

Московский физико-технический институт

**Лабораторная работа 1.2.4**  
**ОПРЕДЕЛЕНИЕ ГЛАВНЫХ МОМЕНТОВ ИНЕРЦИИ**  
**ТВЕРДЫХ ТЕЛ С ПОМОЩЬЮ КРУТИЛЬНЫХ**  
**КОЛЕБАНИЙ**

Отчет студента группы Б02-303  
Долговой Екатерины

г.Долгопрудный, 2023

## Лабораторная работа 1.2.4

### Определение главных моментов инерции твердых тел с помощью крутильных колебаний

**Цель работы:** измерить периоды крутильных колебаний рамки при различных положениях закрепленного в ней тела, проверить теоретическую зависимость между периодами крутильных колебаний тела относительно различных осей, определить моменты инерции относительно нескольких осей для каждого тела, по ним найти главные моменты инерции тел и построить эллипсоид инерции.

**В работе используются:** установка для получения крутильных колебаний (жесткая рамка, имеющая винты для закрепления в ней твердых тел, подвешенная на натянутой вертикально проволоке), набор исследуемых твердых тел, секундомер.

### Теоретические сведения

**Тензор инерции**  $\hat{I}$  — матрица, связывающая величину момента импульса  $\vec{L}$  с угловой скоростью  $\vec{\omega}$ .

**Эллипсоид инерции** — поверхность, характеризующая величины моментов инерции твердого тела относительно множества возможных осей вращения, проходящих через одну точку  $O$ . Если точка  $O$  совпадает с центром масс, то эллипсоид называется *центральный*.

Зная эллипсоид инерции, можно определить момент инерции относительно любой оси. Для этого достаточно задать радиус вектор  $\vec{r}$  вдоль нее, тогда

$$I = \frac{1}{r^2}. \quad (1)$$

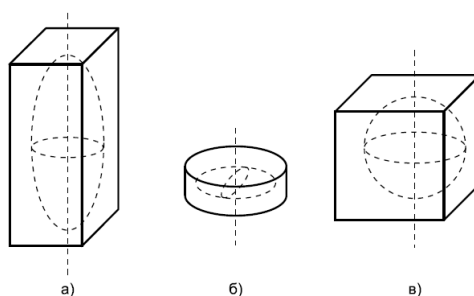


Рис. 1: Эллипсоиды инерции параллелепипеда, диска и куба

В главных осях эллипсоид инерции принимает вид:

$$1 = I_x x^2 + I_y y^2 + I_z z^2. \quad (2)$$

В данной работе используется устройство, изображённое на схеме (см. рис. 2). Рамка 1 жестко соединена с проволокой 2, закрепленной вертикально в специальных зажимах 3, позволяющих сообщить начальное закручивание для возбуждения крутильных колебаний вокруг вертикальной оси. В рамке с помощью планки 4, гаек 5 и винта 6 закрепляется твердое тело 7. На теле имеются специальные выемки, позволяющие его закрепить так, чтобы ось вращения проходила в теле под различными углами через центр масс.

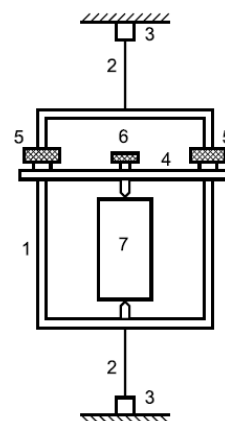


Рис. 2: Схема установки

Уравнение крутильных колебаний рамки с телом:

$$(I_{\text{тела}} + I_{\text{рамки}}) \frac{d^2 \varphi}{dt^2} + f \varphi = 0, \quad (3)$$

где  $I_{\text{тела}}$  и  $I_{\text{рамки}}$  — моменты инерции тела и рамки относительно оси,  $\varphi$  — угол поворота рамки,  $f$  — модуль кручения проволоки.

