

سرعت صوت

پارسا رنگریز

آزمایشگاه فیزیک ۳، دانشکده فیزیک، دانشگاه صنعتی شریف

۱ مقدمه

لوله کویینک (شکل ۱) وسیله‌ای است که با استفاده از آن می‌توان پدیده تداخل امواج صوتی را بررسی کرد و طول موج را بدست آورد. سپس برای بسامد معلوم، سرعت صوت را تعیین کرد و یا با دانستن سرعت صوت، بسامد آن را تعیین کرد. این وسیله به نام فیزیکی‌دان آلمانی جورج هرمن کویینک (شکل

شکل ۱: لوله کویینک



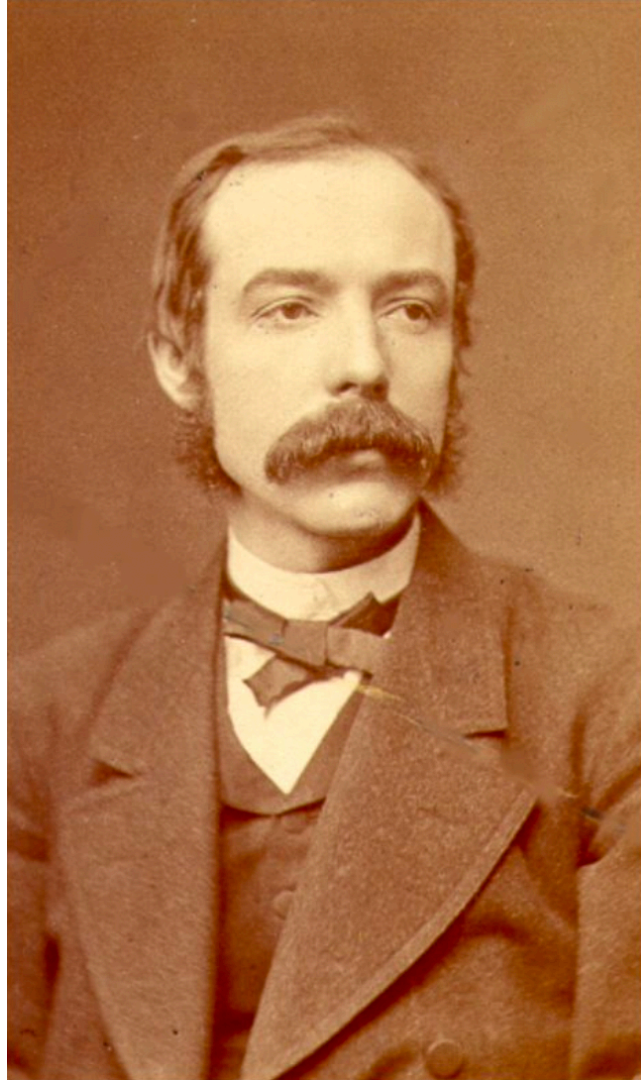
(۲) نامگذاری شده است.

۲ مدل و نظریه

اگر معادله‌های توصیف‌کننده حرکت موج خطی باشند، اصل برهم‌نهی برقرار است، یعنی تغییر مکان هر ذره در یک لحظه معین برابر است با مجموع تغییر مکان‌هایی که هر یک از موج‌ها به تنهایی به ذره می‌دهند. فرض کنیم دو موج خطی هماهنگ (تخت) با بسامد یکسان ω و اختلاف فاز $\Delta\phi$ در یک راستا منتشر می‌شوند.

$$\begin{aligned} A_1(x, t) &= A_1 e^{i(k_1 x - \omega t)} \\ A_2(x, t) &= A_2 e^{i(k_2 x - \omega t)} \end{aligned} \quad (1)$$

شکل ۲: جورج هرمن کوپینک



که k عدد موج در راستای x است:

$$|k_1| = |k_2| = k = \frac{2\pi}{\lambda} \quad (۲)$$

اگر دو موج در خلاف جهت هم حرکت کنند، $k_1 = -k_2 = k$ خواهد بود، در نتیجه

$$\begin{aligned}
 A_r &= (A_1 e^{ikx} + A_2 e^{-i(kx+\Delta\phi)}) e^{-i\omega t} \\
 &= (A_1 e^{i(kx+\Delta\phi/2)} + A_2 e^{i(kx+\Delta\phi/2)} e^{-i(\omega t+\Delta\phi/2)}) \\
 &= [(A_1 - A_2) e^{i(kx+\Delta\phi/2)} + A_2 (e^{i(kx+\Delta\phi/2)} + e^{-i(kx+\Delta\phi/2)})] e^{-i(\omega t+\Delta\phi/2)} \\
 &= A_{r1} e^{i(kx-\omega t)} + A_{r2} \cos(kx + \Delta\phi/2) e^{-i(\omega t+\Delta\phi/2)}
 \end{aligned} \tag{۳}$$

