单摆测量重力加速度 实验报告

姓名: 涂婳 学号: PB22020603 班级: 22级物理学院4班 日期: 2023年3月30日

1.实验目的

利用单摆周期与摆长的平方根成正比的等时性原理,即单摆的周期公式

$$T=2\pi\sqrt{\frac{l}{g}}$$

测定合肥当地的重力加速度g, 要求误差不超过1%。

其中"T"为单摆的周期,"I"是单摆的摆长。

2.实验原理

实际条件下单摆的周期公式为:

$$T=2\pi\sqrt{rac{l}{g}[1+rac{d^2}{20l^2}-rac{m_0}{12m}(1+rac{d}{2l}+rac{m_0}{m})+rac{
ho_0}{2
ho}+rac{ heta^2}{16}]}$$

式中T、I、 m_0 、d、m、 ρ 、 ρ_0 、 θ 分别对应单摆的周期、单摆摆线的长度和质量、摆球的直径、质量和密度、空气密度和单摆摆角。

一般情况下,摆球的质量和几何形状、空气阻力与浮力、摆角(当摆角 θ <5·时),对摆动周期T的修正都小于0.1%。

本实验的精度要求是Ag/g<1%,故修正项可以忽略不计。

在一级近似下,单摆周期公式为:

$$T=2\pi\sqrt{rac{l}{g}}$$

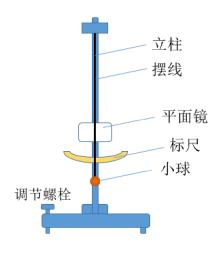
变换可得:

$$g=4\pi^2rac{l}{T^2}$$

即可通过周期T、摆长I求出重力加速度g。

3.实验仪器

钢卷尺、游标卡尺、千分尺、电子秒表、单摆(长度可调)



4.实验设计

(1) 利用不确定度均分原理设计的过程 (精度要求: Δg/g<1%)

$$rac{\Delta g}{g} = rac{\Delta l}{l} + 2rac{\Delta T}{T}$$

要使 $rac{\Delta g}{g} < 1\%$,需 $rac{\Delta l}{l} < 0.5\%$ 且 $2rac{\Delta T}{T} < 0.5\%$ 。

(2) 摆长至少需要多长?增加摆长是否可以提高测量精度?

由于 $rac{\Delta l}{l} < 0.5\%$, Δl =0.2cm,故l>40cm,可取合理摆长为60cm。

适当增加摆长好处:可使小球在相同的 θ 条件下获得更大的摆动线速度,有利于实验的观察;使小球对摆线的相对线度减小,有利于将小球视为质点。

过度增加摆长后果:导致摆线的弹力,空气阻力对实验的影响增大,造成误差;导致周期过长,实验时间较长。

(3) 摆长用什么仪器测量?需要用游标卡尺测量摆球直径吗?

由于 $\frac{\Delta l}{l} < 0.5\%$,且选择摆长约为: 摆线长度+摆球半径=60cm+1cm=61cm。

此时 Δl <0.155cm,而钢卷尺最大B类不确定度为0.2cm,大于0.155cm,故用钢卷尺测量摆长。

摆球同样需满足 $\frac{\Delta r}{r} < 0.5\%$,此时需 $\Delta r < 0.005$ cm,但摆球相对摆线长度不大,需要的精度不高,故可用钢卷尺测量,若需更高的精度,可用游标卡尺(不确定度约0.002 cm)。

(4) 至少需要测多少个周期?

由于
$$2rac{\Delta T}{T} < 0.5\%$$
, $\Delta T = \Delta T_{ ext{#}} + \Delta T_{ ext{\perp}} = 0.2s + 0.01s = 0.21s$

故T>84s即可。又由前估算数据, T_0 约为 $2\pi\sqrt{rac{l}{g}}$ =1.55s, $rac{T}{T_0}pprox54$,故至少需要55个周期。

5.实验步骤

- 1. 按照实验要求组装实验仪器,利用调节螺栓将摆调整至竖直位置,判据:摆线与立柱平行。将电子秒表示数归零。
- 2. 利用钢卷尺测量摆球的直径 d, 摆线的长度 /绳, 并计算摆长 /。注意钢卷尺的估读。
- 3. 将摆球小幅度拉离平衡位置,无初速度地释放,使其在小角度(小于5。) 平面内摆动。

- 4. 用电子秒表测量单摆 55 次周期性振动所需要的时间。注意,待摆线第一次正好经过镜面基准线,开始 计时,此时周期数为零。
- 5. 重复上述实验操作 3 次,记录有关数据。
- 6. 整理仪器,调整支架平衡、标尺及平面镜位置。
- 7. 数据处理和误差分析。

6.思考题: 分析实验测量误差的主要来源,提出可能的改进方案。

实验误差的主要来源为摆绳的弹力,空气的阻力。

解决方法:控制摆绳长度从而降低离心加速度,减小弹力对于摆长及周期的影响;适当提高小球密度,减小绳的粗度,从而降低空气阻力对于实验的影响。

7.数据记录 (原始数据)

