## Versuchsbericht zu

# M2 - Gekoppelte Pendel

# Gruppe 6Mi

Alexander Neuwirth (E-Mail: a\_neuw01@wwu.de) Leonhard Segger (E-Mail: l\_segg03@uni-muenster.de)

> durchgeführt am 22.11.2017 betreut von Martin Körsgen

## Inhaltsverzeichnis

1	Kurzfassung Methoden			3
2				3
3	3.1 3.2	Pende	und Diskussion  d	3 3 4 4 5 6 7 8
4	3.3 Sch	3.2.6 3.2.7 Doppe	Relative Frequenzaufspaltung	8

## 1 Kurzfassung

Kurzfassung... Gekoppelte Pendel Doppel Pendel

## 2 Methoden

Der Versuch besteht aus zwei Pendeln die mittels verschieden starken Federn gekoppelt werden. Damit beide Pendeln mit der gleiche Eigenfrequenz schwingen, haben wir die Länge der Pendel so angepasst, dass sie auch nach ca. 20 Perioden ohne Kopplung synchron schwingen. Der Kopplungsgrad und die relative Frequenzspaltung wurde statisch sowie dynamisch bestimmt. Bei der statischen Messung wird ein Pendel ausgelenkt und die resultierende Auslenkung des anderen Pendels aufgenommen. Dynamsich ergibt sich der Kopplungsgrad aus den Schwingdauern der Grundschwingungen einer gleichsinnigen und gegensinnigen Bewegung. Zum Bestimmen der Schwingdauern wurde ein Ultraschall-Entfernungssensor verwendet, jedoch traten beim Testen der Messapperatur bei Sensorfrequenzen über 50 Hz Softwareprobleme auf.

Das Verhalten eines Doppelpendels wurde beobachtet mit verschiedenen initialen Auslenkungen und Geschwindigkeiten.

## 3 Ergebnisse und Diskussion

Analyse der Schwingzeiten über jeweils 60sec, außer bei Schwebungsbestimmung mit 120sec. Graphen?!? mehr!

## 3.1 Pendel

In Abb. 1 sind in schwarz einzelne Entfernungsmessugnen des Ultraschallsensors sowie ein nicht linearer Fit in rot aufgetragen. Die Schwingdauer  $T_0$  eines einzelnen Pendels lässt sich hieraus mit 2,477 s bestimmen.

## Schwingung ohne Kopplung

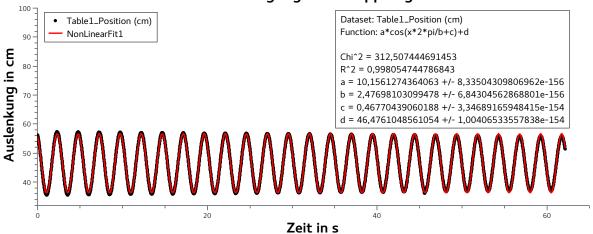


Abbildung 1: Schwingung eines Fadenpendels.

## 3.2 Gekoppelte Pendel

Bestimmen der Schwingdauern. Resultierends K.  $T_s$  und Frequenzspaltungen

## 3.2.1 Statische Bestimmung des Kopplungsgrades

Die gegeben Formel für den Kopplungsgrad lautet:

$$k = \frac{x_1}{x_2}. (1)$$

Tabelle 1: Messwerte beim Auslenken eines Pendels um  $x_1$  und der resultierende Ausschlag des gekoppelten Pendels um  $x_2$ 

	Kupfer	Edelstahl
$x_1$	$9.8\mathrm{cm}$	$10\mathrm{cm}$
$x_2$	$1,9\mathrm{cm}$	$3,1\mathrm{cm}$
k	5,158	3,226

### 3.2.2 Gleichschwingung

## **Kupfer**

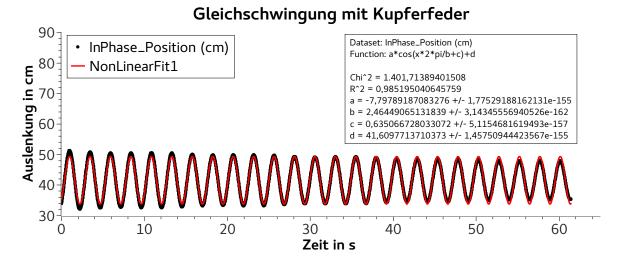


Abbildung 2: Gleichschwingung mit Kupferfeder.