که دامنه موج تخت $A_{r1} = A_1 - A_2$ و دامنه موج ایستاده برابر است با

$$A_{r2} \cos(kx + \Delta\phi/2) = 2A_2 \cos(kx + \Delta\phi/2) \tag{۴}$$

بنابراین حاصل برهم‌نهی دو موج تخت با بسامد یکسان ω ، اختلاف فاز $\Delta\phi$ و عدد موج یکسان که در خلاف جهت هم حرکت می‌کنند و دامنه‌های آن‌ها متفاوت است، یک موج تخت و یک موج ایستاده خواهد بود. اگر دامنه دو موج یکسان باشد، یعنی:

$$A_1 = A_2 \tag{۵}$$

حاصل برهم‌نهی دو موج فقط موج ایستاده خواهد بود و دامنه موج تخت برابر صفر است. در لوله کویپنک، موج صوت به دو مولفه همدوس تقسیم می‌شود، این دو مولفه پس از حرکت در خلاف جهت همدیگر، با هم ترکیب شده و به آشکارساز می‌رسند. اگر مسیری که مولفه‌های موج طی می‌کنند یکسان باشد، دامنه آن‌ها برابر خواهد بود، یعنی

$$A_1 = A_2 \tag{۶}$$

و موج حاصل از برهم‌نهی آن‌ها موج ایستاده است. با افزایش اختلاف مسیر دو مولفه، A_2 کاهش می‌یابد، یعنی دامنه موج ایستاده کم شده و دامنه موج تخت افزایش می‌یابد. از معادله ۴ قسمت حقیقی موج برابری برابر است با:

$$P = (A_1 - A_2) \cos(kx - \omega t) + 2A_2 \cos(kx + \Delta\phi/2) \tag{۷}$$

اگر آشکارساز در $x = 0$ قرار داده شود:

$$P = (A_1 - A_2) \cos(\omega t) + 2A_2 \cos(\Delta\phi/2) \cos(\omega t + \Delta\phi/2) \tag{۸}$$

در حد $A_1 \approx A_2$ دامنه موج برابری تقریباً برابر است با:

$$2A_2 \cos(\Delta\phi/2) \tag{۹}$$

و دامنه موج به ازای

$$\Delta\phi/2 = (2n + 1)\pi/2, \quad n = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \tag{۱۰}$$

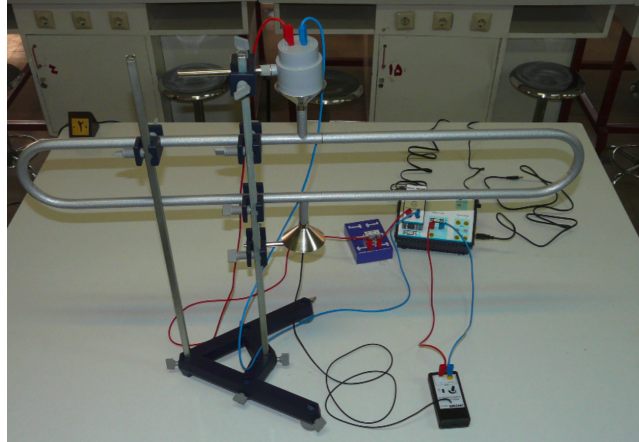
کمینه خواهد شد. اختلاف فاز برای دو کمینه متوالی برابر 2ϕ خواهد بود. بنابراین اگر اختلاف مسیر دو مولفه $2\Delta d$ باشد:

$$k \times 2\Delta d = 2\pi \implies 2\Delta d = \lambda \tag{۱۱}$$

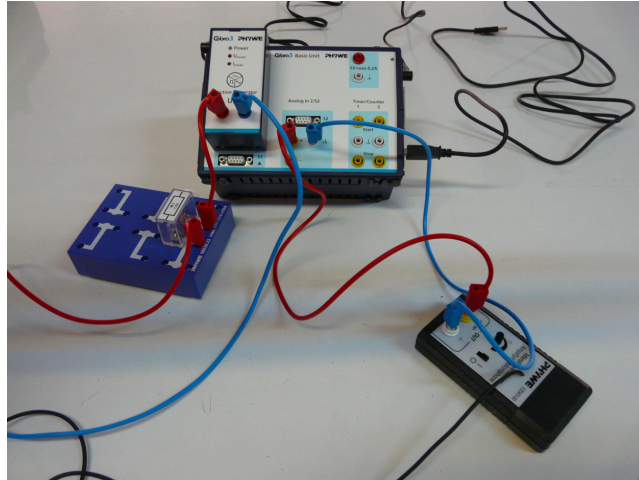
۳ وسایل آزمایش

دستگاه کبرا ۳، نوسان ساز برای اتصال به دستگاه کبرا ۳، لوله کوبینک، بلندگو، میکروفون، میله برای نگه داشتن میکروفون، پایه مثلثی شکل، میله به طول ۶۳ سانتی متر (۲ عدد)، گیره نود درجه (۵ عدد)، مقاومت ده اهمی، جعبه اتصال و سیم رابط (۵ عدد).

شکل ۳: آزمایش لوله کوبینک



شکل ۴: نحوه اتصال سیم‌ها



۴ روش آزمایش

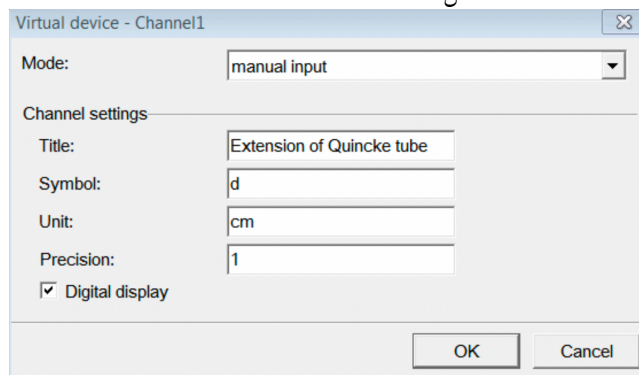
مطابق شکل ۳ و ۴ مدار آزمایش را ببندید. نوسان‌ساز متصل به دستگاه کبرا ۳ موج با بسامدهای مختلف تولید می‌کند که با وصل کردن آن به بلندگو امواج صوتی در لوله کوپینگ تولید می‌شود. میکروفون متصل به دستگاه کبرا ۳ شدت موج حاصل از تداخل امواج صوتی در لوله کوپینگ را به دستگاه کبرا ۳ منتقل می‌کند.

کابل USB دستگاه کبرا ۳ را به کامپیوتر متصل کرده و برنامه Measure را اجرا کنید. از نوار بالا روی Gauge کلیک کرده و گزینه PowerGraph را انتخاب کنید. صفحه‌ای مانند شکل ۵ باز خواهد شد. با کلکی کردن روی گزینه Channel در پنجره Device Virtual صفحه‌ای باز می‌شود، پارامترهای این صفحه را درست مانند شکل ۶ تنظیم کنید. در شکل ۵ روی FunctionGenerator

شکل ۵: ایجاد صفحه VirtualDevice



شکل ۶: صفحه Virtual-Device



کلیک کنید. پنجره‌ای مانند شکل ۷ باز خواهد شد. در این پنجره نوع موج و بسامد آن را تعیین می‌کنیم. پارامترها را دقیقاً مانند شکل ۷ تنظیم کنید. در شکل ۵ روی *AnalogIn2/S2* کلیک کنید. پنجره‌ای

شکل ۷: تنظیمات نوسان‌ساز

Cobra3 Basic-Unit - Module port

Module: Function generator (12111.01)

