

МОСКОВСКИЙ ФИЗИКО-ТЕХНИЧЕСКИЙ ИНСТИТУТ
(НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ)
ФИЗТЕХШКОЛА ФИЗИКИ И ИССЛЕДОВАНИЙ ИМ. ЛАНДАУ

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №

ОПРЕДЕЛЕНИЕ МОДУЛЯ КРУЧЕНИЯ

ПЛАЮГИН А. С.

ВУ-

ОКТИБРЯ 0 Г.

АННОТАЦИЯ

ЦЕЛЬ РАБОТЫ: ИЗМЕРЕНИЕ УГЛА ЗАКРУЧИВАНИЯ В ЗАВИСИМОСТИ ОТ ПРИЛОЖЕННОГО МОМЕНТА СИЛ, РАСЧЁТ МОДУЛЕЙ КРУЧЕНИЯ И СДВИГА ПРИ СТАТИЧЕСКОМ ЗАКРУЧИВАНИИ СТЕРЖНЯ, ОПРЕДЕЛЕНИЕ ТЕХ ЖЕ МОДУЛЕЙ ДЛЯ ПРОКОЛОК ПО ИЗМЕРЕНИЯМ ПЕРИОДОВ КРУТИЛЬНЫХ КОЛЕБАНИЙ ПОДВЕСЕННОГО НА НЕЙ МАЯТНИКА (ДИНАМИЧЕСКИЙ МЕТОД)

ОБОРУДОВАНИЕ: В ПЕРВОЙ ЧАСТИ: ИССЛЕДУЕМЫЙ СТЕРЖЕНЬ, ОТСЧЁТНАЯ ТУБКА СО ШКАЛОЙ, РУЛЕТКА, МИКРОМЕТР, НАБОР ГРУЗОВ; ВО ВТОРОЙ ЧАСТИ: ПРОКОЛОК ИЗ ИССЛЕДУЕМОГО МАТЕРИАЛА, ГРУЗЫ, СЕКУНДОМЕР, МИКРОМЕТР, ЛИНЕЙКА, РУЛЕТКА.

ТЕОРЕТИЧЕСКИЕ СВЕДЕНИЯ

ПРИ ЗАКРУЧИВАНИИ ЦИЛИНДРИЧЕСКИХ СТЕРЖНЕЙ КРУГЛОГО СЕЧЕНИЯ ВДЛИИ ОТ ЖЁСТ ПРИЛОЖЕНИЯ МОМЕНТОВ РАСПРЕДЕЛЕНИЕ ДЕФОРМАЦИЙ И НАПРЯЖЕНИЙ ОДИНАКОВО. ДЛЯ ЭТИХ ОБЛАСТЕЙ МОЖНО СЧИТАТЬ, ЧТО КАЖДОЕ ПОПЕРЕЧНОЕ СЕЧЕНИЕ ПОКРУЧАЕТСЯ КАК ЖЁСТКОЕ. ТАКОЕ НАПРЯЖЁННОЕ СОСТОЯНИЕ НАЗЫВАЕТСЯ ЧИСТЫМ КРУЧЕНИЕМ. КАСАТЕЛЬНЫЕ НАПРЯЖЕНИЯ В ПОПЕРЕЧНОМ СЕЧЕНИИ УВЕЛИЧИВАЮТСЯ ПРОПОРЦИОНАЛЬНО РАССТОЯНИЮ ОТ ОСИ ВРАЩЕНИЯ.

ПРИ РАССМОТРЕНИИ ЗАКРУЧИВАЕМОГО ЦИЛИНДРА ДЛИНЫ l МОЖНО ЗАМЕТИТЬ, ЧТО ЛЮБАЯ ПРЯМАЯ ВЕРТИКАЛЬНАЯ ЛИНИЯ, ПРОВЕДЁННАЯ ДО ЗАКРУЧИВАНИЯ ПРЕВРАЩАЕТСЯ В СПИРАЛЬ. СЕЧЕНИЯ НА РАССТОЯНИИ l ПОКРУТЫ НА УГОЛ φ .

КАСАТЕЛЬНОЕ НАПРЯЖЕНИЕ τ СВЯЗАНО С УГЛОМ ПОКРОТА СООТНОШЕНИЕМ

$$\tau = Gr \frac{d\varphi}{dl},$$

ГДЕ G – МОДУЛЬ СДВИГА.

