
ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ
ΠΑΝΕΛΛΑΔΙΚΩΝ ΕΞΕΤΑΣΕΩΝ 2022

ΜΑΘΗΜΑ

ΦΥΣΙΚΗ ΠΡΟΣΑΝΑΤΟΛΙΣΜΟΥ

ΩΡΑ ΑΝΑΡΤΗΣΗΣ

12:45



φροντιστήρια
ΠΟΥΚΑΜΙΣΣΑΣ

Ο ΜΕΓΑΛΥΤΕΡΟΣ ΦΡΟΝΤΙΣΤΗΡΙΑΚΟΣ ΟΜΙΛΟΣ ΣΤΗΝ ΕΛΛΑΔΑ

φροντιστήρια
ΠΟΥΚΑΜΙΣΟΣ



ΠΑΝΕΛΛΑΔΙΚΕΣ ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ Γ' ΤΑΞΗΣ
ΗΜΕΡΗΣΙΩΝ – ΕΣΠΕΡΙΝΩΝ ΓΕΝΙΚΩΝ ΛΥΚΕΙΩΝ

ΗΜΕΡΟΜΗΝΙΑ ΕΞΕΤΑΣΗΣ: 10-6-2022

ΕΞΕΤΑΖΟΜΕΝΟ ΜΑΘΗΜΑ: ΦΥΣΙΚΗ ΠΡΟΣΑΝΑΤΟΛΙΣΜΟΥ

ΠΡΟΤΕΙΝΟΜΕΝΕΣ
ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ

ΘΕΜΑ Α

A1. γ

A2. δ

A3. γ

A4. β

A5.

α) Λάθος

β) Σωστό

γ) Λάθος

δ) Σωστό

ε) Σωστό

ΘΕΜΑ Β

B1.

α) Σωστή απάντηση είναι η (i)

β)

Πείραμα 1

Στη θέση ισορροπίας του συστήματος ισχύει

$$\Sigma \vec{F} = 0 \Rightarrow F_{ελ} = m \cdot g \Rightarrow k \cdot \Delta \ell_o = mg \Rightarrow \Delta \ell_o = \frac{mg}{k}$$

Αφού το σώμα αφήνεται από τη θέση του φυσικού μήκους τότε η θέση αυτή είναι και η ακραία θέση της ταλάντωσης.

Επομένως το πλάτος της ταλάντωσης είναι η αρχική παραμόρφωση του ελατηρίου $A_1 = \Delta \ell_o$

Πείραμα 2

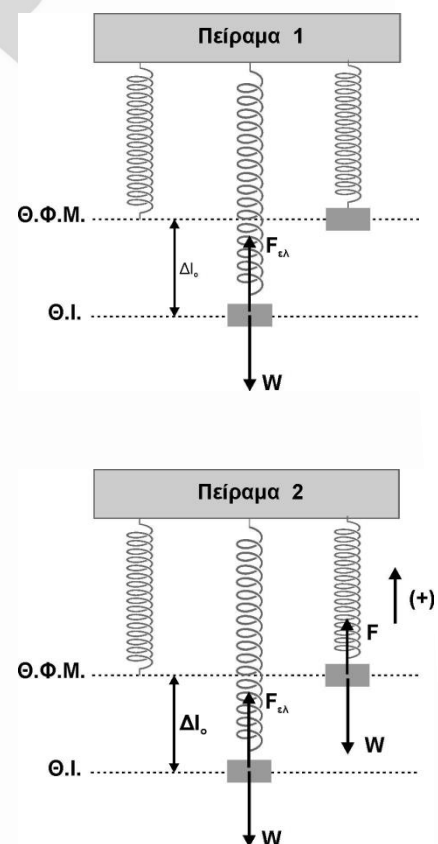
Η αρχική θέση ισορροπίας στη νέα ταλάντωση είναι η ακραία θέση αφού $v=0$.

Η νέα θέση ισορροπίας είναι η θέση φυσικού μήκους αφού

$$\Sigma \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{F}_{ελ} + \vec{F} + \vec{W} = 0 \Rightarrow F_{ελ} + F - W = 0 \Rightarrow F_{ελ} = W - F = mg - mg = 0$$

Επομένως το πλάτος της ταλάντωσης είναι $A_2 = \Delta \ell_o$

Άρα $A_1 = A_2$



B2.

