#### Университет ИТМО Физико-технический мегафакультет Физический факультет



Группа <u>3220</u>	К работе допущен
Студент <u>Гафурова Ф. Ф.</u>	Работа выполнена
Преподаватель Пулькин Н. С.	Отчет принят

# Рабочий протокол и отчет по лабораторной работе №1.02

Изучение скольжения тележки по наклонной поверхности

#### 1. Цель работы.

- 1) Экспериментальная проверка равноускоренности движения тележки по наклонной плоскости.
  - 2) Определение величины ускорения свободного падения g.

#### 2. Задачи.

- 1) Проведение измерений.
- 2) Обработка результатов измерений.
- 3) Построение графика по результатам измерений.

#### 3. Объект исследования.

Ускорение тележки при различных углах наклона.

#### 4. Метод экспериментального исследования.

Измерение времени, за которое тележка проходит заданное расстояние по наклонной плоскости при различных углах наклона.

#### 5. Рабочие формулы и исходные данные.

#### Формула зависимости проекции скорости на ось X от времени:

$$v_x(t) = v_{0x} + a_x t \tag{1}$$

Где  $v_{0x}$  - проекция скорости на ось 0x в момент времени  $t=0,\,a_x$  - ускорение тела.

#### Формула зависимости координаты тела от времени:

$$x(t) = x_0 + v_{0x}t + \frac{a_x t^2}{2}$$
 (2)

Где  $x_0$  - начальная координата.

Формула зависимости координаты тела от времени через ускорение:

$$x_2 - x_1 = \frac{a}{2}(t_2^2 - t_1^2) \tag{3}$$

Второй закон Ньютона, описывающий движение тележки:

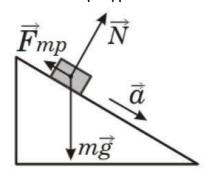


Рис.1 Схема, описывающая второй закон Ньютона.

$$m\vec{a} = m\vec{g} + \vec{N} + \vec{F}_{TP} \tag{4}$$

Где a – ускорение тележки, N - сила реакции опоры, а сила трения, возникающая при скольжении, по модулю равна произведению коэффициента трения на силу нормальной реакции:  $F_{\rm TP} = \mu \ N$ 

Проекции уравнения (4) на координатные оси X и Y:

$$\begin{cases}
oY: 0 = N - mg \cos \alpha \\
oX: ma = mg \sin \alpha - \mu mg \cos \alpha
\end{cases}$$
(5)

Где  $\alpha$  - угол между наклонной плоскостью и горизонталью **Формула модуля ускорения:** 

$$a = g \sin \alpha - \mu mg \cos \alpha \tag{6}$$

Ввиду малости угла, его косинус в уравнении (6) можно заменить единицей:

$$a = g(\sin \alpha - \mu) \tag{7}$$

Формулы нахождения ускорения и его среднеквадратичного отклонения из графика:

$$a = \frac{\sum_{i=1}^{N} z_{i} Y_{i}}{\sum_{i=1}^{N} z_{i}^{2}}$$

$$\sigma_{a} = \sqrt[2]{\frac{\sum_{1}^{N} (Y_{i} - aZ_{i})^{2}}{(N-1)\sum_{i=1}^{N} Z_{i}^{2}}}$$
(8)

Формула абсолютной погрешности коэффициента a для доверительной вероятности

 $\alpha = 0.90$ :

$$\Delta a = 2\sigma_a \tag{9}$$

Формула относительной погрешности ускорения:

$$\varepsilon_{\rm a} = \frac{\Delta a}{a} \cdot 100\% \tag{10}$$

Формула синуса угла наклона рельса к горизонту

$$\sin \alpha = \frac{(h_0 - h) - (h_0^{\dagger} - h^{\dagger})}{x' - x}$$
 (11)

Формула значения ускорения:

$$\langle a \rangle = \frac{2(x_2 - x_1)}{\langle t_2 \rangle^2 - \langle t_1 \rangle^2} \tag{12}$$

Формула погрешности ускорения для каждой из серии измерении:

$$\Delta a = \langle a \rangle \sqrt{\frac{(\Delta x_{n2})^2 + (\Delta x_{n1})^2}{(x_2 - x_1)^2} + 4 \frac{(\langle t_1 \rangle \Delta t_1)^2 + (\langle \tau_2 \rangle_{\Delta} t_1)^2}{(\langle t_2 \rangle^2 - \langle t_1 \rangle^2)^{2^-}}}$$
(13)

