

**ΠΑΝΕΛΛΗΝΙΕΣ ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ Γ΄ ΤΑΞΗΣ
 ΗΜΕΡΗΣΙΟΥ ΓΕΝΙΚΟΥ ΛΥΚΕΙΟΥ ΚΑΙ ΕΠΑΛ (ΟΜΑΔΑ Β΄)
 ΔΕΥΤΕΡΑ 23 ΜΑΪΟΥ 2016
 ΕΞΕΤΑΖΟΜΕΝΟ ΜΑΘΗΜΑ:
 ΦΥΣΙΚΗ ΠΡΟΣΑΝΑΤΟΛΙΣΜΟΥ
 ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ**

ΘΕΜΑ Α

A1. β A2. γ A3. β A4. δ

A5. α. Σωστό β. Λάθος γ. Σωστό δ. Λάθος ε. Λάθος

ΘΕΜΑ Β

B1. α) Σωστή απάντηση είναι η **iii**.

β) Το τραίνο εκπέμπει ήχο συχνότητας f

Η συχνότητα που ακούει ο ακίνητος παρατηρητής είναι

$$f_1 = \frac{u_H}{u_H + u_s} f = \frac{u_H}{u_H + \frac{u_H}{10}} f = \frac{u_H}{\frac{11}{10} u_H} f \Rightarrow f_1 = \frac{10}{11} f$$

Η συχνότητα που ακούει ο παρατηρητής από ανάκλαση είναι ίση με τη συχνότητα που ακούει ένας ακίνητος παρατηρητής που βρίσκεται στο βράχο

$$f_1 = \frac{u_H}{u_H - u_s} f = \frac{u_H}{u_H - \frac{u_H}{10}} f = \frac{u_H}{\frac{9}{10} u_H} f \Rightarrow f_2 = \frac{10}{9} f \text{ και τελικά } \frac{f_1}{f_2} = \frac{\frac{10}{11} f}{\frac{10}{9} f} = \frac{9}{11}$$

B2. α) Σωστή απάντηση είναι η **i**

β) Η εξίσωση που περιγράφει το στάσιμο κύμα είναι: $y = 2A \text{συν}\left(\frac{2\pi}{\lambda} x\right) \eta\mu\left(\frac{2\pi}{T} t\right)$

Η ταχύτητα των σημείων περιγράφεται $y = 2A \frac{2\pi}{T} \text{συν}\left(\frac{2\pi}{\lambda} x\right) \text{συν}\left(\frac{2\pi}{T} t\right)$

Το μέτρο της μέγιστης ταχύτητας του σημείου $x_M = \frac{9\lambda}{8}$ είναι

$$u_{\max} = \left| 2A \frac{2\pi}{T} \text{συν}\left(\frac{2\pi}{\lambda} x\right) \right| = \left| 2A \frac{2\pi}{T} \text{συν}\left(\frac{2\pi}{\lambda} \frac{9\lambda}{8}\right) \right| = \left| 2A \frac{2\pi}{T} \text{συν}\left(\frac{9\pi}{4}\right) \right| \Rightarrow$$

$$u_{\max} = \left| 2A \frac{2\pi}{T} \text{συν}\left(\frac{8\pi}{4} + \frac{\pi}{4}\right) \right| = \left| 2A \frac{2\pi}{T} \frac{\sqrt{2}}{2} \right| = \frac{2\sqrt{2}\pi A}{T}$$

B3. α) Σωστή απάντηση είναι η **ii**.

β) Από εξίσωση συνέχειας έχουμε: $A_A u_A = A_B u_B \Rightarrow 2A_B u_A = A_B u_B \Rightarrow 2u_A = u_B$

