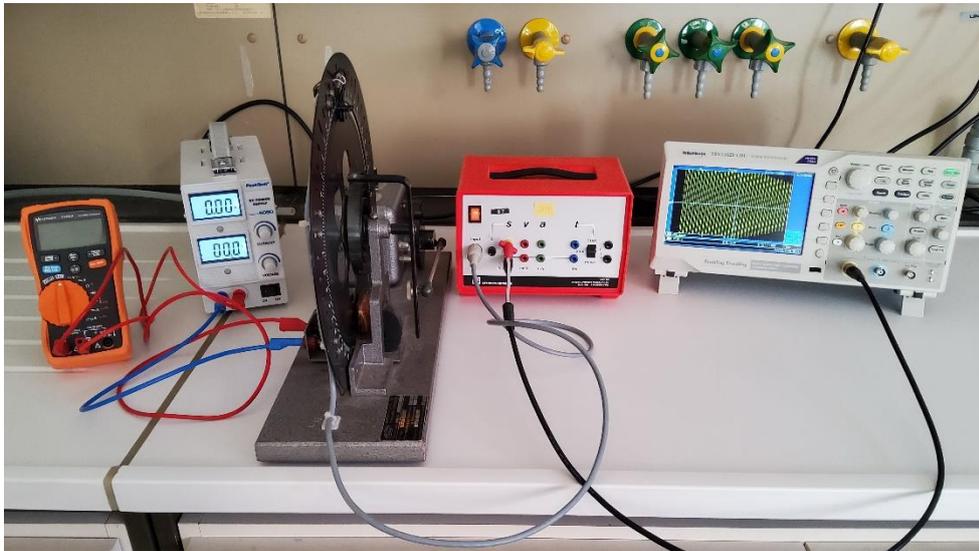


## 2 Mechanische Größen, Schwingungen



Gedämpfte Schwingungen mit dem Pohlschen Drehpendel

### 2.1 Grundlagen

#### 2.1.1 Elastischer und unelastischer Stoß

##### Elastischer Stoß

Beim elastischen Stoß bleibt die kinetische Energie erhalten; Energie wird nicht in z.B. Wärme umgewandelt und es treten keine chemischen Reaktionen auf:

$$\frac{1}{2} m_1 \vec{v}_1^2 = \frac{1}{2} m_1 \vec{v}_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 \vec{v}_2'^2 \quad (2-1)$$

Ebenso gilt der Impulserhaltungssatz:

$$m_1 \vec{v}_1 = m_1 \vec{v}_1' + m_2 \vec{v}_2' \quad (2-2)$$

wobei  $\vec{v}_1$  die Geschwindigkeit des Körpers mit der Masse  $m_1$  vor, und  $\vec{v}_1'$  die des gleichen Körpers nach dem Stoß ist.  $\vec{v}_2'$  ist die Geschwindigkeit des Körpers mit der Masse  $m_2$  nach dem Stoß. Es wird dabei ohne Beschränkung der Allgemeinheit angenommen, dass der Körper mit der Masse  $m_2$  vor dem Stoß in Ruhe ist:  $\vec{v}_2 = 0$ .

Wenn wir uns auf den *eindimensionalen* Stoß beschränken, lassen sich aus den Gln. (2-1) und (2-2) die Geschwindigkeiten  $\vec{v}_1'$  und  $\vec{v}_2'$  berechnen:

$$v_1' = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} v_1 \quad v_2' = \frac{2m_1}{m_1 + m_2} v_1 \quad (2-3)$$

##### Unelastischer Stoß

Beim ideal unelastischen Stoß bewegen sich beide Körper nach dem Stoß mit gemeinsamer Geschwindigkeit weiter. Nach dem Impulserhaltungssatz gilt dann für den Sonderfall, dass der Körper mit der Masse  $m_2$  vor dem Stoß in Ruhe war:

$$m_1 \vec{v}_1 = (m_1 + m_2) \vec{v}' \quad (2-4)$$

Die gemeinsame Geschwindigkeit nach dem Stoß ist demnach:

$$\vec{v}' = \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{v}_1 \quad (2-5)$$

Die beim unelastischen Stoß in Wärme umgewandelte kinetische Energie lässt sich durch Vergleich der kinetischen Energien vor und nach dem Stoß ermitteln. Für den hier angenommenen Sonderfall beträgt die in Wärme umgewandelte kinetische Energie  $\Delta E$  also

$$\Delta E = \frac{1}{2} m_1 \vec{v}_1^2 - \frac{1}{2} (m_1 + m_2) \vec{v}'^2 = \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \vec{v}_1^2 \quad (2-6)$$

### 2.1.2 Das Trägheitsmoment

Das Trägheitsmoment  $J$  ist eine physikalische Größe, die die Trägheit eines starren Körpers gegenüber einer Änderung einer Rotationsbewegung angibt; es hängt von der Form und Massenverteilung des Körpers und von der Drehachse ab.

Anhand von [Tabelle 1](#) soll zunächst an die einander entsprechenden Größen der Translations- und Rotationsbewegung erinnert werden.

Translationsbewegung			Rotationsbewegung		
Name	Symbol	Einheit	Name	Symbol	Einheit
Ortsvektor	$\mathbf{r}$	m	Winkel <sup>1</sup>	$\varphi$	1
Geschwindigkeit	$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt}$	m s <sup>-1</sup>	Winkelgeschwindigkeit <sup>1</sup>	$\boldsymbol{\omega} = \frac{d\varphi}{dt}$	s <sup>-1</sup>
Beschleunigung	$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt}$	m s <sup>-2</sup>	Winkelbeschleunigung <sup>1</sup>	$\frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt}$	s <sup>-2</sup>
Masse	$m$	kg	Trägheitsmoment <sup>2</sup>	$I = \int R^2 dm$	kg m <sup>2</sup>
Impuls	$\mathbf{p} = m\mathbf{v}$	kg m s <sup>-1</sup>	Drehimpuls	$\mathbf{L} = I\boldsymbol{\omega}$ $\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p} = m \mathbf{r} \times \mathbf{v}$	kg m <sup>2</sup> s <sup>-1</sup>
Kraft	$\mathbf{F} = m\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{p}}{dt}$	N	Drehmoment	$\mathbf{T} = I \frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt} = \frac{d\mathbf{L}}{dt}$ $\mathbf{T} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$	N m

