

# WYZNACZANIE GĘSTOŚCI WALCA

T. Fąs

4 maja 2017

## STRESZCZENIE

Celem doświadczenia było wyznaczenie gęstości ciała w kształcie walca. Wykorzystano trzy różne metody wyznaczania gęstości, mierząc masę i objętość ciała. Otrzymano trzy wyniki:  $\rho_A = (7,8462 \pm 0,0043) \text{ g/cm}^3$ ,  $\rho_B = (7,85 \pm 0,36) \text{ g/cm}^3$  i  $\rho_C = (7,8564 \pm 0,0071) \text{ g/cm}^3$ .

## WSTĘP

Dla ciała o masie  $m$  i o jednorodnym rozkładzie masy gęstość  $\rho$  jest dana wzorem:

$$\rho = \frac{m}{V}, \quad (1)$$

gdzie  $V$  jest objętością ciała [1]. Celem doświadczenia było wyznaczenie gęstości ciała przy pomocy trzech różnych metod. Objętość ciała wyznaczono dwoma różnymi sposobami, z kolei trzecia metoda opierała się na wykorzystaniu prawa Archimedesasa. Masę ciała wyznaczono jednym sposobem, przy pomocy wagi, i wykorzystano ją w każdej analizie danych. Pierwsza z metod polegała na wyznaczeniu objętości poprzez pomiar jego wysokości  $H$  i średnicy  $D$ . Objętość walca dana jest wzorem:

$$V = \pi R^2 H = \frac{\pi D^2 H}{4}, \quad (2)$$

gdzie  $R$  jest promieniem walca,  $D = 2R$ . Podstawiając Równanie (2) do Równania (1) otrzymano:

$$\rho_A = \frac{4m}{\pi d^2 H} \quad (3)$$

Druga metoda polegała na wyznaczeniu objętości ciała z różnicy poziomu cieczy w menzurce. Odczytywano poziom cieczy  $V_1$  w menzurce, następnie całkowicie zanurzano w niej walec i odczytywano nowy poziom  $V_2$ . Z różnicy poziomów znajdowano objętość ciała. Szukana objętość dana jest wzorem:

$$V = V_2 - V_1 \quad (4)$$

Po podstawieniu Równania (4) do Równania (1) otrzymano:

$$\rho_B = \frac{m}{V_2 - V_1} \quad (5)$$

Trzecia metoda wykorzystywała prawo Archimedesasa. Rozważmy ciało zanurzone całkowicie w zlewce. Ciało to nie dotyka dna zlewki. W związku z tym siła wyporu działająca na ciało jest równa ciężarowi ciała. Z prawa Archimedesasa wiadomo, że ciężar ciała jest równy ciężarowi wypartej cieczy, czyli:

$$F_{wyp.} = \rho g V; \quad (6)$$

gdzie  $g$  jest przyspieszeniem ziemskim,  $\rho$  jest gęstością cieczy, a  $V$  objętością wypartej cieczy [2]. Jeśli wyznaczono masę zlewki z wodą przed wprowadzeniem ciała do zlewki i po, to korzystając z Równania (6) i Równania (1) można wyznaczyć gęstość ciała:

$$\rho_C = \frac{\rho_w m}{m_{zwp} - m_{zw}}, \quad (7)$$

gdzie  $\rho_w$  jest gęstością wody,  $m_{zwp}$  jest masą zlewki z wodą i ciałem, a  $m_{zw}$  masą zlewki z wodą.

