

V353

## Das Relaxationsverhalten eines RC-Kreises

Kalina Toben

kalina.toben@tu-dortmund.de

Daniel Wall

daniel.wall@tu-dortmund.de

Durchführung: 27.11.2018

Abgabe: 04.12.2018

TU Dortmund – Fakultät Physik

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Theorie</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Durchführung</b>	<b>3</b>
2.1	Messreihe zur Bestimmung der Zeitkonstanten im RC-Kreis anhand des Entladevorgangs . . . . .	3
2.2	Messreihe zur Bestimmung der Spannungsamplitude des Kondensators im RC-Kreis . . . . .	3
2.3	Messreihe zur Bestimmung der Phasenverschiebung im RC-Kreis . . . . .	3
2.4	Messreihe zur Bestätigung der Integratorfunktion des RC-Kreises . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Auswertung</b>	<b>4</b>
3.1	Bestimmung der Konstanten durch Beobachtung des Entladevorgangs . .	4
3.2	Bestimmung der Konstanten durch die Frequenz . . . . .	6
3.3	Bestimmung der Konstanten durch die Phasenverschiebung . . . . .	8
3.4	RC-Kreis als Integrator . . . . .	10
<b>4</b>	<b>Diskussion</b>	<b>12</b>
	<b>Literatur</b>	<b>12</b>

# 1 Theorie

[sample]

## 2 Durchführung

### 2.1 Messreihe zur Bestimmung der Zeitkonstanten im RC-Kreis anhand des Entladevorgangs

In der ersten Messreihe wird zur Bestimmung der Zeitkonstante ein Spannungsgenerator wie in Abbildung 1 dargestellt an das RC-Glied angeschlossen und eine Rechteckspannung angelegt. Mithilfe eines digitalen Oszilloskops und der Trigger-Funktion wird die abfallende Flanke dargestellt. Es werden logarithmisch 30 Frequenzen  $f$  im Bereich von 100 bis 10000 Hz eingestellt und mit der Cursor-Funktion die dazugehörige Kondensatorspannung  $U_C(t)$  festgehalten.

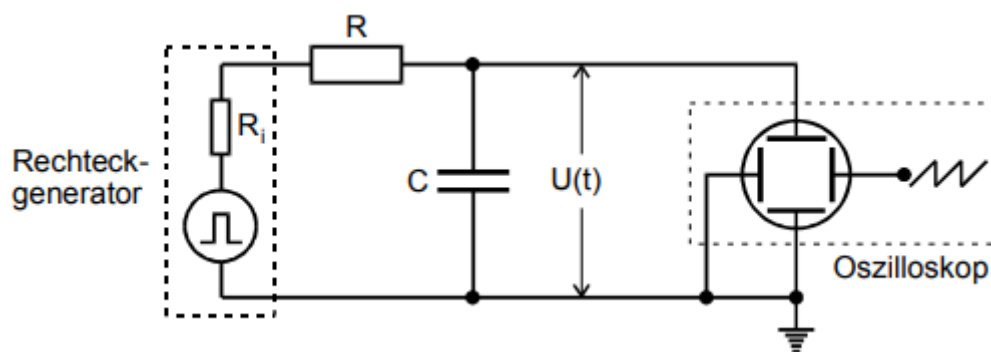


Abbildung 1: Messschaltung zur Bestimmung der Zeitkonstanten mittels Beobachtung des Entladevorgangs. [1, S. 6]

### 2.2 Messreihe zur Bestimmung der Spannungsamplitude des Kondensators im RC-Kreis

Für die zweite Messreihe wird eine Sinusspannung  $U_0(t)$  angelegt und die Amplitude  $A$  der Kondensatorspannung  $U_C(t)$  für dieselben Frequenzen  $f$  festgehalten.

