

绝密★考试结束前

Z20 名校联盟（浙江省名校新高考研究联盟）2023 届高三第三次联考

物理试题卷

命题：桐乡高级中学 徐金华、陈文龙 审题：余姚中学 向豪 嘉兴一中 黄孝吉 校稿：张洁、施益玲

考生须知：

1. 本卷共 8 页，满分 100 分，考试时间 90 分钟；
2. 答题前，在答题卷指定区域填写班级、姓名、座位号及准考证号并填涂相应数字；
3. 所有答案必须写在答题卷上，写在试卷上无效；
4. 可能用到的相关参数：重力加速度 g 取 10m/s^2
5. 考试结束后，只需上交答题卷。

选择题部分

一、选择题 I （本题共 13 小题，每小题 3 分，共 39 分。每小题列出的四个选项中，只有一项是符合题目要求的，不选、多选、错选均不得分）

下列物理单位属于国际单位制中的基本单位的是

- A. A B. N C. J D. T

2. 2022 年 6 月 17 日，我国第三艘航母“福建号”正式下水，预计今年会进行第一次海试。假设“福建号”离港进行近海海试，航母在海面上航行时，不考虑其质量的变化，下列说法正确的是

- A. 航母加速航行时，其惯性变大
B. 航母由于体型巨大，不能看做质点
C. 航母所受重力和浮力是一对相互作用力
D. 航母上停放的舰载机相对于海面是运动的

3. 如图为一名健身者正在拉绳锻炼，已知健身者质量为 50kg ，双手对绳的拉力均为 100N ，两根绳间夹角 $\theta=60^\circ$ ，两根绳关于上方连接的总绳对称且跟总绳处于同一平面，总绳与竖直方向的夹角为 30° 。若健身者处于静止状态，健身者与地面的动摩擦因数为 0.5，绳的质量忽略不计，则健身者受地面的支持力 F_N 和摩擦力 F_f 分别为

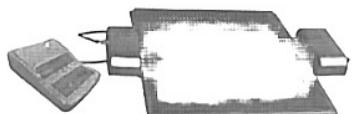
- A. $F_N=350\text{N}$, $F_f=25\text{N}$
B. $F_N=500-50\sqrt{3}\text{N}$, $F_f=50\sqrt{3}\text{N}$
C. $F_N=350\text{N}$, $F_f=50\sqrt{3}\text{N}$
D. $F_N=350\text{N}$, $F_f=175\text{N}$



第 3 题图

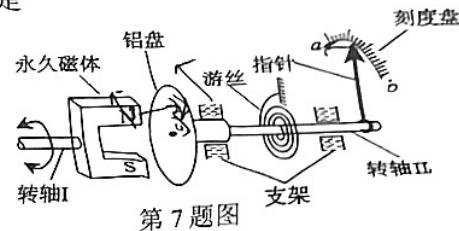
4. 纵跳仪是运动员用来测试体能的一种装备，运动员用力从垫板上竖直跳起，后又自由落回到垫板上，此时仪器上会显示跳起的最大高度。运动员某次测试时，仪器显示的高度为 80cm ，运动员的质量为 60kg ，不计空气阻力，下列说法正确的是

- A. 运动员在空中运动过程中处于超重状态
B. 运动员在空中运动的时间约为 0.4s
C. 运动员起跳时，测试板对其做功为 960J
D. 运动员起跳过程和落回过程中，测试板对其冲量的方向相同



