

Μοριοδότηση 2023

Ενδεικτικές απαντήσεις και από γραπτά μαθητών

Θέμα Α

A1 - β

A2 - δ

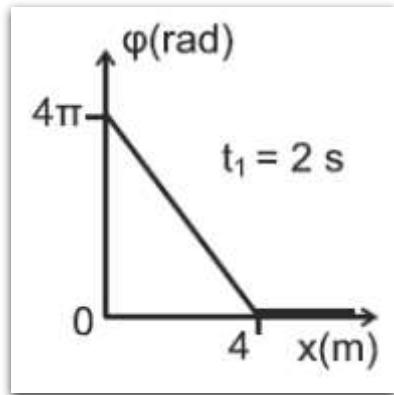
A3 - β

A4 - α

A5: $\Lambda - \Sigma - \Sigma - \Lambda - \Lambda$

Θέμα Β

B1 - (i) - 2 - 6



$$v_\delta = \frac{\Delta x}{\Delta t} \Rightarrow v_\delta = 2 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$\varphi = 2\pi\left(\frac{t}{T} - \frac{x}{\lambda}\right)$$

$$t_1 = 2s, \quad x = 0, \quad \varphi = 4\pi \text{ rad} : \quad 4\pi = 2\pi\left(\frac{2.1}{T} - \frac{0}{\lambda}\right) \Rightarrow T = 1s$$

$\alpha) \underline{\tau\rho\circ\pi\circ\varsigma}$

$$t_1 = 2s, \quad x = 4m, \quad \varphi = 0 : \quad 0 = 2\pi\left(\frac{2.1}{1} - \frac{4}{\lambda}\right) \Rightarrow \lambda = 2m$$

$\beta) \underline{\tau\rho\circ\pi\circ\varsigma}$

$$f = \frac{1}{T} \Rightarrow f = 1 \text{ Hz}$$

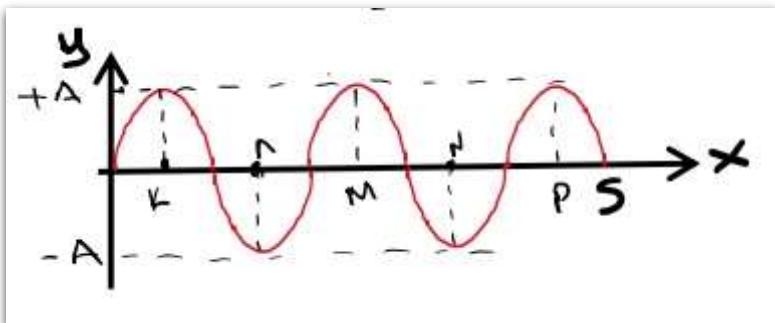
$$v_\delta = \lambda \cdot f \Rightarrow \lambda = 2m$$

Υπολογισμός του αριθμού των σημείων της χορδής που βρίσκονται σε ακραία θέση της τροχιάς τους.

α) τρόπος

$$t_2 = 2.5s : \quad x_2 = v_\delta \cdot t_2 \Rightarrow x_2 = 5m$$

$$y = A \cdot \eta \mu 2\pi \left(\frac{t}{T} - \frac{x}{\lambda} \right) \Rightarrow y = A \cdot \eta \mu (5\pi - \pi x) \quad (\text{S.I.}) \quad 0 \leq x \leq 5m$$



β) τρόπος

$$t_2 = 2.5s = 2 \cdot T + \frac{T}{2} : \quad x_2 = v_\delta \cdot t_2 \Rightarrow x_2 = 5m = 2 \cdot \lambda + \frac{\lambda}{2}$$

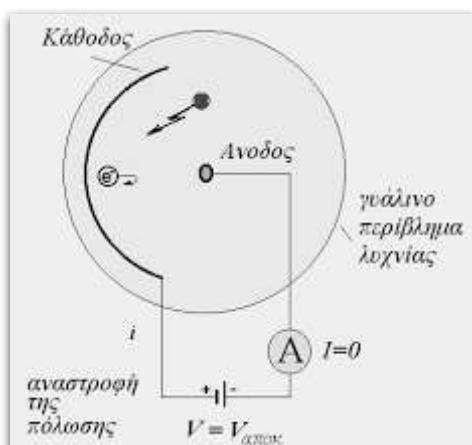
Τα σημεία της χορδής που βρίσκονται σε ακραία θέση της τροχιάς τους είναι τα K, L, M, N, P .

