5. Рабочие формулы и исходные данные:

Ускорение: $a = \frac{2h}{t_{\rm cn}^2}$

Угловое ускорение: $\varepsilon = \frac{2a}{d}$

Момент силы натяжения нити: $M=\frac{md}{2}\left(g-a\right)$

Момент силы натяжения нити: $I \varepsilon = M_{\mathrm{rp}} - \mathrm{M}$

Момент инерции крестовины: $I = I_0 + 4 m_{\rm rp} R^2$

Момент силы трения: $M_{\mathrm{rp}} = M_{\mathrm{cp}} - I \, \varepsilon_{\mathrm{cp}}$

Расстояние между осью вращения и центром груза на крестовине: $R = l_1 + (n-1) \cdot l_0 + \frac{1}{2} h_{\rm rp}$

6. Измерительные приборы:

№ п/п	Наименование	Тип прибора	Используемый диапазон	Погрешность прибора
1	Цифровой секундомер	Цифровой	60 c	0,01 c

7. Схема установки:

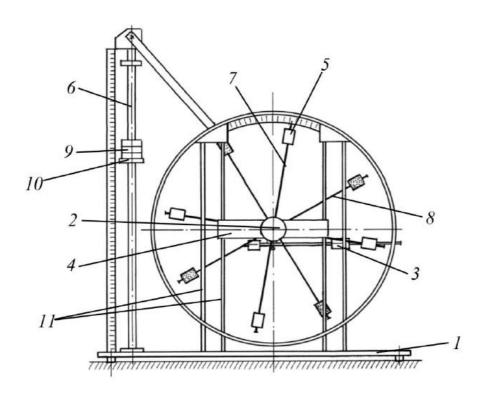


Рис. 2. Стенд лаборатории механики (общий вид):

I — основание; 2 — рукоятка сцепления крестовин; 3 — устройство 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.

8. Результат прямых измерений и их обработки:

		Положение утяжелителей						
т, г	t, c	1	2	3	4	5	6	
		риска	риска	риска	риска	риска	риска	
	t₁ c	4,72	6,17	6,53	6,94	7,91	9,06	
267	t ₂ c	4,84	6,10	6,44	6,94	8,12	9,03	
207	t ₃ c	4,61	6,12	6,47	6,96	8,02	9,00	
	t _{cp} c	4,73	6,13	6,48	6,95	8,01	9,03	
	t₁ c	3,22	4,22	4,78	5,28	7,02	6,78	
487	t ₂ c	3,25	4,16	4,72	5,19	7,12	6,69	
407	t ₃ c	3,34	4,19	4,69	5,21	7,14	6,72	
	t _{cp} c	3,27	4,19	4,73	5,23	7,09	6,73	
	t ₁ c	2,88	3,41	4,17	4,37	5,75	5,85	
707	t ₂ c	2,75	3,34	4,22	4,31	5,87	5,87	
707	t ₃ c	2,78	3,43	4,13	4,35	5,79	5,90	
	t _{cp} c	2,80	3,39	4,17	4,34	5,80	5,87	
	t₁ c	2,38	2,90	3,28	3,69	4,85	5,06	
927	t ₂ c	2,37	3,03	3,31	3,75	4,77	5,21	
921	t ₃ c	2,40	2,88	3,28	3,72	4,80	5,15	
	t _{cp} c	2,39	2,93	3,29	3,72	4,80	5,14	

Таблица 1. Протокол измерений времени падения груза при разной массе груза и разном положении утяжелителей на крестовине

9. Расчет результатов косвенных измерений:

$N_{ m pucku}$	т, кг	$t_{ m cp}$, c	а, м/c ²	ε, paд/c²	<i>М</i> , Н·м
	0,267	4,73	0,0626	2,6914	0,0606
1	0,487	3,27	0,1309	5,6313	0,1097
'	0,707	2,80	0,1786	7,6805	0,1585
	0,927	2,39	0,2451	10,5417	0,2064
	0,267	6,13	0,0373	1,6024	0,0607
2	0,487	4,19	0,0797	3,4299	0,1103
2	0,707	3,39	0,1218	5,2397	0,1594
	0,927	2,93	0,1631	7,0141	0,2081
	0,267	6,48	0,0333	1,4340	0,0607
3	0,487	4,73	0,0626	2,6914	0,1105
3	0,707	4,17	0,0805	3,4628	0,1601
	0,927	3,29	0,1293	5,5631	0,2089
	0,267	6,95	0,0290	1,2466	0,0608
4	0,487	5,23	0,0512	2,2014	0,1106
	0,707	4,34	0,0743	3,1969	0,1602

