Laboratorio N°3: Momento de inercia

Valentina Rossi (75674/9), Daiana Carnevali (75195/8), Valentina Alonso (78123/4), Julián Obregón (75791/3), Juan Cruz Rodríguez (03494/7).

Física I. Grupo G. Facultad de Ingeniería, Universidad Nacional de La Plata.

Experiencia realizada el 28/05/2024

Objetivo: Determinar el momento de inercia de un cuerpo rígido irregular.

Introducción (marco teórico)

Un péndulo físico consiste en un sistema rígido con centro de eje en un punto "O" que está a una distancia d del centro de masa.

La fuerza gravitacional proporciona un momento de torsión en torno a un eje a través de "O", y la magnitud de dicho momento de torsión es $mgdsen(\theta)$. El ángulo de apartamiento respecto de la posición de equilibrio debería ser $\theta \leq 14^\circ$ para que se realice un Movimiento Armónico Simple.

El cuerpo se modela como un objeto rígido bajo un momento de torsión neto y usa la forma rotacional de la segunda ley de Newton, $\sum \tau = I\alpha$, donde I es el momento de inercia del objeto en torno al eje a través de "O" y α la aceleración angular. El resultado es:

$$-mgdsen(\theta) = I_o\left(\frac{d^2\theta}{dt^2}\right)$$

El signo negativo indica que el momento de torsión de "O" tiende a disminuir. Es decir, la fuerza gravitacional produce un momento de torsión restaurador. Si de nuevo se supone que θ es pequeño, la aproximación $sen(\theta) \approx \theta$ es válido y la ecuación de movimiento se reduce a:

$$-\left(\frac{mgd}{I_o}\right) = -\omega^2\theta$$

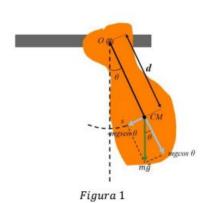
La solución de esta ecuación es la osciladora armónica simple, es decir:

$$\omega = \sqrt{\frac{mgd}{I_o}}$$

El período del péndulo simple es:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I_o}{mgd}}$$

Donde g es la aceleración de la gravedad, d es la distancia entre el eje y el centro de masas, m es la masa del cuerpo e Io, es el momento de inercia respecto de "O", como se indica en la $Figura\ 1$. Este resultado se puede usar para medir el momento de inercia de un objeto rígido plano.



Si se conoce la posición del centro de masa y, por lo tanto, el valor de d, se obtiene el momento de inercia al medir el período.

Parte experimental

Materiales empleados

- Soporte.
- Cuerpo Irregular.
- Cuerpo regular.
- Sensor Photogate "Vernier" conectado a PC.
- Cinta métrica.
- Balanza.

Procedimiento

Resultados y discusión

Cuerpo regular:

Teniendo en cuenta los siguientes datos:

$$d = d \pm \Delta d$$

$$d = 0,09 m \pm 0,00 m$$

$$m = m \pm \Delta m$$

$$m = 0,085 kg \pm 0,005 kg$$

$$a = a \pm \Delta a$$

$$b = b \pm \Delta b$$

Valor promedio del período (T):

$$\bar{T} = \frac{\sum T_i}{5}$$

$$\bar{T} = \frac{3,6911}{5}$$

$$\bar{T} = 0,7382$$

- Valor del período según $T = \overline{T} \pm \Delta T$:

Donde ΔT se calcula de la siguiente manera:

$$\Delta T = \frac{T_{m\acute{a}x} - T_{m\acute{i}n}}{2}$$

$$\Delta T = \frac{0,7395 - 0,7373}{2}$$

$$\Delta T = 0,0011$$

$$T = 0.7382 \pm 0.0011$$

- Momento de inercia de forma experimental: $I_o = I_o \pm \Delta I_o$

$$I_o = \left(\frac{T}{2\pi}\right)^2 * mgd$$

$$I_o = \left(\frac{0.738}{2\pi}\right)^2 * 0.085 * 9.8 * 0.09$$

$$I_o = 0.00103 \, m^2 kg$$

$$\Delta I_o = \left[\left(\frac{T}{2\pi} \right)^2 mg \right] \Delta d + \left[\left(\frac{T}{2\pi} \right)^2 gd \right] \Delta m + \left[\frac{T}{2\pi^2} mgd \right] \Delta T$$

$$\Delta I_o = \left[\left(\frac{0.7382}{2\pi} \right)^2 * 0.833 \right] * 0.001 + \left[\left(\frac{0.7382}{2\pi} \right)^2 * 0.882 \right] * 0.005 + \left[\frac{0.7382}{2\pi^2} * 0.074 \right] * 0.001$$

