

**CUESTIONARIO LAS 18:05...**

# FÍSICA EXPERIMENTAL 1

Roman Demczyklo

[roman.demczyklo@gmail.com](mailto:roman.demczyklo@gmail.com)

Facultad de Ingeniería  
Universidad de la República  
Instituto de Física



FACULTAD DE  
INGENIERÍA  
UDELAR

# MÍNIMOS CUADRADOS

# MÍNIMOS CUADRADOS

## PROBLEMA

Supongamos que un sistema físico puede describirse de la siguiente forma:

$$y(x) = f(x; a_1, \dots, a_n)$$

donde  $a_1, a_2, \dots, a_n$  son los **parámetros** y  $(x, y)$  son las **variables**.

## EJEMPLO: Ley de Ohm

$$V = RI$$

$V, I$ : *Variables*

$R$ : *Parámetro*

# MÍNIMOS CUADRADOS

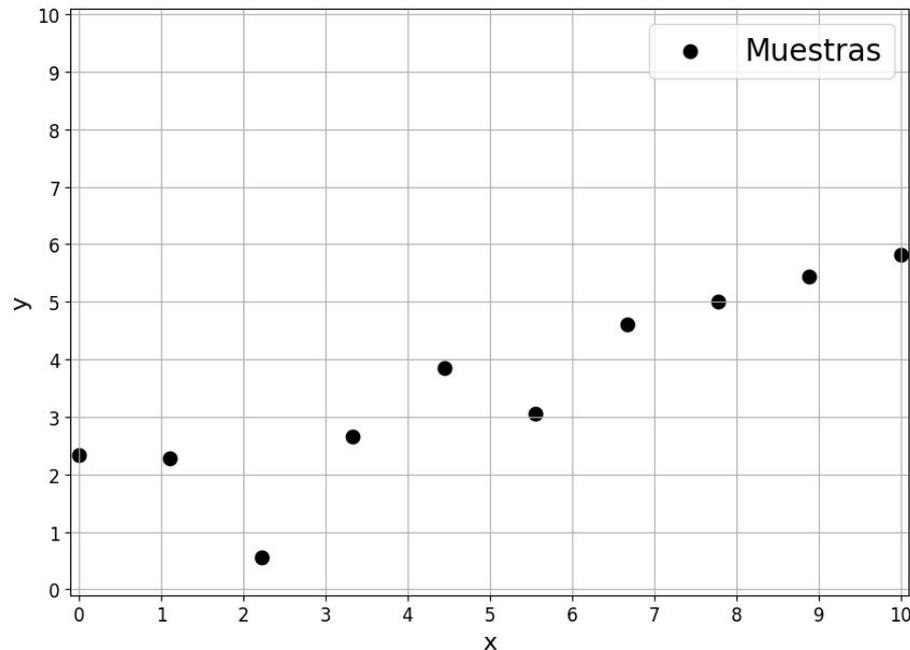
## CASO LINEAL

Tomamos  $N$  medidas  $(x_i, y_i)$  del modelo lineal:

**Modelo Lineal**  $y = ax + b$

**Cada medida debe verificar el modelo lineal**

$$\begin{cases} ax_1 + b = y_1 \\ ax_2 + b = y_2 \\ \vdots \\ ax_N + b = y_N \end{cases}$$



# MÍNIMOS CUADRADOS

## SOLUCIÓN

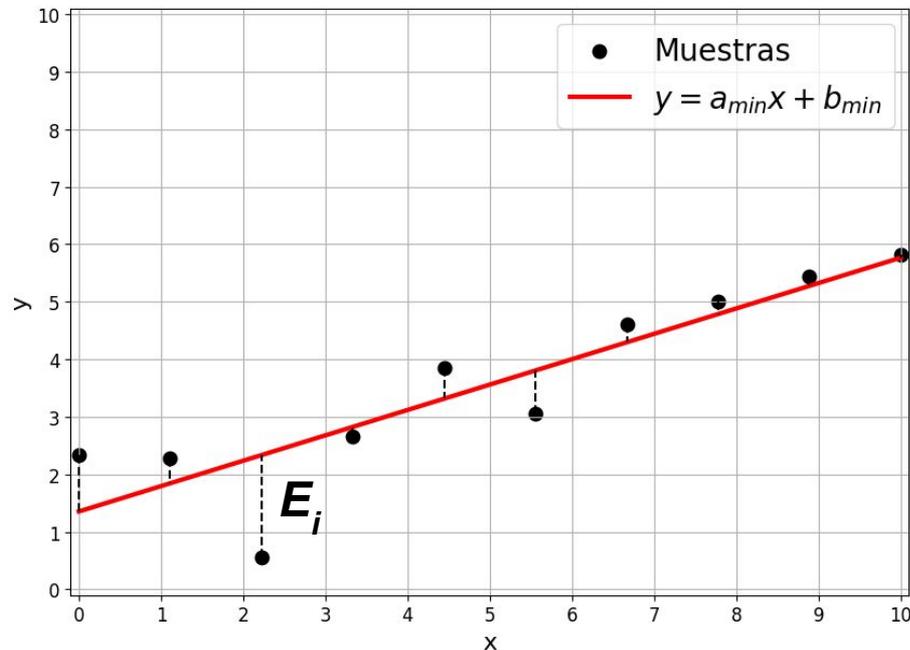
Minimizando la suma cuadrática del error:

$$J(a, b) = \sum_{i=1}^N \underbrace{(ax_i + b - y_i)^2}_{E_i = y(x_i) - y_i}$$

$$\nabla J = 0$$

$$\rightarrow a_{\min} = \frac{N \sum x_i y_i - \sum x_i \sum y_i}{N \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2}$$

$$\rightarrow b_{\min} = \frac{\sum x_i^2 \sum y_i - \sum x_i \sum x_i y_i}{N \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2}$$



