

第 34 届全国中学生物理竞赛预赛试卷

参考解答与评分标准

一、选择题.

本题共 5 小题,每小题 6 分.在每小题给出的 4 个选项中,有的小题只有一项符合题意,有的小题有多项符合题意.把符合题意的选项前面的英文字母写在每小题后面的方括号内.全部选对的得 6 分,选对但不全的得 3 分,有选错或不答的得 0 分.

1. [BCD]; 2. [D]; 3. [ACD]; 4. [C]; 5. [D]

二、填空题.把答案填在题中的横线上.只要给出结果,不需写出求得结果的过程.

6. (10 分)

答案: 2.2

7. (10 分)

答案: 3:2

8. (10 分)

答案: $3\mu C$

9. (10 分)

答案: $(20, -\frac{20}{2}\sqrt{3}, 0)$ 或 $(20, -\frac{20}{2}\sqrt{3})$

10. (10 分)

答案: 不守恒

墙壁对弹簧有作用力(外力),且在运动参考系中,该力的作用点有位移,所做的功不为零

三、计算题.

计算题的解答应写出必要的文字说明、方程式和重要的演算步骤,只写出最后结果的不给分.有数值计算的,答案中必须明确写出数值和单位.

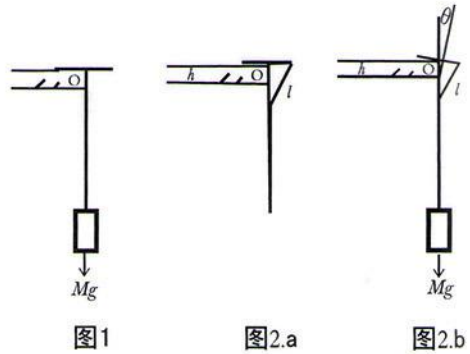
11. (20 分)

(1)若没有火柴棍 B 和 C,则挂重物时在过 A 的竖直平面内的情景如图 1 所示.因棉线直径 $d \neq 0$,棉线的中心轴线到 O 点的距离为 $\frac{d}{2}$,重物相对于支撑点 O 有一力矩

$$L = \frac{d}{2} Mg \quad \text{①}$$

式中 M 为重物的质量, g 为重力加速度的大小,此力矩会使火柴棍转动直至掉下。

(2) 如题图所示的结构可以稳定地悬挂起重物, 当重物和火柴棍的质量趋于零 (未挂重物) 时, 在过火柴棍 A 的竖直平面内的情景应如图 2. a 所示。由题设, 火柴棍与桌沿、火柴棍与棉线以及火柴棍之间都足够粗糙 (可以没有滑动), 可形成一个稳定的三脚架结构。由于火柴棍 A 水平, 火柴棍 B 的下端正好在 A 的中点的正下方, 由几何关系知, 火柴棍 A 和 B 之间的夹角为



$$\alpha = 60^\circ \quad \text{②}$$

(由于 $d \ll l$, 此时忽略了棉线的粗细), 桌面上表面边沿 O 点到火柴棍 B 的下端 (即火柴棍 C 的中点) 的距离为

$$L = \frac{\sqrt{3}}{2}l \quad \text{③}$$

又由于火柴棍 C 水平, 由几何关系知, 从 O 点到火柴棍 C 两端的距离均为 l 。

值得指出的是, 据题意, 前面提及的三脚架结构在重物质量逐渐增大时是稳定的: 因为根据题意, 火柴棍与棉线之间是足够粗糙的, 以至于跨过火柴棍 A 的棉线与它所连接的火柴棍 C 形成的正三角形能得以保持, 且火柴棍 C 也继续保持水平, 因而火柴棍 B 与 A 之间的夹角也能得以保持不变, 从而在图 2. b 中, 火柴棍 A 和 B 之间的夹角仍然为 60° 。

