# 《基础物理实验》预习报告

姓名 孙奕飞 学号 2023k8009925001 分班分组及座号 2 - 06 - 01 号

实验日期 2024 年 11 月 19 日 实验地点 教 710 调课/补课 否 成绩评定

### 1 实验目的

- 1. 掌握不同静态方法测量杨氏模量的原理以及微小位移的测量方法,理解其各自的优势与局限性,并了解动态法测量杨氏模量的基本原理;
- 2. 熟悉霍尔位置传感器的性能特点,完成样品测量及传感器的校准,并理解传感器特性曲线在测量过程中的意义;
  - 3. 了解光杠杆法的放大机制及其适用范围;
  - 4. 掌握读数望远镜和读数显微镜的调节方法;
  - 5. 学习用逐差法、作图法和最小二乘法对数据进行处理;
  - 6. 学习如何计算各种物理量的不确定度,并用不确定度正确地表达实验结果。

### 2 实验仪器

CCD 杨氏弹性模量测量仪(LB-YM1 型、YMC-2 型)、螺旋测微器、钢卷尺;杭州大华 DHY-A 型霍尔位置传感器法杨氏模量测定仪(包括底座固定箱、读数显微镜及调节机构、SS495A 型集成霍尔位置传感器、测试仪、磁体、支架、加力装置等)、黄铜条、铸铁条; DHY-2A 型动态杨氏模量测试台,DH0803 型振动力学通用信号源、通用示波器、测试棒(铜、不锈钢)、悬线、专用连接导线、天平、游标卡尺、螺旋测微计等。

### 3 实验原理

### 3.1. 杨氏模量的概念

考虑一个物体的伸长或压缩形变。设物体的长度为 L,截面积为 S,在沿长度方向受到外力 F 的作用后,长度改变了  $\Delta L$ 。那么,\*\* 应力 \*\* 被定义为单位截面积上所承受的垂直作用力,即  $\frac{F}{S}$ ,而 \*\* 线应变 \*\* 则表示物体的相对伸长量  $\frac{\Delta L}{C}$ 。

实验表明,在弹性范围内,正应力与线应变成正比,而这个比例常数被称为杨氏模量 E,即

$$\frac{F}{S} = E \frac{\Delta L}{L} \tag{1}$$

杨氏模量是材料的一种固有特性,与物体的形状无关。

#### 3.2. 霍尔效应的原理

当霍尔元件处于磁感应强度为 B 的磁场中,并且通过垂直于磁场方向的电流 I 时,在与电流和磁场方向均垂直的方向上会产生霍尔电势差。此时,电子受力达到平衡状态,电场力与洛伦兹力相等,因此

$$eE = eVB (2)$$

其中, 电场强度和电流的表达式分别为

$$E = \frac{U_H}{a}, \quad I = nVad \tag{3}$$

将(3)式代入(2)式,便可以得到霍尔电压的表达式为

$$U_H = K_H I B \tag{4}$$

其中, $K_H$ 是一个常数,称为霍尔灵敏度。

若保持霍尔元件的电流恒定,并将其置于一个具有均匀梯度变化的磁场中,则霍尔电势 差的变化量与位移量成正比:

$$\Delta U_H = K_H I \frac{dB}{dz} \Delta z \tag{5}$$

#### 3.3. 弯曲法测量杨氏模量原理

通过弯曲横梁可以测量其杨氏模量 E, 其表达式为

$$E = \frac{Mgd^3}{4a^3b\Delta z} \tag{6}$$

其中,d 为两刀口之间的距离,a 为横梁的厚度,b 为横梁的宽度, $\Delta z$  为横梁中心的位移,M 为加在横梁上对应的质量,q 为重力加速度。

## 4 实验内容

### 4.1. 拉伸法测定金属的杨氏模量

- (1) 在测量钼丝的杨氏模量之前,首先通过添加砝码使金属丝拉直,确保分划板卡在下衡梁的槽内,以避免拉直过程中分划板发生旋转。同时,应注意监视器上分划板刻度尺的位置不要过高,其位置应低于 3 mm。
  - (2) 使用钢卷尺测量上、下夹头间金属丝的长度。
- (3) 通过螺旋测微器测量金属丝的直径。由于钼丝直径可能存在不均匀性,根据工程要求,应在金属丝的上、中、下三个位置分别测量。每个位置在相互垂直的方向上各测量一次。
- (4) 记录未加砝码时,屏幕上在横线上显示的毫米刻度尺读数  $l_0$ 。接着,每次在砝码盘上增加一个砝码时,分别记录叉丝的相应读数  $l_i$  ( $i=1,2,\ldots,8$ )。之后逐个减掉砝码,并读取