### **Edelstahl**

#### Gleichschwingung mit Edelstahlfeder 80 inPhase\_Position (cm) Dataset: inPhase\_Position (cm) Function: a\*cos(x\*2\*pi/b+c)+d Auslenkung in cm NonLinearFit1 70 Chi^2 = 1.070,40216492565 $R^2 = 0.958172461066836$ a = 3,9834914373319 +/- 1,54433462567961e-155 60 b = 2,44372610884957 +/- 2,22275874948508e-162 c = 0,0642183515264792 +/- 4,44996943365339e-157 d = 46,7580123250017 +/- 1,26789412449825e-155 30 40 50 60 Zeit in s

Abbildung 3: Gleichschwingung mit Edelstahlfeder.

## 3.2.3 Gegenschwingung

## **Kupfer**

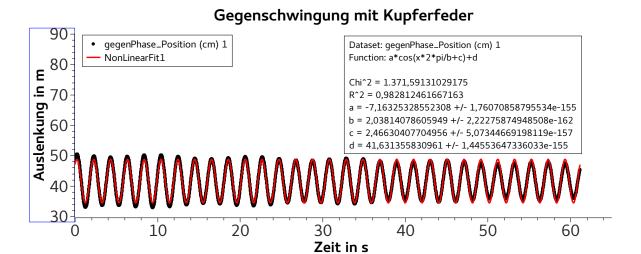


Abbildung 4: Gegenschwingung mit Kupferfeder.

### **Edelstahl**

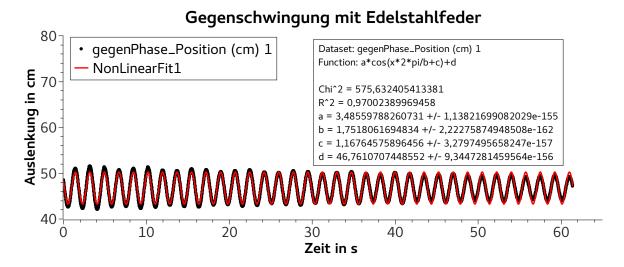


Abbildung 5: Gegenschwingung mit Edelstahlfeder.

## 3.2.4 Schwebungen des gekoppelten Systems

## **Kupfer**

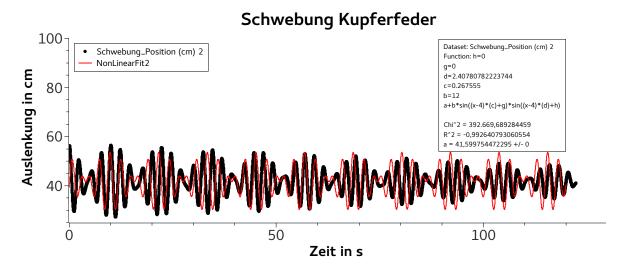


Abbildung 6: Schwebungen mit Kupferfeder.

### **Edelstahl**

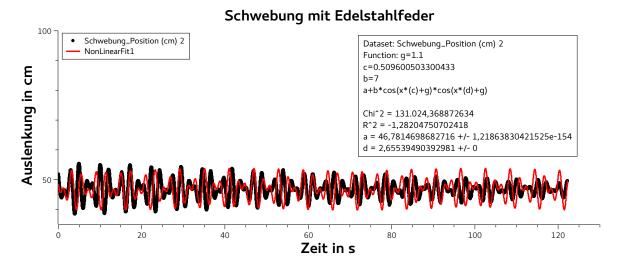


Abbildung 7: Schwebungen mit Edelstahlfeder.

### 3.2.5 Vergleich der Schwingdauern

### 3.2.6 Relative Frequenzaufspaltung

## 3.2.7 Diskussion der Näherung

#### Unsicherheiten

Unsicherheit Ultraschallsensor pro T.

Mittelwert Verrechnung.

Der Ultraschallsensor misst lediglich den Abstand in der Horizontalen, das Pendel dagegen bewegt sich in einer Ebene. Da bei diesem Versuch der Fokus auf den Schwingdauern lag, ist der Fehler der somit für die Amplitude der Schwingung entsteht irrelevant. Abfallen der Amplitude mit der Zeit.

## 3.3 Doppelpendel

Das Doppelpendel schwingt sehr chaotisch, d.h. es gibt auch bei nur sehr kleinen Änderungen in den Anfangsbedinungen andere Bahnen. Außerdem konnten wir zwei stabile Schwingungen beobachten, jedoch nur für ca. 5 Perioden. Danach ergaben sich minimal phasenverschobene Schwingungen. Bei einer der stabilen Schwingungen haben beide Pendel immer in die selbe Richtung gezeigt. Die andere zeichnet sich da durch aus, dass die Pendel immer den entgegengesetzten Winkel zur Vertikalen haben.

## 4 Schlussfolgerung

Feder weiteroben befestigen für bessere Kopplungen. Näherung ist gut/schlecht. Parallelen bei Doppel- und Gekoppeltem Pendel.