

附件 2

实验方案设计

单摆法测重力加速度

李佩哲 PB21051049

2022 年 3 月 19 日

原理

已知单摆的周期公式为

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g} \left[1 + \frac{d^2}{20l^2} - \frac{m_0}{12m} \left(1 + \frac{d}{2l} + \frac{m_0}{m} \right) + \frac{\rho_0}{2\rho} + \frac{\theta^2}{16} \right]}$$

其中误差量对 T 的修正均小于 10^{-3} . 根据要求

$$\frac{\Delta g}{g} < 1.0\% = 10^{-2}$$

由 $10^{-2} > 10^{-3}$ 可知, 这些因素可以忽略, 从而

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

故

$$g = l \left(\frac{2\pi}{T} \right)^2 = \left(L_{\text{绳长}} + \frac{d_{\text{摆球直径}}}{2} \right) \left(\frac{2\pi}{T} \right)^2$$

按求不确定度传递公式的方法估算, 有

$$\begin{aligned} \ln g &= \ln \left[\left(L + \frac{d}{2} \right) \left(\frac{2\pi}{T} \right)^2 \right] = \ln \left(L + \frac{d}{2} \right) + 2 \ln 2\pi - 2 \ln T \\ \therefore \frac{dg}{g} &= \frac{d \left(L + \frac{d}{2} \right)}{L + \frac{d}{2}} + \frac{-2dT}{T} = \frac{dL}{L + \frac{d}{2}} + \frac{dd}{2L + d} + \frac{-2dT}{T} \\ \therefore \frac{\Delta g}{g} &= \frac{u_g}{g} = \sqrt{\frac{u_L^2}{\left(L + \frac{d}{2} \right)^2} + \frac{u_d^2}{(2L + d)^2} + \frac{4u_T^2}{T^2}} < 1.0\% \end{aligned}$$

根据不确定度均分原理, 有

$$\begin{aligned} \frac{u_L^2}{\left(L + \frac{d}{2} \right)^2} &= \frac{u_d^2}{(2L + d)^2} = \frac{4u_T^2}{T^2} < \frac{1}{30000} \\ \therefore \frac{u_L}{L + \frac{d}{2}} &= \frac{u_d}{2L + d} = \frac{4u_T}{T} < \frac{\sqrt{3}}{3}\% \end{aligned}$$

即

$$\frac{\Delta L}{l} = \frac{1}{2} \frac{\Delta d}{l} = 4 \frac{\Delta T}{T} < \frac{\sqrt{3}}{3}\% \approx 0.577\%$$

了解到实验仪器最大允差为 $\Delta_{\text{钢卷尺}} \approx 0.2 \text{ cm}$, $\Delta_{\text{游标卡尺}} \approx 0.002 \text{ cm}$, $\Delta_{\text{千分尺}} \approx 0.001 \text{ cm}$, $\Delta_{\text{秒表}} \approx 0.01 \text{ s}$,

人员测量时间的估计误差为 $\Delta_{\lambda} \approx 0.2 \text{ s}$. 由已知条件“……调节标尺高度, 使其上沿中点距悬挂点 50 cm ”可知, $l > 50 \text{ cm}$. 对于钢卷尺, 有 $\frac{\Delta l}{l} < 0.4\% < \frac{\sqrt{3}}{3}\%$, 因此对于符合要求的绳长, 选用钢卷尺测量即可. 同理可得, 对 $l > 50 \text{ cm}$, 解 $\frac{1}{2}\frac{\Delta d}{l} < \frac{\sqrt{3}}{3}\%$ 得 $\Delta d < \frac{\sqrt{3}}{3}$ 即可, 显然, 使用钢卷尺测摆球直径即可. 综上, 测量摆长使用的仪器为钢卷尺, 且容易看出 l 越大, 相对误差越小, 精度越高.

对于周期的测量, 与实际测量相比较, 有

$$T = \frac{t_{\text{测量时间}} \pm \sqrt{(t_P u_A)^2 + \left(k_P \frac{\sqrt{\Delta_{\text{秒表}}^2 + \Delta_{\lambda}^2}}{C}\right)^2}}{n}$$

其中 n 为测量的周期数. 可以看到, 在测量 T 时, 可以通过增加 n 来减小 U_P 的影响. 按最大不确定度估计, 有

$$4 \frac{\sqrt{\Delta_{\text{秒表}}^2 + \Delta_{\lambda}^2}}{t} \approx 4 \frac{\sqrt{\Delta_{\text{秒表}}^2 + \Delta_{\lambda}^2}}{nT} < \frac{\sqrt{3}}{3}\%$$

解得 $t > 4\sqrt{1203} \text{ s} \approx 138.7 \text{ s}$, 又因为求解条件为 $t \approx nT$, 故保险起见, 应测 140 s 附近的完整的周期个数.

结论

摆长至少 50 cm , 增加摆长可以提高测量精度. 摆长应用钢卷尺测量, 且不需要使用游标卡尺测量摆球直径. 测量周期, 应测 140 s 附近的完整的周期个数.

实验步骤

1. 取仪器, 调整至可用状态;
2. 调节螺栓使立柱竖直;
3. 调节标尺高度, 使其上沿中点距悬挂点 50 cm ;
4. 测量摆线长度、小球直径, 多次测量并记录原始数据;
5. 悬挂摆线, 借助平面镜调整视角;
6. 将摆线拉开 $\theta (\theta < 5^\circ)$ 角, 松手, 记录摆线第一次通过标尺中心线的时间;
7. 持续计时, 在经过 140 s 左右时记录摆线最后一次通过标尺中心线的时间, 记录时间差, 重复步骤6、7;
8. 数据处理, 计算 g 与 $\frac{\Delta g}{g}$;
9. 整理器材, 打乱支架平衡、标尺及平面镜位置.