分组号: 3-07

《基础物理实验》实验报告

| 实验名 | 称:_ | | 测量金属的 | 杨氏模 | 量 | | 指导教 | 师: | 张 | 易 | |
|-----|------|------------|------------|-------|--------------|--------|------|-----|------|-----|---|
| 姓名: | 丁毅 | _ 学号:_ | 2023K80099 | 08031 | 专业: | 电子信息 | 工程 | 班级: | 2303 | 座号: | 6 |
| 实验日 | 期:_2 | 2024.11.25 | 实验地点: | 教学楼 | <u>₹ 710</u> | 是否调课/> | 补课:_ | | 成绩: | | |

第1部分 拉伸法测量金属的杨氏模量

1.1 实验目的

- 1. 学会用 CCD^①杨氏模量测量仪测量长度的微小变化量
- 2. 学会测定金属丝杨氏弹性模量的一种方法
- 3. 学习用逐差法、作图法和最小二乘法处理数据
- 4. 学会不确定的计算方法,结果的正确表达

1.2 实验仪器与要求

实验仪器 CCD 杨氏弹性模量测量仪、螺旋测微器、钢卷尺。

CCD 杨氏弹性模量测量仪的主要技术指标有:

- 1. 采用分划板 + CCD 测量显微镜系统 + 彩色液晶监视器方案
- 2. 立柱:不锈钢双柱高约 85 cm
- 3. 钼丝: 长约 60 cm, 直径 0.18 mm, 悬挂位置及长度可调节
- 4. 监视器: 彩色液晶监视器
- 5. 分化板: 刻度范围 4mm, 分度值 0.05mm, 设有限位槽, 可防止来回摆动, 采用 LED 照明
- 6. CCD 测量显微镜系统: 放大倍率 60 倍,内含电子刻度线,可二维调节,可卸下用于其他微位移测量场合,采用高级面阵 CCD,信噪比 \geq 52 db,分辨率 480 TVL,视频输出幅度: $1.0\,\mathrm{V_{P-P}}/75\,\Omega$
- 7. 砝码组: 10 个砝码, 2 个 100 g 及 8 个 200 g
- 8. 底座沉稳,可进行水平调节,设有储藏格可贮存砝码组
- 9. 测量相对不确定度: <5%

1.3 实验原理

物体在外力作用下都会发生形变。当形变不超过某一限度时,撤走外力之后,形变消失,物体形状恢复原状态,这样的形变称为弹性形变。弹性形变发生时,物体内部会产生恢复原状

[®]Charge Coupled Device,电荷耦合器件

的内应力。弹簧模量即为反映材料形变与内应力关系的物理量。

1.3.1 杨氏模量

记柱状物体的长度为 L,截面积为 S,沿长度方向受外力 F 作用后伸长(或缩短) ΔL ,单位横截面积上垂直作用力 $\frac{F}{S}$ 称为正应力,物体的相对伸长 $\frac{\Delta L}{L}$ 称为线应变。在弹性范围内,正应力与线应变成正比,即

$$\frac{F}{S} = Y \frac{\Delta L}{L} \tag{1.1}$$

该规律称为虎克定律。式中比例系数 Y 即为杨氏弹性模量,其单位为 N/m^2 ,其完全由材料的性质决定,与材料的几何形状无关。

本实验中测量钼丝的杨氏弹性模量,实验方法为将钼丝悬挂在支架上,上端固定,下端通过加砝码对钼丝施加力 F(由砝码的质量求出),测出钼丝相应的伸长量 ΔL ,用钢卷尺测出钼丝长度 L,用螺旋测微器测处钼丝直径 d,则可求得钼丝横截面积 $S=\frac{\pi d^2}{4}$ 。那么根据虎克定律可知

$$Y = \frac{4FL}{\pi d^2 \Delta L} \tag{1.2}$$

1.3.2 测量原理

实际测量过程中,钼丝的伸长量很小,约为 10^{-1} mm 数量级。所以本次实验中 ΔL 的测量 采用显微镜和 CCD 成像系统进行测量。钼丝下端加上一定质量的砝码时,十字叉丝随着金属 丝的伸长同样下降 ΔL ,而叉丝板通过显微镜的物镜成像在最小分度为 0.05 mm 的分划板上,CCD 摄像机的镜头将显微镜的光学图象汇聚到 CCD 上,再变成视频电信号,经视频电缆传送到显示器上,供实验者读取。

