# Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики

## УЧЕБНЫЙ ЦЕНТР ОБЩЕЙ ФИЗИКИ ФТФ

| Группа <u>Р3213</u>              | К работе допущен _ |  |
|----------------------------------|--------------------|--|
| Студент Султанов Артур Радикович | Работа выполнена _ |  |
| Преподаватель Хвастунов Н.Н.     | Отчет принят       |  |

# Отчет по лабораторной работе №1.05

Исследование колебаний физического маятника

### 1. Цели работы

1. Изучение характеристик затухающих колебаний физического маятника.

#### 2. Задачи

- 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. Схема установки

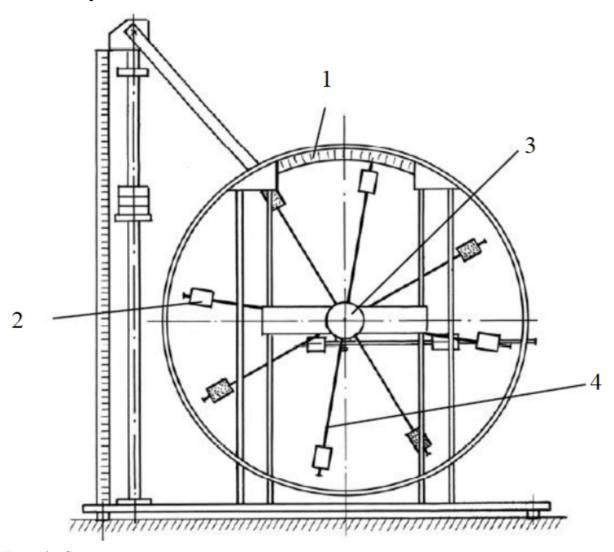


Рис. 1. Схема установки

- 1. Шкала
- 2. Груз
- 3. Рукоятка сцепления
- 4. Передняя крестовина

# 4. Измерительные приборы

| № п/п | Наименование | Тип прибора                     | Используемый<br>диапазон | Погрешность<br>прибора |
|-------|--------------|---------------------------------|--------------------------|------------------------|
| 1     | Шкала        | Измеритель<br>градусной<br>меры | 0 - 25 °                 | 1 °                    |
| 2     | Секундомер   | Измеритель<br>времени           | 0 — 3600, c              | 0.0005, c              |

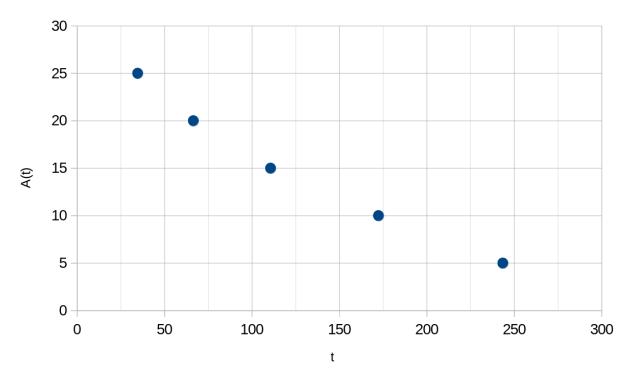
# 5. Ход работы

### Таблица 1

| Амплитуда отклонения<br>Время | 25    | 20    | 15     | 10     | 5      |
|-------------------------------|-------|-------|--------|--------|--------|
| <i>t</i> <sub>1</sub> , c     | 37,34 | 61,57 | 103,77 | 173,19 | 243,25 |
| t <sub>2</sub> , c            | 32,38 | 70,76 | 118,79 | 173,75 | 243,55 |
| t <sub>3</sub> , с            | 34,21 | 67,12 | 109,34 | 170,07 | 243,48 |
| t, c                          | 34,64 | 66,48 | 110,63 | 172,34 | 243,43 |

### Таблица 2

| Положение боковых<br>грузов | $t_{1}$ | $t_2^{}$ | $t_3$ | t     | Т    |
|-----------------------------|---------|----------|-------|-------|------|
| 1 риска                     | 16,56   | 16,29    | 16,37 | 16,41 | 1,64 |
| 2 риски                     | 17,43   | 17,22    | 17,26 | 17,3  | 1,73 |
| 3 риски                     | 18,24   | 18,33    | 18,3  | 18,29 | 1,83 |
| 4 риски                     | 19,5    | 19,93    | 19,72 | 19,72 | 1,97 |
| 5 рисок                     | 20,94   | 20,92    | 20,87 | 20,91 | 2,09 |
| 6 рисок                     | 22,43   | 22,3     | 22,29 | 22,34 | 2,23 |



**Рисунок 1**. График зависимости амплитуды колебаний от времени A(t)

Судя по графику, сухое трение играет главную роль в затухании колебаний.

