Исследование прецессии уравновешенного гироскопа (1.2.5)

Моргулёв Илья

Октябрь 28, 2023

1 Введение

Цель работы: исследовать вынужденную прецессию гироскопа, установить зависимость скорости вынужденной прецессии от величины момента сил, действующий на ось гироскопа и сравнить ее со скоростью, рассчитанной по скорости прецессии.

Оборудование: гироскоп в кардановом подвесе (см. Рис. (2)), секундомер, набор грузов, отдельный ротор гироскопа, цилиндр известной массы, крутильный маятник, штангенсциркуль, линейка.

2 Теоретические сведения

В этой работе исследуется зависимость скорости прецессии гироскопа от момента силы, приложенной к его оси. Для этого к оси гироскопа подвешиваются грузы. Скорость прецессии определяется по числу оборотов рычага вокруг вертикальной оси и времни, которое на это ушло, определяемоу секундомером. В процессе измерений рычаг не только поворачивается в результате прецессии гироскопа, но и опускается. Поэтому его в начале опыта следует преподнять на 5-6 градусов. Опять надо закончить, когда рычаг опустится на такой же угол.

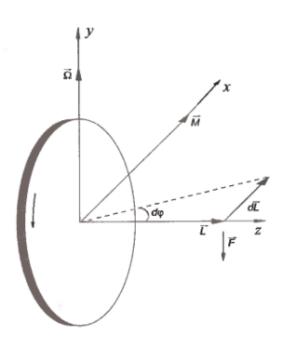


Рис. 1. Маховик

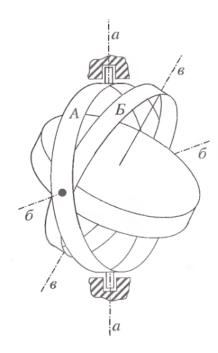


Рис. 2. Гироскоп в кардановом подвесе

Измерение скорости прецессии гироскопа позволяет вычислить угловую скорость вращения его ротора. Расчет производится по формуле:

$$\Omega = \frac{mgl}{I_z \omega_0},\tag{1}$$

где m – масса груза, l – расстояние от центра карданова подвеса до точки крепления груза на оси гироскопа, I_z – момент инерции гироскопа по его главной оси вращения. ω_0 – частота его вращения относительно главной оси, Ω – частота прецессии.

Момент инерции ротора относительно оси симметрии I_0 измеряется по крутильным колебаниям точной копии ротора, подвешиваемой вдоль оси симметрии на десткой проволоке. Период крутильных колебаний T_0 зависит от момента инерции I_0 и модуля кручения проволоки f:

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{f}}. (2)$$

Чтобы исключить модуль кручения проволоки, вместо ротора гироскопа к той же проволоке подвешивают цилиндр правильной формы с известными размерами и массой, для которого легко можно вычислить момент инерции I_{π} . Для определения момента инерции ротора гироскопа имеем:

$$I_0 = I_{\pi} \frac{T_0^2}{T_{\pi}^2},\tag{3}$$

Здесь $T_{\rm u}$ – период крутильных колебаний цилиндра.

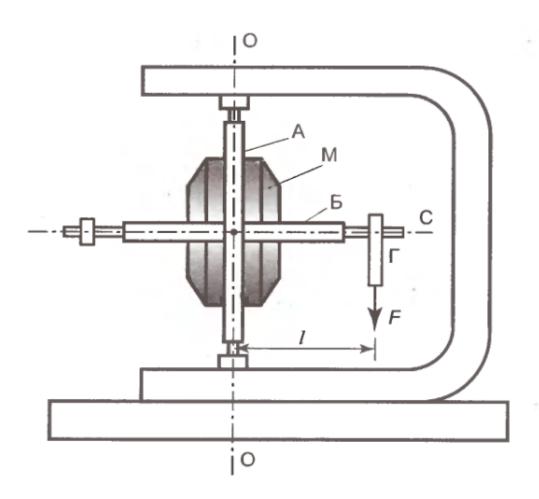


Рис. 3. Схема экспериментальной установки

Скорость вращения ротора гироскопа можно определить и не прибегая к исследованию прецессии. У используемых в работе гироскопов статор имеет две обмотки, необходимые для быстрой раскрутки гироскопа. В данной работе одну обмотку искользубт для раскрутки гироскопа, а вторую — для измерения числа оборотов ротора. Ротор электромотора всегда немного намагничен. Вращаясь, он наводит во второй обмотке переменную ЭДС индукции, частота которой равна частоте врещения ротора. Частоту этой ЭДС можно, в частности, измерить по фигурам Лиссажу, получаемым на экране осциллографа, если на один вход подать исследуемую ЭДС, а на другой — переменное напряжение с хорошо прокалиброванного генератора. При совпадении частот на эеране получаем эллипс.

