Winkelbeschleunigung, Halterung mit Montagematerial kurz phi-dot-dotFit1 Dataset: HalterungStandoffsShort 2 **Function**:  $(x/1000*g*r z-M r)/(I H+x/1000*(r z)^2)$ (rad/s^2) **Chi^2/doF** = 1.3398e-02  $R^2 = 0.999$ I H = 4.0148e-03 + -6.6742e-05 $\mathbf{M} \ \mathbf{r} = 7.1573 \text{e} \cdot 03 + / \cdot 6.5036 \text{e} \cdot 04$ q = 9.81 (constant) r z = 0.0255 (constant) Winkelbeschleunigung 4└ 80 **Zugmasse (g)**