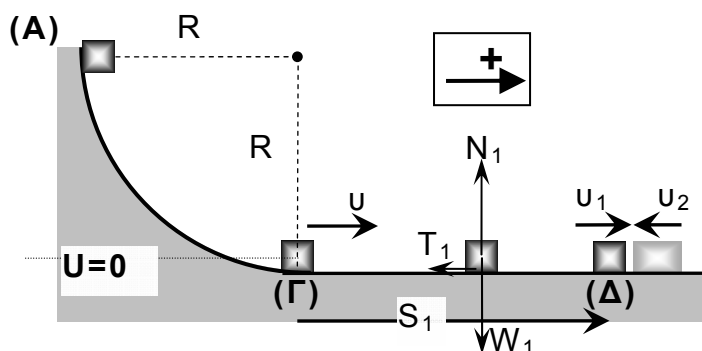
Εφαρμόζοντας εξίσωση Bernoulli έχουμε:

$$P_A + \frac{\rho u_A^2}{2} + \cancel{\rho gh} = P_B + \frac{\rho u_B^2}{2} + \cancel{\rho gh} \Rightarrow P_A - P_B = \frac{\rho u_B^2}{2} - \frac{\rho u_A^2}{2}$$

$$\Rightarrow P_A - P_B = \frac{\rho 4u_A^2}{2} - \frac{\rho u_A^2}{2} \Rightarrow P_A - P_B = \frac{3\rho u_A^2}{2} \Rightarrow P_A - P_B = 3\Lambda$$

ΘΕΜΑ Γ

Γ1. Υπολογίζουμε την ταχύτητα στη βάση του τεταρτοκυκλίου με ΑΔΜΕ.



ΑΔΜΕ: $K_A + U_A = K_\Gamma + U_\Gamma \Rightarrow$
 $\Rightarrow 0 + m \cdot g \cdot R = \frac{1}{2} m \cdot u^2 + 0 \Rightarrow$
 $\Rightarrow u = \sqrt{2g \cdot R}$
 $\Rightarrow u = \sqrt{2 \cdot 10 \cdot 5} = 10 \frac{m}{s}$

Γ2. Εφαρμόζοντας ΘΜΚΕ υπολογίζουμε την ταχύτητα του σώματος Σ_1 πριν την κρούση.

ΘΜΚΕ: $K_\Delta - K_\Gamma = W_{W_1} + W_{N_1} + W_{T_1} \Rightarrow \frac{1}{2} m_1 u_1^2 - \frac{1}{2} m_1 u^2 = -\mu m_1 g S_1 \Rightarrow u_1 = \sqrt{u^2 - 2\mu g S_1}$
 $\Rightarrow u_1 = \sqrt{10^2 - 2 \cdot 0,5 \cdot 10 \cdot 3,6} = 8 \frac{m}{s}$

Λαμβάνοντας θετική φορά την φορά της ταχύτητας u_1 πριν την κρούση ($u_1 = +8 \frac{m}{s}$

$u_2 = -4 \frac{m}{s}$) και χρησιμοποιώντας τους τύπους που δίνουν τις ταχύτητες μετά την ελαστική κεντρική κρούση δύο μαζών υπολογίζουμε

$$u'_1 = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} u_1 + \frac{2m_2}{m_1 + m_2} u_2 = \frac{m_1 - 3m_1}{m_1 + 3m_1} 8 + \frac{2 \cdot 3m_1}{m_1 + 3m_1} (-4) = -10 \frac{m}{s}$$

$$u'_2 = \frac{m_2 - m_1}{m_1 + m_2} u_2 + \frac{2m_1}{m_1 + m_2} u_1 = \frac{3m_1 - m_1}{m_1 + 3m_1} (-4) + \frac{2m_1}{m_1 + 3m_1} 8 = +2 \frac{m}{s}$$

Μετά την κρούση

το σώμα Σ_1 κινείται προς τα αριστερά με ταχύτητα μέτρου $10 \frac{m}{s}$ και

το σώμα Σ_2 κινείται προς τα δεξιά με ταχύτητα μέτρου $2 \frac{m}{s}$

Γ3. Λαμβάνοντας θετική φορά προς τα δεξιά η μεταβολή της ορμής του σώματος Σ_2 υπολογίζεται

$$\Delta \vec{p}_2 = \vec{p}'_2 - \vec{p}_2 \Rightarrow \Delta \vec{p}_2 = m_2 \vec{u}'_2 - m_2 \vec{u}_2 \Rightarrow \Delta p_2 = m_2 u'_2 - m_2 (-u_2) \Rightarrow \Delta p_2 = m_2 (u'_2 + u_2) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \Delta p_2 = 3 \cdot (2 + 4) = +18 \text{ kg} \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