άρα σωστό το i

B2 - (ii) - 2 - 6

Φωτοηλεκτρική εξίσωση του Einstein: $K_{max} = h \cdot f - \phi$

συχνότητα κατωφλίου f_1 : $0 = h \cdot f_1 - \phi \Rightarrow h \cdot f_1 = \phi \quad (1)$



$$f_2 = 3f_1 : K_{max} = h \cdot 3f_1 - \phi \stackrel{(1)}{\implies} K_{max} = 3h \cdot f_1 - h \cdot f_1 = 2h \cdot f_1 \quad (2)$$

$$\Theta. M. K. E. \quad \Delta K = \Sigma W \Rightarrow K_{\tau\varepsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{F_{\eta\lambda}}$$

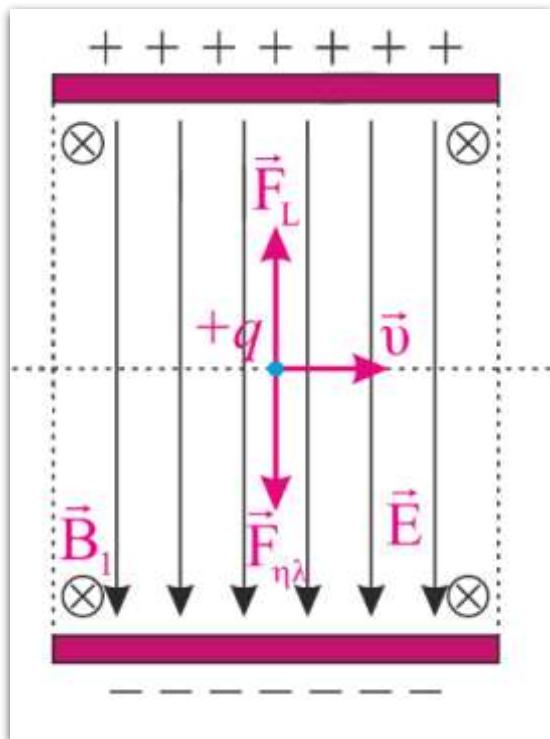
$$K_{\tau\varepsilon\lambda} = 0, \quad V_{\alpha\rho\chi} - V_{\tau\varepsilon\lambda} = V_0$$

$$0 - K_{max} = (-e) \cdot V_0 \stackrel{(2)}{\implies} -2h \cdot f_1 = -e \cdot V_0 \Rightarrow V_0 = \frac{2h \cdot f_1}{e}$$

άρα σωστό το ii

B3 - $\alpha(ii), \beta(i) - 3 - 6$

α) επιλογέας ταχυτήτων, Ευθύγραμμη ομαλή κίνηση, $\alpha = 0 \Rightarrow \Sigma F = 0$