СЪИМЛЯЕМЫЙ МОМЕНТ СИЛ, СОЗДАВАЕМЫЙ КАСАТЕЛЬНЫМИ НАПРЯЖЕНИЯМИ

$$M = \pi G \frac{R^4}{2} \frac{d\varphi}{dl}$$

ЭТОТ МОМЕНТ НЕ ИЗМЕНЯЕТСЯ ПО ДЛИНЕ ЦИЛИНДРА, ПОЭТОМУ

$$M = \pi G \frac{R^4}{2} \frac{\varphi}{l} = f\varphi,$$

ГДЕ f – МОДУЛЬ КРУЧЕНИЯ.

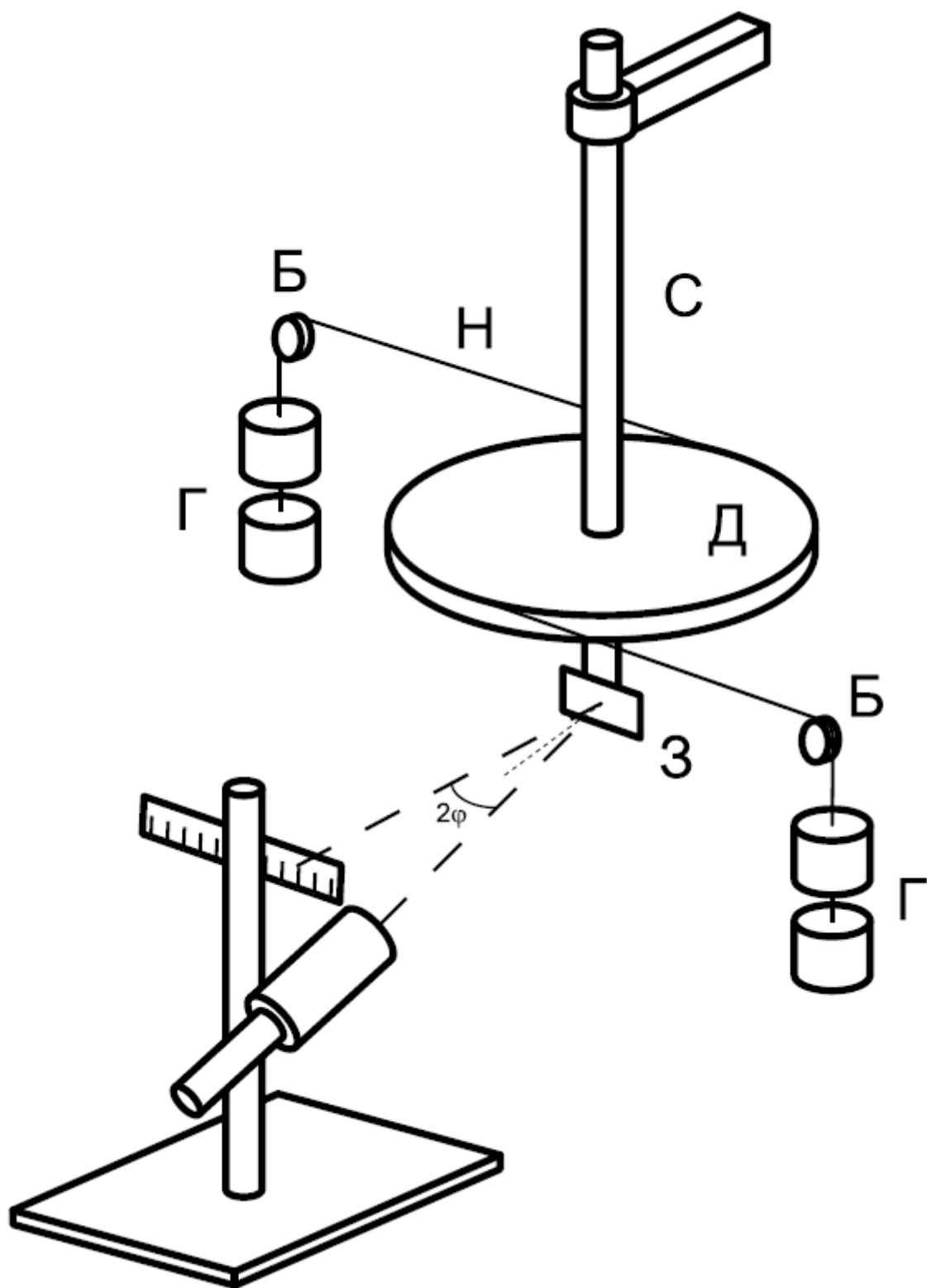
$$G = \frac{2lf}{\pi R^4} = \frac{32lf}{\pi d^4}$$

d – ДИАМЕТР ПРОКОЛОК.