Το μέτρο της μεταβολής της ορμής είναι $18 \text{ kg} \frac{\text{m}}{\text{s}}$ με κατεύθυνση προς τα δεξιά

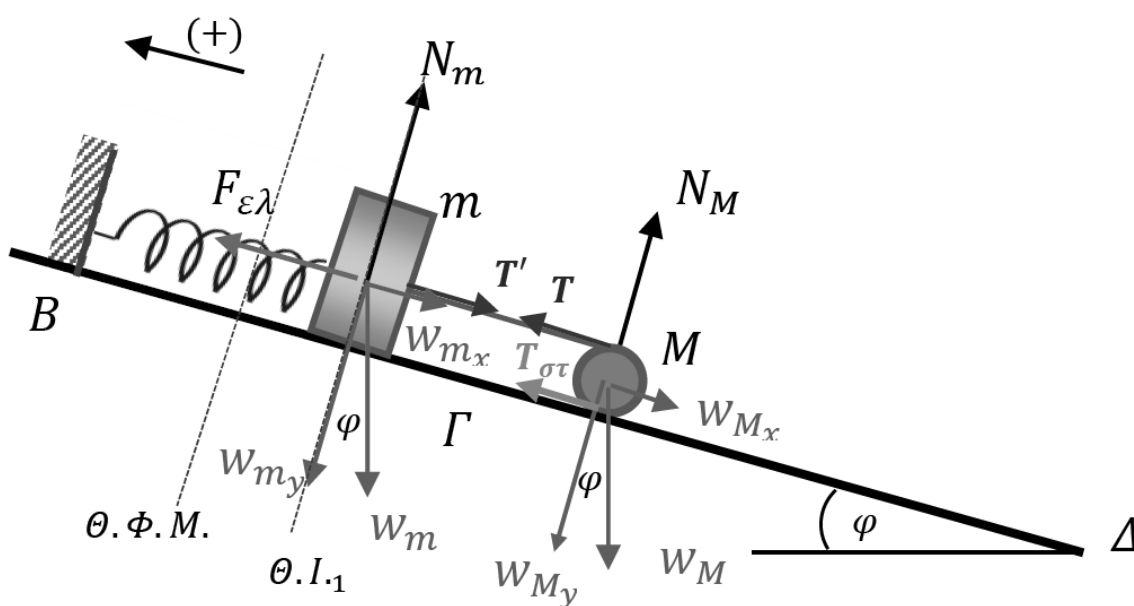
Γ4.

$$\begin{array}{ccc} \text{Αρχικά έχει} & \frac{1}{2} m_1 u_1^2 & \text{Και μεταβάλλεται} & \frac{1}{2} m_1 u_1'^2 - \frac{1}{2} m_1 u_1^2 \\ 100 & & ; & \end{array}$$

$$; = \frac{100}{\frac{1}{2} m_1 u_1^2} \left(\frac{1}{2} m_1 u_1'^2 - \frac{1}{2} m_1 u_1^2 \right) = 100 \frac{u_1'^2 - u_1^2}{u_1^2} = 100 \frac{10^2 - 8^2}{8^2} = 56,25\%$$

ΘΕΜΑ Δ

Δ1.



Ο κύλινδρος ισορροπεί επομένως

$$\Sigma \vec{\tau} = 0 \Rightarrow +T \cdot R - T_{\sigma\tau} \cdot R = 0 \Rightarrow T = T_{\sigma\tau}$$

