Pendolo

Mussini Simone, Ruscillo Fabio, Musi Francesco

1 Richiami teorici

Il pendolo semplice è un sistema costituito da un filo inestensibile di lunghezza L di massa trascurabile a cui è appesa una massa m, che all'occorrenza può essere spostata dalla posizione verticale di equilibrio e dare origine ad un moto oscillatorio.

Trascurando l'attrito con l'aria, sulla massa agisce soltanto la forza peso. L'equazione del moto si ottiene egualiando la compnente normale della forza rispetto al filo, alla formula generica per la forza centripeta di un moto circolare con raggio = L. Risulta essere un moto armonico soltanto per le piccole oscillazioni, cioè quando si può approssimare $sin(\theta) = \theta$, dove θ è l'angolo che il filo forma con la verticale.

$$F_t = -mgsin(\theta)\hat{t} = mL\ddot{\theta} \rightarrow \frac{d^2\theta}{dt^2} = -\omega^2\theta$$
 (1)

Dove $\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$ è la pulsazione, che dipende non dalla massa m, ma soltanto dalla lunghezza del filo e accelerazione di gravità.

Il periodo di una oscillazione risulta: $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$.

2 Obbiettivi

Gli obbiettivi di questo esperimento sono: verificare l'indipendenza del periodo T, tenendo L costante, dall'ampiezza delle oscillazioni e dalla massa; verificare la relazione quadratica tra L e T; verificare il valore g tramite na linearizzazione (quadratica) della legge del periodo.

3 Strumenti

- Piedistallo
- filo inestensibile
- Masse calibrate
- Cronometro
- Goniometro

4 Procedimento di misura

Il setup dell'esperimento è costituito da un piedistallo a cui è collegato un filo inestensibie regolabile in lunghezza tramite una vite. Nell'estremità superiore è presente un goniometro, solidale con il piedistallo, che permette di sapere l'angolo delle oscillazioni. All'estremità inferiore del filo è collegata una spilla che permette di variare la massa appesa.

Disponiamo di 5 masse che pesano: 66.3g, 37.2g, 22.2g, 16.8g, 12.5g.

Sui dati presi con il cronometro, consideriamo l'errore umano nella misura dei tempi, ossia un decimo di secondo, maggiore dell'errore strumentale. Nella misura degli angoli con il goniometro, tenimao l'errore trumentale.

Abbiamo notato che la lunghezza del filo, aumenta all'aumentare della massa. Tuttavia la discrepanza tra allungamento massimo e minimo è minore della somma dei rispettivi errori $(\pm 0.2cm$ su ogni misura), quindi possiamo approssimarlo a filo inestensibile.

Le masse le assumiamo note essendo l'ordine di grandezza dell'errore relativo trascurabile.

Per aumentare la precisione delle misure, è opportuno misurare 10 periodi alla volta. Infatti, visto che un periodo è nell'ordine di 1 secondo, misurando un oscillazione alla volta, con l'errore umano si avrebbe un errore relativo dell'ordine del 10%, troppo alto. Invece essendo 10T nell'ordine di 10 secondi, l'errore relativo scende all'1% circa.

È importante anche avere L > 1m, in modo che le oscillazioni non siano troppo brevi, sempre per tenere basso l'errore relativo.

5 Misura di T

5.1 Stima dell'ordine di grandezza dell'errore di T

Il cronometro con sui si sono registrati i tempi, ha una sensibilità al centesimo di secondo, ed inoltre i tempi di reazione umani sono dell'ordine del decimo di secondo. L'ordine di grandezza del periodo del pendolo per piccole oscillazioni, considerando un filo di lunghezza $L \approx (1,000 \pm 0.001) m$, e usando $g_{tab} = (9.80665 \pm 0.00001) m/s^2$, è

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g_{tab}}} \approx 2.00 \ s$$

Per cui $T \approx (2.0 \pm 0.1)~s$ dal quale si calcola un errore relativo sul periodo pari a

$$\frac{\Delta T}{T} = 5.0\%$$

Poichè il moto è periodico, si può sfruttare il fatto che misurando $10T\approx (20.0\pm 0.1)~s,$ l'errore relativo sul periodo diventerebbe $\frac{\Delta T}{T}=0.5\%$

5.2 Distribuzione Gaussiana

Si verifica che le misure di 10T seguano effettivamente una distribuzione Gaussiana, effettuando N=30 misure con la stessa massa M=0.0222 kg. Fissati $L=(1.097\pm0.002)$ m, $g_{tab}=(9.80665\pm0.00001)$ m/s^2 e $\Phi_{max}=8^o$ si riportano i dati nella seguente tabella:

10T(s)	N
20.67 ± 0.01	1
20.72 ± 0.01	1
20.76 ± 0.01	1
20.87 ± 0.01	1
20.93 ± 0.01	1
21.00 ± 0.01	2
21.07 ± 0.01	1

21.09 ± 0.01	2
21.13 ± 0.01	2
21.14 ± 0.01	1
21.16 ± 0.01	2
21.20 ± 0.01	1
21.25 ± 0.01	2
21.26 ± 0.01	3
21.27 ± 0.01	1

21.33 ± 0.01	2
21.42 ± 0.01	1
21.43 ± 0.01	1
21.52 ± 0.01	2
21.59 ± 0.01	1
21.78 ± 0.01	1
TOT	30

Tabella 1 : Nella prima colonna sono riportati i valori registrati di 10T, nella seconda la frequenza delle singole misure.