ОБОРУДОВАНИЕ И ИНСТРУМЕНТАЛЬНЫЕ ПОГРЕШНОСТИ

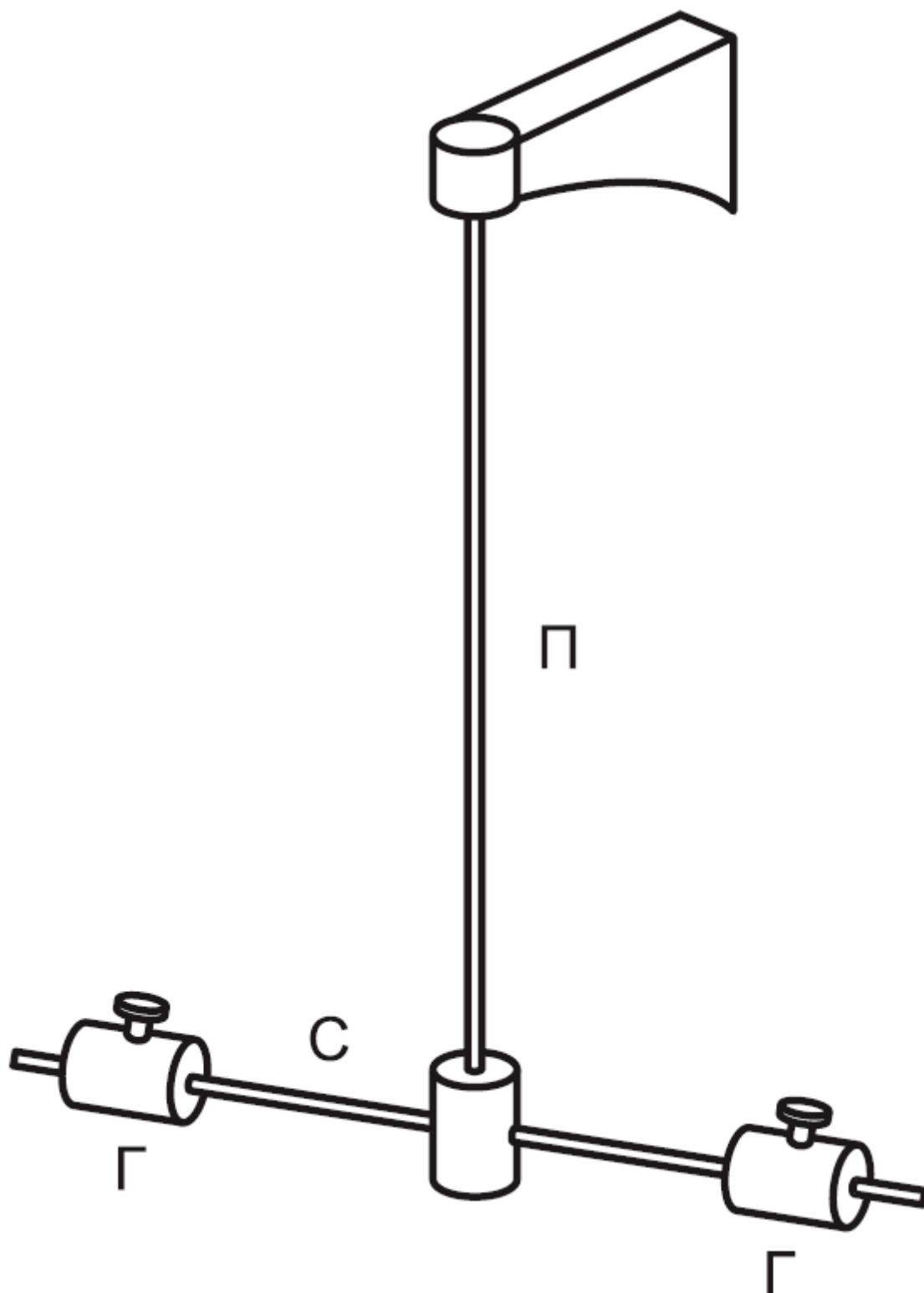
СТАТИЧЕСКИЙ МЕТОД

СХЕМА УСТАНОВКИ ПРИВЕДЕНА НА РИСУНКЕ. ВЕРХНИЙ КОНЕЦ СТЕРЖНЯ С ЖЁСТКО ЗАКРЕПЛЁН НА СТОЙКЕ, А НИЖНИЙ СОЕДИНЁН С ДИСКОМ Д. МОМЕНТ СОЗДАЮТ ДВЕ НИТИ, НАВЯТЫЕ НА НЕГО И ПЕРЕКИНУТЫЕ ЧЕРЕЗ БЛОКИ Б. К ИХ КОНЦАМ ПОДВЕШИВАЮТСЯ ОДИНАКОВЫЕ ГРУЗЫ Г. ДИСК СЪЕЖЁН ЗЕРКАЛЬЦЕМ 3. ДЛЯ ОПРЕДЕЛЕНИЯ УГЛА ЗАКРУЧИВАНИЯ СТЕРЖНЯ НАДО НАПРЯКНУТЬ ЗРИТЕЛЬНУЮ ТРУБКУ НА ЗЕРКАЛЬЦЕ И ДОБИТЬСЯ ТОГО, ЧТОБЫ В НЕЁ БЫЛО ЧЁТКО ВИДНО ОТРАЖЕНИЕ ШКАЛЫ, УКРЕПЛЁННОЙ НА ТОМ ЖЕ ШТАТИВЕ. ИЗМЕРЕНИЕ СМЕЩЕНИЯ ШКАЛЫ ПОЗВОЛЯЕТ ОПРЕДЕЛИТЬ УГОЛ ЗАКРУЧИВАНИЯ СТЕРЖНЯ.



2. МЕТОД КРУТИЛЬНЫХ КОЛЕБАНИЙ

Схема установки приведена на рисунке. Она состоит из длинной висящей проволоки П, к нижнему концу которой прикреплен горизонтальный стержень с с двумя симметрично расположенными грузами Г. Их положение можно фиксировать. Верхний конец проволоки зажат и может поворачиваться вокруг оси. Так можно возбуждать крутильные колебания.



Вращение стержня происходит под действием упругого момента. Это вращение описывается уравнением:

$$I \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = -M$$

I – момент инерции стержня с грузами относительно оси вращения, φ – угол поворота от положения равновесия, M – момент сил.

$$\omega^2 = \frac{f}{I}$$

тогда

$$\frac{d^2\varphi}{dt^2} + \omega^2\varphi = 0$$

