W6

Noah Huesser <yatekii@yatekii.ch>

May 27, 2017

1 Theoretische Grundlagen

In diesm Versuch wird ein horizontal gelagertes Federpendel unter harmonischer Anregung untersucht. Durch den Wirbelstrombremseffekt wirkt eine geschwindigkeitsproportionale Reibkraft

$$F_{reib} = -\beta \cdot v \tag{1}$$

bremsend auf das Pendel. Wobei β durch die Anzahl Magneten auf dem Pendel konstant gegeben ist. Die Anregung kann mit

$$F_{anr}(t) = \hat{F}_{e} \cdot cos(\Omega t) \tag{2}$$

dargestellt werden, wobei

$$\hat{F}_e = \hat{y}_e \cdot k_1 \tag{3}$$

gilt.

1.1 Gedämpfte Schwingung

Für ein freies geschwindigkeitsproportional gedämpftes Pendel gilt

$$y(t) = \hat{y} \cdot e^{-\Gamma t} \cos(\omega t - \delta) \tag{4}$$

mit

$$\Gamma = \frac{\beta}{2m}$$

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \Gamma^2}$$

 $\omega_0^2 = \frac{K_{tot}}{m}\Gamma$: Abklingkonstante

 ω : Kreis frequenz des gedaempf ten Pendels

 ω_0 : Kreis frequenz de sun geda empf ten Pendels

1.2 Erzwungene Schwingung

Die erzwungene Schwingung hat die Form

$$\hat{y}(\gamma) = \frac{k_1 \cdot \hat{y}_e}{m \cdot \omega_0^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1 - \gamma^2)^2 + 4\gamma^2 \alpha^2}}$$

$$\tag{5}$$

mit

$$\gamma = \frac{\Omega}{\omega_0} = \frac{f_e}{f_0}$$

$$\alpha = \frac{\Gamma}{\omega_0} = \frac{\Gamma}{2\pi f_0}$$

$$\hat{y}_N = \hat{y}_0 \cdot e^{-2\pi\alpha N}$$

$$tan\delta = \frac{2\gamma\alpha}{1 - \gamma^2}$$

2 Versuchsaufbau

Im folgenden sieht man das Fahrbahnpendel welches ausgemessen wird. Es ist auf einer Fahrbahn gelagert, welche durch Druckluft den Gleiter anhebt. Oben und unten ist das Pendel mit zwei identischen Federn befestigt. Am oberen Ende ist der Gleiter durch ein Überesetzungsgestänge an einem Schrittmotor befestigt, welcher das Pendel anregt. Zwei Lichtschranken registrieren die Nulldurchläufe des Pendels und des Schrittmotors.

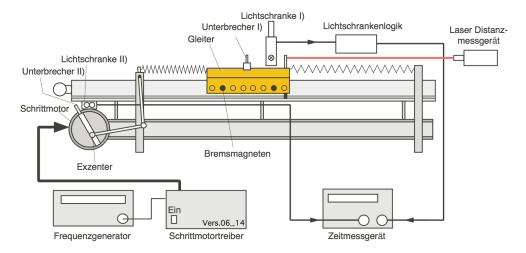


Figure 1: Versuchsaufbau

3 Versuchsdurchführung

Zuerst wurde die Schwingungsdauer des Pendels bestimmt. Dazu wurde das Pendel um verschiedene Distanzen x_0 ausgelenkt und dann losgelassen. Eine Lichtschranke registriert dabei jeden zweiten Nulldurchgang und stoppt dabei die Zeit. Für jede Auslenkung x_0 wurde zweimal gemessen. Die Triggerschwelle wurde dabei nicht zwischen 1-4 Volt gewählt wie im Versuchsbeschrieb empfohlen sondern nach der Empfehlung von Prof. Minamisawa auf 0.6 V eingestellt.

