Лабораторная работа №1.2.5 Иследование прецессии уравновешенного гироскопа

Мыздриков И.В., Б06-401 12 декабря 2024 г.

1 Ход работы

Сначала установим параметры системы.

$$l = (120 \pm 1)$$
mm
 $g = (9.8155 \pm 0.0005)$ mc⁻²

Приведем данные, полученные при измерениях.

Nº	m, г	N	t, c	T, c
1	335,5	5	151	30.2
2	296,0	5	188	37,6
3	213,3	5	238	47,6
4	173,7	5	292	58,4
5	138,0	5	368	73,6

Таблица 1: Измерения периода прецессии при различных массах груза

Отсюда обработав данные получаем следующие значения

Nº	m, г	T, c	Ω, c^{-1}
1	335,5	30,2	0.208
2	296,0	37,6	0.167
3	213,3	47,6	0.1320
4	173,7	58,4	0.1076
5	138,0	30.4	0.0854

Таблица 2: Обработанные данные

В таблице выше были использованы следующие формулы

$$\Omega = \frac{2\pi}{T}$$

$$M = mgl$$

Теоретически есть зависимость между Ω и M. Выглядит оно по следующему

 $\Omega = \frac{M}{L}$

где

$$L = I_{\rm potop} \omega_{\rm potop}$$

Построив график $\Omega(M)$ получаем значение 1/L.

$$\frac{1}{L} = (0.456 \pm 0.005)(\text{Hmc})^{-1}$$

.

1.1 Измерение частоты вращения ротора

Теперь измерим момент инерции ротора для дальнейших обработок. Измерять будем крутильным маятником, предварительно "отколибровав"его цилиндром с известным моментом инерции.

Для цилиндра имеем

$$m_{\mathrm{ff}} = (1616 \pm 0.1)$$
г $d_{\mathrm{ff}} = (7.80 \pm 0.01)$ см $I_{\mathrm{ff}} = \frac{md^2}{8} = (1.229 \pm 0.1)10^{-3}$ кгм 2

Измерив периоды колебании цилиндра и ротора посчитаем момент инерции ротора

$$\begin{split} T_{\rm ii} &= (3.78 \pm 0.01) {\rm c} \\ T_{\rm p} &= (2.97 \pm 0.01) {\rm c} \\ I_{\rm p} &= I_{\rm ii} \frac{{T_{\rm p}}^2}{{T_{\rm ii}}^2} = (0.76 \pm 0.006) 10^{-3} {\rm kgm}^2 \end{split}$$

Если обозначим x=1/L то частота вращения ротора поучается

$$\nu=\frac{1}{2\pi I_{\mathrm{p}}x}=(397\pm7)\Gamma\mathrm{ц}$$

При измерении этой частоты осцилографом с помощью фигур лиссажу получаем значение

$$u_{\text{осц}} = (401, 1 \pm 1) \Gamma_{\text{II}}$$

2 Заключение

Как видим частоты вращения близки, но в пределах погрешности они не совпадают. В чем причина расхождения? Пытатся объяснить тем, что мы не учитываем косинус угла при подсчете момента, или тем что угловая скорость прецессии в этом виновата не получится, слишком мелкие поправки. По моему мнению проблема состоит в измерении момента инерции ротора, так как при неуравновешенных колебаниях момент инерции искажается.

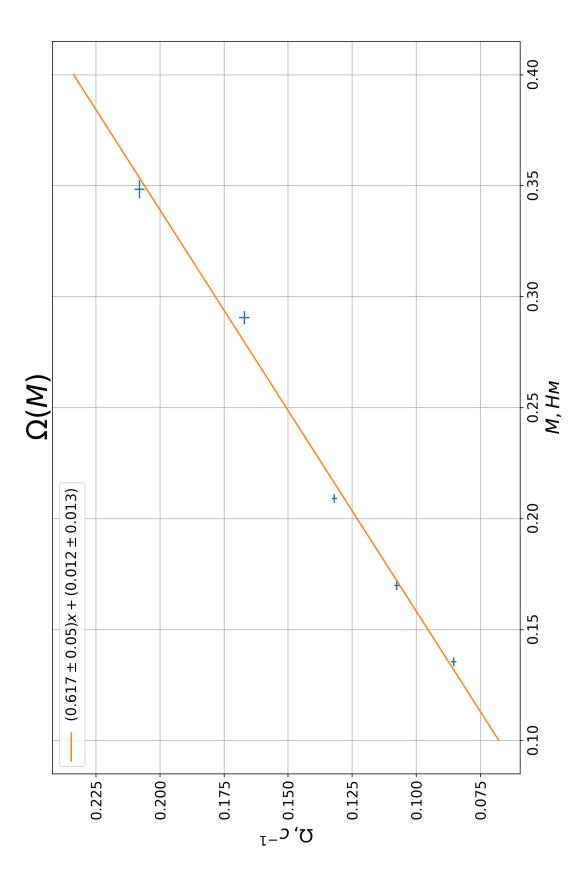


Рис. 1: График $\Omega(M)$