

Eesti koolinoorte 44. füüsikaolümpiaadi II voor
15. veebruar 1997. a.
Keskkooli ülesannete lahendused

1. ülesanne

Erinevad tekkepõhjused; üks on risti- teine pikilaine; ühel on 2 komponenti ja teisel üks komponent; erinevad on sageduspiirkonnad; ühte saab registreerida silma, teist kõrva abil jne.

2. ülesanne

Õige joonte arv: 6 spektrijoont [1 p.]; õige maksimaalne kvandienergia: $4 \rightarrow 1$ [1 p.], õige minimaalne kvandienergia (peab teadma energiatasemete tiheduse jaotust): $4 \rightarrow 3$ [1 p.].

3. ülesanne

Vaatleme ajaühikus Δt alla libiseva nööriosa poolt saadavat impulssi. Ühest küljest on see $a g h \Delta t$ [2 p.], kus a on nööri joontihedus, teisest küljest aga antakse ajavahemiku Δt jooksul nöörijupele pikkusega $v \Delta t$ kiirus v , s.o. vastav impulss on $a v^2 \Delta t$ [2 p.]. Niisiis $v = (g L)^{1/2}$ [1 p.]. Juhime tähelepanu asjaolule, et energiaga lahendus ja vastus $v = (2 g L)^{1/2}$ ei ole õige, sest nööri liikuma tõmbamisel hajub temas soojust (tekib kas plastne deformatsioon või võnkumised, mis sumbuvad) [1 p.].

4. ülesanne

Tähistused: F_0 — orava poolt arendatav jõud; m — orava mass; g — vaba langemise kiirendus; F — laagrite takistusjõudude summa; r — laagrite takistusjõudude õlg; R — ratta raadius; α — oravat ja laagrit ühendava sirge ning vertikaali vaheline nurk.

Antud: $m = 200 \text{ g}$, $R = 1 \text{ m}$, $F = 10 \text{ N}$, $r = 5 \text{ cm}$,
 $g = 9,8 \text{ m/s}^2$.

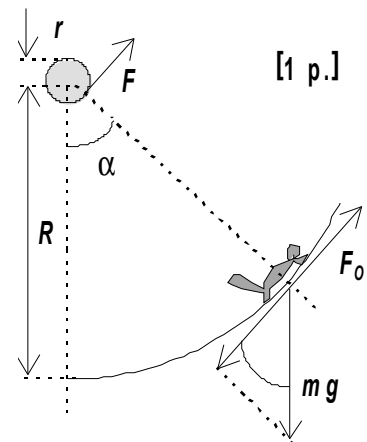
Lahendus:

Orav joostes kõigest väest suudab tasakaalustada raskujõu komponenti $m g \sin \alpha$.

$$F_0 R = F r \Rightarrow F_0 = \frac{r}{R} \cdot F \text{ [2 p.]; } F_0 = m g \sin \alpha \text{ [2 p.]}$$

$$\frac{r}{R} \cdot F = m g \sin \alpha \Rightarrow$$

$$\alpha = \arcsin \frac{F r}{m g R} = \arcsin \frac{9,05 \cdot 10}{0,2 \cdot 1 \cdot 9,8} = 14^\circ 46' \text{ [1 p.]}$$



Vastus: Oravat ja laagrit ühendava sirge ning vertikaali vaheline nurk on $14^\circ 46'$.

5. ülesanne

Tähistused: U — pinge takistil; R — takisti takistus; I — takistit läbiv elektrivool; Δt — ajavahemik; e — elementaarlaeng; q , n — laeng ja elektronide arv, mis läbivad takistit ajavahemiku Δt jooksul.

Antud: $U = 9 \text{ V}$, $\Delta t = 1 \text{ s}$, $R = 100 \Omega$, $e = 1,6 \cdot 10^{-19} \text{ C}$.

Lahendus:

$$I = \frac{U}{R} \text{ [2 p.]} ; I = \frac{\Delta q}{\Delta t} \text{ [2 p.]} ; n = \frac{\Delta q}{e} \text{ [2 p.]}$$

$$\Rightarrow n = \frac{I \Delta t}{e} = \frac{U \Delta t}{e R} = \frac{9 \cdot 100}{100 \cdot 1,6 \cdot 10^{-19}} \approx 5,6 \cdot 10^{17} \text{ [2 p.]}$$

Vastus: Kiirgusallikas kiirgab sekundis $5,6 \cdot 10^{17}$ elektroni.

