Университет ИТМО Физико-технический мегафакультет Физический факультет



Группа <u>М3201</u>	К работе допущен
Студенты Ткачук С. А. и Чуб Д. О.	Работа выполнена
Преподаватель <u>Громова Н. Р.</u>	Отчет принят

# Рабочий протокол и отчет по лабораторной работе № 1.05

Исследование колебаний физического маятника

#### 1. Цель работы

Изучение характеристик затухающих колебаний физического маятника

#### 2. Задачи, решаемые при выполнении работы

- 1. Измерение периода затухающих колебаний
- 2. Определение зависимости амплитуды затухающих колебаний физического маятника от времени
- 3. Определение зависимости периода колебаний от момента инерции физического маятника
- 4. Определение преобладающего типа трения
- 5. Определение экспериментальной и теоретической приведенных длин маятника при его разных конфигурациях

#### 3. Объект исследования

Физический маятник

#### 4. Метод экспериментального исследования

Лабораторный

### 5. Рабочие формулы

Период колебаний ( $\bar{t}$  - среднее время колебаний, N - количество колебаний)

$$T = \frac{\bar{t}}{N} \quad (1)$$

Зависимость логарифма отношения амплитуд от времени ( $A_0$  - амплитуда в начальный момент времени, A - амплитуда,  $\beta$  - коэффициент затухания, t - время)

$$ln\frac{A}{A_0} = -\beta t \qquad (2)$$

Время затухания колебаний ( $\beta$  - коэффициент затухания)

$$\theta = \frac{1}{\beta} \quad (3)$$

Расстояние центра груза от оси вращения ( $l_1$  - расстояние от оси вращения до первой риски,  $l_0$  - расстояние между соседними рисками, n - номер риски, b - размер груза вдоль спицы)

$$R = l_1 + (n-1)l_0 + \frac{b}{2}$$
 (4)

Момент инерции грузов ( $m_{\rm rp}$  - масса груза,  $R_{\rm верx}$  - расстояние центра верхнего груза от оси вращения,  $R_{\rm бок}$  - расстояние центра бокового груза от оси вращения)

$$I_{\rm rp} = m_{\rm rp} (R_{\rm Bepx}^2 + R_{\rm HMW}^2 + 2R_{\rm 60K}^2)$$
 (5)

Полный момент инерции физического маятника ( $I_{\rm rp}$  - момент инерции грузов,  $I_0$  - момент инерции ступицы и крестовины)

$$I = I_{\rm rp} + I_0 \qquad (6)$$

Период колебаний маятника (I - полный момент инерции, m - масса маятника, l - расстояние между точкой подвеса и центром масс)

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgl}} \quad (7)$$

Приведенная длина физического маятника (l - полный момент инерции, m - масса маятника, l - расстояние между точкой подвеса и центром масс)

$$l_{\rm np} = \frac{I}{ml} = \frac{I_0}{ml} + l$$
 (8)

#### 6. Приборы

#### Таблица 1: Средства измерения

Наименование средства измерения	Предел измерений	Цена деления	Погрешность
Секундомер	500 с	0,01 c	5 мс
Шкала	60°	1°/дел.	1°

Таблица 2: Параметры установки

1	Масса каретки	(47,0 ± 0,5) г
2	Масса шайбы	(220,0 ± 0,5) г
3	Масса грузов на крестовине	(408,0 ± 0,5) г
4	Расстояние от оси до первой риски	(57,0 ± 0,5) мм
5	Расстояние между рисками	$(25,0 \pm 0,2)$ мм
6	Диаметр ступицы	$(46,0 \pm 0,5)$ мм
7	Диаметр груза на крестовине	$(40,0 \pm 0,5)$ мм
8	Высота груза на крестовине	$(40,0 \pm 0,5)$ мм

### 7. Схема установки

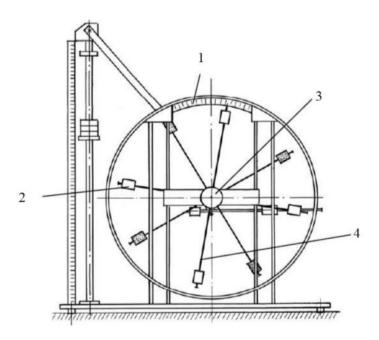


Рис. 1: схема установки: 1 - шкала, 2 - груз, 3 - рукоятка сцепления, 4 - передняя крестовина

## 8. Результаты измерений и их обработки

Время 10 колебаний маятника:

$$t_1 = 17,99$$

$$t_2 = 18,09$$

$$t_3 = 18,24$$

По результатам измерений рассчитаем среднее время десяти колебаний  $\bar{t}$  и период колебаний T по формуле (1):

$$\bar{t} = 18,11$$

$$T = \frac{\bar{t}}{N} = \frac{18,11}{10} = 1,811$$

Таблица 2

. аотинда —		,		,	
Амплитуда отклонения Время	25°	20°	15°	10°	5°
t <sub>1</sub> , c	17,87	29,04	49,04	67,03	85,23
t <sub>2</sub> , c	18,55	34,66	50,85	68,83	86,82
t <sub>3</sub> , c	17,02	29,71	47,53	65,61	83,38
ī, c	17,81	31,14	49,14	67,16	85,14

По данным **Таблицы 2** построим график зависимости амплитуды колебаний от времени A(t)

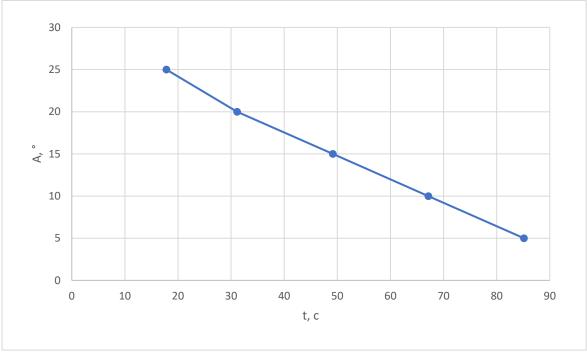


Рис. 2: График зависимости A(t)

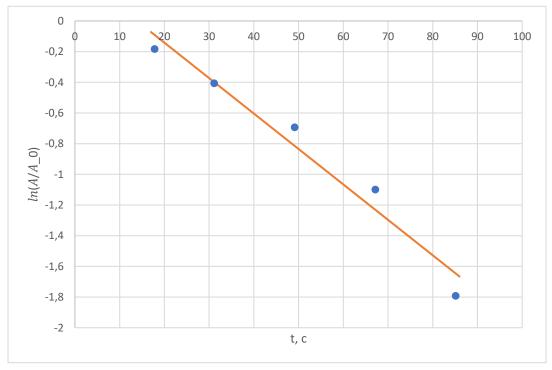
Главную роль в затухании колебаний играет вязкое трение. Оно возникает в результате взаимодействия между маятником и воздухом.

Построим график, соответствующий формуле (2):

$$ln\frac{A}{A_0} = -\beta t$$

Аппроксимируем его прямой линией по методу наименьших квадратов и найдем коэффициент затухания  $\beta$  и время затухания  $\theta$ :

$$y = -0.0231x + 0.3205$$



**Рис. 3**: График зависимости  $ln\frac{A}{Aa}(t)$ 

$$\beta = 0.0231$$

По формуле (3):

$$\theta = \frac{1}{\beta} = \frac{1}{0.0231} = 43,29 \text{ c}$$

Таблица 3

Положение боковых грузов	t <sub>1</sub>	t <sub>2</sub>	t <sub>3</sub>	ī	Т
1 риска	16,37	16,37	16,27	16,34	1,63
2 риски	17,42	17,29	17,30	17,34	1,73
3 риски	18,27	18,24	18,12	18,21	1,82
4 риски	19,55	19,41	19,58	19,51	1,95
5 рисок	21,11	20,74	20,88	20,91	2,09
6 рисок	22,32	22,25	22,39	22,32	2,23

Для каждого положения грузов вычислим расстояния центров верхнего ( $R_{\rm верх}$ ), нижнего ( $R_{\rm нижн}$ ) и боковых ( $R_{\rm бок}$ ) грузов от оси вращения по формуле (4):

$$R = l_1 + (n-1)l_0 + \frac{b}{2}$$

Результаты занесем в Таблицу 4

Рассчитаем моменты инерции грузов по формуле (5):

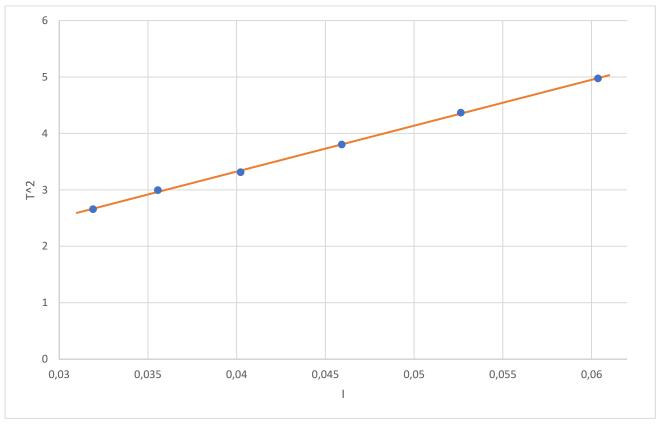
$$I_{\rm rp} = m_{\rm rp} (R_{\rm Bepx}^2 + R_{\rm HWW}^2 + 2R_{\rm 60K}^2)$$

Вычислим полный момент инерции физического маятника по формуле (6):

$$I = I_{rp} + I_0$$

 $I_0$  - момент инерции ступицы и крестовины, равный  $8\cdot 10^{-3}~{
m H\cdot m}$ . Результаты занесем в **Таблицу 4** 

Построим график  $T^2(I)$ . Аппроксимируем его прямой линией по методу наименьших квадратов  $T^2=81{,}3051I+0{,}0716$ 



**Рис. 4**: График зависимости  $T^2(I)$ 

По угловому коэффициенту графика найти произведение ml (формула 7):

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgl}}$$
 
$$T^2 = 4\pi^2 \frac{I}{mgl}$$
 
$$\frac{4\pi^2}{mgl} = 81,3051$$
 
$$ml = \frac{4\pi^2}{81,3051g} = \frac{4\cdot 3,14^2}{81,3051\cdot 9,81} = 0,05 \text{ кг} \cdot \text{м}$$

Предполагая, что основная масса маятника сосредоточена в грузах на спицах, вычислим расстояние от оси вращения до центра масс  $l_{\rm reop}$ 

Считаем что  $m=4m_{\rm rp}$ 

$$l_{
m reop} = rac{ml}{4m_{
m rp}} = rac{0.05}{4 \cdot 0.408} = 0.306$$
 м

По периодам колебаний из **Таблицы 3** рассчитаем приведенную длину маятника  $l_{\rm пр\, эксп}$ . Результаты занесем в **Таблицу 4**.

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgl}} = 2\pi \sqrt{\frac{l_{\rm np}}{g}}$$
$$T^2 = 4\pi^2 \frac{I}{mgl} = 4\pi^2 \frac{l_{\rm np}}{g}$$

$$l_{\rm np} = \frac{T^2 g}{4\pi^2}$$

Вычислим по формуле (8) теоретические значения приведенной длины  $l_{\rm пр\, Teop}$ , используя величину  $l_{\rm Teop}$ . Результаты занесем в **Таблицу 4**.

 $l_{\rm np} = \frac{I}{ml} = \frac{I_0}{ml} + l$ 

Таблица 4

Риски	1	2	3	4	5	6	
$R_{ m Bepx}$		0,077					
$R_{ m huжh}$		0,202					
$R_{for}$	0,077	0,102	0,127	0,152	0,177	0,202	
$I_{ m rp}$	0,024	0,028	0,032	0,038	0,045	0,052	
I	0,032	0,036	0,040	0,046	0,053	0,060	
$l_{ m np}$ эксп	0,66	0,75	0,82	0,95	1,09	1,24	
$l_{ m np\ Teop}$	0,64	0,72	0,81	0,93	1,06	1,22	

#### 9. Вывод и анализ результатов работы

В данной работе мы изучили характеристики затухающих колебаний физического маятника, измерили экспериментально период затухающих колебаний, построили график зависимости колебаний от времени и периода колебаний от момента инерции, а так же определили тип трения (вязкое). С помощью теоретических и экспериментальных данных смогли вывести приведенную длину маятника.