第 4 题图

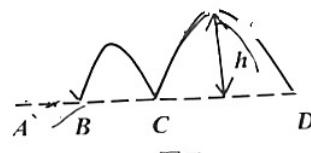
5. 2022年11月30日5时42分中国空间站与神舟十五号载人飞船成功对接，实现两批航天员太空会师的壮举。已知空间站从正常运行圆轨道Ⅰ降低一定高度后在新的圆轨道Ⅱ绕地运行，准备迎接神舟十五号的到来，下列说法中正确的是
- 神舟十五号载人飞船从地球发射的速度大于第二宇宙速度
 - 空间站在圆轨道Ⅱ上绕地运行的周期大于圆轨道Ⅰ
 - 空间站从圆轨道Ⅰ变轨至圆轨道Ⅱ，机械能减少
 - 对接成功后，欲使空间站恢复到原轨道运行，只需点火加速一次就可实现
6. “玉兔二号”月球车在太阳光照射不到时，由同位素 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 电池为其保暖供电。 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 衰变时生成 $^{234}_{92}\text{U}$ 原子核，同时产生 γ 射线，已知 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 半衰期为88年，则
- 这个衰变是 α 衰变
 - γ 射线是 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 原子核跃迁产生的
 - $^{234}_{92}\text{U}$ 原子核的比结合能小于 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 原子核
 - 16个 $^{238}_{94}\text{Pu}$ 原子核经过176年后，一定生成12个 $^{234}_{92}\text{U}$ 原子核
7. 汽车上装有的磁性转速表的内部简化结构如图所示，转轴I可沿图示方向双向旋转，永久磁体同步旋转。铝盘、游丝和指针固定在转轴II上，铝盘靠近永久磁体，当转轴I以一定的转速旋转时，指针指示的转角大小即反映转轴I的转速。下列说法正确的是
- 永久磁体匀速转动时，铝盘中不会产生感应电流
 - 永久磁体逆时针（从左向右看）加速转动时，跟转轴II相连的指针向逆时针方向偏角变大
 - 零刻度线应标在刻度盘的a端
 - 若去掉游丝和指针，使转轴II无阻碍地自由转动，铝盘就能同永久磁体完全同步转动
8. 某动力公司研发出双足人形机器人如图甲所示，通过连续跳跃来测试机器人性能。某次测试时，机器人连续跳跃三次的轨迹如图乙，共跳出14米远的好成绩，假设机器人每次起跳腾空后重心离地的高度都是前一次的2倍，水平位移也是前一次的2倍，机器人在空中运动的总时间为1.32s，已知机器人的质量 $m=50\text{kg}$ ，不计一切阻力，取 $\sqrt{2}=1.4$ ，则下列说法正确的是
- 机器人三次跃起的速度方向不同
 - 机器人第一次跃起到落地的水平位移为 8m
 - 机器人第一次跃起到落地的运动时间为0.15s
 - 机器人跳跃过程中增加的重力势能最多为225J
9. 战绳作为一项超燃脂的运动，十分受人欢迎。一次战绳练习中，某运动达人晃动战绳一端使其上下振动（可视为简谐振动）形成横波。图（甲）、（乙）分别是战绳上P、Q两质点的振动图像，传播方向为P到Q，波长大于1m、小于3m，P、Q两质点在波的传播方向上相距3m，下列说法正确的是



第7题图



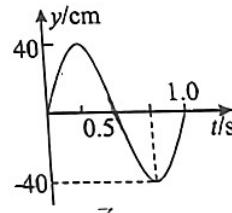
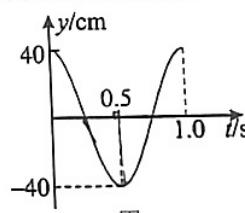
图甲



