta x_1 = \frac{mg \sin \alpha - \mu mg \cos \alpha}{k}$

$\Delta x_1 = \frac{mg (\sin \alpha - \mu \cos \alpha)}{k}$

$\Delta x_1 = \left| \frac{mg (\sin \alpha - \frac{2 \sin \alpha \cos \alpha}{\cos \alpha})}{k} \right|$

$\Delta x_1 = \left| \frac{mg \sin \alpha}{k} \right|$ очевидно, что минимальное сжатие

перель, рассмотрим отдельно.



т.к. внутри
 внутри силы компенсируются друг друга, но эту силу можно представить как силу:

2 закон Ньютона:

$N_3 = m_3 g \cos \alpha$
 $F_{TP3} + F_{yTP3} = m_3 g \sin \alpha$
 $\downarrow \mu N_3 \quad \downarrow k \Delta x_2$

$3 \mu m_3 g \cos \alpha + k \Delta x_2 = m_3 g \sin \alpha \Rightarrow$
 $\Rightarrow \Delta x_2 = \frac{m_3 g \sin \alpha - 3 \mu m_3 g \cos \alpha}{k}$
 $\Delta x_2 = \frac{m_3 g (\sin \alpha - 3 \cos \alpha \tan \alpha)}{k}$
 $\Delta x_2 = \left| \frac{-2 m_3 g \sin \alpha}{k} \right|$

--

Открытая региональная межвузовская олимпиада вузов Томской области (ОРМО)

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

Задача 5.

Мы нашли $\Delta x_1, \Delta x_2 \Rightarrow$

наибольшее расстояние $l = 2v_0 - (\Delta x_1 + \Delta x_2) = 2v_0 - \frac{6mg \sin \alpha}{k}$

Ответ: $2v_0 - \frac{6mg \sin \alpha}{k}$