

# Messtechnik, Übung, Prof. Helsper

Christoph Hansen

[chris@university-material.de](mailto:chris@university-material.de)

Dieser Text ist unter dieser [Creative Commons](#) Lizenz veröffentlicht.

Ich erhebe keinen Anspruch auf Vollständigkeit oder Richtigkeit. Falls ihr Fehler findet oder etwas fehlt, dann meldet euch bitte über den Emailkontakt.

## Inhaltsverzeichnis

|             |   |
|-------------|---|
| Aufgabe 2.1 | 2 |
| Aufgabe 3.1 | 3 |
| Aufgabe 3.2 | 4 |
| Aufgabe 3.3 | 5 |
| Aufgabe 4.1 | 5 |
| Aufgabe 4.2 | 6 |

## Aufgabe 2.1

a)

linearer Mittelwert:  $\bar{u} = \frac{1}{T} \int u \, dt = 0 \, \text{V}$

Gleichricht Mittelwert:  $|\bar{u}| = \frac{1}{T} \int |u| \, dt = 1 \, \text{V}$

effektiver Mittelwert:  $u_{eff} = U = \sqrt{\frac{1}{T} \cdot \int u^2 \, dt} = \left( \frac{1}{T} \cdot \left( 1^2 \cdot V^2 \cdot \frac{T}{2} + (-1 \, \text{V})^2 \cdot \frac{T}{2} \right) \right)^{0,5} = 1 \, \text{V}$

Formfaktor:  $F = \frac{U}{|\bar{u}|} = \frac{1[\text{V}]}{1[\text{V}]} = 1[\text{V}]$

b)

linearer Mittelwert:  $\bar{u} = \frac{1}{T} \int u \, dt = \frac{1}{T} \left( 2 \cdot \frac{T}{T} - 1 \cdot \frac{T}{T} \right) = 0,5 \, \text{V}$

Gleichricht Mittelwert:  $|\bar{u}| = \frac{1,5}{T} \int |u| \, dt = \frac{1}{T} \left( 2 \cdot \frac{T}{T} + 1 \cdot \frac{T}{T} \right) = 1 \, \text{V}$

effektiver Mittelwert:  $u_{eff} = U = \sqrt{\frac{1}{T} \cdot \int u^2 \, dt} = \left( \frac{1}{T} \left( 2^2 \cdot \frac{T}{T} + 1^2 \cdot \frac{T}{T} \right) \right)^{0,5} = 1,58 \, \text{V}$

Formfaktor:  $F = \frac{U}{|\bar{u}|} = \frac{1,58[\text{V}]}{1,5[\text{V}]} = 1,05333[\text{V}]$

c)

Wir betrachten den Sinus hier als Sinus von x statt von t, da wir dann nicht substituieren müssen.

linearer Mittelwert:  $\bar{u} = \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \hat{u} \sin(x) \, dx = \hat{u} \cdot \frac{1}{2\pi} [-\cos(x)]_0^\pi = 3,18 \, \text{V}$

Gleichricht Mittelwert: Das Signal ist schon gleichgerichtet, deshalb gilt  $\bar{u} = |\bar{u}|$

effektiver Mittelwert:  $u_{eff} = U = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \hat{u}^2 \sin^2(x) \, dx} = \hat{u} \sqrt{\left[ \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{x - \cos(x) \cdot \sin(x)}{2} \right]_0^\pi} = 5 \, \text{V}$

Formfaktor:  $F = \frac{U}{|\bar{u}|} = \frac{5[\text{V}]}{3,18[\text{V}]} = 1,57[\text{V}]$

d)

Wir müssen in diesem Fall nur bis  $\frac{\pi}{2}$  betrachten, weil es sich ab dann schon wiederholt:

$$\text{linearer Mittelwert: } \bar{u} = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} \hat{u} \sin(x) dx = \hat{u} \cdot \frac{2}{\pi} [-\cos(x)]_0^{\pi} = 6,37 \text{ V}$$