### 2.3 Messreihe zur Bestimmung der Phasenverschiebung im RC-Kreis

In der dritten Messreihe wird die Phasenverschiebung  $\phi$  zwischen der generierten Spannung  $U_G(t)$  und der Kondensatorspannung  $U_C(t)$  bestimmt. Hierzu wird die Schaltung so verändert, dass die generierte Spannung ebenfalls auf dem Oszilloskop dargestellt werden kann (Abbildung 2) und die Signale werden übereinander symmetrisch zur  $t$ -Achse ausgelegt. Mithilfe der Cursor-Funktion wird nun der Abstand  $a$  zwischen den zugehörigen Nulldurchläufen gemessen (Abbildung 3), wobei die Periodendauer  $b$  durch die Frequenz  $f$  gegeben ist.

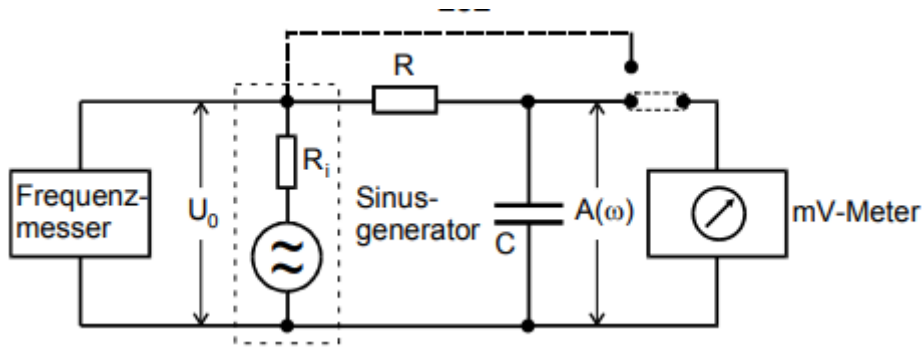


Abbildung 2: Messschaltung zur Bestimmung der Phasenverschiebung  $\phi$ . [1, S. 7]

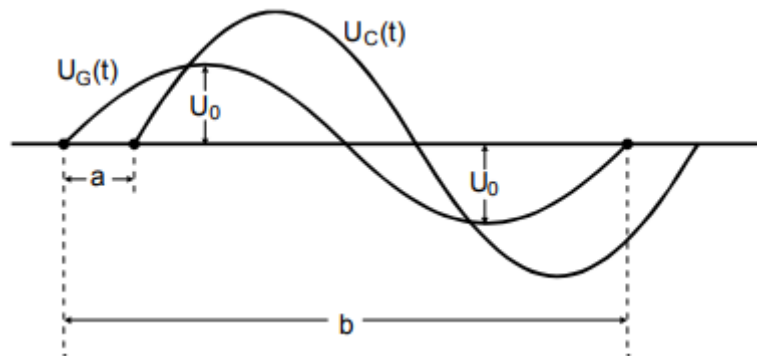


Abbildung 3: Messung der Phasenverschiebung zwischen zwei Spannungen mit dem Zweistrahloszilloskop. [1, S. 7]

## 2.4 Messreihe zur Bestätigung der Integratorfunktion des RC-Kreises

Um die Integratorfunktion des RC-Kreises zu überprüfen, wird nun eine ausreichend hohe Frequenz  $f$  eingestellt und eine Rechteckspannung angelegt. Das Oszilloskop zeigt nun sowohl die angelegte als auch die integrierte Spannung an. Als zweites wird eine Dreieckspannung angelegt. Die letzte Einstellung ist eine Sinusspannung. Die Ergebnisse werden als Bilder gespeichert.

## 3 Auswertung

Im folgenden wird auf drei verschiedene Arten die Zeitkonstante  $RC$  bestimmt. Außerdem wird die Integration von drei Spannungen dargestellt.

