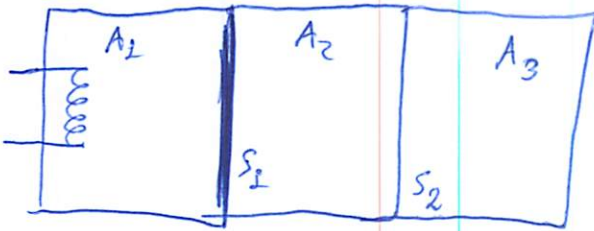


მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH417

ამოცანა № 1

გვერდი № 1



იმელს დაუახლოვდ  
~~საქმე~~ მდგომარეობაში, მაშინ  
მაღ აიხილ გზასაიხი  
სხვა რა იყოს, ნადავლად

შეიძლება იყოს ან პრეზენტ.

ანუ (ანტილოპე  $P_1 = P_2 = P_3 \equiv P$ .)

და ხაზს  $S_2$  დატოვ სხვა იმდენადეცხია  $A_2$  და  $A_3$   
ნაწილად გზასაიხი ცუდადგეცხია იტნება.  $T_2 = T_3 = \frac{9T_0}{4}$

შესაძლებელია  $A_2$ -ს და  $A_3$  გზასაიხი მოცულობა ეტნება

ი-რგან  $V \frac{PV}{T} = \nu R \Rightarrow L = \frac{\nu RT}{P}$

ანუ  $V_2 = V_3 \equiv V$ ; მაშინ  $V_2 = 3V_0 - 2V$

ხაზს  $S_1$  იმდენადეცხია, მაშინ  $A_2$  და  $A_3$ -ში მოაპსტნება  
აიხილს გზასაიხი  $L$  იმდენ ან პრეზენტადე, მაშინ  $2$  ათავილ  
შეიძლება ეტნება ათავილს  $2$  გზასაიხი.

$T_0 (2V_0)^{\gamma-1} = \frac{9}{4} T_0 (2V)^{\gamma-1}$  და  $\gamma = \frac{C_p}{C_v} = \frac{5}{3}$

$V_0^{2/3} = \frac{9}{4} V^{2/3} \Rightarrow \sqrt[3]{V_0} = \frac{3}{2} \sqrt[3]{V} \Rightarrow V = \frac{8}{27} V_0$

მაშინ  $V_1 = 3V_0 - 2V = 3V_0 - \frac{16}{27} V_0 = \frac{65}{27} V_0$



მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH 427

ამოცანა №

1

გვერდი №

2

პირველი პ. კომპიუტაცია  $\frac{P_0 V_0}{T_0} = \frac{P V_2}{\frac{9}{4} T_0}$

$$P V_2 = \frac{9}{4} P_0 V_0 \Rightarrow P = \frac{9}{4} P_0 \cdot \frac{V_0}{\frac{8}{27} V_0} = \frac{243}{32} P_0$$

პირველი  $T_1$

$$\frac{P_0 V_0}{T_0} = \frac{P V_2}{T_1} \Rightarrow T_1 = \frac{P}{P_0} \cdot \frac{V_2}{V_0} \cdot T_0 = \frac{243}{32} \cdot \frac{65}{27} T_0 = \frac{585}{32} T_0$$

შედეგების ცხრილი

$P_1 = \frac{243}{32} P_0$	$P_2 = \frac{243}{32} P_0$	$P_3 = \frac{243}{32} P_0$
$V_1 = \frac{65}{27} V_0$	$V_2 = \frac{8}{27} V_0$	$V_3 = \frac{8}{27} V_0$
$T_1 = \frac{585}{32} T_0$	$T_2 = \frac{9 T_0}{4}$	$T_3 = \frac{9 T_0}{4}$

დაინტერესებული ვართ იმის შესახებ  
მუშაობს  $A_2$  და  $A_3$ -ში არსებობს თუ არა რეალური ნაწილაკები

ფორმულა  $A_1 = \Delta U = \frac{2 \nu R}{\gamma - 1} (T_2 - T_0) =$

$= 3 \nu R \cdot \frac{5}{4} T_0$  პირველი კომპიუტაცია და იმის გამო  $\nu R T_0 = P_0 V_0$