1.4 实验内容

1.4.1 注意事项

- 1. 使用 CCD 摄像机时,不能将 CCD 器件正对太阳、激光或其他强光源,注意保护镜头,如非特别需要不要随意卸下。
- 2. 钼丝必须保持直线形态。测量直径时需要特别谨慎,避免扭转、拉扯、牵挂钼丝导致其折弯变形。
- 3. 读数时需等到刻度值稳定后才能进行读数。
- 4. 将砝码放置于砝码盘的时候需保证轻拿轻放, 防止钼丝突然受力而断裂。

1.4.2 调节仪器

用螺旋底角调平底座,使叉丝组分划板正对 CCD 摄像头。调节下横梁高度,保证叉丝组放置在下横梁的槽内。将 CCD 摄像头与分划板放置在同一水平面上,调节 CCD 摄像头位置,直到可以观察到清晰的像且分划板刻度尺的像在监视器的中心。

1.4.3 测量数据

- 1. 在测量钼丝杨氏模量前,先放 2 块 100 g 的砝码把钼丝拉直,保证分划板在下横梁槽内,避免在拉直过程中分划板的旋转。
- 2. 记下待测细丝下的砝码盘中仅有已加的 2 块 100 g 砝码时屏幕上显示的毫米尺在横线上的读数 l_0 ,然后再砝码上依次加上 8 个 M=200 g 的砝码,记下相应的叉丝读数 l_i $(i=1,2,\cdots,8)$ 。然后逐一减掉砝码,再读取 l_8', l_7', \cdots, l_1' 。此过程中需注意轻拿轻放砝码,避免因增减砝码使得砝码盘产生微小振动而使得读数起伏较大。
- 3. 取同一符合下叉丝读数的平均值 $\bar{l}_1, \bar{l}_2, \cdots, \bar{l}_8$,用逐差法求出钼丝荷重增减四个砝码时 光标的平均偏移量 Δl 。
- 4. 用钢卷尺测量上下夹头之间的钼丝长度 L。
- 5. 用螺旋测微器测量钼丝直径 *d*,由于钼丝直径可能不均匀,需再上、中、下各部进行测量,每个位置在相互垂直的方向各测一次。
- 6. 将前述原理公式整理可得

$$Y = \frac{4MgL}{\pi d^2 \Delta l} \tag{1.3}$$

式中 Δl 与 M 有对应关系,本实验中 Δl 是荷重增减 4 个砝码所引起的光标偏移量,则 M 为 4 个砝码的质量。

1.5 实验结果与数据处理

1.5.1 数据记录

- 1. 钼丝长度 $L=578.9\,\mathrm{mm}$,其不确定度为 $u(L)=\sqrt{\frac{d^2}{10^2}+\frac{e^2}{3}}=1.159\,\mathrm{mm}$
- 2. 钼丝直径数据记录详见表 1
- 3. (此处读数估读所用最小精度为 $\frac{d}{5}$) 实验过程中加上两个 $100 \, \mathrm{g}$ 砝码作为底码后,初始读数为 $l_0 = 1.05 \, \mathrm{mm}$,此后累加与累减 $8 \, \mathrm{Y} \, 200 \, \mathrm{g}$ 砝码时记录叉丝读数如表 2

表 1: 钼丝直径测量数据

| 测量次数 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 平均值 \bar{d} |
|---------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|---------------|
| d (mm) | 0.178 | 0.180 | 0.170 | 0.176 | 0.180 | 0.176 | 0.1767 |

表 2: 增减砝码时叉丝读数数据记录

| $\sum M$ (g) | \overline{M} (g) | $\sum ar{l} \ ({ m mm})$ | $ar{ar{l}} \ (mm)$ | $\sum l_i M_i \; (\text{mm} \cdot \text{g})$ | $\overline{l_i M_i} \; (\mathrm{mm} \cdot \mathrm{g})$ |
|--------------|--------------------|--------------------------|--------------------|--|--|
| 7200 | 900 | 15.15 | 1.89375 | 15175 | 1896.875 |

