

Fyzikálne kyvadlo

Pre pohyb fyzikálneho kyvadla platí pohybová rovnica $J\mathcal{E} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}_g$, v skalárnom tvare

$$J \frac{d^2\varphi}{dt^2} = -mgl \sin \varphi, \quad (1)$$

kde na pravej strane je moment sily vzhľadom na os otáčania (tá je označená bodom O_1), J je moment zotrvačnosti telesa vzhľadom na os otáčania násobený uhlovým zrýchlením telesa okolo tej istej osi. m je hmotnosť telesa, l je vzdialenosť ťažiska od osi otáčania. Znamienko mínus vyjadruje, že moment sily \mathbf{M} je opačne orientovaný ako výchylka φ . Rovnicu (1) upravíme

$$\frac{d^2\varphi}{dt^2} + \frac{mgl}{J} \sin \varphi = 0 \quad (2)$$

Táto rovnica je ťažko riešiteľná a jej riešenie $\varphi(t)$ má tvar nekonečného radu. Ak si však zvolíme malú počiatočnú výchylku α_0 , výchylky α budú malé a $\sin \varphi \approx \varphi$, rovnica sa zjednoduší

$$\frac{d^2\varphi}{dt^2} + \omega^2 \varphi = 0 \quad (3),$$

$$\text{kde} \quad \omega_1 = \sqrt{\frac{mgl}{J}} \quad (4)$$

a jej riešenie bude (pri spôsobe uvedenia kyvadla do pohybu vychýlením o uhol $+\varphi_0$)

$$\varphi = \varphi_0 \cos \omega_1 t \quad (5)$$

Veličina ω je uhlová frekvencia. Medzi ňou a frekvenciou f a periódou T platia vzťahy

$\omega_1 = 2\pi f = \frac{2\pi}{T}$. Doba kmitu fyzikálneho kyvadla

$$T = \frac{2\pi}{\omega_1} = 2\pi \sqrt{\frac{J}{mgl}} \quad (6)$$

by sa môže využiť na výpočet tiažového zrýchlenia, pretože dobu kmitu vieme ľahko odmerať. Problémom je presná poloha ťažiska, t.j. dĺžka l a moment zotrvačnosti fyzikálneho kyvadla voči osi otáčania. Tieto ťažkosti sa obídu použitím reverzného kyvadla, ktoré ako ďalej uvidíme, formálne prevedie fyzikálne kyvadlo na matematické.

V tomto prípade sa naše fyzikálne kyvadlo skladá z dvoch telies, ktorých momenty zotrvačnosti sa sčítajú.

$$\text{Tyč má moment zotrvačnosti} \quad J_1 = \frac{1}{3} m_1 l_1^2$$

$$\text{Posuvný valec má moment zotrvačnosti:} \quad J_2 = m_2 l_2^2$$

m_1 je hmotnosť tyče,

m_2 je hmotnosť závažia,

l_1 je dĺžka tyče,

l_2 je vzdialenosť stredu závažia od osi otáčania.



