

* STIMA ESEMPLIFICATIVA dei contributi a $\frac{\Delta T}{T_0}$

$$\frac{\Delta T_0}{T_0} = \frac{\Delta T}{T} + \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \frac{\sin^2 \phi_0}{2}} \cdot \Delta \phi$$

- STIMA DELL'ORDINE di GRANDEZZA DEL PERIODO \Rightarrow

nelle nostre condizioni sperimentali $(\frac{1}{4} \frac{\sin^2 \phi_0}{2})_{\text{max}} \approx 10^{-2} \ll 1$

\Rightarrow PER ORDINE DI GRANDEZZA $T = T_0 (1 + \frac{1}{4} \frac{\sin^2 \phi_0}{2}) \approx T_0$

$$\Rightarrow T \sim 2\pi \sqrt{\frac{g}{g}} \approx 2\pi \cdot \sqrt{\frac{2 \text{ m}}{9.8 \text{ m/s}^2}}$$

\Downarrow

[$\begin{cases} g \approx 2 \text{ m} \\ g \approx 9.8 \text{ m/s}^2 \end{cases}$ per la stima GROSSOLANA che ci occorre QUI]

$$T \sim T_0 \sim 6.28 \cdot \left(\frac{2}{10}\right)^{\frac{1}{2}} \text{s} = 6.28 \cdot (20 \times 10^{-2})^{\frac{1}{2}} \text{s} = 6.28 \sqrt{20} \cdot 10^{-1} \text{s}$$

$$\Downarrow (\sqrt{16} < \sqrt{20} < \sqrt{25} \Rightarrow 4 < \sqrt{20} < 5 \Rightarrow \sqrt{20} \approx 4.5)$$

$$T \sim 3.14 \cdot 2 \cdot 4.5 \cdot 10^{-1} \text{s} = (3 + 0.14) \cdot 9 \cdot 10^{-1} \text{s} = (2\pi + 14 \times 10^{-2} \cdot 9) \cdot 10^{-1} \text{s} =$$

$$= (2\pi + 126 \times 10^{-3}) \text{s} = (2\pi + 0.126) \text{s} \approx 2.83 \text{s} \sim 3 \text{s} \sim T \approx T_0$$

[Una STIMA APPROSSIMATA di questo tipo è UTILE per controllare in lab. se per la misura di $T = nT$ stiamo contando i periodi di oscillazioni correttamente !!)

- Esaminiamo adesso le terzine $\frac{\Delta T}{T}$ \Rightarrow

* Se volessimo valutare "a priori" scegliendo $n = 10$

$$\Delta T = \Delta(nT) \approx (\Delta t)_{\text{a2}} \sim 0.1 \text{s} \Rightarrow \Delta T = \frac{\Delta T}{n} \approx \frac{0.1 \text{s}}{10} = 0.01 \text{s}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{\Delta T}{T}\right)_{\text{a priori}} \approx \frac{10^{-2}}{3 \cdot 10^{-3}} \sim 3 \times 10^{-3}$$

* QUI ci interessa una stima dell'ordine di grandezza dell'INCERTEZZA Sperimentale ("a posteriori") che ci possiamo aspettare nel fare le misure \Rightarrow facendo misure con attenzione si può ottenere $\Delta T \approx \text{qualche} \times 10^{-3} \text{s} \approx 3 \times 10^{-3} - 6 \times 10^{-3} \text{s}$

$\Rightarrow \Delta T \approx 3 \times 10^{-3} - 6 \times 10^{-3}$ s come possibile incertezza sperimentale risultaante dalle misure in lab.

$$\Rightarrow \frac{\Delta T}{T} \approx \frac{3 \times 10^{-3}}{3\text{s}} - \frac{6 \times 10^{-3}}{3\text{s}} \approx 10^{-3} - 2 \times 10^{-3} \approx \frac{\Delta T}{T}$$

... come ordine di grandezza !!

- stima del contributo de $\frac{\Delta \phi_0}{\phi_0}$ dovuto a $\Delta \phi_0$.

$$\frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \cdot \Delta \phi_0$$

* Ricordiamo che avevamo stimato $\Delta \phi_0 \approx 0.003$ rad come rappresentativo per tutte le aerepiezze analoghe del range in cui facciamo misure in LAB.