数据类型/实验次数	第一次	第二次	第三次	
摆线长度 l/cm	61.05cm	61.08cm	61.15cm	
摆动总时间(55周期)t/ms (s)	8.628 $\times 10^4 ms$ (86,28s)	8.632 $\times 10^4 ms$ (86.32s)	8.628 $\times 10^4 ms$ (86.28s)	

表1: 摆线长度(钢卷尺), 振动总时间(秒表)原始数据表

分析与讨论

1.数据处理与误差分析

摆线长度

平均值:
$$\overline{l_{\mathrm{M}}} = \frac{61.05+61.08+61.15}{3} = 61.093cm$$
 (中间结果多保留一位)

标准差:
$$\sigma = \sqrt{rac{\sum_{i=1}^{n}(x_i-\overline{x}^2)}{n-1}} = 0.05$$
1cm

A类不确定度(t分布有限次测量下):
$$u_t=t_p imes u_A=t_prac{\sigma}{\sqrt{n}}=4.3 imes rac{0.051}{\sqrt{3}}=0.12cm$$
 (P=95%)

B类标准不确定度:钢卷尺: $\Delta_B = 0.2cm$

$$u_B = \frac{\Delta_B}{C} = \frac{0.2}{3} = 0.067cm$$

合成标准不确定度(t因子修正后):
$$U_p = \sqrt{(u_t)^2 + (u_B)^2} =$$
 0.14cm

 $P=0.950, k_p=1.96$

展伸不确定度:
$$U_p=\sqrt{(t_{0.95}u_A)^2+(rac{k_{0.95}\Delta_B}{C})^2}=$$
0.13cm

综上,三次等精度测量测得的摆长为 $I=(61.09\pm0.13)cm$ (P=0.950)

摆动总时间

平均值:
$$\overline{l_{\text{M}}} = \frac{86.28 + 86.32 + 86.28}{3} = 86.293s$$
 (中间结果多保留一位)

标准差:
$$\sigma=\sqrt{rac{\sum_{i=1}^n(x_i-\overline{x}^2)}{n-1}}=0.023s$$

A类不确定度(t分布有限次测量下) :
$$u_t=t_p imes u_A=t_prac{\sigma}{\sqrt{n}}=4.3 imesrac{0.023}{\sqrt{3}}=0.057s$$
 (P=95%)

B类标准不确定度: 秒表:
$$\Delta_B pprox \Delta_{\perp} = 0.2s$$
 (因 $\Delta_{\perp} >> \Delta_{\parallel}$)

$$u_B = \frac{\Delta_B}{C} = \frac{0.2}{3} = 0.067$$

合成标准不确定度:
$$U_p = \sqrt{(u_t)^2 + (u_B)^2} = 0.018$$
s

$$P=0.950, k_p=1.96$$

展伸不确定度:
$$U_p = \sqrt{(t_{0.95}u_A)^2 + (rac{k_{0.95}\Delta_B}{C})^2} =$$
 0.031 s

综上,三次等精度测量测得的摆动总时间为 $t=(86.290\pm0.031)s$ (P=0.950)

重力加速度

故本实验测得的重力加速度为:

$$g = 4\pi^2 \frac{l}{T^2} = \frac{4 \times \pi^2 \times 61.09}{(86.290/55)^2} = 9.798$$

g的展伸不确定度为:

$$rac{u_g}{\overline{g}} = \sqrt{1^2 (rac{u_l}{\overline{l}})^2 + 2^2 (rac{u_T}{\overline{T} (= u_t/55)})^2} = 2.24 imes 10^{-3} (P = 0.950)$$

故

$$u_g = 2.24 \times 10^{-3} \times 9.798 = 0.022 m/s^2$$

故实验测得的重力加速度为: $g = ~(9.798 \pm 0.022)~m/s^2$ (P=0.950)

2.分析实验过程与误差来源

可能的误差来源:

- 1.无法保证在摆线经过镜面基准线时开始或停止计时。
- 2.摆球可能会做圆锥摆运动
- 4.摆动时间较长,空气阻力做负功

为减小误差:

- 1.为减小计时实验误差,不在最高点释放时直接开始计时,而在摆球稳定后,达到最低点时开始计时。这样可以避免因难以判断摆球摆至最高点而产生的的测量误差,提高实验精度。
- 2.为减小空气阻力做功,使摆球摆动角度尽量小,以此减小空气阻力做功位移量。

