炎德·英才大联考雅礼中学 2023 届高三月考试卷(四)

物理参考答案

一、单选题(本题共6小题,每小题4分,共24分,在每小题给出的四个选项中,只有一项是符合题目要求的)

题号	1	2	3	4	5	6
答案	С	С	С	В	В	С

- 1. C 【解析】根据右手螺旋定则,通电螺线管在A、C两点产生的磁场方向斜向上,通电直导线M在A、C两点产生的磁场沿水平方向大小相等,方向相反,根据磁场的叠加,在A、C两点的磁感应强度大小相等,方向不同,A 错误;通电直导线M在B、D两点产生的磁场的磁感应强度大小相等,但方向相反,B点竖直向下,D点竖直向上,通电螺线管在B点和D点产生的磁场的磁感应强度方向均竖直向上,所以由磁场叠加原理可知,B点的磁感应强度更小,B错误;通电直导线M在图示位置时,通电螺线管在通电直导线M处产生的磁场的磁感应强度方向竖直向上,根据左手定则可知,通电直导线M所受安培力水平向左,根据牛顿第三定律可知,通电螺线管所受安培力水平向右,C正确;根据通电螺线管周围磁感线分布特点可知,将通电直导线M水平向右移动到D点的过程中,通电直导线M所在位置的磁感应强度逐渐增大,则通电直导线M所受安培力逐渐增大,根据牛顿第三定律可知,通电螺线管所受安培力也逐渐增大,D错误。故选C。
- 2. C 【解析】D 形盒缝隙间电场变化周期为 T,等于被加速的 $_1^2$ H 在磁场中运动的周期,即 $T = \frac{2\pi \cdot 2m}{qB}$;而质子在磁场中的运动周期为 $T_H = \frac{2\pi m}{qB}$,则该回旋加速器不可以加速质子,A 错误;Q 调整磁场的磁感应强度大小,则 $_1^2$ H 在磁场中的运转周期将要变化,则该回旋加速器不可以加速 $_1^2$ H 粒子,B 错误; $_2^4$ He 在磁场中运动的周期 $T_{He} = \frac{2\pi \cdot 4m}{2qB} = \frac{2\pi \cdot 2m}{qB} = T$,则保持 B 和 T 不变,该回旋加速器可以加速 $_2^4$ He 粒子,且在回旋加速器中两粒子运动的半径也相同,则粒子运动的时间与 $_1^2$ H 粒子的相等,C 正确;根据 $qv_m B = m \frac{v_m^2}{R}$, $E_{km} = \frac{1}{2} m v_m^2 = \frac{B^2 q^2 R^2}{2m} \propto \frac{q^2}{m}$,可知 $_2^4$ He 加速后的最大动能与 $_1^2$ H 粒子不相等,D 错误。
- 3. C 【解析】电容器放电过程中,电荷量减少,电压减小,电流减小,A 错误;电容不随电压、电荷量的变化而变化,即电容保持不变,B 错误;根据 $C = \frac{Q}{U}$ 可得, $Q = CU = 40 \times 10^{-6} \times 4~000~C = 0.16~C$,C 正确;一个脉冲时间内通过电极板放电进入身体的能量为 $E = Pt = 64 \times 10^3 \times 4 \times 10^{-3}~J = 256~J$,D 错误。
- 4. B 【解析】小球做平抛运动,欲使小球落在盒内,竖直方向下降的高度为 $h=2a=\frac{1}{2}gt^2$,解得时间为 $t=\sqrt{\frac{4a}{g}}$,当小球落在 A 点时,水平方向通过的位移最小为 $x_{\min}=a$,故抛出的最小速度为 $v_{\min}=\frac{a}{\sqrt{\frac{4a}{g}}}=\frac{\sqrt{ga}}{2}$,当小球落在 C 点时,水平方向通过的位移最大为 $x_{\max}=\sqrt{(2a)^2+a^2}=\sqrt{5}a$,故抛出的最大速度为 $v_{\max}=\frac{\sqrt{5}a}{\sqrt{\frac{4a}{g}}}=\frac{\sqrt{5}ga}{2}$,A、C、D 错误,B 正确。
- 5. B 【解析】根据闭合电路欧姆定律有 E=I(R+r),由图乙可看出 $I_1 < I_2$,则 $R_1 > R_2$,A 错误;根据闭合电路欧姆定律和功率公式有 E=I(R+r),P=UI,整理有 $EI_1-rI_1^2=EI_2-rI_2^2$,最后有 $\frac{E}{r}=I_1+I_2$,B 正确;根据闭合电路欧姆定律和功率公式有 E=I(R+r), $P_0=I_1^2R_1=I_2^2R_2$,整理得 $I_1=\frac{E}{r+R_1}$, $I_2=\frac{E}{r+R_2}$,联立可得 $r^2=R_1R_2$,C 错误;电源的效率为 $\eta=\frac{P}{FI}$,由图乙可知 $P=P_0$, $I_1 < I_2$,则可计算出 $\eta_1 > \eta_2$,D 错误。故选 B。
- 6. C 【解析】释放时 A、B 的加速度为 a,设此时弹簧的压缩量为 x_1 ,以 A、B 为整体,根据牛顿第二定律可得 $kx_1-2mg\sin\theta=2ma$,解得 $x_1=\frac{2m(g\sin\theta+a)}{k}$,当弹簧恢复原长时,物体 A、B 将分离,可知物体 A、B 分离时离释放点距离为 $\frac{2m(g\sin\theta+a)}{k}$,故 A 错误;分离前,物体 A、B 先沿斜面向上加速运动,当到达 O 点,弹簧弹力等于 A、B 两物体总重力沿斜面向下的分力时,加速度为零,此时物体 A、B 的速度最大,之后物体 A、B 沿斜面向上减速运动,直到弹簧原长时,物体 A、B 将分离,故 B 错误;设开始系统静止在 O 点,弹簧的压缩量为 x_0 ,则有 $x_0=\frac{2mg\sin\theta}{k}$,释放点离 O