	0,927	3,72	0,1012	4,3513	0,2095
	0,267	8,01	0,0218	0,9385	0,0608
5	0,487	7,09	0,0279	1,1979	0,1108
5	0,707	5,80	0,0416	1,7900	0,1607
	0,927	4,80	0,0608	2,6135	0,2103
	0,267	9,03	0,0172	0,7385	0,0608
6	0,487	6,73	0,0309	1,3295	0,1108
0	0,707	5,87	0,0406	1,7475	0,1607
	0,927	5,14	0,0530	2,2792	0,2105

Таблица 2

Масса каретки и масса шайбы: $m_k=0.047~{\rm kr},~m_{\rm III}=0.220~{\rm kr},~\Delta m_k=\Delta m_{\rm III}=0.0005~{\rm kr},$ $m=m_k+n\cdot m_{\rm III}$

Высота опускания груза: $h=h_1-h_2=700~{\rm MM}-0~{\rm MM}=700~{\rm MM}=0,7~{\rm M},~\Delta h=0,0005~{\rm M}$

Диаметр ступицы: $d=46~{\rm MM}=0.046~{\rm M},~\Delta d=0.0005~{\rm M}$

Расстояние от оси вращения до 1 риски: $l_1 = 0.057$ м, $\Delta l_1 = 0.0005$ м

Расстояние между рисками: $l_0 = 0{,}025~{\rm M},~~\Delta l_0 = 0{,}0002~{\rm M}$

Диаметр груза, высота груза: $d_{
m rp}=$ 0,04 м, $h_{
m rp}=$ 0,04 м, $\Delta d_{
m rp}=$ $\Delta h_{
m rp}=$ 0,0005 м

Расчет ускорения a груза для (Для N=1, m=0,267 кг): $a = \frac{2h}{t_{\rm cp}^2} = \frac{2 \cdot 0.7}{4.73^2} = 0.0626 \,\mathrm{m/c^2}$

Расчет углового ускорения крестовины ε (Для N=1, m=0,267 кг): $\varepsilon=\frac{2a}{d}=\frac{2\cdot0,0626}{0.046}=2,6914$ рад/ c^2

Расчет момента силы натяжения нити M (Для N=1, m=0,267 кг): $M=\frac{md}{2}(g-a)=\frac{0,267\cdot0,046}{2}\cdot(9,82-0,06)=0,0599~\mathrm{H}\cdot\mathrm{M}$

Расчёт коэффициентов зависимости $M=M_{\rm Tp}+I\varepsilon$ (момента инерции I и момента силы трения $M_{\rm Tp}$) (Для N=1):

Расчет
$$\varepsilon_{\rm cp}$$
 (Для N=1): $\varepsilon_{\rm cp}=\frac{1}{n}\sum \varepsilon_i=\frac{2,6914+5,6313+7,6805+10,5417}{4}=6,7037\,{\rm pag/c^2}$

Расчет
$$M_{\mathrm{cp}}$$
 (Для N=1): $M_{\mathrm{cp}}=\frac{1}{n}\sum M_i=\frac{0,0605+0,1097+0,1585+0,2064}{4}=0,1338\ \mathrm{H\cdot M}$

Расчет момента инерции с помощью I МНК: $I=\frac{\sum(\varepsilon_i-\varepsilon_{\rm cp})(M_i-M_{\rm cp})}{\sum(\varepsilon_i-\varepsilon_{\rm cp})^2}=0$,0189 кг · м²

Расчет момента силы трения M_{Tp} : $M_{\mathrm{Tp}} = M_{\mathrm{cp}} - I \varepsilon_{\mathrm{cp}} = 0.1337819 - 0.0189 \cdot 6.6362 = 0.0083 \; \mathrm{H} \cdot \mathrm{M}$

$N_{ m pucku}$	$arepsilon_{ m cp}$, рад/ ${ m c}^2$	M_{cp} , Н·м	<i>I</i> ,кг·м²	$M_{ ext{ iny Tp}}$, Н \cdot м
1	6,6362	0,1338	0,0189	0,0083
2	4,3215	0,1346	0,0272	0,0169

3	3,2878	0,1351	0,0362	0,0164
4	2,7491	0,1353	0,0479	0,0034
5	1,6350	0,1357	0,0844	-0,0023
6	1,5237	0,1357	0,0986	-0,0145



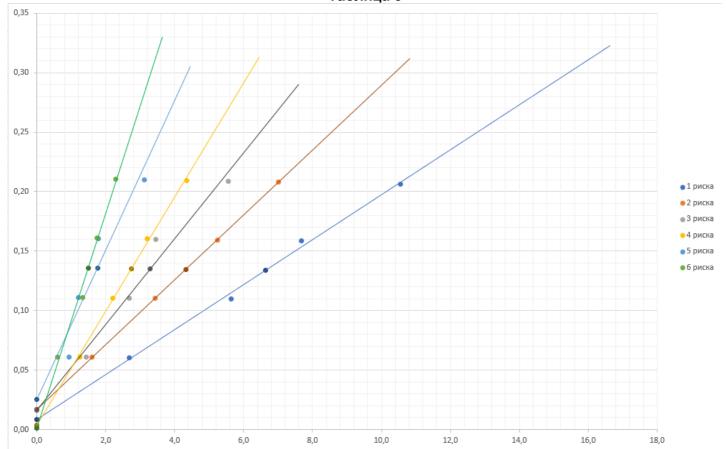


График 1 Зависимости $M = M_{\mathrm{rp}} + I \varepsilon$

Расчёт расстояния между осью вращения и центром груза на крестовине R (для n=1, n – номер риски): $R=l_1+(n-1)\cdot l_0+\frac{1}{2}h_{\rm rp}=0.057+\frac{1}{2}\cdot 0.04=0.0770~{\rm M}$ Расчёт коэффициентов зависимости $I=I_0+4m_{\rm yr}R^2$:

Расчёт R_{cp}^2 (Для N=1):

$$R_{\rm cp}^2 = \frac{1}{n} \sum R_i^2 = \frac{0,00593 + 0,01040 + 0,01613 + 0,02310 + 0,03133 + 0,04080}{6} = 0,0212 \; {\rm m}^2$$

Расчет I_{cp} (Для N=1):

$$I_{\rm cp} = \frac{1}{n} \sum I_i = \frac{0,01902 + 0,02768 + 0,03531 + 0,04678 + 0,05914 + 0,07244}{6} = 0,0434 \; {\rm kg \cdot m^2}$$

Расчет массы груза $m_{
m yr}$ с помощью МНК: $m_{
m rp}=rac{\sum (I_i-I_{
m cp})(R_i^2-R_{
m cp}^2)}{4\cdot\sum(R_i^2-R_{
m cp}^2)^2}=0$,4093 кг

Расчёт момента инерции I_0 : $I_0 = I_{\rm cp} - 4 \cdot m_{\rm yr} R_{\rm cp}^2 = 0.0434 - 4 \cdot 0.4093 \cdot 0.02128 = 0.01111$ кг · м² = 0.0111 кг · м²

$N_{ m pucku}$	<i>R</i> , м	R^2 , M^2	<i>I</i> , кг · м ²	I_0 , кг · м 2	$m_{ m yT}$, кг
1	0,077	0,005929	0,01902		0.4003
2	0,102	0,010404	0,02768	0.0444	
3	0,127	0,016129	0,03531		
4	0,152	0,023104	0,04678	0,0111	0,4093
5	0,177	0,031329	0,05914		
6	0,202	0,040804	0,07244		

Таблица 4

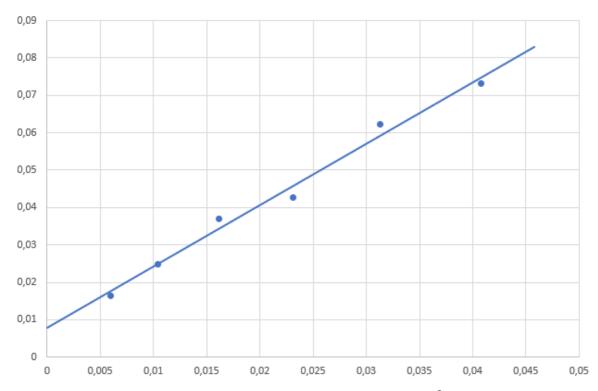


График 2 Зависимости $I = I_o + 4mR^2$

10. Расчет погрешности измерений:

Расчет СКО
$$t_{\rm cp}$$
: $\sigma_{t_{\rm cp}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{N} (t_i - t_{\rm cp})^2}{N \cdot (N-1)}} = \sqrt{\frac{(4,61 - 4,73)^2 + (4,72 - 4,73)^2 + (4,86 - 4,73)^2}{3 \cdot 2}} = 0,0723 \ c$

Расчет случайной погрешности $\Delta_{\overline{t_{\rm cp}}}$: (доверительная вероятность $\alpha=0.95$ при количестве измерений N=3 коэффициент Стьюдента $t_{\alpha,N}=4.3$)

$$\Delta_{\overline{t_{
m cp}}} = t_{\alpha,N} \cdot \sigma_{t_{
m cp}} = 4,3 \cdot 0,0723 = 0,3109 \text{ c}$$

Расчет абсолютной погрешности $\Delta t_{\rm cp}$: $\Delta t_{\rm cp} = \sqrt{\Delta_{\overline{t_{\rm cp}}}^2 + \left(\frac{2}{3} \cdot \Delta_{\rm M} t\right)^2} = \sqrt{0.31089^2 + \left(\frac{2}{3} \cdot 0.01\right)^2} = 0.3109 \ {\rm c}$ Расчет относительной погрешности $\Delta t_{\rm cp}$: $\varepsilon_{t_{\rm cp}} = \frac{\Delta t_{\rm cp}}{t_{\rm cn}} \cdot 100\% = \frac{0.3109}{4.59} \cdot 100\% = 6,773\% = 7\%$

Расчёт абсолютной погрешности ускорения Δa : $a = \frac{2h}{t_{\rm cp}^2}$, $\Delta a = \sqrt{\left(\frac{\partial a}{\partial h} \cdot \Delta h\right)^2 + \left(\frac{\partial a}{\partial t_{\rm cp}} \cdot \Delta t_{\rm cp}\right)^2} =$

$$\sqrt{\left(\frac{2}{t_{\rm cp}^2}\cdot\Delta h\right)^2 + \left(-\frac{4h}{t_{\rm cp}^3}\cdot\Delta t_{\rm cp}\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{2}{4,73^2}\cdot0,0005\right)^2 + \left(-\frac{4\cdot0.7}{4,73^3}\cdot0,3109\right)^2} = 0,00822 \text{ m/c}^2 = 0,00822 \text{ m/c}^2$$

Расчёт относительной погрешности ускорения ε_a : $\varepsilon_a = \frac{\Delta a}{a} \cdot 100\% = \frac{0,0082}{0,0663} \cdot 100\% = 12,3945\% = 12\%$

Расчёт абсолютной погрешности углового ускорения $\Delta \varepsilon$: $\varepsilon = \frac{2a}{d}$, $\Delta \varepsilon = \sqrt{\left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial a} \cdot \Delta a\right)^2 + \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial d} \cdot \Delta d\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{2}{d} \cdot \Delta a\right)^2 + \left(-\frac{2a}{d^2} \cdot \Delta a\right)^2 + \left(-\frac{2 \cdot 0.06632}{0.046^2} \cdot 0.0005\right)^2} = 0.3588 \text{ рад/с}^2$

Расчёт относительной погрешности углового ускорения $\varepsilon_{\varepsilon}$: $\varepsilon_{\varepsilon} = \frac{\Delta \varepsilon}{\varepsilon} \cdot 100\% = \frac{0.3588}{2,6914} \cdot 100\% = 13,33\% = 13\%$

Расчёт абсолютной погрешности момента силы натяжения нити ΔM : $M = \frac{md}{2}(g-a)$, $\Delta M = \frac{md}{2}(g-a)$

$$\sqrt{\left(\frac{\partial \mathsf{M}}{\partial m} \cdot \Delta m\right)^2 + \left(\frac{\partial \mathsf{M}}{\partial d} \cdot \Delta d\right)^2 + \left(\frac{\partial \mathsf{M}}{\partial a} \cdot \Delta a\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{d \cdot (g-a)}{2} \cdot \Delta m\right)^2 + \left(\frac{m \cdot (g-a)}{2} \cdot \Delta d\right)^2 + \left(-\frac{md}{2} \cdot \Delta a\right)^2} = \sqrt{\left(\frac{0.046 \cdot (9.82 - 0.0626)}{2} \cdot 0.0005\right)^2 + \left(\frac{0.267 \cdot (9.82 - 0.0626)}{2} \cdot 0.0005\right)^2 + \left(-\frac{0.267 \cdot 0.046}{2} \cdot 0.0008\right)^2} = 0.0006628 \; \mathrm{H} \cdot \mathrm{M} = 0.0007 \; \mathrm{H} \cdot \mathrm{M}$$

