# Messtechnik und Messdatenverarbeitung Übung

Wintersemester 2014 Christoph Otte



• 1.1 Einfache Berechnungen

```
>a <- 4;
>b <- 7;
>c <- 21;
>d <- (a+b)^(1/d);
>d
[1] 2.22398
```



#### 1.2 Vektoren

```
t1 = (1:100);
t2 = seq(0,10,0.5);
t3 = t1 + t2
t3
Warnmeldung:
In t1 + t2 : Länge des längeren Objektes
     ist kein Vielfaches der Länge des kürzeren Objektes
[1] 1.0 2.5 4.0 5.5 7.0 8.5 10.0 11.5 13.0 14.5 16.0 17.5
[97] 103.0 104.5 106.0 107.5
```



1.3 Grafische Ausgabe

Sinusspannung ohne Phasenverschiebung

$$x(\underline{t}) = A \sin(\omega \underline{t})$$

$$\omega = 2\pi f$$

$$A = 2$$

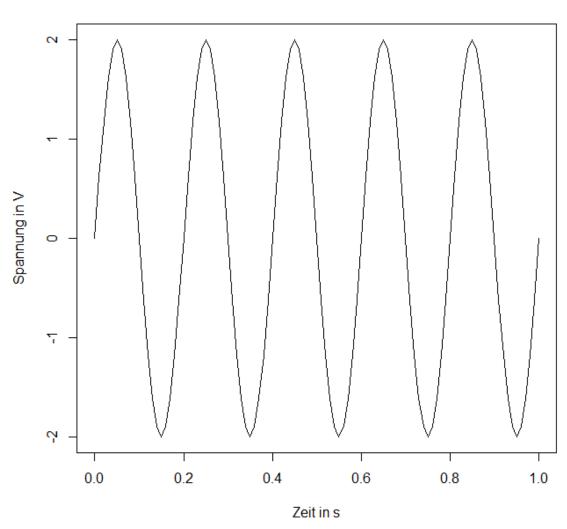


# 1.3 Grafische Ausgabe

```
A = 2; f = 5; w = 2*pi*f t = seq(0,1,0.01); x = A*sin(w*t); plot(t,x,type="l", main= "Aufgabe 1.3: 5 Hz Sinus", ylab = "Spannung in V", xlab = "Zeit in s");
```



Aufgabe 1.3: 5 Hz Sinus





# • 1.4 R Workspace

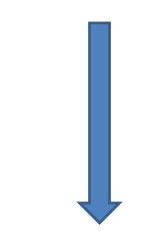
```
list = ls()
list
rm(c)
ls()
rm(list=ls())
```



# • 1.5 Ein-/ Ausgabe

```
getwd()
[1] "C:/Users/Christoph/Documents"
setwd("E:/Lehre/mdv/2014w/tutorial/");
var = read.table(test.txt);
Var
V1 V2 V3
1 6 7 1
2 1 5 2
Write.table(var, 'test_neu.txt');
```

6	7	1
1	5	2



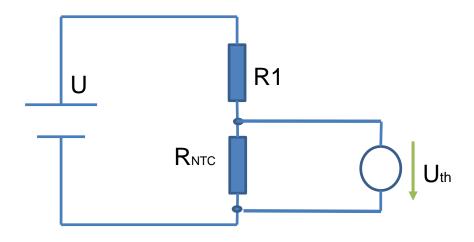
```
"V1" "V2" "V3"
"1" 6 7 1
"2" 1 5 2
```



#### • 1.6 Funktionen

```
myFunction <- function(a, b){
c = a+b;
return(c)
}
> source("myFunction.R")
> myFunction(1,5)
[1] 6
```