$$\varphi = \varphi_0 \sin(\omega t + \theta)$$

Амплитуда φ_0 и фаза θ определяются начальными условиями.
Период колебаний

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi\sqrt{\frac{I}{f}}$$

Эти выражения получены для незатухающих колебаний, поэтому для их применения в работе необходимо убедиться, что колебания затухают слабо (амплитуда уменьшается не более чем в 2 раза за 10 колебаний). Также надо убедиться, что период колебаний не зависит от начальной амплитуды. Начальную амплитуду необходимо уменьшать пока зависимость от амплитуды не исчезнет.

Момент инерции системы

$$I = I_0 + 2m \left(r + \frac{b}{2} \right)^2$$

I – момент инерции системы без груза, m – масса одного груза, r – расстояние от ближнего торца груза до проволоки, b – длина груза.

$$T^2 = \frac{(2\pi)^2}{f} I_0 + \frac{(2\pi)^2}{f} 2m \left(r + \frac{b}{2} \right)^2$$

График этой зависимости в координатах $T^2 \left(\left(r + \frac{b}{2} \right)^2 \right)$ будет линейным с наклоном $k = \frac{8\pi^2 m}{f}$, откуда $f = \frac{8\pi^2 m}{k}$.

~ РЕЗУЛЬТАТЫ ИЗМЕРЕНИЙ

Толщина проволоки $d = 1,06 \pm 0,005$ мм, длина $l = 171 \pm 0,5$ см. Масса груза $m = 204,4 \pm 0,1$ г, длина $b = 41 \pm 0,05$ мм.

Показания счётчика записаны в таблице. t_* – время счётчика при $r = *$ мм. Показания счётчика связаны с номером колебания соотношением

$$t = n\tau$$

τ – период колебания.

