直线运动规律的研究 讲义

2025年2月

一、实验目的

- 1. 利用气垫技术测定物体的"瞬时"速度,加速度以及当地的重力加速度
- 2. 利用气垫技术研究一维碰撞的三种情况,验证动量守恒和动能守恒定律
- 3. 定量研究一维碰撞中的动量损失和动能损失

二、实验仪器

气垫导轨实验仪器、电子计时器、滑块、天平

三、实验原理

1. 平均速度和瞬时速度的测量

作直线运动的物体在 Δt 时间内的位移为 Δs ,则物体在 Δt 时间内的平均速度为 $\overline{v}=\frac{\Delta s}{\Delta t}$,当 $\Delta t\to 0$ 时,平均速度趋近于一个极限值,即物体在该点的瞬时速度,但实验上直接测量某点的瞬时速度是很困难的,一般在一定误差范围内(小于5%),用极短的 Δt 内的平均速度代替瞬时速度。

2. 匀变速直线运动

若滑块受一恒力,它将作匀变速直线运动,匀变速直线运动方程如下:

$$v = v_0 + at \tag{1}$$

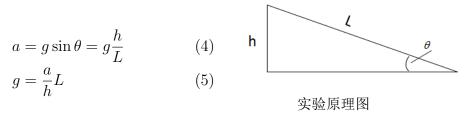
$$s = v_0 t + \frac{1}{2} a t^2 \tag{2}$$

$$v^2 = v_0^2 + 2as (3)$$

在斜面上不同位置由静止开始下滑,测出相同位置的速度,做出 $v^2 \sim s$ 图,若图线是直线,则物体作匀加速直线运动,斜率为2a。

3. 重力加速度的测定

如下图所示,h为垫块的高度,L为斜面的长度,滑块沿斜面下滑的加速度为:



4. 碰撞过程中守恒定律的研究

如果一个力学系统所受合外力为零或在某方向上的合外力为零,则该力学系统总动量守恒或在某方向上守恒,即 $\Sigma m_i v_i = constant$ 。

对于三种碰撞情况,动量和动能守恒情况如下:

- (a) 完全弹性碰撞 动量守恒, 能量守恒
- (b) 完全非弹性碰撞 动量守恒,动能不守恒
- (c) 一般非弹性碰撞 动量守恒,动能不守恒

四、实验内容

- 1. 匀变速运动中速度与加速度的测量
 - (a) 先将气垫导轨调平(动态调平法: 两光电门间隔50.00cm以上,轻轻推动大滑块,使其通过第一个光电门的时间 $t_1 > 80ms$,并且通过第二个光电门的时间 t_2 满足 $t_1 5 < t_2 < t_1 + 5$),然后在一端单脚螺丝下置一垫块,使导轨成一斜面。
 - (b) 在 **大滑块**上装上U型挡光片,调节光电门,打开计时装置,使用**计时**2测试。
 - (c) 使 **大滑块**分别从距光电门S = 20.00cm, 30.00cm, 40.00cm, 50.00cm, 60.00cm处自然下滑,做初速度为零的匀加速运动,记下挡光时间 Δt ,每个S情况下重复测量三次。Tip:请使用默认计时2进行测试。
 - (d) 测量U型挡光片有效长度 Δs (测3次)、斜面高度h (测3次) 及斜面长度L (测1次)。
 - (e) 根据U型挡光片有效长度 Δs 和挡光时间 Δt ,计算出速度v ,用Origin软件进行直线拟合(提示: $v^2=2as$),求加速度a,并计算重力加速度g (深圳: $g\approx 9.7883m/s^2$)。 Tip:拟合图需要打印后贴在实验报告中,并请给出拟合方程和 R^2 因子。

表 1: 滑块释放距离与挡光时间的关系

S(cm)	20.00	30.00	40.00	50.00	60.00
$\Delta t_1(ms)$					
$\Delta t_2(ms)$					
$\Delta t_3(ms)$					
$\overline{\Delta t}(ms)$					

表 2: 其他相关参数

/ - ·	ントーロイロント		
次数物理量	1	2	3
$\Delta s(cm)$			
h(cm)			
L(cm)		\	_

2. 研究三种碰撞状态下的守恒定律

- (a) 撤掉气垫导轨的垫块,按计时器上的"功能"键,选择"碰撞"档位。
- (b) 取大小两滑块A、B,将两滑块分别装上弹簧钢圈,用物理天平称此时滑块A、B的 质量,分别记为 m_1 和 m_2 ,且保证 $m_1 > m_2$ 。打开气泵,将小滑块B置于两光电门 之间(两光电门的距离约30.00 - 40.00cm),使其静止,用 m_1 碰 m_2 ,分别记下 m_1 通 过第一个光电门的时间 Δt_{11} 和经过第二个光电门的时间 Δt_{12} ,以及 m_2 通过第二个 光电门的时间 Δt_{21} , 重复三次, 记录所测数据(Tips: 1、每次碰撞测量开始前, 轻按计时器上的"功能"键,将所有时间数据清除; 2、每次测量完成后数据 会自动循环显示)。
- (c) 分别在两滑块上换上尼龙搭扣, 重复上述测量步骤。
- (d) 分别在两滑块上换上金属碰撞器, 重复上述测量步骤。

完全弹性 *m₁* − *m₀* −

元王坪 $\square m_1 = m_2 =$			
1	2	3	
		, 2	

完全非弹性 $m_1 = m_2 = m_2$ 非完全弹性 $m_1 = m_2 = m_2 = m_2$

$\mathcal{L} = \mathcal{L} + $			
次数时间	1	2	3
$\Delta t_{11}(ms)$			
$\Delta t_{12}(ms)$			
$\Delta t_{21}(ms)$			

次数时间	1	2	3
$\Delta t_{11}(ms)$			
$\Delta t_{12}(ms)$			
$\Delta t_{21}(ms)$			

(e) 分别计算每种碰撞下动量的变化,动能的变化,计算动量损失率 $\frac{\Delta p}{p}$ 和动能损失 率量,并根据计算数据得出相应的实验结论。

五、思考题

- 1. 气垫导轨调水平的判断标准是什么?
- 2. 如何减小气垫导轨气流阻力对实验的影响?
- 3. 碰撞前后系统总动量不相等(可能出现碰撞后动量减小或增加),试分析其原因。

注意事项:

- 1. 导轨不通气时不要将滑块在导轨上滑动, 以免磨损。
- 2. 滑块轻拿轻放, 绝对不允许摔地上, 跌坏了照价赔偿。
- 3. 气泵不用时及时关掉(以免烧坏电机)

六、实验结论

- 1. 实测重力加速度 $g = ?m/s^2$,相对误差为: ?%;
- 2. 完全弹性碰撞动量和动能损失率分别为: ?%和?%;非完全弹性碰撞动量和动能损失率分别为: ?%和?%;完全非弹性碰撞动量和动能损失率分别为: ?%和?%;

七、误差分析

提示:给出1-2条引起误差的主要原因即可

八、参考文献

《大学物理基础与综合性实验》何佳清,霍剑青主编.北京:高等教育出版社,2018.4,p104-p110.