შედეგად  $A_1 = \frac{15}{4} P_0 V_0$



შოთა რუსთაველის ეროვნული სამეცნიერო ფონდი

შესარჩევი ტურები ფიზიკის 45-ე საერთაშორისო  
ოლიმპიადისათვის

მაგიდა №

7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH 414

ამოცანა №

1

გვერდი №

3

ჩვენ  $A_2$  აქვს სხეულები ერთი მოცულობის, ის ერთი მასივითაა  
და სხეულებზე უდრის მასის უტყუარად და აქვს ერთი  
უტყუარად მასივი.

$$Q = A_2 + \Delta u'$$

$$\Delta u' = \frac{3}{2} \nu R (T_2 - T_0) = \frac{3}{2} \nu R \cdot \frac{553}{32} T_0 = \frac{553 \cdot 3}{2 \cdot 32} p_0 V_0$$

$$\text{ამიტომ } Q = \frac{1899}{64} p_0 V_0$$

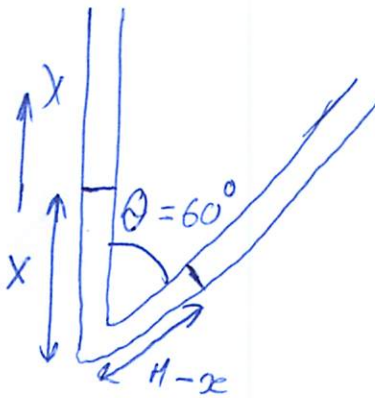


მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH417

ამოცანა № 2

გვერდი № 4



გნებნილია შედგენა, ხოლო  $L$  მის  
მუხრის თვალსაჩინო  $x$  სიღრმეზე,  
სიღრმე რხილვით მუხრის სი  $(H-x)$ -ზე  
აქან  $L$  მის მუხრის რხილვით თვალსაჩინო  
თვალსაჩინო ანუ რხილვით მუხრის. სიღრმე  
რხილვით სი პოინტი.

ამოცანა ან  $x$  რხილვით ვახლოვდებით მუხრის მუხრისავე გზაზე

$$m a_x = m g \frac{H-x}{H} \cos \theta - m g \frac{x}{H} \quad ; \quad a_x = \ddot{x}$$

$$\text{ამოცანა } \ddot{x} = g \cos \theta - \frac{g}{H} x \cos \theta - \frac{g}{H} x = g \cos \theta - \frac{g}{H} (1 + \cos \theta) x$$

ან განტოლებას მიიღოთ მხარეზე ვახლოვდებით  $\left(-\frac{g}{H} (1 + \cos \theta)\right)$ -ზე

$$\text{მიიღოთ } \left(g \cos \theta - \frac{g}{H} (1 + \cos \theta) x\right) = -\frac{g}{H} (1 + \cos \theta) \left(g \cos \theta - \frac{g}{H} (1 + \cos \theta) x\right)$$

$$\text{ან } g \cos \theta - \frac{g}{H} (1 + \cos \theta) x = g \quad \text{მიიღოთ } \ddot{y} = -\frac{g}{H} (1 + \cos \theta) y$$

$$\text{ელ სი ხსენებთ განტოლებას, სადა } \omega^2 = \frac{g}{H} (1 + \cos \theta) = \frac{3g}{2H}$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{2H}{3g}}$$

მუხრის ელ სი პოინტი პოინტი. ხსენებთ  $R$ -ზე მუხრის რხილვით  
განტოლებას მიიღოთ მუხრის სი  $x > 0$



მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH417

ამოცანა №

02

გვერდი №

5

ამოცანა, რომელიც უნდა მოხდეს ანუ ჩვენს შემთხვევაში  
 $x$  ც-ის ფორ. გამოვსვინათ  $x(t)$  გამოვიყენებთ.