Период крутильных колебаний:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I_{\text{тела}} + I_{\text{рамки}}}{f}}. \quad (4)$$

Рассмотрим прямоугольный параллелепипед (см. рис. 3). В нем оси  $AA'$ ,  $BB'$  и  $CC'$  являются главными. При вращении относительно диагонали  $DD'$  момент инерции  $I_d$  будет равен

$$I_d = I_x \frac{a^2}{d^2} + I_y \frac{b^2}{d^2} + I_z \frac{c^2}{d^2}. \quad (5)$$

Из (5) следует

$$I_d(a^2 + b^2 + c^2) = I_x a^2 + I_y b^2 + I_z c^2. \quad (6)$$

Используя (4), получим

$$T_d^2(a^2 + b^2 + c^2) = T_x^2 a^2 + T_y^2 b^2 + T_z^2 c^2. \quad (7)$$

Аналогично получим такие формулы:

$$T_e^2(b^2 + c^2) = T_y^2 b^2 + T_z^2 c^2; \quad (8)$$

$$T_p^2(a^2 + c^2) = T_x^2 a^2 + T_z^2 c^2; \quad (9)$$

$$T_m^2(a^2 + b^2) = T_x^2 a^2 + T_y^2 b^2. \quad (10)$$

Эти соотношения будем проверять экспериментально.

## Ход работы

1. Ознакомимся с установкой для получения крутильных колебаний. Проверим: 1) хорошо ли натянута проволока, 2) жестко ли закреплена на ней рамка, 3) нормально ли работает устройство для возбуждения крутильных колебаний, 4) не возникает ли колебаний в вертикальной плоскости.
2. Научимся закреплять тела в рамке.
3. Перед каждой серией измерений будем брать такую амплитуду, что при уменьшении ее в 2 раза период остается тем же. Амплитуда  $10^\circ$  вполне подходит, поэтому будем использовать ее.

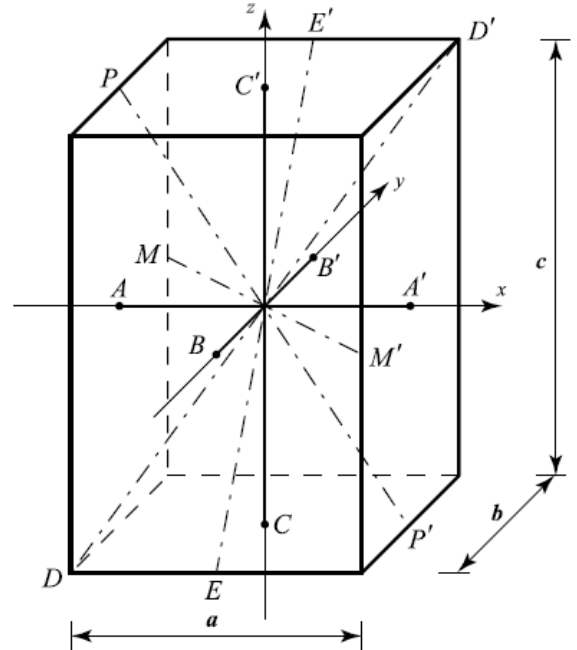


Рис. 3: Оси вращения прямоугольного параллелепипеда

4. Для пустой рамки и всех тел при различных их положениях относительно оси колебаний определим период колебаний по времени 10-15 колебаний, повторяя каждое измерение не менее, чем 3 раза. Занесем данные в таблицу 1.

$t$  — время  $N = 10$  колебаний

$T$  — период колебаний

Расчетная формула:  $\bar{T} = \frac{\bar{t}}{N}$

$$\sigma_t^{\text{приб}} = 0,03 \text{ с}$$

$$\sigma_t^{\text{случ}} = \sqrt{\frac{1}{2 \cdot 3} \sum_i (t_i - \bar{t})^2}$$

$$\sigma_t = \sqrt{(\sigma_t^{\text{случ}})^2 + (\sigma_t^{\text{приб}})^2}$$

$$\varepsilon_{T_{\text{рамки}}} = \varepsilon_{t_{\text{рамки}}} = \frac{\sigma_{t_{\text{рамки}}}}{\bar{t}_{\text{рамки}}}$$