Таблица 1. Зависимость периода колебаний от r

| n | $t_{70}, \pm 0,005 \text{ с}$ | $t_{85}, \pm 0,005 \text{ с}$ | $t_{100}, \pm 0,005 \text{ с}$ | $t_{115}, \pm 0,005 \text{ с}$ | $t_{130}, \pm 0,005 \text{ с}$ |
|-----|-------------------------------|-------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|
| 1 | 0 | Ж | 0 | 0 | 0 |
| 2 | 0 | 0 | Ж | 0 | 0 |
| 3 | 0 | Ж | 0 | 0 | Ж |
| 4 | 0Ж0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 5 | Ж | Ж | 0 | 0 | 0 |
| 6 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 7 | Ж | 0 | 0 | 0 | Ж |
| 8 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 9 | Ж | ЖЖ | 0Ж | Ж | 0 |
| 10 | 0 | 0 | 0 | Ж | 0 |
| 11 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 12 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 13 | 0 | 0 | 0 | Ж0 | 0 |
| 14 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 15 | 0 | 0 | Ж | 0 | ЖЖ |
| 16 | 0 | Ж | 0 | 0 | 0 |
| 17 | Ж | Ж | 0 | 0 | 0 |
| 18 | 000 | ЖЖ | Ж | 0 | 0 |
| 19 | Ж | 0 | 0 | 0 | Ж |
| 20 | 0 | 0 | 0 | 0 | Ж |

$$\tau_{70} = 2,773 \pm 0,006 \text{ с}$$

$$\tau_{85} = 3,114 \pm 0,007 \text{ с}$$

$$\tau_{100} = 3,44 \pm 0,005 \text{ с}$$

$$\tau_{115} = 3,772 \pm 0,005 \text{ с}$$

$$\tau_{130} = 4,194 \pm 0,006 \text{ с}$$

$$k = 674 \pm 2 \text{ с}^2/\text{м}^2$$

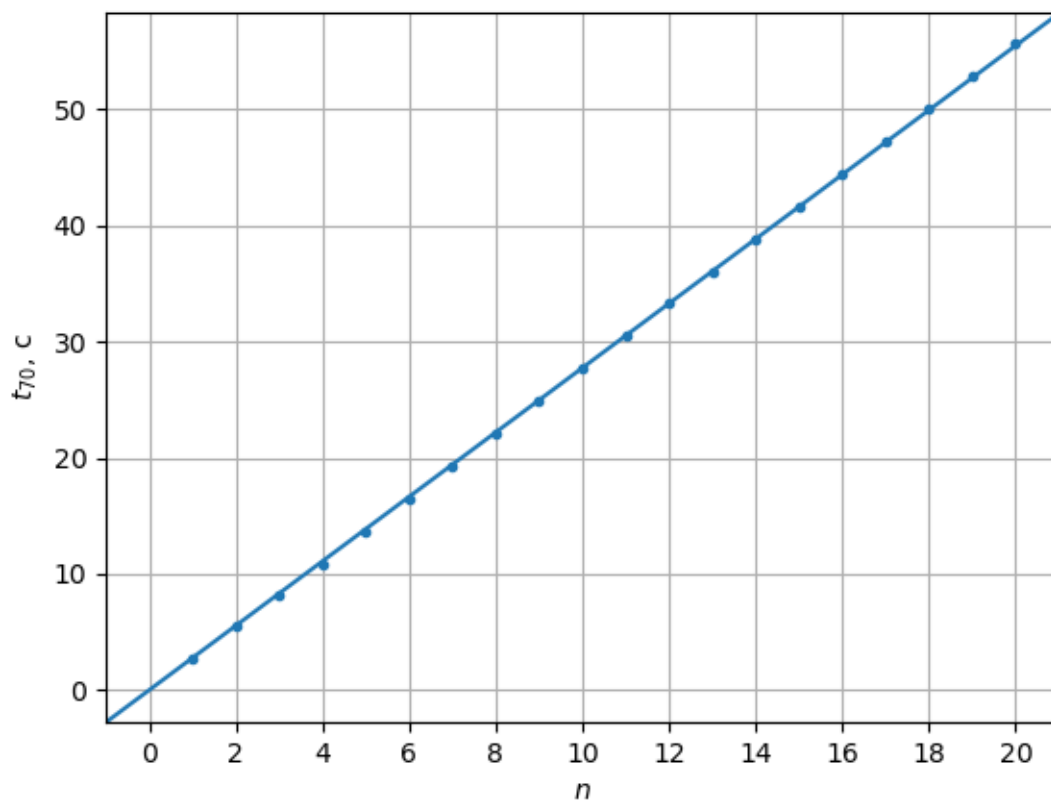
$$G = \frac{32lf}{\pi d^4} = \frac{256\pi ml}{kd^4} = (3,3 \pm 0,06) \cdot 10^{11} \text{ Н/м}$$

В таблице не нашёл такого значения G в таблице.

