# Отчет о выполненой лабораторной работе 1.3.2

Воронин Денис, Б04-403

October 28, 2024

# Определение модуля кручения статестическим и динамичечким методами

#### 1 Аннотация

**Цель работы:** измерение углов закручивания в зависимости от приложенного момента сил, определение модулей для проволки по измерениям периодов крутильных колебаний подвешенного на ней маятника

Оборудование: проволка из исследуемого материала, грузы, секундомер, микрометр, рулетка, линйка.

### 2 Теоретические сведения

При закручивании цилиндрических стержней круглого сечения распределение деформаций и напряжений одинаково по длине стержня только вдали от мест, где прикладываются закручивающие моменты. Для этих областей можно считать, что каждое поперечное сечение поворачивается поворачивается как жествкое, то есть частички материала не сходят с радиальных линий, на которых они были в начале, и все эти линии поворачиваются на один и тот же угол. Такое напряженное состояние назвается чистым кручением.

При такой деформации любая прямая линия, проведенная до закручивания цилиндра по частицам материала и параллельная оси симметрии, при закручивании превращается в спираль(винтовую линию).

Если к стержню приложить закручивающий момент M, то конец стерржня повернется на угол  $\varphi$  , причем, согласно закону Гука

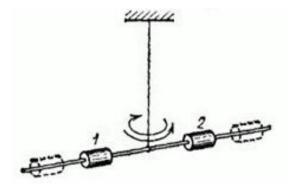
$$M = f\varphi(1)$$

Постоянная величина f носит название модуля кручения. Модуль кручения связан с модулем сдвига матнриала стержня G соотношением

$$f = \frac{\pi G \rho^4}{2L}(2)$$

где  $\rho$  -радиес, а L- длина стержня

#### 3 Установка



Верхний конец проволоки зажат в цангу и при помощи специального приспособления поворачивается вместе с цангой вокруг вертикальной оси. Запишем для этого случая уравнение движения:

$$M = I \frac{d^2 \varphi}{dt^2}(3)$$

Здесь M - момент сил, I - момент инерции стержня с грузами,  $\varphi$ - угол поворота стержня.

После подстановки (1) формула (3) приобретает вил:

$$\frac{d^2\varphi}{dt^2} + \omega^2\varphi = 0, \omega^2 = \frac{f}{I}(4)$$

Отсюда

$$\varphi = \varphi_0 \sin(\omega t + \theta)(5)$$

где амплитуда  $\varphi_0$  и начальная фаза  $\vartheta$  определяются начальными условиями.

Период крутильных колебаний стержня равен

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

# 4 Ход работы

Установим диапазон амлитуд при котором T = const

Установив грузы так, чтобы их центры масс находились на некотором расстоянии  $L_1$  от оси системы измерим период. Если I - момент инерции без грузов, а  $I_1$  - момент инерции грузо, то очевидно,

$$T_1 = 2\pi \sqrt{\frac{I + I_1}{f}}(6)$$

Изменив расстояние грузов до величины  $L_2$  получим

$$T_2 = 2\pi \sqrt{\frac{I + I_2}{f}}(7)$$

Из (6) и (7) следует

$$f = \frac{4\pi^2(I_1 - I_2)}{T_1^2 - T_2^2} = \frac{8\pi^2 m(L_1^2 - L_2^2)}{T_1^2 - T_2^2}$$

По результатам измерений имеем

| $L_1 \text{ cm}$ | $L_2$ cm | $T_1$ | $T_2$ | f              |
|------------------|----------|-------|-------|----------------|
| 13,5             | 6,75     | 39,5  | 22,1  | $7,5*10^{-4}$  |
| 12,5             | 6,25     | 37,1  | 21,4  | $7,54*10^{-4}$ |
| 11,5             | 5,75     | 34,5  | 20,0  | $7,51*10^{-4}$ |
| 10,5             | 5,25     | 32,0  | 19,0  | $7,53*10^{-4}$ |