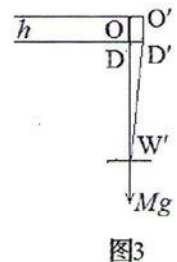
小心地挂上重物, 在过火柴棍 A 的竖直平面内的情景如图 2. b 所示。这时, 火柴棍 A 受到四个力的作用: 火柴棍 B 对它的头部的斜向上的推力、跨过火柴棍 A 的中部的细棉线对它的竖直向下的压力、桌面上边沿 O 点对它的正压力和静摩擦力。火柴棍 A 与桌面之间静摩擦力在一定范围内可以保证火柴棍 A 所受合力为零。同时, 由于力矩 L 的作用, 火柴棍 A 会绕 O 点转动, 通过火柴棍 B 的带动, 绕过 A 连结火柴棍 C 两端的棉线将绕桌面下表面的边沿转过一小角度, 使重物向左平移; 当重物向左平移的距离达到 $\frac{d}{2}$ 时, 重物处于桌沿 O 的正下方, 重力作用线恰好过支点 D (见图 3), 因而对 D 点的力矩为零, 整个系统不会转动, 从而达到稳定平衡。设此时过 A 连结火柴棍 C 两端的棉线绕桌面下表面的边沿转过的角度 $\angle DW'D' = \theta$, 如示意图 3 所示; 图中 D 是桌面下表面边沿,

且
$$OO' = DD' = \frac{d}{2},$$

$$OD = O'D' = h$$

W' 是火柴棍 C 的中点, 显然

$$D'W' = L - h = \frac{\sqrt{3}}{2}l - h \quad \text{④}$$



在直角 $\triangle DW'D'$ 中,由几何关系得

$$\sin\theta = \frac{\frac{d}{2}}{\frac{\sqrt{3}}{2}l - h} \quad (5)$$

或

$$\theta = \arcsin \frac{d}{\sqrt{3}l - 2h} \quad (6)$$

评分参考:第(1)问5分,①式3分,结论正确2分;第(2)问15分,②式3分,说明“三脚架结构是稳定的”给3分,③④式各3分,⑤或⑥式3分。

12. (20分)

(1) 该方形线框的质量

$$m = 4L\pi r_0^2 \rho \quad (1)$$

方形线框的重力相对于 AB 边的力矩为

$$\begin{aligned} L_g &= mg \frac{L}{2} \cos\theta \\ &= 4L\pi r_0^2 \rho g \frac{L}{2} \cos\theta = 2L^2 \pi r_0^2 \rho g \cos\theta \end{aligned} \quad (2)$$

(2) 拉力 F 的力矩为

$$L_F = FL \cos\theta \quad (3)$$

对于线圈 abcd 四条边来说, ab 边为转轴, bc 和 da 边产生的安培力相互抵消, 力矩之和为零, 只有 cd 边产生安培力的力矩。设 cd 边受到的安培力为 F_A , 有

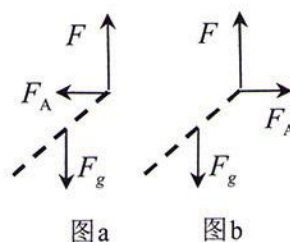
$$L_A = F_A L \sin\theta \quad (4)$$

该系统稳定, 所以重力 F_g 的力矩 L_g 、安培力 F_A 的力矩 L_A 和拉力 F 的力矩 L_F 平衡。有两种情况 (受力图分别如图 a 和图 b 所示, 图中虚线是线框 ab 边和 cd 边中点的连线):

$$L_A = L_g - L_F \quad (5)$$

或

$$L_A = L_F - L_g \quad (6)$$



所以安培力 F_A 的力矩为

$$L_A = 2L^2 \pi r_0^2 \rho g \cos\theta - FL \cos\theta \quad (7)$$

或

$$L_A = FL \cos\theta - 2L^2 \pi r_0^2 \rho g \cos\theta \quad (8)$$

由④⑦⑧式得

$$F_A = (2L\pi r_0^2 \rho g - F) \cot\theta \quad \text{⑨}$$

或

$$F_A = (F - 2L\pi r_0^2 \rho g) \cot\theta \quad \text{⑩}$$

(3) 这时通过线框的磁通量为

$$\phi(\theta) = L^2 B \cos\theta \quad \text{⑪}$$

感应电动势为

$$\varepsilon = \frac{\Delta\phi}{\Delta t} = L^2 \cos\theta \left| \frac{\Delta B}{\Delta t} \right| \quad \text{⑫}$$

设该方形线框的电阻为 R ，由电阻定律有

$$R = \frac{4L}{\sigma\pi r_0^2} \quad \text{⑬}$$

由⑫⑬式得，该方形线框上的感应电流为

$$i = \frac{\varepsilon}{R} = \frac{L}{4} \sigma\pi r_0^2 \cos\theta \left| \frac{\Delta B}{\Delta t} \right| \quad \text{⑭}$$

cd 边所受到的安培力的大小为

$$F_A = iBL = \frac{L^2}{4} \sigma\pi r_0^2 B \cos\theta \left| \frac{\Delta B}{\Delta t} \right| \quad \text{⑮}$$