Gleichricht Mittelwert: Das Signal ist schon gleichgerichtet, deshalb gilt  $\bar{u} = |\bar{u}|$

$$\text{effektiver Mittelwert: } u_{eff} = U = \sqrt{\frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} \hat{u}^2 \sin^2(x) dx} = \hat{u} \sqrt{\left[ \frac{2}{\pi} \cdot \frac{x - \cos(x) \cdot \sin(x)}{2} \right]_0^{\pi}} = 7,07 \text{ V}$$

$$\text{Formfaktor: } F = \frac{U}{|u|} = \frac{7,07[\text{V}]}{6,37[\text{V}]} = 1,11[\text{V}]$$

### Aufgabe 3.1

a)

Der Strom durch den Shuntwiderstand  $R_S$  heißt  $I_S$ :

$$\begin{aligned} R_S &= 90 + 9 + 0,9 + 0,1 = 100 \Omega \\ \frac{I_{max}}{I_S} &= \frac{100}{400} \\ \Leftrightarrow I_{max} &= \frac{1}{4} \cdot I_S \end{aligned}$$

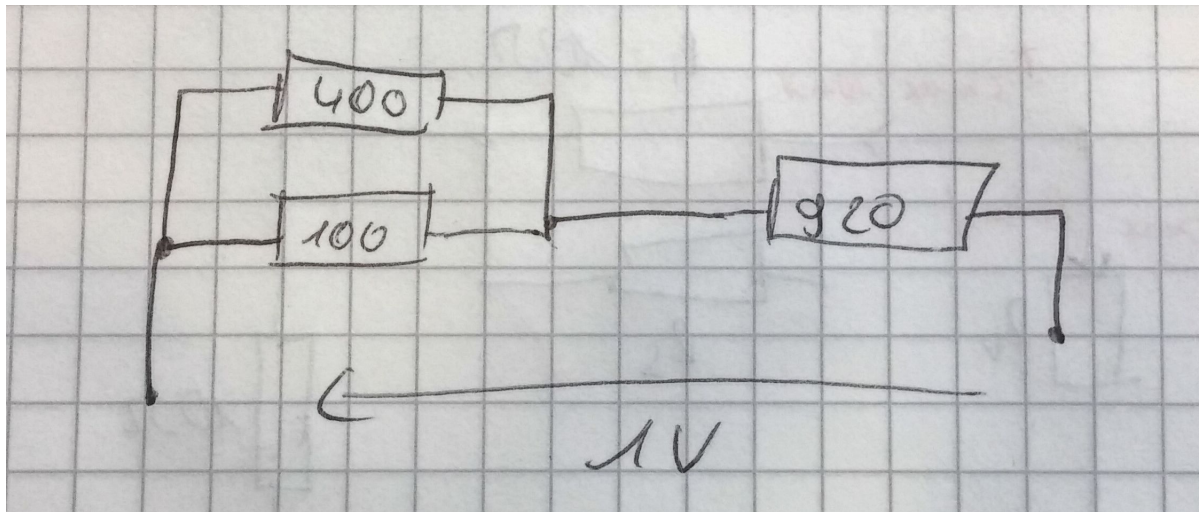
Wir wissen das gilt:

$$I_{ges} = I_{max} + I_S = 1 \text{ mA} \Leftrightarrow I_S = 0,8 \text{ mA} \Rightarrow I_{max} = 0,2 \text{ mA}$$

b)

$$\begin{aligned} \frac{I_{max}}{I_S} &= \frac{0,1}{400 + 99,9} \approx \frac{0,1}{500} \\ \Leftrightarrow I_{max} &= \frac{0,1}{500} \cdot I_S = \frac{I_{ges}}{5000} = 0,2 \text{ mA} \end{aligned}$$

c)



$$R_{ges} = 920 + \frac{400 \cdot 100}{400 + 100} = 1000 \Omega$$

Von dem  $920 \Omega$  fließen also  $1 \text{ mA}$  nach links splittet sich dann wie im Aufgabenteil zuvor auf und wir erhalten dann wieder ein  $I_{max} = 0,2 \text{ mA}$ .

