# Университет ИТМО Физико-технический мегафакультет Физический факультет



Группа Р3207	К работе допущен	
Студент <u>Батманов Даниил Е.</u>	Работа выполнена	
Преподаватель Коробков Максим П.	Отчет принят	

# Рабочий протокол и отчет по лабораторной работе №1.08

# Маятник с переменным ускорением свободного падения

## 1. Цель работы.

Проверить теорию колебаний физического маятника.

- 2. Задачи, решаемые при выполнении работы.
  - а. Измерить период малых колебаний физического маятника при различных значениях ускорения свободного паления:
  - Измерить зависимость периода колебаний от эффективного ускорения свободного падения;
  - с. Определить приведённую длину физического маятника.

#### 3. Объект исследования.

Наклонный маятник, с подключённым к нему цифровым счётчиком.

4. Метод экспериментального исследования.

Многократное прямое измерение периода колебания маятника при разных значениях угла альфа (в диапазоне от 0 до 60 градусов) и разном расстоянии от центра груза до оси вращения.

5. Рабочие формулы и исходные данные.

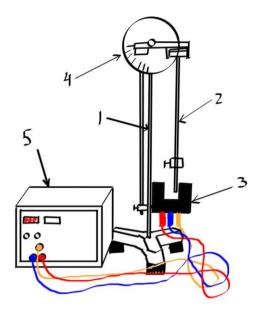
$$\begin{split} l_{\rm пp} &= \frac{I}{ma} - \text{приведённая длина физического маятника;} \\ I &= \frac{1}{3} m_{\rm cr} l^2_{\rm cr} + m_{\rm rp} l^2 - \text{момент инерции маятника;} \\ g_{3\varphi\varphi} &= g * \cos a - \text{эффективное ускорение свободного падения;} \\ a &= \frac{\frac{1}{2} m_{\rm cr} l^2_{\rm cr} + m_{\rm rp} l}{m_{\rm cr} + m_{\rm rp}} - \text{расстояние между осью подвеса и центром масс;} \\ T &= 2\pi \frac{\sqrt{l_{\rm np}}}{g_{3\varphi\varphi}} - \text{период колебаний при малой амплитуде.} \end{split}$$

# 6. Измерительные приборы.

№ n/n	Наименование	Тип прибора	Используемый диапазон	Погрешность прибора
1	Линейка металлическая	Аналоговый	0-0,2 м	0,0005 м
2	Цифровой счётчик	Цифровой	0–10 с	0,001 c
3	Угломерная шкала	Аналоговый	0–90°	0,5 °

## 7. Схема установки (перечень схем, которые составляют Приложение 1).

Рисунок 1 – Схема установки



- 1) стойка с треножником;
- 2) маятник;
- 3) оптические ворота;
- 4) угломерная шкала для установки угла между плоскостью качания и вертикалью;
- 5) цифровой счётчик.

8. Результаты прямых измерений и их обработки (таблицы, примеры расчетов).

Таблица №1, результаты прямых измерений и их обработки – https://docs.google.com/spreadsheets/d/1WLz8M7tpvitLlvwPF1bKp1NZvVwdA6ODXCcGYlzZYe0/edit?hl=ru#gid=0

```
\cos \alpha = \text{COS}(\Pi \text{U}()/18) = 0.984807753
T^2 = \text{C3}^2 = 0.5476 \text{ c}^2
g_{3φφ} = \text{D3}^* \text{K4} = 9.670812135 \text{ m/c}^2
\frac{4\pi^2}{g_{3φφ}} = \text{=-4}^* \Pi \text{U}()^* \Pi \text{U}()/\text{F3} = 4.082223608 \text{ c}^2/\text{m}
```

9. Расчет результатов косвенных измерений (таблицы, примеры расчетов).