由⑨⑩⑮及 $F=0$ 式得

$$\left| \frac{\Delta B}{\Delta t} \right| = \frac{8\rho g}{BL\sigma\sin\theta} \quad \text{⑯}$$

评分参考：第(1)问2分，①②式各1分；第(2)问8分，③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩式各1分；第(3)问10分，⑪⑫各2分，⑬式1分，⑭⑮式各2分，⑯式1分。

13. (20分)

(1) 设大气压强为 p_0 。初态：I室内气体压强为 p_1 ；III室内气体压强为 p'_1 ，气柱的长度为 l' 。末态：I室内气体压强为 p_2 ；III室内气体压强为 p'_2 。由初态到末态：活塞左移距离为 d 。对初态应用气体状态方程，对I室内气体有

$$p_1 l S = \nu RT_1 \quad \text{①}$$

对II室内气体有

$$p_0 \left(\frac{l}{2} \times S + \frac{l}{2} \times 2S \right) = \frac{3}{2} \nu_0 RT_1 \quad \text{②}$$

对III室内气体有

$$p'_1 l' (2S) = (2\nu) RT_1 \quad \text{③}$$

由力学平衡条件有

$$p'_1 (2S) = p_1 S + p_0 (2S - S) \quad \text{④}$$

由题给条件和①②③④式得

$$l' = \frac{\nu_2}{\nu_1 + \nu_0} l = \frac{2\nu}{\nu + \nu_0} l \quad (5)$$

(2) 对末态应用气体状态方程, 对 I 室内气体有

$$p_2 (l - d) S = \nu RT_2 = \nu R 2T_1 \quad (6)$$

对 III 室内气体有

$$p'_2 (l' + d) (2S) = (2\nu) RT'_2 \quad (7)$$

由力学平衡条件有

$$p'_2 (2S) = p_2 S + p_0 (2S - S) \quad (8)$$

联立②⑤⑥⑦⑧式和题给条件得

$$T'_2 = \frac{2\nu l + (\nu + \nu_0) d}{(l - d)(\nu + \nu_0)} \left(1 + \frac{\nu_0}{2\nu} \frac{l - d}{l}\right) T_1 \quad (9)$$

(3) 大气对密闭气体系统做的功为

$$W = p_0 (2S - S) (-d) = -p_0 S d = -\frac{d}{l} \nu_0 R T_1 \quad (10)$$

已利用②式。系统密闭气体内能增加量为

$$\Delta U = \nu C (T_2 - T_1) + (2\nu) C (T'_2 - T_1) = \nu C (2T'_2 - T_1) \quad (11)$$

由⑨⑪式得

$$\begin{aligned} \Delta U &= \frac{2\nu l + (\nu + \nu_0) d}{(l - d)(\nu + \nu_0)} \left(2\nu + \frac{l - d}{l} \nu_0\right) C T_1 - \nu C T_1 \\ &= \left[\frac{2\nu l + (\nu + \nu_0) d}{(l - d)(\nu + \nu_0)} \left(2 + \frac{l - d}{l} \frac{\nu_0}{\nu}\right) - 1 \right] \nu C T_1 \end{aligned} \quad (12)$$

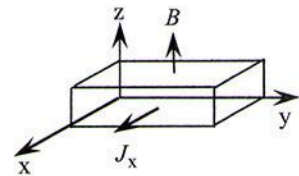
密闭气体系统吸收的热量为

$$Q = \Delta U - W = \left[\frac{2\nu l + (\nu + \nu_0) d}{(l - d)(\nu + \nu_0)} \left(2 + \frac{l - d}{l} \frac{\nu_0}{\nu}\right) - 1 \right] \nu C T_1 + \frac{d}{l} \nu_0 R T_1 \quad (13)$$

评分参考: 第 (1) 问 9 分, ①②③④式各 2 分, ⑤式 1 分; 第 (2) 问 4 分, ⑥⑦⑧⑨式各 1 分; 第 (3) 问 7 分, ⑩⑪各 2 分, ⑫式 1 分, ⑬式 2 分。

14. (20 分) 解:

为确定起见, 取坐标系如图所示, 磁场沿 z 方向, 通电电流密度 J_x 沿 x 方向。设半导体材料中的载流子空穴和电子沿 x 方向的平均速率分别为 $(v_p)_x$ 和 $(v_n)_x$, 沿 x 方向的电流密度为



$$J_x = ep (v_p)_x + (-e) n (-v_n)_x \quad (1)$$

式中

$$(v_p)_x = \mu_p E_x \quad \text{②}$$

$$(-v_n)_x = -\mu_n E_x \quad \text{③}$$

如果沿 x 方向的电流中只有一种载流子，则当作用于载流子的洛仑兹力与霍尔电场的作用力平衡时，霍尔电场达到稳定，如金属导体。在半导体中，存在两种载流子，两种载流子受到的外磁场的洛仑兹力方向相同，受到的霍尔电场力方向相反，两种载流子受到的洛仑兹力不可能同时与霍尔电场力平衡，所以在半导体样品内存在载流子的横向流动，当任何时刻流向样品同一侧面的空穴数与电子数相等时，霍尔电场便达到稳定。设两种载流子的横向平均速率分别为 $(v_p)_y$ 和 $(v_n)_y$ 则横向电流密度为

$$J_y = ep(-v_p)_y + (-e)n(-v_n)_y \quad \text{④}$$

这时，空穴在横向受到的作用力的大小为

$$F_{py} = e[E_y - (v_p)_x B_z] \quad \text{⑤}$$

电子在横向受到的作用力的大小为

$$F_{ny} = (-e)[E_y - (-v_n)_x B_z] \quad \text{⑥}$$

故两种载流子的横向平均速度为

$$(-v_p)_y = \mu_p [E_y - (v_p)_x B_z] \quad \text{⑦}$$

$$(-v_n)_y = -\mu_n [E_y + (v_n)_x B_z] \quad \text{⑧}$$

霍尔电场达到稳定时有

$$J_y = 0 \quad \text{⑨}$$

由④⑦⑧⑨及②③各式得

$$E_y = \frac{p\mu_p^2 - n\mu_n^2}{(p\mu_p + n\mu_n)} E_x B_z \quad \text{⑩}$$

根据霍尔系数的定义以及①②③⑩式得

$$R_H = \frac{1}{e} \frac{p\mu_p^2 - n\mu_n^2}{(p\mu_p + n\mu_n)^2} \quad \text{⑪}$$

评分参考：①式 2 分，②③式各 1 分，④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪式各 2 分。

15. (20 分)

解：

(1) 为普遍起见，设两个物体质量分别为 m_1 和 m_2 ，初速度分别为 v_1 和 0，发生完全非弹性碰撞后共同速度为 v ，则碰前的动能

$$E = \frac{1}{2} m v_1^2 \quad \text{①}$$

由于细绳拉紧前后时间间隔极短，可以忽略摩擦阻力，故前后动量守恒，有

$$m_1 v_1 = (m_1 + m_2) v \quad \text{②}$$

碰后的动能之和（即系统剩余动能）为

$$E' = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)v^2 \quad \text{③}$$

由①②③式得

$$E' = \frac{m_1}{m_1 + m_2}E \quad \text{④}$$

损失的动能为

$$\Delta E = E - E' = \frac{m_2}{m_1 + m_2}E$$

设第 1 个滑扣以速度 v_{10} 开始运动

$$E_0 = \frac{1}{2}mv_{10}^2 \quad \text{⑤}$$

在第 1 个滑扣滑动距离 L 、第 1 与第 2 个滑扣之间的细绳刚拉紧前的瞬间，系统剩余动能为

$$E_{1f} = E_0 - \mu mgL \quad \text{⑥}$$

在第 1 个滑扣与第 2 个滑扣之间的细绳刚拉紧后的瞬间，系统剩余动能为（根据④式）

$$E_{20} = \frac{1}{1+1}E_{1f} = \frac{1}{2}E_{1f} \quad \text{⑦}$$

在第 1、2 个滑扣共同滑动距离 L 、第 2 与第 3 个滑扣之间的细绳刚拉紧前的瞬间，系统剩余动能为

$$\begin{aligned} E_{2f} &= E_{20} - 2\mu mgL \\ &= \frac{1}{2}(E_0 - \mu mgL) - 2\mu mgL \\ &= \frac{1}{2}E_0 - \frac{1}{2}(1^2 + 2^2)\mu mgL \end{aligned} \quad \text{⑧}$$