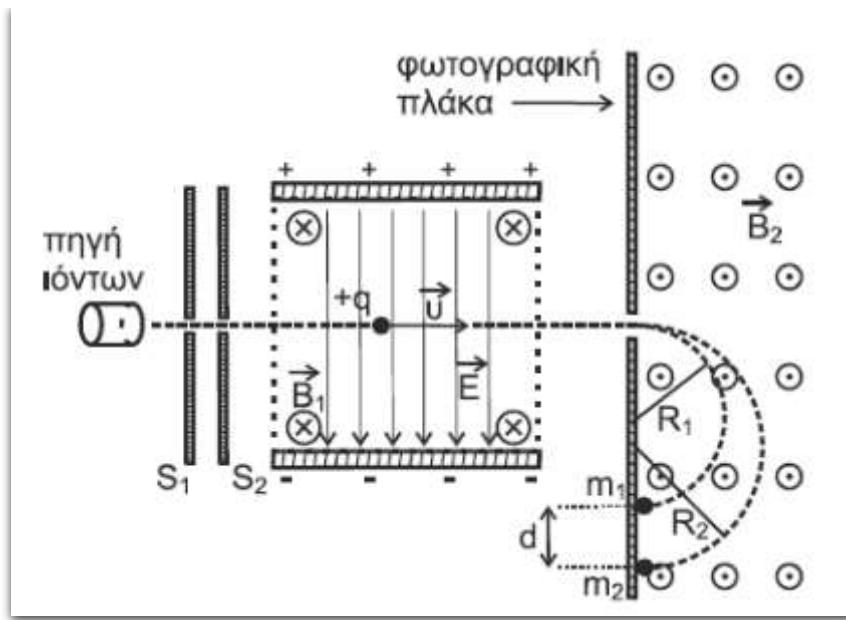


$$F_{\eta\lambda} = F_{\mu\alpha\gamma\nu} \Rightarrow q \cdot E = B_1 \cdot v \cdot q \Rightarrow v = \frac{E}{B_1}$$

άρα σωστό το (ii)

β) Ομαλή κυκλική κίνηση σε μαγνητικό πεδίο B_2 .

$$R_1 = \frac{m_1 \cdot v}{B_2 \cdot q}, \quad R_2 = \frac{m_2 \cdot v}{B_2 \cdot q}$$



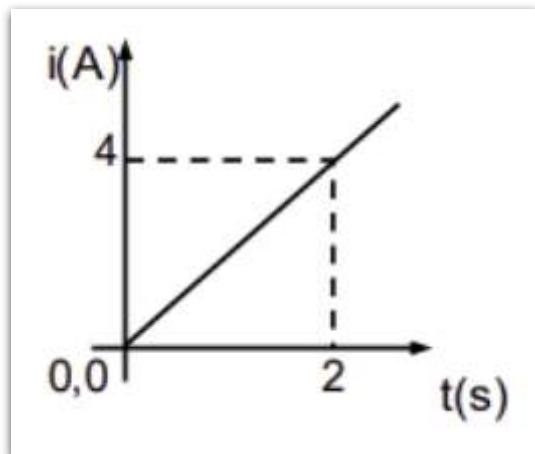
$$d = 2R_2 - 2R_1 \Rightarrow d = \frac{2v}{B_2 \cdot q} (m_2 - m_1) \Rightarrow d = \frac{2E}{B_1 \cdot B_2 \cdot q} \Delta m$$

$$\Delta m = \frac{d \cdot B_1 \cdot B_2 \cdot q}{2E}$$

άρα σωστό το (i)

Θέμα Γ

Π1-(7)



$$i = 2 \cdot t, \quad (\text{S.I.}), \quad t = 0, i = 0, \quad t = 2s, i = 4A$$

$$\frac{\Delta i}{\Delta t} = \frac{4 - 0}{2 - 0} \Rightarrow \frac{\Delta i}{\Delta t} = 2 \frac{A}{s}$$

$\alpha) \underline{\tau\rho\circ\pi\circ\varsigma}$

$$0 \rightarrow 2s : q = [E\mu\beta\alpha\delta\dot{o}] = \frac{\beta u}{2} \Rightarrow q = 4C$$

$\beta)$ τρόπος

$$q = \int_0^2 idt = \int_0^2 2tdt = \left[t^2 \right]_0^2 = 4 - 0 = 4C$$

$\gamma)$ τρόπος

2^{ος} κανόνας του Kirchhoff στο κύκλωμα **HZAGH**

$$E_{\varepsilon\pi} - i \cdot R - E_{\alpha v\tau} = 0 \Rightarrow i = \frac{E_{\varepsilon\pi}}{R} - \frac{E_{\alpha v\tau}}{R} \quad (1)$$

$$E_{\varepsilon\pi} = \frac{\Delta\Phi}{\Delta t} = \frac{B \cdot \Delta S}{\Delta t} = \frac{B \cdot L \cdot \Delta x}{\Delta t} \quad (2)$$

