

ΘΕΜΑ Α

A<sub>1</sub>) δ A<sub>2</sub>) β A<sub>3</sub>) α A<sub>4</sub>) γ A<sub>5</sub>) α.Σ β.Σ γ.Λ δ.Λ ε.Σ

ΘΕΜΑ Β

B<sub>1</sub>)  $x = (2k+1)\frac{\lambda}{4} \Rightarrow L = (2 \cdot 1 + 1)\frac{\lambda}{4} \Rightarrow L = \frac{3\lambda}{4} \Rightarrow \lambda = \frac{4L}{3} \Rightarrow v \cdot T_1 = \frac{4L}{3}$

$T_1 = \frac{4L}{3v}$  (1)

$x = (2k+1)\frac{\lambda}{4} \Rightarrow L = (2 \cdot 2 + 1)\frac{\lambda}{4} \Rightarrow L = \frac{5\lambda}{4} \Rightarrow \lambda = \frac{4L}{5} \Rightarrow v \cdot T_2 = \frac{4L}{5}$

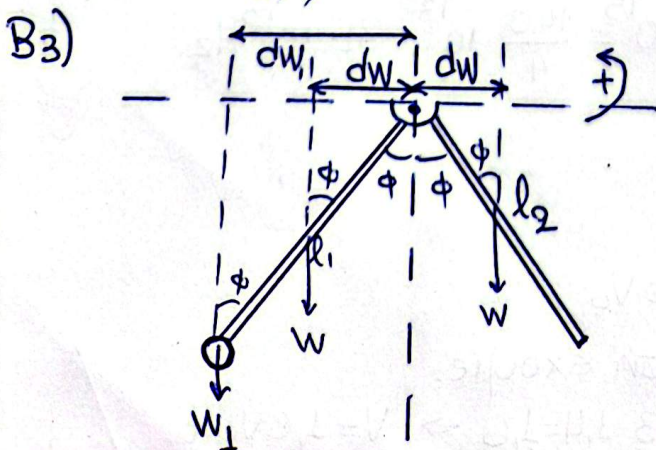
$T_2 = \frac{4L}{5v}$  (2)

$\frac{T_1}{T_2} = \frac{\frac{4L}{3v}}{\frac{4L}{5v}} = \frac{5}{3}$  Σωστή απάντηση: (δ)

B<sub>2</sub>)  $F_1 = \frac{\mu_0 \cdot 2I_1 \cdot I_2}{4\pi \cdot a} \cdot l = \frac{\mu_0 \cdot 2I \cdot 2I}{4\pi \cdot r} \cdot l = \frac{\mu_0 \cdot I^2 \cdot l}{\pi \cdot r}$

$F_2 = \frac{\mu_0 \cdot 2I_1 \cdot I_2'}{4\pi \cdot a'} \cdot l = \frac{\mu_0 \cdot 2I \cdot 4I}{4\pi \cdot \frac{3r}{2}} \cdot l = \frac{16\mu_0 \cdot I^2 \cdot l}{12\pi r} = \frac{4\mu_0 \cdot I^2 \cdot l}{3\pi r}$

$\frac{F_1}{F_2} = \frac{\frac{\mu_0 \cdot I^2 \cdot l}{\pi \cdot r}}{\frac{4 \cdot \mu_0 \cdot I^2 \cdot l}{3\pi r}} = \frac{1}{\frac{4}{3}} = \frac{3}{4}$  Σωστή απάντηση: (α)



Μοχλοβραχίονες  
 $\eta \mu \phi = \frac{dW}{\frac{dw}{l_1}} \Rightarrow dW = \frac{l_1}{2} \cdot \eta \mu \phi$

Ομοίως,  $dW = \frac{l_2}{2} \cdot \eta \mu \phi$

$dW_1 = l_1 \cdot \eta \mu \phi$



ΘΕΜΑ Δ

Δ1) Στην αρχική θέση ισορροπίας:

$$\Sigma F = 0 \Rightarrow T_V' = F_{el} + W_1 \Rightarrow$$

$$2 = k \cdot \Delta l_1 + 1 \Rightarrow$$

$$1 = 10 \Delta l_1 \Rightarrow$$

$$\Delta l_1 = 0,1 \text{ m.}$$

Στην νέα θέση ισορροπίας:

$$\Sigma F = 0 \Rightarrow F_{el} = W_1 \Rightarrow k \cdot \Delta l_0 = m_1 \cdot g \Rightarrow$$

$$10 \cdot \Delta l_0 = 1 \Rightarrow \Delta l_0 = 0,1 \text{ m.}$$

Το πλάτος της ταλάντωσης θα είναι:

$$A = \Delta l_0 + \Delta l_1 = 0,1 + 0,1 = 0,2 \text{ m.}$$

Το σώμα  $m_1$  βρίσκεται αρχικά ακίνητο

και απέχει απόσταση  $x = +A = +0,2 \text{ m}$  από την ΘΙ.