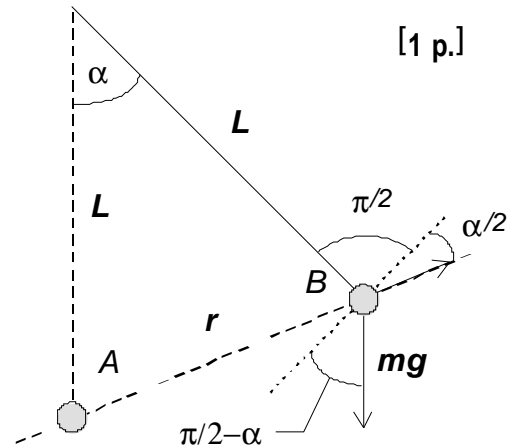
6. ülesanne

Tähistused: L — niidi pikkus; q — kuulikeste laengud; α — niidi ja vertikaali vaheline nurk; m — kuulikese B mass; r — kuulikeste vaheline kaugus; F_C — kuulikesele B mõjuva elektrostaatilise jõu projektsioon niidiga risti olevale teljele; F_G — kuulikesele B mõjuva raskusjõu projektsioon niidiga risti olevale teljele; ϵ_0 — vaakumi dielektriline läbitavus; g — vaba langemise kiirendus.

Antud: q , m , L , g .

Lahendus:

Leiame kuulikesele B mõjuvate jõudude tasakaalu tingimuse niidiga risti oleva telje sihis.



[1 p.]

$$r = 2L \sin \frac{\alpha}{2} \text{ [1 p.]} ; F_C = \frac{q^2}{4\pi\epsilon_0 r^2} \cdot \cos \frac{\alpha}{2} = \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 L^2 \sin^2 \frac{\alpha}{2}} \cdot \cos \frac{\alpha}{2} \text{ [2 p.]}$$

$$F_G = mg \cos \left(\frac{\pi}{2} - \alpha \right) = mg \sin \alpha = 2mg \sin \frac{\alpha}{2} \cos \frac{\alpha}{2} \text{ [2 p.]}$$

$$F_C = F_G \Rightarrow \frac{q^2}{16\pi\epsilon_0 L^2 \sin^2 \frac{\alpha}{2}} \cdot \cos \frac{\alpha}{2} = 2mg \sin \frac{\alpha}{2} \cos \frac{\alpha}{2} \text{ [1 p.]}$$

$$\sin \frac{\alpha}{2} = \frac{q^2}{32\pi\epsilon_0 L^2 mg} \Rightarrow \alpha = 2 \arcsin \left(\frac{q^2}{32\pi\epsilon_0 L^2 mg} \right)^{1/3} \text{ [1 p.]}$$

Vastus: Niidi ja vertikaali vaheline nurk on $2 \arcsin \left(\left(\frac{q^2}{32\pi\epsilon_0 L^2 mg} \right)^{1/3} \right)$.

7. ülesanne

Tähistused: m — auto mass; v — auto kiirus; R — kurvi raadius; b — auto rataste vaheline kaugus; h — auto massikeskme kõrgus maapinnast; μ — auto rataste ja maapinna vaheline hõõrdetegur.

Antud: R , h , b , μ , g .

Lahendus:

Olgu autole kurvis mõjuv tsentrifugaaljõud võrdne liugehõõrdejõuga, siis autot külili pöörav jõumoment on $\mu m g h$ [1 p.], õigesse asendisse pöörav jõumoment on $m g b / 2$ [1 p.]. Seega, kui $\mu h > b / 2$, siis paiskub auto suurtel kiirustel ümber, kui aga $\mu h < b / 2$, hakkab külgsuunas libisema [2 p.].

Esimesel juhul on v määratav tingimusest :

$$\frac{mv^2}{R} \cdot h = mg \cdot \frac{b}{2} \Rightarrow v = \sqrt{\frac{Rgb}{2h}} \quad [2 \text{ p.}]$$

Teine kord seosest :

$$\frac{mv^2}{R} = \mu mg \Rightarrow v = \sqrt{\mu Rg} \quad [2 \text{ p.}]$$

Vastus: Eimesel juhul $v = (R g b / 2 h)^{1/2}$, teisel juhul $v = (\mu R g)^{1/2}$.

