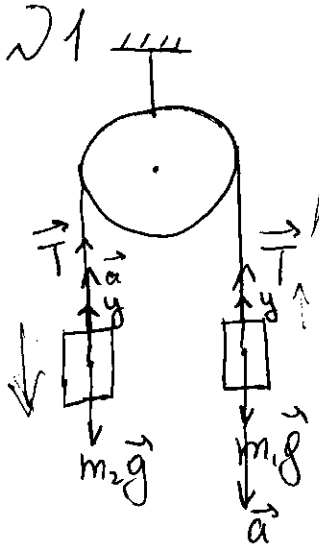


МУНИЦИПАЛЬНОЕ
АВТОНОМНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
«ЦЕНТР РАЗВИТИЯ ОБРАЗОВАНИЯ»

| | | | | | | |
|---|---|----|----|----|-----|----|
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | кг. | % |
| 8 | X | 10 | 10 | 10 | 35 | 70 |



Т.к. $m_1 > m_2 \Rightarrow$ ускорение для 1 груза напр. вниз
ускорение для 2 груза напр. вверх

Нить нерастяжима \Rightarrow модули ускорений у грузов одинаковые (равны a) и силы натяжения нити одинак.

$$1) m_1 g + T = m_1 a$$

по оси Oy: $T - m_1 g = -m_1 a \Rightarrow T = m_1 g - m_1 a$

$$2) T + m_2 g = m_2 a$$

по оси Oy: $T - m_2 g = m_2 a$

$$m_1 g - m_1 a - m_2 g = m_2 a \Rightarrow a = \frac{g(m_1 - m_2)}{m_1 + m_2}$$

$\left(\begin{matrix} m_1 > m_2 \\ m_1 - m_2 > 0 \Rightarrow a > 0 \Rightarrow \end{matrix} \right. \begin{matrix} \vec{a}_1 \text{ напр. вниз} \\ \vec{a}_2 \text{ напр. вверх} \end{matrix}$

Перейдем в сист. отсчета Logo груза, тогда: $\vec{a}_{\text{отн}} = \vec{a}_{\text{отн}} + \vec{a}_{\text{пер}}$, где

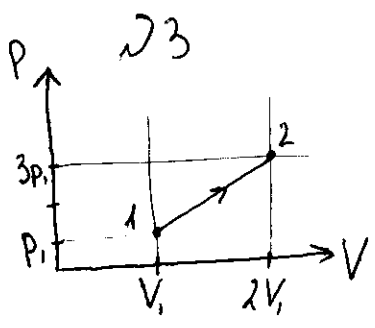
- $\vec{a}_{\text{АБС}}$ - ускорение 1 груза относительно неподвижной точки
- $\vec{a}_{\text{отн}}$ - ускор. 1 груза относительно 2 груза
- $\vec{a}_{\text{пер}}$ - ускор. 2 груза относ. неподв. точки

$$\vec{a}_{\text{отн}} = \vec{a}_{\text{АБС}} - \vec{a}_{\text{пер}} = \vec{a}_1 - \vec{a}_2$$

$$|\vec{a}_{\text{отн}}| = a + a = 2a = \frac{2g(m_1 - m_2)}{m_1 + m_2}$$

$$h = \frac{V^2 - V_0^2}{2a_{\text{отн}}} = \frac{V^2}{2a_{\text{отн}}} \Rightarrow V = \sqrt{a_{\text{отн}} h \cdot 2} = \sqrt{\frac{4gh(m_1 - m_2)}{m_1 + m_2}} = 2 \sqrt{\frac{gh(m_1 - m_2)}{m_1 + m_2}}$$

Ответ: $V = 2 \sqrt{\frac{gh(m_1 - m_2)}{m_1 + m_2}}$; скорость первого груза направлена вертикально вниз
(скорость второго груза направл. вертикально вверх).