№ опыта	$t_{\text{рамки}}, \text{ с}$	$t_x, \text{ с}$	$t_y, \text{ с}$	$t_z, \text{ с}$	$t_d, \text{ с}$	$t_e, \text{ с}$	$t_p, \text{ с}$	$t_m, \text{ с}$
1	12,62	41,09	38,09	32,50	34,84	34,44	33,65	39,06
2	12,72	41,07	38,16	32,75	35,04	34,37	33,85	38,87
3	12,90	41,17	38,21	32,63	34,96	34,50	33,72	38,82

Таблица 1

$$t_{\text{рамки}} = (12,8 \pm 0,3) \text{ с}$$

$$T_{\text{рамки}} = (2,56 \pm 0,06) \text{ с}$$

ось	$\bar{t}, \text{ с}$	$\sigma_t, \text{ с}$	$\bar{T}, \text{ с}$	$\sigma_T, \text{ с}$	$\bar{I}, \text{ г} \cdot \text{м}^2$	$\sigma_I, \text{ г} \cdot \text{м}^2$	$\bar{\tau}, \text{ с}^{-1}$	$\sigma_{\tau}, \text{ с}^{-1}$
x	41,1	0,3	4,11	0,03	5,70	0,02	0,310	0,001
y	38,2	0,3	3,82	0,03	4,38	0,02	0,352	0,002
z	32,6	0,3	3,26	0,03	2,20	0,02	0,491	0,005
$DD'$	34,9	0,3	3,49	0,03	3,08	0,03	0,418	0,003
$EE'$	34,4	0,3	3,44	0,03	2,87	0,03	0,432	0,003
$PP'$	33,7	0,3	3,37	0,03	2,55	0,03	0,452	0,004
$MM'$	38,9	0,3	3,89	0,03	4,65	0,04	0,340	0,002

Таблица 2

Вычислим период колебаний относительно главных осей. Также измерим периоды относительно  $DD'$ ,  $EE'$ ,  $PP'$  и  $MM'$ . Данные занесем в таблицу 2.

5. Штангенциркулем измерим размеры прямоугольного параллелепипеда:

$$a = (50,5 \pm 0,1) \text{ мм}$$

$$b = (100,6 \pm 0,1) \text{ мм}$$

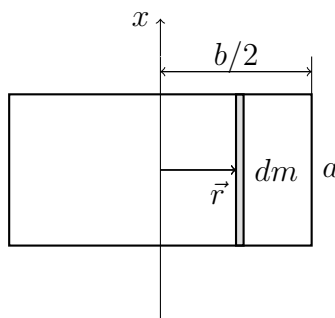
$$c = (150,7 \pm 0,1) \text{ мм}$$

С помощью весов измерим его массу:

$$m_{\Pi} = (2082,0 \pm 0,3) \text{ г}$$

Выведем главные моменты инерции: Для  $I_x$ :

$$I_x = \int_{-a/2}^{a/2} \int_{-b/2}^{b/2} \int_{-c/2}^{c/2} r^2 dm, \quad dm = \rho dz dy dx$$



$$I_x = \rho \int_{-a/2}^{a/2} \int_{-b/2}^{b/2} \int_{-c/2}^{c/2} (z^2 + y^2) dz dy dx = \rho a \int_{-b/2}^{b/2} \int_{-c/2}^{c/2} (z^2 + y^2) dz dy =$$

$$= \rho a \int_{-b/2}^{b/2} \left( \frac{c^3}{12} + cy^2 \right) dy = \frac{\rho abc}{12} (b^2 + c^2) = \frac{m}{12} (b^2 + c^2)$$

Аналогично получим

$$I_y = \frac{m}{12} (a^2 + c^2)$$

$$I_z = \frac{m}{12} (a^2 + b^2)$$

Подставим в выведенные формулы значения массы и размеров. Занесём данные в таблицу 2.

По полученным в п.4 данным проверим справедливость формул (7) - (10). Видим, что с учётом погрешности получается верное соотношение.

Поэтому найдем оставшиеся моменты инерции и запишем их в таблицу 2.