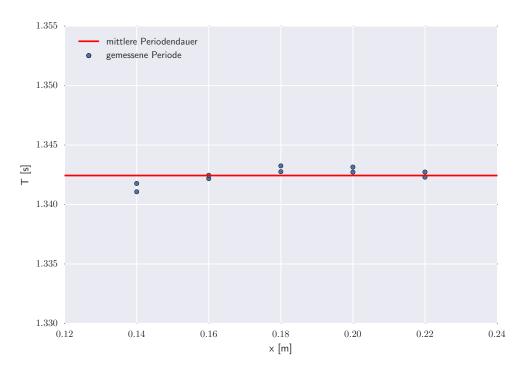


Figure 2: Gemessene Periodendauer und die mittlere Periodendauer.

Damit ergibt sich ein T von $1.34 \pm 0.00s^{-1}$.

Um ω und Γ zu berechnen wird das Pendel ausgelenkt und dann schwingen gelassen. Mit einem Fit an den Amplitudenverlauf können die gewünschten Werte durch den LSQ-Algotithmus ermittelt werden.

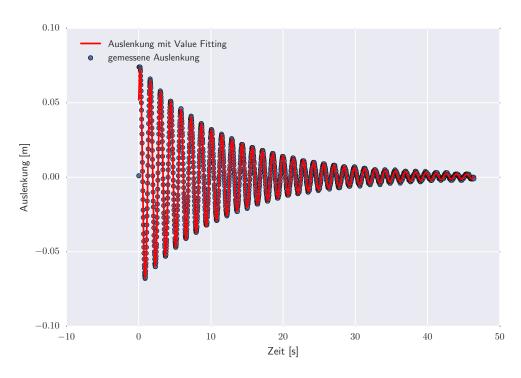


Figure 3: Auslenkung des Pendels über Zeit nach initialer Auslenkung und Loslassen mit LSQ-Fit.

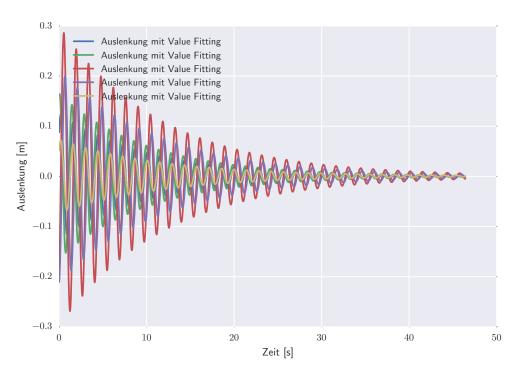


Figure 4: Auslenkung des Pendels über Zeit bei verschiedenen initialen Auslenkungen und Loslassen gefittet.

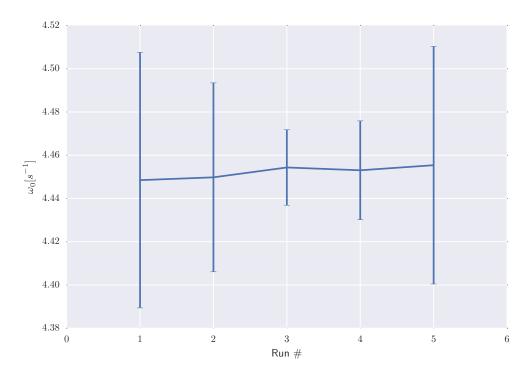


Figure 5: Eigenfrequenz des Pendels errechnet aus den verschiedenen Runs.

Wenn wir die Formel

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \Gamma^2}$$

benutzen um w_0 zu ermitteln erhalten wir einen Mittelwert von $4.45 \pm 0.04 \ s^{-1}$.

Im weiteren Verlauf des Versuches soll mit Hilfe von Amplituden und Phasenresonanz erneut ω_0 bestimmt und mit dem aus der gedämpften Schwingung verglichen werden.

