

МОШ, 2018/19, заключительный этап, 10 класс

Условия

1 Механизм

На рис. 1 изображена схема кривошипно-шатунного механизма паровой машины с качающимся цилиндром. Кривошип OA длиной r вращается с угловой скоростью ω вокруг точки O . В точке A кривошип шарнирно соединен со стержнем AC , продетым сквозь муфту, закрепленную на шарнире B , так что муфта может свободно вращаться вокруг точки B . $OB = a$, $AC > a + r$.

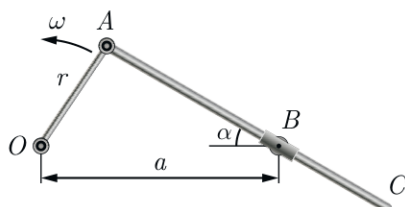
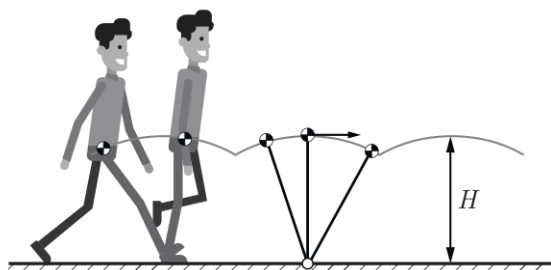


Рис. 1

1. Чему равен угол α в тот момент, когда угловая скорость муфты минимальна?
2. Определите максимальную угловую скорость муфты.

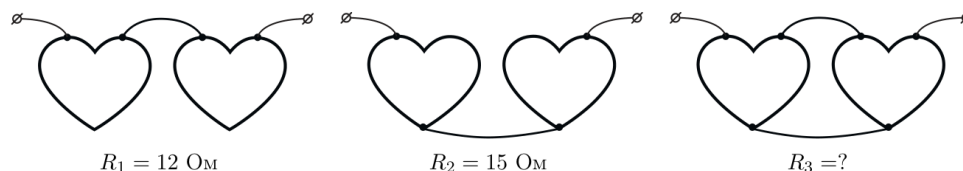
2 Ходьба на Земле и на Марсе

В простейшей физической модели пешей ходьбы считается, что центр масс человека движется по периодической кривой, повторяющийся участок которой представляет собой дугу окружности с радиусом, равным длине ноги человека H . Определите в рамках этой модели отношение максимальных скоростей ходьбы на Земле и на Марсе, а также отношение мощностей, затрачиваемых при ходьбе с максимально возможной скоростью на этих планетах. Масса Марса составляет 0,11 массы Земли, радиус Марса равен 0,53 радиуса Земли. По поверхности Марса человек перемещается в скафандре, масса которого составляет примерно треть массы человека. Траектории центра масс человека на Земле и человека в скафандре на Марсе считайте одинаковыми. Учтите, что при ходьбе необходим постоянный контакт хотя бы одной ноги с поверхностью планеты.



3 К дню святого Валентина

Из одинаковых проволочных фигур-сердечек, показанных на рисунке ниже (каждое сердечко имеет ось симметрии) собрали три электрические цепи. Сопротивление первой цепи между выводами $R_1 = 12$ Ом, сопротивление второй — $R_2 = 15$ Ом. Найдите сопротивление R_3 третьей цепи. Сопротивлением соединительных проводов пренебречь.



4 Измерение стеклопакета

Используя мощную лазерную указку, осуществляют эксперимент, схема которого показана на рис. 3. На стекло одинарного стеклопакета (состоит из двух параллельно расположенных стёкол толщиной 3 – 5 мм) направляют лазерный луч сверху вниз под малым углом (порядка 0,1 рад) к поверхности стекла. При этом на масштабной-координатной бумаге (миллиметровке), которая лежит на подоконнике, наблюдают систему ярких пятен (см. рис. 4). Известно, что расстояние между первым (самым ярким) и вторым пятнами равно $l_1 = 20 \pm 2$ мм, а между следующими соседними $l_2 = 19 \pm 2$ мм. Эти расстояния определяются по положению самой яркой области пятна. На рис. 5 показан сильно увеличенный фрагмент фотографии с рис 4, инвертированный (чёрное заменено на белое и наоборот) для удобства восприятия. Найдите по данным эксперимента расстояние D между внутренними поверхностями стёкол. Оцените погрешность полученного результата.

Возможно, при анализе эксперимента вам потребуется значение показателя преломления для стекла. Для разных марок стекла показатель преломления лежит в пределах от 1,4 до 1,7.