$$E_{\alpha v\tau} = L \cdot \frac{\Delta i}{\Delta t} \quad (3)$$

Αντικαθιστούμε την (2) και την (3) στην εξίσωση (1)

$$i = \frac{B \cdot L \cdot \Delta x}{R \cdot \Delta t} - \frac{L}{R} \cdot \frac{\Delta i}{\Delta t} \Rightarrow i \cdot \Delta t = \frac{B \cdot L \cdot \Delta x}{R} - \frac{L}{R} \cdot \Delta i \quad (4)$$

$$\Delta q = i \cdot \Delta t \quad (5)$$

$$\Delta x = v_0 \cdot \Delta t + \frac{1}{2} \cdot \alpha \cdot \Delta t^2 \Rightarrow \Delta x = 6m \quad (6)$$

$$\Delta i = i_{t=2} - i_{t=0} \Rightarrow \Delta i = 4A \quad (7)$$

Αντικαθιστούμε την (5), την (6) και την (7) στην εξίσωση (4)

$$q = 6 - 2 = 4C$$

$\delta)$ τρόπος

Η $E_{\alpha v\tau}$ ΗΕΔ από αυτεπαγωγή είναι σταθερή.

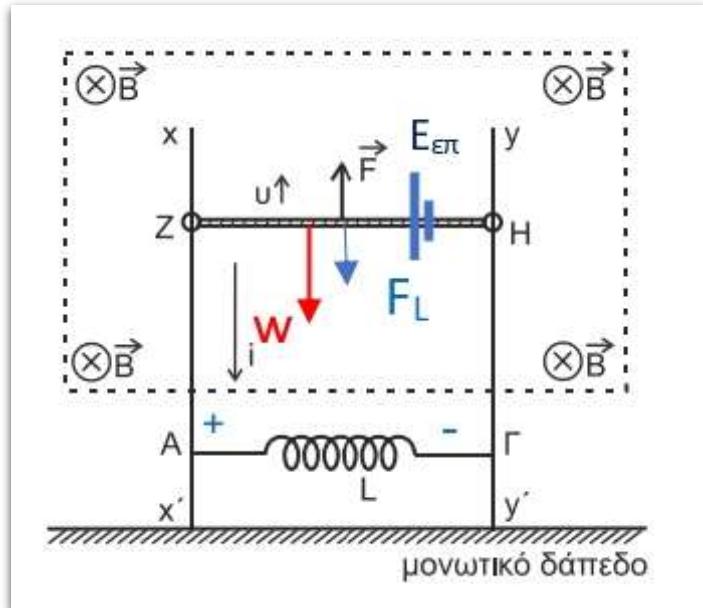
$$E_{\alpha v\tau} = \frac{W}{q} \Rightarrow E_{\alpha v\tau} = \frac{\Delta U_L}{q} \Rightarrow q = \frac{\Delta U_L}{E_{\alpha v\tau}}$$

$$\Delta U_L = U_{L_{t=2}} - U_{L_{t=0}} = \frac{1}{2} \cdot L \cdot i^2 - 0 = 4J$$

$$q = \frac{\Delta U_L}{E_{\alpha v \tau}} = \frac{4J}{1V} \Rightarrow q = 4C$$

Γ2-(4)

Η μεταλλική ράβδος **ZH** κινείται προς τα πάνω, οπότε αναπτύσσεται $E_{\alpha v \tau}$ με πολικότητα όπως στο σχήμα. Το επαγωγικό ρεύμα έχει τέτοια φορά ώστε να αντιτίθεται στο αίτιο που το προκαλεί (κανόνας **Lenz**).



