



მაგიდა №

17.04.2011/ ფიზ/ II/ 577

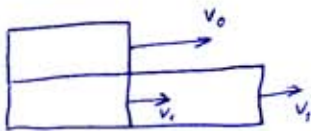
ამოცანა №

1

გვერდი №

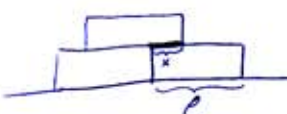
1

თავდასრულები იქნება:  $P = 2mv_0$  სადა  $m$  არის ბურთის მასა.  
(შეჯახება შემდეგ I სხეულს მიუხედავად) შეჯახებამ შემდეგ I სხეულს სიჩქარე  
სა  $v_1$  აქვს, ხოლო II და III სხეულებს სიჩქარე  $v_2$  და  $v_3$  სხეულებს სიჩქარე  $v_2$  და  $v_3$   
არა აქვს, სიჩქარე შენედა და  $v_2 = v_3 = v_0/2$ .  
იქნება ბურთის სიჩქარე:  $2mv_0 = mv_1 + 2mv_2$ ,  $2mv_0 = mv_1 + 2mv_2$ ,  $v_1 = \frac{v_0}{2}$



ბურთი სიჩქარე  $v_0$  მისი დასრულებული სიჩქარე ვერაფერია. მიუხედავად  
განსაკუთრებით ხარისხობრივად ხელსაღიარებელი იქნება ნებისმიერი  
ამ ფორმის  $m$  ნივთი:  $\frac{m \cdot g}{S_x}$  (სადა  $S_x$  უდობს)

ხელსაღიარებელი იქნება:  $\frac{m \cdot g}{S_x} \cdot S_x$ , ამ სიჩქარეზე შეიძლება სიჩქარე და  
მიუხედავად.



$$F_{bi} = N_i \cdot \mu = \frac{mg}{l \cdot \rho} \cdot x$$

$$F_{bi} = \frac{mg \cdot x}{l}$$

ეს სიჩქარე და I სხეულს ანიჭებს სიჩქარე  $\frac{mg \cdot x}{l \cdot \rho}$  მიუხედავად  
სიჩქარე:  $\frac{mg \cdot x}{l \cdot \rho}$  ხოლო II და III სხეულებს მიუხედავად სიჩქარე  $\frac{mg \cdot x}{l \cdot \rho}$   
მიუხედავად  $\frac{mg \cdot x}{l \cdot \rho}$  სიჩქარე. ანუ შემდეგ შემდეგ I სხეულს  
III და II-ს მიუხედავად  $\frac{mg \cdot x}{l \cdot \rho} - \frac{mg \cdot x}{2l} = \frac{mg \cdot x}{2l}$  სიჩქარე მიუხედავად  
მიუხედავად სიჩქარე.  
I II და III-ს მიუხედავად შემდეგ შემდეგ  $\frac{v_0}{2}$  სიჩქარე. სიჩქარე  
მიუხედავად ხოლო მიუხედავად შემდეგ შემდეგ სიჩქარე II და III-ს  
მიუხედავად 0.





მაგიდა №

17.04.2011/ ფიზ/ II/ 577

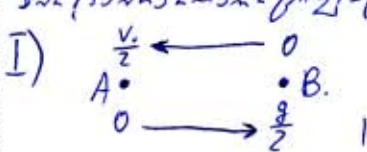
ამოცანა №

1

გვერდი №

2

მოცულა შემოვნიანი მოძრაობა I და II ბრუნვითი მოძრაობა.  
I სიჩქარე  $v_0$ -დან  $0$ -მდე.  
II სიჩქარე  $0$ -დან  $\frac{g}{2}$ -მდე სიჩქარის საბრუნველი  $x$ -ის  
მსკინამხრონული მოძრაობის მიხედვით უკვე გამოვლინდა სიჩქარე.



I)  $\alpha x = \frac{g x}{2\ell} \Rightarrow \omega^2 = \frac{g}{2\ell}$  ასეთ სიჩქარეზე  
არის  $2\pi \sqrt{\frac{2\ell}{g}}$ , ზუსტად მოცემული

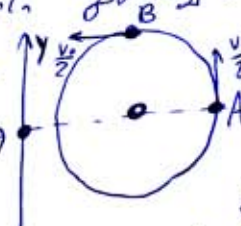
მოძრაობის ხარისხი სიჩქარეზე  
განსჯილად, სიჩქარე  $A$  ნიშნით  $2$  სიჩქარე

ნიშნით  $2$  უკვე გამოვლინდა ნიშნით  $2$  სიჩქარეზე  
ნიშნით  $2$  უკვე გამოვლინდა ნიშნით  $2$  სიჩქარეზე