ჩვენ ვთითო რომ  $y = c_1 \sin \omega t + c_2 \cos \omega t$

$$t=0 \left\{ \begin{array}{l} y_0 = -g \\ \left(\frac{dy}{dt}\right)_{t=0} = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow c_2 = -g; \quad c_1 = 0.$$

$$g \cos \theta - \frac{g}{M} (1 + \cos \theta) x = -g \cos \omega t$$

$$\frac{g}{2} - \frac{3g}{2M} x = -g \cos \omega t$$

ან  $x-L$  ჩაკვამა  $x=0$  შინ ვთავა  $\cos \omega t_0 = -\frac{1}{2}$

$$\Rightarrow \omega t_0 = \frac{2\pi}{3} \quad t_0 = \frac{2\pi}{3} \Rightarrow t_0 = \frac{T}{3} \quad \text{ახლა ვხედავთ, რომ}$$

სახეობის სიხშირის გამოვსვინათ სიხშირის პერიოდს დახედავთ  
შეგნებში აღმოჩნდება. ამიტომ ნამდვილი სიხშირის პერიოდს

$T' = 2t_0 + t'$  ( $t'$  ის რამა რომელიც დახედავთ  
სიხშირის-პერიოდს იხსნება)

ამოცანა, რომ ვთითოთ რამა რამა სიხშირის სიხშირის  
სიხშირის შინ, რომ ის დახედავთ სიხშირის სიხშირის.

$$|v| = \left| \frac{dx}{dt} \right| = \frac{2M\omega}{3} \sin \omega t_0 = \frac{2M\omega}{3} \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{M\omega}{\sqrt{3}}$$



მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/ PM417

ამოცანა № 2

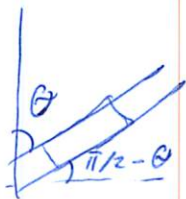
გვერდი № 6

ახლა ნახოთ აქონს ვაქციადს დასაწყისზე აქვს პერი

ახლა  

$$-g \cos \theta =$$

$$= -\frac{g}{2}$$



აქვს  

$$t' = 2 \cdot \frac{v_0}{g \cos \theta} = \frac{4v_0}{g}$$

საჩვენებელი  

$$T' = \frac{2T}{3} + \frac{4v_0}{g} = \frac{4H\omega}{\sqrt{3}g} + \frac{2T}{3}$$

შევიყვანოთ  $1L$ , ხოლო  $\omega = \sqrt{\frac{3g}{2H}}$

ვინაშა  

$$T' = \frac{4H}{\sqrt{3}g} \cdot \sqrt{\frac{3g}{2H}} + \frac{4\pi}{3} \sqrt{\frac{2H}{3g}} =$$

$$= \sqrt{\frac{8H}{g}} + \frac{4\pi}{3} \sqrt{\frac{2H}{3g}}$$



მაგიდა № 7

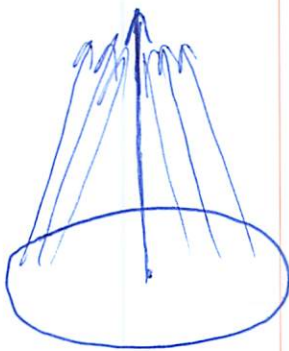
07.05.2014/ ფიზ/IV/PH417

ამოცანა № 3

გვერდი №

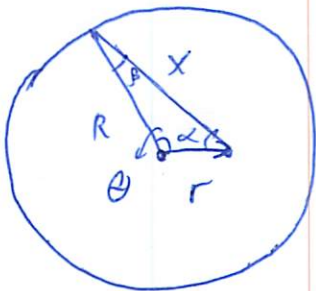
7

1.1



ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ  
იქნება ხორცის ბრუნვის  
ანალიზი. ჩვენი რეზულტი  
შეიძლება გამოვიყენოთ  
კონუსის

1.2



ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ  
იქნება ხორცის ბრუნვის  
ანალიზი.

