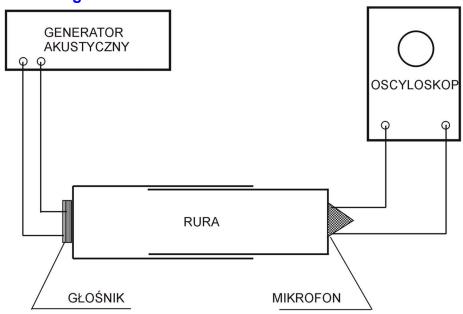
WYZNACZANIE PRĘDKOŚCI DŹWIĘKU W POWIETRZU METODĄ FALI STOJĄCEJ



1. Opis teoretyczny do ćwiczenia

zamieszczony jest na stronie <u>www.wtc.wat.edu.pl</u> w dziale DYDAKTYKA – FIZYKA – ĆWICZENIA LABORATORYJNE.

2. Opis układu pomiarowego



Zestaw do wytwarzania i rejestracji fali stojącej w słupie powietrza przedstawiony jest na rysunku. Podstawowym jego elementem jest rura (tzw. rura Kundta), zakończona z jednej strony głośnikiem, którego membrana, pobudzana jest do drgań sygnałem sinusoidalnym z generatora akustycznego. Z drugiej strony drgania poprzez zmianę ciśnienia słupa powietrza działają na mikrofon, połączony z oscyloskopem.

Ponieważ koniec rury to nieruchoma ścianka, to fazy fali padającej i odbitej muszą być takie, aby na nieruchomej ściance nie było przemieszczeń (taki punkt nazywamy "węzłem"). Zachodzi to wtedy, gdy fala padająca i odbita są przesunięte w stosunku do siebie o kąt π . W przypadku, gdy długość rury jest całkowitą wielokrotnością połowy długości fali w wyniku nakładania fali biegnącej i odbitej, zachodzi zwiększenie amplitud w miejscu zwanym "strzałką" i zmniejszenie w "węźle". Zjawisko to łatwo daje się zaobserwować, gdy przesuwamy wewnątrz rury głośnik, wówczas amplitudy obserwowane na oscyloskopie maleją lub rosną w zależności od położenia głośnika stanowiącego koniec słupa powietrza. Przy ustalonej częstotliwości drgań membrany, otrzymujemy kolejne maksima amplitud drgań obserwowanych na oscyloskopie.

Oznaczmy przez l(0) położenie rury, dla którego otrzymujemy pierwsze maksimum amplitudy drgań, a przez l(n) n=1,2,3,... kolejne następne położenia. Wiemy, że dla fali stojącej kolejne maksima są co pół długości fali zatem: $l(n) = l(0) + n\frac{\lambda}{2}$ gdzie n=1,2,3,.... Funkcja l(n) jest funkcją liniową o współczynniku kierunkowym

 $\bar{a}=rac{\lambda}{2}$ i wyrazie wolnym $\bar{b}=l(0)$. Znając współczynnik kierunkowy, a więc $rac{\lambda}{2}$ i korzystając ze związku, że prędkość fali jest iloczynem długości i częstotliwości wyznaczamy prędkość dźwięku $V=\lambda f=2\bar{a}f$.

3. Przeprowadzenie pomiarów

- 1. Włączyć oscyloskop i generator drgań akustycznych. Na ekranie oscyloskopu powinien być ostry obraz sinusoidy.
- 2. Ustawić wartość częstotliwości f drgań uzyskiwanych z generatora z zakresu około 1500 3500 Hz. Ustawioną wartość zapisać w tabeli pomiarowej. Ustalić niepewność maksymalną Δf częstotliwości związaną ze stabilnością pracy generatora (odpowiadającą najmniejszej zmianie ustawienia częstotliwości).
- 3. Określić temperaturę powietrza w rurze (przyjąć równą temperaturze otoczenia).
- 4. Przesuwając mikrofon wewnątrz rury znaleźć następujące kolejno po sobie położenia *l(n)*, dla których amplituda drgań obserwowanych na oscyloskopie osiąga maksimum. Odczytać położenia na skali centymetrowej umieszczonej na bocznej powierzchni rury. Zanotować odczytane wartości w tabeli.
- 5. Pomiary powtórzyć dla 4 różnych wartości częstotliwości *f*. Dla każdej częstotliwości pomiar wykonać dwukrotnie (przy wysuwaniu i wsuwaniu rury). Ilość maksimów może być różna w zależności od częstotliwości i ograniczona jest długością rury (zachować ostrożność aby nie uszkodzić stanowiska).
- 6. Ustalić wartości parametrów i ich niepewności niezbędne do opracowania ćwiczenia. Określić niepewności maksymalne wielkości mierzonych.