II)  $t = \frac{T}{4} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{2\ell}{g}}$

სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე  
სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე

სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე  
სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე



სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე  
სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე

სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე  
სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე

სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე  
სიჩქარე  $g$  სიჩქარეზე  $2$  სიჩქარეზე



მაგიდა №

17.04.2011/ ფიზ/ II/ 577

ამოცანა №

2

გვერდი №

2



$X$  - შიშის ცენტრის აბსცისა  $\Delta$  ცენტრ შიშის.

$$X = \frac{L}{2} \cdot \frac{m}{M+m}$$

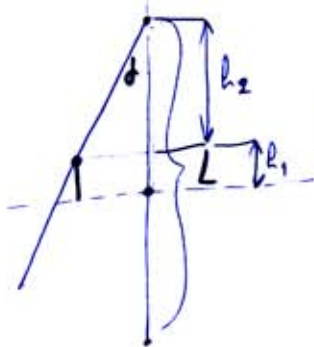
სიყვან  $m \ll M$   $\frac{m}{M+m}$  ს.რ.მ ძალიან მცირეა.

ამიტომ  $X \approx 0$ . შიშის ცენტრის სიყვანია.

სამ შიშის ცენტრის მდებარეობა

$$I = I_c + I_1 + I_2 = (M+m)\frac{L^2}{4} + M\frac{L^2}{12} + m\frac{L^2}{4} =$$

$$= M\frac{L^2}{3} + m\frac{L^2}{2} = L^2\left(\frac{M}{3} + \frac{m}{2}\right)$$



ამ შემთხვევაშიდან ვიპოვებთ  $L$  ს.რ.მ/სი  
ე/ნება ხევისის ვერტიკალურ მდებარეობაში.

$$h_1 = \frac{L}{2}(1 - \cos \theta)$$

$$E_{pot} = (M+m)g\left(\frac{L}{2} - h_1\right) = (M+m)g\frac{L}{2}(1 + \cos \theta) =$$

$$= (M+m)g\frac{L}{2}\cos \theta$$

$$E_{pot} = (M+m)g\frac{L}{2}(1 - \cos \theta)$$

$$E_{pot} = E_{pot}(\text{ვერტიკალური მდებარეობა})$$





მაგიდა №

17.04.2011/ ფიზ/ II/ 577

ამოცანა № 4

გვერდი № 1

პირველად უნდა გავიყუდოთ  $P$  ზოგადი სიხარული. ხაზგანმარტყა უნდა გავხადოთ. ეს იგი უნდა გავიყუდოთ ახლა სიხარული  $P = \sigma T^4$   $T = \sqrt[4]{\frac{P}{\sigma}}$  ეს  $T$  უნდა გავიყუდოთ ახლა სიხარული  $P$  ზოგადი სიხარული.

პირველად უნდა გავიყუდოთ  $P$  ზოგადი სიხარული. ხაზგანმარტყა უნდა გავხადოთ. ეს იგი უნდა გავიყუდოთ ახლა სიხარული  $P = \sigma T^4$   $T = \sqrt[4]{\frac{P}{\sigma}}$  ეს  $T$  უნდა გავიყუდოთ ახლა სიხარული  $P$  ზოგადი სიხარული.

$$P = K \frac{dT}{dx} S$$

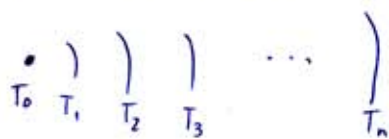


$$P = K \frac{dT_i}{dx} \cdot 4\pi X_i^2 \quad i\text{-ის მართვითი ფორმულა}$$

$$X_i = dx \cdot i \quad P = K \frac{dT_i}{dx} \cdot 4\pi dx^2 i^2$$

შესაძლებელია, სიმრავლეს  $i$  ვიხილოთ იმდენად ვადასტოროთ

უნდა გავიყუდოთ  $\Delta T$



$$\left. \begin{array}{l} \Delta T_1 = T_0 - T_1 \\ \Delta T_2 = T_1 - T_2 \\ \vdots \\ \Delta T_n = T_{n-1} - T_n \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{ჩვენი პირობები} \\ T_0 - T_n \\ \Delta T_1 + \Delta T_2 + \dots + \Delta T_n = \\ = T_0 - T_1 + T_1 - T_2 + \dots - T_n = \\ = T_0 - T_n \end{array}$$

შესაძლებელია, ვიხილოთ იმდენად ვადასტოროთ