**Tabelle 1:** Zum Vergleich von Translations- und Rotationsbewegung (Quelle: Skript GPR)

<sup>1</sup> Die Richtungen der *axialen* Vektoren  $\boldsymbol{\varphi}$ ,  $\boldsymbol{\omega}$  und  $d\boldsymbol{\omega}/dt$  zeigen per Definition in Richtung der Drehachse. Hinsichtlich des Vorzeichens gilt die Rechte-Hand-Regel: zeigen die gekrümmten Finger in Richtung der Drehbewegung, so zeigt der Daumen in Richtung von  $\boldsymbol{\varphi}$ ,  $\boldsymbol{\omega}$  und  $d\boldsymbol{\omega}/dt$ . *Polare* Vektoren (gewöhnliche Vektoren) wie z.B. die für Ort ( $\mathbf{r}$ ) und Geschwindigkeit ( $\mathbf{v}$ ) ändern ihr Vorzeichen bei einer Punktspiegelung des Koordinatensystems, axiale Vektoren (auch *Pseudovektoren* genannt) dagegen nicht.

<sup>2</sup>  $R$  ist der Abstand eines Massenelementes  $dm$  von der Drehachse.

Das Trägheitsmoment von diskreten Massepunkten (Masse  $m_i$ , Abstand von der Drehachse  $r_i$ ) lautet:

$$J = \sum_i r_i^2 m_i \quad (2-7)$$

Ist zum Beispiel die x-Achse die Drehachse, gilt speziell

$$J_{\text{um x-Achse}} = \sum_i (y_i^2 + z_i^2) m_i \quad (2-8)$$

Das Trägheitsmoment von Körpern mit einer nicht konstanten Massenverteilung (Massendichte  $\rho(\vec{r})$ ) erhält man mittels Übergangs von der Summe zum Integral; es gilt

$$J = \int r^2 dm = \int_{\text{Volumen}} r^2 \rho(\vec{r}) dV \quad (2-9)$$

Dabei erstreckt sich die Integration über das gesamte Volumen des Körpers. Für den Spezialfall konstanter Dichte (homogene Körper) vereinfacht sich die letzte Gleichung zu

$$J_{\text{homogen}} = \rho \int_{\text{Volumen}} r^2 dV \quad (2-10)$$

Beispiele:

Das Trägheitsmoment einer homogenen zylindrischen Scheibe, bei der die Drehachse senkrecht zur Scheibenfläche steht und durch den Mittelpunkt der Scheibe verläuft, siehe **Abb. 1**:

Der Radius der Scheibe sei  $R$ , die Dicke  $D$ , die Dichte des homogenen Materials  $\rho$ . Als Massenelement betrachten wir einen Hohlzylinder der Wandstärke  $dr$ . Der Abstand von der Drehachse ist  $r$ . Für die Masse  $dm$  folgt wegen  $dV = 2\pi r D dr$ :

$$dm = \rho dV = \rho 2\pi r D dr \quad (2-11)$$

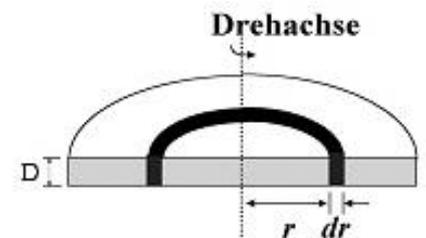
Damit ergibt sich zunächst:

$$J = \int_0^R r^2 \rho 2\pi r D dr = 2\pi \rho D \int_0^R r^3 dr = \frac{\pi}{2} R^4 \rho D \quad (2-12)$$

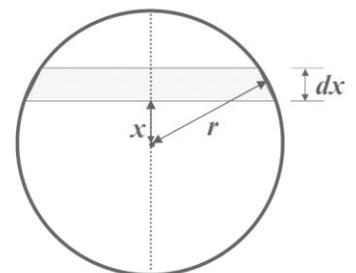
Mit der Masse der Scheibe  $M = \pi R^2 \rho D$  folgt schließlich:

$$J = \frac{1}{2} MR^2 \quad (2-13)$$

Das Trägheitsmoment einer Kugel der Masse  $M$  mit homogener Massenverteilung und dem Radius  $r$  lässt sich in ähnlicher Weise berechnen (siehe **Abb. 2**), wenn man als Massenelement eine Scheibe der Dicke  $dx$  betrachtet (die Drehachse laufe durch den Mittelpunkt.) Für den Radius einer solchen Scheibe gilt dann  $a = \sqrt{r^2 - x^2}$ . Man berechnet zunächst das Trägheitsmoment einer solchen Scheibe und integriert dann über  $x$  zwischen den Grenzen 0 und  $r$ .



**Abb. 1:** zum Trägheitsmoment einer homogenen zylindrischen Scheibe



**Abb. 2:** zum Trägheitsmoment einer homogenen Kugel

Das Ergebnis lautet:  $J = \frac{2}{5} Mr^2$ .

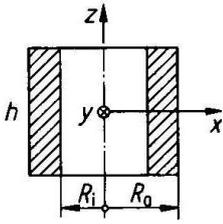


Abb. 3: zum Trägheitsmoment eines Hohlzylinders.

Das Trägheitsmoment eines Hohlzylinders (Masse  $M$ , Höhe  $h$ , Innenradius  $R_i$ , Außenradius  $R_o$ ) beträgt bei Rotation um die  $z$ - bzw.  $x$ - (oder  $y$ -) Achse (siehe Abb. 3)

$$J_z = \frac{M}{2} (R_o^2 + R_i^2) \quad \text{bzw.} \quad J_{x,y} = \frac{M}{4} \left( R_o^2 + R_i^2 + \frac{h^2}{3} \right). \quad (2-14)$$

### Steinerscher Satz:

Verläuft die Drehachse nicht durch den Schwerpunkt, dann kann man das Trägheitsmoment in Bezug auf diese Achse nach dem Steinerschen Satz berechnen:

$$J = J_s + Ma^2. \quad (2-15)$$

Dabei ist  $a$  der Abstand der neuen Achse von der (parallelen) Achse durch den Schwerpunkt und  $J_s$  das Trägheitsmoment bezüglich der Schwerpunktsachse. Formal setzt sich das Trägheitsmoment also aus zwei Beiträgen zusammen: Aus dem Trägheitsmoment in Bezug auf die Schwerpunktsachse und demjenigen der gesamten im Schwerpunkt vereinigt gedachten Masse in Bezug auf die Drehachse.