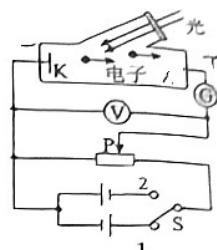
第8题图



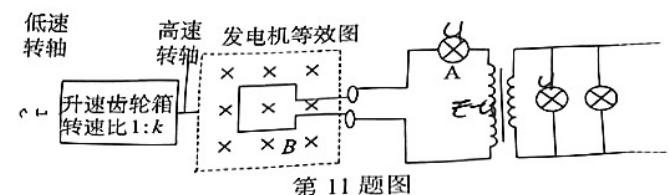
第9题图



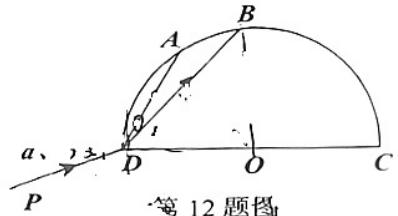
- A. P 、 Q 两质点振动方向始终相反
 B. 该列波的波长可能为 2.4m
 C. 该列波的波速可能为 $\frac{12}{7}\text{m/s}$
 D. 从 $t=0$ 至 $t=1.125\text{s}$, Q 质点运动的路程为 1.8m
10. 用如图所示的光电管研究光电效应的规律, 分别用 a 、 b 、 c 三束单色光照射图中的光电管阴极 K , 先闭合开关 S 接 1, 调节滑动变阻器的滑片位置, 使电流计 G 的示数达到最大值 I_a 、 I_b 、 I_c , 读数大小 $I_c > I_a > I_b$; 然后将开关使 S 接 2, 再次调节滑动变阻器的滑片位置, 使电流计 G 的指针示数恰好为零, 记录三种情况下电压表的示数 U_a 、 U_b 、 U_c , 读数大小 $U_a > U_b = U_c$, 以下判断不正确的是
- A. 三种光的频率一定大于阴极 K 的极限频率
 B. c 光的强度一定大于 b 光的强度
 C. a 光的频率一定大于 b 光的频率
 D. a 光照射光电管逸出光电子的动能一定大于 b 光照射光电管逸出光电子的动能
11. 如图为一风力发电机的模型图, 风带动叶片转动, 升速齿轮箱通过 $1:k$ 的转速比带动发电机线圈高速转动, 线圈产生的交变电流经过理想变压器后向用户端的 m 盏灯泡供电, 其中电路中的 A 灯为指示灯, A 与用户端的灯泡规格完全相同。若某段时间内叶片的转速为 n 转/秒, 电路中的所有灯泡均正常发光, 已知发电机线圈所在处磁场为匀强磁场, 线圈电阻不计, 则下列说法正确的是
- A. 经理想变压器后输出交流电的频率为 kmn
 B. 发电机输出的电压和变压器副线圈的电压比为 $m:1$
 C. 理想变压器原、副线圈的电流比为 $m:1$
 D. 若此时用户突然增多, 则 A 灯变亮, 其余灯泡的亮度变暗
12. 如图所示, $ABCD$ 为半圆柱体玻璃的截面, CD 为直径, O 为圆心, B 为顶点。一束由 a 、 b 两种光组成的复色光沿 PD 方向从真空射入玻璃, a 、 b 光分别从 A 、 B 点射出。则下列说法正确的是
- A. a 光在玻璃中的折射率小于 b 光
 B. b 光传播到 B 点会发生全反射
 C. a 光沿 DA 传播的时间等于 b 光沿 DB 传播的时间
 D. a 光光子的动量小于 b 光光子的动量
13. 如图甲所示为多路导线输电时经常用到的一个六分导线间隔棒, 用于固定和分隔导线, 图乙为其截面图。间隔棒将 6 条输电导线分别固定在一个正六边形的顶点 a 、 b 、 c 、 d 、 e 、 f 上, O 为正六边形的中心。已知通电直导线在周围形成磁场的磁感应强度与电流大小成正比, 与到导线的距离成反比, 假设 a 、 c 、 e



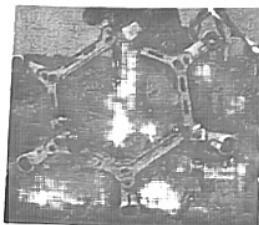
第 10 题图



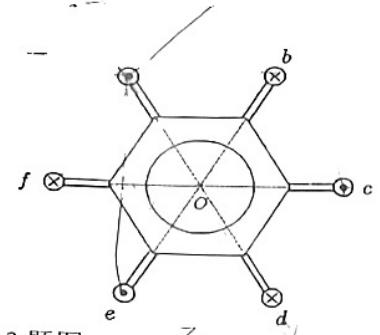
第 11 题图



第 12 题图



甲



第 13 题图

三条输电直导线中电流方向垂直纸面向外， b 、 d 、 f 三条输电直导线中电流方向垂直纸面向里，所有直导线电流大小相等，其中导线 a 对导线 b 的安培力为 F ，下列说法正确的是