Формула коэффициента линейной зависимости В по методу наименьших квадратов (МНК) из формулы (7):

$$B = g = \frac{\sum_{i=1}^{N} a_1 \sin \alpha_i - \frac{1}{N}}{\sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i^2 - \frac{1}{N} (\sum_{i=1}^{N} \sin x_i)^2}$$
(14)

Формула коэффициента линейной зависимости А:

$$A = \frac{1}{N} \left( \sum_{i=1}^{N} a_i - B \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i \right)$$
 (15)

Формула среднеквадратичного отклонения для ускорения свободного падения:

$$\sigma_{g} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} d_{i}^{2}}{D(N-2)}}$$
 (16)

Где

$$d_1 = a_i - (A + B \sin \alpha_i) \tag{17}$$

$$D = \sum_{i=1}^{N} \sin a_i^2 - \frac{1}{N} \left( \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i \right)^2$$
 (18)

Формула абсолютной погрешности g для доверительной вероятности  $\alpha = 0.90$ :

$$\Delta g = 2\sigma_g \tag{19}$$

Формула относительной погрешности ускорения свободного падения:

$$\varepsilon_{\rm g} = \frac{\Delta g}{g} \cdot 100\% \tag{20}$$

#### 6. Измерительные приборы.

Таблица 1. Измерительные приборы

$\frac{\mathcal{N}_{2}}{n/n}$	Наименование	Предел измерений	Цена деления	Класс точности	Погрешность
1	Линейка на рельсе	1,3 м	1 см/дел	_	5,0 мм
2	Линейка на угольнике	250 мм	1 мм/дел	_	0,5 мм
3	ПЦК-3 в режиме секундомера	100c	0,1 c	_	0,1 c

#### 7. Схема установки.

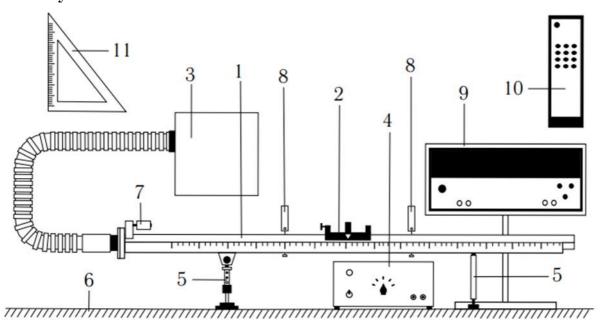


Рис. 2. Общий вид экспериментальной установки

- 1. Рельс с сантиметровой шкалой на лицевой стороне
- 2. Тележка
- 3. Воздушный насос
- 4. Источник питания насоса ВС 4-12
- 5. Опоры рельса
- 6. Опорная плоскость (поверхность стола)
- 7. Фиксирующий электромагнит
- 8. Оптические ворота
- 9. Цифровой измерительный прибор ПКЦ-3
- 10. Пульт дистанционного управления прибором ПКЦ-3
- 11. Линейка угольник

#### 8. Результаты прямых измерений и их обработки.

Задание 1. Измерение времени движения тележки по рельсу с фиксированным углом наклона.

Таблица 2: Характеристика лабораторной установки

х, м	x', m	$h_o$ , мм	$h'_o$ , mm
$0,22 \pm 0,005$	$1,00 \pm 0,005$	$205 \pm 0,5$	$206 \pm 0.5$

Где х и х` это координаты, в которых измерялись высоты, на которых находится наклонная плоскость.

Таблица 3: Результаты прямых измерений (Задание 1)

	Измеренные величины			Рассчитанные величины		
Nº	$x_1$ , M	<i>x</i> <sub>2</sub> , M	$t_1$ , c	t <sub>2</sub> , c	$x_2 - x_1$ , M	$\frac{t_2^2-t_1^2}{2}$ , $c^2$
1	0,15	0,40	1,30	2,30	0,25	1,8
2	0,15	0,50	1,20	2,50	0,35	2,405
3	0,15	0,70	1,20	3,10	0,55	4,085
4	0,15	0,90	1,30	3,40	0,75	4,935
5	0,15	1,10	1,30	4,00	0,95	7,155

**Задание 2:** Измерение времени движения тележки по рельсу при разных углах наклона рельса к горизонту

Таблица 4: Результаты прямых измерений (Задание 2)

$N_{\Pi \Pi}$	<i>h</i> , мм	<i>h</i> ′, мм	No	<i>t</i> <sub>1</sub> , c	<i>t</i> <sub>2</sub> , c
			1	1,3	4,3
			2	1,4	4,8
1	212	205	3	1,4	4,7
			4	1,5	5,0
			5	1,5	4,9
			1	1,0	3,3
			2	1,2	3,4
2	222	205	3	1,2	3,4