点距离为 $\Delta x = x_1 - x_0 = \frac{2m(g\sin\theta + a)}{k} - \frac{2mg\sin\theta}{k} = \frac{2ma}{k}$,物体 A、B 从释放点到 O 点做加速度逐渐减小的加速运动,过 O 点做加速度逐渐增大的减速运动,若物体 A、B 不分离,根据对称性可知,物体 B 到达最高点离 O 点距离也为 $\frac{2ma}{k}$,而实际上物体 A、B 在弹簧恢复原长时分离,分离后物体 B 不再做加速度增大的减速运动,而是做加速度为 $g\sin\theta$ 的减速运动,可知物体 B 实际能到达的最高点离 O 点距离大于 $\frac{2ma}{k}$,故 C 正确;设释放点弹簧的弹性势能为 $E_{\rm pl}$,物体 A、B 分离时的速度为 v,从释放点到分离过程,由于分离时弹簧处于原长状态,根据系统机械能守恒可得 $E_{\rm pl} = \frac{1}{2} \times 2mv^2 + 2mgx_1\sin\theta$,可得此时物体 A 的动能满足 $\frac{1}{2}mv^2 < \frac{E_{\rm pl}}{2}$,设分离后物体 A 向上运动到最大距离处时的弹性势能 $E_{\rm pe}$,物体 A 从分离到最高点增加的重力势能为 $\Delta E_{\rm pe}$,根据机械能守恒可得 $\frac{1}{2}mv^2 = E_{\rm pe} + \Delta E_{\rm pe}$,可得 $E_{\rm pe} < \frac{1}{2}mv^2 < \frac{E_{\rm pl}}{2}$,故 D 错误。故选 C。

二、多选题(本题共4小题,每小题5分,共20分,在每小题给出的四个选项中,有多项符合题目要求。全部选对的得5分,选对但不全的得3分,有选错的得0分)

