ЛАБОРАТОРНА РОБОТА № 1-09

ВИЗНАЧЕННЯ МОМЕНТА ІНЕРЦІЇ РІЗНОМАНІТНИХ ТІЛ МЕТОДОМ КРУТИЛЬНИХ КОЛИВАНЬ.

1. Теоретичний вступ.

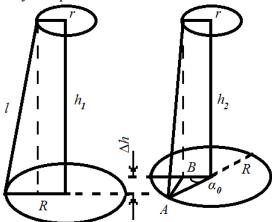
Гармонійні крутильні коливання – механічні періодичні коливання відносно осі, що проходить через центр мас тіла. Кут відхилення змінюється за гармонійним законом (законом синуса або косинуса):

$$\alpha(t) = \alpha_0 \sin \frac{2\pi}{T} t,$$

де T — період коливань.

Момент інерції тіла ϵ мірою інертності в обертальному русі. В механічній коливальній системі момент інерції маятника J ϵ одним з чинників, що визначають період коливань T.

В роботі використовують різновид маятника з так званим трифілярним підвісом.



Мал.1.

Трифілярний підвіс (мал.1.) складається з диска масою m і радіусом R, що підвішений на трьох симетрично розташованих металічних нитках. Зверху ці нитки симетрично закріплені по краю диска радіусом r.

Нижній диск повертають на невеликий кут α навколо вертикальної осі, що проходить через його центр диска перпендикулярно його площині. Центр мас системи трохи піднімається доверху на величину Δh . Виникає момент сили, що повертає диск у зворотному напрямку — виникають крутильні коливання.

У верхньому положенні система має потенціальну енергію

$$W_{\Pi} = mg\Delta h$$
.

У нижньому положенні (положенні рівноваги) диск має тільки кінетичну енергію обертального руху

$$W_{\scriptscriptstyle K} = \frac{1}{2} J \omega_{max}^2.$$

Нехтуючи втратами енергії на роботу проти сил тертя:

$$mg\Delta h = \frac{1}{2}J\omega_{max}^2.$$

Момент інерції диска

$$J = \frac{2mg\Delta h}{\omega_{max}^2}.$$

Кутова швидкість диска

$$\omega = \frac{d\alpha}{dt} = \frac{d}{dt}\alpha_0 \sin \frac{2\pi}{T}t = \frac{2\pi\alpha_0}{T}\cos \frac{2\pi}{T}t,$$

амплітуда коливань кутової швидкості

$$\omega_{max} = \frac{2\pi\alpha_0}{T}.$$

$$3$$
 геометрії мал.1:
$$h_1^2=l^2-(R-r)^2, \qquad h_2^2=l^2-AB^2=l^2-(R^2+r^2-2Rr\cos\alpha_0)$$
 ина підйому лиска

Величина підйому диска

$$\Delta h = h_1 - h_2 = \frac{(h_1 - h_2) \cdot (h_1 + h_2)}{(h_1 + h_2)} = \frac{h_1^2 - h_2^2}{(h_1 + h_2)} \sim \frac{h_1^2 - h_2^2}{2l} =$$

$$= \frac{l^2 - (R^2 + r^2 - 2Rr) - l^2 + (R^2 + r^2 - 2Rr\cos\alpha_0)}{2l} =$$

$$= \frac{2Rr(1 - \cos\alpha_0)}{2l} = \frac{2Rr}{l}\sin^2\frac{\alpha_0}{2} \sim \frac{2Rr}{l}\frac{\alpha_0^2}{4} = \frac{Rr\alpha_0^2}{2l}.$$

Повертаючись до виразу момента інерції ди

$$J = \frac{2mg \cdot Rr\alpha_0^2}{2l \cdot 4\pi^2 \cdot \alpha_0^2} \cdot T^2 = k \cdot m \cdot T^2,$$

де
$$k = \frac{gRr}{4\pi^2 l} = const.$$

Значення коефіцієнта k обчислюється з використанням даних конкретної установки . Занотовують масу m_0 порожнього диска.

