

a) Dla wszystkich badanych obwodów wykonać wykresy punktowe $U_{sk}(I_{sk})$.

Lp.	$U_{sk}[V]$	$I_{sk}[mA]$	$I_{sk}[A]$	$R_1 L_3$
1	0.01	0.25	0.00025	50
2	1.971	13.12	0.01312	$R_{L3}[\Omega]$
3	3.89	25.6	0.0256	1.3
4	6.11	40.1	0.0401	$u(R_{L3})[\Omega]$
5	7.95	52.3	0.0523	0.1
6	9.7	63.7	0.0637	Tabela 1.1 Wartości zmierzonych dla obwodu RL
7	12.08	79.3	0.0793	
8	14.23	93.5	0.0935	
9	16	105.1	0.1051	
10	17.92	117.9	0.1179	
11	20.24	133.3	0.1333	
12	22.28	146.9	0.1469	
13	24.11	159.1	0.1591	

b) Określanie metodą regresji liniowej współczynnika kierunkowego Z_L i $u(Z_L)$

$$U_{sk} = Z_L I_{sk}$$

$$Z_L = 151.80 \Omega$$

$$u(Z_L) = 0.165367794 \approx 0.17\Omega$$

e) Dla szeregowego obwodu RL, z zależności (15) wyznaczyć indukcyjność L oraz jej niepewność $u_c(L)$. Obliczenia dla punktu nr 6

$$R = 150\Omega \quad u_c(R) = 3\Omega$$

$$L_3 = L_3(Z_L, R, R_L, f)$$

$$u(f) = 0.87[Hz]$$

$$\frac{\partial L_3}{\partial Z_L} = \frac{Z_L}{2\pi f \sqrt{Z_L^2 - (R+R_L)^2}} = \frac{151.8}{314 \cdot \sqrt{23043.24 - 22891.69}} = \frac{151.8}{314 \cdot 12.31056} = 0.03927$$

$$\frac{\partial L_3}{\partial f} = \frac{\sqrt{Z_L^2 - (R+R_L)^2}}{2\pi f^2} = \frac{12.31056}{15700} = 0.000784 = 7.9E-04$$

$$\frac{\partial L_3}{\partial R} = \frac{\partial L}{\partial R_L} = -\frac{(R+R_L)}{2\pi f \sqrt{Z_L^2 - (R+R_L)^2}} = -\frac{151.3}{314 \cdot 12.31056} = -\frac{151.3}{3865.517} = -0.039141$$

$$u_c(L_3) = \sqrt{\left(\frac{\partial L}{\partial Z_L} * u(Z_L)\right)^2 + \left(\frac{\partial L}{\partial R} * u(R)\right)^2 + \left(\frac{\partial L}{\partial R_L} * u(R_L)\right)^2 + \left(\frac{\partial L}{\partial f} * u(f)\right)^2} =$$

$$\sqrt{(0.03927 * 0.17)^2 + (-0.03914 * 3)^2 + (-0.03914 * 0.1)^2 + (7.90E-04 * 0.87)^2} =$$

$$\sqrt{4.45676E-05 + 0.013788161 + 1.53202E-05 + 4.72E-07} = \sqrt{1.38E-02}$$

$$= 0.11767974 \approx 0.12[H]$$

$$L_3 = \frac{\sqrt{Z_L^2 - (R+R_L)^2}}{2\pi f} = \frac{12.31056}{314} = 0.03921 \approx 0.04[H]$$