Module settings

Mode of operation: static

Signal settings

Signal type: Voltage

Signal form: Sine

Amplitude: 3000 mV

Frequency: 6000 Hz

DC-Offset: 0 mV

ChannelCurrent

Label: I

Averaging

Digital display

Channel amplitude

Label: U

Digital display

Channel frequency

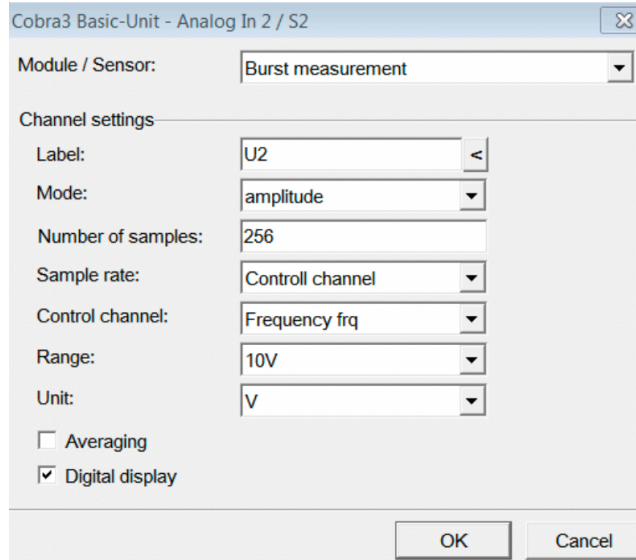
Label: frq

Digital display

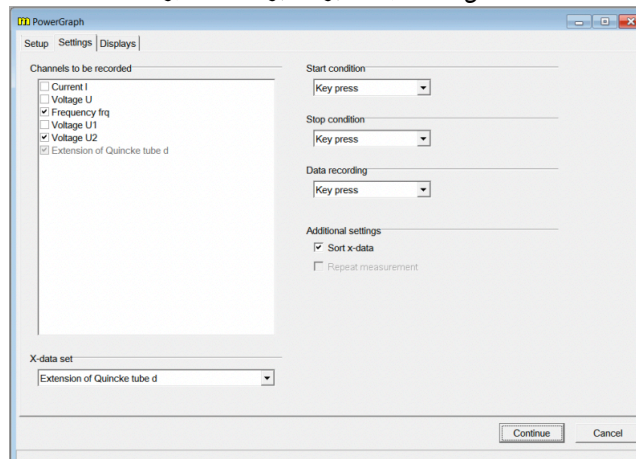
OK Cancel

مانند شکل ۸ باز خواهد شد، در این پنجره می‌توان تنظیمات لازم برای ثبت شدت موج به وسیله میکروفون را انجام داد. پارامترها را دقیقاً مانند شکل ۸ تنظیم کنید. در شکل ۵ از نوار بالا روی *Displays* کلیک کنید. پنجره‌ای مانند شکل ۱۰ باز خواهد شد، با انتخاب *newdisplay* در قسمت *Diagram* صفحه جدیدی برای تنظیم پارامترهای نمودار باز خواهد شد، پارامترها را دقیقاً مانند شکل ۱۰ تنظیم کنید. میکروفون را روشن کنید و تقویت کننده آن را روی مقدار متوسط قرار دهید. پس از تنظیمات لازم برنامه