სინუსების კანონი

$$\frac{r}{\sin \beta} = \frac{R}{\sin \alpha} \Rightarrow \sin \beta = \frac{r}{R} \sin \alpha$$

ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ  $\sin \beta \approx \beta = \frac{r}{R} \sin \alpha$

კოსინუსების კანონი.  $x^2 = R^2 + r^2 - 2rR \cos \theta = R^2 + r^2 + 2rR \cos(\alpha + \beta)$

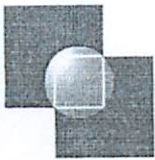
$r^2$  უნდა ვიყენოთ ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ

$$x^2 \approx R^2 + 2rR \cos(\alpha + \beta) = R^2 \left( 1 + \frac{2r}{R} \cos(\alpha + \beta) \right)$$

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta \approx \cos \alpha - \beta \sin \alpha \quad (\cos \beta \approx 1)$$

$$x^2 = R^2 \left( 1 + \frac{2r}{R} \cos \alpha - \frac{2r}{R} \beta \sin \alpha \right)$$

ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ  
ჩვენი რეზულტი უნდა ვიყენოთ



მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH 414

ამოცანა №

3

გვერდი №

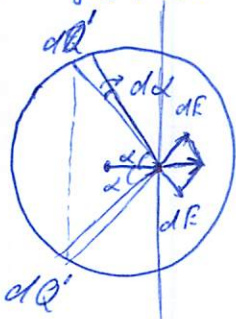
8

$$x \approx R \sqrt{1 + \frac{2r}{R} \cos \alpha} = R \left(1 + \frac{r}{R} \cos \alpha\right)^{1/2}$$

პროპიეტეტი  
მახსენებელი

$$r = R \left(1 + \frac{1}{2} \cdot \frac{2r}{R} \cos \alpha\right) = R \left(1 + \frac{r}{R} \cos \alpha\right)$$

ახლა გავიხილოთ ავტობიომი



გვყავს ორი ნაწილი. ნივთი მდებარეობს  
რადიუსის ნივთი ქვედა დასრულებს  
მდებარეობს, ხოლო მდებარეობს რადიუსის ნივთი  
მდებარეობს. ავტობიომი მდებარეობს და პროპიეტეტი  
გაიხილოთ. ცხელი წყალი ვერ მოახერხებ  
არის რ-ის ქვედა.

$$\text{ავტობიომი } E = \int 2dE \cos \alpha$$

ესეა რადიუსი ავტობიომი  $dE(0; \frac{\pi}{2}) \cup (\frac{3\pi}{2}; 2\pi)$   
და არის მდებარეობს  
მოახერხებ ვერ

ხოლო ავტობიომი ავტობიომი  $dE(\frac{\pi}{2}; \frac{3\pi}{2})$  (მდებარეობს, და არის)  
მდებარეობს მოახერხებ ვერ.

$$dE = k \frac{dq}{x^2} = \frac{k}{x^2} \cdot Q \cdot \frac{x d\alpha}{2\pi R} = \frac{kQ \cdot d\alpha}{2\pi R x}$$

$$E = \int 2 \cdot \frac{kQ d\alpha}{2\pi R x} \cos \alpha = \frac{kQ}{\pi R^2} \int \frac{\cos \alpha \cdot d\alpha}{1 + \frac{r}{R} \cos \alpha} \approx$$

$$\approx \frac{kQ}{\pi R^2} \int (1 - \frac{r}{R} \cos \alpha) \cos \alpha \cdot d\alpha$$







მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/PH414

ამოცანა № 3

გვერდი №

10

ამოცანა ჩვეულებრივი ან უსტაბილური ან  $\varphi < -\frac{8\pi\epsilon_0 R^3 g m}{Q\ell}$

1.4

ან უსტაბილური ან უსტაბილური  $T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{\ell}{g}} = \frac{2\pi}{\omega_0}$

$$\frac{T}{T_0} = \frac{\omega_0}{\omega} = \sqrt{\frac{\frac{g}{\ell}}{\frac{g}{\ell} + \frac{qQ}{8\pi\epsilon_0 R^3 m}}} = \sqrt{\frac{\ell}{\ell + \frac{qQ\ell}{8\pi\epsilon_0 g R^3 m}}}$$