α) Σωστή απάντηση είναι η (ii)

β) Όταν η οπή (1) είναι ανοικτή εφαρμόζουμε την εξίσωση Bernoulli κατά μήκος της ρευματικής γραμμής $E \rightarrow Z$ και έχουμε $P_E + \frac{1}{2} \rho v_E^2 + \rho g \left(H - \frac{5H}{6} \right) = P_Z + \frac{1}{2} \rho v_1^2$ όμως

$$v_1 = \sqrt{2g \left(H - \frac{5H}{6} \right)} \Rightarrow v_1 = \sqrt{2g \frac{H}{6}}$$

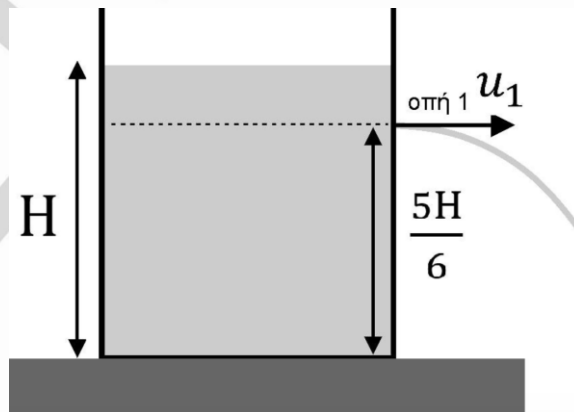
Η παροχή από την οπή (1) θα είναι $\Pi_1 = A \cdot v_1 = A \cdot \sqrt{2g \frac{H}{6}}$ (1)

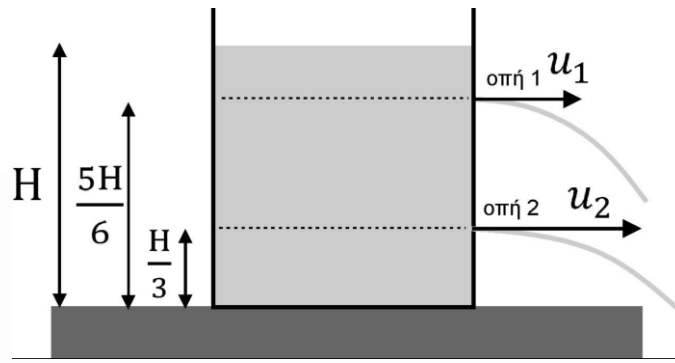
Όταν είναι και οι δύο οπές ανοικτές :

$$\Pi_2 = A \cdot v_2 = A \cdot \sqrt{2g \left(H - \frac{H}{3} \right)} = A \cdot \sqrt{2g \frac{2H}{3}} = A \cdot \sqrt{\frac{4gH}{3}} \quad (2)$$

$$(1), (2) \Rightarrow \frac{\Pi_1}{\Pi_2} = \frac{A \sqrt{2g \frac{H}{6}}}{A \sqrt{4g \frac{H}{3}}} = \frac{1}{2} \Rightarrow \Pi_2 = 2\Pi_1$$

$$\text{Επομένως } \Pi_{1,2} = \Pi_1 + \Pi_2 = 3\Pi_1 \Rightarrow \Pi_{1,2} = 3\Pi_1 \Rightarrow \frac{V}{\Delta t_2} = 3 \frac{V}{\Delta t_1} \Rightarrow \frac{\Delta t_2}{\Delta t_1} = \frac{1}{3}$$





B3.