### 2.1.3 Das mathematische Pendel

An einem als masselos angenommenen Faden hängt ein Körper mit der Masse  $m$ , die in einem einzigen Punkt konzentriert zu denken ist, dem Schwerpunkt. Die Pendellänge  $l$  ist dann die Entfernung zwischen Aufhängepunkt und dem Schwerpunkt des Pendelkörpers.

Auf die Masse wirkt die Gewichtskraft des Körpers:

$$\vec{F} = m\vec{g}. \quad (2-16)$$

Diese Kraft ist auf den Erdmittelpunkt gerichtet. Sie kann in zwei zueinander senkrechte Komponenten zerlegt werden:  $\vec{F}_1$  hält den Faden straff,  $\vec{F}_2$  ist Ursache der beschleunigten Bewegung des Pendelkörpers in Richtung auf den tiefsten Punkt der Bahn. Die Richtung von  $\vec{F}_1$  ist durch die Fadenrichtung, die von  $\vec{F}_2$  durch die Kreisbahntangente gegeben. Der Betrag von  $\vec{F}_2$  hängt vom momentanen Auslenkwinkel ab

$$|\vec{F}_2| = |\vec{F}| \sin \alpha(t) = mg \sin \alpha(t), \quad (2-17)$$

wobei  $\alpha(t)$  der zeitabhängige Auslenkwinkel ist. Nach dem zweiten Newtonschen Axiom gilt  $-mg \sin \alpha = mb(t)$ , wobei  $b(t)$  die Beschleunigung in  $x$ -Richtung ist (Minuszeichen wegen der Richtung der Kraft). Bekanntlich ist die Beschleunigung die erste Ableitung der Geschwindigkeit nach der Zeit, diese wiederum die erste Ableitung des Ortes nach der Zeit. Damit folgt, dass die Beschleunigung die zweite Ableitung des Ortes nach der Zeit ist:

$$b(t) = \frac{dv(t)}{dt}; \quad v(t) = \frac{dx(t)}{dt}; \quad \Rightarrow \quad b(t) = \frac{d^2x(t)}{dt^2}. \quad (2-18)$$

Aus Gründen der Schreibökonomie hat es sich eingebürgert, die zeitliche Ableitung durch einen Punkt zu kennzeichnen:<sup>3</sup>

$$\frac{dx(t)}{dt} \equiv \dot{x}(t); \quad \frac{d^2x(t)}{dt^2} \equiv \ddot{x}(t). \quad (2-19)$$

Wenn es keine Missverständnisse geben kann, spart man sich in der Regel auch die Angabe des Argumentes und schreibt z.B. statt  $x(t)$  schlicht  $x$ . Damit lautet das Bewegungsgesetz für das Fadenpendel  $m\ddot{x} = -mg \sin \alpha$ , und mit  $x = l\alpha$  folgt schließlich:

$$\ddot{\alpha} + \frac{g}{l} \sin \alpha = 0. \quad (2-20)$$

Beachten Sie, dass hier die Masse  $m$  des Pendels nicht auftritt: die Bewegung des mathematischen Pendels hängt nicht von der Masse ab.

'Technische' Bemerkung: Die Bewegungsgesetze haben uns auf eine Gleichung geführt, die die zweite Ableitung einer Größe ( $x$  oder  $\alpha$ ) mit der Größe selbst verknüpft. Solche Gleichungen, in denen eine Funktion zusammen mit ihren Ableitungen auftritt (es können die ersten, zweiten oder höhere Ableitungen sein, es können auch Produkte und Funktionen von Ableitungen usw. auftreten), nennt man *Differentialgleichungen*. Die modernen Naturwissenschaften sind ohne Differentialgleichungen nicht denkbar; ein Großteil ihrer Erkenntnisse und Gesetze sind mit diesem Werkzeug formuliert. Dies gilt in ganz besonderem Maß für die Physik (von den Newtonschen Axiomen bis hin zur Allgemeinen Relativitätstheorie und Quantenfeldtheorie), aber auch in vielen anderen Bereichen (Biologie z.B. Populationsdynamik, Chemie z.B. Reaktionskinetik usw.).

Wenn man eine Differentialgleichung aufgestellt hat, muss man eine Funktion finden, die sie befriedigt – man sagt, eine Lösung der Differentialgleichung finden. Das ist im Allgemeinen sehr schwierig, aber es gibt einige wenige einfache Fälle, zu denen der vorliegende gehört. Ganz besonders einfach wird die Situation, wenn man sich auf den Spezialfall kleiner Auslenkungen  $\alpha$  beschränkt. In diesem Fall gilt  $\sin \alpha \approx \alpha$  (bzw.  $x' \approx x$  in der Zeichnung) und es folgt:

$$\ddot{\alpha} + \frac{g}{l} \alpha = 0 \quad \text{bzw.} \quad \ddot{x} + \frac{g}{l} \cdot x = 0. \quad (2-21)$$

Die Lösung dieser Differentialgleichung lässt sich schreiben als:

$$x = x_s \sin(\omega t) + x_c \cos(\omega t). \quad (2-22)$$

Dabei sind  $x_s$  und  $x_c$  Konstanten, die durch die Angabe der Anfangsbedingungen (z.B. Ort und Geschwindigkeit zum Zeitpunkt  $t = 0$ ) festgelegt werden. Ein Bewegungsgesetz in der Form (2-21) bzw. Lösungen der Form (2-22) beschreiben übrigens ein Verhalten, das man *harmonische Schwingung* nennt. Diese harmonische Schwingung ist ein zentraler Baustein (nicht nur) der Physik in vielen Feldern – vom einfachen Pendel bis zur Quantenfeldtheorie.

---

<sup>3</sup> Ableitungen nach dem Ort kürzt man mit einem Strich ab:  $\frac{dh(x)}{dx} \equiv h'(x)$ .