6. Нарисуем сечения эллипсоида инерции главными плоскостями. Для этого по каждой оси отложим величину  $r = \frac{1}{\sqrt{T^2 - T_{\text{рамки}}^2}}$  от центра масс вдоль соответствующей оси.

Проведём эллипсы с полуосями, равными ранее отложенным величинам.

Найдем проекции  $r$  на главные плоскости (см. табл. 3).

ось	x	y	z	ПЛОСКОСТЬ
$EE'$	—	0,239	0,359	yOz
$PP'$	0,144	—	0,429	xOz
$MM'$	0,153	0,304	—	xOy

Таблица 3

Найдём отношение главных моментов инерции:

$$\frac{I_x}{I_y} \approx 1,3 \quad \frac{I_x}{I_z} \approx 2,6 \quad \frac{I_y}{I_z} \approx 2,0$$

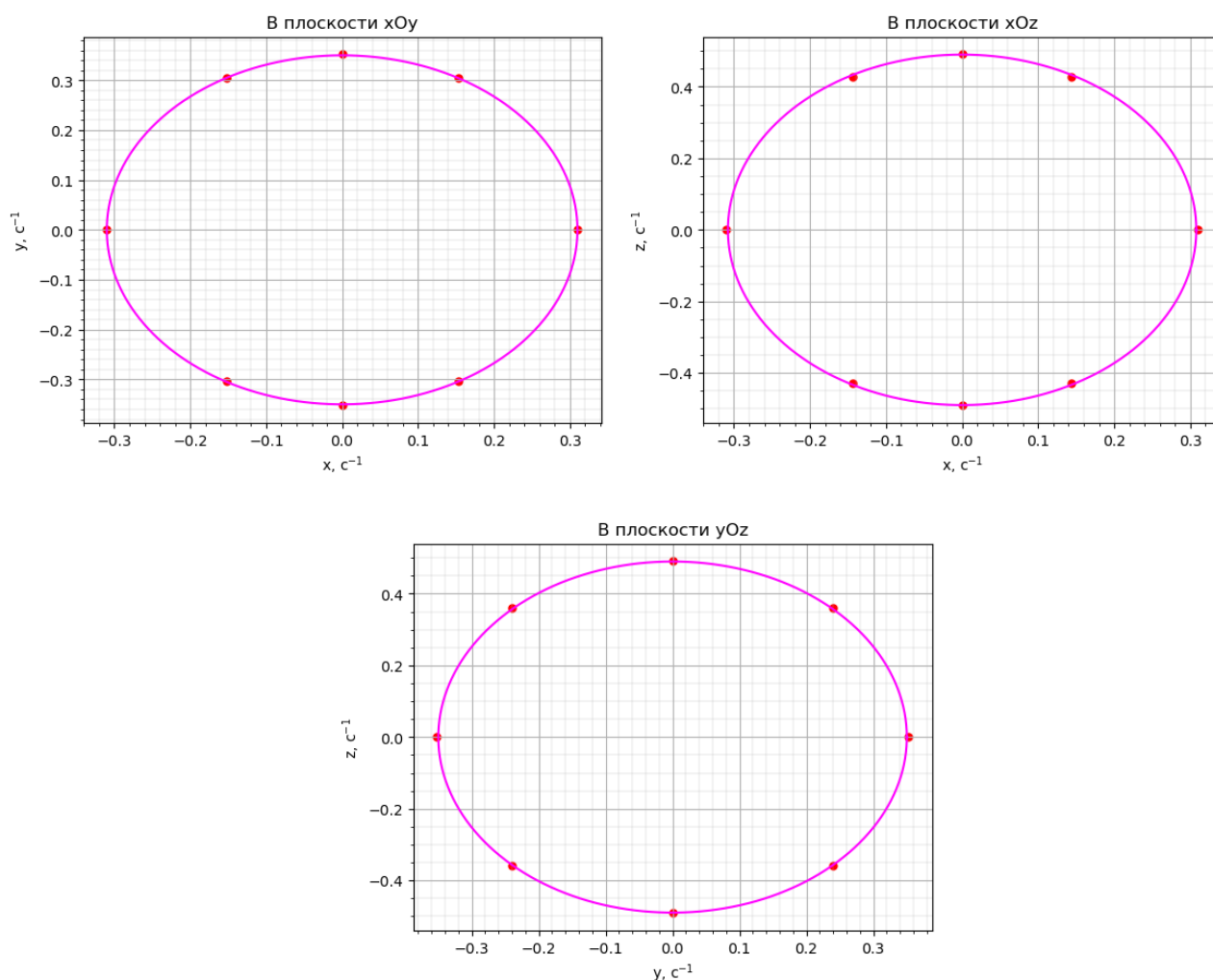


Рис. 4: Сечения эллипсоида инерции параллелепипеда

7. Сравним значения  $\chi^2$  и  $s$ :

$T_{obs}$  — измеренные экспериментально значения,  
 $T_{th}$  — полученные косвенно по формулам (7) - (10).

ось	$T_{obs}, c$	$\sigma_{T_{obs}}, c$	$T_{th}, c$	$\sigma_{T_{th}}, c$	$s$
$DD'$	3,49	0,03	3,48	0,04	0,2
$EE'$	3,44	0,03	3,43	0,03	0,2
$PP'$	3,37	0,03	3,34	0,03	0,7
$MM'$	3,89	0,03	3,87	0,03	0,5

Таблица 4

$$\chi^2(\alpha = 0.05, n = 3) = 7.8,$$

где  $\alpha$  — уровень значимости критерия, или же вероятность выхода за пределы  $2\sigma$  в нашем случае,  $n$  — число степеней свободы, равно количеству измерений минус один. Расчетная формула  $s$ :

$$s = \frac{|T_{obs} - T_{th}|}{\sqrt{\sigma_{T_{obs}}^2 + \sigma_{T_{th}}^2}}$$

Видим, что  $\chi^2 > s$  для всех четырех случаев, поэтому результаты, полученные экспе-

риментально и выведенные из формул косвенно (согласно нулевой гипотезе о их примерном равенстве) достоверны.