Bei einem  $R_{ges} = 100 \text{ k}\Omega$  und  $100 \text{ V}$  haben wir genau die selbe Situation nur andere Werte.

d)

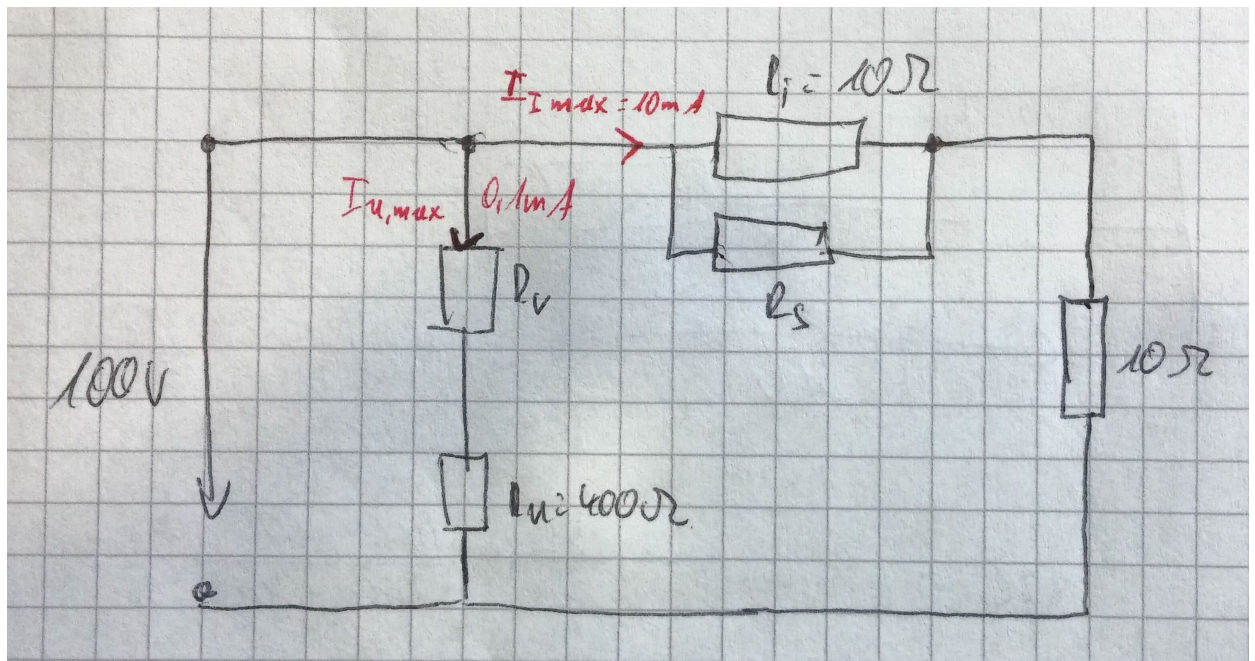
Die Innenwiderstände sind wie folgt:

|                   |                |
|-------------------|----------------|
| 100 V Messbereich | 100 k $\Omega$ |
| 1 V Messbereich   | 1 k $\Omega$   |
| 1 mA Messbereich  | 80 $\Omega$    |
| 1 A Messbereich   | 0,1 $\Omega$   |

## Aufgabe 3.2

Diese Aufgabe wurde nicht gemacht weil sie veraltet ist.

