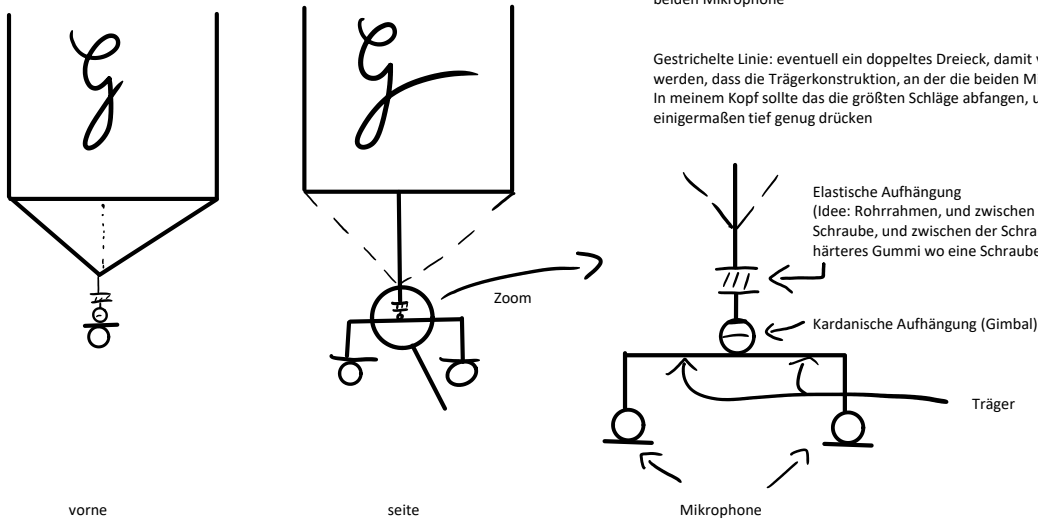


Gondelaufbau

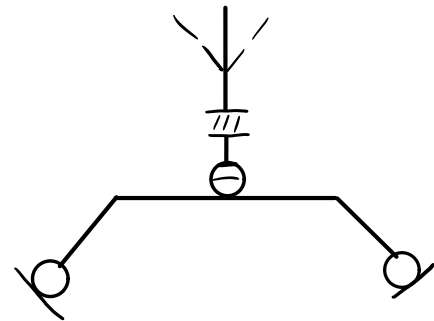
Dienstag, 14. November 2023 09:30

1. Idee

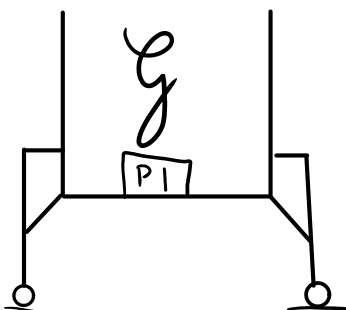


1.1 Idee (Variation von der 1. Idee)

Ist im Prinzip die erste Idee, nur das die Mikrophone im 45° Winkel zum Träger stehen. Dadurch sollte der Einfluss von x bzw. y - Kräften ausgeglichener sein, da wir dann nicht für die x - Richtung extrem anfällig sind und für die y - Richtung an Pendeln quasi gar nicht. Sondern sind dann für beide Richtungen etwa gleich anfällig, was die Störgrößen besser verteilen sollte. Wir setzen an dem Zoom an:



2. Idee

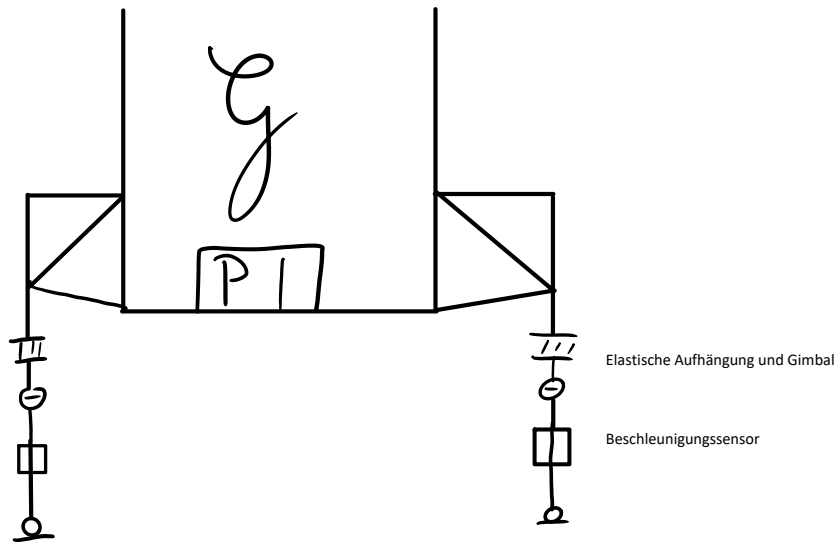


Hier sitzt der Beschleunigungssensor im/am PI, heißt wir nehmen direkt die Gondelbewegung auf --> damit würde man am "besten / einfachsten" die Fehler rausrechnen können, die durch das Schwingen / die Bewegungen der Gondel verursacht werden. Die Korrektur an sich ist allerdings recht fehleranfällig.

Dadurch will man eine möglichst direkte Aufhängung die exakt die Bewegung der Gondel mitmacht, Probleme siehe ELFI

3. Idee, ist in meinen Augen die simpelste, aber eventuell die Fehlerunanfälligste, braucht jedoch 2 Mics
 --> 1 Beschleunigungssensor sitzt im PI

Damit würden wir 1. Wissen was die Gondel macht und 2. was die Mikrophone machen



- 3.1 Wie bei der 1. Idee, kann man hier auch die Mikrophone im 45° Winkel anbringen.