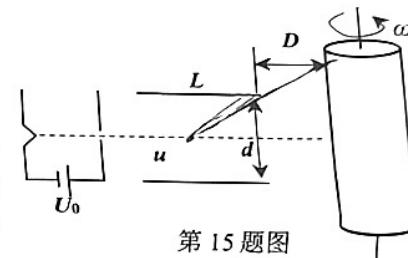
- A. O 点的磁感应强度方向垂直于 cf 向 \downarrow
- B. b 、 c 、 d 、 e 、 f 5根导线在 a 导线处产生磁场的磁感应强度方向沿 aO 指向 O
- C. a 导线所受安培力方向沿 aO 指向 \uparrow
- D. a 导线所受安培力的合力为 $0.5F$

二、选择题Ⅱ（本题共2小题，每小题3分，共6分，每小题列出的四个备选项中至少有一个是符合题目要求的，全部选对得3分，选对但不全的得2分，有选错的得0分）

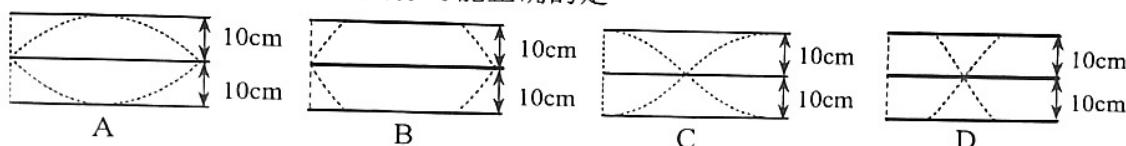
14. 下列说法正确的是

- A. 无线电波的接收，需要先调谐再解调
- B. 在工业上，可利用X射线检查金属构件内部的缺陷
- C. 利用电化学气体传感器可以制成可燃气体报警器
- D. 霍尔元件能把磁感应强度这个磁学量转化为电阻这个电学量

15. 如图所示，电子枪产生的初速度为零的电子经过 $U_0=100V$ 的电场加速，沿中央进入平行板电容器，板间电压 $u=400\sin 2\pi t(V)$ ，板长 L 和板间距离 d 均为10cm，距板右侧 $D=5cm$ 处有一竖直圆筒，圆筒外侧粘贴涂有感光材料的荧光纸，圆筒以角速度 $\omega=4\pi(rad/s)$ 转动，不计电子通过平行板时极板上电压的变化，电子打到荧光纸上留下印迹。然后从圆筒上沿轴线方向剪开荧光纸并展开，剪开位置不同，得到的图像形状也不同，以下图像可能正确的是



第15题图



非选择题部分

三、非选择题（本题共5小题，共55分）

16. 实验题（I、II两题共14分）

I. (7分)

- (1) 某研究小组利用DIS实验装置验证机械能守恒定律。如图1，内置有光电门的重锤通过轻杆与转轴 O 相连，重锤通过遮光片时可记录遮光时间。实验时，重锤从 M 点由静止释放，依次记录其通过每个遮光片所对应的时间 t 。用刻度尺测出每个遮光片距最低点 N 的竖直高度为 h ，重锤质量为 m ，重力加速度为 g 。

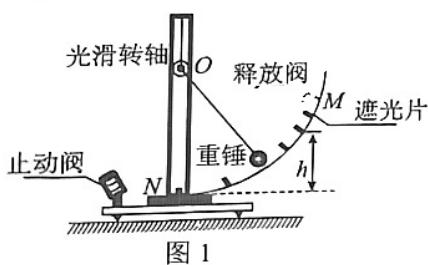


图1

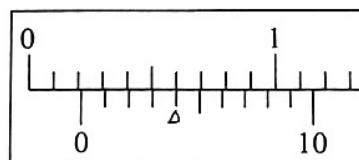


图2

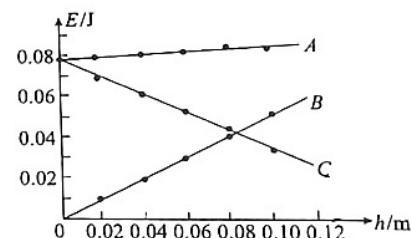


图3

- ① 实验前，用游标卡尺测量遮光片的宽度 d ，其示数如图 2，则 $d = \underline{\hspace{2cm}}$ mm。
 ② 若以最低点 N 为零势能面，选用字母 m 、 h 、 d 、 g 表示物理量，则经过某个遮光片时，重锤的重力势能 $E_p = \underline{\hspace{2cm}}$ ，动能 $E_k = \underline{\hspace{2cm}}$ ；对比通过各遮光片处重锤的机械能 E ($E = E_p + E_k$) 是否相等，可判断机械能守恒与否。
 ③ 为了更直观的处理数据，研究小组绘制了重锤摆下过程中动能、重力势能及机械能随高度变化的图像如图 3 所示，其中重力势能 E_p 的图线应为 $\underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ (选填“ A ”、“ B ”或“ C ”)；仔细比对数据发现，重锤摆下过程中，重力势能减少量 $\underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ 动能增加量 (选填“大于”或“小于”)。