Таблицы №2 и №3, расчёт экспериментальных и теоретических значений – https://docs.google.com/spreadsheets/d/1WLz8M7tpvitLlvwPF1bKp1NZvVwdA6ODXCcGYlzZYe0/edit?hl=ru#gid=0

```
l_{\rm np} == 100 {\rm *D36} = 13,56926397~{\rm cm} l_{\rm np} == {\rm C68}/({\rm \$D\$65*D68}) = 12,58882717~{\rm cm}
```

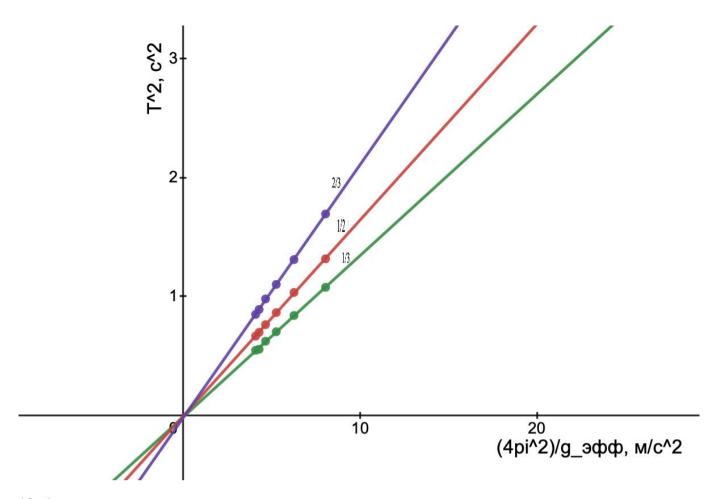
10. Расчет погрешностей измерений (для прямых и косвенных измерений).

Таблицы №2 и №3, расчёт погрешностей для экспериментальных и теоретических значений – <a href="https://docs.google.com/spreadsheets/d/1WLz8M7tpvitLlvwPF1bKp1NZvVwdA6ODXCcGYlzZYe0/edit?hl=ru#gid=0">https://docs.google.com/spreadsheets/d/1WLz8M7tpvitLlvwPF1bKp1NZvVwdA6ODXCcGYlzZYe0/edit?hl=ru#gid=0</a>

```
\begin{split} \Delta l_{\rm np} &==& \text{M36*2=0,4638188068 cm} \\ \varepsilon l_{\rm np} &=& \text{N36/L36*100=3,418157447\%} \\ \Delta l_{\rm np} &=& \text{KOPEHb(CYMMKB(B87:D87))=0,1223929546 cm} \\ \varepsilon l_{\rm np} &=& \text{E87/E68*100=0,9722347679\%} \end{split}
```

11. Графики (перечень графиков, которые составляют Приложение 2).

График 1, зависимость  $T^2$  от  $\frac{4\pi^2}{g_{3\phi\phi}}$  – <u>https://www.desmos.com/calculator/ydavjbu8yt?lang=ru</u>



# 12. Окончательные результаты.

Экспериментальные значения  $l_{\rm np}$ :

I. 
$$I_{\rm np} = (13,57 \pm 0,46) \text{ cm}; \ \varepsilon l_{\rm np} = 3,4\%$$
  
II.  $I_{\rm np} = (16,47 \pm 0,28) \text{ cm}; \ \varepsilon l_{\rm np} = 1,7\%$   
III.  $I_{\rm np} = (21,26 \pm 0,3) \text{ cm}; \ \varepsilon l_{\rm np} = 1,4\%$ 

II. 
$$I_{\text{mp}} = (16.47 \pm 0.28) \text{ cm}; \ \epsilon l_{\text{mp}} = 1.7\%$$

III. 
$$I_{\text{mn}} = (21,26 \pm 0.3) \text{ cm}; \ \varepsilon l_{\text{mn}} = 1.4\%$$

Теоретические значения  $l_{\rm np}$ :

I. 
$$I_{\text{np}} = (12,59 \pm 0,12) \text{ cm}; \ \epsilon l_{\text{np}} = 1\%$$

I. 
$$I_{\rm np} = (12,59 \pm 0,12) \ {\rm cm}; \ \varepsilon l_{\rm np} = 1\%$$
  
II.  $I_{\rm np} = (16,31 \pm 0,13) \ {\rm cm}; \ \varepsilon l_{\rm np} = 0,8\%$ 

III. 
$$I_{\text{np}} = (20.7 \pm 0.13) \text{ cm}; \ \varepsilon l_{\text{np}} = 0.6\%$$

# 13. Выводы и анализ результатов работы.

Экспериментальные и теоретические измерения приведённой длины маятника совпадают, учитывая вычисленную погрешность, что позволяет доказать теорию колебаний физического маятника, а конкретно, что при малых амплитудах период колебаний физического маятника  $T=2\pi \frac{\sqrt{l_{
m np}}}{g_{
m 3}\phi\phi}$