Αυτό σημαίνει πως  $\phi_0 = \frac{\pi}{2}$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{10}{0,1}} = \sqrt{100} = 10 \text{ rad/s}$$

Άρα  $\boxed{y = 0,2 \eta \mu(10t + \frac{\pi}{2})} \text{ (SI)}$

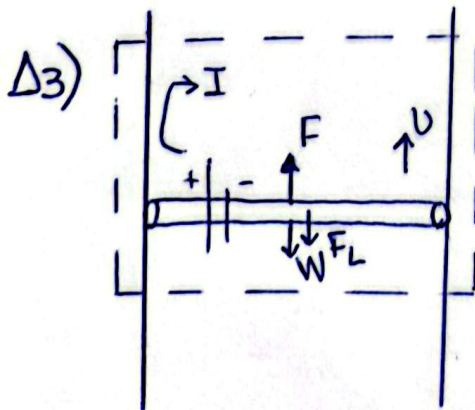
Δ2)  $\frac{k}{E} = \frac{3}{4} \Rightarrow k = \frac{3E}{4}$

ΑΔΕΙ

$$E = k + U \Rightarrow E = \frac{3E}{4} + U \Rightarrow U = \frac{E}{4} \Rightarrow \frac{1}{2} k \cdot y^2 = \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2} k \cdot A^2 \Rightarrow y^2 = \frac{A^2}{4} \Rightarrow$$

$$y = \pm \frac{A}{2}$$

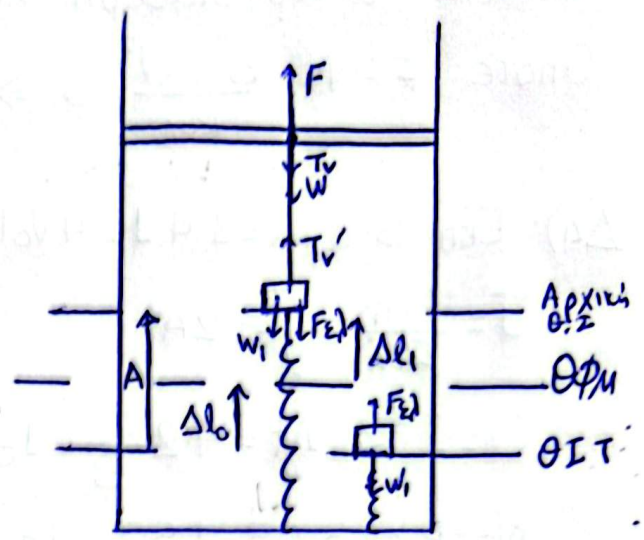
$$|a| = |\omega^2 \cdot y| = |100 \cdot \frac{0,2}{2}| = |100 \cdot 0,1| \Rightarrow \boxed{a = 10 \text{ m/s}^2}$$



Μόλις κλείει το νήμα, η  $F > W$  οπότε η ράβδος επιταχύνεται προς τα πάνω. Εμφανίζεται  $E_{ep}$ ,  $I_{ep}$  και  $F_L$ .

$$\text{Ισχύει: } \Sigma F = m \cdot a \Rightarrow F - W - \frac{B^2 \cdot v \cdot l^2}{R_{ολ}} = m \cdot a \Rightarrow$$

Ο αγωγός εκτελεί επιταχυνόμενη κίνηση με σταδιακά μειούμενο μέτρο επιτάχυνσης



Ισορροπία ράβδου:

$$\Sigma F = 0 \Rightarrow F = T_V + W \Rightarrow$$

$$3 = T_V + 1 \Rightarrow T_V = 2 \text{ N.}$$

Κάποια χρονική στιγμή  $\rightarrow a=0$  και τότε ο αγωγός αποκτά  $v=v_{op}$  σταθερή και εκτελεί Ε.Ο.Κ.

$$\text{Οπότε } F - W - \frac{B^2 \cdot v_{op}^2 \cdot l^2}{R_{\text{ολ}}}=0 \Rightarrow v_{op}=4 \text{ m/s}$$

$$\Delta 4) \text{ ΕΕΠ} = B \cdot v_{op} \cdot l = 1 \cdot 4 \cdot 1 = 4 \text{ Volt}$$

$$h = v_{op} \Delta t = 4 \cdot \frac{1}{8} = 0,5 \text{ m.}$$

$$I = \frac{\text{ΕΕΠ}}{R_{\text{ολ}}} = \frac{4}{2} = 2 \text{ A}$$

$$Q = I^2 \cdot R_{\text{ολ}} \cdot \Delta t = 4 \cdot 2 \cdot \frac{1}{8} = 1 \text{ Joule.}$$

$$W_F = F \cdot h = 3 \cdot 0,5 = 1,5 \text{ Joule}$$

$$\pi\% = \frac{Q}{W_F} \cdot 100 = \frac{200}{3} \%$$