- (2) 在“利用双缝干涉测量光的波长”实验中，将双缝干涉实验装置按图 4 所示安装在光具座上，单缝保持竖直方向，并选用缝间距为 d 的双缝，使单缝与双缝保持平行，调节实验装置使光屏上出现清晰的干涉条纹。下列说法正确的是 () (多选)

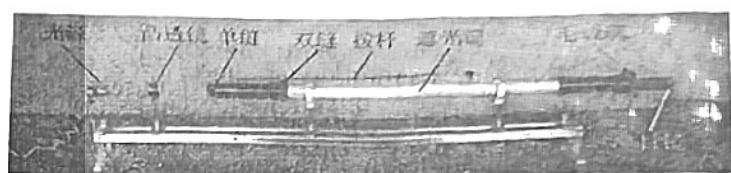
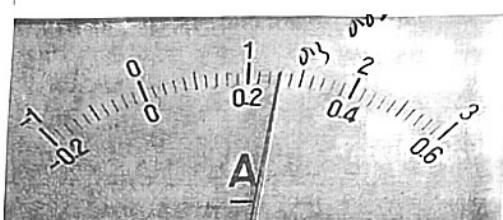
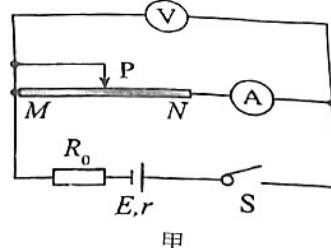


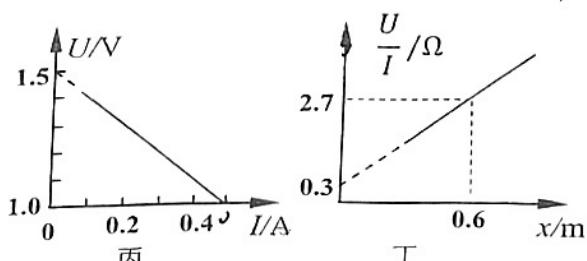
图 4

- A. 滤光片的作用是让白光变成单色光，取走滤光片，屏上显示彩色的干涉条纹
 B. 若将滤光片由绿色换成红色，光屏上相邻两条亮条纹中心的距离减小
 C. 若测得 5 个亮条纹中心间的距离为 x ，则相邻两条亮条纹间距 $\Delta x = 0.2x$
 D. 若更换间距更大的双缝，其他条件不变，可从目镜中观察到更多的条纹数量

- II. (7 分) 某实验小组的同学在实验室找到了一段粗细均匀、电阻率较大的电阻丝，设计了如图甲所示的电路进行了实验探究，其中 MN 为电阻丝，其横截面积大小为 4mm^2 ， R_0 是阻值为 0.5Ω 的定值电阻。正确接线后，闭合开关 S ，调节滑片 P ，记录电压表示数 U 、电流表示数 I 以及对应的 PN 长度 x ，通过调节滑片 P ，记录多组 U 、 I 、 x 的值。

