

ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΕΣ ΑΠΟΛΥΤΗΡΙΕΣ ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ
Γ ΤΑΞΗΣ ΗΜΕΡΗΣΙΟΥ ΕΝΙΑΙΟΥ ΛΥΚΕΙΟΥ 2004
ΦΥΣΙΚΗ ΘΕΤΙΚΗΣ ΚΑΙ ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΚΗΣ ΚΑΤΕΥΘΥΝΣΗΣ
ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ

ΘΕΜΑ 1ο

1 → α, 2 → β 3 → γ 4 → γ

5, Ο σωστός χαρακτηρισμός των προτάσεων είναι
 α → Λ, β → Σ, γ → Σ, δ → Λ, ε → Σ

ΘΕΜΑ 2ο

1. Απάντηση: Σωστή η (γ)

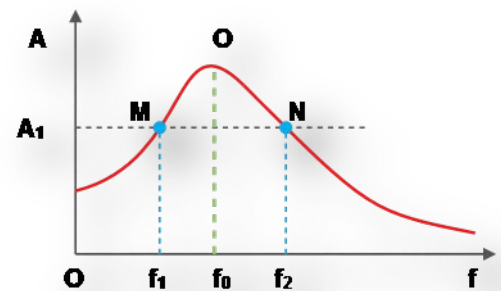
Δικαιολογία: Από την αρχή διατήρησης της ενέργειας στο κύκλωμα LC έχουμε:
 $E = U_B + U_E$ (1)

Αλλά $E = \frac{Q^2}{2C}$ και $U_E = \frac{1}{2} \left(\frac{Q}{2} \right)^2$ η $U_E = \frac{1}{4} \frac{Q^2}{C} = \frac{E}{4}$ σπάτε η (1) δίνει: $U_B = E - \frac{E}{4} = \frac{3E}{4}$
 = 0.75 E άρα: $U_B = 0,75$ % της E

2. Απάντηση: Σωστή η (γ)

Δικαιολογία: Από την καμπύλη συντονισμού και με βάση τα δεδομένα αρχικά βρισκόμαστε στο σημείο M. Με την αύξηση της συχνότητας σε U πηγαίνουμε στο σημείο N που το πλάτος του ταλαντωτή γίνεται πάλι A_1 .

Άρα για να αυξήσουμε το πλάτος πρέπει να κινηθούμε στο τμήμα της καμπύλης MON άρα η συχνότητά f πρέπει να βρίσκεται μεταξύ των συχνοτήτων f_1 και f_2 . Άρα $f_1 < f_2 < f_1$



3. Απάντηση: Σωστή η (α)

Δικαιολογία: Η μέγιστη μεταφορά ενέργειας από τη σφαίρα A στη σφαίρα B συμβαίνει όταν όλη η κινητική ενέργεια της σφαίρας A μεταφερθεί στη σφαίρα B. Αυτό συμβαίνει όταν η ταχύτητα της v^* μεταφερθεί στη σφαίρα B. Αυτό όμως γίνεται όταν οι μάζες των σφαιρών γίνουν ίσες, δηλαδή όταν $m_A = m_B$.

4. Απάντηση: Σωστή η (β)

Δικαιολογία; Η κινητική ενέργεια του σώματος λόγω μεταφοράς και περιστροφής είναι αντίστοιχα: $K_\mu = \frac{1}{2} m v_{cm}^2$ και $K_{περ} = \frac{1}{2} I \omega^2$

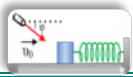
Αλλά $K_\mu = K_{περ}$ οπότε $m v_{cm}^2 = I \omega^2$ (1)

Αλλά $v_{cm} = \omega R$ όπου R η ακτίνα του σώματος οπότε η (1) δίνει;

$m \omega^2 R^2 = I \omega^2$ άρα: $I = m R^2$ (2)

Αλλά η σχέση (2) εκφράζει τη ροπή αδράνειας λεπτού δακτυλίου μάζας m και ακτίνας R. Άρα το σώμα είναι λεπτός δακτύλιος





ΘΕΜΑ 3ο

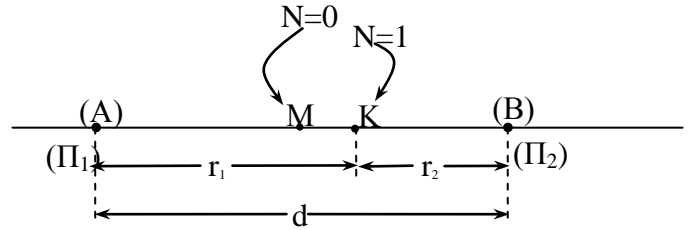
Η γενική εξίσωση του σημείου του Κ είναι της

$$\text{μορφής } y_K = 2A\eta\mu 2\pi \left(\frac{t}{T} - \frac{r_1 + r_2}{2\lambda} \right) \quad (1)$$