Da das Pendel zweiseitig mit identischen Federn eingespannt ist, ergibt sich $\omega_0^2 = \frac{2k}{m}$ mit $k = k_1$. Damit kann 5 auf

$$\hat{y}(\Omega) = \frac{\hat{y}_e}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{(1 - (\frac{\Omega}{\omega_0})^2)^2 + 4(\frac{\Omega}{\omega_0})^2(\frac{\Gamma}{\omega_0})^2}}$$
(6)

reduziert werden. Ein Fit wird nun im Folgenden gemacht.

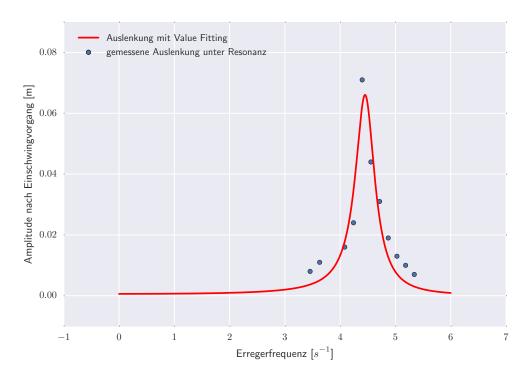


Figure 6: Amplituden nach Enschwingen bei verschiedenen Erregerfrequenzen.

Aus dem Fit kann nun ω_0 als $4.46\pm0.02~s^{-1}$ bestimmt werden. Nun soll ω_0 auch noch aus der Phasenresonanz bestimmt werden.

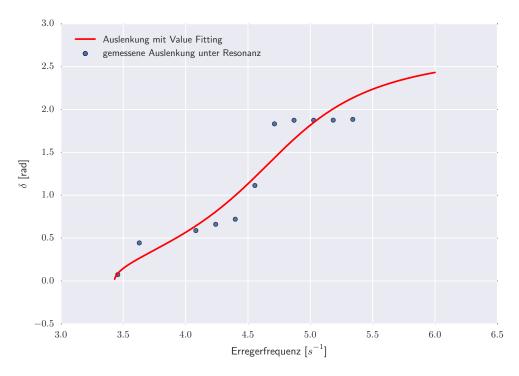


Figure 7: Phase bei verschiedenen Erregerfrequenzen.

Aus dem Fit kann nun ω_0 als 4.74 \pm 0.08 s^{-1} bestimmt werden.

4 Fehlerrechnung

Um erkennen zu können wie gut der Fit war wird mit jedem Fit eine Fehlertoleranz errechnet. Da be der Methode mit der gedämpften Schwingung jedoch nicht ω_0 errechet wurde, wurde das Fehlerfortpflanzungsgesetz

$$s_{\omega_0} = \sqrt{\frac{\partial \omega_0}{\partial \omega}} \Big|_{\omega_0} \cdot s_{\omega} + \frac{\partial \omega_0}{\partial \Gamma} \Big|_{\omega_0} \cdot s_{\Gamma}$$

mit

$$\frac{\partial \omega_0}{\partial \omega} = (\omega^2 + \Gamma^2)^{-\frac{1}{2}} + 2\omega$$
$$\frac{\partial \omega_0}{\partial \Gamma} = (\omega^2 + \Gamma^2)^{-\frac{1}{2}} + 2\Gamma$$

angewandt um den Fehler für ω_0 zu berechnen. Alle anderen Fehler wurden durch den Fit automatisch mitberechnet.

5 Resultate

Im Folgenden sind die Resultate zur besseren Uebersicht noch einmal tabellarisch sowie grafisch gegenübergestellt.

Messart	w_0 [1/s]	s_w_0 [1/s]	s_w_0 relativ [percent]	w [1/s]	s_w [1/s]
Gedämpfte Schwingung	4.45E+00	3.96E-02	0.89	4.44E+00	2.01E-04
Amplitudenresonanz	4.46E+00	2.37E-02	0.53	0.00E+00	0.00E+00
Phasenresonanz	4.74E+00	8.27E-02	1.74	0.00E+00	0.00E+00

Table 1: Die verschieden errechneten Eigenfrequenzen mit ihren Fehlern.