Рис. 3

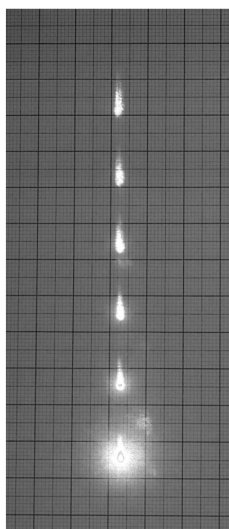


Рис. 4

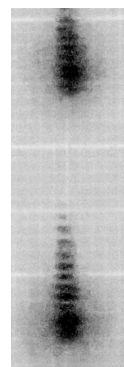


Рис. 5

5 Лягушки на стенах и потолке

Некоторые виды лягушек способны ползать по стенам и потолку при помощи специальных присосок на лапках. Эти присоски обеспечивают силу «прилипания» F , перпендикулярную поверхности. Пусть такая лягушка массой $m = 5$ г может обеспечить силу «прилипания» не больше F_0 . Чему должно быть равно значение F_0 , чтобы при любом угле наклона стенки лягушка могла бы располагаться на ней неподвижно, если коэффициент трения лап о стенку равен $\mu = 0,5$?

6 В момент срыва

При восхождениях на скальные стены один конец веревки привязывается к страховочной системе, которую надевает на себя идущий первым альпинист (лидер), оставшаяся часть верёвки находится у страхующего. В процессе подъёма лидер «прощёлкивает» тянущуюся за ним верёвку через карабины (металлические кольца с защёлкой), прикреплённые к стене в точках страховки (т. B на рис. 1). В случае срыва лидера страхующий, располагающийся в т. A (на рисунке не изображён), блокирует верёвку с помощью страховочного устройства. Фактором рывка r называется отношение глубины свободного падения лидера (пока верёвка не начнёт растягиваться) к длине верёвки между страхующим и лидером на момент срыва, например, $r = \frac{2h}{H+h}$ для схемы на рис. 1. Пусть между лидером и страхующим одна точка страховки (как на рис. 1), или вообще нет точек страховки ($H = 0$). Расположение лидера и точки страховки может быть любым, но величина $h+H$ должна быть меньше длины верёвки (≈ 50 м). Альпинисты находятся высоко над землёй, так что лидер при срыве может упасть ниже страхующего. Трением между верёвкой и карабином пренебрегаем.

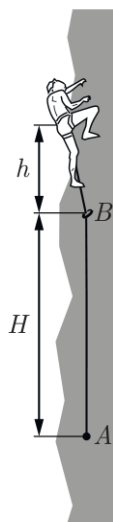


Рис. 1

1. Найдите максимальное и минимальное возможное значение фактора рывка r .
2. Относительное растяжение некоторой верёвки, на которую подвешен груз массой $m = 80$ кг составляет 5 %. Считая, что данная верёвка подчиняется закону Гука, определите максимально возможное относительное растяжение верёвки при срыве альпиниста массой m .
3. На самом деле при больших растяжениях верёвка не подчиняется закону Гука. При модельном срыве в лаборатории груза массой m с фактором $r_1 = 1,5$ максимальное относительное растяжение составило 40 %. Пусть $W_{\text{эсп}}$ — максимальная энергия деформации

верёвки, рассчитанная на основе теста, а $W_{\text{теор}}$ — энергия деформации, рассчитанная на основе закона Гука при том же относительном растяжении. Какая энергия больше и во сколько раз?

7 Стабилизатор на термисторе

Идеализированная зависимость напряжения от силы тока для нелинейного элемента Z схематично показана на рис. 2. На основе этого элемента и резисторов R_1 и r по схеме, показанной на рис. 3, может быть собрано устройство (*стабилизатор напряжения*), обеспечивающее неизменное напряжение U_0 на нагрузке (резистор $R = 300$ Ом), при различных значениях напряжения на входе (между точками A и B). При этом напряжение U_{AB} должно лежать в некотором диапазоне напряжений $U_1 - \Delta U \leq U_{AB} \leq U_1 + \Delta U$, в противном случае устройство перестаёт выполнять свою функцию стабилизации напряжения.

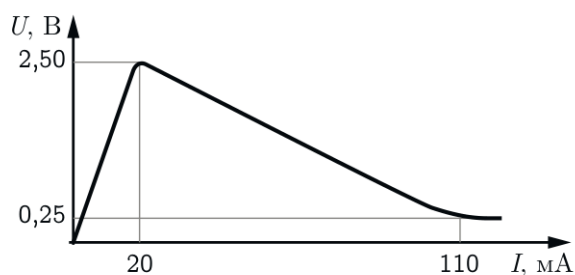


Рис. 2

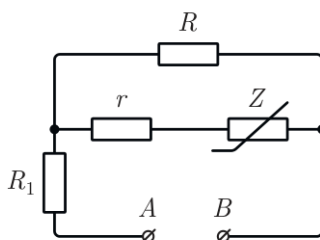


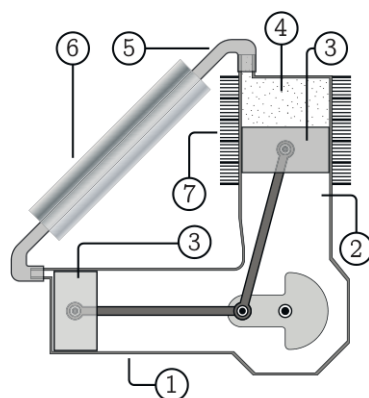
Рис. 3

1. Чему равны напряжение U_0 и сопротивление резистора r в данной схеме?
2. Найдите сопротивление резистора R_1 , при котором полуширина диапазона входных напряжений ΔU будет максимально возможной при напряжении середины диапазона, равном $U_1 = 6$ В.

