

# Medición de la gravedad con un péndulo físico

Universidad Nacional del Centro de la  
Provincia de Buenos Aires

Física Experimental I – 2006

Mac Intyre, Jonatan

Portillo, Miguel

[jonamacintyre@hotmail.com](mailto:jonamacintyre@hotmail.com)

[miguelanibalportillo@hotmail.com](mailto:miguelanibalportillo@hotmail.com)

# Índice

- Marco teórico
- Método experimental
- Resultados
- Conclusión

# Marco Teórico

Péndulo Físico: sólido rígido que puede oscilar libremente por un eje perpendicular a él por acción de la gravedad.

Cuando el péndulo oscila, se llega a que

$$I \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -mgb \operatorname{sen} \theta$$
$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{gb}{K^2 + b^2} \theta = 0$$

Con la última ecuación diferencial se demuestra que el péndulo oscila de manera armónica alrededor de la posición vertical con período  $T$  dado por:

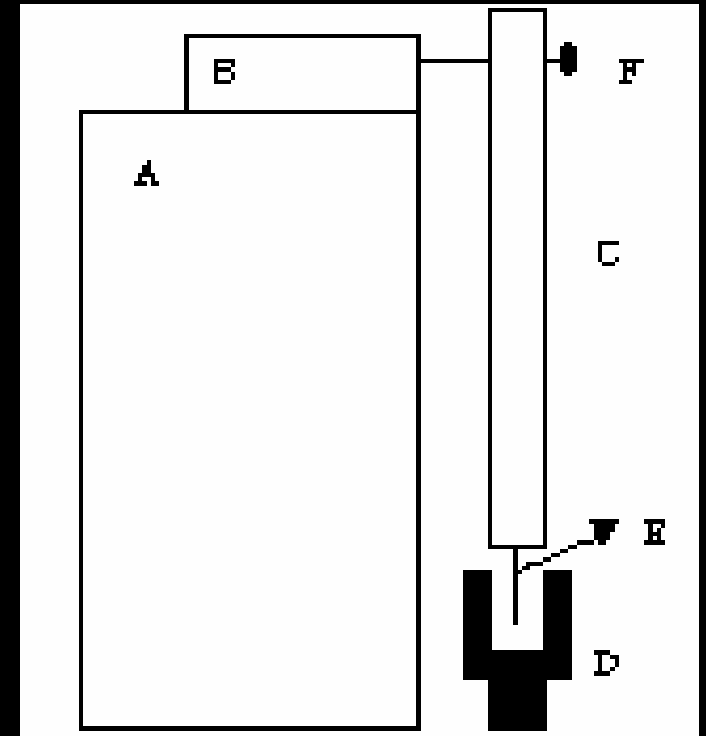
$$T = 2\pi \sqrt{\frac{K^2 + b^2}{gb}}$$

Despejando se obtiene

$$T^2 b = \frac{4\pi^2 K^2}{g} + \frac{4\pi^2}{g} b^2$$

# Método Experimental

- ✓ Péndulo: pieza cuadrada de fibra fenólica de 50x50 cm. y 3 mm. de espesor.
- ✓ Ubicación del CM: se cuelga en dos vértices una plomada, donde la intersección de las dos verticales dan el CM.
- ✓ Agujeros: se realizó una serie de agujeros por encima del centro de masa, quedando aproximadamente alineados en una de las verticales.
- ✓ Dispositivo: madera con un clavo incrustado.



- ✓ Mediciones:
  - Para medir cada distancia  $b$  al CM. se usó una cinta métrica.
  - Colocación de un invisible en el extremo inferior que activa un fotosensor ubicado en la vertical del péndulo que mide el tiempo que oscila 15 veces.
  - Con la altura que hay entre el clavo y el suelo, utilizando un ángulo de  $15^\circ$ , se determinó la distancia de desplazamiento con respecto a la vertical.

