

**Objetivo de la guía:** Determinación de la aceleración de la gravedad utilizando un plano inclinado.



*Esta práctica se realizará en los laboratorios del Edificio Tecnológico. Esté atento a las normas de seguridad y a las indicaciones. Ante cualquier indicio de riesgo o accidente se solicita informar inmediatamente al docente a cargo o llamar a los internos: Enfermería: \*\*5; Seguridad \*\*1; Técnicos de Laboratorio \*\*4*

## TRABAJO PRÁCTICO DE LABORATORIO 4 MEDICION DE LA ACELERACIÓN DE LA GRAVEDAD UTILIZANDO UN PLANO INCLINADO

### Resumen:

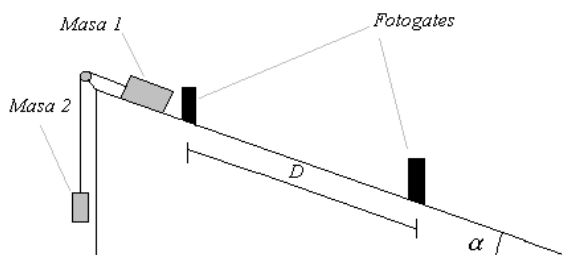
El valor del módulo de la aceleración de la gravedad puede determinarse experimentalmente de diferentes maneras. En este trabajo se trata de medir el valor de la aceleración de la gravedad a partir de la medición del tiempo que le toma a un cuerpo vinculado caer por un plano inclinado al recorrer una distancia dada sobre el plano.

### 1-INTRODUCCIÓN

Se coloca un carrito (**masa 1**) sobre un plano inclinado de ángulo de inclinación  $\alpha$ . El carrito está unido a un segundo cuerpo (**masa 2**) el cual cuelga como se muestra en la figura 1. Si se supone que la rampa se halla libre de rozamiento y que  $\text{masa 1} > \text{masa 2}$ , el sistema comenzará a moverse en se sentido horario por acción de la gravedad.

De las ecuaciones que describen la cinemática de un movimiento rectilíneo con aceleración constante, y suponiendo que el sistema estaba inicialmente en reposo, el desplazamiento del cuerpo 1 sobre el plano, puede expresarse como:

$$x(t) = \frac{1}{2} \cdot a \cdot t^2 \quad (1)$$



**Fig. 1:** Diagrama del esquema experimental.

Siendo “a” la aceleración constante del sistema. (Realizar el diagrama de cuerpo libre de ambos cuerpos).

La ecuación (1) establece una relación lineal entre  $t^2$  y  $x(t)$ , a partir de la cual, en forma gráfica, se puede hallar el valor de “a” a partir de la pendiente.

Para este sistema la aceleración es (deducirlo):

$$a = \frac{g(m_1 \sin \alpha - m_2)}{m_1 + m_2} \quad (2)$$

Observar que si  $m_2$  es cero (desliza sólo  $m_1$  sobre el plano), el valor de  $g$  es:

$$a = g \sin \alpha \quad (3)$$

como era de esperar.

Para el sistema dado, el valor de la gravedad se puede determinar, entonces, como:

$$g = \frac{a(m_1 + m_2)}{(m_1 \sin \alpha - m_2)} \quad (4)$$

Y se deberá propagar el error para poder expresar su valor como:

$$g = g_0 \pm \varepsilon_g.$$

## 2. PARTE EXPERIMENTAL

Se trata de reproducir experimentalmente el esquema de la figura 1:

Para ello:

1. Medir el ángulo del plano inclinado y pesar las masas.
2. Colocar los fotogates sobre el plano inclinado y separadas una distancia  $D$  conocida ( $D_1$ ). Medir  $D_1 = D_{10} \pm \varepsilon_D$ .
3. Colocar al carrito (masa 1) tan cerca del primer fotogate como sea posible.
4. Medir el tiempo que demora la masa 1 en recorrer la distancia  $D$  conocida y expresarlo en la forma  $t_1 = t_{10} \pm \varepsilon_t$ .
5. Calcular el valor del tiempo al cuadrado con su error (propagar).
6. Repetir 5 veces la medición de  $D_1$  y completar la tabla 1.
7. Hallar los valores promedios de  $D_1$  y  $(t_1)^2$ .
8. Repetir los puntos 1-8 para 9 distancias diferentes a la utilizada en el punto 2.
9. A partir de los valores promedios obtenidos, graficar los puntos de la forma  $(D_i, t_i^2)$ , con  $i = 1$  a 10) y obtener la mejor recta que aproxime los mismos (cuadrados mínimos).
10. A partir del valor de la pendiente de la mejor recta, determine el valor de  $g$  a partir de la ecuación (4).

### 3-. RESULTADOS

Completar las tablas 1 a 10 con los resultados obtenidos.