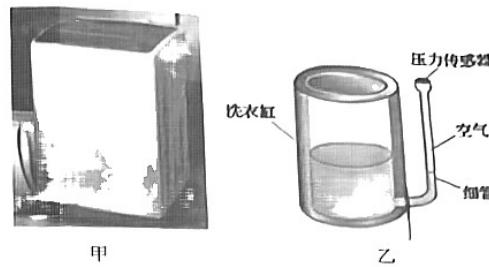


乙



- (1) 实验室提供“ 0.6A 、 3A ”双量程电流表，在本实验中该同学选用 0.6A 挡。实验过程中，测得某次电流表的示数如图乙所示，则此时电流大小为 $\underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ A；
 (2) 根据实验数据绘出的 $U-I$ 图像如图丙所示，由图丙可得电池的电动势 $E = \underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ V，内阻 $r = \underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ Ω (结果均保留两位有效数字)；由于电表内阻的影响，通过图像法得到的电动势的测量值 $\underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ 其真实值 (选填“大于”、“等于”或“小于”)；
 (3) 根据实验数据可进一步绘出 $\frac{U}{I} - x$ 图像如图丁所示，根据图像可得电阻丝的电阻率 $\rho = \underline{\hspace{2cm}}$ ▲ $\underline{\hspace{2cm}}$ $\Omega \cdot \text{m}$ ；图丁中所作图线不通过坐标原点的原因 $\underline{\hspace{2cm}}$ 。

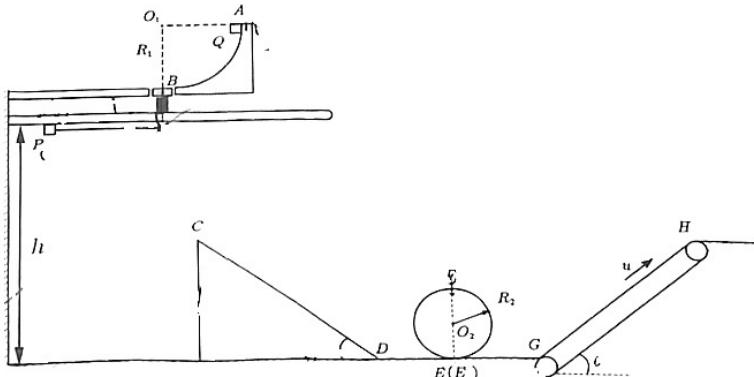
17. (8分) 如图甲所示, 是某品牌波轮洗衣机, 其控水装置如图乙, 洗衣缸的底部与一竖直均匀细管相连, 细管的上端封闭并接有一压力传感器。当洗衣缸进水时, 细管中的空气被水封闭, 随着洗衣缸水位的升高, 细管中的空气不断被压缩, 当细管中的气压达到一定数值时, 压力传感器使进水阀关闭, 实现自动控水的目的。假设刚进水时细管被封闭的空气柱长度 $L_0=42\text{cm}$, 当空气柱被压缩到 $\Delta L=40\text{cm}$ 时洗衣机停止进水, 若气体可视为理想气体且进水过程中温度始终不变。大气压 $p_0=1.0\times 10^5\text{Pa}$, 水的密度 $\rho=1.0\times 10^3\text{kg/m}^3$, 试求:
- 洗衣缸进水过程中, 为维持管内空气温度不变, 需要“吸热”还是“放热”;
 - 进水结束后, 洗衣缸内水位高度 h ;
 - 若某次洗衣时, 正遇台风天气, 洗衣机周围大气压降至 $p_1=0.99\times 10^5\text{Pa}$, 则洗衣机进水水位变为多少?