Η εξίσωση $y_K = 0, 2\eta\mu 5 \frac{2\pi}{3} (t - 2)$ γίνεται:

$$y_K = 0, 2\eta\mu 2\pi \left(\frac{5t}{6} - \frac{5}{3} \right) \quad (2)$$

Από την αντιστοιχία των μεγεθών των εξισώσεων (1) και (2) προκύπτει:



α. $T = 6/5$ s άρα: $T = 1,2$ s από τη θεμελιώδη εξίσωση της κυματικής $v = \lambda f$ ή $v = \lambda/T$ έχουμε: $\lambda = vT$ οπότε:

$\lambda = 0,6$ m ενώ το πλάτος είναι $2A = 0,2$ m άρα: $A = 0,1$ m

β. Από τη σύγκριση των εξισώσεων (1) και (2) έχουμε: $\frac{r_1 + r_2}{2\lambda} = 5/3 \rightarrow r_1 + r_2 = 10\lambda/3$ (4)

Αλλά $AB = r_1 + r_2$ και λόγω της (4) δίνει: $AB = 10\lambda/3$ άρα: $AB = 2$ m

γ. Το σημείο Κ είναι το πλησιέστερο από το μέσο Μ της ευθείας Α και Β οπότε ισχύει

$$r_1 - r_2 = 2 \frac{\lambda}{2} \quad \eta \quad r_1 - r_2 = \lambda \quad (5)$$

Προσθέτοντας κατά μέλη (4) και (5) έχουμε: $2r_1 = \frac{10\lambda}{3} + \lambda$ άρα $r_1 = \frac{13\lambda}{6}$

οπότε: $r_1 = 1,3$ m άρα και $r_2 = 0,7$ m

Έστω r_x και r_y τα σημεία μεταξύ της ευθείας ΑΒ που έχουμε ενίσχυση, οπότε έχουμε:

$$r_x - r_y = 2N \frac{\lambda}{2} \quad (6) \quad \text{Αλλά και } r_x + r_y = d \quad (7)$$

(Θέτουμε $AB = d = 2$ m) Προσθέτοντας κατά μέλη την (6) και (7) έχουμε:

$$r_x = \frac{d}{2} + N \frac{\lambda}{2} \quad (8)$$

Αλλά $0 \leq r_x \leq d$ οπότε $0 \leq \frac{d}{2} + N \frac{\lambda}{2} \leq d$ η $-\frac{d}{\lambda} \leq N \leq \frac{d}{\lambda}$ και με αριθμητική εφαρμογή

έχουμε: $-\frac{2}{0,6} \leq N \leq \frac{2}{0,6}$ η $-3,3 \leq N \leq 3,3$

Επειδή Ν είναι ακέραιος δεκτές τιμές του Ν είναι: Ν: - 3, - 2, - 1, 0, 1, 2, 3

Αρα υπάρχουν 7 σημεία στην ευθεία ΑΒ όπου έχουμε ενίσχυση (σημεία ενισχυτικής συμβολής)

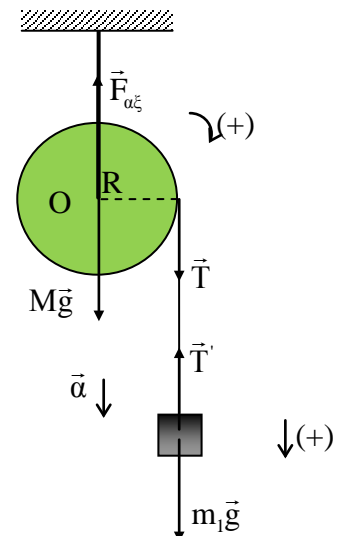
ΘΕΜΑ 4ο

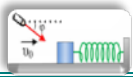
α. Για το σώμα m_1 έχουμε: $\Sigma F = m_1 a$ ή $m_1 g - T = m_1 a$ (1) Ενώ για

$$\text{την τροχαλία: } TR = \frac{1}{2} MR^2 \frac{a}{R} \rightarrow T = \frac{Ma}{2} \quad (2)$$

Η σχέση (1) λόγω (2) δίνει: $a = g \frac{2m_1}{2m_1 + M}$ άρα: $a = 4 \text{ m/s}^2$

β) Αφού το νήμα κόβεται, είναι $\Sigma \tau_{(O)} = \tau_T = 0$ και έτσι στη





συνέχεια $\omega = \text{σταθ.} = \omega_{(t=1s)}$.