α) Σωστή απάντηση είναι η (iii)

β) Το ποσοστό της αρχικής κινητικής ενέργειας του σώματος m_1 που μεταβιβάζεται στο σώμα μάζας m_2 είναι

$$\Pi\% = \frac{|\Delta K_2|}{K_{1\text{αρχ}}} \cdot 100\% = \frac{|\Delta K_1|}{K_{1\text{αρχ}}} \cdot 100\% = \frac{|K_{1\text{τελ}} - K_{1\text{αρχ}}|}{K_{1\text{αρχ}}} \cdot 100\% \Rightarrow$$

$$\Pi\% = \frac{\left| \frac{\left(\frac{P_1}{5}\right)^2}{2m_1} - \frac{P_1^2}{2m_1} \right|}{\frac{P_1^2}{2m_1}} \cdot 100\% = 96\%$$

ΘΕΜΑ Γ

Γ1. Όταν ο διακόπτης δ_1 είναι κλειστός και ο διακόπτης δ_2 είναι ανοικτός το

κύκλωμα ΓΛΚΑΓ διαρρέεται από ρεύμα σταθερής έντασης: $I_0 = \frac{E}{R_{ΚΛ} + r}$

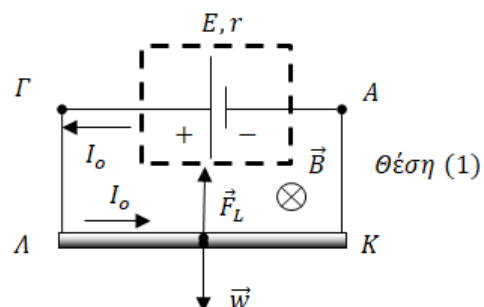
$$I_0 = 3A$$

Για να ισορροπεί ο ΚΛ:

$$\Sigma F = 0$$

$$w = F_{1L}$$

$$mg = B \cdot I_0 \cdot l$$



$$\text{Άρα } B = \frac{mg}{I_0 \cdot l}$$

$$B = 1T$$

Η κατεύθυνση του \vec{B} είναι κάθετη στο επίπεδο με φορά από τον αναγνώστη προς τη σελίδα όπως στο σχήμα.

Γ2. Όταν δ_1 ανοικτός και δ_2 κλειστός για τη συσκευή: $P_K = \frac{V_K^2}{R_\Sigma}$ άρα

$$R_\Sigma = \frac{V_K^2}{P_K}$$

$$R_\Sigma = 6\Omega$$

$$\frac{1}{R_{\varepsilon\xi}} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_\Sigma}$$

$$\text{Άρα: } R_{\varepsilon\xi} = 2\Omega$$

Όταν ο δ_2 κλείνει και ανοίγει ο δ_1 , ο αγωγός ΚΛ αρχίζει να επιταχύνεται προς τα κάτω λόγω του βάρους. Αποκτά \vec{u} κάθετη στον αγωγό και κάθετη στο μαγνητικό πεδίο \vec{B} άρα εμφανίζεται στα άκρα του Η.Ε.Δ επαγωγής μέτρου: $E_{\varepsilon\pi} = Bul$

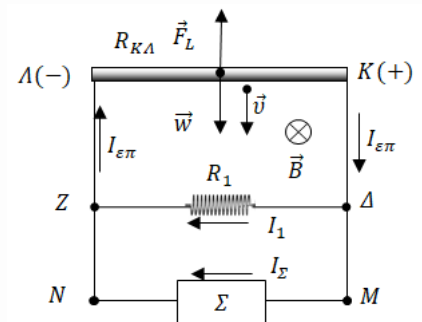
Επειδή κλείνει το κύκλωμα δημιουργείται επαγωγικό ρεύμα:

$$I_{\varepsilon\pi} = \frac{E_{\varepsilon\pi}}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}} = \frac{Bul}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}}$$

Στον ΚΛ ασκείται δύναμη Laplace αντίθετης φοράς από την ταχύτητα \vec{u} , όπως φαίνεται στο σχήμα.

Η συνισταμένη δύναμη στο ΚΛ είναι:

$$\Sigma F = mg - F_L = ma$$



$$\Sigma F = mg - BI_{\varepsilon\pi}l = ma$$

$$\Sigma F = mg - \frac{B^2 l^2 u}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}} = ma$$

Όσο η ταχύτητα αυξάνεται, η επιτάχυνση μειώνεται. Η κίνηση του αγωγού είναι επιταχυνόμενη με το μέτρο της επιτάχυνσης συνεχώς να μειώνεται, όπου κάποια στιγμή $a=0$ οπότε ο αγωγός αποκτά σταθερή ταχύτητα.

