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 №1.04

«Исследование равноускоренного вращательного движения (маятник Обербека)»

1. Цель работы:

- Проверка основного закона динамики вращения, связывающего угловое ускорение вращающегося тела с моментами действующих сил.
- Проверка зависимости момента инерции от положения масс относительно оси вращения.

2. Задачи, решаемые при выполнении работы:

- Измерение времени падения груза при разной массе груза и разном положении утяжелителей на крестовине.
- Расчёт ускорения груза, углового ускорения крестовины и момента силы натяжения нити.
- Расчёт момента инерции крестовины с утяжелителями и момента силы трения.
- Исследование зависимости момента силы натяжения нити от углового ускорения. Проверка основного закона динамики вращения.
- Исследование зависимости момента инерции от положения масс относительно оси вращения. Проверка теоремы Штейнера.

3. Рабочие формулы и исходные данные:

1. Основной закон динамики вращения:

$$I_{\rm E}=M-M_{\rm TD}$$

I – момент инерции крестовины с утяжелителем;

€ – угловое ускорение крестовины;

М – момент силы натяжения нити;

 $M_{\text{тр}}$ – момент силы трения в оси крестовины.

2. Второй закон Ньютона:

$$ma = mg - T$$

т – масса груза, создающего натяжение нити;

а – ускорение груза, создающего натяжение нити;

g – ускорение свободного падения;

T — сила натяжения нити.

3. Зависимость пройденного пути h от времени t при постоянном ускорении: $h = \frac{at^2}{2} \Rightarrow \ a = \frac{2h}{t^2}$

$$h = \frac{at^2}{2} \Rightarrow a = \frac{2h}{t^2}$$

h – путь, пройденный телом, которое создает натяжение нити;

t – время, за которое был пройден h.

4. Связь между угловым ускорением крестовины и линейным ускорением груза:

$$\varepsilon = \frac{2a}{d}$$

d – диаметр ступицы.

5. Осевой момент силы для силы натяжения нити:

$$M = \frac{Td}{2}$$

6. Из определения момента инерции и т. Штейнера:

$$I = I_0 + 4m_{yT}R^2$$

 I_0 – сумма моментов инерции стержней крестовины с утяжелителями, момента инерции ступицы и собственных центральных моментов инерции утяжелителей;

R— расстояние между осью вращения и центром утяжелителя;

 $m_{\rm vr}$ — масса утяжелителя;

I - коэффициент наклонной зависимости <math>M(E).

$$m_{\rm yt} = \frac{\sum \left(R^2_i - \overline{R^2}\right)(I_i - \overline{I})}{\sum \left(R^2_i - \overline{R^2}\right)^2}$$

4. Измерительные приборы:

№ п/п	Наименование	Тип прибора	Используемый диапазон	Погрешность прибора
1	Секундомер	Цифровой	[0,01; 60] c	0,005 c
2	Линейка	Измерительный	[0,700] мм	0,5 мм

	Параметры установки					
1.	Масса каретки	$(47,0 \pm 0,5) \; \Gamma$				
2.	Масса шайбы	$(220,0\pm0,5)\ \Gamma$				
3.	Масса грузов на крестовине	$(408,0\pm0,5)\ \Gamma$				
4.	Расстояние от оси до первой риски	$(57,0\pm0,5)\ { m mm}$				
5.	Расстояние между рисками	$(25,0\pm0,2)\ { m MM}$				
6.	Диаметр ступицы	$(46,0\pm 0,5)\ { m mm}$				

7.	Диаметр груза на крестовине	$(40,0\pm 0,5)\ { m mm}$
8.	Высота груза на крестовине	$(40,0\pm 0,5)\ { m mm}$
9.	Расстояние, проходимое грузом (h)	$(700,0\pm 0,1)$ mm

5. Схема установки

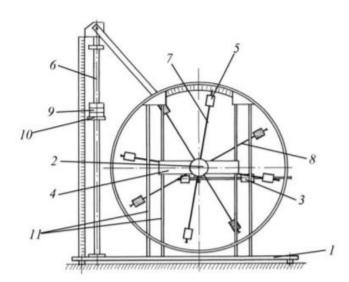


Рисунок 1 Стенд лаборатории механики (общий вид)

Общий вид экспериментальной установки изображен на Рис. 1. В состав установки входят:

- 1. Основание
- 2. Рукоятка сцепления крестовин
- 3. Устройства принудительного трения
- 4. Поперечина
- 5. Груз крестовины
- 6. Трубчатая направляющая
- 7. Передняя крестовина
- 8. Задняя крестовина
- 9. Шайбы каретки
- 10. Каретка
- 11. Система передних стоек

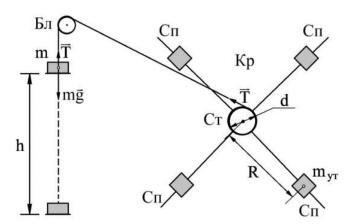


Рисунок 2 Схема измерительного стенда

6. Результаты прямых измерений и их обработки (таблицы, примеры расчетов).

Таблица 1

		Положение утяжелителей					
Macca	1	2	3	4	5	6	
груза, г	риска	риска	риска	риска	риска	риска	
	(0,057)	(0,082)	(0,107)	(0,132)	(0,157)	(0,182)	
	4,87	6,05	6,42	7,81	9,69	12,81	
$m_1 = 0.27$	4,66	6,02	6,56	7,93	9,88	11,40	
$III_1 = 0,27$	4,90	5,98	6,83	7,88	9,93	12,26	
	4,81	6,02	6,60	7,87	9,83	12,16	
	3,27	4,37	5,65	6,10	7,16	7,97	
m. = 0.40	3,16	4,39	5,34	6,37	7,08	6,43	
$m_2 = 0,49$	3,09	4,25	5,71	6,13	6,90	6,49	
	3,17	4,34	5,57	6,20	7,05	6,96	
	2,26	3,23	5,12	4,90	5,44	6,83	
m. – 0.71	2,33	3,05	4,85	4,82	5,18	5,98	
$m_3 = 0.71$	2,29	2,97	4,47	5,07	5,65	6,29	
	2,29	3,08	4,81	4,93	5,42	6,37	
	2,05	2,44	3,80	4,53	5,00	5,39	
m = 0.02	2,11	2,63	4,20	4,06	4,77	5,05	
$m_4 = 0.93$	2,18	2,60	3,80	4,21	5,11	5,04	
	2,11	2,56	3,93	4,27	4,96	5,16	

7. Расчет результатов косвенных измерений (таблицы, примеры расчетов):

$$a = \frac{2h}{t^2} = \frac{2 * 0.7}{4.81^2} = 0.06 \left[\frac{M}{C^2} \right]$$

$$\varepsilon = \frac{2a}{d} = \frac{2 * 0.06}{0.046} = 2.63 \left[\frac{pa\pi}{C^2} \right]$$

$$M = \frac{md}{2} (g - a) = \frac{0.27 * 0.046}{2} (9.81 - 0.06) = 0.06 [H \cdot M]$$

Таблица 2. Результаты вычисления а, Μ, ε

		1 риска	2 риска	3 риска	4 риска	5 риска	6 риска
m_1	t_{cp}	4,81	6,02	6,60	7,87	9,83	12,16
	а	0,06	0,04	0,03	0,02	0,01	0,01
	ε	2,63	1,68	1,40	0,98	0,63	0,41
	M	0,06	0,06	0,06	0,06	0,06	0,06

m_2	t_{cp}	3,17	4,34	5,57	6,20	7,05	6,96
	а	0,14	0,07	0,05	0,04	0,03	0,03
	ε	6,04	3,24	1,96	1,58	1,23	1,26
	M	0,11	0,11	0,11	0,11	0,11	0,11
m ₃	t_{cp}	2,29	3,08	4,81	4,93	5,42	6,37
	а	0,27	0,15	0,06	0,06	0,05	0,03
	ε	11,57	6,40	2,63	2,50	2,07	1,50
	M	0,16	0,16	0,16	0,16	0,16	0,16
m_4	t_{cp}	2,11	2,56	3,93	4,27	4,96	5,16
	а	0,31	0,21	0,09	0,08	0,06	0,05
	ε	13,63	9,31	3,93	3,34	2,47	2,29
	M	0,20	0,20	0,21	0,21	0,21	0,21