# MÍNIMOS CUADRADOS

## CALIDAD DE LA SOLUCIÓN

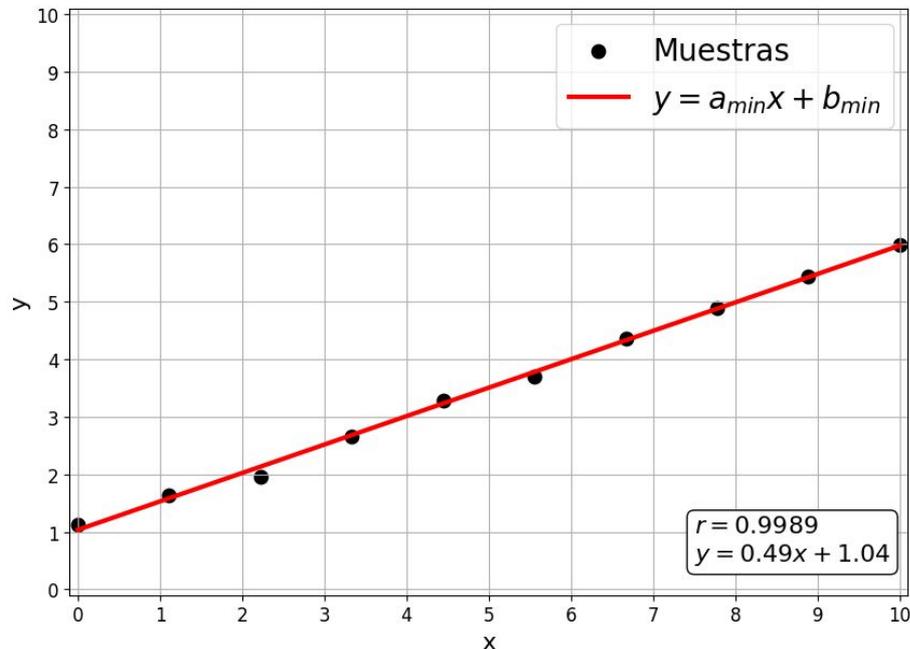
Se mide utilizando el coeficiente de correlación:

$$r = \frac{N \sum x_i y_i - (\sum x_i)(\sum y_i)}{\sqrt{\left(N \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2\right) \left(N \sum y_i^2 - (\sum y_i)^2\right)}}$$

$|r| \approx 1 \Rightarrow$  Correlación fuerte

$|r| \approx 0 \Rightarrow$  No hay correlación

$0 < |r| < 1 \Rightarrow$  Correlación estadística



# MÍNIMOS CUADRADOS

## CALIDAD DE LA SOLUCIÓN

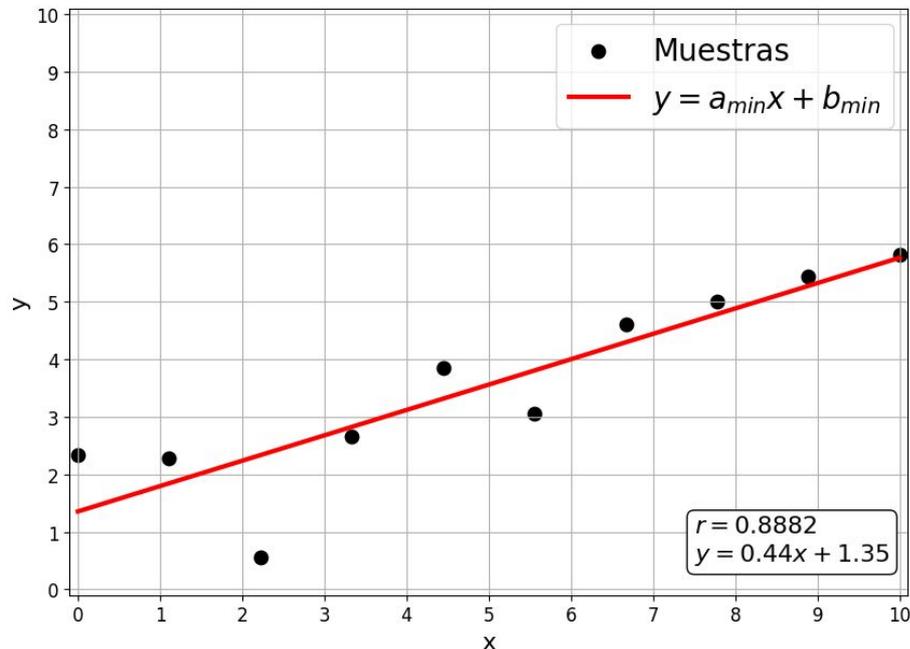
Se mide utilizando el coeficiente de correlación:

$$r = \frac{N \sum x_i y_i - (\sum x_i)(\sum y_i)}{\sqrt{\left(N \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2\right) \left(N \sum y_i^2 - (\sum y_i)^2\right)}}$$

