

Laboratorium 3. Rezonans Akustyczny

1 Opis eksperymentu

Generator daje napięcie sinusoidalne

$$U(t) = U_0 \sin(2\pi f t) = 10 \sin\left(2\pi \frac{1000}{\text{sek}} t\right) [V]$$

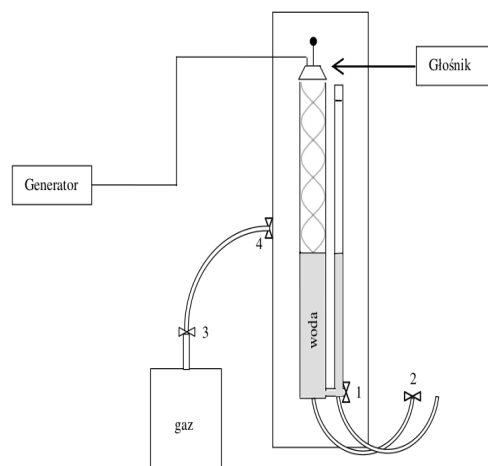
Napięcie to jest podawane na elektromagnes głośnika, powodując drganie membrany z częstotliwością f

Głośnik generuje falę dźwiękową. Fala dźwiękowa jest falą podłużną, czyli drgania poszczególnych części ośrodka składających się w ruch falowy, mają taki kierunek jak kierunek rozchodzenia się fali. Kierunek rozchodzenia się fali płaskiej ($\sin(kx - \omega t)$) jest to kierunek przepływu energii.

Fala dźwiękowa w transmitującym medium powoduje odchylenie (ciśnienie akustyczne, dynamiczne ciśnienie) w lokalnym niezależnym ciśnieniu, ciśnieniu statycznym. Ciśnienie dźwiękowe oznaczone jako p (mierzone np. przez mikrofon) można zdefiniować następująco:

$$p_{total} = p_{stat} + p$$

gdzie: p_{total} to całkowite ciśnienie, p_{stat} to statyczne ciśnienie (np. odczytane z barometru). Jednostką SI są paskale Pa.



1.1 Równanie fali dźwiękowej

Równanie fali dźwiękowej opisuje sposób propagacji fal dźwiękowych. Równanie fali akustycznej dla ciśnienia dźwiękowego w jednym wymiarze jest dane poprzez:

$$\frac{\partial^2 p}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 p}{\partial t^2} = 0$$

gdzie: p to ciśnienie dźwięku w [Pa], x to przemieszczenie cząsteczki (np. tlenu) w [m], c to prędkość dźwięku w [m/s], t to czas w [sek]

Równanie fali akustycznej dla prędkości cząsteczek ma podobną postać:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = 0$$

gdzie u jest prędkością cząsteczki w [m/s].

1.2 Rozwiązanie równania fali dźwiękowej - fala płaska

Rozwiązaniami tych równań różniczkowych są funkcje postaci:

$$p(x, t) = p_0 \cos(\omega t - kx) [Pa]$$

$$x(x, t) = x_0 \sin(\omega t - kx) [m]$$

$$u(x, t) = u_0 \cos(\omega t - kx) [m/s]$$

Czyli głośnik emituje falę dźwiękową, czyli zaburzenie ciśnienia $p(t, x)$ albo ruch cząsteczki powietrza z prędkością $u(x, t)$.

1.3 Rezonans akustyczny - fala stojąca

Wygenerowana fala przez głośnik to fala dźwiękowa biegnąca, która napotykając lustro wody zostaje odbita. Fale dźwiękowe mogą ze sobą interferować, tworząc fale o nowym kształcie. Tutaj w wyniku interferencji powstaje fala stojąca: Czyli tuba z wodą jest w tym przypadku pudłem rezonansowym.

Mamy dwie fale, jedną z głośnika poruszającą się w kierunku osi X (stąd $-\omega t$)

$$p_1(x, t) = p_0 \sin(kx - \omega t)$$

i drugą odbitą od powierzchni wody, która porusza się w przeciwnym kierunku do X (stąd $+\omega t$). W naszym przypadku nie wiemy jaką ona będzie miała fazę. Faza fali odbitej jest związana z drogą jaką przebyła fala z głośnika do powierzchni wody, jeżeli ta długość (czyli efektywna długość tuby rezonansowej) będzie równa wielokrotności długości fali λ , to $\varphi = 0$, czyli zmieniając efektywną długość tuby rezonansowej zmieniamy φ (robiliśmy to w tym ćwiczeniu).

$$p_2(x, t) = p_0 \sin(kx + \omega t + \varphi)$$

gdzie: $\omega = 2\pi f$ to częstotliwość kołowa [rad/sek], $k = 2\pi/\lambda$ to liczba falowa [rad/m], λ to długość fali [m].

Fala wynikowa p będzie sumą fal p_1 i p_2 :

$$p(x, t) = p_0 \sin(kx - \omega t) + p_0 \sin(kx + \omega t + \varphi). [Pa]$$

Używając zależności trygonometrycznej (suma do iloczynu) dla ' $\sin(u) + \sin(v)$ ' możemy uprościć powyższe równanie do:

$$p(x, t) = 2 p_0 \cos\left(\omega t + \frac{\varphi}{2}\right) \sin\left(kx + \frac{\varphi}{2}\right). [Pa]$$

Równanie to opisuje falę, która oscyluje z upływem czasu t ($\cos(\omega t)$), a jej zależność od położenia x jest stacjonarna (nie zależy od czasu - $\sin(kx)$).

W punktach $x = 0, \lambda/2, \lambda, 3\lambda/2, \dots$ ($\varphi=0$) nazywanych węzłami amplituda p jest zawsze zero, natomiast w punktach $x = \lambda/4, 3\lambda/4, 5\lambda/4, \dots$ ($\varphi=0$) nazywanych strzałkami, amplituda jest maksymalna.

Odległość pomiędzy dwoma sąsiednimi węzłami albo strzałkami wynosi $\lambda/2$.

W naszym przypadku nie wiemy jakie fala z głośnika p_1 i fala odbita p_2 będą miały fazy, dlatego zmieniamy długość tuby rezonansowej (zmieniając poziom lustra wody), ponieważ zmienia to fazę fali odbitej.

Amplituda drgań osiąga największe wartości (równe $2p_0$) dla położenia x spełniających warunek

$$kx + \frac{\varphi}{2} = n\pi$$

gdzie $n=0,1,2,\dots$. W tych miejscach ośrodek drga najsilniej (powstają strzałki). Położenie węzłów można znaleźć z równania:

$$kx + \frac{\varphi}{2} = n\pi + \frac{\pi}{2}$$

2 Pomiary

2.1 Odczytujemy częstotliwość fali

robimy to poprzez zadanie częstotliwości na generatorze napięcia np.:

- 800 Hz,
- 900 Hz,
- 1100 Hz.

2.2 Mierzimy położenie węzłów fali stojącej

Mierzimy wysokości słupa wody dla których była cisza, np.:

- 800 Hz - 25.9, 47, 69, 87 cm
- 900 Hz - 45, 64, 85 cm
- 1100 Hz - 18, 34, 50, 67 cm

2.2.1 Wyznaczamy odległości między węzłami

- 800 Hz – 21, 22, 19 cm
- 900 Hz – 19, 21 cm
- 1100 Hz - 16, 16, 17 cm

2.2.2 Wyznaczamy średnią odległość pomiędzy węzłami

Średnia (https://en.wikipedia.org/wiki/Standard_deviation#Discrete_random_variable):

$$\mu = \frac{1}{N} (x_1 + \dots + x_N)$$

- 800 Hz – 21cm
- 900 Hz – 20 cm
- 1100 Hz – 16 cm

2.2.3 Wyznaczamy błąd średniej odległości pomiędzy węzłami

Odchylenie standardowe

(https://en.wikipedia.org/wiki/Standard_deviation#Discrete_random_variable):

$$\sigma = \sqrt{\frac{1}{N} [(x_1 - \mu)^2 + (x_2 - \mu)^2 + \dots + (x_N - \mu)^2]}$$

- 800 Hz – 1cm
- 900 Hz – 2 cm
- 1100 Hz – 1 cm

2.3 Wniosek - długość fali

Odległość pomiędzy węzłami fali stojącej to połowa długości fali. Długość fali:

- 800 Hz – 41cm
- 900 Hz – 40 cm
- 1100 Hz – 33 cm

2.4 Wniosek - prędkość fali

Teoretyczna prędkość fali dźwiękowej w powietrzu wynosi 340 [m/s], w CO2 259 [m/s]

Prędkość fali v [m/s] to stosunek długości fali λ [m] do okresu fali T [s]. Wyznaczyliśmy długość fali, natomiast okres fali to odwrotność częstotliwości, stąd prędkość fali:

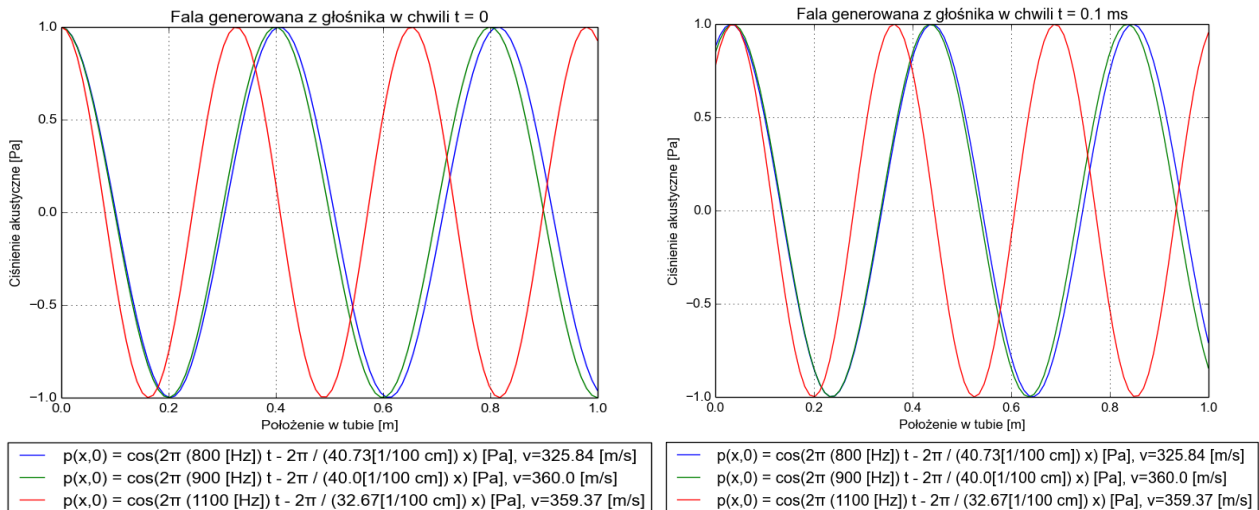
- 800 Hz – 325 m/s

- 900 Hz – 360 m/s
- 1100 Hz – 360 m/s

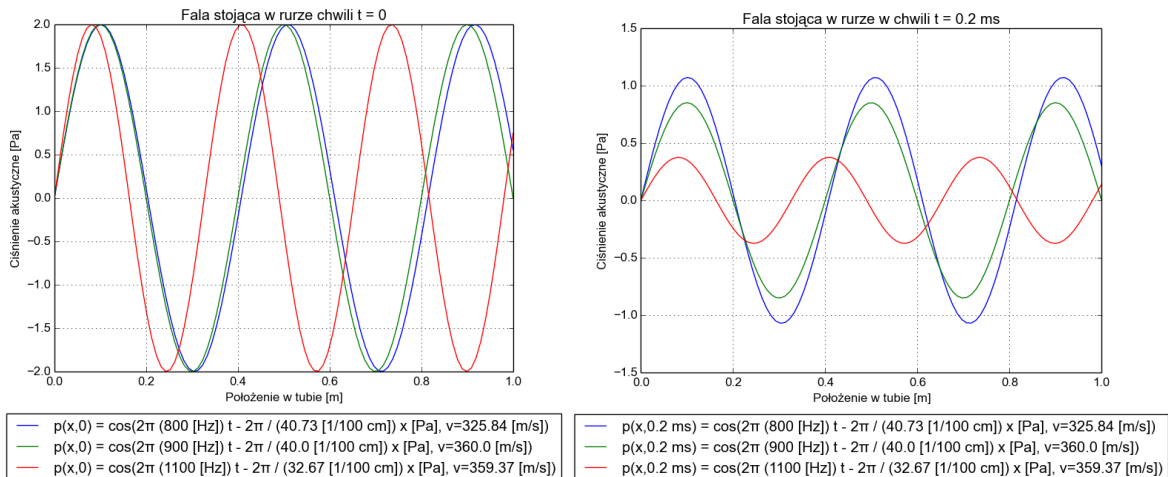
2.5 Wizualizacja fal

Dla pomiarów w powietrzu lub CO₂

2.5.1 Należy narysować falę biegnącą z głośnika w chwili $t=0$ oraz chwili t_1 , tak aby zobrazować przesuwanie się fali



2.5.2 Należy narysować falę stojącą w rurze w chwili $t=0$ oraz chwili t_1 , tak aby zobrazować „drganie” fali



2.6 Wyznaczenie średniej prędkości fal

2.6.1 Regresja liniowa jednoparametrowa

Równanie funkcji dopasowującej:

$$y = ax$$

Sumy:

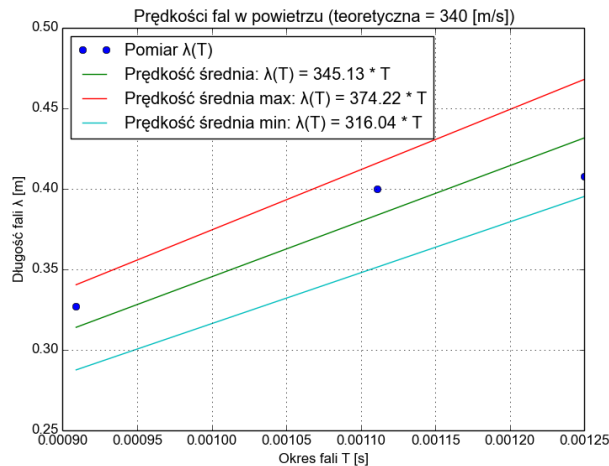
$$S_x = \sum_{i=1}^n x_i, \quad S_{xx} = \sum_{i=1}^n x_i^2, \quad S_{xy} = \sum_{i=1}^n x_i y_i,$$

Współczynniki a, suma błędów, Błąd kwadratowy a:

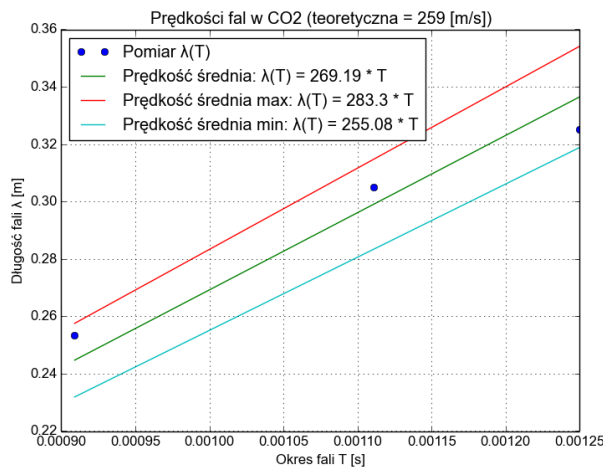
$$a = \frac{S_{xy}}{S_{xx}}, \quad \sigma_y^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - a x_i)^2, \quad \sigma_a^2 = \frac{S}{S-2} \frac{\sigma_y^2}{S_{xx}},$$

2.6.2 Średnia prędkość fal i błędy średniej

2.6.2.1 Wykres prędkości fal w powietrzu



2.6.2.2 Wykres prędkości fal w CO2



2.7 Prawo przenoszenia błędów

Mamy z zadanie oszacować błąd wielkości y, która jest funkcją zmierzonych (lub obliczonych) wartości $x_1, x_2, x_3 \dots$ i ich błędów $\Delta x_1, \Delta x_2, \Delta x_3$:

$$y(x_1, x_2, x_3)$$

Błąd wielkości Δy obliczamy z prawa przenoszenia błędów:

$$\Delta y(x_1, x_2, x_3; \Delta x_1, \Delta x_2, \Delta x_3) = \sqrt{\left(\frac{\partial y}{\partial x_1} \Delta x_1\right)^2 + \left(\frac{\partial y}{\partial x_2} \Delta x_2\right)^2 + \left(\frac{\partial y}{\partial x_3} \Delta x_3\right)^2}$$

2.8 Wyznaczanie adiabaty κ molekuł powietrza i CO₂ na podstawie prędkości dźwięku

2.8.1 Adiabatą i prędkość fali

Związek łączący prędkość fali z parametrami gazu

$$v^2 = \frac{\kappa R T}{\mu}$$

Gdzie v - prędkość fali

$$\kappa = \frac{C_p}{C_v}$$

adiabata (również oznaczana γ) - stosunki ciepła właściwego przy stałym ciśnieniu do ciepła właściwego przy stałej objętości, gdzie C_p i C_v oznaczają ciepła molowe.

2.8.2 Adiabatą powietrza i CO₂

- Adiabatą powietrza - 1.415
- adiabatą CO₂ - 1.308

2.8.3 Błąd adiabaty powietrza i CO₂

- Adiabatą powietrza błąd - 0.24
- adiabatą CO₂ błąd - 0.14

2.9 Wyznaczenie liczby stopni swobody na podstawie adiabaty

Adiabatą jest również związana z liczbą stopni swobody i molekuł gazu w następujący sposób:

$$\kappa = \frac{i+2}{i}$$

Wartości tablicowe dla wybranych gazów: http://en.wikipedia.org/wiki/Heat_capacity_ratio

$$T = t + 273.15 [K]$$

temperatura bezwzględna, t jest w °C.

$$R = 8.3144621 [J/mol \cdot K]$$

$$\mu [kg/mol]$$

masa molowa medium

2.9.1 Stopnie swobody

Liczba stopni swobody:

$$i(v, \mu, T) = \frac{2}{\frac{v^2 \mu}{R T} - 1}$$

2.9.2 Stopnie swobody cząsteczek powietrza i CO2

- Stopnie swobody powietrza - 4.8
- stopnie swobody CO2 - 6.4

2.10 Błędy obliczania stopni swobody

Przyjmujemy, że mierzymy temperaturę z dokładnością do 5 °C

$$\Delta T = 5 [K]$$

Stałą gazową przyjmujemy bez błędu:

$$\Delta R = 0 [J/(mol \cdot K)]$$

Błąd masy molowej przyjmujemy:

$$\Delta \mu_{Air} = 1 [g/mol] = 0.001 [kg/mol]$$

Błąd prędkości dźwięku Δv bierzemy z wcześniejszych obliczeń.

$$i(v, \mu, T) = \frac{2}{\kappa - 1}$$

$$\Delta \kappa(v, \mu, T; \Delta v, \Delta \mu, \Delta T) = \sqrt{\left[\frac{\partial(\frac{v^2 \mu}{RT})}{\partial v} \Delta v \right]^2 + \left[\frac{\partial(\frac{v^2 \mu}{RT})}{\partial \mu} \Delta \mu \right]^2 + \left[\frac{\partial(\frac{v^2 \mu}{RT})}{\partial T} \Delta T \right]^2}$$
$$\sqrt{\left[\frac{2v\mu}{RT} \Delta v \right]^2 + \left[\frac{v^2}{RT} \Delta \mu \right]^2 + \left[-\frac{v^2}{RT^2} \Delta T \right]^2}$$
$$\Delta i(\kappa, \Delta \kappa) = \frac{2}{(\kappa - 1)^2} \Delta \kappa$$

2.10.1 Błąd stopni swobody cząsteczek powietrza i CO2

- Stopnie swobody powietrza błąd - 2.78
- stopnie swobody CO2 błąd – 2.93

3 Wnioski

Wyznaczona prędkość dźwięku w powietrzu = 345 +/- 29 [m/s], wartość tablicowa = 340 [m/s]

Wyznaczona prędkość dźwięku w CO2 = 269 +/- 14 [m/s], wartość tablicowa = 259 [m/s]

Wyznaczono liczbę stopni swobody cząsteczek powietrza: 4.8 +/- 2.78, wartość teoretyczna wynosi 5.

Wyznaczono liczbę stopni swobody cząsteczek CO2: 6.47 +/- 2.93, wartość teoretyczna wynosi 6.

Metoda wyznaczania liczby stopni swobody prze drobnych wahaniach parametrów nie jest dokładna.