

Analisis movimiento de un pendulo

Francisco Carruthers, Facundo Firpo y Joel Jablonski

{fcarruthers, ffirpo, jjablonski}@udesa.edu.ar

Fisica I, tutorial Vinograd

2do Semestre 2024

Resumen

Se investigó el movimiento de un péndulo simple variando la longitud de la cuerda y la masa del péndulo. El objetivo principal fue registrar y caracterizar su trayectoria, determinar el rango angular donde se cumplen las condiciones de pequeñas oscilaciones, calcular la frecuencia de oscilación y estimar la gravedad efectiva. Primero, se mantuvo una longitud fija de cuerda, variando los ángulos iniciales con diferentes masas, y luego se analizó cómo la longitud de la cuerda afecta el movimiento al fijar el ángulo y la masa. La gravedad efectiva obtenida fue de $(9.5 \pm 0.6)\text{m/s}^2$ que tiene sentido ya que incluye a la gravedad real. Además, evaluamos la influencia de los parámetros sobre la frecuencia de oscilación (ω) del péndulo, concluyendo que, aunque la masa no altera la frecuencia, la longitud sí lo hace; los valores obtenidos fueron $(0.75 \pm 0.02), \text{s}^{-1}$ para $(42 \pm 0.1), \text{cm}$, $(0.98 \pm 0.02), \text{s}^{-1}$ para $(26 \pm 0.1), \text{cm}$ y $(1.3 \pm 0.02), \text{s}^{-1}$ para $(15 \pm 0.1), \text{cm}$. Finalmente, se identificó el rango de ángulos donde se cumplen pequeñas oscilaciones, siendo de aproximadamente ángulos menores a 25° .

1. Introducción

El estudio del péndulo simple ha sido fundamental en la comprensión de la dinámica oscilatoria y los principios físicos básicos que la rigen. A través de este experimento, se analizaron los efectos de variables clave, como el ángulo inicial, la longitud de la cuerda y la masa del péndulo, sobre el periodo de oscilación y la frecuencia angular. Asumiendo pequeñas oscilaciones se puede encontrar una ecuación para describir el movimiento del péndulo.

$$\phi(t) = A \cdot \cos(\omega t + \varphi) \quad (1)$$

Donde A y φ son determinados por las condiciones iniciales. ω , la frecuencia de un péndulo simple esta dada por:

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{L}} \quad (2)$$

$$T = 2\pi \frac{1}{\omega} \quad (3)$$

Esta ecuación asume que el péndulo oscila en el régimen de pequeñas oscilaciones, donde el ángulo de desplazamiento es pequeño y la fuerza restauradora es proporcional al desplazamiento. Donde podemos definir que $\sin(\phi) \approx \phi$ para ángulos pequeños. En la practica intentamos verificar esta aproximación y encontrar hasta que ϕ se cumple variando los ángulos iniciales y comparando el movimiento con el esperado.

La ecuación 3 indica que este es independiente tanto de la masa del péndulo como de su ángulo inicial en el régimen de pequeñas oscilaciones, pero depende de la longitud de la cuerda.

«“¡HEAD Esto sugiere que sugiere que, al reducir la longitud de la cuerda, la frecuencia angular aumentará, reflejando un ciclo de oscilación más rápido. ===== Asimismo, la frecuencia angular ω se puede expresar en términos del periodo como:

»”

$$\omega = \frac{1}{T} \quad (4)$$

»”Esto sugiere que, al reducir la longitud de la cuerda, la frecuencia angular aumentará, reflejando un ciclo de oscilación más rápido. ”»¿554ae75bf67c909731848e6d4d595426a95f845d

Este informe abordará el desarrollo experimental, los métodos de análisis de los datos y la discusión de los resultados, con el fin de proporcionar una comprensión detallada del comportamiento oscilatorio de un péndulo y su relación con los parámetros físicos involucrados.