### 3.1 Bestimmung der Konstanten durch Beobachtung des Entladevorgangs

Es werden bei einer angelegten Rechteckspannung die Spannung  $U_c$  und die zugehörige Zeit  $t$  gemessen. Für eine lineare Ausgleichsrechnung wird der Logarithmus der Spannung

berechnet, und dieser wird gegen  $t$  aufgetragen. Alle Werte sind in Tabelle (1) aufgelistet. Der Wert für  $U_0$  beträgt 18 V.

Der Ansatz der linearen Regression lautet

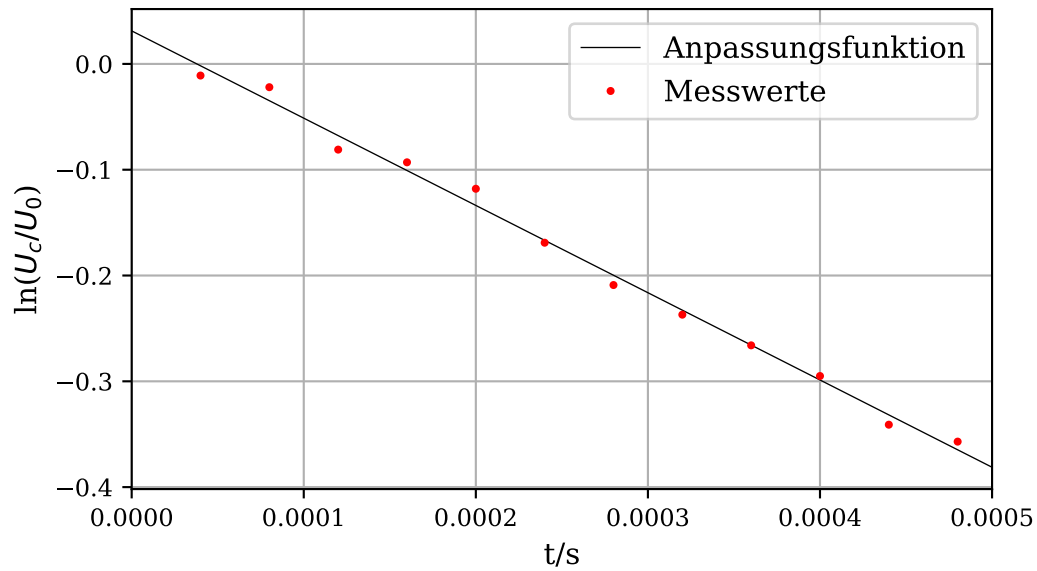
$$y = ax + b. \quad (1)$$

Die Werte für  $a$  und  $b$  bestimmen sich folgendermaßen:

$$a = \frac{\overline{xy} - \bar{x} \cdot \bar{y}}{\overline{x^2} - \bar{x}^2}, \quad (2)$$

$$b = \frac{\overline{x^2\bar{y}} - \overline{xy} \cdot \bar{x}}{\overline{x^2} - \bar{x}^2}. \quad (3)$$

Der Plot, die Parameter und die Fehler werden mit Python berechnet.



**Abbildung 4:** lineare Ausgleichsrechnung zur Bestimmung von  $RC$ .

Um die Ausgleichsgerade zu bestimmen, wird Gleichung (1) entsprechend umgeformt:

$$\frac{U_c}{U_0} = e^{-\frac{t}{RC}}$$

$$\Leftrightarrow \ln\left(\frac{U_c}{U_0}\right) = -\frac{1}{RC}t.$$

Somit hat die Gerade folgende Gestalt:

$$\ln\left(\frac{U_c}{U_0}\right) = \underbrace{-\frac{1}{RC}}_{\text{Steigung } a} t + b. \quad (4)$$

