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	teratı	ır		6	

1 Theorie

[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

$\overline{F/N}$	$\phi/^{\circ}$	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 ergeben sich die Schwingungsdauern T_{Zyl} . Diese sind in Tabelle 2 zu finden.

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

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

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