8. ülesanne

Tähistused: m — elektroni mass; a — elektroni kiirendus magnetväljas; v — elektroni kiirus; R — magnetvälja mõjupiirkonna raadius; r — elektronikiire trajektoori raadius magnetvälja läbimisel; B — magnetvälja induksioon; e — elektroni laeng; φ — kiire kõrvalekalde nurk.

Antud: B , R , v , m , e .

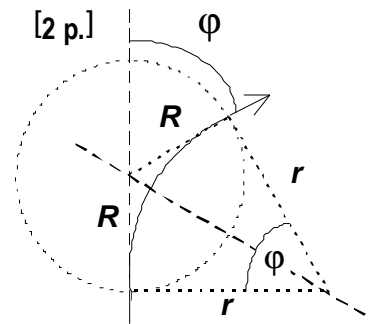
Lahendus:

Homogeenses magnetväljas liigub laetud osake mööda ringjoont raadiusega r .

$$ma = m \cdot \frac{v^2}{r} \quad [2 \text{ p.}] ; F = Bev \quad [2 \text{ p.}] ; m \cdot \frac{v^2}{r} = Bev \Rightarrow r = \frac{mv}{Be} \quad [2 \text{ p.}]$$

$$\tan \frac{\varphi}{2} = \frac{R}{r} = \frac{eBR}{mv} \Rightarrow \varphi = 2 \arctan \frac{eBR}{mv} \quad [2 \text{ p.}]$$

Vastus: Elektronikiir kaldub esialgsest trajektooriga kõrvale nurga $2 \arctan (e B R / m v)$ võrra.

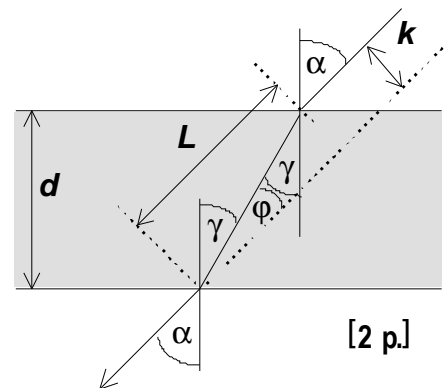


9. ülesanne

Tähistused: α — langemisnurk; γ — murdumisnurk; n — murdumisnäitaja; L — kiire poolt plaadi sees läbitud teepikkus; d — plaadi paksus; k — nihe valguskiire liikumissuundade vahel enne ja pärast plaadi läbimist; φ — langenud ja murdunud kiirte vaheline nurk.

Antud: α , n , d .

Lahendus:



$$\frac{\sin \alpha}{\sin \gamma} = n \text{ [1 p.]} \Rightarrow \sin \gamma = \frac{\sin \alpha}{n} ; \cos \gamma = \sqrt{1 - \sin^2 \gamma} = \sqrt{1 - \frac{\sin^2 \alpha}{n^2}} \text{ [1 p.]}$$

$$L = \frac{d}{\cos \gamma} = \frac{d}{\sqrt{1 - \frac{\sin^2 \alpha}{n^2}}} = \frac{nd}{\sqrt{n^2 - \sin^2 \alpha}} \text{ [2 p.]}$$

$$\sin \varphi = \sin \alpha \cos \gamma - \cos \alpha \sin \gamma = \sin \alpha \cdot \sqrt{1 - \frac{\sin^2 \alpha}{n^2}} - \cos \alpha \cdot \frac{\sin \alpha}{n}$$

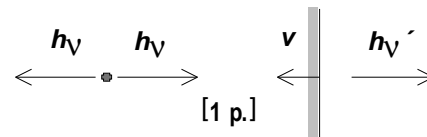
$$\sin \varphi = \frac{\sin \alpha}{n} \cdot \sqrt{n^2 - \sin^2 \alpha} - \cos \alpha \text{ [2 p.]}$$

$$k = L \sin \varphi = d \sin \alpha \cdot \frac{\cos \alpha}{\sqrt{n^2 - \sin^2 \alpha}} \text{ [2 p.]}$$

Vastus: Valguskiir nihkub kõrvale esialgsesest liikumissuunast $d \sin \alpha (1 - \cos \alpha / (n^2 - \sin^2 \alpha)^{1/2})$ võrra.