题号	7	8	9	10
答案	BD	BD	AB	ACD

- 7. BD 【解析】根据 $\frac{GMm}{r^2} = m \frac{v^2}{r}$ 可得 $v = \sqrt{\frac{GM}{r}}$,由于飞船的轨道半径小于空间站的轨道半径,则远距离导引完成后,飞船绕地球运行的线速度大于空间站的线速度,故 A 错误;近距离导引过程中,需要飞船点火加速,则机械能增加,故 B 正确;姿态调整完成后,飞船绕地球运行的轨道半径小于同步卫星的半径,则周期小于 24 小时,故 C 错误;姿态调整完成后,飞船沿径向接近空间站过程中,需要控制飞船绕地球运行的角速度等于空间站的角速度,故 D 正确。故选 BD。
- 8. BD 【解析】点电荷从 x_1 运动到 x_2 的过程中,将运动阶段分成两段:点电荷从 x_1 运动到O的过程中,初速度为0,根据牛顿第二定律有 $a=\frac{F}{m}=\frac{Eq}{m}$,电场强度E不变,所以加速度a不变,点电荷做匀加速运动;点电荷从O运动到 x_2 的过程中,根据牛顿第二定律有 $a=\frac{F}{m}=\frac{Eq}{m}$,电场强度E先均匀增大再均匀减小,所以加速度a先均匀增大再均匀减小,速度不是均匀变化的,故 A 错误,B 正确。点电荷从O运动到 x_1 的过程中,根据动能定理有 $U_{Ok_1}q=0-\frac{1}{2}mv_0^2$,点电荷从O运动到 x_2 的过程中,根据动能定理有 $U_{Ok_1}q=0-\frac{1}{2}mv_0^2$,前以电势差 $U_{Ok_1}=U_{Ok_1}$,故 C 错误。点电荷在运动过程中仅有电场力做功,动能和电势能之和保持不变,点电荷在 x_1 、 x_2 位置动能最小,则电势能最大,D 正确。
- 9. AB 【解析】法一:设子弹的初速度为 v_0 ,与木块的共同速度为 v,则由动量守恒定律有 $mv_0 = (M+m)v$;系统产生的内能 $Q=fd=\frac{1}{2}mv_0^2-\frac{1}{2}(m+M)v^2$,木块得到的动能为 $E_{kl}=fs=\frac{1}{2}Mv^2$,其中,f 为子弹与木块间的摩擦力,d 为子弹在木块内运动的位移,s 为木块相对于地面运动的位移,变形可得 $Q=\frac{M+m}{m}E_{kl}>E_{kl}$,故选项 A、B 正确。

法二:本题也可用图像法,画出子弹和木块的 v-t 图像如图所示,根据 v-t 图像与坐标轴所围面积表示位移, $\triangle OAt$ 的面积表示木块的位移 s, $\triangle OAv$ 的面积表示子弹相对木块的位移 d,系统产生的内能 Q=fd,木块得到的动能 $E_{kl}=fs$,从图像中很明显可以看出 d>s,故系统产生的内能大于木块得到的动能。

10. ACD 【解析】根据粒子从 P 点垂直 ab 射入磁场,从 Q 处进入无场区,可判断粒子做圆周运动的半径 $R_1 = l$,粒子在磁场中做圆周运动,有 $qv_1B_0 = m\frac{v_1^2}{R_1}$,解得 $\frac{qlB_0}{m} = v_1$,粒子速度变为 $v_2 = 2v_1$,粒子在磁场中做圆周运动,有 $R_2 = 2l$,由数学知识可知,粒子先以 Q 为圆心做 $\frac{2}{3}$ 个圆周运动到 ad 的中点 M,再沿直线 MN 运动到 N(Nc=l),再经过 $\frac{2}{3}$ 个圆周运动到 P 点,沿直线 PM 运动到 M,再经过 $\frac{2}{3}$ 个圆周运动到 N 点,沿直线 NP 运动到 P,之后重复上述运动,粒子运动轨迹如图所示,可知粒子在一个周期内经过 P 点两次。由 P 点沿圆弧运动到 M 点所用时间 $t_1 = \frac{2}{3} \times \frac{2\pi m}{qB_0}$,由 M 点沿直线运动到 N 点所用时间 $t_2 = \frac{2\sqrt{3}l}{2v_1} = \frac{\sqrt{3}m}{qB_0}$,粒子以 $2v_1$ 垂直 ab 向外经过 P,则粒子运动的时间 $t = k(3t_1+3t_2)$,k = 1, 2, 3,粒子运动的路程 $s = 2v_1k(3t_1+3t_2) = 2k(4\pi l + 3\sqrt{3}l)$,k = 1, 2, 3,当 k = 2 时为 A 选项,而 B 选项

无法取到,故 A 正确,B 错误;粒子以 $2v_1$ 大小与 ab 方向成 30° 角经过 P,则 $t'=2t_1+t_2+k(3t_1+3t_2)$,k=0,1,2,3,

