# Versuch 101

# Das Trägheitsmoment

 $\label{tabea} Tabea\ Hacheney \\ tabea.hacheney @tu-dortmund.de$ 

Bastian Schuchardt bastian.schuchardt@tu-dortmund.de

Durchführung: 16.11.2021 Abgabe: 23.11.2021

TU Dortmund – Fakultät Physik

# Inhaltsverzeichnis

1	I he	orie		3							
2	Durchführung										
3	Aus	wertung	g	3							
	3.1	Winke	elrichtgröße	3							
	3.2	Eigent	trägheitsmoment	3							
	3.3	Trägh	eitsmoment des Zylinders	3							
		3.3.1	Theoretische Werte	3							
		3.3.2	Experimentelle Werte	3							
	3.4	Trägh	eitsmoment der Kugel	4							
		3.4.1	Theoretische Werte	4							
		3.4.2	Experimentelle Werte	4							
	3.5	Trägh	eitsmoment der Puppe in Körperhaltung 1	5							
		3.5.1	Theoretische Werte	5							
		3.5.2	Experimentelle Werte	5							
	3.6	Trägh	eitsmoment der Puppe in Körperhaltung 2	5							
		3.6.1	Theoretische Werte	5							
		3.6.2	Experimentelle Werte	5							
4	Disk	cussion		6							
Lit	Literatur										

### 1 Theorie

test [1]

# 2 Durchführung

# 3 Auswertung

## 3.1 Winkelrichtgröße

Die Winkelrichtgröße wird durch die Formel

$$D = \frac{F \cdot r}{\phi} \tag{1}$$

bestimmt. Die verwendeten Werte sind in Tabelle 1 angegeben.

Tabelle 1: Messdaten zur Bestimmung der Winkelrichtgröße D

F/N	$\phi/^{\circ}$	r/m	D/Nm
0,1	30	0,1	0,000333
$0,\!26$	60	0,1	0,000433
$0,\!41$	90	0,1	0,000456
$0,\!56$	120	0,1	0,000467
0,72	150	0,1	0,000480
$0,\!85$	180	0,1	0,000472
$0,\!48$	180	0,2	0,000533
$0,\!55$	240	0,2	0,000458
0,63	270	0,2	0,000467
0,69	300	0,2	0,000460

Sowohl der Mittelwert, als auch die Standardabweichung wurden mit Python bestimmt. Daraus ergibt sich der gemittelte Wert

$$D = (0.000456 \pm 0.000048) \,\mathrm{Nm}.$$

### 3.2 Eigenträgheitsmoment

### 3.3 Trägheitsmoment des Zylinders

#### 3.3.1 Theoretische Werte

### 3.3.2 Experimentelle Werte

Der Zylinder wird auf der Drillachse um den Winkel  $\phi_{Zyl}=90^\circ$  ausgelenkt und die Zeit nach fünf Schwingungen gestoppt. Durch teilen der Zeitmessungen  $Z_{Zyl}$  durch fünf

Tabelle 2: Messdaten der Schwingungsdauer des Zylinders

$Z_{Zyl}/s$	$T_{Zyl}/s$
3,94	0,79
3,75	0,75
4,16	0,83
5,78	1,16
3,69	0,74
3,97	0,79
$3,\!85$	0,77
3,84	0,77
$4,\!12$	0,82
3,88	0,78

ergeben sich die Schwingungsdauer<br/>n $T_{Zyl}.$  Diese sind in Tabelle 2 zu finden. Der Mittelwert und die Abweichung wurden wieder mit Python berechnet. Aus den Daten ergibt sich

$$T_{Zyl} = (0.82 \pm 0.12) \,\mathrm{s}.$$

### 3.4 Trägheitsmoment der Kugel

#### 3.4.1 Theoretische Werte

#### 3.4.2 Experimentelle Werte

Die Kugel wird auf der Drillachse um  $\phi=90^\circ$  ausgelenkt und die Zeit nach drei Schwingungen gestoppt. Die Schwingungsdauern  $T_{Kugel}$  erhält man durch teilen der Zeitmessungen  $Z_{Kugel}$  durch drei. Die Zeitmessungen und berechneten Schwingungsdauern sind in Tabelle 3 zu finden.

Tabelle 3: Messdaten der Schwingungsdauer der Kugel

$Z_{Kugel}/s$	$T_{Kugel}/s$
5,94	1,98
5,71	1,90
$5,\!62$	1,87
$5,\!47$	1,82
$5,\!63$	1,88
$5,\!47$	1,82
5,75	1,92
$5,\!47$	1,82
$5,\!66$	1,89
5,57	1,86

Der Mittelwert und die Abweichug wurden mit Hilfe von Python bestimmt. Aus den Werten erhält man

$$T_{Kuael} = (1.88 \pm 0.05) \,\mathrm{s.}$$
 (2)

### 3.5 Trägheitsmoment der Puppe in Körperhaltung 1

#### 3.5.1 Theoretische Werte

#### 3.5.2 Experimentelle Werte

Die Puppe wird in der ersten Körperhaltung um  $\phi = 90^{\circ}$  ausgelenkt und die Zeit  $Z_{K1}$  nach drei Schwingungen gemessen. Die Schwingungsdauern  $T_{K1}$  erhält man durch drei teilen. Die Zeitmessungen und Schwingunsdauern sind in Tabelle 4 angegeben.

Tabelle 4: Messdaten der Schwingunsdauer des Körpers in der ersten Position

$Z_{K1}/s$	$T_{K1}/s$
2,75	0,92
2,66	0,89
2,66	0,89
2,90	0,97
$3,\!16$	1,05
$2,\!56$	0,85
$2,\!47$	0,82
2,75	0,92
$2,\!53$	0,84
2,78	0,93

Mit Hilfe von Python lässt sich der Mittelwert und die Abweichung bestimmen. Aus den Messdaten erhält man

$$T_{K1} = (0.91 \pm 0.06) \,\mathrm{s}.$$

#### 3.6 Trägheitsmoment der Puppe in Körperhaltung 2

#### 3.6.1 Theoretische Werte

#### 3.6.2 Experimentelle Werte

Die Puppe wurde in der zweiten Körperhaltung um  $\phi = 90^\circ$  ausgelenkt und die Zeit  $Z_{K2}$  wurde nach drei Schwingungen gestoppt. Die Schwingungsdauer  $T_{K2}$  wird durch teilen von  $Z_{K2}$  durch drei. Die Zeitmessungen und Schwingungdsdauern sind in Tabelle5 zu finden.

Sowohl der Mittelwert, als auch die Standarabweichung wurde mit Python bestimmt.

$$T_{K2} = (0.59 \pm 0.03) \,\mathrm{s}.$$

Tabelle 5: Messdaten der Schwingunsdauer des Körpers in der zweiten Position

$T_{K2}/s$
0,64
$0,\!58$
0,58
0,61
$0,\!56$
0,61
0,60
$0,\!55$
0,61
0,60

# 4 Diskussion

# Literatur

 $[1] \quad \textit{Versuch zum Literaturverzeichnis}. \ \text{TU Dortmund}, \ \text{Fakult\"{a}t Physik}. \ 2014.$