3.结论

本实验利用单摆法测得合肥中科大东区重力加速度为

$$g = (9.798 \pm 0.022) \ m/s^2 (P = 0.950)$$

覆盖标准值9.7947, 且达到不确定度小于1%的目标, 实验成功。

自由落体测量重力加速度 实验报告

1.实验目的

利用自由落体法测量重力加速度

2.实验原理

根据牛顿运动定律,自由落体的运动方程为:

$$h = \frac{1}{2}gt^2$$

固定 v_0 ,改变h,测量多组t,则有:

$$h_i=v_0t_i+\frac{1}{2}gt_i^2$$

两端同除 t_i ,

$$\overline{v_i} = rac{h_i}{t_i} = v_0 + rac{1}{2}gt_i$$

测出系列 h_i 、 t_i ,利用线性拟合即可求出当地的重力加速度g。

其中h是下落距离, t是下落时间。

3.实验装置

立柱, 电磁铁, 小球, 光电门1, 2, 纸杯, 底座。

4.实验步骤

- 1.以铅垂为基准,旋转调节螺栓,使铅垂线经过光电门挡光孔连线
- 2.将小球吸附在磁铁上, 待其稳定后释放, 记录数据
- 3.以5cm为步长调整h,测出6组数据
- 4.整理仪器,进行数据分析

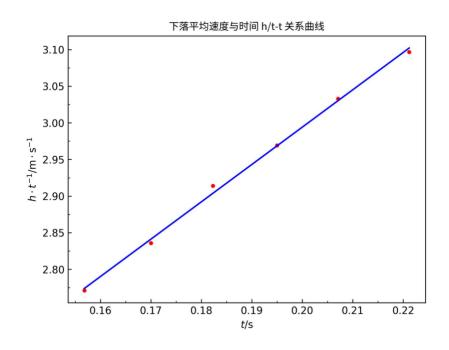
5.数据记录 (原始数据)

数据类型/实验次数	第一次	第二次	第三次	第四次	第五次	第六次
光电门距离/cm	43.45	48.21	53.12	57.90	62.81	68.50
光电门1 T1/ms	205.2	202.5	205.2	205.4	205.5	205.4
光电门1 T2/ms	362.0	372.5	387.5	400.4	412.6	426.6
ΔT /ms	156.8	170.0	182.3	195.0	207.1	221.2

表2: 下落时间 (光电门) , 下落高度 (钢卷尺) 原始数据表

6.数据处理与误差分析

线性拟合结果



斜率

$$m=5.0975\,\mathrm{m/s^2}$$

截距

$$b=1.9745\,\mathrm{m/s}$$

线性拟合的相关系数

$$r=rac{\overline{tv}-\overline{t}\cdot\overline{v}}{\sqrt{\left(\overline{t^2}-\overline{t}^2
ight)\left(\overline{v^2}-\overline{v}^2
ight)}}=0.99883519$$

斜率标准差

$$s_m = |m| \cdot \sqrt{\left(rac{1}{r^2} - 1
ight)/(n-2)} = 0.12313\,\mathrm{m/s^2}$$

截距标准差

$$s_b = s_m \cdot \sqrt{\overline{t^2}} = 0.023392\,\mathrm{m/s}$$

斜率m和截距b的扩展不确定度

$$u_m = t_p s_m = 2.45 \times 0.12313 = 0.30$$

$$u_b = t_p s_b = 2.45 \times 0.023392 = 0.057$$

重力加速度

$$g = 2m = 2 \times 5.0975 \,\mathrm{m/s^2} = 10.195 \,\mathrm{m/s^2}$$

误差分析

思考题

1.在实际工作中,为什么利用 $h=\frac{1}{2}gt^2$ 式很难精确测量重力加速度g?

小球以初速度为零释放的准确时间,以及约束物体在释放时对小球的影响(例如摩擦力,剩磁作用等)无法 准确把握,故从初速度为零释放很难测得准确重力加速度

2.为了提高测量精度, 光电门 1 和光电门 2 的位置应如何选取?

距离应适当。

若过近,时间测量的不确定度相比总时间占比较大,导致最终g的不确定度较大;

若过远,将导致空气阻力做功位移增大,导致g偏小。

3.利用本实验装置, 你还能提出其他测量重力加速度q的实验方案吗?

若光电门可进行高精度多次测量,可利用立柱与光电门,进行较为精确的单摆实验。使摆线与光电门挡光孔 连线垂直,利用光电门记录摆线经过竖直位置的时间。

个性化误差分析

关于第三次实验与线性拟合直线偏离度较大的分析。

第三次实验数据导致总体重力加速度偏高。

首先,第三次实验测得的T1较其他数据偏小,原因可能为:

- 1.使用了圆柱体进行下落实验,空气阻力与刚体横截面积成正比,而圆柱体总质量与横截面积比值相比球体更大,可能获得更大的加速度。
- 2.下落物体在之前的实验中沾上了沙粒,导致与电磁铁吸附作用减弱,剩磁作用减弱,导致物体下落较快。
- 3.光电门系统误差

其次, 该次实验测得的重力加速度较大。原因可能为:

1.立柱调节与竖直方向偏差较大,导致物体实际下落位移小于测量值