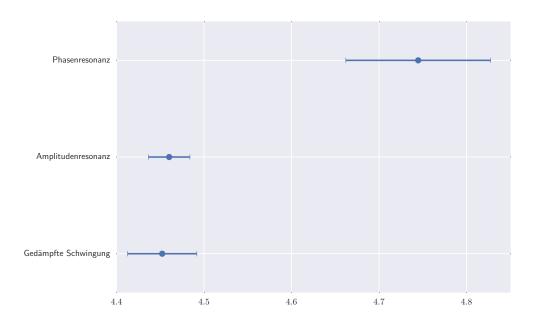


Figure 8: Die errechneten Eigenfrequenzen im Vergleich.

Messart	Abklingkonstante [1/s]	Fehler [1/s]	relativer Fehler [percent]
Gedämpfte Schwingung	8.96E-02	1.98E-04	0.22
Amplitudenresonanz	2.14E-01	3.78E-02	17.67
Phasenresonanz	7.06E-01	1.42E-01	20.10

Table 2: Die verschieden errechneten Abklingkonstanten mit ihren Fehlern.

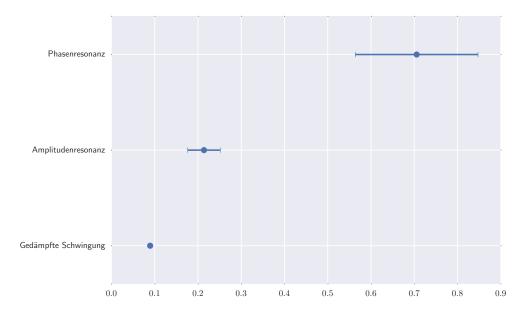


Figure 9: Die errechneten Abklingkonstanten im Vergleich.

Alles in allem sehen die Ergebnisse sehr zufriedenstellend aus, wenn man die Zahlen zu ω_0 betrachtet. Bei der gedämpften Schwingung und der Amplitudenresonanz haben wir einen relatvien Fehler von 0.5% was extrem gut ist. Einzig bei der Phasenresonanz ist der Fehler 1.5% und der Wert ist auch etwas neben den anderen beiden Werten. Wenn man jedoch die Abklingkonstante betrachtet, so ist der Fehler nur bei der Methode mit der gedämpften Schwingung im akzeptablen Bereich. Man könnte hier einen gewichteten Mittelwert errechnen. Jedoch scheinen die Resultate für die letzten beiden Methoden so daneben zu liegen, dass wohl die Messungen Fehlerbehaftet sind und noch einmal gemacht werden müssten.

Wie man anhand der Resultate für ω und ω_0 unleicht erkennen kann liegt der Unterschied innerhalb der Fehlertoleranzen, weswegen es mit diesem Gerät gar kein Unterschied gemessen werden kann.

6 Messwerte

x [m]	T [s]
0.14	1.34177
0.14	1.34107
0.16	1.34218
0.16	1.34246
0.18	1.34276
0.18	1.34325
0.2	1.34272
0.2	1.34315
0.22	1.3423
0.22	1.34273

Table 3: Messwerte der Periode bei verschiedenen Anfangsauslenkungen.

T [s]	phi [rad]	A [m]
1.17647	1.8847	0.007
1.2121	1.8758	0.01
1.24999	1.8746	0.013
1.29033	1.8744	0.019
1.33331	1.8326	0.031
1.37928	1.1137	0.044
1.42859	0.7202	0.071
1.48149	0.661	0.024
1.53915	0.588	0.016
1.73162	0.4438	0.011
1.81815	0.0736	0.008

Table 4: Messwerte der Phase bei verschiedenen Erregerfrequenzen.