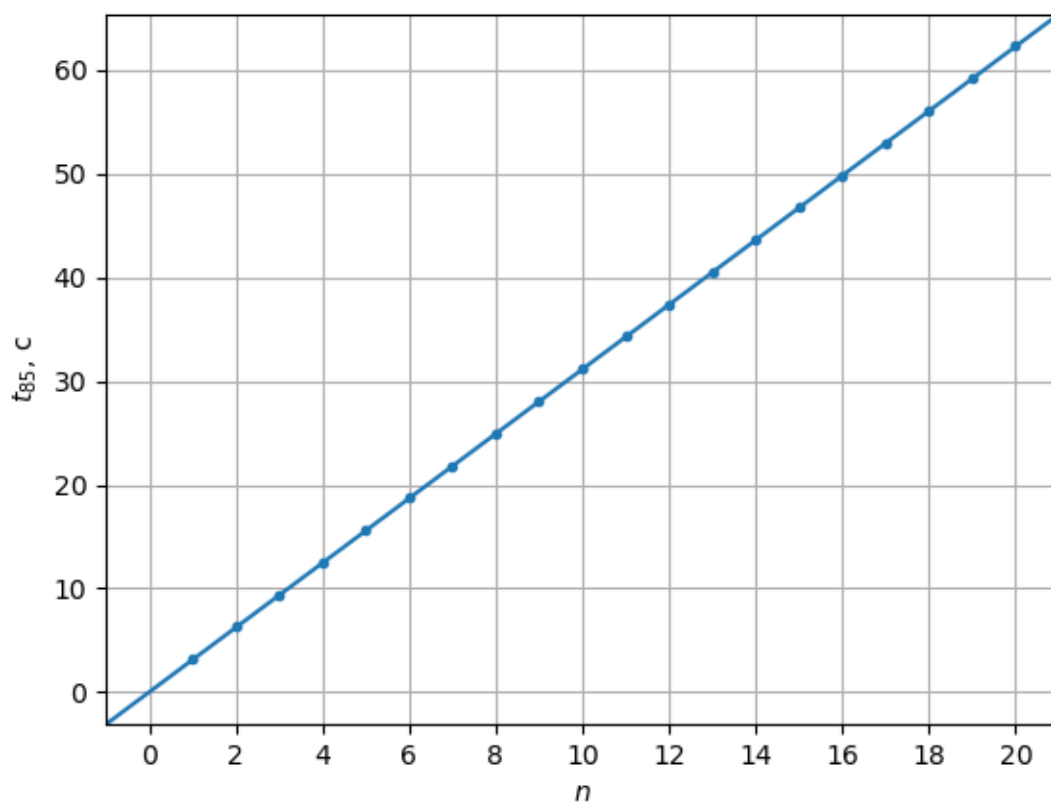
Вывод

Методом колебаний был измерен модуль сдвига проволоки.