2. Practica experimental

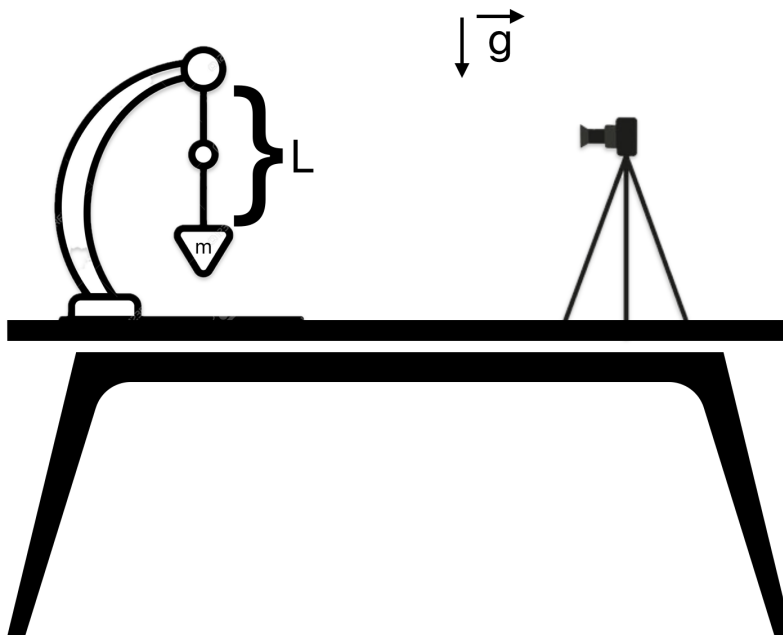


Figura 1: Esquema del experimento donde m y el largo de la cuerda son variables

Para llevar a cabo el experimento, dispusimos de un sistema compuesto por una masa, una soga y una cámara, que nos permitió construir un péndulo simple y grabar sus movimientos. El esquema del sistema se muestra en la Figura 1. La masa y la longitud de la soga se pueden variar, lo que nos permitió experimentar con diferentes condiciones iniciales y observar sus efectos en el comportamiento del péndulo simple.

Para la obtención de datos, utilizamos un teléfono para filmar los movimientos del péndulo y posteriormente analizamos los videos con el programa *Tracker*, que permite seguir una masa específica en función del tiempo y registrar su posición. Para obtener una referencia de distancia, colocamos una cinta métrica en el fondo de cada video, permitiendo al programa calibrar la relación entre píxeles y distancia real y, así, establecer la posición de la masa con precisión.

Una vez construido el sistema, procedimos con el experimento. Primero, mantuvimos una masa constante de (23 ± 1) g y una longitud de soga de (42.0 ± 0.1) cm y variamos los ángulos iniciales, utilizando valores de $\theta = \{55^\circ, 45^\circ, 25^\circ, 15^\circ, 10^\circ\} \pm 1^\circ$. Estos datos nos permitieron analizar el rango angular en el que se cumplen las condiciones de pequeñas oscilaciones, de modo que el péndulo se pueda modelar como un movimiento armónico simple.

Para el siguiente análisis, empleamos un largo fijo de (42.0 ± 0.1) cm, un ángulo inicial de $(25 \pm 1)^\circ$ y variamos la masa, usando valores de $m = (5 \pm 1)$ g, $m = (23 \pm 1)$ g y $m = (72 \pm 1)$ g. El objetivo de este experimento fue estudiar el impacto de la masa en la frecuencia de oscilación del péndulo simple. Además, experimentamos manteniendo constantes la masa y el ángulo (con valores de $m = (23 \pm 1)$ g y $\theta = (25 \pm 1)^\circ$) y variando la longitud de la soga con valores de $L = (42.0 \pm 0.1)$ cm, $L = (26.0 \pm 0.1)$ cm

y $L = (15.0 \pm 0.1)$ cm. Esto nos permitió analizar la dependencia de la frecuencia de oscilación con respecto a la longitud de la sogá.

