

## **Versuch 101**

# **Das Trägheitsmoment**

Nico Schaffrath

nico.schaffrath@tu-dortmund.de

Mira Arndt

mira.arndt@tu-dortmund.de

Durchführung: 17.12.2019

Abgabe: 7.01.2020

TU Dortmund – Fakultät Physik

## **Inhaltsverzeichnis**

<b>1 Ziel</b>	<b>3</b>
<b>2 Theorie</b>	<b>3</b>
<b>3 Durchführung</b>	<b>4</b>
3.1 Vermessung der Drillachse . . . . .	5
3.2 Bestimmung des Trägheitsmoments zweier Körper . . . . .	6
3.3 Bestimmung des Trägheitsmoments einer Holzpuppe in verschiedenen Positionen . . . . .	7
<b>4 Auswertung</b>	<b>8</b>
<b>5 Diskussion</b>	<b>9</b>
<b>6 Anhang</b>	<b>9</b>
<b>Literatur</b>	<b>9</b>

## 1 Ziel

Bei diesem Versuch soll zunächst die Winkelrichtgröße und das Eigenträgheitsmoment einer Drillachse bestimmt werden. Mit dieser wird anschließend das Trägheitsmoment zweier Körper und anschließend einer Holzpuppe in unterschiedlichen Positionen bestimmt.

## 2 Theorie

Das Trägheitsmoment  $I$  wird zusammen mit dem Drehmoment  $\vec{M}$  und der Winkelbeschleunigung  $\dot{\omega}$  benötigt, um Rotationsbewegungen vollständig zu charakterisieren. Eine Punktformige Masse  $m$  hat das Trägheitsmoment

$$I = m \cdot r^2, \quad (1)$$

wobei  $r$  den Abstand zur Drehachse angibt. Bei einem ausgedehnten Körper mit diskreten Massenelementen werden alle Massenelemente  $m$  mit dem entsprechenden Abstand  $r$  zusammenaddiert und ergeben somit das Trägheitsmoment

$$I = \sum_i r_i^2 \cdot m_i. \quad (2)$$

Beim Übergang zum kontinuierlichen System wird Ausdruck 2 zu

$$I = \int r^2 dm. \quad (3)$$

Um das Berechnen des Trägheitsmoments zu vereinfachen gibt es Hilfsmittel wie den Satz von Steiner, welcher einen Zusammenhang

$$I = I_S + m \cdot a^2 \quad (4)$$

zwischen dem Trägheitsmoment bezogen auf eine Drehachse  $I_S$  durch den Schwerpunkt und einem Trägheitsmoment zur Drehachse parallel dazu  $I$  herstellt. Dabei bezeichnet  $a$  den Abstand der beiden Drehachsen.

Ein komplexer Körper kann zudem in einfache Teile aufgeteilt werden, um so die Trägheitsmomente von möglichst symmetrischen Körpern berechnen zu können. Diese lassen sich besonders einfach berechnen, oder sind sogar in Tabellen aufgeführt und die entsprechenden Trägheitsmomente können schließlich wieder addiert werden.

Das Drehmoment  $\vec{M}$  berechnet sich als

$$\vec{M} = \vec{F} \times \vec{r}, \quad (5)$$

wobei  $\vec{F}$  die Kraft auf einen Rotationskörper und  $\vec{r}$  den Abstand des Angriffspunktes der Kraft zur Drehachse angibt.

Wirkt bei einem schwingungsfähigem Rotationssystem mit Trägheitsmoment  $I$  eine Feder mit Winkelrichtgröße  $D$  der Drehung entgegen, so gilt für die Schwingungsdauer  $T$  bei kleinen Auslenkungswinkeln  $\phi$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{D}}. \quad (6)$$

Für kleine Winkel  $\phi$  gilt außerdem der harmonische Zusammenhang

$$M = D \cdot \dot{\phi}. \quad (7)$$

Für die untersuchten Körper werden die, zur Berechnung der Trägheitsmomente benötigten, Formeln dem Skript der Physik I [3] entnommen.

Das Trägheitsmoment eines Vollzylinders mit Radius  $R$  und Masse  $m$ , der sich um seine Symmetrieachse dreht berechnet sich nach

$$I = \frac{1}{2} \cdot m \cdot R^2. \quad (8)$$

Dreht sich ein Vollzylinder um eine Achse senkrecht zu seiner Symmetrieachse durch den Schwerpunkt, so wird das Trägheitsmoment durch

$$I = \frac{1}{4} \cdot m \cdot R^2 + \frac{1}{12} \cdot m \cdot h^2 \quad (9)$$

beschrieben. Für das Trägheitsmoment einer Vollkugel mit Masse  $m$  und Radius  $R$  gilt

$$I = \frac{2}{5} \cdot m \cdot R^2. \quad (10)$$

### 3 Durchführung

Zur Vermessung der Körper werden diese auf einer Drillachse (siehe Abbildung 1) befestigt. Doch um die Trägheitsmomente der Körper zu bestimmen muss zunächst die Drillachse an sich untersucht werden.