$|r| \approx 1 \Rightarrow$  Correlación fuerte

$|r| \approx 0 \Rightarrow$  No hay correlación

$0 < |r| < 1 \Rightarrow$  Correlación estadística



# MÍNIMOS CUADRADOS

## CALIDAD DE LA SOLUCIÓN

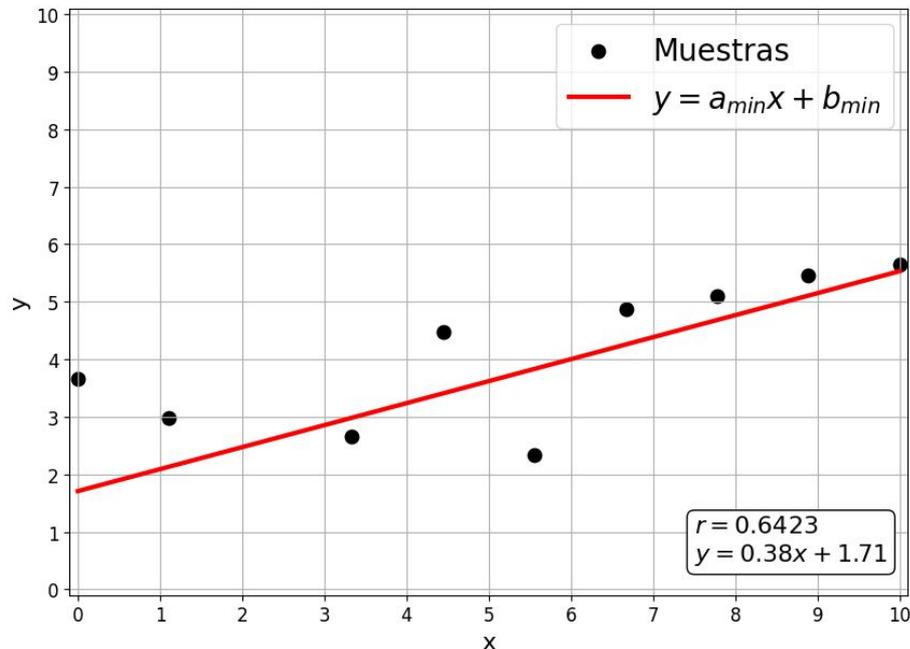
Se mide utilizando el coeficiente de correlación:

$$r = \frac{N \sum x_i y_i - (\sum x_i)(\sum y_i)}{\sqrt{\left(N \sum x_i^2 - (\sum x_i)^2\right) \left(N \sum y_i^2 - (\sum y_i)^2\right)}}$$

$|r| \approx 1 \Rightarrow$  Correlación fuerte

$|r| \approx 0 \Rightarrow$  No hay correlación

$0 < |r| < 1 \Rightarrow$  Correlación estadística



# MÍNIMOS CUADRADOS

## INCERTIDUMBRES EN PARÁMETROS (LOS CALCULA SCIDAVIS)

$$\sigma_a = \frac{|a_{min}|}{\sqrt{r^2 - 1}} \sqrt{\frac{1}{N-2}}$$

$$\sigma_b = \sigma_a \sqrt{\frac{\sum x_i^2}{N}}$$

$$a = a_{min} \pm \sigma_a$$

$$b = b_{min} \pm \sigma_b$$

## CAMBIOS DE VARIABLE (EJEMPLO)

$$Y = bX^a \quad \Rightarrow \quad \log Y = \log b + a \log X$$

$$u(Y) = \log(Y)$$

$$v(X) = \log(X)$$

$$u(v) = \log b + av$$

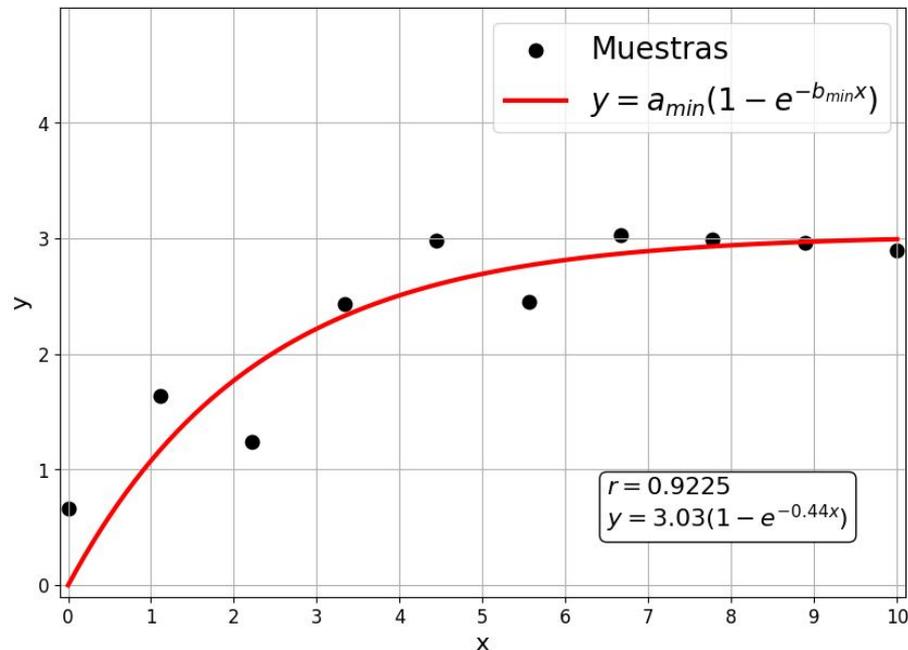
# MÍNIMOS CUADRADOS

## CASO NO LINEAL

El método se puede utilizar incluso para modelos no lineales:

$$y(x) = a(1 - e^{-bx})$$

$$\begin{cases} y_1 = a(1 - e^{-bx_1}) \\ y_2 = a(1 - e^{-bx_2}) \\ \vdots \\ y_N = a(1 - e^{-bx_N}) \end{cases}$$



