#### Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механикии оптики



### УЧЕБНЫЙ ЦЕНТР ОБЩЕЙ ФИЗИКИ ФТФ

Группа	m3115	К работе допущен	
Студент <u>Кочу</u>	беев Николай Сергеевич	Работа выполнена	
Преподавате	ель: Рахманова Гульназ Раифов	на Отчет принят	

### Цель работы.

Экспериментальная проверка равноускоренности движения тележки по наклонной плоскости. Определения ускорения свободного падения

## 2. Задачи, решаемые при выполнении работы.

- 1. Измерить время движения тележки по рельсу с фиксированным углом наклона.
- 2. Измерить время движения тележки по рельсу при разных углах наклона рельса к горизонту
- 3. Проверить равноускоренность движения при фиксированном угле наклона рельса.
- 4. Определить экспериментальное ускорение свободного падения из полученных в п.2 результатов.
- 5. Рассчитать погрешность измерений

## 3. Объект исследования.

Движение тележки по наклонному рельсу.

## Метод экспериментального исследования.

Многократное измерение времени движения тележки по рельсу при различном расстоянии между оптическими воротами; при различном угле наклона рельса.

## 5. Рабочие формулы и исходные данные.

1. 
$$v_{x}(t) = v_{0x} + a_{x}t$$
-проекция скорости на ох

2. 
$$x = x_0 + v_{0x}t + \frac{a_xt^2}{2}$$
-координата x  
3.  $a_{rp} = \frac{\text{sum}(Yi*Zi)}{\text{sum}(Zi*Zi)}$ = ускорение

3. 
$$a_{rp} = \frac{sum(Yi*Zi)}{sum(Zi*Zi)} = yckopehue$$

4. 
$$\sigma a = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N}(Y_i - a(Z_i))^2}{N - 1(\sum_{i=1}^{N}(Z_i)^2)}} =$$
 СКО ускорения

- 5.  $\varepsilon a = \Delta a / a \cdot 100\%$ -относительная погрешность ускорения
- 6.  $\Delta_a = 2\sigma a$

7. 
$$\sin \alpha = \frac{h_0 - h - (h'_0 - h')}{r' - r}$$
-синус угла наклона

7. 
$$\sin \alpha = \frac{h_0 - h - (h_0' - h')}{x' - x}$$
-синус угла наклона
8.  $\bar{t}_1 = \frac{\sum_{i=1}^N t_{1i}}{N}$ , где  $N$  – количество измерений в серии

9. 
$$\Delta \bar{t}_{1cл} = K_S(\alpha_{\text{дов}}, N) \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (t_{1i} - \bar{t}_1)^2}{N(N-1)}}$$
, где  $K_S(\alpha_{\text{дов}}, N)$  – коэффициент Стьюдента для доверительной вероятности

10. 
$$\Delta \bar{t}_1 = \sqrt{(\Delta \bar{t}_{1cn})^2 + (\Delta t_{1np})^2}$$
, где  $\Delta t_{1np}$  – приборная погрешность измерения  $t_1$  11.  $<$ a $> = \frac{2(x2-x1)}{< t>_2^2 - < t>_1^2}$  –ускорение

12.

$$\Delta a - \langle a \rangle \cdot \sqrt{\frac{(\Delta x_{\text{H}2})^2 + (\Delta x_{\text{H}1})^2}{(x_2 - x_1)^2}} + 4 \cdot \frac{(\langle t_1 \rangle \, \Delta t_1)^2 + (\langle t_2 \rangle \, \Delta t_2)^2}{\left(\left\langle t_2 \right\rangle^2 - \left\langle t_1 \right\rangle^2\right)^2} \quad \text{(}$$
-абсолютная погрешность ускорения

$$B\equiv g=\frac{\sum\limits_{i=1}^{N}a_{i}\sin\alpha_{i}-\frac{1}{N}\sum\limits_{i=1}^{N}a_{i}\sum\limits_{i=1}^{N}\sin\alpha_{i}}{\sum\limits_{i=1}^{N}\sin\alpha_{i}-\frac{1}{N}\left(\sum\limits_{i=1}^{N}\sin\alpha_{i}\right)^{2}};$$

$$A=rac{1}{N}\left(\sum_{i=1}^{N}a_{i}-B\sum_{i=1}^{N}\sinlpha_{i}
ight).$$
 14. -коэффициенты для уравнения  $a=A+B*\sin(lpha)$ 

15.

$$\sigma_g = \sqrt{\frac{\sum\limits_{i=1}^{N} d_i^2}{D(N-2)}}.$$

$$d_i = a_i - (A + B\sin\alpha_i),$$

16.