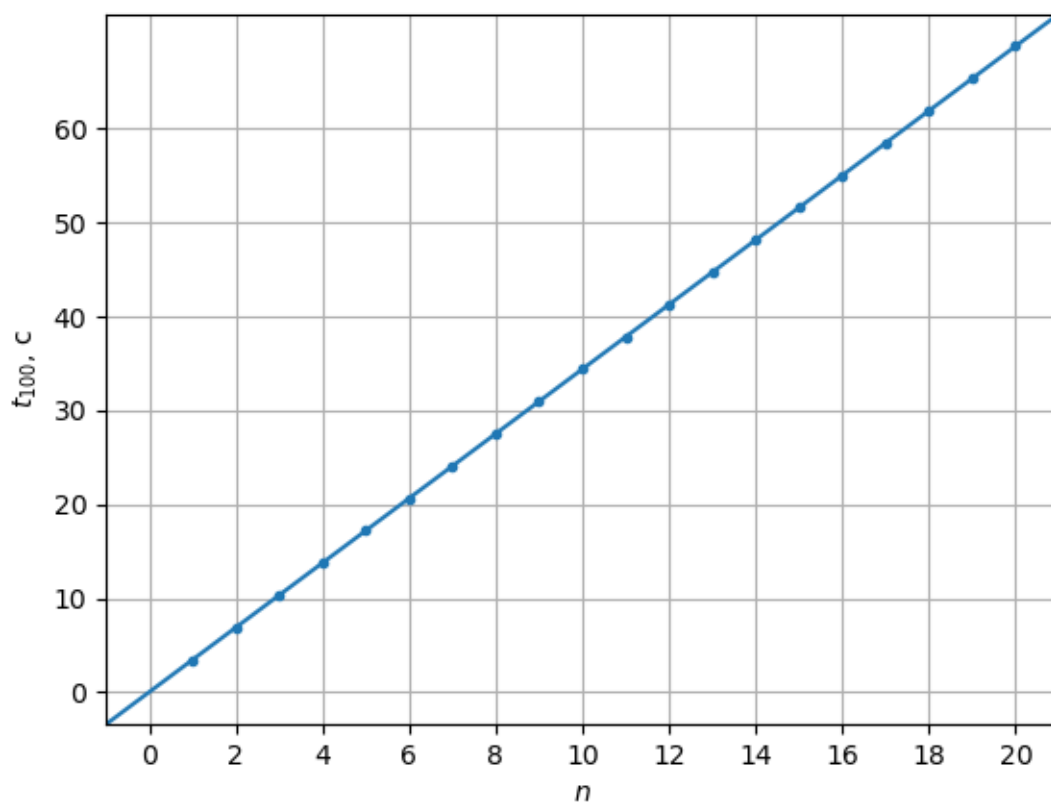
Показания счётчика



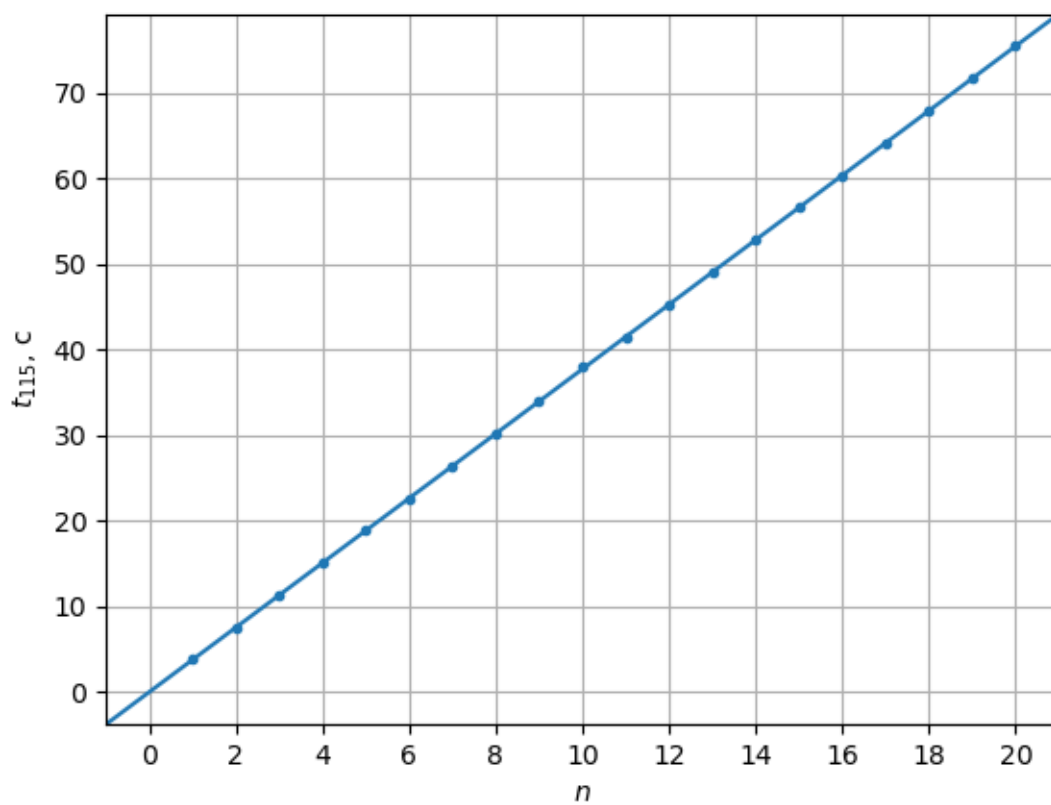
Показания счётчика



Показания счётчика



Показания счётчика



Показания счётчика