# PÉNDULO SIMPLE

# PÉNDULO SIMPLE

## MODELO FÍSICO

Parámetros:  $L, m, g$

Variables de estado:  $\theta(t)$

Barra de masa despreciable

Rozamiento despreciable

Masa puntual

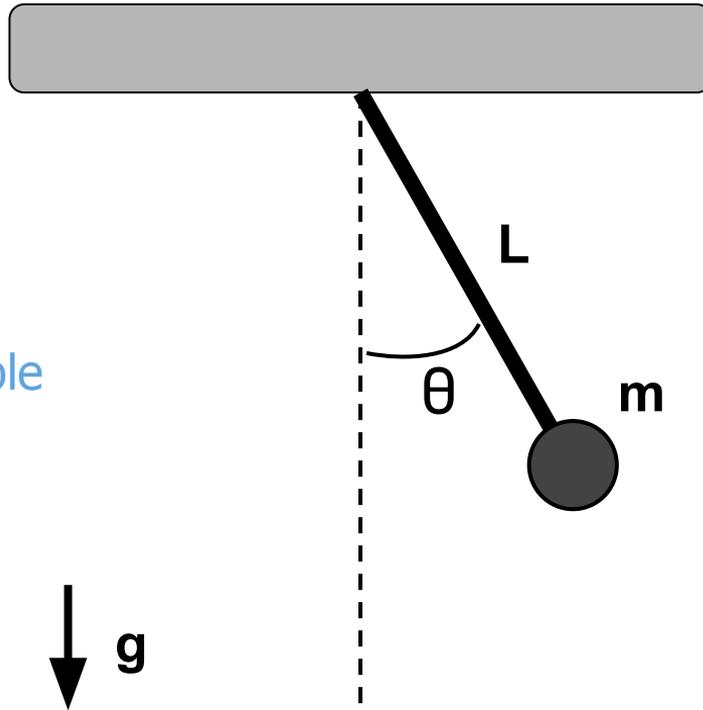
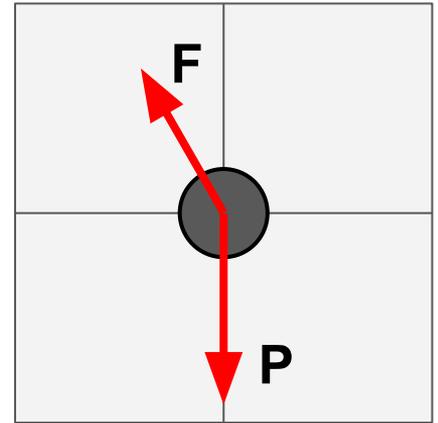


Diagrama de Fuerzas



# PÉNDULO SIMPLE

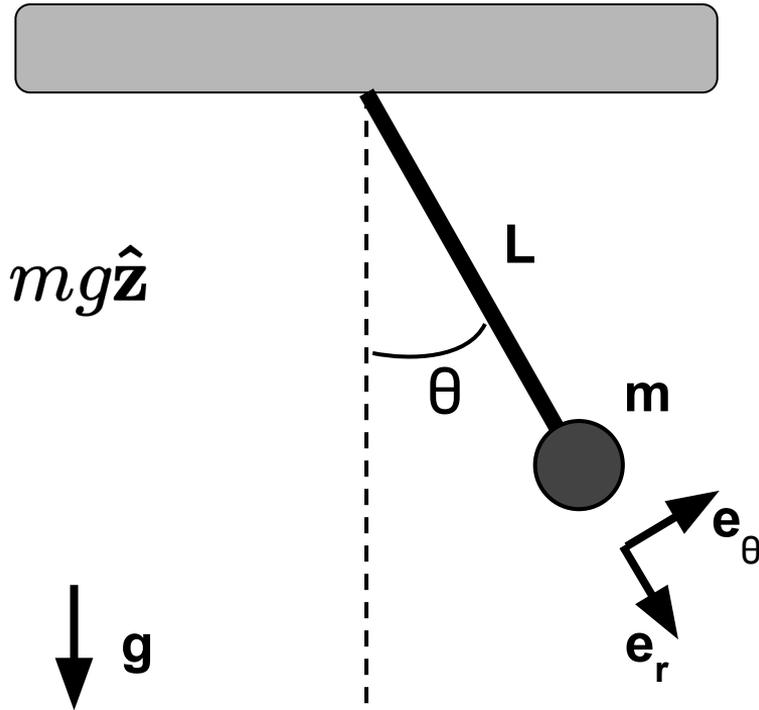
## MODELO FÍSICO

Segunda Ley de Newton:

$$m(-L\dot{\theta}^2\hat{\mathbf{e}}_r + L\ddot{\theta}\hat{\mathbf{e}}_\theta) = -F\hat{\mathbf{e}}_r - mg\hat{\mathbf{z}}$$

Proyectando:

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{L}\sin\theta = 0$$



# PÉNDULO SIMPLE

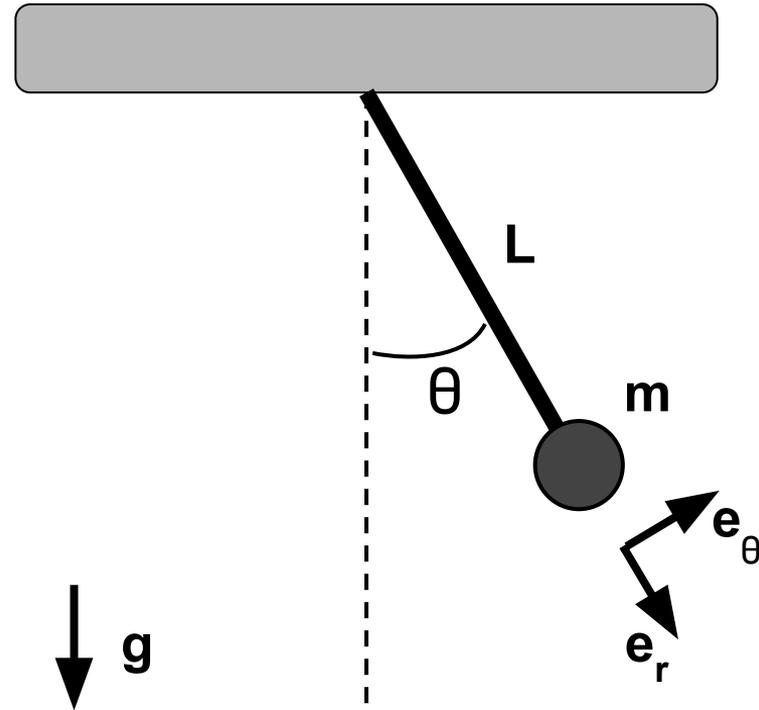
## MODELO FÍSICO

Aproximación de pequeñas oscilaciones:

$$\sin \theta \simeq \theta$$

Ecuación diferencial linealizada (teoría lineal):

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{L}\theta = 0$$



# PÉNDULO SIMPLE

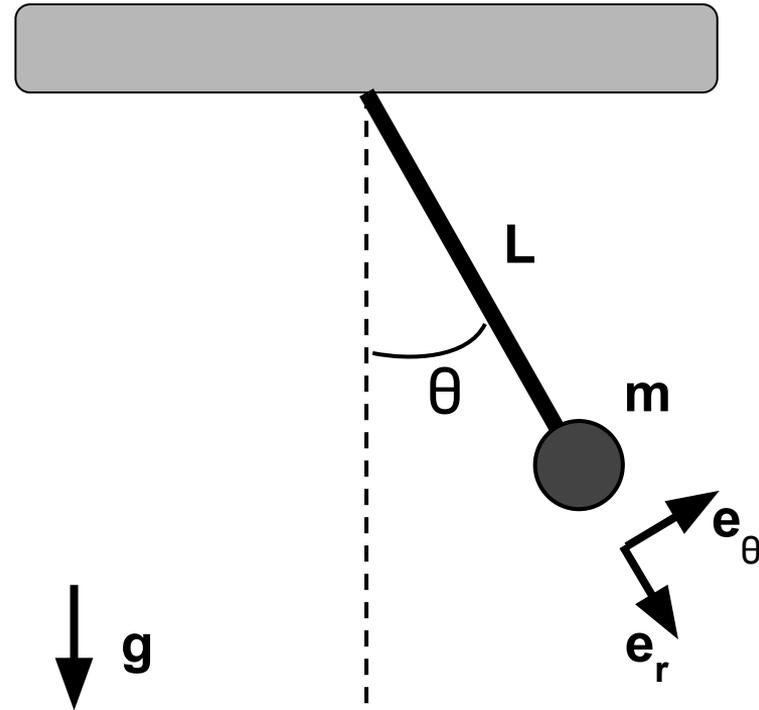
## MODELO FÍSICO

Resolviendo la ecuación diferencial lineal:

$$\theta(t) = A \sin\left(\frac{2\pi}{T}t + \theta_0\right)$$

Periodo de oscilación:

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$$



# PÉNDULO SIMPLE

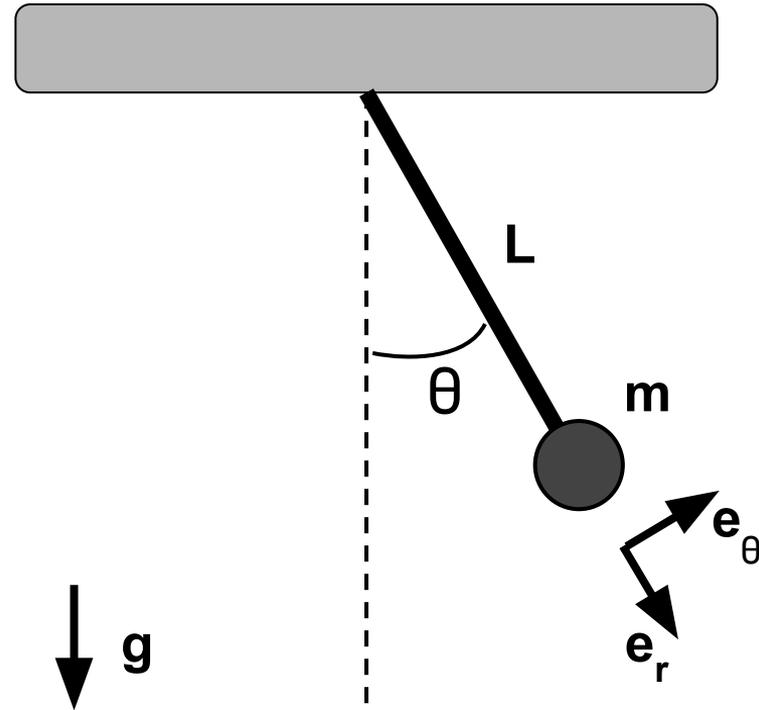
## MODELO FÍSICO

Sin considerar la linealización,

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} \left( \frac{\theta_0}{\sin \theta_0} \right)^{\frac{3}{8}}$$

es una aproximación adecuada del periodo.

Observación: No depende de la masa.