Расчёт относительной погрешности момента силы натяжения нити ε_M : $\varepsilon_M = \frac{\Delta M}{M} \cdot 100\% = \frac{0,0007}{0,0599} \cdot 100\% = 1,10651\% = 1,1\%$

Расчёт параметров D и d_i : $D=\sum(R_i^2-R_{\rm cp}^2)^2=0,0007699$ м $^2=0,0007$ м 2 $d_i=I_i-\left(I_0+4m_{\rm yr}R_i^2\right)=0,01646-(0,0111+4\cdot0,409\cdot0,0059)=-0,0024$ $d_i^2=0,5767*10^{-5}$

Расчёт СКО массы груза m_{rp} : $\sigma_{m_{\mathrm{rp}}} = \sqrt{\frac{1}{16D} \cdot \frac{\sum d_i^2}{n-2}} = \sqrt{\frac{0,000005767}{16 \cdot 0,0007699 \cdot (6-2)}} = 0,00519196 \ \mathrm{kr} = 0,005 \ \mathrm{kr}$

Расчёт СКО момента инерции I_0 : $\sigma_{I_0} = \sqrt{\left(\frac{1}{n} + \frac{(R_{\mathrm{cp}}^2)^2}{D}\right) \cdot \frac{\sum d_i^2}{n-2}} = \sqrt{\left(\frac{1}{6} + \frac{0,02128^2}{0,0007699}\right) \cdot \frac{0,000005767}{6-2}} = 0,00106 \ \mathrm{kr} \cdot \mathrm{m}^2 = 0,001 \ \mathrm{kr} \cdot \mathrm{m}^2$

Расчёт абсолютной погрешности массы груза $\Delta m_{\rm rp}$: $\Delta m_{\rm rp}=2\sigma_{m_{\rm rp}}=2\cdot0,00519=0,01038$ кг = 0,0104 кг

Расчёт относительной погрешности массы груза $\varepsilon_{m_{\rm rp}}$: $\varepsilon_{m_{\rm rp}}=\frac{\Delta m_{\rm rp}}{m_{\rm rp}}\cdot 100\%=\frac{0,01038}{0,4093}\cdot 100\%=2,5379\%=3\%$

Расчёт абсолютной погрешности момента инерции ΔI_0 : $\Delta I_0 = 2\sigma_{I_0} = 2\cdot 0,001 = 0,002~\mathrm{kr}\cdot\mathrm{m}^2$

Расчёт относительной погрешности момента инерции ε_{I_0} : $\varepsilon_{I_0} = \frac{\Delta I_0}{I_0} \cdot 100\% = \frac{0,002}{0.01111} \cdot 100\% = 18\%$

11. Окончательные результаты:

1. Для каждого положения утяжелителя рассчитаны момент инерции крестовины с утяжелителем I и момент силы трения $M_{\scriptscriptstyle \mathrm{TD}}$

2.
$$m_{\mathrm{rp}} = (0.4093 \pm 0.0104)$$
 кг, $\varepsilon_{m_{\mathrm{rp}}} = 3\%$

3.
$$I_0 = (0.0111 \pm 0.002) \ \mathrm{kg \cdot m^2}, \quad \varepsilon_{I_0} = 18\%$$

4. Построены графики зависимостей $M=M_{
m rp}+I arepsilon$ и $I=I_0+4m_{
m rp}R^2$

12. Вывод:

В ходе лабораторной работы были проверены основной закон динамики вращения и зависимость момента инерции от положения масс относительно оси вращения. Были построены соответствующие графики данных зависимостей: $M = M_{\rm rp} + I\varepsilon$ и $I = I_0 + 4m_{\rm rp}R^2$. Точки на графике, и прямая, построенные на данных, полученных разными путями, не сильно отклоняются друг от друга в обоих графиках, что может говорить о том, что основной закон динамики вращения и зависимость момента инерции от положения масс относительно оси вращения правдивы. Погрешности найденных в ходе лабораторной работы значений довольно малы, что может говорить о том, что полученные значения довольно достоверны, а следовательно, на них можно полагаться при проверке.