在第 2 与第 3 个滑扣之间的细绳刚拉紧后的瞬间，系统剩余动能为（根据④式）

$$E_{30} = \frac{2}{2+1}E_{2f} = \frac{2}{3}E_{2f} \quad \text{⑨}$$

在第 1、2、3 个滑扣共同滑动距离 L 、第 3 与第 4 个滑扣之间的细绳刚拉紧前的瞬间，系统剩余动能为

$$\begin{aligned} E_{3f} &= E_{30} - 3\mu mgL \\ &= \frac{2}{3} \left[\frac{1}{2}E_0 - \frac{1}{2}(1^2 + 2^2)\mu mgL \right] - 3\mu mgL \\ &= \frac{1}{3}E_0 - \frac{1}{3}(1^2 + 2^2 + 3^2)\mu mgL \end{aligned} \quad \text{⑩}$$

依次类推，在第 k 个与第 $k+1$ 个滑扣之间的细绳刚拉紧前的瞬间，系统剩余动能为

$$\begin{aligned}
 E_{kf} &= \frac{1}{k}E_0 - \frac{1}{k}(1^2 + 2^2 + \cdots + k^2)\mu mgL \\
 &= \frac{1}{k}E_0 - \frac{1}{k} \frac{k(k+1)(2k+1)}{6} \mu mgL \\
 &= \frac{1}{k}E_0 - \frac{(k+1)(2k+1)}{6} \mu mgL, \quad 1 \leq k \leq n-2
 \end{aligned}$$

于是, 在第 $(n-2)$ 个与第 $(n-1)$ 个滑扣之间的细绳刚拉紧前的瞬间, 系统剩余动能为

$$E_{(n-2)f} = \frac{1}{n-2}E_0 - \frac{(n-1)(2n-3)}{6} \mu mgL \quad (11)$$

在第 $(n-2)$ 与第 $(n-1)$ 个滑扣之间的细绳刚拉紧后的瞬间, 系统剩余动能为

$$E_{(n-1)0} = \frac{n-2}{n-1}E_{(n-2)f} = \frac{1}{n-1}E_0 - \frac{(n-2)(2n-3)}{6} \mu mgL \quad (12)$$

由⑪⑫式可知, 若

$$\frac{(n-1)(n-2)(2n-3)}{6} \mu mgL < E_0 < \frac{n(n-1)(2n-1)}{6} \mu mgL \quad (13)$$

则从第 1 个滑扣开始的 $(n-1)$ 个滑扣都依次拉紧, 且可继续滑行距离 l ($0 < l < L$) 后静止。因而有

$$E_{(n-1)0} = \frac{1}{n-1}E_0 - \frac{(n-2)(2n-3)}{6} \mu mgL = (n-1)\mu g l \quad (14)$$

由⑮⑭式得

$$v_{10} = \sqrt{\left[\frac{(n-2)(2n-3)}{3}L + 2(n-1)l \right] (n-1)\mu g} \quad (15)$$

(2) 整个过程中克服摩擦力所做的功为

$$\begin{aligned}
 W &= \mu mgL + \mu(2m)gL + \mu(3m)gL + \cdots + \mu[(n-2)m]gL + \mu[(n-1)m]gl \\
 &= \mu mgL [1 + 2 + 3 + \cdots + (n-2)] + \mu(n-1)mgl \\
 &= \left[\frac{(n-2)}{2}L + l \right] (n-1)\mu mg \quad (16)
 \end{aligned}$$

(3) 在整个过程中仅仅由于细线拉紧引起的总能量损失为

$$\begin{aligned}
 \Delta E &= \frac{1}{2}mv_{10}^2 - W \\
 &= \frac{1}{2} \left[\frac{(n-2)(2n-3)}{3}L + 2(n-1)l \right] (n-1)\mu mg - \left[\frac{(n-2)}{2}L + l \right] (n-1)\mu mg \\
 &= \left[\frac{(n-2)(2n-3)}{6}L + (n-1)l \right] (n-1)\mu mg - \left[\frac{(n-2)}{2}L + l \right] (n-1)\mu mg \\
 &= \left[\frac{(n-2)(n-3)}{3}L + (n-2)l \right] (n-1)\mu mg \quad (17)
 \end{aligned}$$