# PRÁCTICA

## PROCEDIMIENTO EXPERIMENTAL

*Set de medidas ( $T$ ,  $\theta_0$ )*

Fijar  $L$ , variar  $\theta_0$  hasta los  $60^\circ$ , medir  $T$  luego de oscilar **10 veces**, para cada  $\theta_0$ :

$\theta_0$ ( $^\circ$ )	$T_{10}$ (s)	$T$ (s)
5	9.00	$0.90 \pm 0.02$
15	9.01	$0.90 \pm 0.02$
...	...	...
55	9.50	$0.95 \pm 0.02$

Tabla 1: Ejemplo con  $L = 0.25$  m

$$T = \underbrace{\overline{T}}_{\frac{T_{10}}{10}} \pm \underbrace{\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}}_{\mu(T)}$$

Diagram illustrating the calculation of the period  $T$  with error bars. The mean value is  $\overline{T}$  (labeled  $T_{10}/10$ ). The error term is  $\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}$ , where  $t_r$  is the reaction time and  $\sigma_{Apr.}$  is the appreciation. The entire error term is labeled  $\mu(T)$ .

# PRÁCTICA

## PROCEDIMIENTO EXPERIMENTAL

*Set de medidas (T, L)*

Fijar  $\theta_0$ , variar  $L$ , medir  $T$  luego de oscilar **10 veces**, para cada  $L$ :

$L$ (m)	$T_{10}$ (s)	$T$ (s)
0.05	4.36	$0.44 \pm 0.02$
0.10	6.94	$0.69 \pm 0.02$
...	...	...
0.25	10.17	$1.02 \pm 0.02$

Tabla 2: Ejemplo

$$T = \underbrace{\overline{T}}_{\frac{T_{10}}{10}} \pm \underbrace{\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}}_{\mu(T)}$$

Diagram illustrating the calculation of the period  $T$  with error bars. The mean value is  $\overline{T}$  (labeled  $T_{10}/10$ ). The error term is  $\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}$ , where  $t_r$  is the reaction time and  $\sigma_{Apr.}$  is the appreciation. The entire error term is labeled  $\mu(T)$ .

**Procurar pequeñas oscilaciones**

# PRÁCTICA

## TRATAMIENTO DE LOS DATOS

*Set de medidas ( $T$ ,  $\theta_0$ )*

Graficar con barras de incertidumbre  $T$  vs.  $\theta_0$  para encontrar cuando la dependencia  $T = T(\theta_0)$  se vuelve apreciable y superponer con el modelo teórico:

$$T = T_0 \left( \frac{\theta_0}{\sin \theta_0} \right)^{\frac{3}{8}} \quad T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

Analizar resultados. Recordar que la masa que estamos usando no es puntual.

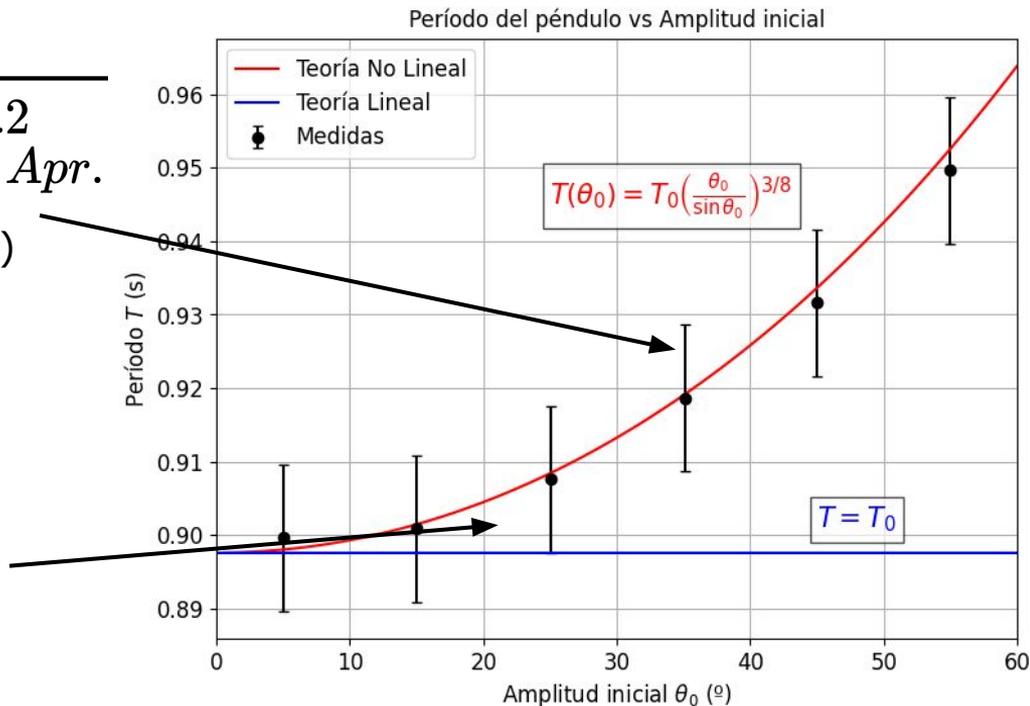
# PRÁCTICA

## TRATAMIENTO DE LOS DATOS

Set de medidas ( $T$ ,  $\theta_0$ )

$$\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}$$

(Todas las barras)



Pueden  
normalizar  
si desean

Ver cuándo  
se separan

# PRÁCTICA

## TRATAMIENTO DE LOS DATOS

*Set de medidas (T, L)*

Realice un cambio de variable  $u = u(T)$  para encontrar una relación lineal:

$$T^2 = \frac{4\pi^2}{g} L \quad u(T) = T^2$$

Obtener  $g$  y su **incertidumbre** a través de mínimos cuadrados:

$$g = \bar{g} \pm \mu(g)$$

Analizar resultados comparando con el  $g$  de referencia. Considere para la discusión qué factores del montaje experimental se apartan del modelo teórico que se está considerando.