10. ülesanne

Tähistused: η — footonraketimootori kasutegur stardihetkel; ΔE_K — footonraketi kineetilise energia muutus ühe footoni mõju tulemusena; h — Plancki konstant; v, v' — footoni sagedus enne ja pärast peegeldumist; m — footonraketi mass; c — valguse kiirus; v — footonraketi liikumise kiirus.



Antud: h, v, m, c .

Lahendus:

$$\eta = \frac{\Delta E_K}{2 h \nu} = \frac{m v^2}{2 \cdot 2 h \nu} \text{ [2 p.]} ; \frac{h \nu}{c} = m v - \frac{h \nu'}{c} \text{ [2 p.]} ; h \nu = \frac{m v^2}{2} + h \nu' \text{ [2 p.]}$$

$$2 h \nu = m v^2 + 2 m v c - 2 h \nu' \Rightarrow 4 h \nu = m v^2 + 2 m v c \text{ [1 p.]}$$

$$v \ll c \Rightarrow m v^2 \ll 2 m v c \Rightarrow 4 h \nu = 2 m v c \Rightarrow 2 h \nu = m v c \text{ [2 p.]}$$

$$\Rightarrow v = \frac{2 h \nu}{m c} \Rightarrow v^2 = 4 \cdot \frac{h \nu}{m c} \cdot \frac{h \nu}{4 h \nu} ; \eta = \frac{m}{4 h \nu} \cdot 4 \cdot \frac{h \nu}{m c} = \frac{h \nu}{m c^2} \text{ [2 p.]}$$

Vastus: Footonraketimootori kasutegur stardihetkel avaldub valemiga $h \nu / m c^2$.

1. praktiline ülesanne

Teooria:

Keha ujub, kui $F_{\bar{u}} = m g$, kus $F_{\bar{u}}$ on üleslükke jõud, m on keha mass ja g on vaba langemise kiirendus [1 p.]. $F_{\bar{u}} = \rho V g$, kus ρ on vee tihedus, V on välja tõrjutud vee ruumala [1 p.]. Ujuva keha mass võrdub välja tõrjutud vee massiga $m = \rho V$ [1 p.].

Suhtelise vea valem: $E(x) = \Delta x / x$ [1 p.];

Summa (vahe) arvutamise viga: $E(x_1 \pm x_2) = (\Delta x_1 + \Delta x_2) / (x_1 \pm x_2)$ [1 p.]

Korrutise (jagatise) arvutamise viga: $E(x_1 / x_2) = E(x_1 \cdot x_2) = E(x_1) + E(x_2)$ [1 p.]

Mõõtmised:

Mõõdame puitklotsi mõõtmed [1 p.]. Mõõdame, kui suure vee ruumala V_{PV} tõrjub välja ujuv puitklots [1 p.]. Mõõdame, kui suure vee ruumala V_K tõrjub välja kivi [1 p.]. Mõõdame, kui suure vee ruumala V_{KP} tõrjub välja kivi, ujudes puitklotsil [1 p.].

Arvutused:

Puitklotsi ruumala on $V_P = a \cdot b \cdot c$, kus a , b ja c on puitklotsi mõõtmed. Puitklotsi mass on $m_P = V_{PV} \cdot \rho_V$, kus ρ_V on vee tihedus. Puitklotsi tihedus on $\rho_P = m_P / V_P$. Kivi mass on $m_K = (V_{KP} - V_{PV}) \cdot \rho_V$. Kivi tihedus on $\rho_K = m_K / V_K$.

Mõõtevea arvutamine:

Mõõtmiste suhtelised vead [1 p.]:

Puuklotsi mõõtmete mõõtmise suhtelised vead: $E(a) = \Delta a / a$, $E(b) = \Delta b / b$, $E(c) = \Delta c / c$.

Välja tõrjutud vee ruumala mõõtmise suhteline viga: $E(V) = 2 \Delta V / V$, kus V on vastav mõõdetud välja tõrjutud vee ruumala ja ΔV on antud mõõtesilindri mõõtetäpsus.

