Winkelbeschleunigung, Halterung leer NonLinearFit1 Dataset: HalterungLeer 2 (rad/s^2) **Function**: $(x/1000*g*r_z-M_r)/(I_H+x/1000*(r_z)^2)$ $Chi^2/doF = 6.1547e-03$ $R^2 = 0.9998$ I H = 3.4888e-03 + /-3.7380e-05 $\mathbf{M} \ \mathbf{r} = 7.1587 \text{e} \cdot 03 + /- 4.0136 \text{e} \cdot 04$ q = 9.81 (constant) r z = 0.0255 (constant) Winkelbeschleunigung 4└ 80 **Zugmasse (g)**