In der letzten Gleichung haben wir die Konstante  $\omega$  eingeführt, die wir noch bestimmen müssen. Dazu setzen wir Gl. (2-22) in Gl. (2-21) ein und erhalten:

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}}. \quad (2-23)$$

$\omega$  hat die Bedeutung einer Kreisfrequenz,  $\omega = 2\pi/T$ , mit  $T$  als Schwingungsdauer. Damit ergibt sich

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}. \quad (2-24)$$

Dass die Schwingungszeit ein Vielfaches von  $\sqrt{l/g}$  sein muss, lässt sich übrigens direkt aus Gleichung (2-21) entnehmen. Dort tauchen nämlich nur die beiden physikalischen Parameter  $l$  und  $g$  auf. Wie man sich leicht überzeugt, hat tatsächlich nur die Kombination  $\sqrt{l/g}$  die Dimension einer Zeit. Folglich *muss* gelten  $T \sim \sqrt{l/g}$ . Die Proportionalitätskonstante lässt sich mit diesem Vorgehen (eine besonders einfache Anwendung der sogenannten 'Dimensionsanalyse' – gemeint sind die physikalischen Dimensionen bzw. Maßeinheiten) allerdings nicht ermitteln.

#### 2.1.4 Physikalisches Pendel, Federpendel, Torsionspendel

Diese Betrachtungen lassen sich auf andere Pendel übertragen.

**Physikalisches Pendel:** Ein Körper mit der Masse  $m$ , der um eine horizontale, nicht durch seinen Schwerpunkt verlaufende Achse drehbar gelagert ist, heißt physikalisches Pendel. Lenkt man das Pendel um einen Winkel aus, gibt es wegen der Erdbeschleunigung  $g$  ein rücktreibendes Moment. Lässt man das Pendel los, gerät es in eine Drehbewegung um die Achse. Die Schwingungsgleichung lautet in diesem Fall für genügend kleine Winkel  $\varphi$ :

$$\ddot{\varphi} + \frac{mgl}{J} \varphi = 0. \quad (2-25)$$

wobei  $l$  der Abstand von Drehachse zum Schwerpunkt und  $J$  das Trägheitsmoment bezüglich der Drehachse ist.

Unter dem mathematischen Pendel versteht man folgende idealisierte Vereinfachung des physikalischen Pendels: die gesamte Masse ist im Schwerpunkt vereinigt und die Masse ist mit dem Aufhängepunkt durch eine masselose, starre Aufhängung verbunden. In diesem Fall wird  $J = ml^2$ .

**Federpendel:** Nach dem Hookeschen Gesetz ist die auslenkende Kraft proportional zur Auslenkung  $x$ :

$$\vec{F} = -D\vec{x}. \quad (2-26)$$

Die Größe  $D$  wird als Federkonstante bezeichnet; sie ist ein Maß für die "Stärke" der Feder. Gleichzeitig ist die Kraft  $\vec{F}$  Ursache der Beschleunigung des schwingenden Systems,

$$\vec{F} = m\ddot{\vec{x}}, \quad (2-27)$$

so dass man die Differenzialgleichung

$$-D\ddot{x} = m\ddot{x} \quad (2-28)$$

erhält. Hieraus lässt sich eine zu Gl. (2-24) analoge Gleichung für die Schwingungsdauer herleiten. In dieser Gleichung ist jedoch zu berücksichtigen, dass die Feder nicht nur durch die angehängte Zusatzmasse schwingt, sondern auch aufgrund der Masse der Feder selbst. Die Federmasse geht daher zu einem bestimmten Teil (Größenordnung etwa 30 %) mit in die Schwingungsgleichung ein.

Beim **Torsionspendel (Drehpendel)** tritt an die Stelle der Wegauslenkung  $x$  die Winkelauslenkung  $\alpha$ , anstelle der Federkonstante wird die sog. "Richtkonstante"  $D^*$  eingesetzt und statt der schwingenden Masse wird das Trägheitsmoment  $J$  verwendet. Analog Gl. (2-28) erhält man für das Torsionspendel:

$$-D^*\ddot{\alpha} = J\ddot{\alpha} \quad (2-29)$$

Gl. (2-29) ist eine zu Gl. (2-21) analoge Differenzialgleichung für das Torsionspendel, aus der sich eine zu Gl. (2-24) entsprechende Gleichung für die Schwingungsdauer herleiten lässt:

$$\omega = \frac{2\pi}{T} = \sqrt{\frac{D^*}{J}} \quad (2-30)$$

### 2.1.5 Gedämpfte Schwingungen

Die Gleichungen (2-21), (2-28) und (2-29) beschreiben für verschiedene Pendelsysteme eine freie, *ungedämpfte* Schwingung. In der Praxis sind ungedämpften Schwingungen nur näherungsweise realisierbar; freie Schwingungen sind wegen der unvermeidbaren Energieabgabe durch Lagerreibung, Luftwiderstand etc. stets gedämpft.

Für diesen Fall muss z.B. Gl. (2-21) (entsprechend Gln. (2-28) und (2-29)) um ein sogenanntes Dämpfungsglied erweitert werden: Aus Gl. (2-21) wird dann:

$$\ddot{x} + 2\beta\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \quad (2-31)$$

Dies ist die Differenzialgleichung einer gedämpften Schwingung. Die *Dämpfungsgröße*  $\beta$  gibt das Verhältnis zweier aufeinanderfolgender Amplituden (auf der gleichen Seite) an. Der Faktor 2 vor  $\beta$  rührt daher, dass mit dieser Wahl die Lösungsformeln am einfachsten werden.

Die Lösung der Differenzialgleichung (2-31) lautet

$$x = x_{01} e^{-\beta t} \cos \omega t \quad (2-32)$$

$$\text{mit } \omega^2 = \omega_0^2 - \beta^2 \text{ und } T = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \beta^2}} = \frac{2\pi}{\omega}.$$

$\omega_0$  ist die Frequenz, die sich im ungedämpften Fall ergeben würde (die sog. Eigenfrequenz). Für  $t = T, 2T, 3T, \dots, nT$  erhält man  $x_n = x_{01} e^{-\beta nT}$  und hieraus die Dämpfungskonstante

$$\beta = \frac{1}{nT} \ln \frac{x_0}{x_n}, \quad (2-33)$$

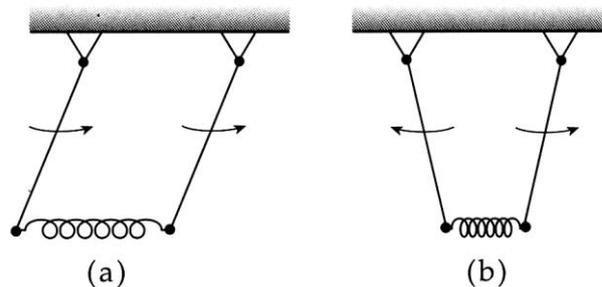
manchmal auch Abklingkoeffizient genannt. Der Kehrwert von  $\beta$  heißt Zeitkonstante.

