**Wstęp teoretyczny:**

**Opis metody pomiarowej:**

**Zadania:**

Tabelka do zadań 1. – 3.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Lp. | I, A | u(∆T), K |
| 1 | 0,5000(34) | 5,900(90) |
| 2 | 1,0000(40) | 12,800(89) |
| 3 | 1,5000(46) | 20,800(89) |
| 4 | 2,0000(51) | 28,900(90) |
| 5 | 2,5000(57) | 38,000(92) |
| 6 | 3,0000(63) | 49,000(96) |

Zadanie 1.

W tabelce wyżej

Zadanie 2.

U(T) =

Aby obliczyć niepewność u(∆T), skorzystamy z propagacji niepewności. Wyniki w tabelce wyżej

Zadanie 3.

U(I) = Wyniki w tabelce wyżej

Zadanie 4.

Zadanie 5.

Na wykresie wyżej. Wartości niepewności są w tabele wyżej.

Zadanie 6.

Obliczenie metodą =REGLINP(). Czułość modułu Pieltiera to a.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | a | b |  |
|  | 17,0971 | -4,02 |  |
| u(a) | 0,66649 | 1,29781 | u(b) |
| R^2 | 0,99396 | 1,39407 |  |
|  | **a,** | b, K |  |
|  | **17,10(66)** | -4,0(12) |  |

Zadanie 7.

**Wnioski:**

**Bibliografia:**