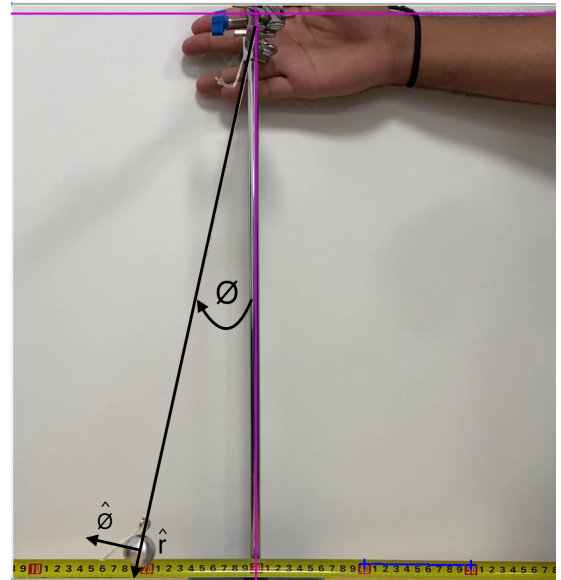
Finalmente, con los datos obtenidos y utilizando las ecuaciones de período y frecuencia del péndulo simple, calculamos la gravedad efectiva.

Los errores que tuvimos en cuenta fueron los siguientes:

- Error en la medición del largo de la sogá: 0.1cm
- Error en la medición del ángulo inicial: 1°
- Error en la posición de la bolita: 1cm (radio de la bolita)
- Error en la masa de la bolita: $1g$

Para medir la sogá usamos un metro que tiene marcas cada 0.1 cm por lo que ese es nuestro error. Para el ángulo usamos trigonometría y calculamos la distancia del centro del péndulo necesaria para que el ángulo sea el deseado, al tener un error de 1cm en la medición de la distancia, el error en el ángulo es de 1° . Por último, el error en la posición de la bolita es debido a que el programa *Tracker* no sigue perfectamente el centro de la bolita, por lo que tenemos un error de 1cm que representa el radio de la bolita.

Para seguir la trayectoria descargamos los videos de los experimentos y los abrimos en el programa *Tracker*. Luego, seleccionamos la masa y seguimos su trayectoria en función del tiempo usando un feature que ofrece la aplicación. También, definimos un sistema de coordenadas polares con el origen en el inicio de la sogá. Para determinar distancias en el video, colocamos una cinta métrica en el fondo de la escena y calibramos el programa para que pueda determinar distancias en el video.



3. Resultados

A partir de las mediciones obtenidas, buscamos estimar una gravedad efectiva mediante el análisis de la pendiente en la gráfica de T^2 frente a la longitud L , considerando que esta pendiente corresponde a:

$$T^2 = \frac{4\pi^2}{g} L \quad (5)$$

Este enfoque permite no solo una estimación experimental de g , sino también la evaluación de la precisión de nuestro sistema.

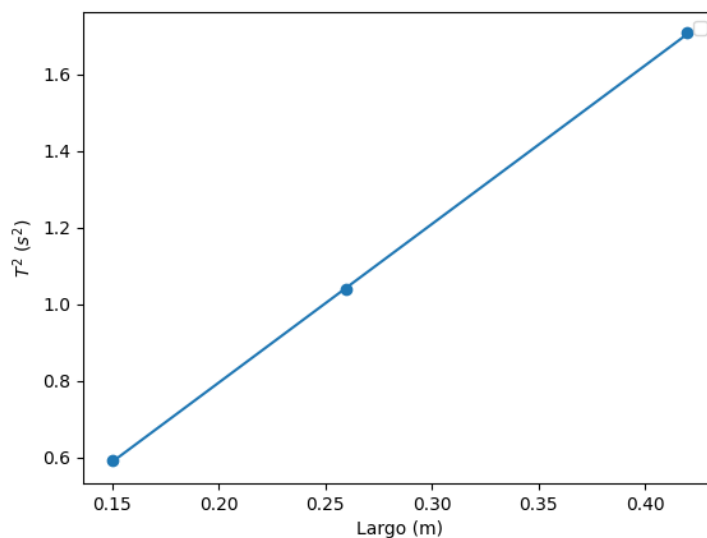


Figura 2: Regresión lineal de T^2 vs L para estimar la gravedad

Despejando g de la pendiente de la recta obtenemos: $g = 9.5 \pm 0.6 m/s^2$. Este parámetro incluye a la gravedad real y a los errores de medición del experimento.