### 2.1.6 Gekoppelte Schwingungen

Bei zwei gekoppelten Pendeln (siehe Abb. 6 und 6) beobachtet man unter geeigneten Umständen, dass die beiden Oszillatoren Energie austauschen – die Bewegungsenergie des einen Pendels nimmt zu, die des anderen nimmt ab, bis es (nahezu) ruht; dann kehrt sich der Vorgang wieder um. Dabei kommt es zum vollständigen Energieaustausch nur bei gleicher Schwingungsdauer der beiden Pendel. Aber es gibt auch Schwingungen der beiden gekoppelten Pendel, bei denen die Oszillatoren keine Energie austauschen und mit der gleichen Frequenz schwingen, sogenannte Fundamental- oder Normalschwingungen, siehe Abb. 55.



**Abb. 6:** Im Praktikum genutztes gekoppeltes Pendel. Die koppelnde Feder wird durch ein an beiden Pendeln befestigtes Gewicht realisiert.



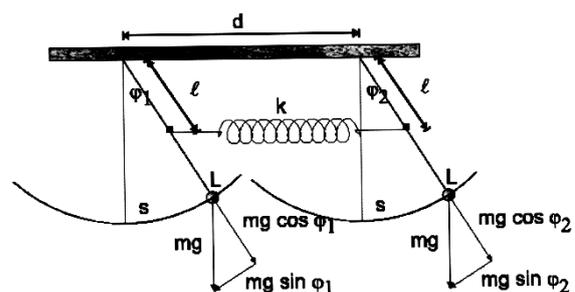
**Abb. 5:** Normalschwingungen gekoppeltes Pendel: (a) symmetrischer Fall, (b) asymmetrischer Fall.

Im Fall zweier gekoppelter Fadenpendel gibt es zwei Normalschwingungen: (a) die gleichsinnige Schwingung, wobei die beiden Pendel synchron die gleiche Bewegung ausführen, und zwar mit der Frequenz  $\omega$ , mit der auch die einzelnen, nicht gekoppelten Pendel schwingen, (b) die gegensinnige Schwingung, wobei die beiden Pendel synchron in entgegengesetzter Richtung schwingen, und zwar mit einer Frequenz  $\Omega > \omega$ .

Viele auf den ersten Blick fast undurchschaubare Schwingungsvorgänge in der Natur lassen sich mithilfe der Formulierung mit Normalschwingungen recht durchsichtig und kompakt formulieren. Dies trifft beispielsweise auf Molekülschwingungen zu.

Um den Aufwand möglichst gering zu halten, studieren wir das Thema Normalschwingung anhand der zwei gekoppelten mechanischen Pendel mit der Masse  $m$ . Die Pendel haben den Abstand  $d$  und die Länge  $L$ . Im Abstand  $l$  von der Aufhängungsebene sind sie mit einer Feder der Ruhelänge  $d$  und der Federkonstanten  $k$  gekoppelt, siehe Abb. 7.

Die uns interessierenden zeitabhängigen Größen sind die Winkel  $\varphi_1(t)$  und  $\varphi_2(t)$ ; da es klar ist, dass sie von der Zeit abhängen, und um die Schreibweise durchsichtig zu halten, schreibt man üblicherweise nur  $\varphi_1$  und  $\varphi_2$ . Die Herleitung der Bewegungsgleichungen findet sich im Anhang; das Ergebnis lautet:



**Abb. 7:** zur Herleitung der Bewegungsgleichungen eines gekoppelten Pendels.

$$\ddot{\varphi}_1 = -\frac{g}{L}\varphi_1 - \frac{kL^2}{mL^2}(\varphi_1 - \varphi_2) \quad \text{und} \quad \ddot{\varphi}_2 = -\frac{g}{L}\varphi_2 + \frac{kL^2}{mL^2}(\varphi_1 - \varphi_2) \quad (2-34)$$

wobei  $g$  die Erdbeschleunigung ist. Wie man sieht (und wie es ja auch sein soll), wird die Kopplung zwischen den beiden Pendeln also umso fester, je weiter man die Feder nach unten verschiebt.

Zur Vereinfachung der Schreibweise werden folgende Abkürzungen eingeführt:

$$\omega^2 = g/L, \quad \gamma^2 = kL^2/mL^2; \quad \Omega^2 = \omega^2 + 2\gamma^2 \quad (2-35)$$

Verwendet man statt des Fadenpendels (Trägheitsmoment  $mL^2$ ) ein physikalisches Pendel mit dem Trägheitsmoment  $J$ , schreiben sich die Abkürzungen als

$$\omega^2 = mgL/J, \quad \gamma^2 = kL^2/J; \quad \Omega^2 = \omega^2 + 2\gamma^2 \quad (2-36)$$

Damit lauten die Bewegungsgleichungen

$$\ddot{\varphi}_1 = -\omega^2\varphi_1 - \gamma^2(\varphi_1 - \varphi_2) \quad \text{und} \quad \ddot{\varphi}_2 = -\omega^2\varphi_2 + \gamma^2(\varphi_1 - \varphi_2) \quad (2-37)$$

Gefragt ist nach den zeitabhängigen Funktionen  $\varphi_1$  und  $\varphi_2$ , die diese Bewegungsgleichungen erfüllen. Der ausführliche Rechengang findet sich im Anhang. Wir notieren hier nur die Ergebnisse. Wichtig ist der Befund, dass man je nach Wahl der Anfangsbedingungen verschiedene Schwingungstypen erhält.