ჩვენ უსტაბილური

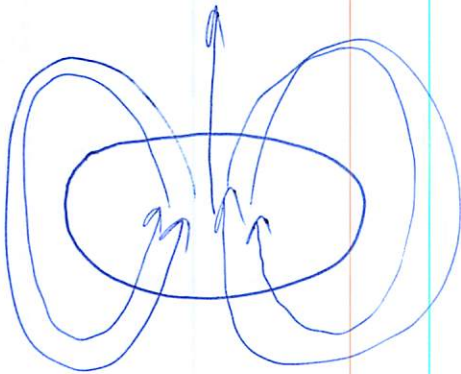
$$m = \rho \cdot \frac{4}{3} \pi \left(\frac{d}{2}\right)^3$$

ან (დამატებითი მნიშვნელობა)

უსტაბილური ან უსტაბილური უსტაბილური

$$u = k \frac{2q}{d} \Rightarrow \varphi = \frac{du}{2k}$$

2.1





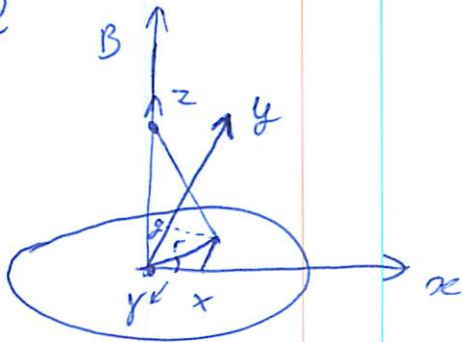
მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/ PM414

ამოცანა № 3

გვერდი № 11

2.2



ავსივრთველი ველოსიპედის  
მძღველი ძალა.

$$\vec{F} = q(\vec{v} \times \vec{B})$$

ძალა ძველად  $x$  და  $y$  მიმართ.

$$F_x = q(\vec{v} \times \vec{B})_x = q(v_y B_z - B_y v_z) = q v_y B_z = q v_y B$$

$$F_y = q(\vec{v} \times \vec{B})_y = q(v_z B_x - B_z v_x) = -q v_x B_z = -q v_x B$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}; \quad \varphi \approx \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{l} \quad (\text{პატარა კუთხოვანი})$$

მთლიანად ველოსიპედის  $xy$  მიმართებული ძალა  $m g \cdot \varphi = m g \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{l}$

მთლიანი ძველად  $x$  და  $y$  მიმართებული  $(m g)_x = -m g \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{l} \cos \varphi =$

$$= -\frac{m g \sqrt{x^2 + y^2}}{l} \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} = -\frac{m g \cdot x}{l}$$

$$(m g)_y = -\frac{m g y}{l}$$

საერთო ძალა  $\left\{ \begin{aligned} m a_x &= (m g)_x + F_x = -\frac{m g x}{l} + q v_y B \\ m a_y &= (m g)_y + F_y = -\frac{m g y}{l} - q v_x B \end{aligned} \right.$



მაგიდა № 7

07.05.2014/ ფიზ/IV/ PH 414

ამოცანა № 3

გვერდი № 12

$$\text{სივსთა} \begin{cases} a_x = -\frac{g}{l} x + \frac{g \sin \alpha}{m} \\ a_y = -\frac{g}{l} y - \frac{g \cos \alpha}{m} \end{cases}$$

ამ აჩქარებებში I ნუკი იხვალს (იხსნება), ხოლო  
მე-2 ნუკი იხსნება და იხსნება მხოლოდ ~~და~~ ვარდის დაბრუნება  
შეიძლება.

მაღალ დაბრუნება (საკმაოდ დაბალია).

თუ ვარდის დაბრუნება, რომ ვარდის დაბრუნება  
მხოლოდ ის სწორედ და მხოლოდ სწორედ სწორედ  
დაბრუნება, მაშინ ~~მხოლოდ~~  $m \Omega^2 r = g \Omega r B \Rightarrow \Omega = \frac{g B}{m}$

როგორც ვხედავთ  $\Omega = \text{const}$

ხოლო ძალიან, რომ  $\omega = \sqrt{\frac{g}{l}}$