$$\begin{split} M &= M_{\mathrm{Tp}} + I \epsilon \\ \overline{M} &= \frac{M_1 + M_2 + M_3 + M_4}{4} = \frac{0,06 + 0,11 + 0,16 + 0,20}{4} = 0,13 \; \mathrm{H} \cdot \mathrm{M} \\ \overline{\epsilon} &= \frac{\epsilon_1 + \epsilon_2 + \epsilon_3 + \epsilon_4}{4} = \frac{2,63 + 6,04 + 11,57 + 13,63}{4} = 8,47 \; \mathrm{pag} \backslash \mathrm{c}^2 \\ I_1 &= \frac{\sum (\epsilon_i - \overline{\epsilon})(M_i - \overline{M})}{\sum (\epsilon_i - \overline{\epsilon})^2} = \frac{\sum (\epsilon_i - 8,47)(M_i - 0,13)}{\sum (\epsilon_i - 8,47)^2} = 0,01 \; \mathrm{Kr} \cdot \mathrm{M}^2 \\ M_{\mathrm{Tp}} &= \overline{M} - I_1 * \overline{\epsilon} = 0,13 - 0,01 * 8,47 = 0,04 \; \mathrm{H} \cdot \mathrm{M} \end{split}$$

Таблица 3. Результаты вычисления I и М_{тр}

	$M = M_{mp} + I\varepsilon$					
	1 риска	2 риска	3 риска	4 риска	5 риска	6 риска
I	0,01	0,02	0,06	0,06	0,08	0,08
M_{mp}	0,04	0,0218	0,0175	0,0132	0,0104	0,0107
M_{cp}	0,13	0,1324	0,1331	0,1336	0,1338	0,1340
\mathcal{E}_{cp}	8,47	5,15	2,48	2,1	1,6	1,365

$$\begin{split} I &= I_0 + 4 m_{\text{yt}} R^2 \\ \bar{I} &= \frac{I_1 + I_2 + I_3 + I_4 + I_5 + I_6}{6} = \frac{0.01 + 0.02 + 0.06 + 0.06 + 0.08 + 0.08}{6} = 0.052 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 \end{split}$$

Таблица 4. Результаты вычисления ${\bf R}^2$ и I

Риска	R	\mathbb{R}^2	I
1	0,077	0,005929	0,01
2	0,102	0,010404	0,02
3	0,127	0,016129	0,06
4	0,152	0,023104	0,06
5	0,177	0,031329	0,08
6	0,202	0,040804	0,08
Среднее:	0,1395	0,0213	0,052

Расчет по МНК:

$$\overline{R^2} = \frac{R_1^2 + R_2^2 + R_3^2 + R_4^2 + R_5^2 + R_6^2}{6} = 0,0213 \text{ m}^2$$

$$m_{\text{yT}} = \frac{\sum \left(R^2_i - \overline{R^2}\right)(I_i - \overline{I})}{\sum \left(R^2_i - \overline{R^2}\right)^2} = \frac{\sum (R^2_i - 0,0213)(I_i - 0,052)}{\sum (R^2_i - 0,0213)^2} = 2,4 \text{ kg}$$

$$I_0 = I - 4 * m_{\text{yT}}R^2 = 0,052 - 4 * 2,4 * 0,0213^2 = 0,04764 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

8. Расчет погрешностей измерений:

1. Времени t:

$$\bar{t} = 4.81 \text{ c.}$$

$$S_{\langle t \rangle} = \sqrt{\frac{1}{N(N-1)} \sum_{i=1}^{N} (t_i - \langle t \rangle)^2} = 0.0755 \text{ (c)}$$

Доверительная вероятность: $\alpha = 0.95$, N = 3

Коэффициент Стьюдента: 4,30

Доверительный интервал: $\Delta t' = t_{\alpha,N} \cdot S_{\bar{t}} = 0.07172$ (c)

Абсолютная погрешность:

$$\delta_{\bar{t}} = \frac{\Delta_{\bar{t}}}{\bar{t}} * 100\% = \frac{0.07172}{4.81} * 100\% = 1.49\%$$

2. Ускорения а (для положения утяжелителей на 1 риске и массы m_1):

$$a = \frac{2h}{t^2}; \bar{a} = 0.06 \text{ m/}c^2; h = 70.0 \pm 0.1 \text{mm}; t = 4.75 \pm 0.10 \text{c.}$$

$$\Delta a = \sqrt{(\frac{\delta a}{\delta h} * \frac{2}{3} * \Delta h)^2 + (\frac{\delta a}{\delta t} * \Delta t)^2} = 0.0175 \text{m/}c^2$$

$$\delta_a = \frac{\Delta_a}{\bar{a}} * 100\% = \frac{0.0175}{0.06} * 100\% = 28\%$$