### 1. Normalschwingung, symmetrischer Fall:

Beide Pendel werden um den gleichen Winkel ausgelenkt und zum Zeitpunkt  $t=0$  losgelassen. Die Kopplung der beiden Pendel kommt dabei nicht zur Geltung, da die Feder ihre Spannung nicht ändert und die Pendel ohne Feder genauso schwingen würden. Die Lösung der Bewegungsgleichungen (2-37) lautet in diesem Fall:

$$\varphi_1(t) = \varphi_0 \cos \omega t \quad \text{und} \quad \varphi_2(t) = \varphi_0 \cos \omega t \quad (\text{symmetrischer Fall}) \quad (2-38)$$

### 2. Normalschwingung, antisymmetrischer Fall:

Die beiden Pendel werden um den gleichen Winkel, aber in entgegengesetzter Richtung ausgelenkt. Die Pendel schwingen dann weiterhin gegeneinander, und zwar nicht mit  $\omega$ , sondern mit der 'gestörten' Frequenz  $\Omega$ . Die Lösung der Bewegungsgleichungen (2-37) lautet in diesem Fall:

$$\varphi_1(t) = \varphi_0 \cos \Omega t \quad \text{und} \quad \varphi_2(t) = -\varphi_0 \cos \Omega t \quad (\text{antisymmetrischer Fall}) \quad (2-39)$$

### 3. Schwebung:

Dieser Fall unterscheidet sich von den Normalschwingungen dadurch, dass beide Frequenzen  $\omega$  und  $\Omega$  auftauchen. Schwebung erhält man, wenn man eine Masse zu Beginn auslenkt, während die andere in der Gleichgewichtslage ist, also zum Beispiel für  $\varphi_1(t=0) = 0$ ,  $\varphi_2(t=0) = \varphi_0$ ,  $\dot{\varphi}_1(t=0) = 0$  und  $\dot{\varphi}_2(t=0) = 0$ . Die Lösung der Bewegungsgleichungen (2-37) lautet in diesem Fall:

$$\varphi_1(t) = \frac{\varphi_0}{2} \cos \omega t + \frac{\varphi_0}{2} \cos \Omega t \quad \text{und} \quad \varphi_2(t) = \frac{\varphi_0}{2} \cos \omega t - \frac{\varphi_0}{2} \cos \Omega t \quad (2-40)$$

(Schwebungsfall)

Diese Ausdrücke lassen sich mit den trigonometrischen Beziehungen

$$\cos \alpha + \cos \beta = 2 \cos \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2} \quad (2-41)$$

und

$$\cos \alpha - \cos \beta = -2 \sin \frac{\alpha + \beta}{2} \sin \frac{\alpha - \beta}{2} \quad (2-42)$$

umformen zu

$$\varphi_1(t) = \varphi_0 \cos \frac{\Omega + \omega}{2} t \cos \frac{\Omega - \omega}{2} t \quad \text{und} \quad \varphi_2(t) = \varphi_0 \sin \frac{\Omega + \omega}{2} t \sin \frac{\Omega - \omega}{2} t \quad (2-43)$$

Es treten also nur die Summenfrequenz

$$\omega_{\text{schnell}} = (\Omega + \omega) / 2 \quad (\text{'schneller' Vorgang}) \quad (2-44)$$

und die Differenzfrequenz

$$\omega_{\text{langsam}} = (\Omega - \omega) / 2 \quad (\text{'langsamer' Vorgang}) \quad (2-45)$$

auf. Diesen beiden Frequenzen sind mit  $T = 2\pi / \omega$  zwei Schwingungszeiten zuge-

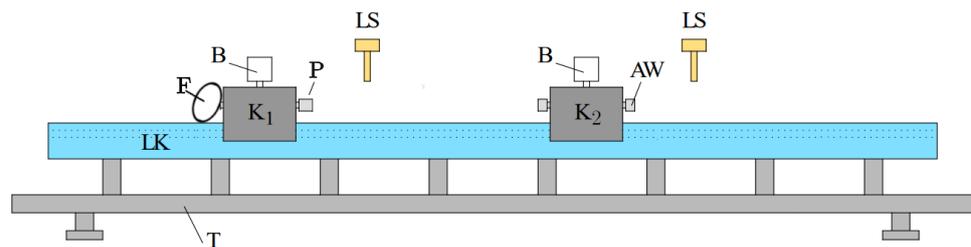
ordnet, die 'schnelle'  $T_{\text{schnell}} = 2\pi / \omega_{\text{schnell}}$  und die 'langsame'

$$T_{\text{langsam}} = 2\pi / \omega_{\text{langsam}}.$$

## 2.2 Experimentelle Aufgaben

### 2.2.1 Elastischer und unelastischer Stoß

Geräte: Luftkissenbahn mit Zubehör, Lichtschranken Aufbau, 2 Schlitten, 2 Aufsteckblenden, Zusatzgewichte, Feder oder Magnet, Plastilin, elektronischer Zeitmesser



**Abb. 8:** Versuchsaufbau Luftkissenbahn. (Quelle:GPR verändert).

Auf den beiden Schlitten  $K_1$  und  $K_2$  befinden sich je eine Aufsteckblende  $B$  von  $s = 0,1$  m Länge. Durchläuft ein Schlitten mit seiner Aufsteckblende eine Lichtschranke  $LS$ , so wird die hierfür erforderliche Zeit vom elektronischen Registriergerät angezeigt, und es ist

$$v = \frac{0,1 \text{ m}}{t \text{ s}} \quad (2-46)$$

An den Schlitten  $K_2$  sind Aluminiumwürfel  $AW$  zum Stoßen angebracht.

Das Registriergerät enthält drei Displays:

1. zur Berechnung der Geschwindigkeit des stoßenden Schlittens vor dem Stoß

2. zur Berechnung der Geschwindigkeit des gestoßenen Schlittens nach dem elastischen Stoß bzw. beider Wagen nach dem unelastischen Stoß
3. zur Berechnung des stoßenden Schlittens nach dem Stoß; bewegt sich dieser Schlitten entgegen der ursprünglichen Richtung, leuchtet vor dem entsprechenden Zahlenwert eine Diode auf (d.h.  $v_1$  zählt negativ).

Vor dem Start wird der zweite Schlitten in Höhe der Markierung auf der Bahn positioniert. Dem stoßenden Wagen wird die erforderliche kinetische Energie manuell zugeführt.

#### Aufgaben:

Bei einem elastischen Stoß, bei dem ein Schlitten gegen einen ruhenden Schlitten

- a) gleicher Masse (ruhender Schlitten ohne Zusatzgewicht)
- b) größerer Masse (ruhender Schlitten mit Zusatzgewicht)

stößt, soll überprüft werden, inwieweit die gemessenen Geschwindigkeiten nach dem Stoß mit den Geschwindigkeiten übereinstimmen, die sich nach Energie- und Impulserhaltungssatz aus den Massen der Schlitten und der Anfangsgeschwindigkeit des stoßenden Schlittens berechnen. Zur Erzielung eines elastischen Stoßes wird an einem der Schlitten die beiliegende Feder F oder an beiden Schlitten sich abstoßende Magnete befestigt.