4. Opracowanie wyników pomiarów

Wykonanie Wykresu 1 – położenia kolejnych strzałek fali stojącej

- 1. Wszystkie wyniki pomiarów przedstawić na wykresie odkładając na osi odciętych kolejne numery strzałek fali stojącej n (1, 2, 3,...), a na osi rzędnych odpowiadające im położenia wysunięcia rury l(n).
- 2. Wykonać wykres prostej $y = \bar{a}x + \bar{b}$ aproksymując ją metodą najmniejszych kwadratów Gaussa, gdzie x=n, a y=l(n), a parametry prostej oraz ich niepewności wyznaczamy z:

$$\overline{a} = \frac{\left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right) \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} y_{i}\right) - n \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i} \cdot y_{i}\right)}{\left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right)^{2} - n \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2}\right)}, \quad \overline{b} = \frac{\left(\sum_{i=1}^{n} y_{i}\right) - \overline{a} \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right)}{n},$$

$$u(\overline{a}) = \sigma_{\overline{a}} = \sqrt{\frac{n}{n-2} \cdot \left(\frac{\sum_{i=1}^{n} y_{i}^{2}\right) - \overline{a} \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i} \cdot y_{i}\right) - \overline{b} \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} y_{i}\right)}{n \cdot \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2}\right) - \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right)^{2}}} \qquad u(\overline{b}) = \sigma_{\overline{b}} = \sigma_{\overline{a}} \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2}}{n}}$$

Przy wyznaczaniu parametrów prostych wykonać tabelę zawierającą kolumny z poszczególnymi wartościami: x_i , y_i , x_i^2 , y_i^2 , $x_i \cdot y_i$ oraz ich sumy w celu uniknięcia błędów przy przetwarzaniu wartości zmierzonych.

Prostą wraz z wyznaczonymi parametrami nanieś na wykres (1).

Wyznaczenie prędkości dźwięku i jego niepewności

- 3. Obliczyć prędkość dźwięku w powietrzu $V=2\bar{a}f$ dla każdej z badanych częstotliwości. Parametr f to częstotliwość drgań generatora.
- 4. Obliczyć jej niepewność standardową złożoną $u_c(V) = \sqrt{\left(2f \cdot u(\bar{a})\right)^2 + \left(2\bar{a} \cdot u(f)\right)^2},$ przyjmując $u(\bar{a}) = \sigma_a$, oraz $u(f) = \frac{\Delta f}{\sqrt{3}}$.
- 5. Obliczyć niepewność złożoną względne $u_{c,r}(V) = \frac{u_c(V)}{V}$.
- 6. Wyznaczyć niepewność rozszerzoną $U(V) = 2 \cdot u_c(V)$.
- 7. Zebrać wyniki w poniższej tabeli:

f	V	$u_c(V)$	U(V)	$u_{c,r}(V)$

8. Porównać wartości w tabeli z wielkością odniesienia - prędkością dźwięku w powietrzu suchym. wyciągnąć wniosek (1). Do końcowej analizy wybrać jeden z wyznaczonych zestawów parametrów.

5. Podsumowanie

- 1. Zestawić wyznaczone wielkości wyznaczone z pomiarów $(f, V, u_c(V), U(V), u_{c,r}(V))$ jak w tabeli 7 oraz wartość odniesienia zgodnie z regułami ich prezentacji.
- 2. Przeanalizować uzyskane rezultaty:
- a) która z niepewności pomiarowych wnosi największy wkład do niepewności złożonej $u_c(V)$;
- b) czy spełniona jest relacja $u_{cr}(V) < 0.1$;
- c) czy spełniona jest relacja $|V V_{odniesienia}| < U(V)$;
- d) układ punktów pomiarowych na Wykresie 1;

pod kątem występowania i przyczyn błędów grubych, systematycznych i przypadkowych.

3. Wyciągnąć wnioski pod kątem występowania błędów grubych, systematycznych i przypadkowych i ich przyczyn. Uwzględnić tu wniosek (1).

Wyjaśnić czy cele ćwiczenia zostały osiągnięte.

6. Przykładowe pytania

zamieszczone są na stronie <u>www.wtc.wat.edu.pl</u> w dziale DYDAKTYKA – FIZYKA – ĆWICZENIA LABORATORYJNE.

Zadania dodatkowe do wyznaczenia i analizy:

- 1. Wykonać pomiary dla punktów l(n) gdzie amplituda fali stojącej jest minimalna.
- 2. Wykonać pomiary dla innych pracy częstotliwości generatora.
- 3. Wyznaczyć współczynnik korelacji liniowej R^2 dla wyznaczonej prostej. Wynik poddać analizie i wyciągnąć wnioski.

$$R^{2} = \frac{\left[\sum_{i=1}^{n} (x_{i} - \overline{x}) \cdot (y_{i} - \overline{y})\right]^{2}}{\left[\sum_{i=1}^{n} (x_{i} - \overline{x})^{2}\right] \cdot \left[\sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \overline{y})^{2}\right]}$$

Zespół w składzie
Cele ćwiczenia: • wyznaczenie prędkości dźwięku w powietrzu metodą fali stojącej, • sprawdzenie, czy prędkość ta zależy od częstotliwości fali.
Wartości teoretyczne wielkości wyznaczanych lub określanych.
Prędkość dźwięku w powietrzu 331,5 +0,6⋅t [m/s], gdzie t – temperatura w °C,
Prędkość dźwięku w cieczach $\sqrt{rac{K}{ ho}}$ K- moduł sprężystości objętościowej, $ ho$ – gęstość.
2. Parametry stanowiska (wartości i niepewności):
Temperaturaniepewność pomiaru temperatury
3. Pomiary i uwagi do ich wykonania:
Niepewność pomiaru położenia
Niepewność pomiaru częstotliwości

L.p.	Położenie maksimów amplitudy (przy wysuwaniu oraz wsuwaniu) w cm dla częstotliwości f _n :										
	f ₁ Hz		f ₂ Hz		f ₃ Hz		f4 Hz				
1											
2											
3											
4											
5											
6											
7											
8											
9											
10											

Ilość maksimów może być różna w zależności od częstotliwości i ograniczona jest długością rury, należy zachować ostrożność, aby nie uszkodzić stanowiska.