I. Physikalisches Anfängerpraktikum



${\bf Protokoll~zum~Versuch} \\ {\bf \it Tr\"{a}\it gheitsmoment}$

(Versuch 12)

Autor: Finn Zeumer (hz334)

Versuchspatnerin Annika Künstle

Versuchsbegleiter: Marius Huy

Datum der Ausführung: 05.09.2025

Abgabedatum: 12.09.2025



Inhaltsverzeichnis

١.	Einleitung				
	1.1.	Aufgabe/Motivation	٠		
		Physikalische Grundlagen			
		Versuchsanordnung			
M	essda	ten	Ę		
II.	Durchführung				
	2.1.	Versuchsaufbau	7		
	2.2.	Messverfahren	7		
Ш	. Ausı	vertung	8		
IV		kusion	Ĉ		
	4.1.	Zusammenfassung	Ć		
	4.2.	Disskusion	Ć		
	4.0	77, 9,91	_		

I. Einleitung

1.1. Aufgabe/Motivation

Ziel des Versuchs ist die Bestimmung des Richtmoments D eines Drehpendels sowie die Untersuchung des Trägheitsmoments J eines unregelmäßig geformten Körpers für verschiedene Lagen der Drehachse. Dazu wird einerseits das Richtmoment über die Auslenkung des Pendels durch ein angreifendes Drehmoment bestimmt, andererseits über die Periodendauer einer Schwingung mit aufgesetzten Körpern bekannter Geometrie. Mit Hilfe des Steiner'schen Satzes lässt sich schließlich das Trägheitsmoment für verschiedene Achsen berechnen und mit den experimentell gewonnenen Werten vergleichen.

1.2. Physikalische Grundlagen

Analogie zwischen Translations- und Rotationsbewegung

Die Bewegungsgleichungen für Translationen und Rotationen sind formal analog, wenn die entsprechenden Größen ausgetauscht werden. Dabei gilt für das Torsionspendel:

$$0 = J \cdot \ddot{\varphi}(t) + D \cdot \ddot{\varphi}(t) \tag{1}$$

Diese homogene Differentialgleichung 2. Art hat die allgemeine Lösung

$$\varphi(t) = \varphi_0 \cdot \cos(\omega t + \phi). \tag{2}$$

Dabei ist $\omega = \sqrt{\frac{J}{D}}$ und ϕ die Startauslenkung.

Auch Federpendel und Drehpendel stehen in direkter Analogie:

$$F = -kx \Leftrightarrow M = -D\varphi$$
 (3)

Translation	Rotation	
Ort x	Winkel φ	
Geschwindigkeit $v = \frac{dx}{dt}$	Winkelges. $\omega = \frac{d\varphi}{dt}$	
Beschleunigung $a = \frac{d^2x}{dt^2}$	Winkelbes. $\alpha = \frac{d^2 \varphi}{dt^2}$	
Masse m	Trägheitsmoment J	
Kraft F	Drehmoment M	
Impuls $p = mv$	Drehimpuls $L = J\omega$	
Trans. En . $E_{kin}=\frac{1}{2}mv^2$	Rot.En. $E_{rot} = \frac{1}{2}J\omega^2$	
$E_{ges} = \frac{1}{2}kx^2 + \frac{1}{2}mv^2$	$E_{ges} = \frac{1}{2}D\phi^2 + \frac{1}{2}J\omega^2$	
Schwingdauer $2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$	Schwingdauer $2\pi\sqrt{\frac{D}{J}}$	

Tabelle I.1.: Vergleich der Größen in der Translation und Rotation

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \quad \Leftrightarrow \quad T = 2\pi \sqrt{\frac{J}{D}}$$
 (4)

Das Richtmoment D spielt dabei die Rolle der Federkonstante k.

Trägheitsmoment

Das Trägheitsmoment J eines Körpers bezüglich einer gegebenen Drehachse ergibt sich aus dem Volumenintegral:

$$J = \int_{V} \rho(\vec{r}) r^2 dV, \qquad (5)$$

wobei $\rho(\vec{r})$ die Massendichte und r der Abstand des Volumenelements zur Achse ist. Für

einfache Körper ergeben sich bekannte Spezialfälle, etwa für eine homogene Scheibe mit Masse m und Radius r_s :

$$J_S = \frac{1}{2}mr_s^2 \tag{6}$$

Hierbei ist J_S das Trägheitsmoment der Scheibe, m ihre Masse und r_s ihr Radius.

Steiner'scher Satz

Für eine Achse, die parallel zur Symmetrieachse im Abstand d verläuft, gilt:

$$J = J_S + md^2 (7)$$

mit J_S als Trägheitsmoment bezüglich der Symmetrieachse, m als Masse des Körpers und d als Abstand der Achsen.

Bestimmung des Richtmoments

Das Richtmoment D des Drehpendels kann auf zwei Weisen bestimmt werden:

1. Über das Kraftgesetz:

$$M = r \cdot F = -D\varphi, \tag{8}$$

wobei M das Drehmoment, r der Radius der Aluminiumscheibe, F=mg die Gewichtskraft eines tangential angreifenden Massestücks und φ der Auslenkwinkel ist.

2. Über die Schwingungsdauer T mit bekannter Massescheibe:

$$D = \frac{4\pi^2 J_S}{T_2^2 - T_1^2} = \frac{2\pi^2 m r_s^2}{T_2^2 - T_1^2},\tag{9}$$

wobei T_1 die Periodendauer des Tisches allein, T_2 die Periodendauer mit aufgesetzter Scheibe, J_S das Trägheitsmoment der Scheibe, m ihre Masse und r_s ihr Radius ist.

1.3. Versuchsanordnung

Der Versuch wird mit einem Drehpendel mit senkrechter Achse durchgeführt. Zum Aufbau gehören eine Drehgabel mit Drehtisch, eine Aluminiumscheibe mit Winkelteilung und Schnurnut, eine runde sowie eine unregelmäßig geformte Messingscheibe, ein Gewichtsteller mit Zugschnur, sechs Auflegegewichte zu je 40 g, eine Waage, eine Handstoppuhr, ein Messschieber sowie eine Balancierschneide. Mit diesem Aufbau lassen sich die notwendigen Messungen zur Bestimmung des Richtmoments und der Trägheitsmomente der untersuchten Körper durchführen.

Finn Zeumer, Anniha Könstle

12 - Tragheitsmoment

Shizze machen

Material

- Drehpendel
- Drehtisch + Malierung
- Wange Stoppuhr, Messlehre
- -Balanciersdmeide
- 6 x 50g Massen

±0,10

Aufgabe 1)

Tabelle 1) S Masse Eg3	wheibendrehung Winkel der Scheibendrehung Ldea	-raul booser?
20	60	
100	122	
150	180	
200	242	
250	302 + 60	311
560	366 + 124	353

Spezifische Winkel der Scheibandrehung Verschiedener Mossen. Ab dissen Wessungen haben wir Probleme behonnen:
Teller vom "mugedredt". Wir haben den Drehtisch gedrecht (200g + Teller)
und den Zeiger auf O gestellt und erneut die letzten

Zwei Masser hinzug efügt.

Aufgabe 2)

Tabelle 2)

Index	Schelbe	Schwinungsdaver	
1		23,09	
2	Ucine	23,31	7
ઢ		23,28	
4		34,58	
5	Messina (regelmissig)	34,75	77.
6	(regelmiting)	34,78	

Vergleich der Alominiumplatte und der Messingplatte, je 3 Messugen der Schwingdauer bei 20 Undrehungen. Messingscheibe:

Durchmesser der Scheibe: 110 mm

Masse der Scheibe: 6468

Egoipment

Stoppin Model. TFA Dootman UAT. DR 38.20-6

Provision: 0,015 Ungenavighetti

Wange Modell . Ohaus CS 2000

Prazission: 18 Ungenavighett:

Schieblehre Modell: Mitutogo J. HD S.

benavigheit: 0,05 mm Ungenavigheit:

Aluminium saleibe Prizission: 2 deg

Aufgabe 4)

Ause	Schwinngsdaver [5]		
	0		
° ° 0	44,42	0	

Messingplate Unter 20

Aufraphe 5)

Achse	Abstand zum Schwerpunkt [mm]	Trägheitsmoment [Wg.m²]
a7	6,5	44, 68
Cız	1,0	44,73
az	1,5	45,10
ay	2,0	45,30
ag	25	47,67

Traglicismomente 5 weiterer Achsen - parallel zur Schwerponktachse. Alle liegen and einer Geraden. Berechnung über den Steinerschan Satz

II. Durchführung

2.1. Versuchsaufbau

Genauigkeit der Messgeräte

Gerät [g]	Präzision	Ungenauigkeit
Stoppuhr	0,01s	///
Waage	1g	1g
Schieblehre	$1 \mathrm{mm}$	$0.05 \mathrm{mm}$
Aluminumteller	2 Grad	/ / /

Tabelle II.1.: Genauigkeit der benutzen Geräte [TFA, Oha25]

2.2. Messverfahren

lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Ut enim ad minim veniam, quis nostrud exercitation ullamco laboris nisi ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis aute irure dolor in reprehenderit in voluptate velit esse cillum dolore eu fugiat nulla pariatur. Excepteur sint occaecat cupidatat non proident, sunt in culpa qui officia deserunt mollit anim id est laborum.

III. Auswertung

Masse [g]	Auslenkung x [deg]	Differenz [deg]
0^{1}	0	_
50	60	60
100	122	62
150	180	58
200	242	62
250	302	60
300	366	64

Tabelle III.1.: Messungen der Rotationsauslenkung der Aluminum Scheibe.

IV. Disskusion

- 4.1. Zusammenfassung
- 4.2. Disskusion
- 4.3. Kritik

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

I.1.	Vergleich der Größen in der Translation und Rotation	S
I.1.	Scheibendrehung	7
I.2.	Trägheitsmoment der regelmäßigen Messingplatte	7
I.3.	Trägheitsmoment der unregelmäßigen Messingplatte	7
I.4.	Schtein'scher Satz	7
II.1.	Genauigkeit der benutzen Geräte [TFA, Oha25]	7
III.1	. Messungen der Rotationsauslenkung der Aluminum Scheibe.	8

[Dem 17]

Literaturverzeichnis

- [Dem17] Jochen Demtröder. Experimentalphysik 2: Elektrizität und Optik. Springer Spektrum, Berlin, Heidelberg, 7 edition, 2017.
- [Oha25] Ohaus. Ohaus cs200, 2025. Zugriff am 5. September 2025.
- [TFA] TFA. Tfa dostmann westheim stoppuhr (kat:nr. 38.2026). Zugriff am 27. August 2025.