

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

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

- STIMA DELL'ORDINE DI GRANDEZZA DEL PERIODO  $\Rightarrow$   
nelle nostre condizioni sperimentali:  $\left(\frac{1}{4} \sin^2 \frac{\phi_0}{2}\right)_{\max} \approx 10^{-2} \ll 1$

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

$\Rightarrow T \sim 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} \approx 2\pi \cdot \sqrt{\frac{2 \text{ m}}{9.8 \text{ m/s}^2}} \quad \left[ \begin{array}{l} L \sim 2 \text{ m} \\ g \sim 9.8 \text{ m/s}^2 \end{array} \right] \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{per la stima} \\ \text{GROSSOLANA che} \\ \text{ci occorre QUI} \end{array} \right.$

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

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

$T \sim 3.14 \cdot 2 \cdot 4.5 \cdot 10^{-1} \text{ s} = (3 + 0.14) \cdot 9 \cdot 10^{-1} \text{ s} = (27 + 14 \times 10^{-2} \cdot 9) \cdot 10^{-1} \text{ s} =$   
 $= (2.7 + 126 \times 10^{-3}) \text{ s} = (2.7 + 0.126) \text{ s} \approx 2.83 \text{ s} \sim \boxed{3 \text{ s} \sim T \approx T_0}$

(una STIMA APPROSSIMATA di questo tipo è UTILE per controllare in lab. se per la misura di  $\tau = nT$  stiamo contando il numero di oscillazioni correttamente !!)

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

\* se volessimo valutarlo "a priori" SCEGLIENDO  $n=10$

$\Delta \tau = \Delta(nT) \approx (\Delta t)_{a_2} \sim 0.1 \text{ s} \Rightarrow \Delta T = \frac{\Delta \tau}{n} \approx \frac{0.1 \text{ s}}{10} = 0.01 \text{ s}$

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

- \* 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  $\Delta T \approx \text{qualche } 10^{-3} \text{ s} \approx 3 \times 10^{-3} - 6 \times 10^{-3} \text{ s}$

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

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

... come ordine di grandezza !!

• stima del contributo al  $\frac{\Delta T_0}{T_0}$  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  $\Delta \phi_0 \approx 0.003 \text{ rad}$  come rappresentativo per tutte le ampiezze angolari del range in cui facciamo misure in LAB.

$\Rightarrow$  PER ESEMPLIFICARE prendiamo umbramente  $X_0 \approx 40 \text{ cm}$

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

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

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

$\Rightarrow$  il contributo dovuto a  $\Delta \phi_0$  sull'incertezza relativa  $\frac{\Delta T_0}{T_0}$  risulta molto più piccolo di quello dovuto a  $\Delta T$

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

$\Rightarrow$  trascurabile, per questo  $\phi_0 \approx 0.2 \text{ rad}$

$\Rightarrow$  col crescere di  $\phi_0$ , il contributo al  $\frac{\Delta T_0}{T_0}$  dovuto a  $\Delta \phi_0$  tende a crescere ma resta sempre di piccola entità

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

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

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

$\Rightarrow$

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

resta sempre il  $\frac{\Delta T}{T}$ , MA occorre comunque sempre valutare anche il contributo dovuto al  $\Delta \phi_0$  e verificare.

⇒ COME ORDINE DI GRANDEZZA ci aspettiamo però

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

\* DETERMINIAMO  $g$

$$\Rightarrow g = 4\pi^2 \frac{l}{T_0^2}$$

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

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

$$\Rightarrow \frac{dg}{g} = \frac{dl}{l} - \frac{2dT_0}{T_0} \Rightarrow \frac{\Delta g}{g} = \frac{\Delta l}{l} + \frac{2\Delta T_0}{T_0}$$

• che incertezza relativa ci aspettiamo di ottenere Sperimentalmente?

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

$$\frac{\Delta g}{g} = \frac{\Delta l}{l} + \frac{2\Delta T_0}{T_0} \approx 1.5 \times 10^{-3} + 2 \cdot 10^{-3} \approx 3.5 \times 10^{-3} \approx \frac{\Delta g}{g}$$

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

• MA attenzione... questa valutazione semplice dell'incertezza su  $g$ , è utilizzabile ed è quella che utilizzeremo, ma richiede una riflessione e deve essere giustificata 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 INDIPENDENTI

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

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

$\Rightarrow$  a rigore  $T_0 = T_0(T, \ell, x_0) \Rightarrow$  nella derivazione della relazione di propagazione delle incertezze sug PER UNA PIENA CORRETTEZZA FORMALE occorrerebbe intervenire a livello di differentiazione  $\Rightarrow$

$$\frac{dg}{g} = \frac{d\ell}{\ell} - \frac{2dT}{T_0} = \frac{d\ell}{\ell} - 2 \left\{ \frac{dT}{T} - \frac{1}{8} \frac{\sin\phi_0}{1 + \frac{1}{4}\sin^2\frac{\phi_0}{2}} d\phi_0 \right\} \quad \left[ \text{con } d\phi_0 = \tan\phi_0 \left( \frac{dx_0}{x_0} - \frac{d\ell}{\ell} \right) \right]$$



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

$\Rightarrow$  prima di passare ai valori finiti occorre raccogliere i termini relativi ad ogni data grandezza indipendente: in questa nuova espressione formale avremo due termini in  $\frac{d\ell}{\ell}$  e un termine in  $\frac{dx_0}{x_0}$ .

$$\Rightarrow \frac{dg}{g} = \left( 1 - \frac{1}{4} \frac{\sin\phi_0 \tan\phi_0}{1 + \frac{1}{4}\sin^2\frac{\phi_0}{2}} \right) \frac{d\ell}{\ell} - \frac{2dT}{T} + \frac{2}{8} \frac{\sin\phi_0 \tan\phi_0}{1 + \frac{1}{4}\sin^2\frac{\phi_0}{2}} \frac{dx_0}{x_0}$$

$\Downarrow$  (passando ai valori finiti...)

$$\frac{\Delta g}{g} = \underbrace{\left| 1 - \frac{1}{4} \frac{\sin\phi_0 \tan\phi_0}{1 + \frac{1}{4}\sin^2\frac{\phi_0}{2}} \right|}_{\approx 1 !!} \frac{\Delta \ell}{\ell} + 2 \left\{ \underbrace{\frac{\Delta T}{T} + \frac{1}{8} \frac{\sin\phi_0}{1 + \frac{1}{4}\sin^2\frac{\phi_0}{2}} \tan\phi_0 \frac{\Delta x_0}{x_0}}_{\substack{\text{parte DOMINANTE del} \\ \text{contributo a } \frac{\Delta T_0}{T_0} \text{ dovuto a } \Delta \phi_0}} \right\}$$

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

$\Rightarrow$  poiché

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

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

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

$\Rightarrow$  BENCHE' CONSCI DELLA NON COMPLETA CORRETTEZZA FORMALE DELLA RELAZIONE DI PROPAGAZIONE "SEMPLICE"

$$\frac{\Delta g}{g} = \frac{\Delta \ell}{\ell} + 2 \frac{\Delta T_0}{T_0} \quad \text{OK}$$

POSSIAMO COMUNQUE UTILIZZARLA

COME BEN RAPPRESENTATIVA DELL'ERRORE RELATIVO su  $g$  !!