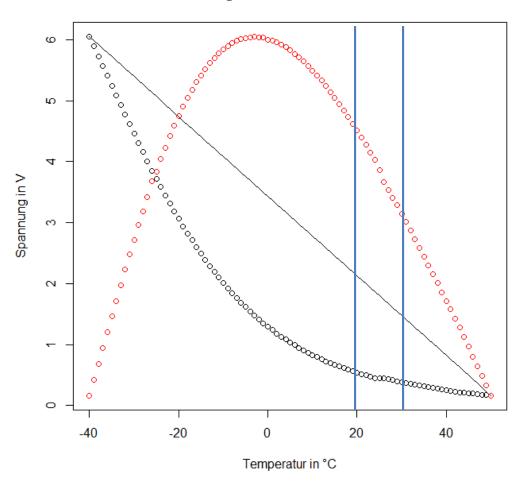




$$U_{th} = \frac{R(t)}{R(t) + R1} U$$



• Ideale und reale Kennlinie

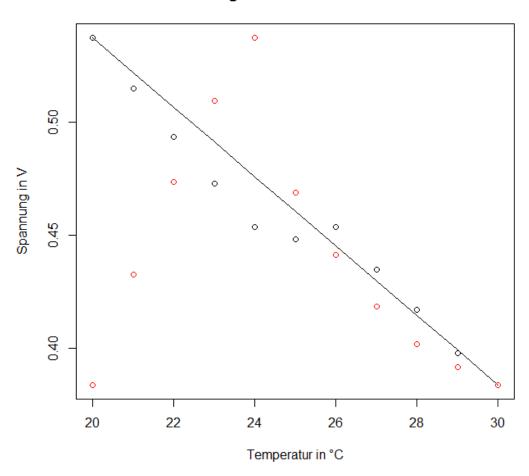




- Kennlinie nicht geeignet. Abweichung zur realen Kennlinie sehr groß. Differenz (ye-ya) im Messbereich sehr klein.
- Möglich durch Fixpunktjustierung und Toleranzbandjustierung.

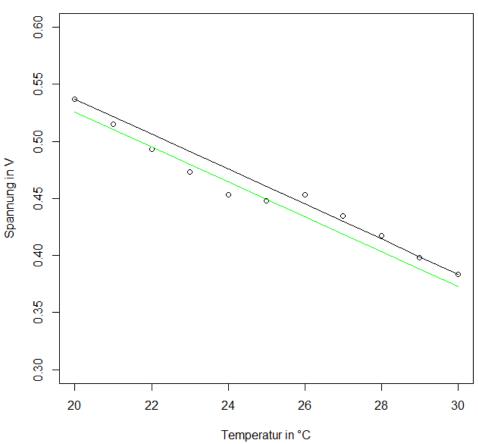


# Fixpunktjustierung





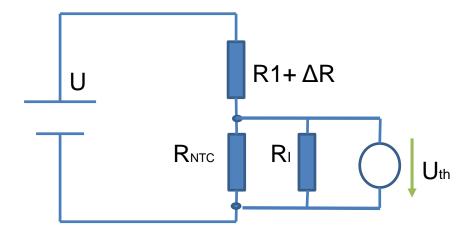
Toleranzsbandjustierung



- Fixpunktjustierung
- Toleranzbandjustierung



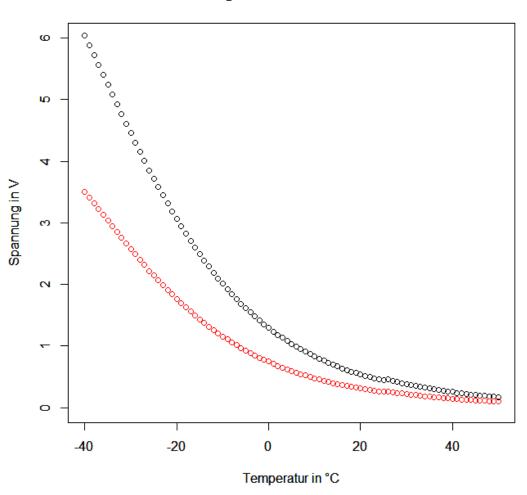
Modifiziertes Messgerät



$$U_{th} = \frac{(R(t)||R_I)}{(R(t)||R_I) + (R1 + \Delta R)}U$$

# **Aufgabe 2: Messfehler**





- Messung mit idealen Komponenten
- Messung mit fehlerbehafteten Komponenten



Die ideale Kennlinie ist eine Gerade.

 Empfindlichkeit des Messgerätes entspricht Steigung der Kennlinie

Reale Kennlinien sind meistens nicht-linear.



 Idealisierung führt zu systematischen Messabweichungen.

Idealisierung sinnvoll für kleine Messbereiche

 Kennlinie des Messgerätes kann justiert werden.



 Justierung möglich durch Fixpunktjustierung und Toleranzbandjustierung

 Kennlinie kann durch Addition/Subtraktion und Multiplikation/Division an bestimmte Messbereiche angepasst werden.



 Toleranzen und Vereinfachungen im Messaufbau sind typische Quellen für systematische Fehler.