Daraus ergeben sich  $a = (-824.913 \pm 20.909)s$  und  $b = (3.123 \pm 0.616) \cdot 10^{-2}$ . Daraus folgt für  $RC$ :

$$RC = -\frac{1}{a} = (0.121 \pm 0.004) \cdot 10^{-2}s.$$

**Tabelle 1:** Daten für die Ausgleichsrechnung.

$t \cdot 10^{-3}/s$	$U_c/V$	$\ln(U_c/U_0)$
0.04	17.8	-0.011
0.08	17.6	-0.022
0.12	16.6	-0.081
0.16	16.4	-0.093
0.20	16.0	-0.118
0.24	15.2	-0.169
0.28	14.6	-0.209
0.32	14.2	-0.237
0.36	13.8	-0.266
0.40	13.4	-0.295
0.44	12.8	-0.341
0.48	12.6	-0.357

### 3.2 Bestimmung der Konstanten durch die Frequenz

Die für diese Methode gemessenen Daten finden sich in Tabelle (2). In einem halblogarithmischen Diagramm wird die Amplitude gegen die Frequenz aufgetragen.

Diesmal hat die Geradengleichung folgende Gestalt

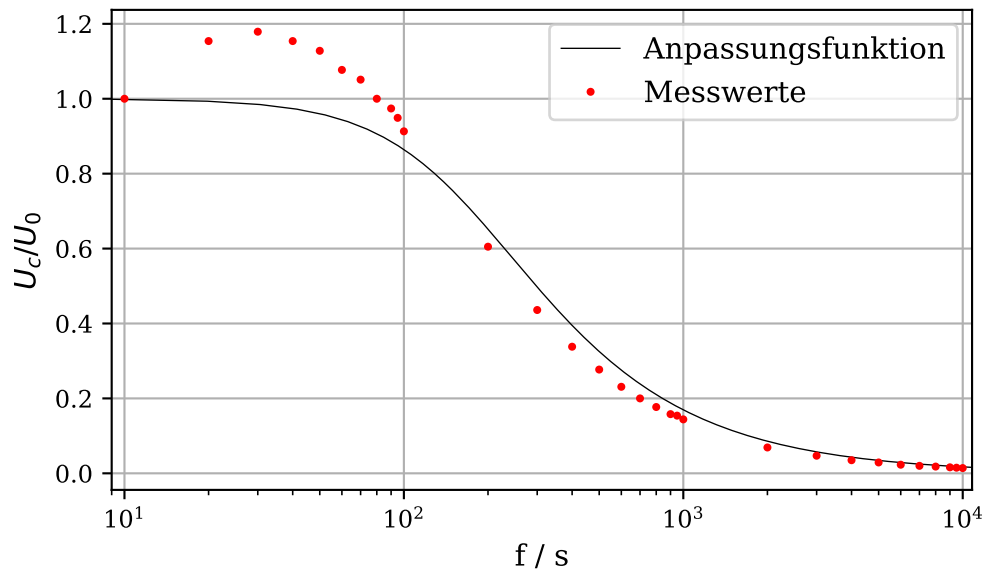
$$\frac{A(\omega)}{U_0} = \frac{1}{\sqrt{1 + \omega^2 R^2 C^2}},$$

was sich aus Gleichung ( ) ergibt.  $U_0$  beträgt hierbei 7.8 Volt. Da die Amplitude aus der Gleichung von der Kreisfrequenz abhängt, muss für die Ausgleichsrechnung noch ein Faktor  $2\pi$  beachtet werden, auf Grund des Zusammenhangs

$$\omega = 2\pi f. \quad (5)$$

Somit wird der Graph durch

$$y = \frac{1}{\sqrt{1 + d^2(2\pi f)^2}} \quad (6)$$



**Abbildung 5:** Logarithmus der Spannung zum Zeitpunkt  $t$ .

beschrieben. Der Parameter lautet:

$$d = RC = (-9.256 \pm 0.785) \cdot 10^{-4} s.$$

**Tabelle 2:** Gemessene Amplituden und Phasenverschiebung bei unterschiedlicher Frequenz.

$f/\text{Hz}$	$U/\text{V}$	$a/\text{s}$	$T/\text{s}^{-1}$	$\phi/\text{rad}$	$f/\text{Hz}$	$U/\text{V}$	$a/\text{s}$	$T/\text{s}^{-1}$	$\phi/\text{rad}$
10	7.8	0.00156	0.1	0.098	600	1.8	0.00036	0.0017	1.35
20	9	0.00144	0.05	0.181	700	1.56	0.00031	0.0014	1.138
30	9.2	0.0014	0.033	0.264	800	1.38	0.00028	0.0013	1.39
40	9	0.00134	0.025	0.337	900	1.24	0.00025	0.0011	1.4
50	8.8	0.00132	0.02	0.415	950	1.2	0.00024	0.0011	1.43
60	8.4	0.0013	0.017	0.49	1000	1.12	0.00022	0.001	1.41
70	8.2	0.00126	0.014	0.554	2000	0.54	0.00012	0.0005	1.47
80	7.8	0.00122	0.013	0.613	3000	0.36	0.00008	0.0003	1.52
90	7.6	0.00119	0.011	0.67	4000	0.28	0.00006	0.0003	1.52
95	7.4	0.00117	0.011	0.698	5000	0.22	0.000048	0.0002	1.52
100	7.12	0.00115	0.01	0.723	6000	0.18	0.00004	0.0002	1.54
200	4.72	0.00083	0.005	1.046	7000	0.16	0.000035	0.0001	1.52
300	3.4	0.00064	0.003	1.199	8000	0.14	0.00003	0.0001	1.5
400	2.64	0.0005	0.003	1.277	9000	0.12	0.000027	0.0001	1.55
500	2.16	0.00042	0.002	1.332	9500	0.12	0.000026	0.0001	1.53
10000	0.112	0.00002	0.0001	1.533					

Die Werte für  $\phi$  wurden dabei mit Gleichung (2) berechnet.

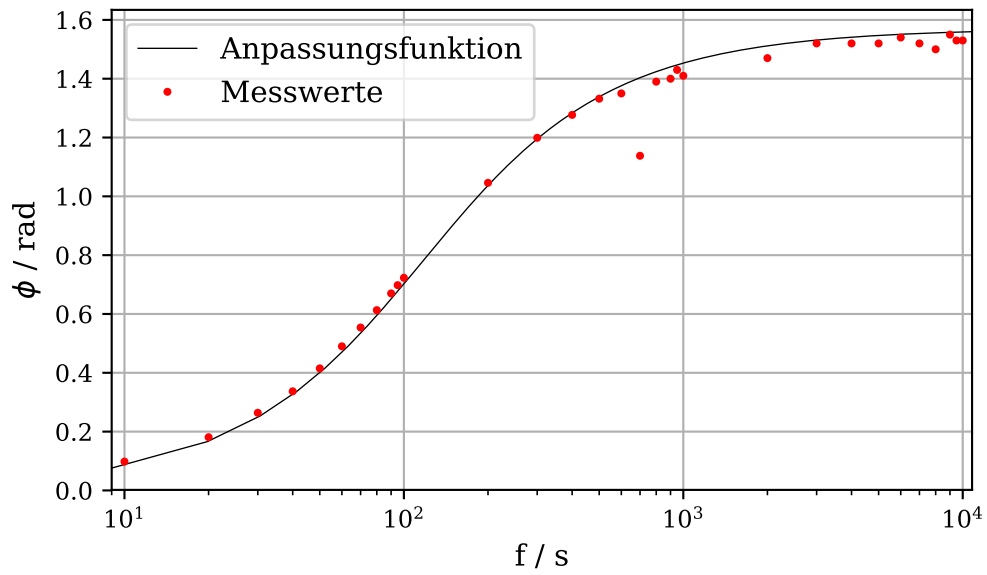
### 3.3 Bestimmung der Konstanten durch die Phasenverschiebung

In diesem Auswertungsteil wird wie in 3.2 verfahren, nur dass die Phasenverschiebung gegen die Frequenz aufgetragen wird. Die dafür benötigten Werte sind in Tabelle (2) aufgelistet.