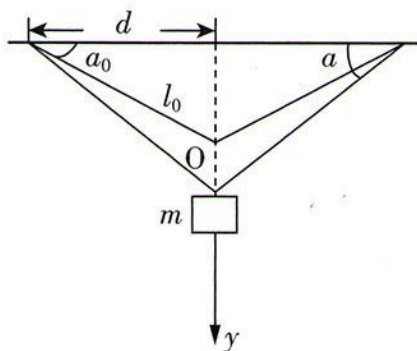
评分参考：第（1）问 16 分，①②式各 2 分，③④⑥⑧⑩⑪式各 1 分，⑫⑬⑮式各 2 分；第（2）问 2 分，⑯式 2 分；第（3）问 2 分，⑰式 2 分。

16. (20 分)

(1) 取小物块的平衡位置为原点 O ， y 轴的方向竖直向下，如图所示。由牛顿第二定律可知：

$$ma = mg - 2k(l - L)\sin\alpha \quad \text{①}$$

式中 a 为物块的加速度， L 为弹性绳的原长， l 和 α 分别为物块离开平衡位置的位移为 y 时弹性绳的长度和弹性绳与水平面的夹角。由几何关系有



$$l = \sqrt{d^2 + (l_0 \sin\alpha_0 + y)^2} \quad \text{②}$$

$$\sin\alpha = \frac{l_0 \sin\alpha_0 + y}{l} \quad \text{③}$$

式中 $d = l_0 \cos\alpha_0$ 。由于 y 很小， y^2 可略去，利用近似计算公式当 $x \ll 1$ 时， $\sqrt{1+x} \approx 1 + \frac{1}{2}x$ ，注意到 $l_0 = \sqrt{d^2 + (l_0 \sin\alpha_0)^2}$ ，②式可简化为

$$l = l_0 + y \sin\alpha_0 \quad \text{④}$$

将④式代入③式，利用近似计算公式当 $x \ll 1$ 时， $\frac{1}{1+x} \approx 1 - x$ ，并忽略 y^2 项，③式可简化为

$$l_0 \sin\alpha = l_0 \sin\alpha_0 + y \cos^2 \alpha_0 \quad \text{⑤}$$

当小物块处在平衡位置时有

$$mg = 2k(l_0 - L)\sin\alpha_0 \quad \text{⑥}$$

即

$$L = l_0 - \frac{mg}{2k\sin\alpha_0} \quad \text{⑦}$$

将⑤⑥⑦式代入①式，略去 y^2 项，可将①式化成

$$ma = -\left(2k \sin^2 \alpha_0 + \frac{mg \cos^2 \alpha_0}{l_0 \sin\alpha_0}\right)y \quad \text{⑧}$$

上式右端括号中的量是大于零的常量，⑧式可表示为

$$ma = -m\omega^2 y \quad \text{⑨}$$

式中

$$\omega^2 = \frac{2k}{m} \sin^2 \alpha_0 + \frac{g \cos^2 \alpha_0}{l_0 \sin\alpha_0} \quad \text{⑩}$$

⑨式是简谐振动的动力学方程。因此，当 y 很小时，小物块做简谐振动。

(2) 小物块做简谐振动的周期为：

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{2k}{m}\sin^2\alpha_0 + \frac{g}{l_0}\frac{\cos^2\alpha_0}{\sin\alpha_0}}} \quad \text{⑪}$$

将题给数据代入⑪式得

$$T = 1.8\text{s} \quad \text{⑫}$$

(3) 因将小物块拉开距离 $y_0 = 0.010\text{m}$ 时从静止松手，故小物块做简谐振动的振幅为

$$A = 0.010\text{m} \quad \text{⑬}$$

初始时，小物块速度为零，小物块位于最大振幅处，其初相位为

$$\varphi_0 = 0 \quad \text{⑭}$$

圆频率为

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T} = 3.5\text{rad/s} \quad \text{⑮}$$

故在国际单位制中，小物块做简谐振动的方程为

$$y = 0.010 \times \cos(3.5 \times t) \quad \text{⑯}$$

评分参考：第(1)问13分，①式2分，②③④⑤式各1分，⑥式2分，⑦式1分，⑧式2分，⑨⑩式各1分；第(2)问2分，⑪⑫式各1分；第(3)问5分，⑬⑭⑮式各1分，⑯式2分。