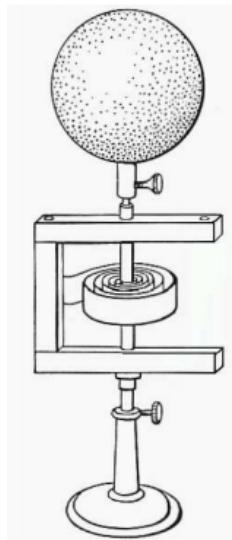


Abbildung 1: Drillachse mit Vollkugel [1]

### 3.1 Vermessung der Drillachse

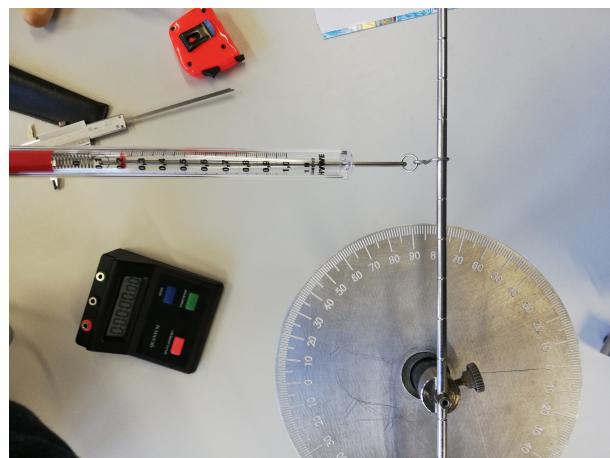


Abbildung 2: Bestimmung der Winkelrichtgröße  $D$  einer Drillachse

Mit dem Aufbau in Abbildung 4 kann die Winkelrichtgröße  $D$  bestimmt werden. Dazu wird mit Hilfe eines Kraftmessers in einem Abstand von  $r = 12\text{ cm}$  die Rückstellende Kraft der Feder bei 10 unterschiedlichen Auslenkungen gemessen.



**Abbildung 3:** Bestimmung des Eigenträgheitsmoment  $I_D$  einer Drillachse

Zur Bestimmung des Eigenträgheitsmoment der Drillachse werden zwei Zylinder mit  $m = 222,9 \text{ g}$  und  $R = 1,995 \text{ cm}$  an einer nahezu masselosen Stange auf der Drillachse befestigt. Nun kann die Schwingungsdauer  $T$  bei einer immer gleichen Auslenkung von  $\phi = 15^\circ$  bei 10 unterschiedlichen Abständen der Zylinder voneinander gemessen werden.

### 3.2 Bestimmung des Trägheitsmoments zweier Körper



**Abbildung 4:** Bestimmung des Trägheitsmoments  $I$  eines Körpers mit Hilfe einer Drillachse

Die beiden Körper sind Zylinder, wobei sich der erste ( $R = 3,75 \text{ cm}$ ,  $m = 1119,3 \text{ g}$ ) um seine Symmetriearchse und der zweite ( $R = 4,00 \text{ cm}$ ,  $h = 13,94 \text{ cm}$ ,  $m = 1525,5 \text{ g}$ ) senkrecht zu seiner Symmetriearchse dreht. Um das Trägheitsmoment bestimmen zu können wird jeweils fünf mal die Schwingungsdauer bei einer Auslenkung von  $\phi = 15^\circ$  gemessen.