Arvutuste suhtelised vead [1 p.]:

Puitklotsi ruumala arvutamise suhteline viga: $E(V_P) = E(a) + E(b) + E(c)$

Puitklotsi massi suhteline viga on võrdne puitklotsi ruumala suhtelise veaga $E(m_P) = E(V_P)$.

Puitklotsi tiheduse arvutamise suhteline viga on võrdne puitklotsi ruumala suhtelise vea ja puitklotsi poolt välja tõrjutud vee ruumala suhtelise vea summaga: $E(\rho_P) = E(V_P) + E(V_{PV})$

Kivi massi arvutamise suhteline viga: $E(m_K) = 2 \Delta V / (V_{KP} - V_{PV})$, kus ΔV on mõõtesilindri mõõtetäpsus.

Kivi tiheduse arvutamise suhteline viga on võrdne kivi massi arvutamise suhtelise vea ja kivi ruumala mõõtmise suhtelise vea summaga: $E(\rho_K) = E(m_K) + E(V_K)$

2. praktiline ülesanne

Teooria:

Soojendamise kasutegur: $\eta = (Q_A + Q_V) / Q$, kus Q on piirituse põlemisel vabanenud soojushulk, Q_A anuma soojenemiseks kulunud soojushulk ja Q_V vee soojenemiseks kulunud soojushulk [2 p.].

Piirituse põlemisel vabanenud soojushulk: $Q = r m$, kus m on ära põlenud piirituse mass ja r on piirituse kütteväärtus [1 p.].

Vee soojenemiseks on kulunud soojushulk: $Q_V = c m (\epsilon t_2 - t_1)$, kus m on soojendatava vee mass, c on vee erisoojus, t_1 vee algtemperatuur ja t_2 vee lõpptemperatuur [1 p.]. Samasuguse valemi järgi arvutatakse ka Q_A .

Suhtelise vea valem: $E(x) = \Delta x / x$ [1 p.];

Summa (vahe) arvutamise viga: $E(x_1 \pm x_2) = (\Delta x_1 + \Delta x_2) / (x_1 \pm x_2)$ [1 p.]

Korrutise (jagatise) arvutamise viga: $E (x_1 / x_2) = E (x_1 \cdot x_2) = E (x_1) + E (x_2)$ [1 p.]

Mõõtmised:

Mõõdame vee ja anuma massid [1 p.]. Mõõdame piirituslambi massi enne ja pärast põletamist [1 p.]. Mõõdame vee temperatuuri enne ja pärast soojendamist [1 p.].

Mõõtevea arvutamine:

Mõõtmiste suhtelised vead [1 p.]:

Masside mõõtmiste suhteline viga $E (m) = \Delta m / m$, kus Δm on vastavalt vee või anuma massi mõõtmise absoluutne viga (võib olla 0,1 g kuni 0,5 g sõltuvalt olemasolevast vihtide komplektist) ja m vastav mõõdetud massi väärtus.

Temperatuuri vahede mõõtmiste suhteline viga $E (\Delta t) = 2 \Delta t / (t_2 - t_1)$, kus t_1 ja t_2 on vastavalt mõõdetud vee ja anuma alg- ja lõpptemperatuuride väärtused ning Δt on kasutatud termomeetri mõõtetäpsus (võib olla 0,1° kuni 0,5° sõltuvalt termomeetri skaalast).

Arvutatud suuruste suhtelised vead [1 p.]:

Piirituse põlemisest eraldunud soojushulga suhteline viga on võrdne piirituslambi massi mõõtmise suhtelise veaga: $E (Q) = E (m) = 2 \Delta m / (m_2 - m_1)$, kus m_1 ja m_2 on piirituslambi alg- ja lõppmassid ja Δm on massi mõõtmise absoluutne viga.

Vee soojenemiseks kulunud soojushulga suhteline viga on võrdne vee massi ja temperatuuride vahe mõõtmiste suhteliste vigade summaga: $E (Q_V) = E (m) + E (\Delta t)$.

Anuma soojenemiseks kulunud soojushulga suhteline viga on võrdne anuma massi ja temperatuuride vahe mõõtmiste suhteliste vigade summaga: $E (Q_A) = E (m) + E (\Delta t)$.

Vee soojendamise kasuteguri suhteline viga on ülal arvutatud kolme soojushulga suhteliste vigade summa: $E (\eta) = E (Q) + E (Q_A) + E (Q_V)$.