Aus Gleichung (2) ergibt sich der Ansatz für diesen Graphen:

$$y = \arctan(2\pi fd). \quad (7)$$





**Abbildung 6:** Phasenverschiebung in Abhängigkeit von  $f$ .

Die Zeitkonstante beträgt:

$$d = RC = (1.346 \pm 0.498) \cdot 10^{-3} \text{ s}.$$

Die Relativamplitude  $U_c/U_0$  wird gegen die Phasenverschiebung in einem Polarplot aufgetragen. Mit der Gleichung

$$\frac{A(f)}{U_0} = -\frac{\sin\phi}{2\pi fRC}$$

kann eine Kosinus-Abhängigkeit hergeleitet werden, da

$$\frac{\sin\phi}{\cos\phi} = -\omega RC$$

gilt. Dies führt auf

$$\frac{A(f)}{U_0} = \cos\phi. \quad (8)$$

Die Kurve dazu wird mit Python berechnet.

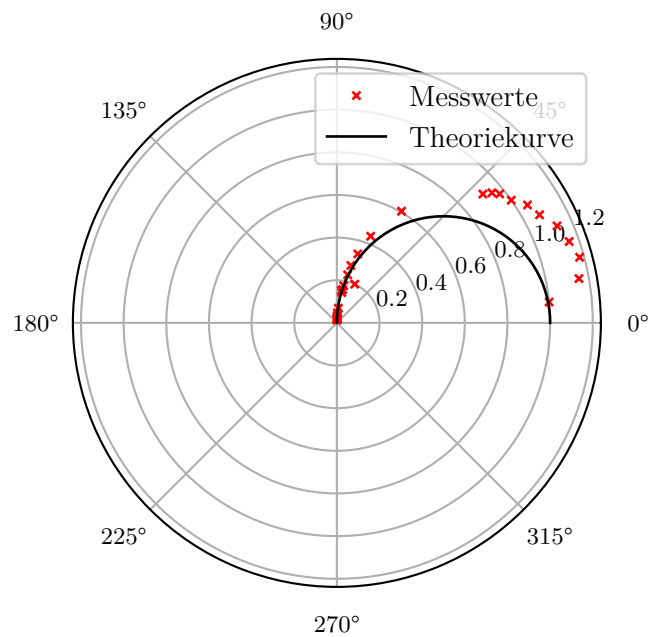


Abbildung 7: Polarplot.

### 3.4 RC-Kreis als Integrator

Zuletzt wird geprüft, ob der RC-Kreis als Integrator arbeiten kann.

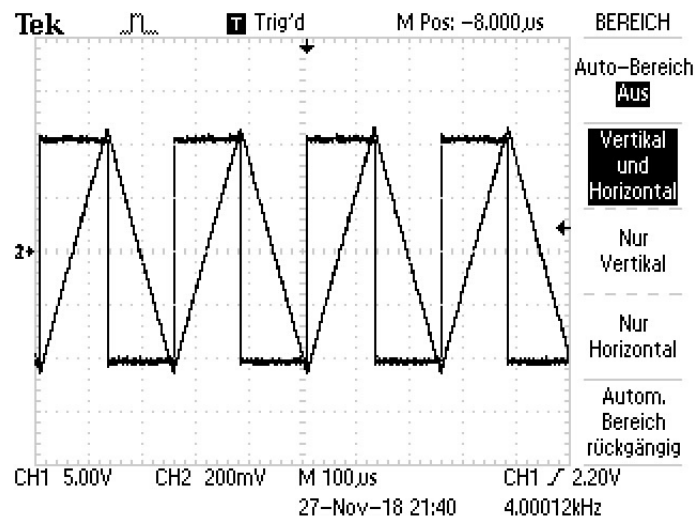


Abbildung 8: Integrierte Rechteckspannung.

