

Nr. 101

Das Trägheitsmoment

Sara Krieg
sara.krieg@udo.edu

Marek Karzel
marek.karzel@udo.edu

Durchführung: 04.12.2018

Abgabe: 11.12.2018

TU Dortmund – Fakultät Physik

Inhaltsverzeichnis

1	Theorie	3
2	Durchführung	4
3	Auswertung	4
4	Diskussion	4

1 Theorie

Ziel des Versuches ist es, die Trägheitsmomente verschiedener Körper zu messen und den Steiner'schen Satz zu verifizieren.

Durch das Drehmoment M , das Trägheitsmoment I und die Winkelbeschleunigung $\dot{\omega}$ wird die Dynmaik von Rotatoren beschrieben. Das Trägheitsmoment einer Punktmasse ist mit $I = m \cdot r^2$ gegeben. Bei mehreren Massenpunkten geht dies in eine Summe oder bei einer kontinuierlichen Masseverteilung in ein Intergral über. Sowohl das Trägheitsmoment als auch das Drehmoment sind dabei im Allgemeinen von der Lage des Körpers zur Drehachse abhängig. Wenn die Drehachse nicht durch den Schwerpunkt verläuft, so lässt sich das Trägheitsmoment mit dem Steiner'schen Satz berechnen:

$$I = I_S + ma^2 \quad (1)$$

Dabei ist I_S das Trägheitsmoment des Körpers, wenn die Drehachse mit der Schwerpunktsachse zusammenfällt und a der Abstand der Dreh- zur Schwerpunktsachse, wenn dies nicht der Fall ist. Außerdem ist m die Gesamtmasse des Körpers. Greift an einem Körper die Kraft \vec{F} am Ort \vec{r} an, so wirkt an diesem Körper das Drehmoment $\vec{M} = \vec{F} \times \vec{r}$. Sollte es sich um ein Schwingungsfähiges System handeln, so führt eine Auslenkung des Körpers aus seiner Ruhelage zu einem rücktreibendem Drehmoment. Für kleine Winkel schwingt ein solche harmonischer Oszillator näherungsweise mit der Periodendauer

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{I}{D}}. \quad (2)$$

Dabei ist D die Winkelrichtgröße und I das Trägheitsmoment. Die Winkelrichtgröße D hängt mit dem Drehmoment über die Beziehung

$$M = D \cdot \varphi \quad (3)$$

zusammen. Die Winkelrichtgröße gibt dabei an, welches Drehmoment bei einer Auslenkung um den Winkel φ wirkt und kann mit zwei Methoden bestimmt werden. Zum einen die statistische und zum anderen die dynamische Methode. Bei der statistischen Methode wird der Auslenkwinkel φ als Funktion der wirkenden Kraft bzw. des Drehmoments bestimmt. Bei der dynamischen Methode wird D über die Periodendauer mit der Beziehung (2) bestimmt. Hierbei ist zu beachten, dass I bekannt sein muss. Durch Kombination dieser beiden Methoden können I und D gleichzeitig bestimmt werden. Dabei ist das Trägheitsmoment I eines Zylinders, bei dem die Drehachse durch den Schwerpunkt geht und senkrecht zur Bodenfläche steht, gegeben durch:

$$I_{zs} = \frac{m \cdot R^2}{2} \quad (4)$$

Für einen liegenden Zylinder, bei dem die Achse durch den Schwerpunkt geht, ist das Trägheitsmoment gegeben durch:

$$I_{zl} = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{h^2}{12} \right) \quad (5)$$

Außerdem gilt für das Trägheitsmoment für einen Stab, der sich um eines seiner Enden dreht:

$$I_{st} = \frac{m \cdot L^2}{3} \quad (6)$$

2 Durchführung

Zunächst wird ein Stab senkrecht zur Drehachse eingespannt und mit einem Kraftmesser die Kraft am Hebelarm in Abhängigkeit des Winkels gemessen. Es werden insgesamt 10 Kraft-Winkel Paare gemessen. Dabei wird darauf geachtet, dass der Kraftmesser immer tangential zur Drehrichtung der Feder gehalten wird. Die Länge des Hebelarmes wird notiert. Anschließend werden entlang des "masselosen" Stabes zwei identische Gewichte symmetrisch zur Drehachse angebracht. Mit Stoppuhren wird die Schwingungsdauer von 5 Schwingungsperioden des angeregten Systems gemessen. Dieser Vorgang wird für 10 verschiedene Abstände zwischen Gewichten und Drehachsen durchgeführt. Es wird die Masse der verwendeten Gewichte notiert.

Im zweiten Versuchsteil werden ein ... und ein ... nacheinander auf der Drillachse befestigt. Erneut wird das System angeregt und die Schwingungsdauer von 5 Schwingungsperioden gemessen. Diese Einzelmessung wird für beide Körper insgesamt 10 mal durchgeführt.

Im dritten Versuchsteil wird die Messung der Schwingungsdauer einer Holzpuppe analog zum zweiten Teil für zwei verschiedene Stellungen durchgeführt. Die erste Stellung ist mit ausgestreckten Armen und die zweite mit angezogenen Armen gegeben. Zur Modellierung der Puppe, werden die Beine, Arme, Torso und Kopf separat ausgemessen. Dazu wird der Durchmesser und die Länge der Körper bestimmt. Zudem werden der Abstand von Armen und Beinen zur Drehachse und die Gesamtmasse der Puppe festgestellt.

3 Auswertung

3.1 Bestimmung der Winkelrichtgröße

4 Diskussion