Όταν $\Sigma F = 0$ ο αγωγός αποκτά οριακή ταχύτητα.

$$mg - \frac{B^2 l^2 u_{ορ}}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}} = 0$$

$$\text{Άρα } u_{ορ} = 12 \text{ m/s}$$

$$\Gamma 3. \vec{\Sigma F} = \frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t}$$

$$\Sigma F = mg - \frac{B^2 l^2 u}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}}$$

Όταν $u = \frac{u_{ορ}}{2}$, $\Sigma F = 1,5 \text{ N}$ άρα το μέτρο του ρυθμού μεταβολής της ορμής είναι

$$\frac{\Delta p}{\Delta t} = 1,5 \frac{\text{kgm}}{\text{s}^2} \text{ με κατεύθυνση ομόρροπη του βάρους.}$$

$$\Gamma 4. \text{Όταν } u = u_{ορ} = 12 \text{ m/s}$$

$$I_{\varepsilon\pi} = \frac{Bu_{ορ}l}{R_{\varepsilon\xi} + R_{K\Lambda}}$$

$$I_{\varepsilon\pi} = 3 \text{ A}$$

Η τάση στα άκρα της συσκευής είναι:

$$V_{\Sigma} = I_{\varepsilon\pi} R_{\varepsilon\xi}$$

$$V_{\Sigma} = 6 \text{ V}$$

$$V_{\Sigma} = V_K$$

Άρα η συσκευή λειτουργεί κανονικά.

ΘΕΜΑ Δ

Δ1. Το σύστημα ισορροπεί

$$\sum \vec{\tau}_\Gamma = 0 \Leftrightarrow \vec{\tau}_{W_\Sigma} + \vec{\tau}_{T_1} + \vec{\tau}_{N_B} = 0 \Rightarrow$$

$$W_\Sigma \cdot \frac{\ell}{2} \cdot \sigma\upsilon\nu\varphi - T_1 \cdot \frac{\ell}{2} \cdot \eta\mu\varphi + N_B \cdot \frac{\ell}{2} \cdot \sigma\upsilon\nu\varphi = 0 \Rightarrow$$

$$10 \cdot 0,6 - 10,5 \cdot 0,8 + N_B \cdot 0,6 = 0 \Leftrightarrow N_B = 4\text{N}$$

Δ2.

Η ροπή αδράνειας της ράβδου είναι ίση με

$$I_{ολ(\Gamma)} = I_{cm} + m \cdot \left(\frac{\ell}{2}\right)^2 = \frac{1}{12} M_P \ell^2 + m \cdot \frac{\ell^2}{4} = 2\text{kg} \cdot \text{m}^2$$

$$\sum \vec{\tau}_{(\Gamma)} = I_{ολ} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow W_\Sigma \cdot \frac{\ell}{2} \cdot \sigma\upsilon\nu\varphi = 2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow 10 \cdot 1 \cdot 0,6 = 2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} = 3 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$$

$$\left(\frac{dL}{dt}\right)_{\rho\alpha\beta\delta} = I_{\rho\alpha\beta\delta(\Gamma)} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \left(\frac{dL}{dt}\right)_{\rho\alpha\beta\delta} = 1 \cdot 3 = 3\text{kg} \cdot \frac{\text{m}^2}{\text{s}^2} \text{ και με κατεύθυνση}$$

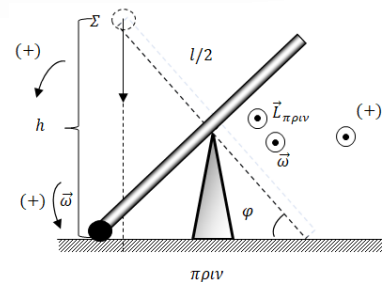
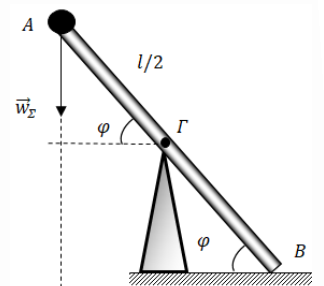
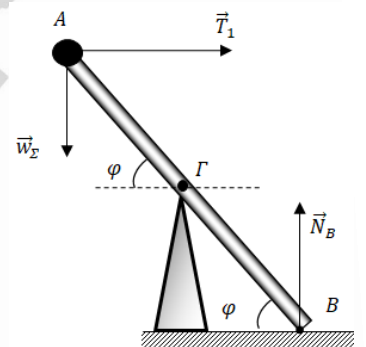
όπως το σχήμα.