Die Versuche werden anschließend für unelastische Stöße wiederholt. Dazu wird etwas Plastilin P an der Stirnseite der Schlitten befestigt. Die Geschwindigkeiten vor und nach dem Stoß werden gemessen; die beim Stoßvorgang in Wärme umgewandelten Energiebeträge sind zu berechnen. Bei diesem letzten Teilversuch kann auf die Fehlerrechnung verzichtet werden.

### 2.2.2 Bestimmung von Trägheitsmomenten

Geräte: Drehpendel, Kreisscheibe, Stativ mit Schieber, Kugel, Stoppuhr, Gliedermaßstab, Schnur.



**Abb. 9:** Versuchsaufbau zum Trägheitsmoment.

Das Drehpendel besteht aus einer gehalterten Feder, die auf einem Stativ befestigt und vor Messbeginn waagrecht ausgerichtet wird. Am oberen Ende des Drehpendels können die beiden Untersuchungsobjek-

te Kugel und Kreisscheibe befestigt werden, wobei letztere aufgrund mehrerer Bohrungen auch außerhalb des Scheibenzentrums und damit außerhalb der Drehachse angeschraubt werden kann.

#### **Aufgaben:**

- a) Bestimmen Sie zunächst das Trägheitsmoment  $J_s$  der Kreisscheibe bei zentrischer Befestigung. Dazu lenken Sie die Kreisscheibe um max.  $90^\circ$  aus und messen die Periodendauer  $T$ . Damit lässt sich dann die Richtkonstante  $D^*$  nach Gl. (2-29) bestimmen. Die Scheibe wird anschließend in einer Richtung in 4 verschiedenen Abständen  $a$  vom Zentrum befestigt. Nach dem Steinerschen Satz in Gl. (2-25) wird für jeden Abstand  $a$  das Trägheitsmoment berechnet und  $D^*$  experimentell bestimmt. Dabei entspricht  $M$  der Gesamtmasse aus der Masse der Scheibe ( $m_s = 395,71\text{g}$ ) und aus der Masse der Halterung ( $m_H = 125\text{g}$ ). Aus den gemessenen Werten  $D^*$  wird der Mittelwert samt Standardabweichung berechnet.
- b) Mit der so bestimmten Richtkonstante  $D^*$  kann das Trägheitsmoment der homogenen Kugel mit Hilfe der Drehschwingungen experimentell bestimmt und mit dem errechneten Wert verglichen werden. Zur Berechnung des Trägheitsmoments sind Masse und Radius der Kugel zu messen. Durch die veränderte Halterung beträgt seine Masse jetzt  $m_H = (70 \pm 1)\text{g}$ .

### **2.2.3 Das mathematische Pendel**

Geräte: Aufhängevorrichtung, Pendel verschiedener Längen, Maßband, Stoppuhr

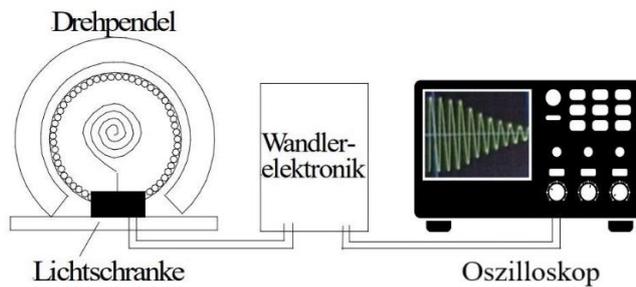
#### **Aufgabe:**

Für zwei verschiedene Pendellängen  $l$ , möglichst genau gemessen vom Aufhängepunkt bis zum Schwerpunkt der Kugel, soll die Periode (Schwingungszeit)  $T$  so exakt wie möglich gemessen werden. Dazu wird die Zeit für ca. 30 Schwingungen gestoppt und  $T$  aus dieser Gesamtzeit berechnet. Die Auslenkung des Pendels soll ca.  $5^\circ$  nicht übersteigen. In einem Diagramm wird das Quadrat der Periode gegen die Pendellänge  $l$  aufgetragen. Welche Größe ergibt sich aus der Steigung? Wie lang müsste ein Pendel sein, das genau mit  $T = 1$  Sekunde schwingt?

### **2.2.4 Gedämpfte Schwingungen**

Geräte: Pohlsches Drehpendel, Wandler, Oszilloskop, Netzgerät

Das Drehpendel in Abb. 10 besteht aus einer Messingscheibe mit 21 cm Durchmesser, die reibungsarm gelagert ist und längs des Umfangs in Winkelabständen von  $2,5^\circ$  kleine Bohrungen trägt. Eine Schneckenfeder sorgt für die Rückstellkraft.



**Abb. 10:** Versuchsaufbau zum Pohlschen Pendel.

Am Rahmen des Gerätes befindet sich eine Doppellichtschranke. Durchläuft die Reihe der Bohrungen diese Lichtschranken, so werden die entstehenden Impulse elektronisch im nachgeschalteten Wandler in ein analoges Spannungssignal umgewandelt. Die Doppellichtschranke ermöglicht es, auch die Richtung der Drehbewegung aufzuzeichnen.

Das analoge Spannungssignal wird mit einem Oszilloskop aufgezeichnet, das auch die Speicherung der Daten ermöglicht. Das Oszilloskop ist ein sehr wichtiges Instrument in den Naturwissenschaften. Sie werden es auch in den nachfolgenden Versuchstagen häufig benutzen. In Kapitel 3 im Anhang wird ausführlich auf die Eigenschaften und Funktionsweise eines digitalen Speicheroszilloskops eingegangen. Zudem wird Ihnen ein Erklärvideo zur Verfügung gestellt, das die Grundlagen der Bedienung des Oszilloskops zum Inhalt hat.

Am Fuß des Gerätes befindet sich ein Elektromagnet. Wird dieser mit Strömen bis max. 1 Ampère gespeist, so wird die Schwingung zusätzlich zur Luftdämpfung magnetisch gebremst ("Wirbelstrombremse").

#### **Aufgaben:**

Bestimmen Sie zunächst die Eigenfrequenz des schwingenden Systems (bei Luftdämpfung) mit Hilfe des Oszilloskops.