屏幕上的对应读数  $(l_i)'$  (i = 1, 2, ..., 8)。注意加减砝码时应动作轻缓,以避免砝码盘发生微小振动而导致读数波动过大。

- (5) 取同一负荷下叉丝读数的平均值,并使用逐差法计算在荷重增减 4 个砝码时,光标的平均偏移量。
- (6) 再次使用螺旋测微器测量金属丝的直径,按工程规范仍需在上、中、下三个位置进行测量,且每个位置的相互垂直方向各测一次。
  - (7) 最终,将前述的原理公式进行分解和整理,即可得到最终用于计算杨氏模量的公式:

$$Y = \frac{4MgL}{\pi d^2 \Delta L} \tag{7}$$

#### 4.2. 使用霍尔传感器测量杨氏模量

测量黄铜样品的杨氏模量和霍尔位置传感器的定标。

- (1) 调整以确保集成霍尔位置传感器探测元件位于磁铁的中心位置。
- (2) 使用水平泡确认平台是否保持水平,若发现倾斜,调节平台的水平调节脚至水平状态。
- (3) 对霍尔位置传感器的毫伏电压表进行调零。通过上下移动磁体调节装置,直到毫伏表读数非常小,此时停止调节并固定螺丝,最后微调调零电位器,使毫伏表的读数为零。
- (4) 调整读数显微镜,使眼睛能够清晰地观察到十字线、分划板刻度线和数字。接着移动读数显微镜,直到清晰看到铜刀口上的黑色基线。然后,在使用适当力度锁紧加力旋钮旁边的锁紧螺钉后,通过旋转读数显微镜的读数鼓轮,使铜刀口基线与显微镜中的十字刻度线对齐。
  - (5) 在拉力绳处于无力状态下,对电子称传感器的加力系统进行调零。
- (6) 通过逐次转动加力调节旋钮逐步增大拉力(每次增重 10 克),并从读数显微镜上记录梁的相应弯曲位移和霍尔数字电压表的读数。这些数据将用于计算杨氏模量及霍尔位置传感器的定标。
  - (7) 实验结束后,松开加力旋钮旁边的锁紧螺钉,并松开加力旋钮,取下实验样品。
  - (8) 多次测量并记录样品在两刀口之间的长度,同时测量横梁在不同位置的宽度和厚度。
  - (9) 关闭电源, 收拾实验桌面, 整理好实验器材并复原实验初始状态。
- (10) 通过逐差法求得黄铜材料的杨氏模量,并计算相应的不确定度。使用作图法和最小 二乘法来确定霍尔位置传感器的灵敏度。
  - (11) 将实验测量结果与公认值进行对比分析。

### 4.3. 动态悬挂法测量杨氏模量

- 1. 测量测试棒的长度 L、直径 d 和质量 m (也可以由实验室提供)。为了提高测量精度,以上量需测量 3-5 次。
  - 2. 测量测试棒在室温下的共振频率
- (1) 安装测试棒:将测试棒悬挂在两根悬线上,确保测试棒保持横向水平,悬线垂直于测试棒的轴向方向。两根悬线的挂点应分别位于距离测试棒两端点 0.0365L 和 0.9635L 处,并使测试棒处于静止状态。

- (2) 连接设备: 使用专用导线将测试装置、信号源和示波器连接起来。
- (3) 开机: 依次打开示波器和信号源的电源开关,调整示波器至正常工作状态。
- (4) 鉴频与测量: 待测试棒稳定后,调节信号源的频率和幅度,寻找测试棒的共振频率。 当在示波器的荧光屏上观察到共振现象(正弦波振幅突然增大)时,进一步缓慢微调频率细 调旋钮,直到波形振幅达到最大值。