\Rightarrow PER ESEMPLIFICARE prendiamo immediatamente $\phi_0 = 40$ cm

$$\Rightarrow \sin \phi_0 \approx \frac{4 \times 10^1 \text{ cm}}{2 \times 10^2 \text{ cm}} = 0.2 \quad e \quad \phi_0 \approx 0.201 \text{ rad} \approx 0.2 \text{ rad} \approx 11.5^\circ$$

$$\Rightarrow \frac{\phi_0}{2} \approx 0.1 \text{ rad} \Rightarrow \sin \frac{\phi_0}{2} \approx \frac{\phi_0}{2} \approx 0.1 \Rightarrow \sin^2 \frac{\phi_0}{2} \approx 10^{-2} \Rightarrow \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2} \approx 2.5 \times 10^{-3} \ll 1$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \cdot \Delta \phi_0 \approx \frac{1}{8} \cdot \frac{2 \times 10^{-1}}{1 + 2.5 \times 10^{-3}} \cdot 3 \times 10^{-3} \approx \frac{3}{4} \times 10^{-4} = 7.5 \times 10^{-5}}$$



\Rightarrow il contributo dovuto a $\Delta \phi_0$ sull'incertezza relativa $\frac{\Delta \phi_0}{\phi_0}$ risultà molto più piccolo di quello dovuto a ΔT

$$10^{-3} - 2 \times 10^{-3} \approx \frac{\Delta T}{T} \gg \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \Delta \phi_0 \approx 8 \times 10^{-5}$$

\Rightarrow trascurabile, per questo $\phi_0 \approx 0.2$ rad

\Rightarrow col crescere di ϕ_0 , il contributo de $\frac{\Delta \phi_0}{\phi_0}$ dovuto a $\Delta \phi_0$ tende a crescere ma resta sempre di piccola entità

\Rightarrow Se $X_0 \approx 80$ cm $\Rightarrow \phi_0 \approx 0.41$ rad $\approx 23.6^\circ$

$$\boxed{\frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0 \Delta \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \approx \frac{4 \times 10^{-1} \cdot 3 \times 10^{-3}}{8} \approx 1.5 \times 10^{-4}}$$

\Rightarrow IN OGNI CASO, in LAB. DOVREMO VALUTARE QUESTO CONTRIBUTO PER LE NOSTRE SPECIFICHE SCELTE E MISURE !!



⇒ Per la valutazione di $\frac{\Delta T_0}{T_0}$ ie CONTRIBUTO DOMINANTE

resta sempre ie $\frac{\Delta T}{T}$, MA occorre comunque sempre valutare anche il contributo dovuto al $\Delta \phi$ e verificare.

⇒ COME ORDINE DI GRANDEZZA ci aspettiamo perciò

$$\frac{\Delta T_0}{T_0} \sim \frac{\Delta T}{T}$$

* DETERMINIAMO g

$$\Rightarrow g = 4\pi^2 \frac{l}{T^2}$$

⇒ valutiamo l'incertezza relativa su g ⇒ $\frac{\Delta g}{g}$

$$d\ln g = d\ln \left(4\pi^2 \frac{l}{T^2} \right) \Rightarrow \frac{dg}{g} = \frac{dl}{l} - \frac{2dT_0}{T_0^2}$$

$$\Rightarrow \frac{dg}{g} = \frac{de}{e} - 2 \frac{\Delta T_0}{T_0} \Rightarrow \boxed{\frac{\Delta g}{g} = \frac{de}{e} + 2 \frac{\Delta T_0}{T_0}}$$

• che incertezza relativa ci aspettiamo di ottenere Sperimentalmente?