$$\text{Επομένως είναι: } K_{\text{τρ}} = K_{(\text{περ.})} \Rightarrow K_{\text{τρ}} = \frac{1}{2} I \omega^2 \Rightarrow K_{\text{τρ}} = \frac{1}{2} \frac{1}{2} MR^2 \omega^2 \Rightarrow K_{\text{τρ}} = \frac{1}{4} MR^2 \omega^2 \quad (6)$$

$$(4) \rightarrow \alpha_{\gamma} = \frac{\alpha}{R} = \frac{4 \text{ m/s}^2}{0,2 \text{ m}} \Rightarrow \alpha_{\gamma} = 20 \text{ r/s}^2$$

$$\omega = \omega_0 + \alpha_{\gamma} t \Rightarrow \omega = \alpha_{\gamma} t = 20 \cdot 1 \text{ r/sec} \Rightarrow \underline{\underline{\omega = 20 \text{ r/sec}}}$$

$$(6) \rightarrow K_{\text{τρ}} = \frac{1}{4} \cdot 3 \cdot \frac{1}{25} \cdot 20 \cdot 20 \text{ J} \Rightarrow K_{\text{τρ}} = 12 \text{ J}$$

γ . Η ταχύτητα του σώματος m_1 προ της κρούσης είναι: $v_1 = \alpha t$ άρα $v_1 = 4 \text{ m/s}$

Α.Δ.Ο. (πλαστική κρούση): $\vec{P}_{(\lambda.\pi.)} = \vec{P}_{(\alpha.\mu.)} \Rightarrow \vec{P}_1 + \vec{P}_2 = \vec{P}_{\Sigma\Sigma} \Rightarrow m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{0} = m_{\text{ολ}} \vec{v} \Rightarrow$

$$\Rightarrow \vec{v} = \frac{m_1}{m_{\text{ολ}}} \vec{v}_1 \Rightarrow \begin{cases} \vec{v} \uparrow \uparrow \vec{v}_1 \text{ και} \\ v = \frac{m_1}{m_{\text{ολ}}} v_1 \Rightarrow v = \frac{1}{4} 4 \frac{\text{m}}{\text{s}} \Rightarrow v = 1 \frac{\text{m}}{\text{s}} \end{cases}$$

$$\text{Θ.Ι. (} m_2 \text{): } \Sigma \vec{F}_2 = \vec{0} \Rightarrow m_2 \cdot g - F_{\varepsilon\lambda} = 0 \Rightarrow m_2 \cdot g = k \cdot \Delta \ell_1 \quad (7)$$

$$\text{Θ.Ι.Τ. (} m_{\text{ολ}} \text{): } \Sigma \vec{F} = \vec{0} \Rightarrow m_{\text{ολ}} \cdot g - F'_{\varepsilon\lambda} = 0 \Rightarrow m_{\text{ολ}} \cdot g = k \cdot (\Delta \ell_2 + |y_0|) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (m_1 + m_2) \cdot g = k \cdot \Delta \ell_1 + k \cdot |y_0| \stackrel{(7)}{\Rightarrow} m_1 \cdot g + m_2 \cdot g = m_2 \cdot g + k \cdot |y_0| \Rightarrow$$

$$m_1 \cdot g = k \cdot |y_0| \Rightarrow 1 \cdot 10 = 200 |y_0| \Rightarrow |y_0| = \frac{1}{20} \text{ m}$$

$$\text{Α.Δ.Ε. (Α.Α.Τ.): } E_T = K_{\Sigma\Sigma} + U_T = \text{σταθ.} \Rightarrow U_{T(\text{max})} = K_{\Sigma\Sigma} + U_T \Rightarrow \frac{1}{2} k A^2 = \frac{1}{2} m_{\text{ολ}} v^2 + \frac{1}{2} k y_0^2$$

$$\Rightarrow k A^2 = m_{\text{ολ}} v^2 + k y_0^2 \Rightarrow 200 A^2 = 4 \cdot 1^2 + 200 \cdot \frac{1}{400} \Rightarrow 200 A^2 = 4 + \frac{1}{2} \Rightarrow$$

$$200 A^2 = \frac{9}{2} \Rightarrow A^2 = \frac{9}{400} \stackrel{(A>0)}{\Rightarrow} A = \sqrt{\frac{9}{400}} \text{ m} \Rightarrow A = \frac{3}{20} \text{ m} \Rightarrow \underline{\underline{A = 0,15 \text{ m}}}$$

$$\Delta. \text{ Έχουμε: } \left| \frac{\Delta p}{\Delta t} \right| = |\Sigma F| = |-K y| \rightarrow \frac{\Delta p}{\Delta t} = 20 \text{ N}$$