Δ3.

Εφαρμόζουμε το θεώρημα έργου-ενέργειας (1) σε (2)

$$K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{ολ} \Rightarrow K_2 - K_1 = W_W \Rightarrow$$

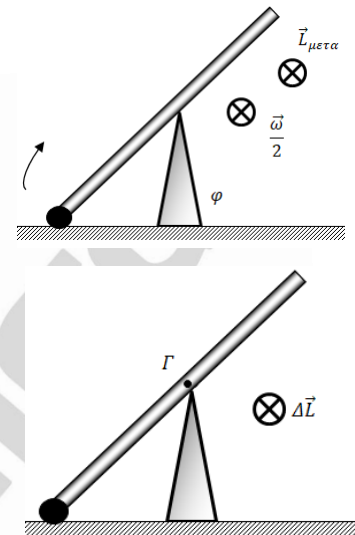
$$\frac{1}{2} \cdot I_{ολ(\Gamma)} \cdot \omega^2 - 0 = m \cdot g \cdot \ell \cdot \eta\mu\varphi \Rightarrow \omega = 4 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$



$$\Delta \vec{L} = \vec{L}_{τελ(Γ)} - \vec{L}_{αρχ(Γ)} \Rightarrow \Delta L = -I_{ολ(Γ)} \cdot \frac{\omega}{2} - I_{ολ(Γ)} \cdot \omega \Rightarrow \Delta L = -\frac{3}{2} \cdot I_{ολ(Γ)} \cdot \omega \Rightarrow$$

$$\Delta L = -12 \text{kg} \cdot \frac{\text{m}^2}{\text{s}}$$

$$|\Delta L| = 12 \text{kg} \cdot \frac{\text{m}^2}{\text{s}}$$



Δ4.

Το νήμα είναι αβαρές άρα ισχύει ότι $|T'| = |T| = |F|$

$$\Sigma \vec{F} = M_T \cdot a_{cm} \Rightarrow F + T_{στ} = M_T \cdot a_{cm} \Rightarrow 12 + T_{στ} = 7 \cdot a_{cm} \Rightarrow$$

$$T_{στ} = 7 \cdot a_{cm} - 12 \quad (1)$$

$$\Sigma \vec{\tau}_{(O)} = I_O \cdot \alpha_{γων} \Rightarrow F \cdot r - T_{στ} \cdot R = \frac{1}{2} \cdot M_T \cdot R^2 \cdot \frac{a_{cm}}{R}$$

$$\Rightarrow 12 \cdot 0,3 - T_{στ} \cdot 0,4 = \frac{1}{2} \cdot 7 \cdot 0,4 \cdot \alpha_{cm} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 3,6 - T_{στ} \cdot 0,4 = 1,4 \cdot \alpha_{cm} \quad (2)$$

$$(1), (2) \Rightarrow \alpha_{cm} = 2 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

Δ5.

$$\alpha_{γων} = \frac{\alpha_{cm}}{R} = 5 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$$

$$\vec{\alpha}_Z = \vec{a}_{cm} + \vec{a}_{ε_Z} \Rightarrow \alpha_Z = \alpha_{cm} + a_{γων} \cdot r \Rightarrow \alpha_Z = a_{γων} \cdot R + a_{γων} \cdot r \Rightarrow \alpha_Z = 3,5 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

$$\Delta x_Z = \frac{1}{2} \cdot a_Z \cdot t^2 = \frac{1}{2} \cdot 3,5 \cdot 4 = 7 \text{m}$$

$$W_F = F \cdot \Delta x_Z = 7 \cdot 12 = 84 \text{J}$$