Вправа 1.

Визначення моментів інерції тіл.

1. Відхиляють ненавантажений (порожній) диск на кут $\approx 10^{\circ}$ відносно вертикалі і відпускають. Секундоміром вимірюють час повних 10 коливань диска Δt_0 . Обчислюють період коливань порожнього диска $T_0 = \frac{1}{10} \Delta t_0$. Обчислюють момент інерції порожнього диска

$$J_0 = k \cdot m_0 \cdot T_0^2.$$

2. Розміщують на диску досліджуване тіло (циліндр) масою m_1 . Повторюють виміри, знаходять період коливань навантаженого диска T_1 і обчислюють момент інерції диска з

$$J_{0+1} = k \cdot (m_0 + m_1) \cdot T_1^2.$$

Знаходять момент інерції тіла $J_1 = J_{0+1} - J_0$.

3. Виміряти за допомогою штангенциркуля діаметр циліндра *D*. Обчислити теоретичне значення момента інерції циліндра

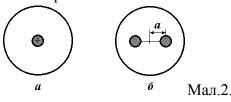
$$J_{\text{Teop}} = \frac{1}{2} m_1 R^2 = \frac{1}{8} m_1 D^2.$$

4. Співставляють експериментальні і теоретичні значення моментів інерції J_1 і $J_{\text{теор}}$. Визначають абсолютну похибку $\Delta J_1 = |J_1 - J_{\text{теор}}|$ і відносну похибку

$$\varepsilon_1 = \frac{\Delta J_1}{J_{u_a}} \cdot 100\%.$$

Вправа 2.

Перевірка теореми Гюйгенса-Штейнера.



1. Розміщують на диску циліндр масою $m_{\rm u}$ (мал 2a). Повторюють виміри, знаходять період коливань диска з циліндром T_2 і обчислюють момент інерції диска з циліндром:

$$J_{0+\mathbf{I}\mathbf{I}} = k \cdot \left(m_0 + m_{\mathbf{I}\mathbf{I}} \right) \cdot T_2^2.$$

Знаходять момент інерції циліндра $J_{\rm u} = J_{0+{\rm u}} - J_{0.}$

2. Розміщують на диску два однакові циліндра масою $m_{\rm H}$ кожен (мал 2 δ). Вимірюють відстань a. Повторюють виміри, знаходять період коливань диска з циліндрами T_3 і обчислюють момент інерції диска з циліндрами:

$$J_{0+2\mathfrak{u}}=k\cdot\left(m_{0}+2\cdot m_{\mathfrak{u}}\right)\cdot T_{3}^{2}.$$

 $J_{0+2\mathfrak{q}}=k\cdot \left(m_0+2\cdot m_{\mathfrak{q}}\right)\cdot T_3^2.$ Знаходять момент інерції системи двох циліндрів $J_{2\mathfrak{q}}=J_{0+2\mathfrak{q}}-J_0$. Знаходять момент інерції одного циліндра відносно осі, що зміщена на відстань a від центра мас циліндра

$$J_{\mu_a} = \frac{1}{2} J_{2\mu} = J_{\text{експ}}.$$

3. Розраховують момент інерції циліндра відносно осі, що зміщена на відстань a від центра мас циліндра згідно теореми Гюйгенса-Штейнера:

$$J_{\mu_a} = J_{\mu} + m_{\mu}a^2 = J_{\text{posp}}$$

 $J_{\text{ц}_a} = J_{\text{ц}} + m_{\text{ц}} a^2 = J_{\text{розр}}.$ 4. Співставляють експериментальні і розраховані значення моментів інерції $J_{\text{експ}}$ і $J_{\text{розр}}$. Визначають абсолютну похибку $\Delta J_2 = |J_{\text{експ}} - J_{\text{розр}}|$ і відносну похибку

$$\varepsilon_2 = \frac{\Delta J_2}{J_{II_{a}}}$$