# PRÁCTICA

## TRATAMIENTO DE LOS DATOS

$$g(a) = \frac{4\pi^2}{a}$$

$$2\bar{T}\mu(T)$$

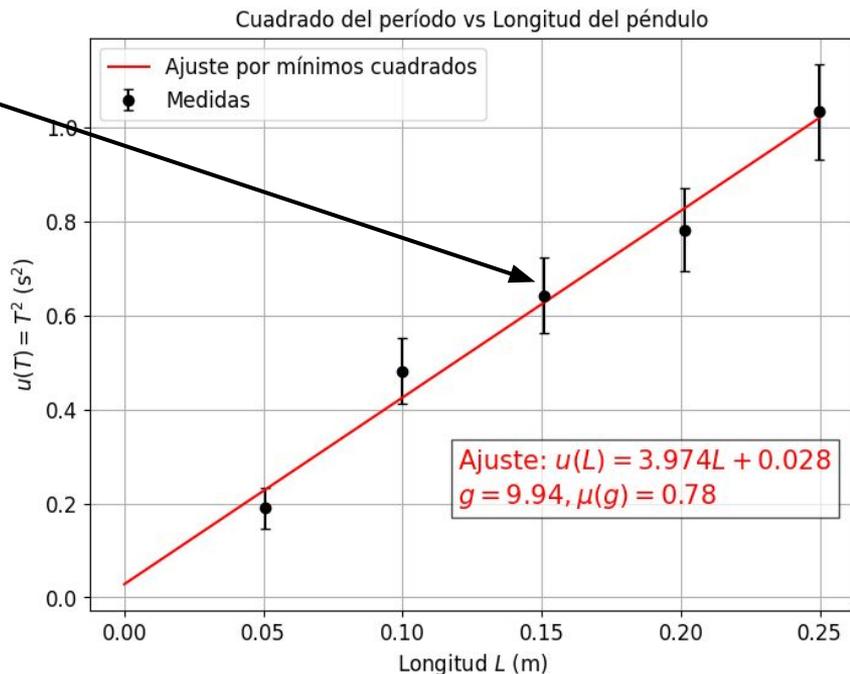
(Todas las barras)

$$\bar{g} \simeq \frac{4\pi^2}{3.974} = 9.94 \frac{m}{s^2}$$

$$\mu(g) = \frac{4\pi^2}{a^2} \sigma_a \simeq \frac{4\pi^2}{3.974^2} \sigma_a = 0.78 \frac{m}{s^2}$$

$$g = (9.9 \pm 0.8) \frac{m}{s^2}$$

## Set de medidas (T, L)



# PRÁCTICA

## ■ TRATAMIENTO DE LOS DATOS

*Set de medidas (T, L)*

Graficar con barras de incertidumbre  $T(L)$  vs.  $L$  y superponer la ecuación:

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{L}{g}}$$

con el  $g$  medido utilizando mínimos cuadrados (diapositiva anterior).

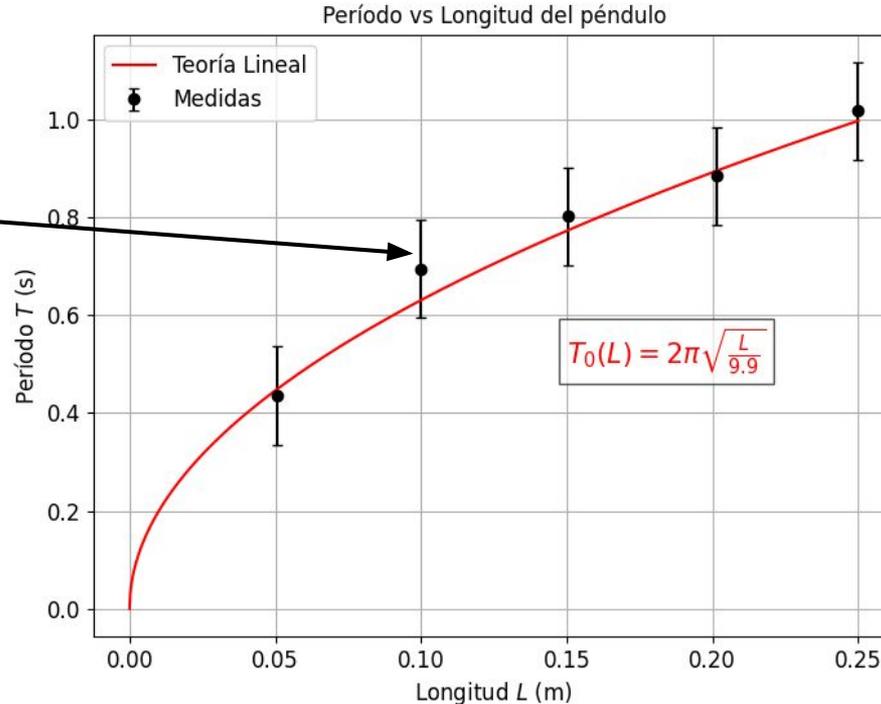
# PRÁCTICA

## TRATAMIENTO DE LOS DATOS

*Set de medidas (T, L)*

$$\frac{\sqrt{2}}{10} \sqrt{t_r^2 + \sigma_{Apr.}^2}$$

(Todas las barras)



# VER MATERIAL



FACULTAD DE INGENIERIA UDELAR

Mis Cursos ▾ Enlaces de interés ▾ Cursos ▾



Modo de edición

## Material practica 2

Página Configuración Más ▾

Información general

Clase 1

Clase 2

Clase 3: Medidas y Estadística

Clase 4: Péndulo Simple

Clase 4 (vieja termistor)

Clase 5: Informes

Clase 6: Oscilaciones amortiguadas

Clase 7

Clase 8: Presentaciones

Proyecto Cecilia-Lorenzo

Repartidos prácticas

Material supl. clase 1

Editables de las prácticas

## Material práctica 2

En esta clase se introducirán conceptos de análisis como mínimos cuadrados, y se medirá la aceleración de gravedad a través de las oscilaciones de un péndulo.