# Resultados

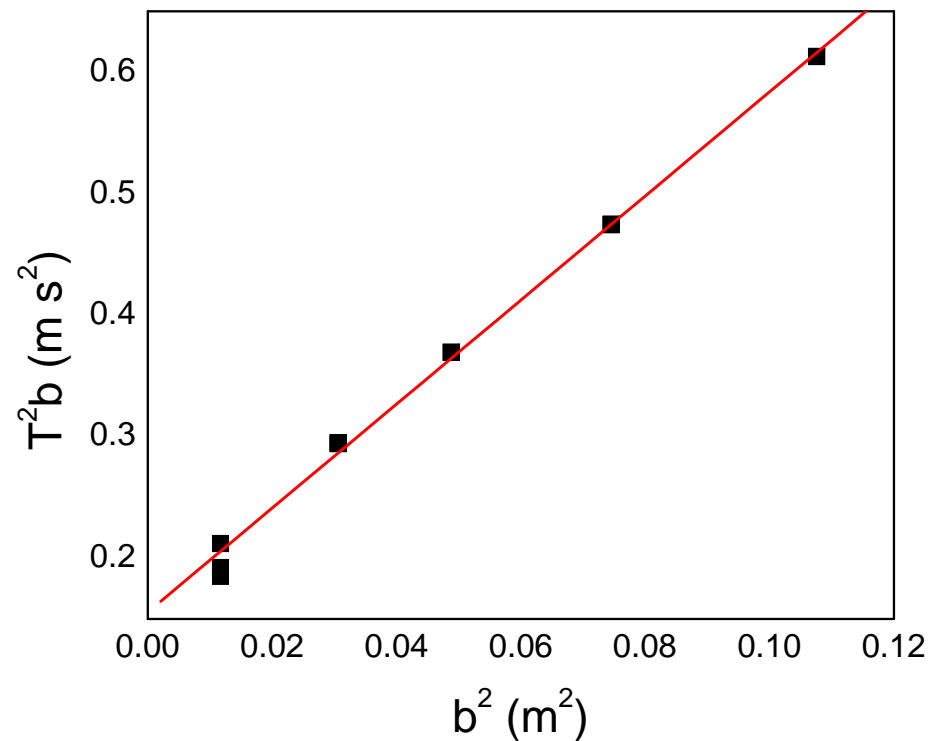
Recordando la ecuación

$$T^2 b = \frac{4\pi^2 K^2}{g} + \frac{4\pi^2}{g} b^2$$

Medimos  $T$  y  $b$ , obteniendo los siguientes resultados

$b^2 \pm \delta(b^2)$ (m <sup>2</sup> )	$T^2 b \pm \delta(T^2 b)$ (m s <sup>2</sup> )
0,1076 ± 0,0007	0,613 ± 0,003
0,1076 ± 0,0007	0,613 ± 0,003
0,1076 ± 0,0007	0,613 ± 0,003
0,0745 ± 0,0006	0,474 ± 0,003
0,0745 ± 0,0006	0,475 ± 0,003
0,0745 ± 0,0006	0,475 ± 0,003
0,0488 ± 0,0005	0,369 ± 0,003
0,0488 ± 0,0005	0,369 ± 0,003
0,0488 ± 0,0005	0,369 ± 0,003
0,0306 ± 0,0004	0,295 ± 0,003
0,0306 ± 0,0004	0,294 ± 0,003
0,0306 ± 0,0004	0,295 ± 0,003
0,0117 ± 0,0003	0,192 ± 0,003
0,0117 ± 0,0003	0,212 ± 0,003
0,0117 ± 0,0003	0,185 ± 0,003

Mediante la regresión lineal con los datos de la tabla anterior, graficamos  $b^2$  vs.  $T^2b$



De donde

$$g = \frac{4\pi^2}{\alpha}$$

Y se obtiene

$$g \pm \sigma_g = 9,2 \pm 0,2 \left( m / s^2 \right)$$



# Conclusiones

- ✓ Valor obtenido con respecto al de referencia (9,799165 m/s<sup>2</sup>).
- ✓ Las variables se ajustan a la relación experimental ( $R = 0,99851$ ).
- ✓ Determinación del CM.
- ✓ Valores de  $b$ .
- ✓ Defectos del péndulo.
- ✓ Forma del péndulo. Consecuencias.

# Apéndice

Se tomaron varios tiempos desde una misma distancia  $b$  cambiando la cantidad  $n$  de oscilaciones que realizaba el péndulo. Los resultados se muestran en la siguiente tabla:

$t = Tn \pm \delta(Tn)$ (s)	$n$	$T = t/n \pm \delta T$ (s)	Error relativo de $T$ (%)
$1,361 \pm 0,001$	1	$1,361 \pm 0,001$	-0,41706
$4,107 \pm 0,001$	3	$1,36900 \pm 0.00003$	0,16829
$6,843 \pm 0,001$	5	$1,36860 \pm 0.00002$	0,13902
$9,545 \pm 0,001$	7	$1,36357 \pm 0.00002$	-0,22891
$12,311 \pm 0,001$	9	$1,36789 \pm 0.00001$	0,08699
$15,043 \pm 0,001$	11	$1,36755 \pm 0.00001$	0,06186
$17,778 \pm 0,001$	13	$1,36754 \pm 0.00001$	0,06135
$20,506 \pm 0,001$	15	$1,36707 \pm 0.00001$	0,02683
$23,248 \pm 0,001$	17	$1,367530 \pm 0.000006$	0,06069
$25,977 \pm 0,001$	19	$1,367210 \pm 0.000006$	0,03735

El error relativo se obtiene de la siguiente manera

$$T_{\%} = \left( 1 - \frac{T_i}{\bar{T}} \right) \times 100$$

Graficando  $n$  vs.  $T_{\%}$  se llega a:

