

Значение момента инерции тела относительно оси, проходящей через центр инерции:

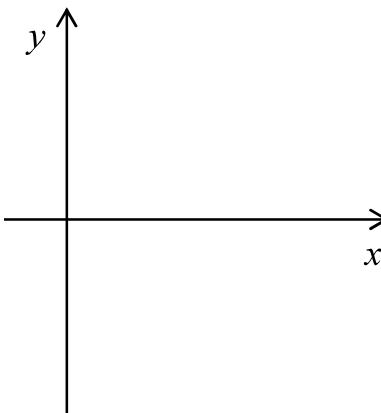
экспериментальное (способ № 1): КГ·СМ

экспериментальное (способ № 2): $\text{кг}\cdot\text{см}^2$

теоретическое: **кг·см**

Выводы:

Положения центра инерции (изобразите сечение тела и отметьте положение центра инерции)



Национальный исследовательский Томский политехнический университет
Отделение естественных наук ШБИП

Отчет по лабораторной работе МодМ – 04

МОМЕНТ ИНЕРЦИИ ТВЕРДОГО ТЕЛА

Студент(ка) _____ гр. _____
Фамилия И.О.

ДОПУСК	ДАННЫЕ	РЕЗУЛЬТАТЫ
дата, подпись преподавателя	дата, подпись преподавателя	дата, подпись преподавателя

Цель работы: изучение особенностей вращательного движения абсолютно твердого тела. Экспериментальное определение положения центра инерции и момента инерции твердого тела относительно оси вращения, проходящей через центр инерции.

Краткое теоретическое содержание работы

Физическое тело считается *абсолютно твердым*, если _____

Вращением называется

Вращательное движение тела массой m_T описывается следующими кинематическими характеристиками:

Периодом вращения называется _____

Момент инерции тела относительно оси

Теорема Штейнера: _____

$J =$

Моментом силы \vec{M} относительно некоторой точки O называется _____

Плечом силы \vec{F} называется _____

Основное уравнение динамики для вращательного движения тела имеет вид:

Закон динамики вращательного движения абсолютно твердого тела относительно неподвижной оси: _____

Рабочие формулы:

Если ось вращения и скорость шарика, приводящего в движение тело, взаимно перпендикулярны, а удар можно считать абсолютно упругим,

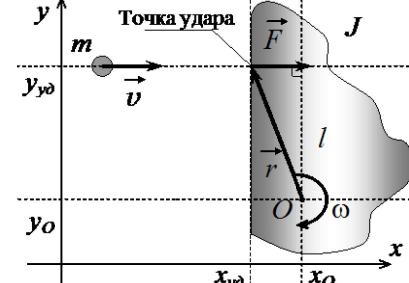
$J =$

где $T -$ _____

$m -$ _____

$v -$ _____

$l -$ _____



Если Y -координаты двух положений оси вращения тела одинаковы, то
X-координата центра инерции

$x_C =$

где $x_1, x_2 -$ _____, $J_1, J_2 -$ _____

$m_T -$ _____

Если X -координаты двух положений оси вращения тела одинаковы, то
Y-координата центра инерции

$y_C =$

Экспериментальное значение момента инерции относительно центра инерции

Способ № 2: из теоремы Штейнера, используя экспериментальные значения координат центра инерции, уточненные вторым способом

$$J_C = J - m_T(X_O - X_C)^2 - m_T(Y_O - Y_C)^2 = \frac{\iint dxdy}{(J, X_O, Y_O \text{ из любого опыта, где } X_O \neq X_C \text{ и } Y_O \neq Y_C)} \text{ кг}\cdot\text{см}^2$$

Теоретические расчеты:

Вычисление теоретического значения положения (координат x_C, y_C) центра инерции тела:

$$x_C = \frac{\iint x dxdy}{\iint dxdy} =$$

$$y_C = \frac{\iint y dxdy}{\iint dxdy} =$$

Вычисление теоретического значения момента инерции тела относительно оси, проходящей **через начало координат**:

$$J = m_T \frac{\iint (x^2 + y^2) dxdy}{\iint dxdy} =$$

Вычисление теоретического значения момента инерции тела относительно оси, проходящей **через центр инерции**:

$$J_C = J - m_T R_C^2 = J - m_T(x_C^2 + y_C^2) =$$

Результаты:

Координаты центра инерции:

экспериментальные (полученные двумя способами):

Способ № 1: $X_C =$ _____ см $Y_C =$ _____ см

Способ № 2: $X_C =$ _____ см $Y_C =$ _____ см

теоретические:

$x_C =$ _____ см $y_C =$ _____ см

Экспериментальное значение момента инерции относительно центра инерции

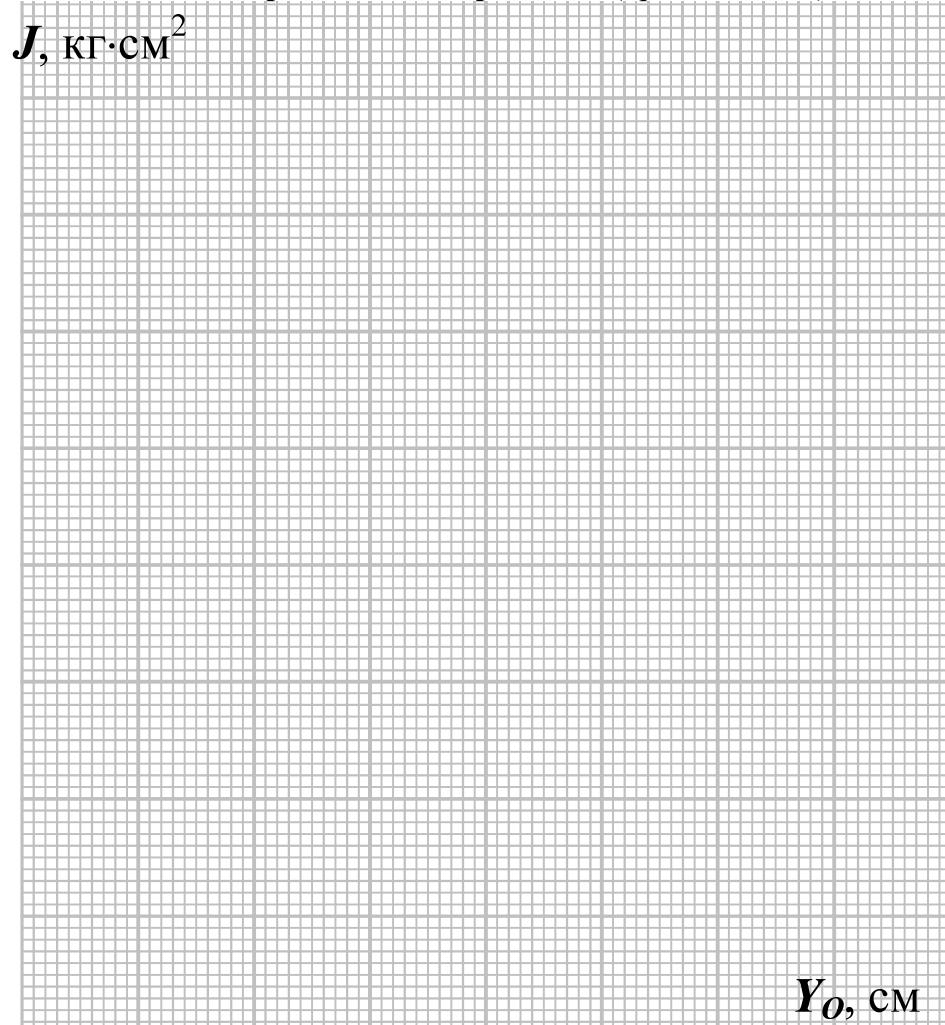
Способ № 1: $J_C = J_{min} = \underline{\hspace{2cm}}$ кг·см²
(минимальное значение из всех таблиц)

Уточненное (экспериментальное) значение Y_C

Способ № 1: $Y_C = Y_{Jmin} = \underline{\hspace{2cm}}$ см (для минимального значения момента инерции из таблицы «Уточнение Y-координаты центра инерции»)

Способ № 2: $Y_C = \frac{1}{2}(Y_{-10} + Y_{25}) - \frac{J_{-10} - J_{25}}{2m_T(Y_{-10} - Y_{25})} = \underline{\hspace{2cm}}$ см
(расчет по значениям из таблицы)

График зависимости момента инерции от Y-координаты оси вращения (при $X_O = \text{const}$)



где $y_1, y_2 = \underline{\hspace{2cm}}, J_1, J_2 = \underline{\hspace{2cm}}$

Значение момента инерции тела относительно оси, проходящей через центр инерции

$$J_C =$$

где $J = \underline{\hspace{2cm}}$ относительно оси, проходящей перпендикулярно плоскости XOY через точку с координатами (x_0, y_0)

Эксперимент

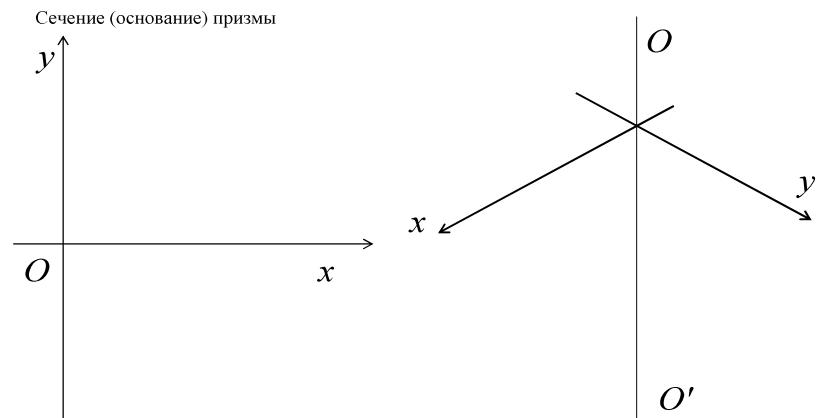
В данной работе с помощью средств компьютерной графики моделируется вращательное движение абсолютно твердого тела, имеющего форму прямоугольной призмы высотой h , возникающее вследствие упругого взаимодействия с равномерно и прямолинейно летящим шариком. После удара тело вращается равномерно вокруг оси, перпендикулярной основанию призмы (плоскости XOY).

Начальные данные

Вариант № _____

Тело (прямоугольная призма)				Шарик		
Масса	Геометрические размеры			Масса	Координаты точки удара	
$m_T, \text{кг}$	$h, \text{см}$	$a, \text{см}$	$b, \text{см}$	$m, \text{кг}$	$X_{v\partial}, \text{см}$	$Y_{v\partial}, \text{см}$

Схема тела:



Ось вращения OO' перпендикулярна основанию прямоугольной призмы

Прогноз: положение центра инерции тела:

$$X_{Cnp} = \underline{\hspace{2cm}} \text{ см}, Y_{Cnp} = \underline{\hspace{2cm}} \text{ см}$$

Если ось вращения проходит через предполагаемый центр инерции, начальная скорость шарика $45 \text{ см}/\text{с}$,

то тело совершает один оборот за _____ с

Чтобы тело вращалось больше 12 с , необходимо $N = \text{_____ оборотов}$ (минимально)

Определение X-координаты центра инерции

Начальная скорость шарика $v = \text{см}/\text{с}$	X -координата оси вращения $X_0, \text{см}$	Y -координата оси вращения $Y_0, \text{см}$	Z	Бремя вращения $t, \text{с}$	Уточнение X -координаты центра инерции $X^C, \text{см}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	Момент инерции $I, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	Начальная скорость шарика $v = \text{см}/\text{с}$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
14	14	14	14	14	14	14	14	14	14
16	16	16	16	16	16	16	16	16	16
18	18	18	18	18	18	18	18	18	18

* N – количество оборотов

4

Начальная скорость шарика $v = \text{см}/\text{с}$	X -координата оси вращения $X_0, \text{см}$	Y -координата оси вращения $Y_0, \text{см}$	Z	Бремя вращения $t, \text{с}$	Уточнение Y -координаты центра инерции $Y^C, \text{см}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	Момент инерции $I, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	Начальная скорость шарика $v = \text{см}/\text{с}$
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
12	12	12	12	12	12	12	12	12	12
14	14	14	14	14	14	14	14	14	14
16	16	16	16	16	16	16	16	16	16
18	18	18	18	18	18	18	18	18	18

№	$X^C = X_0, \text{см}$	$Y^C, \text{см}$	Z	Бремя вращения $t, \text{с}$	$l = Y_0 - Y^C, \text{см}$	$T = t/N, \text{с}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	Бремя вращения $t, \text{с}$	$Y^C, \text{см}$	Z	$l = Y^C - Y_0, \text{см}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	МодM-04	
-10	-10	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-9	-9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-8	-8	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-7	-7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-6	-6	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-5	-5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-4	-4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-3	-3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-2	-2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-1	-1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
3	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
4	4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
5	5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
6	6	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	

№	$X^C = X_0, \text{см}$	$Y^C, \text{см}$	Z	Бремя вращения $t, \text{с}$	$l = Y^C - Y_0, \text{см}$	$T = t/N, \text{с}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	Бремя вращения $t, \text{с}$	$Y^C, \text{см}$	Z	$l = Y_0 - Y^C, \text{см}$	$J, \text{кг}\cdot\text{см}^2$	$T = t/N, \text{с}$	Продолжение	
-10	-10	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-9	-9	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-8	-8	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-7	-7	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-6	-6	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-5	-5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-4	-4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-3	-3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-2	-2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
-1	-1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
2	2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
3	3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
4	4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
5	5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
6	6	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	

$Y_{Tmin} = \frac{\text{см} - Y\text{-координата оси вращения,}}{\text{для которой время вращения минимально}}$
 из таблицы для $X_o = X_C$