A continuación, analizamos la relación entre el periodo de oscilación y la longitud de la soga. Dejando fijos la masa ($23 \pm 1g$) y el ángulo inicial ($25 \pm 1^\circ$) obteniendo los siguientes resultados:

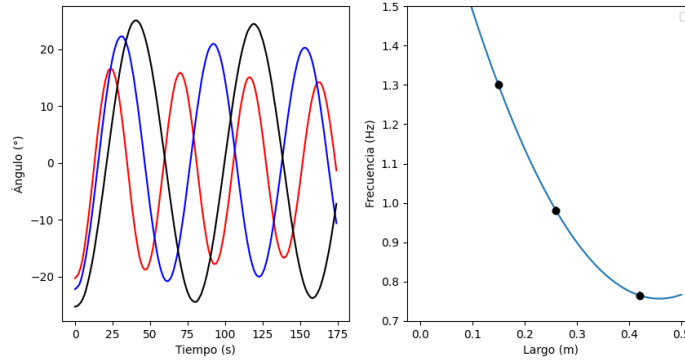


Figura 3: Posición de la masa en función del tiempo para distintos largos de sogá

Se puede observar como el largo de la sogá afecta la frecuencia del movimiento. A mayor largo, menor frecuencia. Esto se debe a que la bolita recorre una mayor distancia. Sabemos que la longitud de arco está definida como $d = r\theta$, por lo que a mayor longitud de sogá, mayor longitud de arco recorre la bolita.

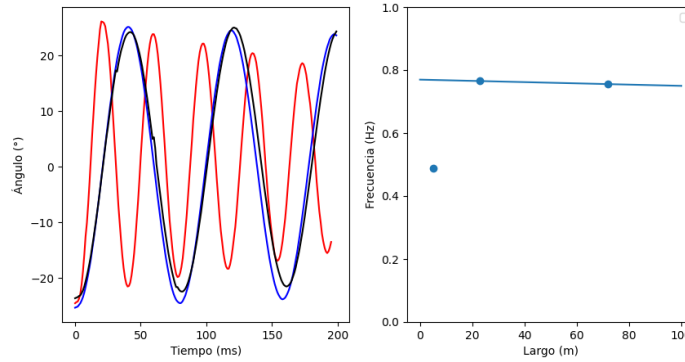


Figura 4: Posición de la masa en función del tiempo para distintas masas

Se puede observar como la masa de la bolita no afecta la frecuencia del movimiento excepto cuando la masa es chica. Esto se debe a que en el experimento la sogá no es perfectamente rígida, por lo que, al tener poca masa, el movimiento de la sogá se deforma.

Luego, variamos los ángulos iniciales dejando fijo la masa ($23 \pm 1g$) y largo de la sogá ($42 \pm 0.1cm$) para poder analizar la suposición de pequeñas oscilaciones. Para los distintos ángulos iniciales se obtuvieron los siguientes resultados:

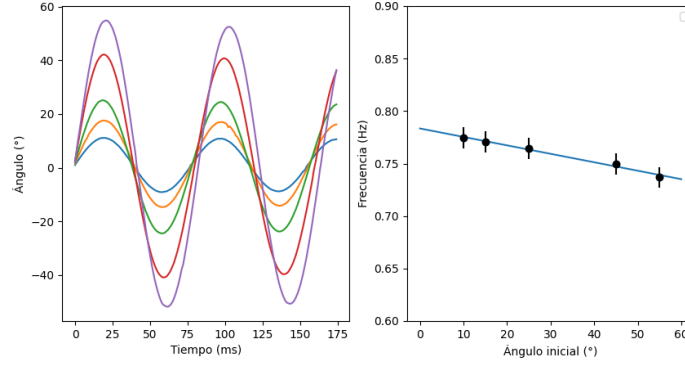


Figura 5: Posición de la masa en función del tiempo para distintos ángulos iniciales

Se puede observar como la amplitud del movimiento no afecta la frecuencia del mismo.