粒子运动的路程 $s'=2v_1t'=2\left[\frac{8\pi l}{3}+\sqrt{3}l+k(4\pi l+3\sqrt{3}l)\right],k=0,1,2,3,3$ k=2 时为 C 选项,当 k=3 时为 D 选项,故 CD 正确。故选 ACD。

三、实验题(本题共2小题,共13分)

11. (5 分,每空 1 分)(1)13. 45 (2)升高 (3)> (4) $\frac{m_B}{\Delta t_1} = \frac{m_A}{\Delta t_3} - \frac{m_B}{\Delta t_2}$ (5)无

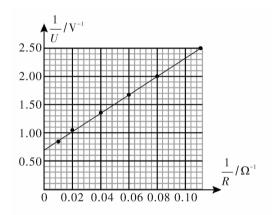


- (2) 滑块通过光电门 1 的时间大于通过光电门 2 的时间,说明光电门 1 到光电门 2 为加速运动,则左端较高,因此可调节 Q 使轨道右端升高。
- (3) 滑块 B与 A 碰撞后被弹回,根据碰撞规律可知滑块 B的质量较小,则有 $m_a > m_B$ 。
- (4) 若碰撞过程中动量守恒,取水平向左为正方向,根据公式有 $m_{\rm B}$ 。 $\frac{d}{\Delta t_1} = m_{\rm A}$ 。 $\frac{d}{\Delta t_3} m_{\rm B}$ 。 $\frac{d}{\Delta t_2}$

整理得
$$\frac{m_B}{\Delta t_1} = \frac{m_A}{\Delta t_3} - \frac{m_B}{\Delta t_2}$$
。

- (5)根据(4)中分析可得最后的验证式中跟遮光条的宽度 d 无关,所以遮光条宽度的测量值有误差对验证碰撞过程动量守恒无影响。
- 12.(8分)(2)见解析(1分)
 - (3)1.4(2分) 23(2分) (4)小(3分)

【解析】 $(2)\frac{1}{U}-\frac{1}{R}$ 图线如下图1所示



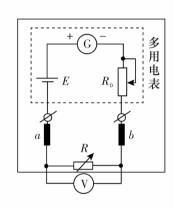


图 2

(3)根据欧姆定律得 $I = \frac{E}{R+r}$, $I = \frac{U}{R}$, 解得 $\frac{1}{U} = \frac{r}{E} \cdot \frac{1}{R} + \frac{1}{E}$

根据图像得 $\frac{1}{E}$ =0.70, $\frac{r}{E}$ = $\frac{2.50-0.70}{0.11}$,解得 E=1.4 V,r=23 Ω

(4) 电动势的测量值等于实线框内(见图 2) 电路两端的电压,即电动势的测量值等于多用电表的路端电压,小于电源电动势,测量值比真实值偏小。

四、计算题(本题共3小题,共43分)

13. (10 分)【解析】(1)从左向右看,受力分析如图所示 …… (2 分) 由平衡条件得

 $BIL = mg \tan 37^{\circ}$ (2 %)

(2)两个导轨对棒的支持力为 $2F_N$,满足

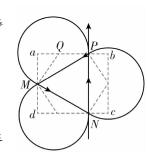
 $2F_{\rm N}\cos 37^{\circ} = mg \qquad (2 \, \hat{\gamma})$



则有 $v_y^2 = 2gh$ ····· (2 分

因为人与滑板 A 的水平速度相同,所以人跳离滑板 A 时相对地面的最小速度大小为

(2)人跳起后,A与B碰撞前后动量守恒,机械能守恒,设碰后A的速度为 v_1 ,B的速度为 v_2 ,则有



$$\frac{1}{2}m_{b}v_{1}^{2} = \frac{1}{2}m_{b}v_{1}^{2} + \frac{1}{2}m_{b}v_{2}^{2} \qquad (2\,9)$$
解符: $v_{1} = -\frac{1}{6}$ m/s, $v_{2} = -\frac{1}{3}$ m/s (2 9)
別者 $m_{b}v_{2} = m_{b}v_{1} = m_{b}v_{2} = m_{b}v_$

解得: $y_n = \frac{16n - 6}{3} \text{ m}(n=1,2,3...)$ (1分)