8 Двигатель Стирлинга

В задаче рассматривается термодинамическая модель двигателя Стирлинга, схематично изображенного на рис. 4. Поршни 3 совершают возвратно-поступательное движение, преобразующееся во вращательное движение с помощью кривошипно-шатунных передач. Рабочий цилиндр 1 нагревают горелкой. В рамках модели считается, что его температура поддерживается постоянной (обозначим её T). На вытеснительном цилиндре 2 закреплён радиатор 7 для улучшения теплообмена, температура в цилиндре считается равной комнатной температуре T_0 .

Рабочее тело 4 (воздух) перекачивается из рабочего цилиндра в вытеснительный и обратно по трубке 5. Устройство 6 — это специальный теплообменник. При перетекании воздуха из рабочего цилиндра в вытеснительный в этом теплообменнике аккумулируется количество теплоты, неизрасходованное рабочим телом на совершение работы в рабочем цилиндре. Затем эта теплота полностью возвращается воздуху при его обратном течении из вытеснительного цилиндра в рабочий. Поэтому можно считать, что всё количество теплоты, полученное рабочим телом от нагревателя, расходуется на совершение работы в рабочем цилиндре. Максимальный объём воздуха в рабочем цилиндре обозначим V_{01} , а в вытеснительном — V_{02} . Объёмом трубки можно пренебречь.



В результате компьютерных расчётов были получены диаграммы зависимости относительного давления от относительного объёма: для рабочего цилиндра — чёрная линия, для вытеснительного — серая линия. При этом цикл для рабочего цилиндра обходится по часовой стрелке, а для вытеснительного — против часовой, $V_{02} = 1,25 \cdot V_{01}$.

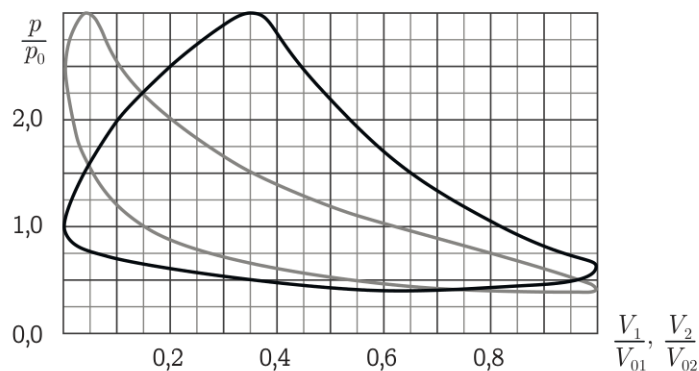


Рис. 5

1. Определите числовое значение отношения температур T и T_0 .
2. Какая часть общей массы воздуха находится в рабочем цилиндре при давлении $3p_0$?
3. Найдите значение КПД двигателя в рамках данной модели.

9 Зеркальная комната

На рис. 6 (вид сверху) чёрными линиями показаны зеркала (стены комнаты), по краям которых стоят колонны (обозначены римскими цифрами). Точка S — положение наблюдателя. Арабскими цифрами обозначены некоторые теоретически возможные изображения колонн в зеркалах. Укажите номера изображений, которые может видеть наблюдатель. Для каждого выбранного вами изображения назовите колонну, являющуюся его источником. Объясните ваш ответ. Для построений используйте сетку на листе 3.

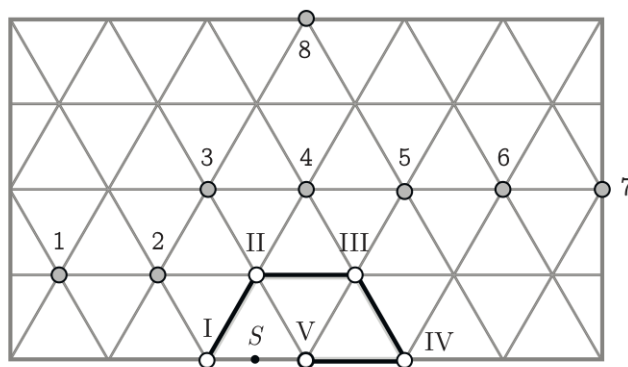


Рис. 6

Источник: Московская олимпиада школьников по физике, 2018/19, заключительный этап, 10 класс — условия (1), условия (2), решения (1), решения (2). Задачи перенабраны на botay.pro, решения — по официальным.