1 Gedämpfter LC Schwingkreis Oszilloskop, Teilversuch 4.4.1

1.1 Versuchsbeschreibung

Kurze Darstellung der physikalischen Grundlagen und Ziele der Versuche, die zum Verständnis des Versuches/Protokolls benötigt werden. (max. 1 Seite) Messung der Frequenz f und des Abklingkoeffizienten δ eines LC-Schwingkreises mit dem Oszilloskop.

$$U = U_0 \cdot e^{-\frac{t}{\tau}} \tag{1}$$

1.2 Versuchsaufbau und Durchführung

Genaue Beschreibung der verwendeten Aufbauten unter Verwendung von Skizzen oder Photos Beschreibung der Messwerterfassungseinstellungen (eingestellte Messzeiten, Messbedingungen, Trigger, Anzahl der Messungen) und der Durchführung der Versuche. (max. 1 Seite)

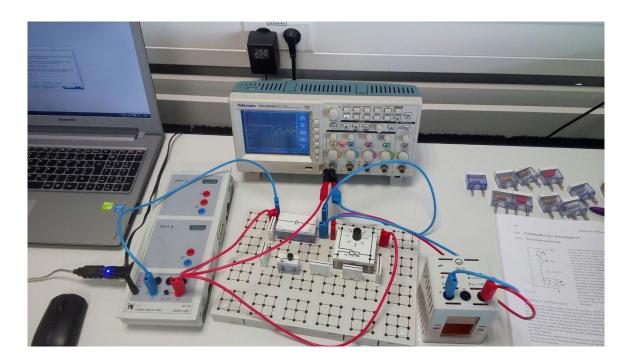


Abbildung 1: Versuchsaufbau

- Bei dem oben gezeigten LRC Schwingkreis wurde der Drehwiderstand komplett herunter geregelt ($R=0.02\Omega$). Dieser wird erst später in Versuch 4.4.2 gebraucht. Bei dem verbleibenden gedämpften LC-Schwingkreis wird die Spannung über dem Kondensator mit dem Oszilloskop aufgezeichnet, um die Frequenz und den Abklingkoeffizienten zu bestimmen.
- Alle Versuche wurden bei einer Eingangspannung von $U_0=5.6V$ durchgeführt, dabei wurde das Oszilloskop auf "Single Sequence"eingestellt und aus dem resultierenden Standbild die Spannungsmaxima mit entsprechenden Zeitwerten abgelesen. Dazu wurden die Messbereiche auf $U_B=16V$ (Spannung) & $T_B=50*10^{-3}s$ (Zeit) eingestellt.
- \bullet Es lag ein Offset von $off=50*10^{-3}V$ vor, der im Folgenden ausgeglichen wurde.

• Die Ablesefehler wurden zu $\sigma_U = \frac{0.08}{\sqrt{12}} V \& \sigma_T = \frac{100*10^{-6}}{\sqrt{12}} s$ bestimmt. Diese Messung wurde 4 mal wiederholt wobei die Ergebnisse des 2. Versuchs aufgrund eines Stromausfalls verloren gingen.

1.3 Versuchsauswertung

1.3.1 Rohdaten

• Spule (Herstellerangaben):

Induktivität |
$$L = 36 * 10^{-3} H$$

Windungen | $N = 1000$
Widerstand | $R = 9.5\Omega$

• Kondensator (Herstellerangabe):

Kapazität |
$$C = 10 * 10^{-6}F$$

• Messdaten

Tabelle 1: 1. Messung
$$U_1 = 3.12V \mid t_1 = 0.5ms$$
 $U_2 = 1.76V \mid t_2 = 4.4ms$ $U_3 = 1.04V \mid t_3 = 8.2ms$ $U_4 = 0.56V \mid t_4 = 12.0ms$

2. Messung fehlt wegen Stromausfall.

$$\begin{array}{c|cccc} \text{Tabelle 2: 3. Messung} \\ U_1 = 3.2V & t_1 = 0.5ms \\ U_2 = 1.76V & t_2 = 4.4ms \\ U_3 = 1.04V & t_3 = 8.2ms \\ U_4 = 0.64V & t_4 = 12.0ms \\ U_5 = 0.4V & t_4 = 15.9ms \\ \end{array}$$

Tabelle 3: 4. Messung
$$U_1 = 3.12V \mid t_1 = 0.5ms$$
 $U_2 = 1.76V \mid t_2 = 4.4ms$ $U_3 = 1.12V \mid t_3 = 8.2ms$ $U_4 = 0.8V \mid t_4 = 12.1ms$ $U_5 = 0.4V \mid t_4 = 15.9ms$

 U_4 und T_4 wurden bei Messung4 wegen falschem Ablesen verworfen.

1.3.2 Transformation der Rohdaten

Transformation der Rohdaten und Modellanpassung. (1 Seite) Die Frequenzen wurden aus den Differenzen der Zeitabstände T_i bestimmt. Bestimmung von Delta siehe (4) Beispiel:

Tabelle 4: Messung 1

Frequenz in Hz	σ_f in Hz	Abklingkoeffizient in $\frac{1}{s}$	σ_{δ} in $\frac{1}{s}$
f = 256.410	$\sigma_f = 1.898$	$\delta = 150.047$	$\sigma_{\delta} = 4.264$
f = 263.158	$\sigma_f = 1.999$	$\delta = 143.827$	$\sigma_{\delta} = 7.260$
f = 263.158	$\sigma_f = 1.999$	$\delta = 174.551$	$\sigma_{\delta} = 13.535$

Hier wurden die Fehler aus den folgenden Gleichungen ermittelt:

$$\sigma_f = \frac{\sigma_T}{T^2} \tag{2}$$

$$\sigma_{\delta_n} = \frac{1}{T_n} \cdot \sqrt{\left(\frac{\sigma_{U_n}}{U_n}\right)^2 + \left(\frac{\sigma_{U_{n+1}}}{U_{n+1}}\right)^2 + (\delta_n \cdot \sigma T_n)^2}$$
(3)

Der Abklingkoeffizient δ wird bestimmt aus:

$$U_{n+1} = U_n \cdot e^{-\delta \cdot (t_{n+1} - t_n)}$$

$$\Rightarrow \delta_n = \frac{\ln \frac{U_n}{U_{n+1}}}{t_{n+1} - t_n}$$
(4)

Aus den Einzelmessungen haben wir für die Frequenz und den Abklingkoeffizient den gewichteten Mittelwert mit seinem Fehler bestimmt:

1.3.3 Analyse

Analyse der Daten inklusive Fehlerrechnung Residuen und Pullverteilung. (1 Seite)

1.3.4 Fazit

Diskussion der Ergebnisse und Vergleich der erzielten Ergebnisse mit theoretischen Vorhersagen. (1 Seite)