### Aufgabe 3.3



$$U = (R_V + R_U) \cdot I_{U,max}$$

$$\Leftrightarrow R_V = \frac{U - R_U \cdot I_{U,max}}{I_{U,max}} = \frac{U}{I_{U,max}} \cdot R_U = \frac{100}{0,1} \cdot 400 = 1 \text{ M}\Omega$$

Nun bestimmen wir noch den Shuntwiderstand:

$$\frac{I_S}{I_{I,max}} = \frac{R_I}{R_S} \Leftrightarrow I_S = \frac{R_I}{R_S} \cdot I_{I,max}$$

$$I = I_S + I_{I,max} = I_{I,max} \cdot \left( \frac{R_I}{R_S} + 1 \right)$$

$$R_S = R_I \cdot \frac{I_{I,max}}{I - I_{I,max}} = \frac{10 \text{ mA}}{10 \text{ A} - 10 \text{ mA}} \cdot 10 \Omega = 0,01 \Omega$$

### Aufgabe 4.1

a)

Wir berechnen zunächst den Widerstand  $R_A$  bei der Strommessung:

$$R_A = \frac{200 \text{ mV}}{20 \text{ A}} = 0,01 \Omega$$

Zur Abschätzung des Innenwiderstands  $R_Q$  tun wir so als wäre die Messung korrekt:

$$R_Q = \frac{U_V}{I_A} = \frac{1,2}{13,33} = 0,09 \Omega$$

Der Widerstand ist also um etliche Größenordnungen kleiner als  $R_V$  und daher können wir die Spannungsmessung als genau annehmen  $U_0 = U_V$ . Nun bestimmen wir den Widerstand bei der Strommessung:

$$I_A = \frac{U_0}{R_Q + R_A}$$

$$\Leftrightarrow U_0 = I_A \cdot R_Q + I_A \cdot R_A$$

$$\Leftrightarrow R_Q = \frac{U_0 - I_A \cdot R_A}{I_A} = \frac{1,2 - 13,33 \cdot 0,01}{13,33} = 0,08 \, \Omega$$

**b)**

Es macht keinen Sinn bei der Spannung einen Fehler zu berechnen, weil der Fehler auf Grund des großen Widerstandes weit kleiner ist als das Messgerät anzeigen kann.

Für den Strom können wir den Fehler so berechnen:

$$I_K = \frac{U_0}{R_Q} = \frac{1,2}{0,08} = 15 \, \Omega$$

$$e = I_A - I_K = -1,67 \, \text{A}$$

$$e^* = \frac{e}{I_K} = \frac{-1,67}{15} = -0,111 = -11,1 \, \%$$

## Aufgabe 4.2

Der Widerstand  $R_h$  ist ein **einstellbarer** Widerstand, da mit diesem Widerstand kompensiert werden soll. Wir bestimmen zunächst die minimalen und den maximalen Strom:

$$I_{K,max} = \frac{5 \, \text{V}}{50 \, \Omega} = 0,1 \, \text{A}$$

$$I_{K,min} = \frac{5 \, \text{V}}{200 \, \Omega} = 0,025 \, \text{A}$$

Die zugehörigen minimalen und maximalen Widerstände sind dann:

$$R_{h,max} = \frac{10 \, \text{V}}{0,025 \, \text{A}} = 400 \, \Omega$$

$$R_{h,min} = \frac{10 \, \text{V}}{0,1 \, \text{A}} = 100 \, \Omega$$

Die Genauigkeit muss sich als an dem kleineren Widerstand orientieren:

$$\Delta R_{h,min} = 100 \cdot 0,001 = 0,1 \, \Omega$$

Jetzt stellt sich die Frage wie sich die Spannung an dem Widerstand  $R_S$  ändert, wenn wir den Wert von  $R_h$  um eine Einheit aus der Kompensationsstellung verstellen:

$$U_M = (I - I_h) \cdot R_S = I \cdot R_S - \frac{U_h}{R_h} \cdot R_S$$

Dazu müssen wir die obige Formel ableiten:

$$\frac{\partial U_M}{\partial R_h} = \frac{U_h}{R_h^2} \cdot R_S$$
$$\Rightarrow \Delta U_M = \frac{U_h \cdot R_S}{R_h^2} \cdot \Delta R_h = \frac{10 \text{ V} \cdot 10^3 \Omega}{(100 \Omega)^2} \cdot 0,1 \Omega = 0,1 \text{ V}$$