第 17 题图

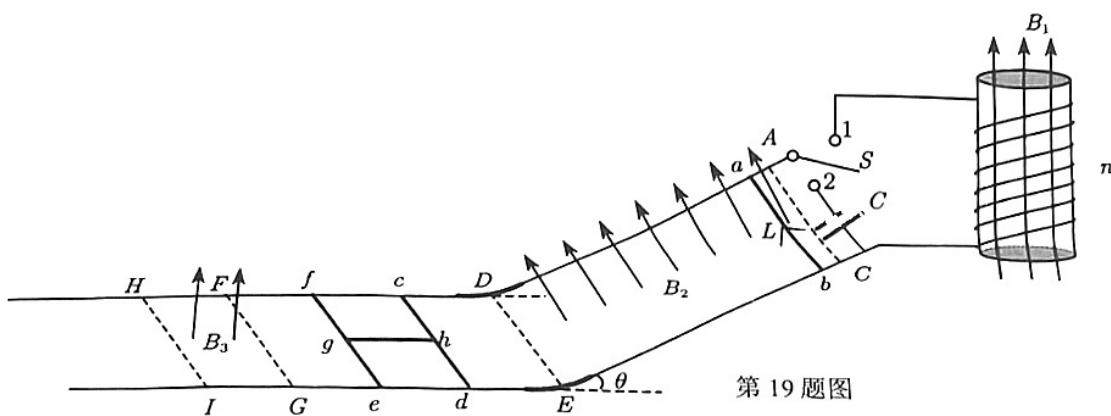
8. (11分) 如图所示, 一半径 $R_1=2.0\text{m}$ 的 $1/4$ 光滑圆弧最低点 B 位置有一弹簧锁定装置, 圆弧下方固定一根离地高度 $h=5.85\text{m}$ 的光滑水平杆, 杆上穿有一个质量 $m=1.0\text{kg}$ 的圆环, 开始时圆环处于 B 点下方并被弹簧装置锁定。另有一个质量 $M=2.0\text{kg}$ 的物块 P 通过不可伸长的轻绳与圆环相连, 绳长 $L=2.4\text{m}$, 开始时将物块 P 拉至水平且绳恰好拉直。现将一个与圆环质量相同的物块 Q 从 A 点静止释放, 滑到弹簧锁定装置 B 上面时, 通过压力解除对圆环的锁定, 同时静止释放物块 P , 当物块 P 摆到最低时, 绳被拉断, 物块 P 作平抛运动, 恰好沿切线进入斜面 CD , 然后从 D 点平滑进入水平地面, 并从 E 点进入半径为 R_2 的光滑圆轨道, 恰好通过圆轨道最高点 F 点, 然后返回最低点 E' (与 E 点稍错开) 向右运动并冲上传送带 GH , 传送带和水平地面平滑连接。已知物块 P 与斜面 CD 和水平轨道 DG 及传送带之间的动摩擦因数均为 $\mu=0.5$, 斜面及传送带与水平面夹角 $\theta=37^\circ$, $DE=E'G=1.0\text{m}$, 传送带长度 $d=3.05\text{m}$, 调节传送带速度 u 使物块 P 能沿传送带运动至最高点 H 。 P 、 Q 均可视为质点, 求:

- 物块 Q 滑到圆弧最低点时对弹簧锁定装置的压力;
- 绳刚被拉断时, 圆环沿杆滑行的速度大小;
- 圆轨道半径 R_2 的大小;
- 要将物块 P 运送到 H 点, 传送带的速度 u 至少多大?