Tramite l'uso della calcolatrice si sono ottenuti i seguenti valori

• Valore medio: $\overline{x} = \overline{10T} = 21.18633$

• Deviazione standard: $\sigma_x = 0.2537$

• Numero di vincoli: v = 1

• Test del chi quadro: $\chi^2 = 0.19577$

Quindi l'errore sul valore medio è dato da:

 $\Delta(\overline{10T}) = \frac{\sigma_x}{\sqrt{N}} = 0.046 \approx 0.05 \ s$

3

Suddividendo i dati in 4 classi, si ottiene il seguente istogramma:

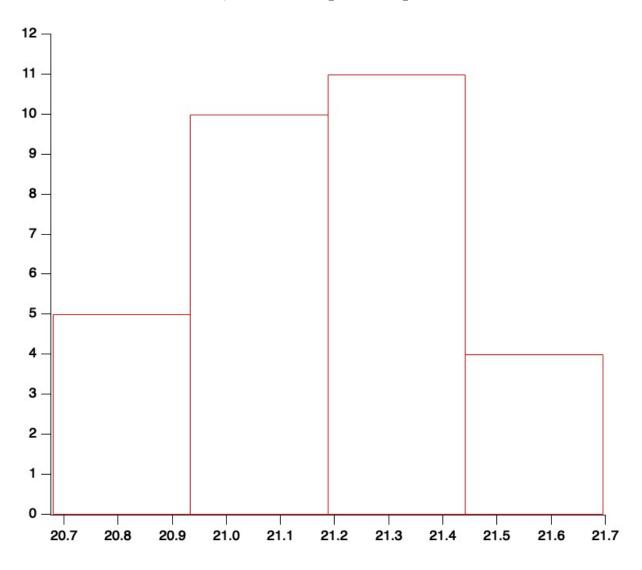


Figura 1: L'Istogramma presenta 4 classi, ciascuna con la relativa frequenza (asse y)

La confidenza ottenuta, consultando la relativa tabella, è compresa tra il 25% ed il 50%, quindi i valori di 10T misurati sono compatibili con un campione Gaussiano.

6 Misura di M

Tramite una bilancia elettronica con sensibilità al decigrammo, sono state pesate le masse campione:

N^o	Massa M (kg)
1	0.0663 ± 0.0001
2	0.0372 ± 0.0001
3	0.0222 ± 0.0001
4	0.0168 ± 0.0001
5	0.0125 ± 0.0001

Tabella 2: In Tabella sono riportate le masse campione

Si considerano le masse come note, quindi con ordine di grandezza dell'errore relativo < 0.1%. Per questa ragione, si assumono le masse aventi incertezza nulla.

7 Misura di L

Si è poi passati al calcolo della lunghezza del filo al variare della massa appesa. Le misure registrate, tramite un metro a nastro con sensibilità al millimetro, sono le seguenti:

N^o	Massa M (kg)	Lunghezza L (m)
1	0.0663 ± 0.0001	1.103 ± 0.002
2	0.0372 ± 0.0001	1.099 ± 0.002
3	0.0222 ± 0.0001	1.097 ± 0.002
4	0.0168 ± 0.0001	1.096 ± 0.002
5	0.0125 ± 0.0001	1.095 ± 0.002
6	0.0000	1.094 ± 0.002

Tabella 3: In Tabella sono riportate le masse campione e le diverse lunghezze del filo misurate con i rispettivi errori

Come si può osservare dalla Tabella 3, la lunghezza del filo a riposo è $L_0 = (1.094 \pm 0.002) m$. Si noti come tutte le lunghezze siano ocnfrontabili, tranne quella corrispondente alla N^o 1, che vale $L_1 = (1.103 \pm 0.002) m$, che per questa ragione si scarta.

Inoltre si osservi come l'errore relativo $\frac{\Delta L_i}{L_i}$, con i=0,1,2,3,4,5, è circa dello 0.1%.

8 Indipendenza di T da Φ_{max}

Per mostrare per quale intervallo angolare vale l'indipendenza di T dall'ampiezza massima, sono state effettuate 6 misure di dieci periodi, mantenendo la stessa massa $M=(0.0663\pm0.0002)~kg$ durante tutte le misurazioni, e variando l'angolo, misurato tramite un goniometro posto all'estremità dell'asta rigida che sorregge il pendolo.

Le misure sono state fatte per angoli di $\Phi_{max1} = (5^o \pm 1^o)$, $\Phi_{max2} = (10^o \pm 1^o)$, $\Phi_{max3} = (15^o \pm 1^o)$, $\Phi_{max4} = (20^o \pm 1^o)$, $\Phi_{max5} = (25^o \pm 1^o)$, $\Phi_{max6} = (30^o \pm 1^o)$.

Importante ricordare che la formula per calcolare il periodo T' anche per angoli non piccoli, arrestandoci al secondo termine dallo sviluppo in serie, è data da:

$$T' = 2\pi \sqrt{\frac{L_1}{g_{tab}}} \left(1 + \frac{1}{4} \sin^2 \left(\frac{\Phi_{max}}{2} \right) \right)$$

I risultati sono riportati nella seguente tabella:

	Φ_{max1}	Φ_{max2}	Φ_{max3}	Φ_{max4}	Φ_{max5}	Φ_{max6}
10T	21.31 ± 0.05	21.30 ± 0.05	21.25 ± 0.5	21.19 ± 0.05	21.16 ± 0.05	21.60 ± 0.05
T	$2,13 \pm 0.05$	2.13 ± 0.05	2.12 ± 0.5	2.12 ± 0.05	2.12 ± 0.05	2.16 ± 0.05
T'	$2,11 \pm 0.05$	2.12 ± 0.05	2.14 ± 0.5	2.17 ± 0.05	2.21 ± 0.05	2.25 ± 0.05

Tabella 4:

Confontando i valori del periodo Tmisurati, e i valori teorici T

9 Relazione tra T ed L

10 Misura di g