ModM-04

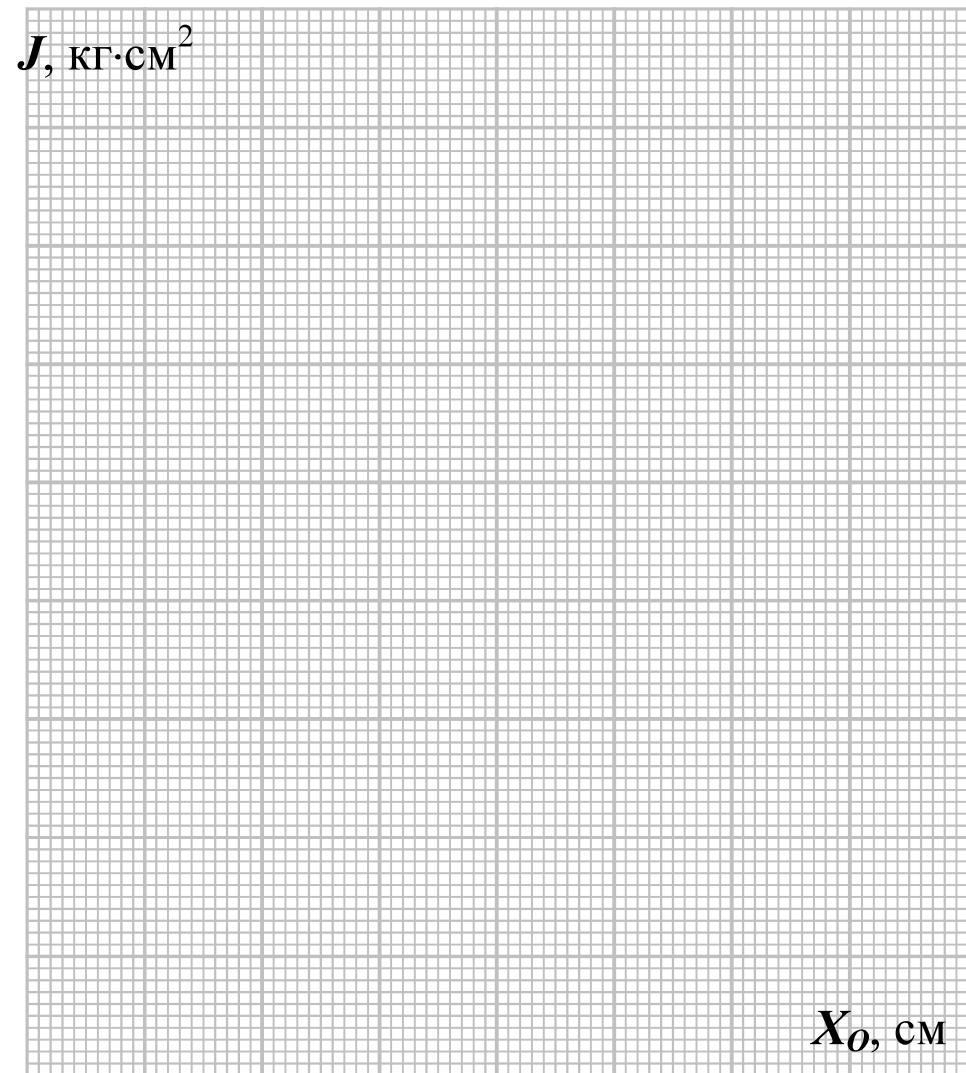
$X_{Tmin} = \frac{\text{см} - X\text{-координата оси вращения,}}{\text{для которой время вращения минимально}}$
 (из любой из трех предыдущих таблиц)

Уточненное (экспериментальное) значение X_C

Способ №1: $X_C = \underline{\hspace{2cm}}$ см (для минимального значения периода из таблицы «Уточнение X -координаты центра инерции»)

Способ № 2: $X_C = \frac{1}{2} (X_{-10} + X_{10}) - \frac{J_{-10} - J_{10}}{2m_T(X_{-10} - X_{10})} = \text{_____ см}$
 (расчет по значениям из таблицы)

График зависимости момента инерции от X -координаты оси вращения (при $Y_O = \text{const}$)



Определение Y -координаты центра инерции

Начальная скорость шарика $v =$	$X_0 = X^c + \alpha/4$, см	X -координата оси батута X^c , см	Y -координата оси батута Y^c , см	Y -координата оси батута Y_0 , см	Y -координата оси батута $Y_0 - Y^c$, см	c Бремя батута t ,	T — время падения t , с	$T = t/N$, с	Момент инерции шарика J , кг·см 2	Момент инерции шарика J , кг·см 2	cm/c
---------------------------------	-----------------------------	--	--	--	--	---------------------------	--------------------------------	---------------	---	---	------

Начальная скорость шарика $v =$ см/с

* N – количество оборотов