Η ένταση του επαγωγικού ρεύματος αυξάνεται οπότε στο πηνίο αναπτύσσεται $E_{\alpha v \tau}$ με πολικότητα όπως στο σχήμα, για τον ίδιο λόγο (κανόνας **Lenz**).

$$|E_{\alpha v \tau}| = |-L \cdot \frac{\Delta i}{\Delta t}| \Rightarrow |E_{\alpha v \tau}| = 1V$$

Γ3-(6)

2^{ος} κανόνας του Kirchhoff στο κύκλωμα **HZAΓH**

$$E_{\epsilon \pi} - i \cdot R - E_{\alpha v \tau} = 0 \Rightarrow B \cdot v \cdot l = E_{\alpha v \tau} + i \cdot R \Rightarrow v = 1 + 2t \quad (\text{S.I.})$$

Ευθύγραμμη ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση $v = v_0 + \alpha t$, $v_0 = 1 \frac{m}{s}$, $\alpha = 2 \frac{m}{s^2}$

Γ4-(8)

$$t_1 = 2s$$

$$\Sigma F = m \cdot \alpha \Rightarrow F - F_L - m \cdot g = m \cdot \alpha \Rightarrow F = 10N$$

$$v_1 = 1 + 2 \cdot 2 \Rightarrow v_1 = 5 \frac{m}{s}$$

α) τρόπος

$$\frac{dW_F}{dt} = F \cdot \frac{dx}{dt} \cdot \sigma v n \varphi = F \cdot v \Rightarrow \frac{dW_F}{dt} = 50 \frac{J}{s}$$

$$i_1 = 2 \cdot 2 \Rightarrow i_1 = 4A$$

$$\frac{dU_L}{dt} = |E_{av\tau}| \cdot i_1 \Rightarrow \frac{dU_L}{dt} = 4 \frac{J}{s}$$

β) τρόπος

Λόγω διατήρησης της ενέργειας θα πρέπει να ισχύει

$$P_F = P_W + P_{F_L} + \frac{dK}{dt}$$

$$P_W = \frac{dW}{dt} = \frac{m \cdot g \cdot dx}{dt} = m \cdot g \cdot v_1 = 25 \frac{J}{s}$$

$$P_{F_L} = E_{\varepsilon\pi} \cdot i_1 = B \cdot v_1 \cdot L \cdot i_1 = 20 \frac{J}{s}$$

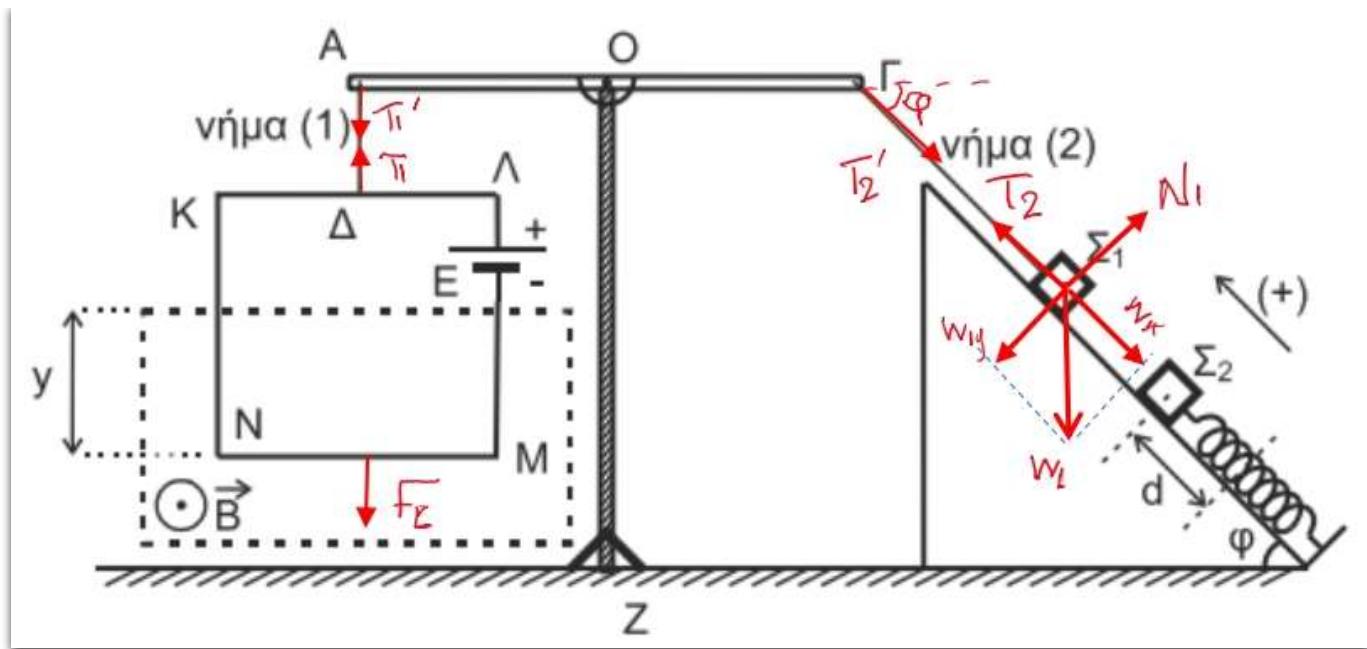
$$\frac{dK}{dt} = \Sigma F \cdot v_1 = (F - F_L - W) \cdot v_1 = (F - B \cdot i_1 \cdot L - m \cdot g) \cdot v_1 = 5 \frac{J}{s}$$