-CKO g; -коэффициент d для i-ой точки

$$D=\sum_{i=1}^N\sin{lpha_i}^2-rac{1}{N}\left(\sum_{i=1}^N\sin{lpha_i}
ight)^2.$$
 -коэффициент D

## 6. Измерительные приборы.

Наименование	Предел измерений	Цена деления	Класс точности	$\Delta_{\scriptscriptstyle H}$
Линейка на рельсе	1,3 м	1 см/дел	_	5 мм
Линейка на угольнике	250 мм	1 мм/дел	_	0,5 мм
ПКЦ-3 в режиме секундомера	100 c	0,1 c	_	0,1 c

## 7. Схема установки (перечень схем, которые составляют Приложение 1).

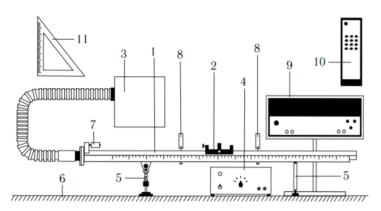


Рис. 2. Общий вид экспериментальной установки

- 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 (таблицы, примеры расчетов).

X, M	X', M	h <sub>0</sub> , мм	h' <sub>0</sub> , мм
0,22	1	205	205

Nº	X <sub>1</sub> , M	X <sub>2</sub> , M	t <sub>1</sub> , c	t <sub>2</sub> , c	$y = x_2 - x_1$	$z = (t_2^2 - t_1^2)/2, c^2$
1	0,1	0,4	1,3	2,6	0,3	2,535 ± 0,35
2	0,1	0,5	1,3	3	0,4	3,655 ± 0,35
3	0,1	0,6	1,3	3,7	0,5	6 ± 0,35
4	0,1	0,7	1,3	4	0,6	7,155 ± 0,35
5	0,1	0,8	1,3	4,5	0,7	9,28 ± 0,35

 $< t_1 > = 1,3 c$ 

 $< t_2 > = 3,6 c$ 

 $\Delta_{\rm x2-x1}$  = 0,006 M

 $\Delta_{(t22-t12)/2} = 0.35c^2$ 

 $\varepsilon_{t1} = 3,33\%$ 

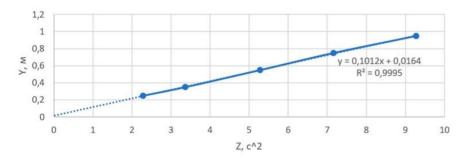
				t1,	t2,
Nº	h <sub>1</sub> , м	h', M	Nº	С	С
			1	1,3	4,5
			2	1,3	4,5
1	214		3	1,3	4,5
			1,3	4,5	
			5	1,3	4,5
			1	0,9	3,2
			2	0,9	3,2
2	224	206	3	0,9	3,2
			4	0,9	3,2
			5	0,9	3,2
				2,6	
		2	0,8	2,6	
3	232	206	6 3 0,8	2,6	
		200	4	0,7	2,5
			5	0,7	2,5
			1	0,7	2,2
			2	0,7	2,2
4	240	207	3	0,7	2,2
			4	0,7	2,2
			5	0,7	2,2
5			1	0,6	1,9
			2	0,6	2
	250	208	3	0,5	2
			0,5	2	
			5	0,5	2

 $h0_{\phi a \kappa \tau}, \ h0'_{\phi a \kappa \tau}, \ h1_{\phi a \kappa \tau}$  и  $h1'_{\phi a \kappa \tau}$  – по ошибке расстояния не от верха, а от низа линейки до рельса, т.е. в формулах ( $h0_{\phi a \kappa \tau}$ ) = (h0'-h0). Аналогично с h1 и h1'

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

		Y*Z,			
Υ	Z	мс^2	$\sum Y * Z$ , $Mc^2$	z^2, c^4	a(мнк), m/c^2
0,3	2,535	0,7605		6,426225	
0,4	3,655	1,462		13,35903	
0,5	6	3	16,0115	36	0,082919175
0,6	7,155	4,293		51,19403	
0,7	9,28	6,496		86,1184	

**Задание 2:** График зависимости Y=Y(Z)



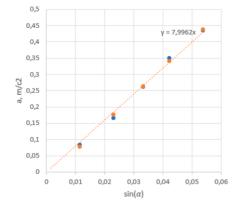
Количество					
пластин		sin(α)	$<$ t1> $\pm \Delta t_1$	$<$ t2>± $\Delta$ t <sub>2</sub>	<a>±∆a</a>
	1	0,011	1,3±0,01	4,5±0	0,084 + 0,005
	2	0,023	0,9±0,07	3,2±0,09	0,165±0,014
	3	0,033	0,76±0,007	2,56±0,01	0,261±0,024
	4	0,042	0,7±0,02	2,2±0,014	0,349±0,04
	5	0,053	0,54±0,01	1,98±0,016	0,435±0,07