8. Прделаем всё то же самое для куба:

$$a = (92,6 \pm 0,1) \text{ мм}$$

$$b = (92,7 \pm 0,1) \text{ мм}$$

$$c = (92,7 \pm 0,1) \text{ мм}$$

Видим, что с большой точностью  $a = b = c$ .

$$m_k = (1090,5 \pm 0,3) \text{ г}$$

№ опыта	$t_{\text{рамки}}, \text{ с}$	$t_x, \text{ с}$	$t_d, \text{ с}$
1	12,62	30,91	31,10
2	12,72	30,93	31,07
3	12,90	31,04	30,88

Таблица 5

Из равенства  $a = b = c$  и формул (7) - (10) следует, что любые  $T$  между собой равны. Проверим это на примере  $T_d$  (проверочной оси):

$$\bar{t}_x = (31,0 \pm 0,3) \text{ с}, \quad \bar{t}_d = (31,0 \pm 0,3) \text{ с}$$

Видим, что они равны в пределах погрешности. Поэтому период  $T$  будет единым для куба:

$$T = (3,10 \pm 0,03) \text{ с}$$

Момент инерции найдем из момента инерции параллелепипеда с равными ребрами:

$$I = \frac{m}{12}(a^2 + a^2) = \frac{ma^2}{6}$$

Найдем значение момента инерции куба относительно любой его оси:

$$I = (1,56 \pm 0,02) \text{ г} \cdot \text{м}^2$$

$$\frac{I_x}{I_y} = \frac{I_x}{I_z} = \frac{I_y}{I_z} = 1$$

9. И двух цилиндров:

$$m_1 = (1569,5 \pm 0,3) \text{ г}$$

$$m_2 = (2263,7 \pm 0,3) \text{ г}$$

Первый:

$$r = (6,225 \pm 0,005) \text{ см}$$

$$h = (1,68 \pm 0,01) \text{ см}$$

Второй:

$$R = (4,410 \pm 0,005) \text{ см}$$

$$H = (4,95 \pm 0,01) \text{ см}$$

Осями  $x$  и  $y$  будем обозначать оси в плоскостях, проходящих через центр масс, параллельно основаниям цилиндров,  $z$  — вдоль оси цилиндров. В силу симметрии будем измерять периоды и считать моменты инерции только по 1 из осей в плоскости основания, например, по оси  $x$ .