Para determinar el rango de ángulos en el cual se cumple la aproximación de pequeñas oscilaciones en el péndulo, calculamos el error cuadrático medio (ECM) entre las trayectorias experimentales medidas y las trayectorias obtenidas mediante la aproximación lineal.

$$\text{ECM} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2$$

Donde y_i es la posición de la masa en el tiempo i medida experimentalmente y \hat{y}_i es la posición de la masa en el tiempo i calculada mediante la aproximación de pequeñas oscilaciones.

El valor del ECM se presenta en la Figura 6, donde se observa cómo varía con el ángulo inicial.

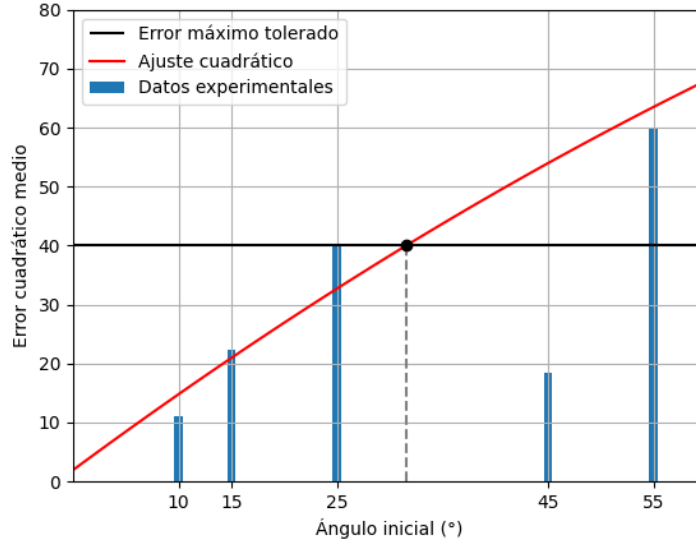


Figura 6: Error cuadrático medio bajo la aproximación de pequeñas oscilaciones con $m = (23 \pm 1)$ g y $L = 42.0 \pm 0.1$ cm.

Observando el gráfico de la Figura 6, determinamos que la aproximación de pequeñas oscilaciones es válida hasta aproximadamente 25° , para determinar el ángulo máximo que cumple esta condición realizamos un ajuste cuadrático el cual representa una predicción del error para los distintos θ y definimos un error máximo de 40, como se observa en el gráfico, el error de 25° está por encima del ajuste cuadrático, esto se debe a los errores de mediciones, una observación que tuvimos sobre las mediciones es que el error para la trayectoria con ángulo inicial de 45° es bastante buena, sin embargo esto no es correcto ya que debido al ángulo de la cámara y el movimiento imperfecto del péndulo provocó que esta trayectoria sea mejor de lo que debería haber sido. Este resultado sugiere que, para ángulos iniciales menores a 25° , la trayectoria experimental se aproxima adecuadamente a la predicha por la teoría de oscilaciones pequeñas, cumpliendo así con las condiciones lineales esperadas.

4. Conclusiones

Se investigó el comportamiento de un péndulo simple y su relación con la longitud de la cuerda y la masa del péndulo, confirmando que bajo la asunción de pequeñas oscilaciones la frecuencia de oscilación depende únicamente de la longitud. La gravedad efectiva obtenida fue de $(9.5 \pm 0.6) \text{ m/s}^2$, consistente con el valor teórico esperado el cual es 9.8 m/s^2 . Se observaron frecuencias angulares (ω) de $(0.75 \pm 0.02) \text{ s}^{-1}$ para 42 cm, $(0.98 \pm 0.02) \text{ s}^{-1}$ para 26 cm y $(1.3 \pm 0.02) \text{ s}^{-1}$ para 15 cm, corroborando la relación inversa entre longitud y frecuencia con los valores teóricos, observamos que nuestros resultados son acertados de nuestro rango de error. Adicionalmente, se determinó que el rango de ángulos donde se cumplen las condiciones de pequeñas oscilaciones es aproximadamente hasta 25° .

Estos resultados reafirman los principios de la dinámica oscilatoria y respaldan la aplicación del modelo de pequeñas oscilaciones en el estudio de sistemas físicos similares.