Para estudiar el método de mínimos cuadrados tienen un video que les da una introducción al tema ([link al video en OpenFing](#)) y un repartido teórico donde ven una descripción más detallada: [Repartido teórico Mínimos Cuadrados](#).

**Es importante que estudien ambos materiales.**

El protocolo de la práctica, que detalla la experiencia a realizar en clase está disponible aquí: [Repartido y protocolo experimental práctica](#)

En el archivo que sigue es presente una guía específica para realizar el informe de esta práctica: [Guía realización informe](#)

Recuerda que tienes un [Cuestionario de Autoevaluación](#) sobre algunos conceptos importantes para esta práctica. Es recomendable que realices los cuestionarios como complemento a la preparación de la práctica. El objetivo es que al responder te vayas cuestionando qué conceptos están claros y cuáles debes repasar antes de asistir a clase.

Esta práctica, como la 1, tiene un cuestionario a realizar en los primeros 15 minutos de la clase. Recuerden que en los cuestionarios pueden ir preguntas sobre conceptos o herramientas que se trabajaron en prácticas anteriores y sean de importancia para todo el curso (por ejemplo cifras significativas o propagación de incertidumbres).

Última modificación: jueves, 3 de abril de 2025, 17:23

[← Clase Carina](#)

Ir a...

[Cuestionario de evaluación obligatorio a realizar en clase 2025 \(péndulo\)](#)  
(oculto) ▶

[https://phet.colorado.edu/sims/html/pendulum-lab/latest/pendulum-lab\\_all.html](https://phet.colorado.edu/sims/html/pendulum-lab/latest/pendulum-lab_all.html)

# COMENTARIOS SOBRE MASA NO PUNTUAL

## MODELO FÍSICO

Primera cardinal:

$$m(-L\dot{\theta}^2\hat{e}_r + L\ddot{\theta}\hat{e}_\theta) = -F\hat{e}_r + S\hat{e}_\theta - mg\hat{z}$$

Segunda cardinal:

$$\frac{2}{5}mR^2\ddot{\theta} = -SR$$

Proyectando y combinando:

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{L} \frac{1}{\frac{2}{5}\frac{R}{L} + 1} \sin \theta = 0$$

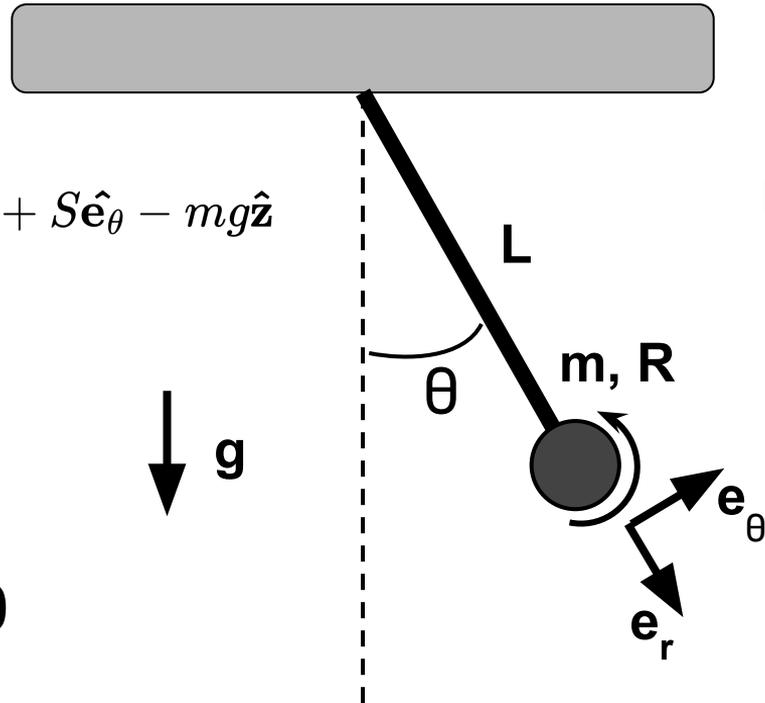
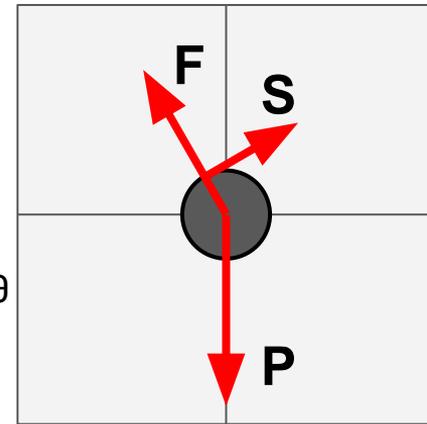


Diagrama de Fuerzas



Obs.: Si  $L \gg R$ , es como si la masa fuese puntual.