## UKŁAD DOŚWIADCZALNY

Ciało, którego gęstość wyznaczano, miało kształt walca. Z góry założono, że jest to walec o jednorodnym rozkładzie masy. Do jednego z denek walca była przyczepiona cienka nić. Pomiaru masy  $m$  walca dokonano przy pomocy wypoziomowanej i wytarowanej wagi pozwalającej na pomiar z dokładnością  $\Delta_m = 0,01$  g. Do pomiarów tych wielkości skorzystano z suwmiarki o dokładności  $\Delta_s = 0,01$  mm. Wysokość, jak i średnicę, zmierzono w różnych miejscach walca. Daje to pewność co do tego, czy obiekt badany jest rzeczywiście walcem. W drugiej metodzie wykorzystano menzurkę z wodą oraz statyw. Działka odczytu menzurki wynosiła  $\Delta_V = 1$  cm<sup>3</sup>. Najpierw odczytywano poziom wody w menzurce, który oznaczono jako  $V_1$ , a następnie wprowadzano do menzurki walec zawieszony na statywie tak, aby był on całkowicie zanurzony. Odczytywano nowy poziom wody, oznaczony jako  $V_2$  i wyznaczano ich różnicę. W niektórych sytuacjach, gdy poziom wody nie pokrywał się z działką odczytu za wynik przyjmowano najbliższą działkę odczytu. W trzeciej metodzie wykorzystano wagę, zlewkę z wodą destylowaną oraz termometr. W pierwszej kolejności mierzono temperaturę wody oraz ważono zlewkę z wodą. Masę tego układu oznaczono jako  $m_{zw}$ . Następnie wprowadzano do zlewki walec zawieszony na statywie tak, aby był on całkowicie zanurzony, ale nie dotykał dna i odczytywano nową masę układu, oznaczoną przez  $m_{zwp}$ . Pomiędzy kolejnymi pomiarami wykonywanymi metodami drugą i trzecią oczyszczano walec z wody.

## WYNIKI POMIARÓW

Masę walca zmierzono pięciokrotnie, a jego wymiary dziesięciokrotnie. W pozostałych metodach wykonano pięć serii pomiarowych. W Tabeli 1 przedstawiono wyniki pomiarów masy  $m$  walca, objętości  $V_1$  i  $V_2$  wyznaczanych menzurką, ich różnicę  $\Delta V$  oraz wyniki pomiarów  $m_{zw}$  i  $m_{zwp}$ .

Tabela 1: Wyniki pomiarów

$m$ [g]	$V_1$ [cm <sup>3</sup> ]	$V_2$ [cm <sup>3</sup> ]	$\Delta V$ [cm <sup>3</sup> ]	$m_{zw}$ [g]	$m_{zwp}$ [g]
141,21	48	62	14	333,40	351,35
141,22	49	67	18	333,13	351,07
141,20	48	61	13	332,56	350,55
141,22	50	68	18	332,12	350,04
141,21	53	71	18	331,93	349,84

W Tabeli 2 Przedstawiono wyniki pomiarów średnicy  $D$  i wysokości  $H$  walca.

Tabela 2: Wyniki pomiarów średnicy  $D$  i wysokości  $H$  walca

$D$ [mm]	23,96	23,95	23,97	23,95	23,95	23,96	23,95	23,95	23,96	23,95
$H$ [mm]	39,91	39,93	39,92	39,93	39,92	39,95	39,96	39,93	39,95	39,93

Dodatkowo, przy wykonywaniu pomiarów metodą numer 3 zmierzono temperaturę, która wynosiła 20,6 °C. Wartość gęstości wody dla tej temperatury wynosi  $\rho_w = 0,998$  g/cm<sup>3</sup>. Dodatkowo założono, że wielkość nie jest obciążona błędem pomiarowym [3].

## ANALIZA DANYCH

Niepewności pomiarowe wielkości mierzonych bezpośrednio wyznaczono korzystając z zależności:

$$u^2 = s_x^2 + \frac{\Delta^2}{3}, \quad (8)$$

gdzie  $s_x$  jest odchyleniem standardowym średniej wielkości  $x$ , a  $\Delta$  jest dopuszczalnym, maksymalnym błędem pomiaru [4]. Korzystając z rozwinięcia  $s_x$ , Równanie (8) można zapisać jako:

$$u^2 = \frac{1}{N(N-1)} \sum_{i=1}^N (x_i - \bar{x})^2 + \frac{\Delta^2}{3}, \quad (9)$$

gdzie  $N$  jest liczbą wykonanych pomiarów danej wielkości, a  $\bar{x}$  jest średnią danej wielkości. Aby uczynić analizę bardziej kompletną obliczono też wartość niepewności pojedynczego pomiaru, która dana jest wzorem:

$$s_x^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^N (x_i - \bar{x})^2 \quad [5]. \quad (10)$$

Na podstawie Równania (9) i Równania (10) stworzono Tabelę 3, w której znajdują się średnie mierzonych wielkości, ich niepewności pojedynczego pomiaru i niepewności średniej oraz maksymalne błędy pomiaru.

Tabela 3: Tabela niepewności pomiarów

Wielkość	$m$ [g]	$D$ [cm]	$H$ [cm]
Średnia	141,2120	2,39550	3,99330
Niepewność pojedynczego pomiaru	0,0084	0,00071	0,00157
Niepewność średniej	0,0037	0,00022	0,00050
Dopuszczalny błąd pomiaru $\Delta$	0,01	0,001	0,001
$\Delta/\sqrt{3}$	0,0058	0,00058	0,00058
$u$	0,0069	0,00062	0,00076

Korzystając z wartości średnich znajdujących się w Tabeli 3 i wartości  $\pi = 3,141592653$  wyliczono gęstość ciała z Równania (3),  $\rho_A = 7,8462 \text{ g/cm}^3$ . Jako, że niepewność tego wyniku jest niepewnością złożoną to skorzystano z metody propagacji małych błędów, która pozwala na przenoszenie niepewności pomiarowych. Jeśli szukana wielkość jest funkcją zależną od innych wielkości fizycznych, to jej niepewność dana jest wzorem:

$$u_f^2 = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial f}{\partial x_i} u_i \right)^2, \quad (11)$$

gdzie  $u_f$  jest niepewnością szukanej wielkości zależnej od  $x_i$ , a  $u_i$  jest niepewnością  $x_i$  [6]. Stosując Równanie (11) do Równania (3) otrzymano:

$$u_{\rho_A}^2 = \rho_A^2 \left[ \left( \frac{u_m}{\bar{m}} \right)^2 + \left( \frac{u_H}{\bar{H}} \right)^2 + \left( \frac{2u_D}{\bar{D}} \right)^2 \right], \quad (12)$$

gdzie  $u_m$ ,  $u_H$ ,  $u_D$  są kolejno niepewnościami masy ciała, jego wysokości i średnicy. Obliczona wartość  $u_{\rho_A}$  wynosi  $0,0043 \text{ g/cm}^3$ . Ostateczny wynik można zapisać jako:  $\rho_A = (7,8462 \pm 0,0043) \text{ g/cm}^3$ . Tabela 4 jest analogiczna do Tabeli 3, jednak tym razem wyznaczono niepewności dla objętości mierzonych przy pomocy menzurki.

Tabela 4: Tabela niepewności pomiarów

Wielkość	$V_1$ [cm <sup>3</sup> ]	$V_2$ [cm <sup>3</sup> ]
Średnia	49,6	65,8
Niepewność pojedynczego pomiaru	2,07364	4,20714
Niepewność średniej	0,92736	1,88149
Dopuszczalny błąd pomiaru $\Delta$	1	1
$\Delta/\sqrt{3}$	0,57735	0,57735
$u$	0,57735	0,57735

Podstawiając wartości średnie do Równania (5) otrzymano wynik:  $\rho_B = 8,72 \text{ g/cm}^3$ . Niepewność tego wyniku otrzymano podstawiając Równanie (5) do Równania (11) jako funkcję  $f$ . Otrzymano następujący wzór:

$$u_{\rho_B}^2 = \rho_B^2 \left[ \left( \frac{u_m}{\bar{m}} \right)^2 + \left( \frac{u_{\bar{V}}}{\bar{V}} \right)^2 \right], \quad (13)$$

gdzie  $\bar{V}$  jest średnią różnicą  $V_1$  i  $V_2$ , a  $u_{\bar{V}}$  jest jej niepewnością daną wzorem:

$$u_{\bar{V}}^2 = u_{V_1}^2 + u_{V_2}^2 + s_V^2, \quad (14)$$

gdzie  $u_{V_1}$  i  $u_{V_2}$  są niepewnościami  $V_1$  i  $V_2$ , w tym przypadku są to niepewności pomiarowe przyrządu, z kolei  $s_V$  jest niepewnością statystyczną średniej różnicy, która jest dana wzorem:

$$s_V^2 = s_{V_1}^2 + s_{V_2}^2 - 2 \sum_{i=1}^5 (V_{1i} - \bar{V}_1)(V_{2i} - \bar{V}_2).$$