3. Момента силы натяжения нити M (для положения утяжелителей на 1 риске и массы m_1):

$$M=md/2(g-a)$$
; $\overline{M}=0$,0599 Н * м; $m=220$,0 \pm 0,5г

$$\Delta M = \sqrt{\left(\frac{\delta M}{\delta m} * \frac{2}{3} * \Delta m\right)^2 + \left(\frac{\delta M}{\delta d} * \frac{2}{3} \Delta d\right)^2 + \left(\frac{\delta M}{\delta a} * \Delta a\right)^2} = 0,0001 \mathrm{H} \cdot \mathrm{m}$$

$$\delta_{\rm M} = \frac{\Delta_{\rm M}}{\rm M} * 100\% = \frac{0,0001}{0.0599} * 100\% = 0,178\%$$

4. Углового ускорения крестовины E (для положения утяжелителей на 1 риске и массы m_1):

$$\varepsilon = \frac{2a}{d}; \overline{\varepsilon} = 2,69;$$

$$\Delta \mathcal{E} = \sqrt{\left(\frac{\delta \mathcal{E}}{\delta d} * \frac{2}{3} \Delta d\right)^2 + \left(\frac{\delta \mathcal{E}}{\delta a} * \Delta a\right)^2} = 0.76$$

$$\delta_{\varepsilon} = \frac{\Delta_{\varepsilon}}{\overline{\varepsilon}} * 100\% = \frac{0.78}{2.69} * 100\% = 28\%$$

9. Графики

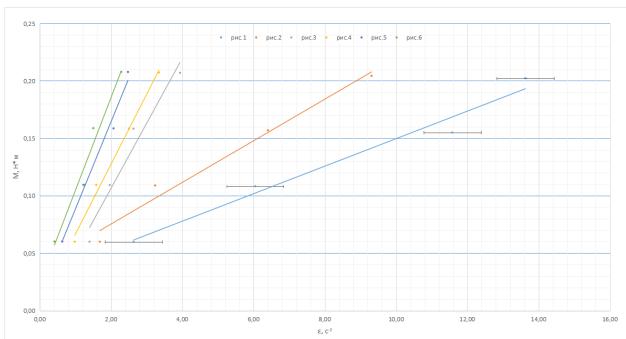


График зависимости М от є для разных положений утяжелителей

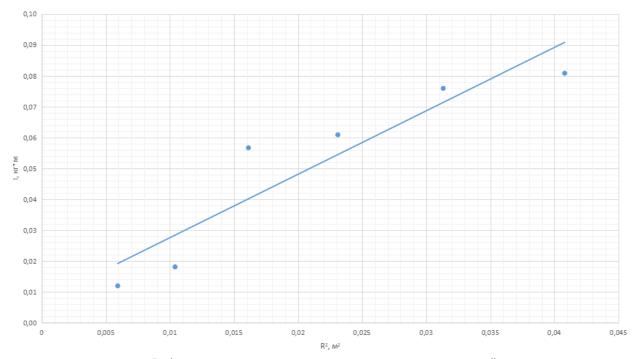


График зависимости момента инерции от положения утяжелителей

10. Окончательные результаты:

$$ar{t}=4,75\pm0,0748\ {
m c.}$$
 ; $\delta_{ar{t}}=1,57\%$; $\alpha=0,95$ $\alpha=(0,06\pm0,0175)\ {
m m/c^2}$; $\delta_{\alpha}=28\%$; $\alpha=0,95$ $\epsilon=2,69\pm0,76\ {
m pag/c^2}$; $\delta_{\epsilon}=28\%$; $\alpha=0,95$ ${
m M}=(0,0599\pm0,0001)\ {
m H}*{
m M}$; $\delta_{M}=0,178\%$; $\alpha=0,95$

11. Выводы и анализ результатов работы:

После построения экспериментальной выборки были рассчитаны необходимые параметры и значения для проверки зависимости момента инерции от масс грузовутяжелителей на спицах вращающейся крестовины. Графики линейных зависимостей представлены в пункте 9. Тем самым был подтвержден основной закон динамики вращательного движения и теорема Штейнера, что и являлось главной целью данной лабораторной работы. Следовательно, проверка основного закона динамики вращения была успешной.