$PV = \int RT \Rightarrow T = \frac{PV}{\partial R}$

Т.к. зависимость P-V линейная можно составить уравнение прямой, проходящей через 2 точки: (V_1, P_1) и $(2V_1, 3P_1)$

$$\frac{P - P_1}{3P_1 - P_1} = \frac{V - V_1}{2V_1 - V_1} \Leftrightarrow \frac{P - P_1}{2P_1} = \frac{V - V_1}{V_1} \Leftrightarrow V = \frac{V_1(P - P_1)}{2P_1} + V_1$$

$$V = \frac{V_1 P}{2P_1} - \frac{V_1}{2} + V_1 = \frac{V_1 P}{2P_1} + \frac{V_1}{2}$$

$$T = \frac{P(\frac{V_1 P}{2P_1} + \frac{V_1}{2})}{\partial R} = \frac{P^2 V_1 + P V_1 P_1}{2P_1 \partial R} \Rightarrow \text{зависимость } T \text{ от } P \text{ - квадратичная}$$

$(V_1, P_1, \partial R \text{ - не изменяются})$
график представляет собой параболу

№3 (продолж.)
 При $PV = P_1 V_1 \Rightarrow T = T_1 \Rightarrow$ при $P = 3P_1, V = 2V_1 \Rightarrow T = 3 \cdot 2 T_1 = 6T_1$

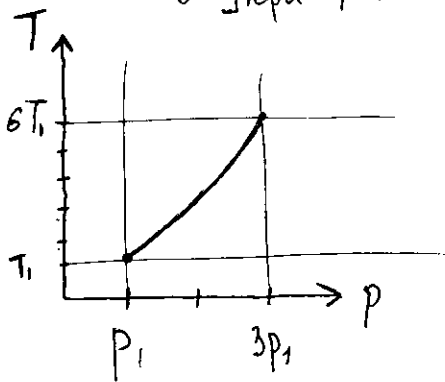
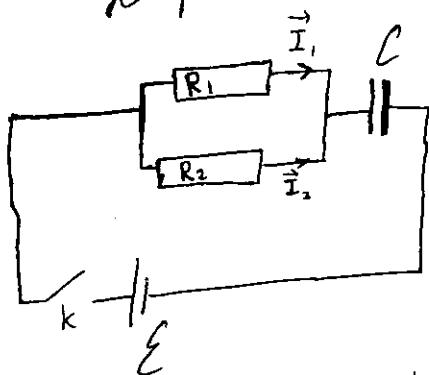


график - парабола с началом в точках $(P_1; T_1)$ и $(3P_1; 6T_1)$

100

24



$$C = \frac{q}{U_k}; q = CU_k$$

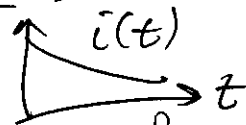
R_0 - сопротивл. 1 и 2 резистора вместе

$$R_0 = \frac{R_1 \cdot R_2}{R_1 + R_2}$$

$$I = \frac{E}{R_0}; U_k = I R_0 = E \Rightarrow q = CE$$

$U = IR \Rightarrow U_1 = U_2$, т.к. резисторы соединены параллельно

строго говоря $I \neq \text{const}$



$$I = \frac{q}{t} \Rightarrow \frac{q_1}{t} = \frac{q_2}{t} = \frac{R_2}{R_1}$$

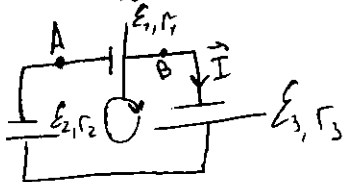
$$q = q_1 + q_2 \Rightarrow q_1 = q - q_2 \Rightarrow \frac{q - q_2}{q_2} = \frac{R_2}{R_1} \Rightarrow q R_1 - q_2 R_1 = q_2 R_2 \Rightarrow q_2 = \frac{q R_1}{R_1 + R_2}$$

$$q = CE \Rightarrow q_2 = \frac{CE R_1}{R_1 + R_2}; q_1 = q - q_2 = CE - q_2 = CE - \frac{CE R_1}{R_1 + R_2} = \frac{CE R_2}{R_1 + R_2}$$

Ответ: $q_1 = \frac{CE R_2}{R_1 + R_2}; q_2 = \frac{CE R_1}{R_1 + R_2}$

100

25



Возьмем за положительное направление обхода по час. стрел.

по пр. Кирхгофа: $E_1 + E_3 - E_2 = I r_1 + I r_2 + I r_3 = I (r_1 + r_2 + r_3)$

$$I = \frac{E_1 + E_3 - E_2}{r_1 + r_2 + r_3} = \frac{2B + 4B - 3B}{10\Omega + 10\Omega + 10\Omega} = 1A$$

$$U_{AB} = I r_1 = 1B$$

6 + 100

Ответ: 1B

спасибо!

(Таблица АВ)

Элементы: М, И, Романов

Романов А.И.