Wie zu erkennen ist, ist die Integrierte einer Rechteckspannung eine Dreieckspannung.

Folgende konstante Funktion

$$f(x) = \begin{cases} U & 0 < x < a \\ -U & a < x < 2a \end{cases}$$

liefert diese Stammfunktion:

$$F(x) = \begin{cases} Ux & 0 < x < a \\ -Ux & a < x < 2a. \end{cases}$$

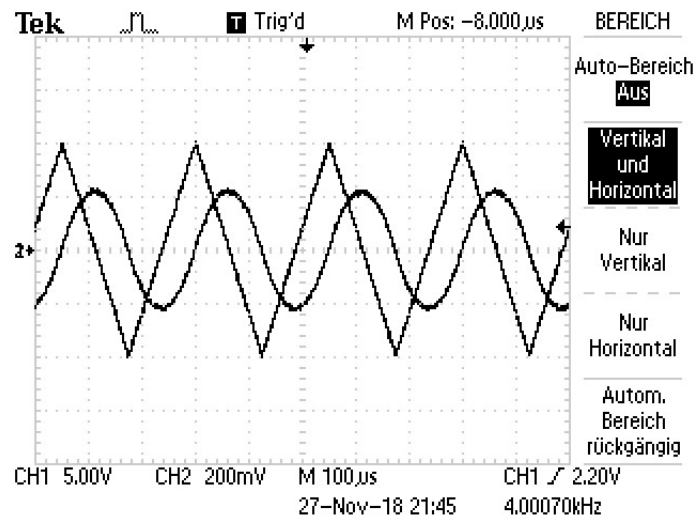


Abbildung 9: Integrierte Dreiecksspannung.

Bei einer Dreiecksspannung ist eine quadratische Funktion die Integrierte. Die Funktion

$$f(x) = \begin{cases} Ux & 0 < x < a \\ -Ux & a < x < 2a \end{cases}$$

ergibt integriert:

$$F(x) = \begin{cases} \frac{1}{2} \cdot Ux^2 & 0 < x < a \\ -\frac{1}{2} \cdot Ux^2 & a < x < 2a. \end{cases}$$

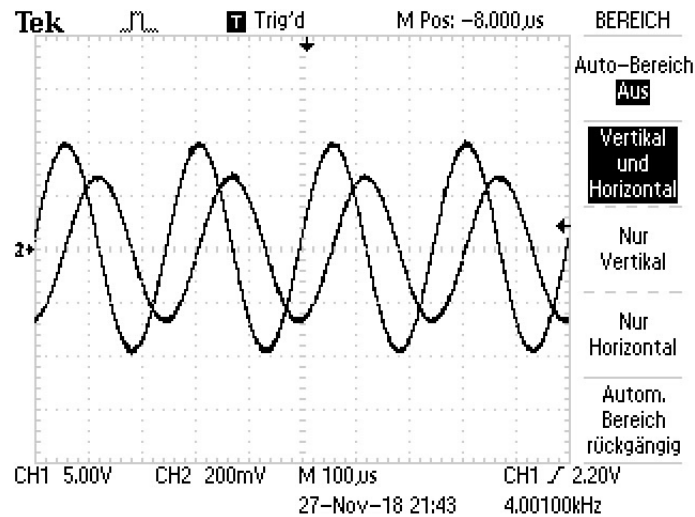


Abbildung 10: Integrierte Sinusspannung.

Eine Kosinusspannung ist die Integrierte der Sinusspannung. Die Stammfunktion einer Sinusfunktion lautet

$$F(x) = -U \cdot \cos(x).$$

## 4 Diskussion

### Literatur

- [1] TU Dortmund. *Anleitung zum Versuch 353, Das Relaxationsverhalten eines RC-Kreises*. 30. Nov. 2018. URL: <http://129.217.224.2/HOMEPAGE/PHYSIKER/BACHELOR/AP/SKRIPT/V353.pdf>.