Таблица 1: Результаты измерений

Отсюда среднее значение f будет равно  $f=7,52*10^{-4} \frac{{\rm Kf}*{\rm M}^2}{c^2}$  Найдем модуль сдвига G по формуле

$$G = \frac{2l_0f}{\pi R^4}(8) = \frac{2*17,50*7,52*10^{-4}}{\pi*0,001^4} = 8,4*10^9 \frac{\mathrm{H}}{\mathrm{M}^2}$$

Для оценок погрешностей воспользуемся формулами

$$\sigma_f = f \sqrt{\left(\frac{\sigma_m}{m}\right)^2 + \left(\frac{\sigma_l}{l}\right)^2 + \left(\frac{\sigma_T}{T}\right)^2} = 0,033 * 10^{-2}$$

$$\sigma_G = f \sqrt{(\frac{\sigma_{l_0}}{l})^2 + (\frac{\sigma_f}{f})^2 + (\frac{4\sigma_R}{R})^2} = 0.15 * 10^9$$

В конечном итоге имеем  $G = 42*10^9 \pm 0,15*10^9 \frac{\mathrm{H}}{\mathrm{M}^2}$ 

#### 5 Вычисление G статическим методом

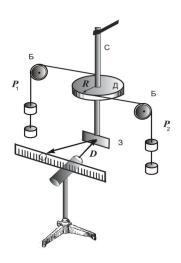


Схема экспериментальной установки для статического закручивания стержня изображена на рис. 2. Верхний конец вертикально расположенного стержня жестко закреплен на стойке, а нижний соединен с диском. Момент М, закручивающий стержень, создают две навитые на диск и перекинутые через блоки Б нити, к концам которыхподвешиваются одинаковые грузы Г. Диск снабжен зеркальцем 3. Для определения угла закручивания стержня надо зрительную трубу направить на зеркальце и добиться того, чтобы в нее было четко видно отражение шкалы, укрепленной на том же штативе, что и труба. Измерение смещения изображения шкалы в трубе позволяет определить угол закручивания стержня.

Параметры установки:  $l=170~{\rm cm}$  диаметр стержня  $2~{\rm mm},$  радиус диска  $7~{\rm cm}$ 

| т,г | ↓,см | ↑, см | $\triangle l$ см | М, Н*м | $2\varphi$ |
|-----|------|-------|------------------|--------|------------|
| 100 | 3    | 3,1   | 3,05             | 0,14   | 1,03       |
| 200 | 5,9  | 5,7   | 5,8              | 0,28   | 1,95       |
| 400 | 11,8 | 11,9  | 11,85            | 0,56   | 3,98       |
| 600 | 18   | 18,2  | 18,1             | 0,84   | 6,01       |
| 700 | 19,8 | 21,0  | 20,4             | 0,98   | 6,84       |
| 800 | 23,9 | 23,9  | 23,9             | 1,12   | 8,00       |

Таблица 2: Результаты измерений

Построим график в координатах  $\varphi(M)$ : Откуда  $f = 3,56*10^{-4} \frac{\text{кг*м}^3}{c^2}$ 

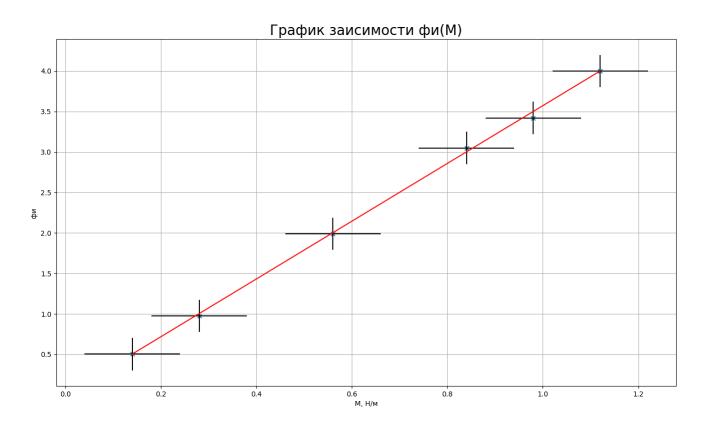


Рисунок 1: График  $\varphi(M)$ 

Используя формулу (8) найдем модуль сдвига:  $G=4*10^9 \frac{H}{M^2}$