Resultaten en Discussie

Er zijn vier verschillende metingen verricht, kalibratiemeting, onbekende afstandsmeting en de lineariteitsmeting. In dit hoofstuk zijn alle meetresultaten weergeven en geanalyseerd. Van alle meetresultaten is het gemiddelde genomen, doormiddel van deze formule:

$$\frac{\sum_{i=1}^{n} x_i}{n}$$

Hier is x_i een meetresultaat en n
 is het aantal metingen. Daarnaast is de onzekerheid van de metingen berekend. Daar
bij is gebruik gemaakt van de volgende formule:

$$\sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n}(x_i - x_a)^2}{n(n-1)}}$$

 x_a is hier het gemiddelde van de meting.

Kalibratie

Hieronder zijn de meetresultaten van de kalibratiemeting te zien. De meetresultaten zijn vrij constant, en dus is de onzekerheid vrij laag. De onzekerheid van de tijdsmeting is vastgesteld op 0.003 seconden, waaruit blijkt dat de meting erg accuraat is. De onzekerheid van de snelheid wordt dan 0.025 cm/s.

	Kalibratie 10 cm		
Meting 1 (s)	1.031		
Meting 2 (s)	1.042		
Meting 3 (s)	1.042		
Meting 4 (s)	1.046		
Meting 5 (s)	1.045		
Gemiddelde (s)	1.041		
Gemiddelde snelheid (cm/s)	9.602		
Onzekerheid tijd (s)	0.003		
Onzekerheid snelheid (cm/s)	0.025		

Onbekende afstand

Hieronder zijn de meetresultaten te zien van de onbekende afstandsmeting. Om de snelheid te kunnen bepalen moet er een afstand bekend zijn. Deze afstand is gemeten en deze is 23.4 cm. De onzekerheid van de tijdsmeting is vastgesteld op 0.005 seconden, en dus is de meting erg nauwkeurig. Deze meting is zoals verwacht vanwege de langere afstand iets minder accuraat als de kalibratiemeting. De onzekerheid van de snelheid is vastgesteld op 0.007 cm/s, en dus is ook deze meting erg nauwkeurig.

	Onbekende afstand 23.4 cm			
Meting 1 (s)	2.526			
Meting 2 (s)	2.531			
Meting 3 (s)	2.515			
Meting 4 (s)	2.518			
Meting 5 (s)	2.522			
Gemiddelde (s)	2.523			
Gemiddelde snelheid (cm/s)	9.276			
Onzekerheid tijd (s)	0.005			
Onzekerheid snelheid (cm/s)	0.007			

Lineariteit

Hieronder zijn de meetresultaten te zien van de lineariteitsmeting. Om de zien hoe lineair de afstandsmeter van de robot is, moet de onzekerheid van de gemiddelde snelheden uitgerekent worden

	5 cm	10 cm	$15~\mathrm{cm}$	20 cm	25 cm
Meting 1 (s)	0.542	1.092	1.638	2.218	2.728
Meting 2 (s)	0.550	1.086	1.636	2.237	2.747
Meting 3 (s)	0.547	1.089	1.627	2.210	2.728
Meting 4 (s)	0.548	1.081	1.634	2.218	2.724
Meting 5 (s)	0.542	1.081	1.658	2.233	2.733
Gemiddelde (s)	0.546	1.086	1.638	2.223	2.732
Gemiddelde snelheid (cm/s)	9.164	9.211	9.155	8.996	9.151
Onzekerheid tijd (s)	0.002	0.002	0.005	0.005	0.004
Onzekerheid snelheid (cm/s)	0.055	0.018	0.019	0.10	0.005

Conclusie