

GLEICHUNGEN ZU

M1 – DREHPENDEL NACH POHL

Gruppe 10 Mi

Alex Oster (E-Mail: a_oste16@uni-muenster.de)
Jonathan Sigrist (E-Mail: j_sigr01@uni-muenster.de)

durchgeführt am 15.11.2017
betreut von
Johann Preuß

29. November 2017

Inhaltsverzeichnis

1	Unsicherheiten	2
2	Eigenschwingung	2

1 Unsicherheiten

Computer

Das Computerprogramm hatte eine Abtastrate von 50 Hz. Daraus folgt $u_C(T) = \frac{0.02\text{s}}{2\sqrt{3}}$. Der Ultraschallsensor hatte eine Genauigkeit von 2 Nachkommastellen, also 1 cm. Es folgt $u_C(x) = \frac{0.01\text{m}}{2\sqrt{3}}$.

Per Hand

Wir konnten auf dem Maßstab bis 1 mm ablesen. Also ist $u(x) = \frac{0.001\text{m}}{2\sqrt{6}}$.

2 Eigenschwingung

Literatur