Wzór (14) wyznaczono metodą propagacji małych błędów. Na tej podstawie obliczono wartość  $u_{\rho_B} = 0,74 \text{ g/cm}^3$ . Ostateczny wynik zapisano jako:  $\rho_B = (8,72 \pm 0,74) \text{ g/cm}^3$ . Jak widać, wynik ten jest obarczony dużą niepewnością w porównaniu do metody A, jak i odbiega on znacznie od wartości  $\rho_A$ . Analiza wyników pomiarów zapisanych w Tabeli 1 ujawnia źródło tej rozbieżności: dwa z pięciu pomiarów dają znacznie mniejszy wkład do średniej objętości próbki. w związku z tym postanowiono odrzucić te pomiary i wykorzystać tylko te, których  $\Delta V = 18 \text{ cm}^3$ . Na ich podstawie stworzono Tabelę 5.

Tabela 5: Tabela niepewności pomiarów

Wielkość	$V_1 [\text{cm}^3]$	$V_2 [\text{cm}^3]$
Średnia	50,6667	68,6667
Niepewność pojedynczego pomiaru	2,08167	2,08167
Niepewność średniej	1,20185	1,20185
Dopuszczalny błąd pomiaru $\Delta$	1	1
$\Delta/\sqrt{3}$	0,57735	0,57735
$u$	0,57735	0,57735

Po podstawieniu tych wartości do Równania (5) i Równania (13) oraz Równania (14) otrzymano ostateczny wynik:  $\rho_B = (7,85 \pm 0,36) \text{ g/cm}^3$ . Otrzymany wynik pokrywa się z  $\rho_A$ , a jego niepewność jest znacznie mniejsza.

Tabela 6 przedstawia niepewności pomiaru masy zlewki z wodą,  $m_{zw}$ , oraz zlewki z wodą i zanurzonym walcem,  $m_{zwp}$ .

Tabela 6: Tabela niepewności pomiarów

Wielkość	$m_{zw} [\text{g}]$	$m_{zwp} [\text{g}]$
Średnia	332,63	350,57
Niepewność pojedynczego pomiaru	0,63204	0,64665
Niepewność średniej	0,28266	0,28919
Dopuszczalny błąd pomiaru $\Delta$	0,01	0,01
$\Delta/\sqrt{3}$	0,00577	0,00577
$u$	0,28271	0,28925

Gęstość  $\rho_C$  obliczono z Równania (7), gdzie podstawiono średnie wartości  $m_{zw}$  i  $m_{zwp}$  oznaczone jako  $\bar{m}_{zw}$  i  $\bar{m}_{zwp}$ . Za gęstość wody,  $\rho_w$  podstawiono wartość  $0,99821 \text{ g/cm}^3$ . Dodatkowo gęstość wody potraktowano jako wartość nieobarczoną błędem pomiarowym. Otrzymano wartość  $\rho_C = 7,85638 \text{ g/cm}^3$ . Niepewność tego pomiaru wyznaczono korzystając z Równania (7) i Równania (11). Otrzymano wzór:

$$u_{\rho_C}^2 = \rho_C^2 \left[ \left( \frac{u_m}{\bar{m}} \right)^2 + \left( \frac{u_{m_{ww}}}{\bar{m}_{ww}} \right)^2 \right], \quad (15)$$

gdzie  $\bar{m}_{ww}$  jest średnią różnicą  $m_{zw}$  i  $m_{zwp}$ , a  $u_{m_{ww}}$  jest jej niepewnością daną wzorem:

$$u_{m_{ww}}^2 = s_{m_{ww}}^2 + \frac{2\Delta_m^2}{3}, \quad (16)$$

gdzie  $\Delta_m$  jest dopuszczalnym błędem granicznym wagi, a  $s_{m_{ww}}$  jest odchyleniem standardowym średniej różnicy masy, które jest dane wzorem:

$$s_{m_{ww}}^2 = s_{m_{zw}}^2 + s_{m_{zwp}}^2 - 2 \sum_{i=1}^5 (m_{zw_i} - \bar{m}_{zw})(m_{zwp_i} - \bar{m}_{zwp}). \quad (17)$$