№ опыта	$t_{\text{рамки}}, \text{ с}$	$t_{z1}, \text{ с}$	$t_{x1}, \text{ с}$	$t_{z2}, \text{ с}$	$t_{x2}, \text{ с}$
1	12,62	34,93	30,78	32,68	30,91
2	12,72	34,91	30,85	32,60	30,72
3	12,90	34,82	30,73	32,75	30,77

Таблица 6

Выведем момент инерции для цилиндра:

$$I_z = \int_0^R r^2 dm = \frac{m}{\pi R^2} \int_0^R r^2 2\pi r dr = \frac{mR^2}{2}$$

$$I_x = 2 \int_0^{H/2} (r^2 + \frac{R^2}{4}) dm = \frac{2m}{\pi R^2 H} \int_0^{H/2} (r^2 + \frac{R^2}{4}) \pi R^2 dr = \frac{mR^2}{4} + \frac{mH^2}{12}$$

ось	$\bar{t}, \text{ с}$	$\sigma_t, \text{ с}$	$T, \text{ с}$	$\sigma_T, \text{ с}$	$I, \text{ г} \cdot \text{м}^2$	$\sigma_I, \text{ г} \cdot \text{м}^2$	$\bar{r}, \text{ с}^{-1}$	$\sigma_r, \text{ с}^{-1}$
x1	30,8	0,3	3,08	0,03	1,56	0,01	0,579	0,008
z1	34,9	0,3	3,49	0,03	3,04	0,02	0,420	0,003
x2	30,8	0,3	3,08	0,03	1,56	0,01	0,579	0,008
z2	32,7	0,3	3,27	0,03	2,20	0,01	0,489	0,005

Таблица 7

10. Также построим график зависимости  $T^2(I)$  для всех ранее найденных  $T$  и  $I$ . Прямую аппроксимируем методом наименьших квадратов.

Как видим, в координатах  $T^2(I)$  он имеет линейный вид:

$$T^2(I) = \frac{4\pi^2}{f}(I + I_{\text{рамки}})$$

Для рамки  $T^2 = T_{\text{рамки}}^2 = \frac{4\pi^2 I_{\text{рамки}}}{f}$ , поэтому зависимость  $T^2(I)$  можно описать несколько иначе:

$$T^2(I) = \frac{4\pi^2}{f}I + T_{\text{рамки}}^2$$

Коэффициент наклона  $k$  такой зависимости будет равен  $\frac{4\pi^2}{f}$ , откуда мы легко найдем модуль кручения  $f$ . Обозначим  $y = T^2$ ,  $x = I$

$$k = \frac{\langle xy \rangle - \langle x \rangle \langle y \rangle}{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} = 1,799 \frac{\text{с}^2}{\text{г} \cdot \text{м}^2} \rightarrow \bar{f} = \frac{4\pi^2}{k} = 21,9 \frac{\text{г} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^2}$$