С помощью метода наименьших квадратов найдем коэффициенты зависимости  $A(t) = A_0 + kt$ :

$$k = -0,0933$$
  
 $A_0 = 26,7053$ 

Далее, по следующей формуле:

$$A(t=nT)=A_0-4n\Delta\phi_3, \Delta\phi_3$$
 - ширина зоны застоя

$$\Delta \phi_3 = \frac{A_0 - A(nT)}{4n} = 0,023$$

#### Таблица 3

| Риски            | 1     | 2     | 3     | 4     | 5     | 6     |
|------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| $R_{_{ m HUЖ}}$  | 0,077 |       |       |       |       |       |
| $R_{_{ m Bepx}}$ | 0,202 |       |       |       |       |       |
| $R_{_{ m for}}$  | 0,077 | 0,102 | 0,127 | 0,152 | 0,177 | 0,202 |
| $I_{ m rp}$      | 0,096 | 0,110 | 0,129 | 0,152 | 0,179 | 0,209 |
| I                | 0,104 | 0,118 | 0,137 | 0,160 | 0,187 | 0,217 |
| $I_{ m пр}$ эксп | 0,668 | 0,744 | 0,832 | 0,964 | 1,085 | 1,236 |
| $I_{ m пр}$ теор | 0,717 | 0,799 | 0,911 | 1,047 | 1,206 | 1,383 |

Далее, для каждого положения грузов вычислим расстояния центров верхнего, нижнего и боковых грузов от оси вращения по формуле:

$$R = l_1 + (n - 1)l_0 + b/2$$

Пример расчета для  $R_{\text{ниж}}$ :

$$R_{_{\text{HMW}}} = 0,057 + (1-1) * 0,025 + 0,04/2 = 0,202 \text{ M}$$

После найдем моменты инерции грузов:

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

И полный момент инерции физического маятника:

$$I = I_{_{\Gamma \mathrm{p}}} + I_{_{0}}$$
, где  $I_{_{0}}$  - момент инерции ступицы и крестовины (8 \* 10  $^{-3}$ )

Пример расчета для первой риски:

$$I_{\rm rp} = 1,632(0,077^2 + 0,202^2 + 2*0,077^2) = 0,096 \,\mathrm{kr}*\mathrm{m}^2$$
  $I = I_{\rm rp} + I_0 = 0,104$ 

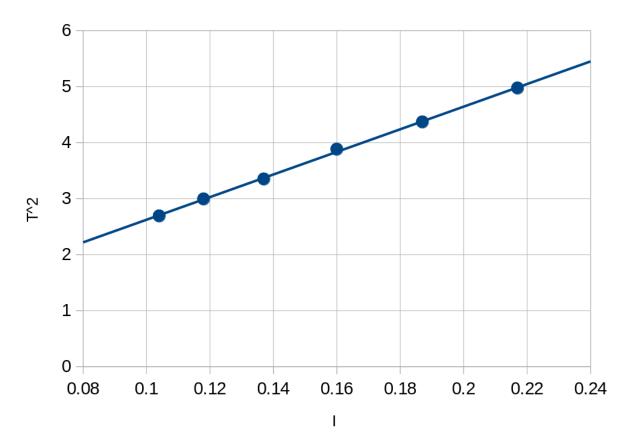


Рисунок 2. График зависимости квадрата периода от момента инерции

Далее, найдем ml:

$$ml = \frac{4\pi I}{gT^2} = 0,156$$

Теперь вычислим  $l_{\rm пр \ эксп}$  и  $l_{\rm пр \ теор}$  (пример для 1 риски):

$$l_{\text{пр эксп}} = \frac{T^2 g}{4\pi^2} = \frac{2,690^*9,81}{4\pi^2} = 0,668$$

$$l_{\text{пр теор}} = l_{\text{теор}} + \frac{l}{l_{\text{теор}} m_{\text{гр}}} = 0,104 + \frac{0,104}{0,104^*4^*0,408} = 0,717$$

#### 6. Выводы

В рамках данной лабораторной работы были произведены измерения периода затухающих колебаний для разных амплитуд. В эксперименте преобладает сухое трение, что было выяснено в ходе работы. Помимо этого, график зависимости квадрата периода от момента инерции носит линейный характер, что подтверждает определение периода колебания маятника (формулу). Помимо этого, разница между теоретическими и экспериментальными значениями приведенной длины маятника при разных конфигурациях (расположениях грузов) минимальна.