και αντικαθιστώντας στην αρχική εξίσωση $P_F = 50 \frac{J}{s}$.

$$P_{F_L} = \frac{dQ}{dt} + \frac{dU_L}{dt} \Rightarrow \frac{dU_L}{dt} = P_{F_L} - i_1^2 \cdot R \Rightarrow \frac{dU_L}{dt} = 4 \frac{J}{s}$$

Θέμα Δ

Δ1-(4)



m₁, ισορροπία:

$$\Sigma F_x = 0 \Rightarrow T_2 - m \cdot g \cdot \eta\mu\varphi = 0 \Rightarrow T_2 = 18N$$

T₂ = T'₂ νήμα αβαρές μη εκτατό

ράβδος **ΑΓ** ισορροπία:

$$\Sigma \tau_O = 0 \Rightarrow -T'_2 \cdot \frac{L}{2} \cdot \eta\mu\varphi + T_1 \cdot \frac{L}{2} = 0 \Rightarrow T_1 = 10.8N$$

Δ2-(4)

κύκλωμα **KNMA** νόμος του Ohm $I = \frac{E}{R} \Rightarrow I = 15A$

αβαρές πλαισιο ισορροπία: $\Sigma F_y = 0$ οι δυνάμεις Laplace αλληλοανανεώνται.

$$\Sigma F_x = 0 \Rightarrow T_1 - F_L = 0 \Rightarrow B \cdot I \cdot \alpha = T_1 \Rightarrow B = 0.9T$$

Δ3-(7)

m₂ απλή αρμονική ταλάντωση:

$$A = d = \frac{9\pi}{100}m, \quad D = k = m_2 \cdot \omega^2 \Rightarrow \omega = 10 \frac{\text{rad}}{\text{s}}, \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{\pi}{5} \text{s}$$

το **m₂** στη θέση ισορροπίας της ταλάντωσής του

$$v_2 = v_{max} = A \cdot \omega \Rightarrow v_2 = \frac{9\pi}{10} \frac{m}{s}, \quad \Delta t = \frac{T}{4} = \frac{\pi}{20} \text{s}$$

m_1 ευθύγραμμη ομαλά επιπαχυνόμενη κίνηση με επιπάχυνση

$$\alpha = \frac{\Sigma F}{m} = g \cdot \eta \mu \varphi \Rightarrow \alpha = 6 \frac{m}{s^2}$$

$$v_1 = v_0 + \alpha \cdot \Delta t \Rightarrow v_1 = \frac{3\pi}{10} \frac{m}{s}$$

$\Sigma F_{\varepsilon\xi} = 0 \Rightarrow$ μονωμένο σύστημα

$$A. \Delta. O. \quad \vec{p}_{\tau\varepsilon\lambda} = \vec{p}_{\alpha\rho\chi} \Rightarrow m_2 \cdot v_2 - m_1 \cdot v_1 = (m_1 + m_2) \cdot V_k$$

και μετά τις πράξεις $V_k = 0$

Δ4-(5)