$$b = \langle y \rangle - k \langle x \rangle = 6,75 \text{ с}^2$$



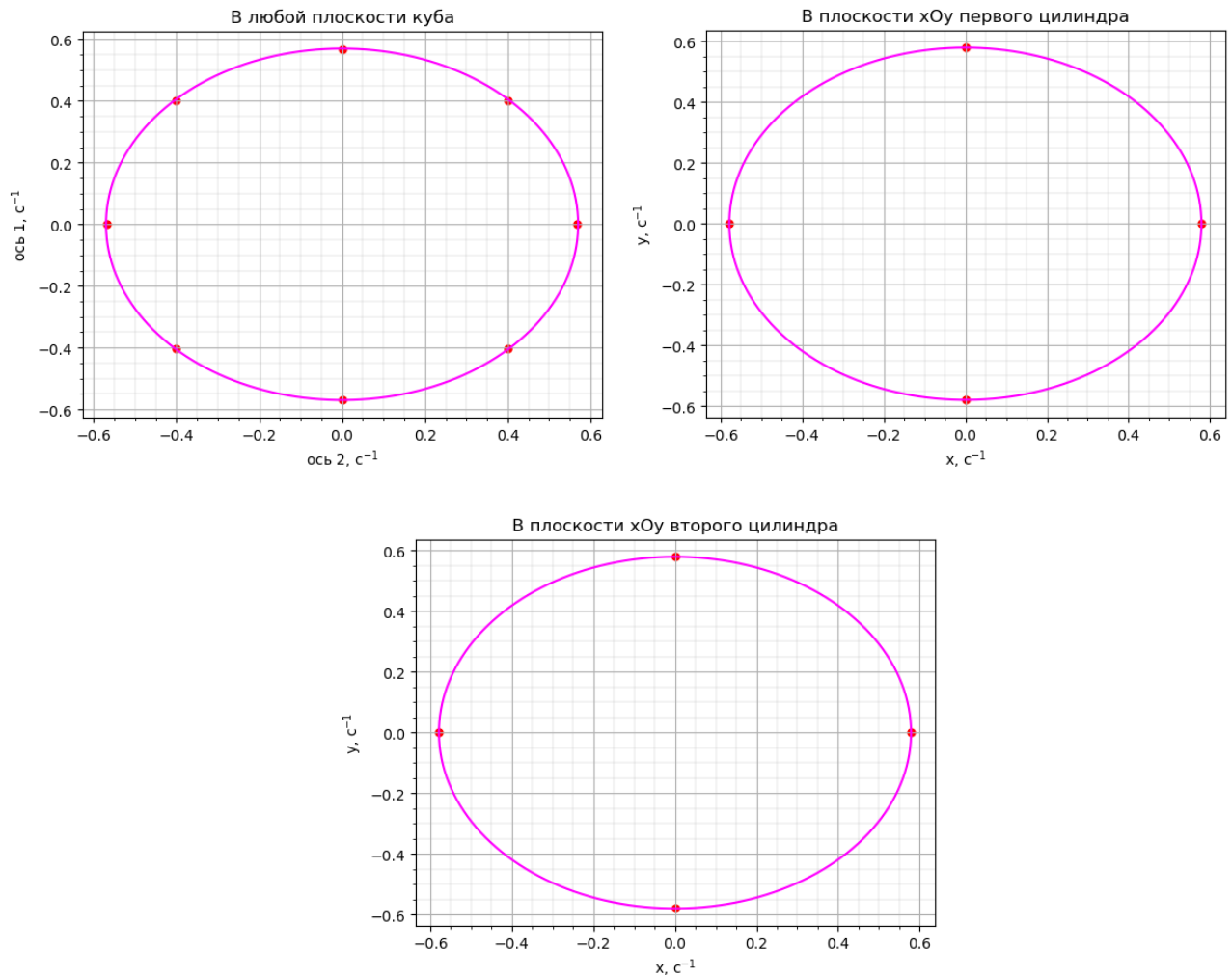


Рис. 5: Сечения эллипсоида инерции куба и двух цилиндров

$$\sigma_k^{\text{МНК}} = \frac{1}{\sqrt{12}} \sqrt{\frac{\langle y^2 \rangle - \langle y \rangle^2}{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} - k^2} = 0,016 \frac{\text{с}^2}{\text{г} \cdot \text{м}^2}$$

$$\sigma_b^{\text{МНК}} = \sigma_k^{\text{МНК}} \sqrt{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} = 0,04 \text{ с}^2$$