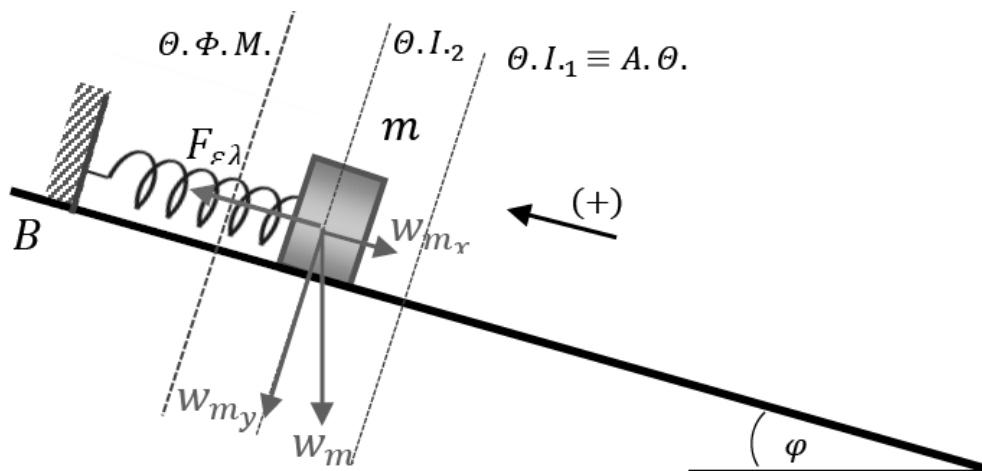
$$\Sigma \vec{F}_x = 0 \Rightarrow -Mg \cdot \eta\mu(\varphi) + T + T_{\sigma\tau} = 0 \Rightarrow -Mg \cdot \eta\mu(\varphi) + 2T = 0 \Rightarrow T = \frac{Mg \cdot \eta\mu(\varphi)}{2} = 5\text{N}$$

Υπολογίζω την αρχική παραμόρφωση του ελατηρίου

$$\text{Για το σώμα} \quad \Sigma \vec{F}_x = 0 \Rightarrow F_{\epsilon\lambda} - T' - mg \cdot \eta\mu(\varphi) = 0 \Rightarrow F_{\epsilon\lambda} = T + mg \cdot \eta\mu(\varphi) \Rightarrow$$

$$k\Delta\ell = T + mg \cdot \eta\mu(\varphi) \Rightarrow \Delta\ell = \frac{T + mg \cdot \eta\mu(\varphi)}{k} = \frac{5 + 10 \cdot \frac{1}{2}}{100} = 0,1\text{m}$$

Δ2.



Τη χρονική στιγμή $t=0s$ το νήμα κόβεται και το σώμα εκτελεί απλή αρμονική ταλάντωση γύρω από νέα θέση ισορροπίας που απέχει $\Delta l'$ από την παλαιά $\Sigma \vec{F}_x = 0 \Rightarrow F'_{ελ} - mg \cdot \eta\mu(\varphi) = 0 \Rightarrow F'_{ελ} = mg \cdot \eta\mu(\varphi) \Rightarrow k\Delta l' = mg \cdot \eta\mu(\varphi) \Rightarrow$

$$\Delta l' = \frac{mg \cdot \eta\mu(\varphi)}{k} = \frac{10 \cdot \frac{1}{2}}{100} = 0,05m$$

Το σώμα εκτελεί απλή αρμονική ταλάντωση πλάτους $A = \Delta l - \Delta l' = 0,05m$ με

$$\text{κυκλική συχνότητα } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = 10 \frac{\text{rad}}{s}$$

Τη στιγμή που ξεκινά η ταλάντωση το σώμα βρίσκεται στη θέση $x = -A$ διότι η θετική φορά έχει ορισθεί προς τα πάνω.

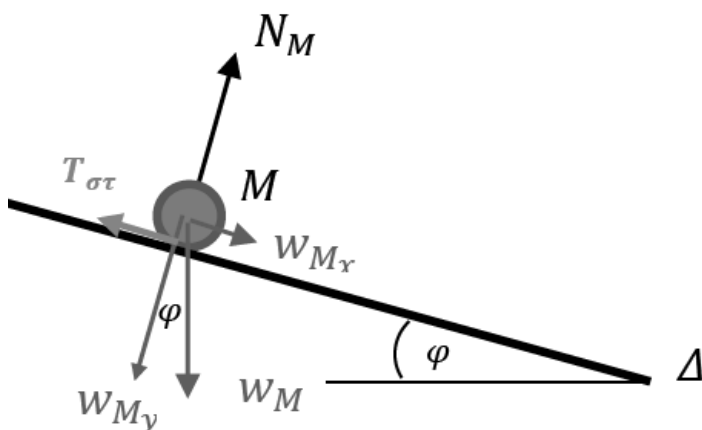
Η απομάκρυνση του σώματος από δίνεται από τη σχέση

$$x = 0,05 \cdot \eta\mu \left(10t + \frac{3\pi}{2} \right) \text{ στο S.I.}$$

Η δύναμη επαναφοράς είναι

$$F_{\epsilon\pi\tau} = -Dx = -100 \cdot 0,05 \cdot \eta\mu \left(10t + \frac{3\pi}{2} \right) \Rightarrow F_{\epsilon\pi\tau} = -5 \cdot \eta\mu \left(10t + \frac{3\pi}{2} \right) \text{ στο S.I.}$$

Δ3.