συσσωμάτωμα $m_1 + m_2$ απλή αρμονική ταλάντωση

$$D = k = (m_1 + m_2) \cdot \omega'^2 \Rightarrow \omega' = 5 \frac{rad}{s}$$

θέση ισορροπίας m_2

$$\Sigma F_x = 0 \Rightarrow k \cdot \Delta l_2 = m_2 \cdot g \cdot \eta \mu \varphi \Rightarrow \Delta l_2 = 0.06m$$

θέση ισορροπίας $m_1 + m_2$

$$\Sigma F_x = 0 \Rightarrow k \cdot \Delta l_1 = (m_1 + m_2) \cdot g \cdot \eta \mu \varphi \Rightarrow \Delta l_1 = 0.24m$$

$$A' = \Delta l_1 - \Delta l_2 \Rightarrow A' = 0.18m$$

αρχική φάση φ_0 : $t = 0 : x = +A, v = 0$

$$x = A \cdot \eta \mu \varphi (\omega t + \varphi_0) \Rightarrow \eta \mu \varphi_0 = +1 \Rightarrow \varphi_0 = \frac{\pi}{2} rad$$

$$x = 0.18 \cdot \eta \mu \left(5t + \frac{\pi}{2} \right) \quad (S.I.)$$

Δ5-(5)

α) τρόπος

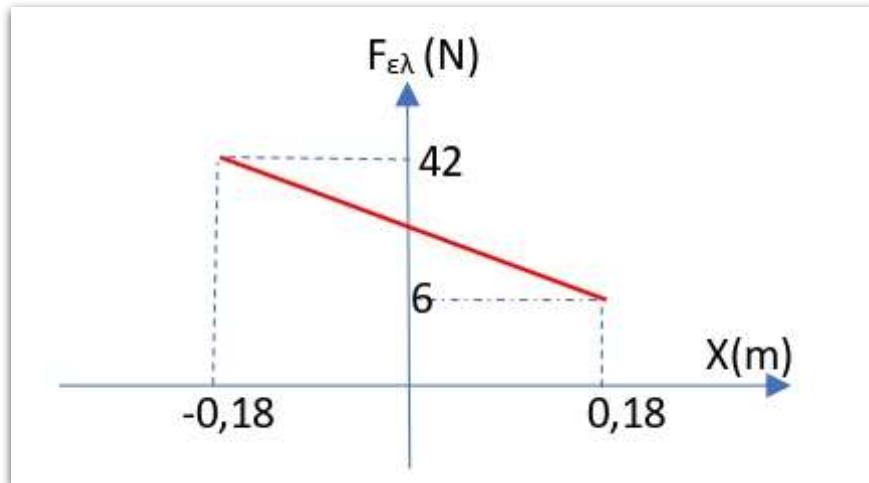
συσσωμάτωμα $m_1 + m_2$ απλή αρμονική ταλάντωση

$$F_{\varepsilon\lambda} = k \cdot \Delta l \Rightarrow F_{\varepsilon\lambda} = k \cdot (\Delta l_0 - x) \Rightarrow F_{\varepsilon\lambda} = 24 - 100 \cdot x \quad (S.I.)$$

$\beta)$ τρόπος

$$\Sigma F = -D \cdot x \Rightarrow F_{\varepsilon\lambda} - (m_1 + m_2) \cdot g = -D \cdot x$$

$$F_{\varepsilon\lambda} = (m_1 + m_2) \cdot g - k \cdot x \Rightarrow F_{\varepsilon\lambda} = 24 - 100 \cdot x \quad (S.I.)$$



Μπορείτε να εκτυπώσετε τα θέματα και τις λύσεις σε μορφή pdf

← Previous Archive Next →

ALSO ON SCIENCE TECHNOLOGY ENGINEERING MATHEMATICS

Προσομοίωση 2023

2 μήνες πριν
Φυσική Γ' Λυκείου

Η δύναμη του ελατηρίου

8 μήνες πριν
Φυσική Γ' Λυκείου

Μέτρα φορτ

2 μήνες
Φυσική