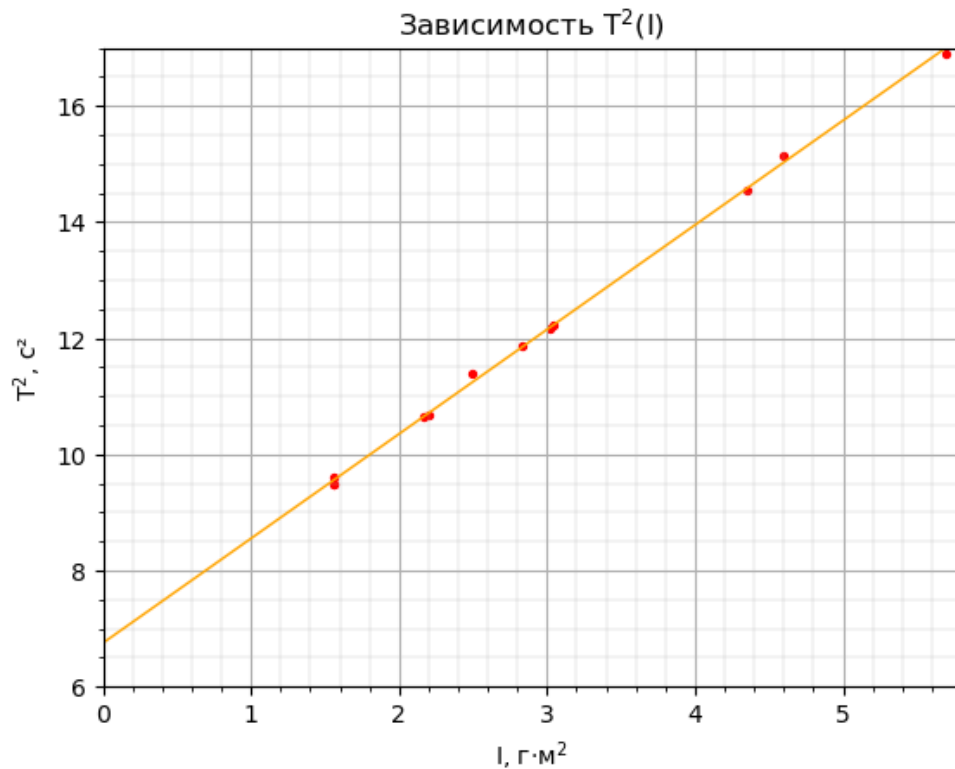
$$\varepsilon_k^{\text{МНК}} = \frac{\sigma_k^{\text{МНК}}}{k} = 0,009$$

$$\varepsilon_k^{\text{КОСВ}} = \varepsilon_b^{\text{КОСВ}} = \sqrt{(2\varepsilon_T)^2 + (\varepsilon_I)^2} = 0,019$$

$$\varepsilon_b^{\text{МНК}} = \frac{\sigma_b^{\text{МНК}}}{b} = 0,006$$

$$\varepsilon_f \approx \varepsilon_k = \sqrt{(\varepsilon_k^{\text{МНК}})^2 + (\varepsilon_k^{\text{КОСВ}})^2} \approx 0,02 \rightarrow \sigma_f = \varepsilon_f \bar{f} = 0,4 \frac{\text{г} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^2}$$

$$\varepsilon_b = \sqrt{(\varepsilon_b^{\text{МНК}})^2 + (\varepsilon_b^{\text{КОСВ}})^2} \approx 0,02$$



Окончательный результат:

$$f = (21,9 \pm 0,4) \frac{\text{г} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^2}$$

Зная  $f$ , можно найти  $I_{\text{рамки}}$ :

$$b = T_{\text{рамки}}^2 = \frac{4\pi^2}{f} I_{\text{рамки}} \rightarrow I_{\text{рамки}} = 3,74 \text{ г} \cdot \text{м}^2$$

$$\varepsilon_{I_{\text{рамки}}} = \sqrt{(\varepsilon_f)^2 + (\varepsilon_b)^2} = 0,03 \rightarrow \sigma_{I_{\text{рамки}}} = 0,11 \text{ г} \cdot \text{м}^2$$

Окончательный результат:

$$I_{\text{рамки}} = (3,74 \pm 0,11) \text{ г} \cdot \text{м}^2$$

## Вывод

Нами были измерены периоды крутильных колебаний рамки при различных положениях закрепленного в ней тела, проверена теоретическая зависимость между периодами крутильных колебаний тела относительно различных осей, определены моменты инерции относительно нескольких осей для каждого тела, по ним найдены главные моменты инерции тел и построены эллипсоиды инерции.