Коэффициенты A и B для уравнения a=A+B\*sin  $\alpha$ 

ai * sin(a)	$\sum$ ai * sin(a)	$sin^2(\alpha)$	$\sum \sin(\alpha)$	\[ \sum_{< a > }	g(b)
0,001		0,001			
0,003		0,005			
0,009	0,051	0,001	0,164	1,295	8,516
0,148		0,001			
0,023		0,002			

 $A = -0.02 \text{ m/c}^2$  $B = 8.52 \text{ m/c}^2$ 

График  $a=B*sin(\alpha) +A$ :



## 10. Расчет погрешностей измерений (для прямых и косвенных измерений).

## Задание 1:

$(Y_i - a(Z_i))^2$ , m <sup>2</sup>
0,134
0,037
0,091
0,164
0,3

$$\sigma a = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (Y_i - a(Z_i))^2}{N - 1(\sum_{i=1}^{N} (Z_i)^2)}} = 0,036 \text{ m/c}^2$$

$$\sum (Y_i - a(Z_i))^2 = 0,606 \text{ m}^2$$
  
 $\Delta_a = 2\sigma \alpha, = 0,072 \text{ m/c}^2$ 

$$\varepsilon_{\rm a} = \frac{\Delta a}{a} \cdot 100\% = 4,46\%$$

## Задание 2:

$$\begin{split} & \Delta_{\overline{t1}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (t1_i - < t > n)}{N(N-1)}} = 0 \text{ c} \\ & \Delta_{\overline{t2}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (t2_i - < t > n)}{N(N-1)}} = 0 \text{ c} \\ & \Delta_{\text{Ht}} \left( \Pi \text{KLL-3} \right) = 0.1 \text{c} \\ & \Delta_{t1} = \sqrt{\Delta_{\overline{t1}}^2 + (\frac{2}{3} \Delta_{\text{Ht}})^2} = 0.067 \text{c} \\ & \Delta_{t2} = \sqrt{\Delta_{\overline{t2}}^2 + (\frac{2}{3} \Delta_{\text{Ht}})^2} = 0.067 \text{c} \\ & \Delta_{a1} = 0.0030 \text{ m/c}^2 \end{split}$$

СКО для g(В):

$$D = \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i^2 - \frac{1}{N} \left( \sum_{i=1}^{N} \sin \alpha_i \right)^2 = 0,001$$

$$\sigma_g = \sqrt{rac{\sum\limits_{i=1}^N d_i^2}{D(N-2)}}.$$
 = 0,28 m/c $^2$ 

$$\Delta_g$$
=2 $\sigma$ g =0,56 m/c<sup>2</sup>

Относительная погрешность: 
$$\epsilon_{g} = \frac{\Delta_{g}}{g} * 100\% = 6,60\%$$

Сравнение  $g_{exp}$  с  $g_{табл}$  и  $g_{exp}$ :

$$\begin{split} &g_{\text{таб}\pi} = 9.82 \text{ M/c}^2 \\ &\Delta_{g(\varphi_{\text{актич.}})} = \left| g_{\text{таб}\pi} - g_{\text{exp}} \right| = 1,3 \text{ M/c}^2 \\ &\Delta_g = 0,56 \text{ M/c}^2 \end{split}$$

$$\varepsilon_{g(\varphi_{AKTUY.})}$$
=13,2%

## 11. Окончательные результаты.

a = (16 ± 7) \* 10<sup>-3</sup> м/c<sup>2</sup>; 
$$\epsilon_a$$
 = 4,46%; a = 0.90 g = (852 ± 56) \*10<sup>-3</sup> м/c<sup>2</sup>;  $\epsilon_g$  = 6,60%; a = 0.95  $\Delta_{g(\varphi \text{актич.})}$  = 1,3 м/c<sup>2</sup>;  $\epsilon_{g(\varphi \text{актич.})}$  = 13,2%;

## 12. Выводы и анализ результатов работы.

#### Задание 1:

Была проведена экспериментальная проверка равноускоренности движения тележки по наклонной плоскости и посчитаны погрешности значений времени и ускорения после чего я сделал вывод, что, учитывая показывающий линейную зависимость перемещения от квадрата времени полученный график, который показывает линейность зависимости ускорения от времени, а также достаточно низкую погрешность измерений, можно утверждать, что движение тележки по наклонной плоскости при фиксированном угле наклона действительно является равноускоренным.

## <u>Задание 2:</u>

В результате измерений мы получили g = 8.52, что сильно отличается от табличного значения g = 9.82. Возможно, это происходит из-за систематической погрешности. Неточность оборудования, округления в вычислениях...