			4	1,2	3,4
			5	1,2	3,5
			1	0,8	2,8
			2	0,8	2,7
3	232	205	3	0,9	2,8
			4	0,8	2,7
			5	0,9	2,8
	241	204	1	0,8	2,2
4			2	0,8	2,2
			3	0,8	2,2
			4	0,8	2,2
			5	0,8	2,2
	251	204	1	0,7	1,9
5			2	0,7	1,9
			3	0,7	2,0
			4	0,7	2,0
			5	0,6	2,0

 $N_{\Pi \Pi}$  – количество пластин

h — высота на координате x=0,22 м

h' — высота на координате x'=1,00 м

# 9. Расчет результатов косвенных измерений (*таблицы, примеры расчетов*). Задание 1

Посчитаем ускорение по МНК:

$$a = \frac{\sum_{i=1}^{N} Z_i \cdot Y_i}{\sum_{i=1}^{N} Z_i^2} \cong 0.139 \frac{M}{c^2}$$

Посчитаем среднеквадратичное отклонение ускорения по формуле (9):

$$\sigma_a = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (Y_i - a \cdot Z_i)^2}{(N-1) \cdot \sum_{i=1}^{N} Z_i^2}} \cong 0,004 \frac{M}{c^2}$$

#### Задание 2

Таблица 5: Результаты расчетов (Задание 2)

$N_{\Pi J}$	sin α	$\langle t_1  angle \pm \Delta t_1$ , $c$	$\langle t_2 \rangle \pm \Delta t_2$ , $c$	$\langle a \rangle \pm \Delta a, \frac{M}{C^2}$
1	-0,0102	1,42 <u>±</u> 0,067	4,74 ± 0,153	0,024 ± 0,007
2	-0,023	1,16 <u>±</u> 0,069	3,4 ± 0,063	0,069 ± 0,008
3	-0,036	0,84 <u>±</u> 0,058	2,76 ± 0,058	0,16 ± 0,013
4	-0,049	0,8 <u>±</u> 0,05	2,2 ± 0,05	0,357 ± 0,025
5	-0,062	0,68±0,055	1,96 ± 0,058	0,281 ± 0,04

$$N_{\Pi J I}$$
 — количество пластин $\langle t_{1,2} 
angle = rac{1}{N} \sum_{i=1}^N t_{1i,2i}$ 

Найдем коэффициенты линейной зависимости а от sinα по МНК, коэффициент В равен:

$$B \equiv g = \frac{\sum_{i=1}^{N} (a_i \cdot \sin \alpha_i) - \frac{1}{N} \cdot \sum_{i=1}^{N} a_i \cdot \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i}{\sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i^2 - \frac{1}{N} \cdot (\sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i)^2} = 9.4 \frac{M}{c^2}$$

Коэффициент А равен:

$$A = \frac{1}{N} \cdot (\sum_{i=1}^{N} a_i - B \cdot \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i) = 0.302 \frac{\text{cm}}{c^2}$$

Найдем среднеквадратичное отклонение с

$$\sigma_{g} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (a_{i} - (A + B \cdot \sin \alpha_{i}))^{2}}{(\sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_{i}^{2} - \frac{1}{N} \cdot (\sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_{i})^{2}) \cdot (N - 2)}} = 0.92 \frac{M}{c^{2}}$$

Найдем разницу посчитанного g от  $g_{\text{табл}}$ :

$$|g - g_{\text{табл}}| = 0.41 \frac{M}{c^2}$$

А также посчитаем в процентах отклонение от табличного значения: 
$$\epsilon_{g_{\text{табл}}} = \frac{|g-g_{\text{табл}}|}{g_{\text{табл}}} \cdot 100\% = 4,12~\%$$

#### 10. Расчет погрешностей измерений.

Абсолютная погрешность ускорения при доверительной вероятности  $\alpha=0.90$  по формуле (10):

$$\Delta_a = 2\sigma_a = 0.008 \frac{cM}{c^2}$$

Найдем относительную погрешность для а:

$$\varepsilon_{a} = \frac{\Delta_{a}}{a} \cdot 100\% = 5,75\%$$

Найдем абсолютную погрешность для ∆g:

$$\Delta_{\rm g} = 2\sigma_{\rm g} = 1.84 \, \frac{\rm M}{\rm c^2}$$

Найдем относительную погрешность для g:

$$\epsilon_g = \frac{\Delta_g}{g} \cdot 100\% = 19,6\%$$

Абсолютная погрешность Y и Z равны:

Где

$$Y = x_2 - x_1, M$$
 
$$Z = \frac{t_1^2 - t_2^2}{2}, c^2$$
 
$$\Delta Y = \sqrt{(\frac{df_1}{dx_1} \cdot \Delta x_1)^2 + (\frac{df_1}{dx_2} \cdot \Delta x_2)^2} = 0,72 \text{ cm}$$
 
$$\Delta Z_i = \sqrt{(\frac{df_2}{dt_{1i}} \cdot \Delta t_{1i})^2 + (\frac{df_2}{dt_{2i}} \cdot \Delta t_{2i})^2} = 0,8 \text{ c}^2$$

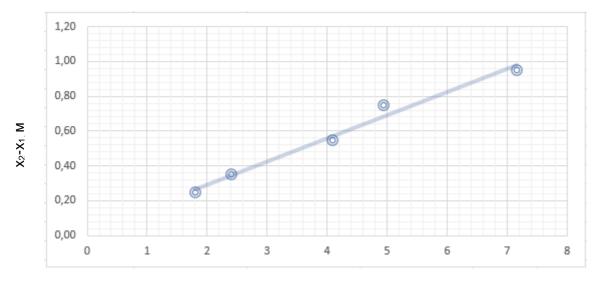
Вычислим погрешность ускорения для первого случая по формуле (14):

$$\Delta a_{i} = \langle a \rangle_{i} \cdot \sqrt{\frac{(\Delta x_{_{H2}})^{2} + (\Delta x_{_{H1}})^{2}}{(x_{2} - x_{1})^{2}} + 4 \cdot \frac{(\langle t_{1} \rangle_{i} \Delta t_{1})^{2} + (\langle t_{2} \rangle_{i} \Delta t_{2})^{2}}{(\langle t_{2} \rangle_{i}^{2} - \langle t_{1} \rangle_{i}^{2})^{2}}} = 0.21 \frac{\text{cm}}{c^{2}}$$

### 11. Графики.

Задание 1

График 1. График зависимости Y(Z) = aZ



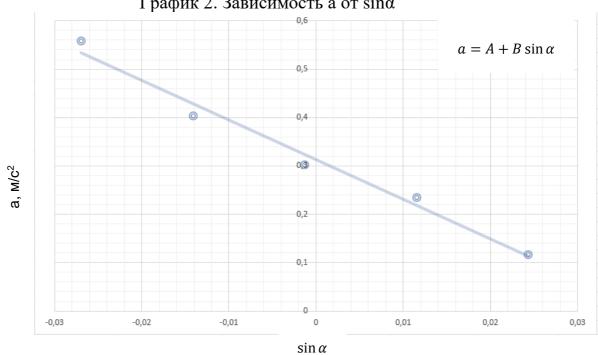
 $(t_1^2 - t_2^2)/2, c^2$ 

Экспериментальные значения Y

Аппроксимация У

## Задание 2





0

Экспериментальные значения а

Аппроксимация а

#### 12. Окончательные результаты.

Доверительный интервал и относительная погрешность ускорения тележки равны:

$$a = 0.139 \pm 0.003 \frac{M}{c^2}$$
  $\varepsilon_a = 5.75\%$ 

Доверительный интервал и относительная погрешность ускорения свободного падения:

$$g = 9.4 \pm 2.0358 \frac{M}{c^2}$$
  $\varepsilon_g = 19.6\%$ 

Абсолютное и относительное отклонение экспериментального значения ускорения свободного падения от табличного:

$$|g-g_{{ t Ta6}\pi}|=0,41~{ t rac{{ t M}}{c^2}} \qquad \qquad arepsilon_{g_{{ t Ta6}\pi}}=4,2\%$$

#### 13. Выводы и анализ результатов работы.

В ходе проведения лабораторной работы было исследовано движение тележки по наклонной плоскости под разными углами и с разными расстояниями. Были собраны данные и построены таблицы и графики.

График 1 представляет зависимость времени движения тележки от пройденного пути. Данный график получился линейным, что позволило убедиться в равноускоренности движения тележки.

График 2 отображает зависимость ускорения a от  $\sin \alpha$ . Найдя угловой коэффициент по МНК, было рассчитано значение ускорения свободного падения  $g=9,4\frac{M}{c^2}$ . Полученное значение разнится с табличным значением ускорения свободного падения на 4,2% без учета погрешности.

Исходя из данных и результатов анализа графиков, можно сделать вывод о равноускоренности движения тележки по наклонной плоскости и расчете ускорения свободного падения.