No. Medición	$D_1$ (m)	$\varepsilon_{D1}$ (m)	$t_1$ (s)	$(t^2)_1$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 1:** mediciones realizadas para la distancia  $D_1$ .

$$\langle D_1 \rangle = \langle D_{10} \rangle \pm \varepsilon_{D1}.$$

No. Medición	$D_2$ (m)	$\varepsilon_{D2}$ (m)	$t_2$ (s)	$(t^2)_2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)_2$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 2:** mediciones realizadas para la distancia  $D_2$ .

$$\langle D_2 \rangle = \langle D_{20} \rangle \pm \varepsilon_{D2}.$$

No. Medición	$D_3$ (m)	$\varepsilon_{D3}$ (m)	$t_3$ (s)	$(t^2)_3$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)_3$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 3:** mediciones realizadas para la distancia  $D_3$ .

$$\langle D_3 \rangle = \langle D_{30} \rangle \pm \varepsilon_{D3}.$$

No. Medición	$D_4$ (m)	$\varepsilon_{D4}$ (m)	$t_4$ (s)	$(t^2)_4$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)_4$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 4:** mediciones realizadas para la distancia  $D_4$ .

$$\langle D_4 \rangle = \langle D_{40} \rangle \pm \varepsilon_{D4}.$$

No. Medición	$D_5$ (m)	$\varepsilon_{D5}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 5:** mediciones realizadas para la distancia  $D_5$ .

$$\langle D_5 \rangle = \langle D_{50} \rangle \pm \varepsilon_{D5}.$$

No. Medición	$D_6$ (m)	$\varepsilon_{D6}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 6:** mediciones realizadas para la distancia  $D_6$ .

$$\langle D_6 \rangle = \langle D_{60} \rangle \pm \varepsilon_{D6}.$$

No. Medición	$D_7$ (m)	$\varepsilon_{D7}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 7:** mediciones realizadas para la distancia  $D_7$ .

$$\langle D_7 \rangle = \langle D_{70} \rangle \pm \varepsilon_{D7}.$$

No. Medición	$D_8$ (m)	$\varepsilon_{D8}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 8:** mediciones realizadas para la distancia  $D_8$ .

$$\langle D_8 \rangle = \langle D_{80} \rangle \pm \varepsilon_{D8}.$$

No. Medición	$D_9$ (m)	$\varepsilon_{D9}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\varepsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

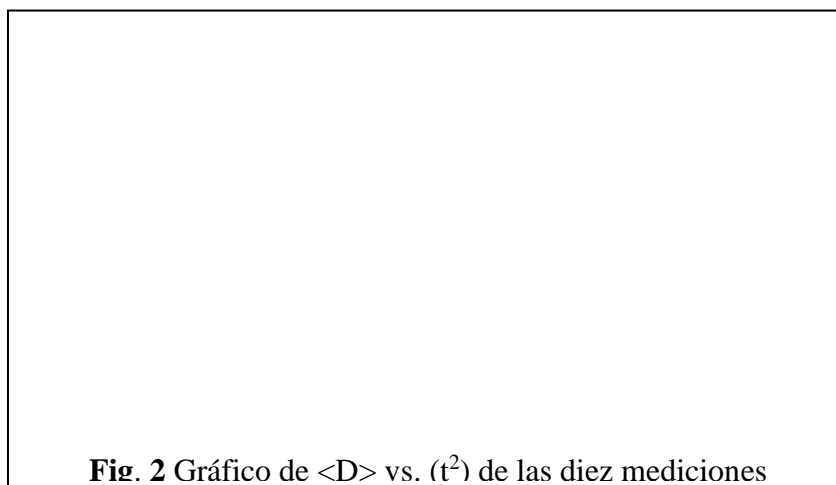
**Tabla 9:** mediciones realizadas para la distancia  $D_9$ .

$$\langle D_9 \rangle = \langle D_{90} \rangle \pm \varepsilon_{D9}.$$

No. Medición	$D_{10}$ (m)	$\epsilon_{D10}$ (m)	$t$ (s)	$t^2$ (s <sup>2</sup> )	$\epsilon(t^2)$
1					
2					
3					
4					
5					
promedios					

**Tabla 10:** mediciones realizadas para la distancia  $D_{10}$ .

$$\langle D_{10} \rangle = \langle D_{10} \rangle \pm \epsilon_{D10}.$$



Luego el valor del módulo de  $g$ , con su error, se puede determinar a partir de la ecuación (4):

$$g = g_0 \pm \epsilon_g.$$

#### 4. DISCUSION Y CONCLUSIONES

- 1) El valor de  $g$  ¿depende de las masas que utilizemos en el experimento? Justificar.
- 2) Al carrito se lo ubicó muy próximo al primer fotogate ¿Por qué?

- 3) Detalle todas las aproximaciones que haya realizado en su modelo teórico.  
¿Qué ocurre si el plano tiene rozamiento?
- 4) ¿Por qué se elige  $v_0 = 0$ ?
- 5) Calcular la tensión en la cuerda según el modelo usado.

## 5. BIBLIOGRAFÍA

Redactar un informe con lo realizado.