3 Ход работы

Данные для частоты прецессии и опускания гироскопа: $\Omega = \frac{2\pi N}{t}$

Macca	T, c	N	Ω, c^{-1}
m = 141,6 г	219,29	3	$8,59 \cdot 10^{-2}$
	220,43	3	$8,56\cdot10^{-2}$

Macca	<i>T</i> , c	N	Ω, c^{-1}
m = 173 г	240	4	$10,47\cdot10^{-2}$
m-1751	240,70	4	$10,44\cdot10^{-2}$

Macca	T, c	N	Ω, c^{-1}
m = 214,6 г	192,44	4	$13,06\cdot10^{-2}$
	193,60	4	$12,98 \cdot 10^{-2}$

Macca	T, c	N	Ω, c^{-1}
m = 269,4 г	191,92	5	$16,37\cdot10^{-2}$
	192,35	5	$16,33\cdot10^{-2}$

Macca	<i>T</i> , c	N	Ω, c^{-1}
m = 333,9 г	155,17	5	$20,25\cdot10^{-2}$
	156,11	5	$20,12\cdot 10^{-2}$

Каждый раз рычаг опускался на 10° , что равняется $\frac{\pi}{18}$. Для каждой массы посчитаем угловую скорость опускания рычага по формуле: $\omega = \frac{\pi/18}{T}$, и момент M = mgl, где l = 121 мм:

- m=141.6 г, $\omega=7.92\cdot 10^{-4}$ c $^{-1}$, $M=16.79\cdot 10^{-2}$ H·м
- m=173 г, $\omega=7.25\cdot 10^{-4}~{\rm c}^{-1},~M=20.51\cdot 10^{-2}~{\rm H}\cdot {\rm m}$
- m=214,6 г, $\omega=9.07\cdot 10^{-4}$ с $^{-1},~M=25,45\cdot 10^{-2}$ Н·м
- m=269,4 г, $\omega=9,09\cdot 10^{-4}~{\rm c}^{-1},~M=31,95\cdot 10^{-2}~{\rm H}\cdot{\rm M}$
- $m = 333.9 \text{ r}, \ \omega = 11.25 \cdot 10^{-4} \text{ c}^{-1}, \ M = 39.59 \cdot 10^{-2} \text{ H} \cdot \text{m}$

Построим график зависимости $\Omega(M)$: (см. Рис. 1)

Далее найдем момент инерции ротора гироскопа по формуле (3), для этого посчитаем момент инерции цилиндра, с известной нам массой (M=1616,6 г) и диаметром (D=78,0 мм): $I_{\rm II}=\frac{1}{2}mr^2\approx 1,23\cdot 10^{-3}$ кг·м², а периоды: $T_0=3,18$ с и $T_{\rm II}=4,03$ с. Тогда $I_0\approx 0,78\cdot 10^{-3}$ кг·м²

4 Погрешности Ω и I_0

$$\sigma_{\Omega} = \sqrt{\sigma_{\text{случ}}^2 + \sigma_{\text{сист}}^2} \qquad \sigma_{\Omega}^{\text{сист}} = \Omega \varepsilon_T \qquad \sigma_{\Omega}^{\text{случ}} = \sqrt{\frac{1}{n(n-1)} \sum_{i=1}^n (\Omega_i - \overline{\Omega})^2}$$
(4)

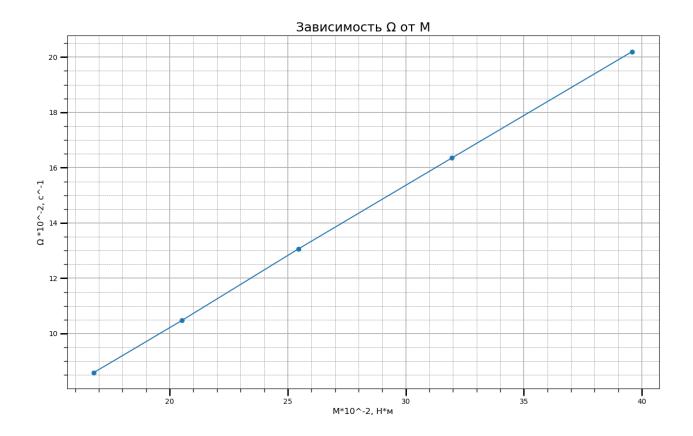


Рис. 1: Зависимость Ω от M

Каждая частота Ω с учетом погрешностей:

- $\Omega = (8.58 \pm 0.03) \cdot 10^{-2} \text{ c}^{-1}$
- $\Omega = (10.46 \pm 0.03) \cdot 10^{-2} \text{ c}^{-1}$
- $\Omega = (13.02 \pm 0.05) \cdot 10^{-2} \text{ c}^{-1}$
- $\Omega = (16.35 \pm 0.05) \cdot 10^{-2} \text{ c}^{-1}$
- $\Omega = (20.19 \pm 0.07) \cdot 10^{-2} \text{ c}^{-1}$

Погрешность $\sigma_{I_0} = I_0 \cdot \sqrt{\varepsilon_{I_{\text{u}}}^2 + 4\varepsilon_{T_0}^2 + 4\varepsilon_{T_{\text{u}}}^2} \approx 0.03 \text{ кг·м}^2$, значит $I_0 = (0.81 \pm 0.04) \cdot 10^{-3} \text{ кг·м}^2$

5 Определение частоты вращения ротора гироскопа

Определить частоту вращения ротора можно по формуле $\omega_0 = \frac{1}{kI_0}$, где k – коэффицент наклона графика зависимости $\Omega(M)$.

График построен по МНК, а значит:

$$k = \frac{\langle xy \rangle - \langle x \rangle \langle y \rangle}{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} \approx 0.658 \frac{1}{\text{Дж} \cdot c}$$
 (5)

$$\sigma_k^{\text{\tiny CJ}} = \frac{1}{\sqrt{N}} \sqrt{\frac{\langle y^2 \rangle - \langle y \rangle^2}{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} - k^2} \approx 0.002 \frac{1}{\text{Дж} \cdot \text{c}}$$
(6)

Тогда
$$\omega_0=2354,05~{\rm c}^{-1},~{\rm a}~\sigma_{\omega_0}=\omega_0\cdot\sqrt{\varepsilon_{I_0}^2+\varepsilon_k^2}\approx 88,72~{\rm c}^{-1}$$

Используя полученную угловую скорость можно определить частоту вращения ротора гироскопа: $\nu=\frac{\omega_0}{2\pi}\approx 374,7~\Gamma$ ц, а $\sigma_{\nu}=\nu\varepsilon_{\omega_0}\approx 14,1~\Gamma$ ц

Таким образом получаем: $\nu = (374.7 \pm 14.1) \ \Gamma$ ц, что с учетом сигмы попадает в значение полученное с помощью осциллографа $\nu_0 = 388.6 \ \Gamma$ ц

6 Момент силы трения

Оценить момент силы трения мы можем по формуле: $M = \omega I_0 \omega_0$, а $\sigma_M = M \cdot \sqrt{\varepsilon_M^2 + \varepsilon_k^2}$. Для каждой массы момент силы трения будет свой:

•
$$m = 141.6 \text{ r}, \ \omega = 7.92 \cdot 10^{-4} \text{ c}^{-1}, \ M = (1.49 \pm 0.02) \cdot 10^{-3} \text{ H} \cdot \text{m}$$

•
$$m=173$$
 г, $\omega=7.25\cdot 10^{-4}~{\rm c}^{-1},~M=(1.37\pm 0.02)\cdot 10^{-3}~{\rm H}\cdot {\rm M}$

•
$$m = 214.5 \text{ r}, \ \omega = 9.07 \cdot 10^{-4} \text{ c}^{-1}, \ M = (1.70 \pm 0.02) \cdot 10^{-3} \text{ H} \cdot \text{m}$$

•
$$m=269.4~\mathrm{f},~\omega=9.09\cdot10^{-4}~\mathrm{c}^{-1},~M=(1.71\pm0.02)\cdot10^{-3}~\mathrm{H}\cdot\mathrm{m}$$

•
$$m=333.9~{\rm f},~\omega=11.25\cdot 10^{-4}~{\rm c}^{-1},~M=(2.12\pm 0.02)\cdot 10^{-3}~{\rm H\cdot M}$$