Εφαρμόζω 2^ο Νόμο Newton για μεταφορική κίνηση. :

$$\Sigma F = M\alpha_{cm} \Rightarrow \begin{cases} \Sigma F_x = M\alpha_{cm} \\ \Sigma F_y = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} Mg\eta\mu\phi - T = M\alpha_{cm} \quad (1) \\ Mg\sigma\upsilon\nu\phi - N = 0 \quad (2) \end{cases}$$

$$\text{Κύλιση χωρίς ολίσθηση } v = \omega \cdot R \Rightarrow \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{\Delta(\omega \cdot R)}{\Delta t} \Rightarrow \alpha_{cm} = \alpha_y \cdot R \quad (3)$$

Εφαρμόζω 2^ο Νόμο Newton για περιστροφική κίνηση. :

$$\Sigma \tau = I \cdot \alpha_y \Rightarrow TR = I \cdot \frac{\alpha_{cm}}{R} \Rightarrow T = \frac{\alpha_{cm}}{R^2} \cdot I \quad (4)$$

$$\text{Από (1), (4)} \Rightarrow Mg\eta\mu\phi - I \cdot \frac{\alpha_{cm}}{R^2} = M\alpha_{cm} \Rightarrow \alpha_{cm} = \frac{M \cdot g \cdot \eta\mu\phi}{M + \frac{I}{R^2}} = \frac{2}{3} g \cdot \eta\mu\phi \Rightarrow \alpha_{cm} = \frac{10}{3} \frac{m}{s}$$

$$\text{Και } \alpha_y = \frac{\alpha_{cm}}{R} = \frac{100}{3} \frac{rad}{s}$$

Αφού ο κύλινδρος εκτελεί $N = \frac{12}{\pi}$ περιστροφές η γωνία που έχει περιστραφεί είναι

$$N = \frac{12}{\pi} \quad \theta = 2\pi \cdot \frac{12}{\pi} = 24rad.$$

$$\text{Όμως } \theta = \frac{1}{2} \alpha_y t^2 \Rightarrow 24 = \frac{1}{2} \cdot \frac{100}{3} t^2 \Rightarrow t = \frac{6}{5} s \quad \text{και} \quad \omega = \alpha_y t \Rightarrow \omega = \frac{100}{3} \cdot \frac{6}{5} = 40 \frac{rad}{s}$$

$$L = I \cdot \omega = \frac{1}{2} MR^2 \cdot \omega = \frac{1}{2} 2(0,1)^2 \cdot 40 = 0,4kg \frac{m^2}{s}$$

Δ4. Τη χρονική στιγμή $t = 3s$ ο κύλινδρος έχει

$$v_{cm} = a_{cm} t = \frac{10}{3} 3 = 10 \frac{m}{s} \quad \text{και} \quad \omega = \alpha_y t = \frac{100}{3} 3 = 100 \frac{rad}{s}$$

$$\frac{\Delta K}{\Delta t} = \frac{\Delta K_{\mu\epsilon\tau}}{\Delta t} + \frac{\Delta K_{\pi\epsilon\rho}}{\Delta t} = \Sigma F \cdot v + \Sigma \tau \cdot \omega = m \cdot a_{cm} \cdot v + I \cdot \alpha_y \cdot \omega \Rightarrow$$

$$\frac{\Delta K}{\Delta t} = 2 \cdot \frac{10}{3} \cdot 10 + \frac{1}{2} 2(0,1)^2 \frac{100}{3} 100 \Rightarrow \frac{\Delta K}{\Delta t} = 100 \frac{J}{s}$$