### 3.3 Bestimmung des Trägheitsmoments einer Holzpuppe in verschiedenen Positionen

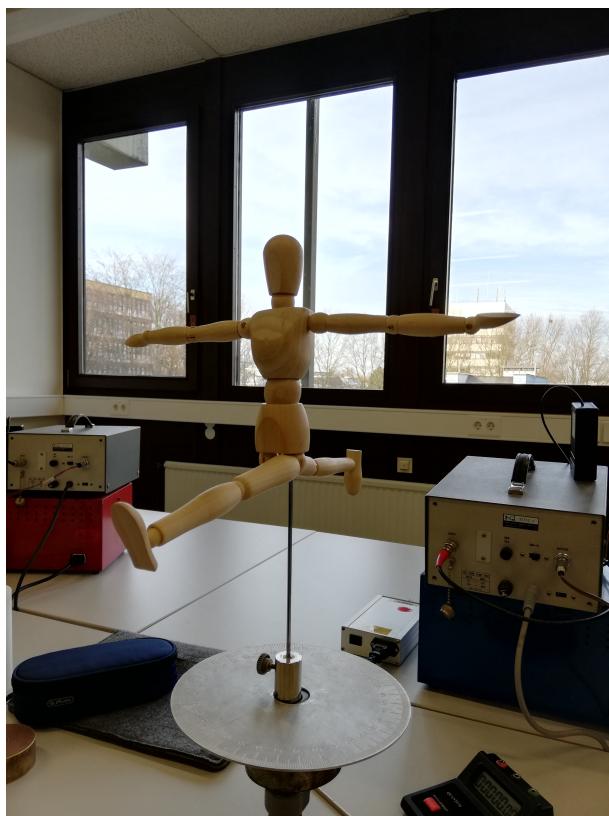


Abbildung 5: Position 1 der Holzpuppe



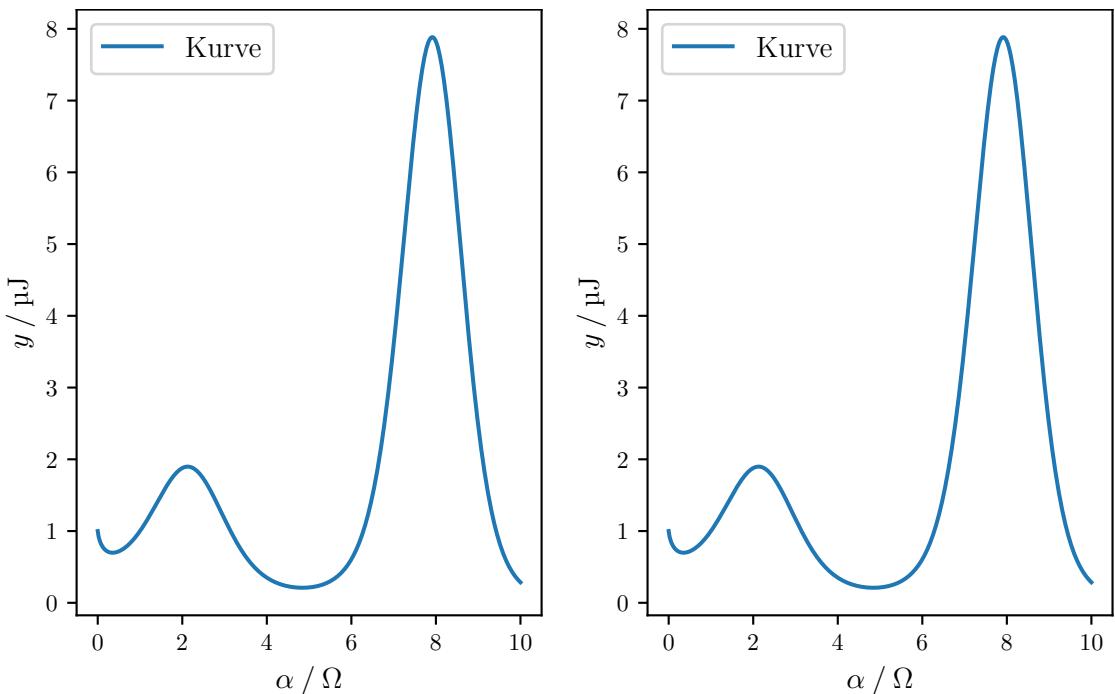
**Abbildung 6:** Position 2 der Holzpuppe

Auch bei der Holzpuppe werden pro Position fünf Messungen vorgenommen. Dieses mal jedoch bei einer Auslenkung von  $\phi = 20^\circ$ , da die Messung der Schwingungsdauer mit einer Stoppuhr erfolgt und bei einer zu geringen Auslenkung nicht genau genug messbar wäre.

Der Kopf der Puppe wird durch eine Vollkugel mit Radius  $R = 1,62\text{ cm}$  angenähert. Die Arme werden durch Zylinder mit Radius  $R = 0,65\text{ cm}$  und Länge  $h = 12,61\text{ cm}$ , sowie die Beine als Zylinder mit Radius  $R = 0,71\text{ cm}$  und Länge  $h = 14,84\text{ cm}$  beschrieben. Auch der Oberkörper wird durch einen Zylinder mit Radius  $R = 1,85\text{ cm}$  und Länge  $h = 9,96\text{ cm}$

## 4 Auswertung

Siehe Abbildung 7!



**Abbildung 7:** Plot.

## 5 Diskussion

## 6 Anhang

### Literatur

- [1] TU Dortmund. *Versuchsanleitung-Das Trägheitsmoment*.
- [2] John D. Hunter. „Matplotlib: A 2D Graphics Environment“. Version 1.4.3. In: *Computing in Science & Engineering* 9.3 (2007), S. 90–95. URL: <http://matplotlib.org/>.
- [3] Jan Kierfeld und Carsten Westphal. *Skript Physik I - Rotationsbewegungen*. URL: [https://moodle.tu-dortmund.de/pluginfile.php/827041/mod\\_resource/content/0/181203\\_cw.pdf](https://moodle.tu-dortmund.de/pluginfile.php/827041/mod_resource/content/0/181203_cw.pdf).
- [4] Eric O. Lebigot. *Uncertainties: a Python package for calculations with uncertainties*. Version 2.4.6.1. URL: <http://pythonhosted.org/uncertainties/>.
- [5] Travis E. Oliphant. „NumPy: Python for Scientific Computing“. Version 1.9.2. In: *Computing in Science & Engineering* 9.3 (2007), S. 10–20. URL: <http://www.numpy.org/>.