# Санкт-Петербургский национальный исследовательский институт информационных технологий, механики и оптики

#### Физический факультет

Группа: Z3144

Студент: Евгений Турчанин

### 1 Цели работы

Изучение режимов колебаний в простейшей системе двух связанных осцилляторов и сопоставление с элементарной теорией связныхосцилляторов.

#### 2 Задачи

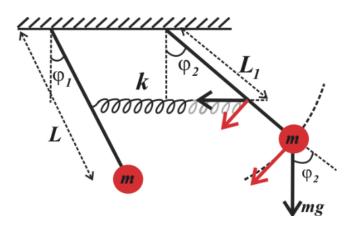
- 1. Измерение частоты синфазной колебательной моды системы.
- 2. Измерение частоты при колебаниях системы в противофазе. Измерение константы связи и коэффициента жёсткости пружины.
- 3. Измерение периода и частоты биений, возникающих при возбуждении двумодового колебательного процесса.

### 3 Теоретическое введение

Уравнения движения для связных колебаний выглядит как:

$$\begin{cases} \ddot{\varphi}_1 + \omega_0^2 \varphi_1 - \varkappa^2 (\varphi_2 - \varphi_1) = 0, \\ \ddot{\varphi}_2 + \omega_0^2 \varphi_2 - \varkappa^2 (\varphi_1 - \varphi_2) = 0. \end{cases}$$
 (1)

Где  $\varphi_{1,2}$  — углы отклонения от вертикали 1-го и 2-го маятника соответственно,  $\omega_0$  — собственная частота колебаний без затухания,  $\varkappa^2=\frac{kL_1^2}{mL_2^2},\ k$  — коэффициент жёсткости,  $L_{1,2}$  — расстояние от крепления до пружины, m — масса груза.



Решением данной системы:

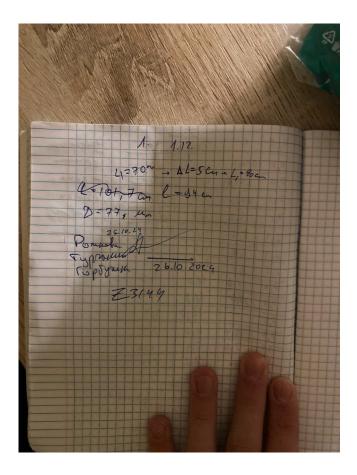
$$\begin{cases} \varphi_1 = \frac{1}{2} (\Phi_{01} \cos(\Omega_{n1} + \varphi_{01})) + \Phi_{02} \cos(\Omega_{n2} + \varphi_{02}), \\ \varphi_2 = \frac{1}{2} (\Phi_{01} \cos(\Omega_{n1} + \varphi_{01})) - \Phi_{02} \cos(\Omega_{n2} + \varphi_{02}). \end{cases}$$
(2)

Где  $\Phi_{01,02}$  — амплитуды 1-го и 2-го соответственно,  $\varphi_{01,02}$  — начальные фазы 1-го и 2-го соответственно,  $\Omega_{n1}=\omega_0,\,\Omega_{n2}=\sqrt{\omega_0^2+2\varkappa^2}$  Так как  $\varkappa^2/\omega_0^2$  — это малый параметр, то верно:

$$\Omega_{n2} = \sqrt{\omega_0^2 + 2\varkappa^2} \approx \omega_0 \left( 1 + \frac{\varkappa^2}{\omega_0^2} \right) = \sqrt{\frac{g}{L}} + \frac{kL_1^2}{mg^{1/2}L^{3/2}}$$

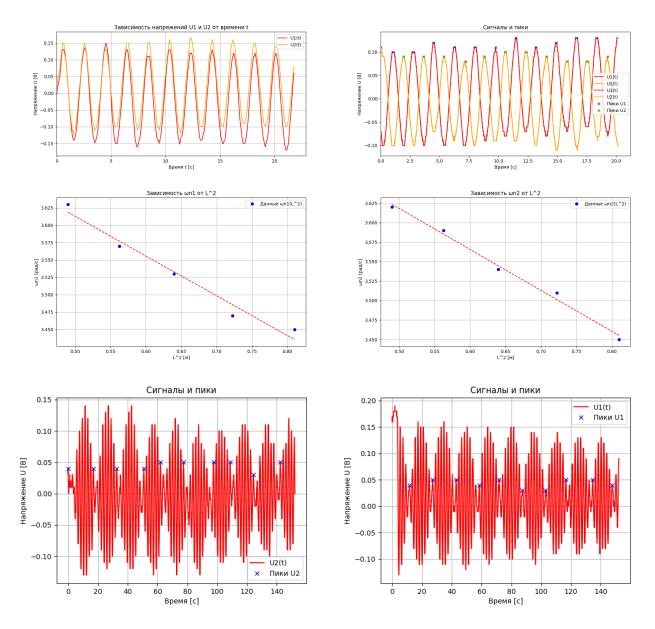
$$T_6 = \frac{2\pi}{\Omega_{n2} - \Omega_{n1}}$$

#### Данные 4



#### 5 Результаты

Обрабатывая данные в python, получаем:



- 1. Из графика  $\Omega_{n1} = 3.186, 3.172$  Теоретическое  $\Omega_{n1} = 3.166$
- 2. Средний  $\Omega_{12}$ : 3.63 с Коэффициент жесткости k: 1.76  $\pm$  0.058 H/m Коэффициент k:  $-0.57\pm0.058$
- 3. Средний  $\Omega_{22}$ : 3.59 с Коэффициент к:  $-0.53 \pm 0.029$ Коэффициент жесткости к:  $1.62 \pm 0.029$
- 4. Доверительный интервал частоты  $\Omega_1$ :  $0.42 \pm 0.084$  Средний период 1 биений по графику: 15.12 секунд Доверительный интервал частоты  $\Omega_2$ :  $0.40 \pm 0.150$  Средний период 2 биений по графику: 15.80 секунд

## 6 Вывод

- 1. Коэфициет жесткости k получился ровно в два раза меньше, что может быть вызванно ошибкой в вычисления или неправильной обработкой в python
- 2. Так же для частоты  $\Omega_2$  получился большой доверительный интервал, это может быть вызванно, тем что запуск маятника происходил путем простого отпускания рук, а из-за этого могли сильно отличатся начальные данные

3. В остальном, теория сходится с экспериментом