Podstawiając dane z Tabeli 6 do Równania (15) otrzymano  $u_{\rho_C} = 0,0071 \text{ g/cm}^3$ . Ostateczny wynik to  $\rho_C = (7,8564 \pm 0,0071) \text{ g/cm}^3$ . W Tabeli 7 przedstawiono wszystkie otrzymane gęstości wraz z ich niepewnościami oraz procentową niepewność wyniku, to znaczy, stosunek niepewności do końcowego wyniku. Ilość cyfr znaczących wybrano na podstawie najdokładniejszego wyniku.

Tabela 7: Tabela otrzymanych gęstości

Metoda	A	B	C
Gęstość $[\text{g/cm}^3]$	7,8462	7,8451	7,8564
Niepewność $[\text{g/cm}^3]$	0,0043	0,3559	0,0071
Niepewność względna $[\%]$	0,055	4,54	0,090

## DYSKUSJA WYNIKÓW I WNIOSKI

Wyniki zebrane w Tabeli 7 pozwalają sądzić, iż walec był wykonany ze stali nierdzewnej. Gęstość stali nierdzewnej wynosi  $\rho_s = 7,8 \text{ g/cm}^3$  w  $20^\circ\text{C}$  [7]. Widać wyraźnie wysoką zgodność wyników oraz ich precyzję. Niezwykle precyzyjna okazała się metoda A, której niepewność względna wynosi 0,0043%. Najmniej dokładna okazała się metoda B, z dokładnością 4,54%. Wynika to z niskiej rozdzielczości działki menzurki, która była tylko o rząd wielkości mniejsza od mierzonej wielkości. W przypadku metody A działka przyrządu była aż o 4 rzędy wielkości mniejsza od mierzonej wielkości. W przypadku metody B był to znacznie większy wkład niż w przypadku metody A. Dodatkowo w przypadku metody B na wynik pomiaru wpływał też kąt patrzenia obserwatora oraz powstawanie menisku. Gdyby udało się wyeliminować zjawisko menisku, powstawanie pęcherzyków powietrza jak i zastosować działkę o większej rozdzielczości, to metoda wykorzystująca menzurkę byłaby dokładniejsza. Bardzo wysoką dokładność posiada również metoda C, o niepewności względnej 0,09%. Dodatkowo metoda ta jest uniwersalna, ponieważ nie zależy od kształtu badanego ciała. Pomimo tych wszystkich niepewności otrzymane wyniki są bardzo bliskie sobie oraz bliskie gęstości stali podanej w tablicach.

## Literatura

- [1] D. Halliday, R. Resnick, J. Walker, *Podstawy Fizyki, Tom 2*, PWN, Warszawa, 2003, s. 62.
- [2] D. Halliday, R. Resnick, J. Walker, *Podstawy Fizyki, Tom 2*, PWN, Warszawa, 2003, s. 73.
- [3] Praca zbiorowa, *Tablice fizyczno-astronomiczne*, Wydawnictwo Adamantan, Warszawa, 2002
- [4] J. R. Taylor, *Wstęp do analizy błęd pomiarowego*, PWN, Warszawa, 1995, s. 71.
- [5] J. R. Taylor, *Wstęp do analizy błęd pomiarowego*, PWN, Warszawa, 1995, s. 101.
- [6] J. R. Taylor, *Wstęp do analizy błęd pomiarowego*, PWN, Warszawa, 1995, s. 87.
- [7] Praca zbiorowa, *Stainless Steel: Tables of Technical Properties*, Euro Inox, Luxemburg, 2007, s. 18.