1.5.2 逐差法处理数据

你好

1.5.3 最小二乘法处理数据

你好

1.5.4 作图法处理数据

根据表 2 中数据,以最小二乘法拟合目标函数 $\Delta l=am+b$,其中 a,b 为待定常数,可以得到 $a=9.17\times 10^{-4}\,\mathrm{mm/g}$,如图:

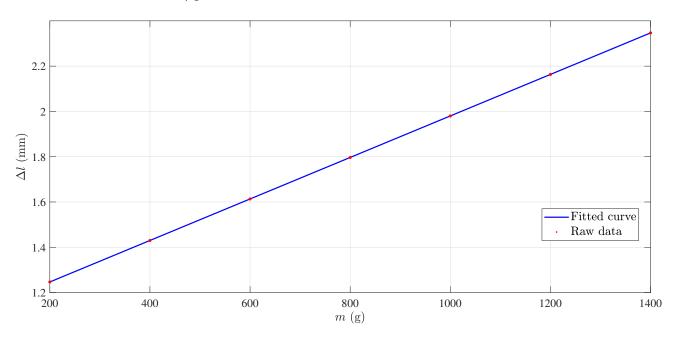


图 1: 作图法求杨氏模量

由此计算得

$$Y = \frac{4gL}{\pi d^2 k} = 2.523 \times 10^{11} \,\text{N/m}^2 \tag{1.4}$$

与理论值的相对误差为 9.70 %.

第2部分 霍尔位置传感方法测量杨氏模量

- 2.1 实验目的
- 2.2 实验器材
- 2.3 实验原理
- 2.3.1 霍尔位置传感器的定标

霍尔元件置于磁感强度为B的磁场中,再垂直于磁场的方向上加上电流I,那么在与这两者垂直的方向上将产生霍尔电势差

$$U_H = K \cdot I \cdot B \tag{2.5}$$

其中 K 为元件的霍尔灵敏度。若保持霍尔元件的电流 I 不变,而使其在一个均匀梯度的磁场中移动时,输出的霍尔电势差变化量为

$$\Delta U_H = K \cdot I \cdot \frac{\mathrm{d}B}{\mathrm{d}Z} \cdot \Delta Z \tag{2.6}$$

上式中 ΔZ 为位移量。



图 2: 梯度均匀磁场的实现

- 2.3.2 弯曲法测杨氏模量
- 2.4 实验内容
- 2.4.1 注意事项
- 2.4.2 实验步骤
- 2.5 实验结果与数据处理
- 2.5.1 数据记录

第3部分 动态悬挂法测量材料的杨氏模量

- 3.1 实验目的
- 3.2 实验器材

第4部分 思考题与实验心得

- 4.1 思考题
- 4.2 实验反思与心得体会

Latex Table Editor 示例:

| 表 3: 示例表格 |
|-----------|
|-----------|

| x | hello | 123.456 |
|------------------|--------|---------|
| x | hello | 123.456 |
| \boldsymbol{x} | hello | 123.456 |
| x | hello | 123.456 |
| x | hello | 123.456 |
| , | Contin | |

Continued on next

page

表 3: 示 例 表 格 (Continued)

| | (Continued) | | | | | |
|----------------|-------------|---------|--|--|--|--|
| \overline{x} | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |
| x | hello | 123.456 | | | | |

Create Latex Tables Online 示例:

表 4: Create Latex Tables Online 示例

| 表头 | 表头 | 表头 |
|----|-------|---------|
| x | hello | 123.456 |

Table 4: continued from previous page

| Table | 4: continued | from previous page |
|--------------|--------------|--------------------|
| 表头 | 表头 | 表头 |
| x | hello | 123.456 |
| <u> </u> | hello | 123.456 |

Table 4: continued from previous page

| 表头 | 表头 | 表头 |
|----|-------|---------|
| x | hello | 123.456 |
| x | hello | 123.456 |
| x | hello | 123.456 |
| x | hello | 123.456 |