شکل ۸: تنظیمات نوسان‌ساز

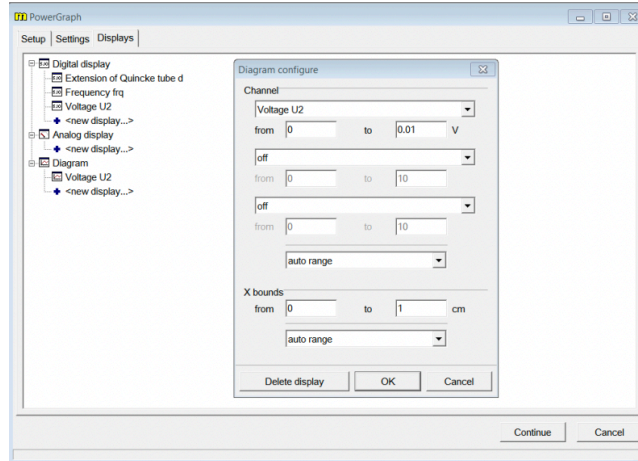


شکل ۹: تنظیمات برنامه برای اندازه‌گیری



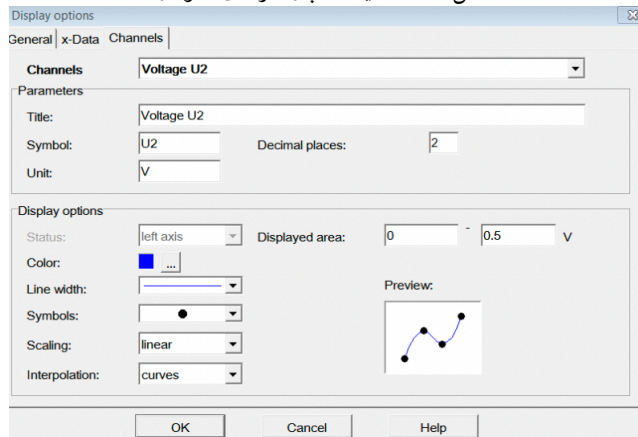
و انتخاب بسامد در شکل ۵ روی *Continue* کلیک کنید. بازوی متحرک لوله کوپینگ را روی اولین درجه بندی حک شده قرار داده و در صفحه باز شده عدد صفر را وارد کنید. ورودی دکمه *SaveValue* کلیک کنید. اکنون Δd را افزایش دهید و قسمت قبل را تکرار کنید. پس از مشاهده حداقل چهار کمینه روی دکمه *StopMeasurement* کلیک کنید. برای نمودار رسم شده روی دکمه *DisplayOptions* کلیک کنید و با انتخاب *Channels* صفحه‌ای مانند شکل ۱۱ باز خواهد شد، در این صفحه می‌توان منحنی حاصل از درونیابی نقاط ثبت شده را رسم

شکل ۱۰: تنظیمات پارامترهای نمودار



کرد. پارامترها را مانند شکل ۱۱ تنظیم کنید. برای منحنی رسم شده با استفاده از Survey فاصله بین

شکل ۱۱: تنظیمات پارامترهای نمودار



چهار بیشینه یا کمینه را بدست آورید. با تقسیم کردن عدد به دست آمده بر سه، Δd و در نتیجه λ بدست می‌آید. نتایج حاصل را در جدول ۱ یادداشت کنید. مطابق جدول ۱ بسامد کوچ را با استفاده از پنجره *FunctionGenerator* تغییر دهید و طول موج را بدست آورید.

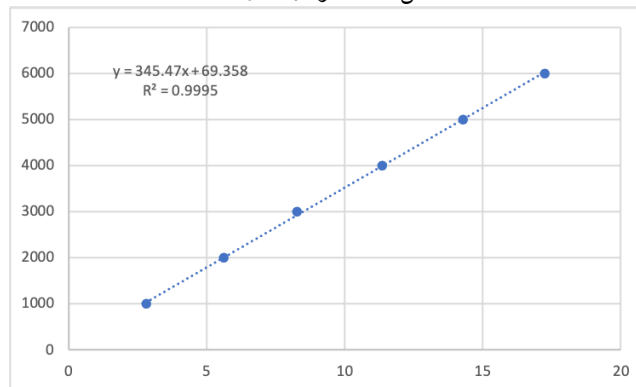
۵ جدول داده‌ها

جدول ۱: تغییرات طول موج بر حسب بسامد

| | | | | | | |
|-------|-------|-------|--------|--------|--------|---------------------|
| 1000 | 2000 | 3000 | 4000 | 5000 | 6000 | $\nu(Hz)$ |
| 17.8 | 8.9 | 6.1 | 4.4 | 3.5 | 2.9 | $\Delta d(cm)$ |
| 0.356 | 0.178 | 0.121 | 0.088 | 0.07 | 0.058 | $\lambda(m)$ |
| 2.809 | 5.618 | 8.264 | 11.346 | 14.286 | 17.241 | $1/\lambda(m^{-1})$ |

۶ نمودار داده‌ها

شکل ۱۲: نمودار جدول ۱



۷ خطا

به طور کلی اگر y یک تابعی از x_i تا x_n باشد و برای هر کدام از x_i ها، $\langle x_i \rangle$ و Δx_i مشخص باشند، آنگاه Δy اینگونه محاسبه می‌شوند:

$$\Delta y = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \Delta x_i \right)^2} \quad (12)$$

بنابراین در تمامی جداولی که میانگین حساب می‌شده این مقدار خطا محاسبه گشته و سپس با خطای دستگاه‌ها مقایسه شده و بیشینه این خطا بعنوان خطا گزارش شده است. برای محاسبه خطای خط برازش در نمودارها می‌توان نوشت:

$$\Delta b = b \sqrt{\frac{1}{n-2} \left(\frac{1}{R^2} - 1 \right)} \quad (13)$$

۸ نتیجه‌گیری

از روی شیب می‌توان سرعت را بدست آورد. بنابراین داریم:

$$v_{sound} = 345 \pm 4m/s \quad (۱۴)$$