第 18 题图

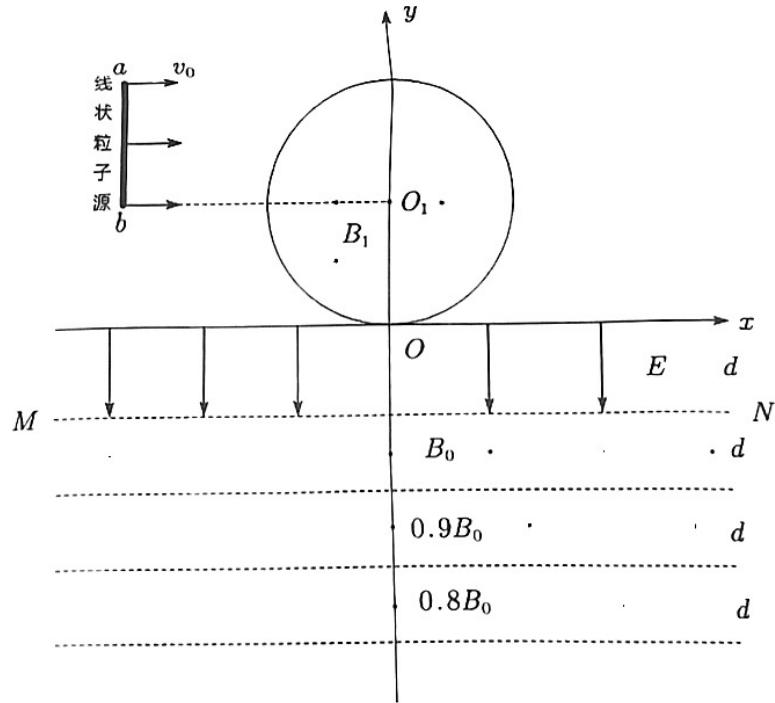
19. (11分) 如图所示,有一匝数 $n=100$ 匝、内阻 $r=5.0\Omega$ 、横截面积 $S=0.5m^2$ 的螺线管线圈内存在垂直于圆平面向上的匀强磁场,磁感应强度随时间变化的规律为 $B_1=0.2+0.2t$ (T),线圈左侧有一电容为 $C=0.5F$ 的超级电容器,平行倾斜金属导轨可通过单刀双掷开关分别与线圈和电容器相连,倾斜导轨与水平金属导轨间通过一小段光滑绝缘圆弧平滑连接。已知倾斜导轨的倾角 $\theta=37^\circ$, 倾斜导轨和水平导轨间距均为 $L=1.0m$, 倾斜导轨内存在垂直导轨平面向上、磁感应强度 $B_2=1.0T$ 的匀强磁场,水平导轨 $FGHI$ 区域内存在方向竖直向上、宽度为 $x=0.5m$, 磁感应强度为 $B_3=1.0T$ 的匀强磁场,磁场边界与导轨垂直。现将开关接 1, 将一电阻不计、质量 $m_1=0.5kg$ 的金属杆 ab 垂直倾斜导轨放在磁场边界 AC 下方某处,金属杆 ab 处于静止状态。然后将开关接 2, 金属杆 ab 由静止开始下滑,当滑到底端 DE 时速度为 $v=3.0m/s$, 此后进入较长的光滑水平导轨,与磁场边界 FG 右侧的“工”字型联杆发生弹性碰撞,随后联杆向左运动穿过磁场区域。已知金属杆 ab 与倾斜导轨间动摩擦因数 $\mu=0.5$, 金属杆 cd 、 ef 长度均为 $L=1.0m$ 、质量均为 $m_2=0.25kg$ 、电阻均为 $R=1.0\Omega$, 与金属杆垂直的绝缘轻杆 gh 长度也为 $0.5m$ 、质量不计。已知金属杆始终与导轨良好接触,导轨电阻不计,忽略磁场的边界效应,求:



第 19 题图

- (1) 当开关接 1 时, 金属杆 ab 所受的摩擦力大小;
- (2) 当开关接 2 时, 金属杆 ab 从初始位置运动到倾斜导轨底端 DE 的位移 s ;
- (3) ab 与联杆相碰后, 联杆穿过磁场区域 $FGHI$ 过程中, ef 杆上产生的焦耳热?

20. (11分) 现代科学的研究中经常利用电场、磁场来控制带电粒子的运动。在平面直角坐标系 xOy 中存在如图的电磁场，在 x 轴上方有方向垂直纸面向外、半径为 R 的圆形匀强磁场 B_1 区域，圆心 O_1 的位置坐标为 $(0, R)$ ， x 轴下方有宽度为 d 、电场强度为 E 、方向沿 y 轴负向的匀强电场，边界 MN 与 x 轴平行。在 MN 下方有垂直纸面向外，磁感应强度随 y 轴衰减的磁场，为了研究非均匀磁场对带电粒子的偏转，简化建立如图所示理想模型。设每个磁场间距均为 d ，磁场分界线与 x 轴平行，从上向下磁场依次减弱，第一区域磁感应强度为 B_0 ，下面各区域磁感应强度依次为 $0.9B_0$ 、 $0.8B_0$ 、……、 $0.1B_0$ 的匀强磁场。在第二象限磁场区域左侧有一平行于 y 轴的线状粒子源 ab (b 点与 O_1 等高) 源源不断发射沿 x 轴正方向初速度均为 v_0 的正电粒子进入匀强磁场 B_1 ，从 b 点射出的粒子恰好从 O 点进入电场。已知 $ab=3m$ 、 $R=3m$ 、 $d=2m$ 、 $B_1=0.1T$ 、 $E=6.75\times 10^4V/m$ 、 $m=1.6\times 10^{-25}kg$ 、 $q=1.6\times 10^{-19}C$ ，粒子重力和其相互间作用力均不计，计算结果可以保留根式，求：



第 20 题图