$$\Delta I_o = 0.00007$$

$$I_0 = 0.00103 \pm 0.00007$$

- Momento de inercia de forma teórica: $I_{oT} = I_{oT} \pm \Delta I_{oT}$

$$\Delta I_{oT} = (2md)\Delta d + \left(\frac{1}{6}ma\right)\Delta a + \left(\frac{1}{6}mb\right)\Delta b + \left[\frac{1}{12}(a^2 + b^2) + d^2\right]\Delta m$$

$$\Delta I_{oT} = (2*0,007)*0,001 + \left(\frac{1}{6}*0,0085\right)*0,001 + \left(\frac{1}{6}*0,017\right)*0,001 + [0,004+0,008]*0,005$$

$$\Delta I_{oT} = 0,00007$$

$$I_{oT} = \frac{1}{12}(a^2 + b^2)m + d^2m$$

$$I_{oT} = \frac{1}{12}((0.1)^2 + (0.2)^2) * 0.085 + (0.09)^2 * 0.085$$

$$I_{oT} = 0.00104 \, m^2 kg$$

$$I_{oT} = 0.00104 \pm 0.00007$$

Cuerpo irregular:

Teniendo en cuenta los siguientes datos:

$$d = d \pm \Delta d$$

$$d = 0.081 \pm 0.001$$

$$m = m \pm \Delta d$$

$$m = 0.063 \pm 0.005$$

Valor promedio del período (T):

$$\bar{T} = \frac{\sum T_i}{5}$$

$$\bar{T} = \frac{3,5363}{5}$$

$$\bar{T} = 0,70726$$

- Valor del período según: $T = \bar{T} \pm \Delta T$

Donde ΔT se calcula de la siguiente manera:

$$\Delta T = \frac{T_{m\acute{a}x} - T_{m\acute{n}n}}{2}$$

$$\Delta T = \frac{0,7079 - 0,7062}{2}$$
$$\Delta T = 0,00085$$

$$T = 0.70726 \pm 0.00085$$

- Momento de inercia de forma experimental: $I_o = I_o \pm \Delta I_o$

$$I_o = \left(\frac{T}{2\pi}\right)^2 * mgd$$

$$I_o = \left(\frac{0,70726}{2\pi}\right)^2 * 0,063 * 9,8 * 0,08$$

$$I_o = 0,0006 m^2 kg$$

$$\Delta I_o = \left[\left(\frac{T}{2\pi} \right)^2 mg \right] \Delta d + \left[\left(\frac{T}{2\pi} \right)^2 gd \right] \Delta m + \left[\frac{T}{2\pi^2} mgd \right] \Delta T$$

$$\Delta I_o = \left[\left(\frac{0,70726}{2\pi} \right)^2 * 0,6 \right] * 0,001 + \left[\left(\frac{0,70726}{2\pi} \right)^2 * 0,8 \right] * 0,005 + \left[\frac{0,70726}{2\pi^2} * 0,05 \right] * 0,00085$$

$$\Delta I_o = 0,00006$$

$$I_o = 0.0006 \pm 0.00006$$

Tabla 1

	Cuerpo irregular	Cuerpo regular
Longitudes		$a = 0.1 m \pm 0.0 m y b = 0.2 m \pm 0.0 m$
N° de medida	$T_i \pm \Delta T_i$	$T_i \pm \Delta T_i$
1	$0,7078 \pm 0,0013$	$0,7377 \pm 0,0013$
2	$0,7079 \pm 0,0010$	$0,7395 \pm 0,0012$
3	$0,7076 \pm 0,0022$	$0,7382 \pm 0,0039$
4	$0,7062 \pm 0,0009$	$0,7384 \pm 0,0019$
5	$0,7068 \pm 0,0012$	$0,7373 \pm 0,0014$
Promedio	$\bar{T} = 0.70726$	$\bar{T} = 0,7382$

Incertezas	$\Delta T = 0,00085$	$\Delta T = 0{,}001$
ΔI _{o Teórico}	-	$\Delta I_{oT} = 0.00007$
ΔI_o	$\Delta I_o = 0,00006$	$\Delta I_o = 0.00007$
Resultado	-	$I_{oT} = 0.00104 \pm 0.00007$
teórico		
Resultado	$I_o = 0.0006 \pm 0.00006$	$I_o = 0.00103 \pm 0.00007$
experimental		

Conclusiones

Referencias

- Filminas. Física 1. Grupo G. Facultad de Ingeniería, Universidad de La Plata.
- Raymond A. Serway y John W. Jewett, Jr. FÍSICA para ciencias e ingenierías (Volumen 1. Séptima edición)