utilizziamo le STIME PER ORDINE DI GRANDEZZA che abbiamo ottenuto per $\frac{de}{e}$ e $\frac{\Delta T_0}{T_0}$ ⇒

$$\frac{\Delta g}{g} = \frac{de}{e} + 2 \frac{\Delta T_0}{T_0} \approx 1.5 \times 10^{-3} + 2 \cdot 10^{-3} \approx 3 \div 4 \times 10^{-3} \approx \frac{\Delta g}{g}$$

$$\Rightarrow \Delta g \approx 0.03 \div 0.04 \text{ m/s}^2$$

• MA attenzione... Questa valutazione sembra che l'incertezza su g, è utilizzabile ed è quella che utilizziamo, ma richiede una riflessione e deve essere quantificata meglio in quanto A RIGORE non del tutto corretta FORMALMENTE, poiché T_0 ed l (per come è misurato T_0) NON sono del tutto INDEPENDENTI

⇒ per la procedura seguita $T_0 = T_0(T, \phi_0)$, dunque

$$T_0 = T_0(T, \phi_0) = T_0(T, \phi_0(l, x_0)) = T_0(T, l, x_0) \dots \text{In ultima analisi...}$$

\Rightarrow al rigore $T_0 = T_0(T, l, x_0) \Rightarrow$ nella derivazione della relazione di propagazione delle incertezze sugli TERMINI RELATIVI occorrerebbe intervenire a livello di DIFERENZIAZIONE \Rightarrow

$$\frac{dg}{g} = \frac{dl}{l} - 2 \frac{\partial T_0}{T_0} = \frac{dl}{l} - 2 \left\{ \frac{\partial T}{T} - \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \frac{d\phi_0}{l} \right\}$$

con $d\phi_0 = \tan \phi_0 \left(\frac{dx_0}{x_0} - \frac{dl}{l} \right)$

$$\frac{dg}{g} = \frac{dl}{l} - 2 \left\{ \frac{\partial T}{T} - \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \left[\tan \phi_0 \frac{dx_0}{x_0} - \tan \phi_0 \frac{dl}{l} \right] \right\}$$

\Rightarrow prima di passare ai valori finti occorre raccogliere i termini relativi ad ogni data grandezza indipendentemente: in questa nuova espressione formale c'è un termine in $\frac{dl}{l}$ e un termine in $\frac{dx_0}{x_0}$.

$$\Rightarrow \frac{dg}{g} = \left(1 - \frac{1}{4} \frac{\sin \phi_0 \tan \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \right) \frac{dl}{l} - 2 \frac{\partial T}{T} + \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0 \tan \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \cdot \frac{dx_0}{x_0}$$

\Downarrow (passando ai valori finti...)

$$\Delta g = \left| 1 - \frac{1}{4} \frac{\sin \phi_0 \tan \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \right| \cdot \frac{\Delta l}{l} + 2 \left\{ \frac{\Delta T}{T} + \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \cdot \tan \phi_0 \cdot \frac{\Delta x_0}{x_0} \right\}$$

≈ 1 !!

parte DOMINANTE del contributo a ΔT_0 dovuta a $\Delta \phi_0$

$\approx \frac{\Delta T_0}{T_0}$!!

\Rightarrow poiché

$$① \quad \frac{1}{8} \frac{\sin \phi_0}{1 + \frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}} \cdot \Delta \phi_0 \ll \frac{\Delta T}{T}$$

② il termine dominante del $\Delta \phi_0$ è, nel caso della nostra configurazione sperimentale, quello in $\frac{\Delta x_0}{x_0}$ ($\frac{\Delta x_0}{x_0} \gg \frac{\Delta l}{l}$ e comunque $\frac{\Delta x_0}{x_0} > \frac{\Delta l}{l}$),

il risultato sul valore dell'incertezza relativa $\frac{\Delta g}{g}$ ottenuta dalla relazione FORMALMENTE CORRETTA ricavata sopra NON DIFFERISCE IN MODO SENSIBILE da quella della più semplice relazione di propagazione ottenuta considerando T_0 ed l del tutto indipendenti

\Rightarrow BENCHÉ CONSCI DELLA NON COMPLETA CORRETTEZZA FORMALE DELLA RELAZIONE DI PROPAGAZIONE "SEMPLICE" $\frac{\Delta g}{g} = \frac{\Delta l}{l} + 2 \frac{\Delta T_0}{T_0}$ OK

POSSIAMO COMUNQUE UTILIZZARLA

COME BEN RAPPRESENTATIVA DELL'ERRORE RELATIVO SU g !!