Durch Variation der Stromstärke im Dämpfungsmagneten (3 Werte, Einstellung über Spannung: 2V, 4V, und 6V) kann man die Schwingungsbewegung verschieden stark dämpfen. Aus den aufeinanderfolgenden Amplituden  $A_n$  sollen für verschiedene Dämpfungsströme die Dämpfungskonstanten  $\beta$  bestimmt werden. Dazu werden auf dem Oszilloskop die jeweiligen Schwindungsverläufe über jeweils etwa 10 Perioden dargestellt und die Daten auf einen USB-Stick abgespeichert. Aus den Daten werden die Amplituden  $A_n$  bestimmt, logarithmiert ( $\ln(A_n)$ ) und in einem Diagramm über der Zeit  $t$  aufgetragen. Die Steigung der sich ergebenden Geraden (lineare Regression) entspricht der Dämpfungskonstanten  $\beta$ .

### **2.2.5 Gekoppelte Schwingungen**

*Geräte: Pendel, Feder, Maßband, Stoppuhr*

**Hinweise zur Auswertung:** Bei dem in diesem Praktikumsversuch genutzten Pendel handelt es sich um physikalische Pendel gemäß Kap. 2.1.4. Zur Auswertung der einzelnen Messaufgaben ist daher die Berechnung des Trägheitsmoments der Pendel nötig, die zur Vereinfachung der Auswertung nachfolgend angegeben ist:

mit den Daten der Scheibe ( $R=5$  cm,  $M=1,033$  kg), der Stange ( $r_i=0,45$  cm,  $r_a=0,5$  cm,  $m=0,112$  kg) und dem Abstand vom Massenschwerpunkt zur Aufhängung ( $L = (94,63 \pm 0,22)$  cm) kann dieser Wert berechnet werden zu  $J_{theo} = (1,0634 \pm 0,0048)$  kgm<sup>2</sup> (wer möchte, kann dies mit etwas Aufwand sofort nachrechnen).

Zudem ergibt sich aus der Kreisfrequenz dieser Pendel der Zusammenhang zur Schwingungsdauer zu

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{J}{(m+M)gL}} \quad (2-47)$$

mit  $g$  als Erdbeschleunigung (vergl. Kap. 2.1.4).

#### Aufgaben:

1. Messen Sie die Schwingungsdauern  $T_{1,2}$  der einzelnen Pendel ohne die Kopplung. Bestimmen Sie das Trägheitsmoment der Pendel (Gleichung (2-47)) und vergleichen Sie mit dem o.a. theoretischen Trägheitsmoment.
2. Messen Sie die Schwingungsdauer  $T_{symm}$  der symmetrischen Normalschwingung. Vergleichen Sie mit der ermittelten Schwingungsdauer aus Teilaufgabe 1.
3. Messen Sie die Schwingungsdauer  $T_{anti}$  der antisymmetrischen Normalschwingung. Ist Ihr Ergebnis plausibel?
4. Messen Sie die Schwingungsdauern  $T_{langsam}$  (langsamer Vorgang) und  $T_{schnell}$  (schneller Vorgang) der Schwebung. Als Schwebungsdauer definiert man übrigens abweichend die Zeit, die zwischen drei Stillständen *eines* Pendels vergeht und nicht die Periodendauer der Amplitudenfunktion.
5. Überprüfen Sie, ob sich tatsächlich die theoretisch vorhergesagten Summen- und Differenzfrequenzen einstellen. Vergleichen Sie dazu die gemessenen Werte für  $\omega_{schnell}$  und  $\omega_{langsam}$  mit den berechneten aus Gleichung (2-44) und (2-45), wenn Sie hier jeweils die Messwerte für die symmetrische ( $\omega$ ) bzw antisymmetrische ( $\Omega$ ) Normalschwingung einsetzen.
6. Bestimmen Sie aus den verschiedenen Schwingungszeiten die Federkonstante der Kopplung aus den Zusammenhängen in Gl. (2-36). Zur Erinnerung:  $l$  ist der Abstand vom Montagepunkt der Feder bis zum Aufhängepunkt des Pendels (**ausmessen!**). Hierzu wird keine Fehlerrechnung durchgeführt.
7. Der Kopplungsgrad ist definiert als  $K = \frac{\Omega^2 - \omega^2}{\Omega^2 + \omega^2}$ . Es kann gezeigt werden, dass auch gilt:

$$K = 2 \frac{\omega_{langsam} \omega_{schnell}}{\omega_{langsam}^2 + \omega_{schnell}^2}. \text{ Bestimmen Sie } K \text{ anhand der beiden Definitionen.}$$

## Anhang

### Zeitaufgelöste Darstellungen: das Oszilloskop

Das Oszilloskop zählt zu den wichtigen Messinstrumenten in der experimentellen Physik und findet auch vielfältigen Einsatz in Chemie und Biologie. Mit ihm ist es z.B. möglich, die zeitlichen Änderungen einer elektrischen Spannung  $U$  bildlich darzustellen und quantitativ zu vermessen. Mit Hilfe eines Oszilloskops lässt sich der zeitliche Verlauf sämtlicher physikalischer Größen darstellen, sofern sie in ein elektrisches Signal „übersetzt“ werden können, z.B. die (mechanische) Bewegung eines Pendels anhand eines elektrischen Entfernungsmessers oder der zeitliche Verlauf der Intensität einer Lichtquelle mithilfe eines Fotodetektors.

Während noch vor etlichen Jahren hauptsächlich analoge Elektronenstrahl-Oszilloskope zum Einsatz kamen, werden mittlerweile aufgrund vieler Vorteile und einfacherer Handhabung oftmals Digital-Oszilloskope benutzt, so auch in den nachfolgenden Praktikumsversuchen. Das Funktionsprinzip eines Elektronenstrahl-Oszilloskops als auch eines Digitaloszilloskops findet man in vielen Lehrbüchern ausführlich beschrieben; es kann dort nachgelesen werden. Für die Versuche im Praktikum sollte aber der folgende Überblick über die Grundfunktionen eines Digitaloszilloskops ausreichen.

Ein Digital-Speicher-Oszilloskop (kurz: Digital-Oszilloskop) ist im Grunde nichts anderes als ein Computer, der neben den üblichen Einheiten wie Prozessor, internem / externen Speicher, Bussystem und Software folgende spezielle Komponenten enthält (siehe Abb. 11):

- Ein Bedienfeld mit Drehknöpfen (z.B. VOLTS/DIV, SEC/DIV, LEVEL,...) und Tasten (z.B. CH1/2 MENU, TRIG MENU, CURSOR,...), über die die Steuerung der Software erfolgt (statt über Tastatur und Maus).
- Eine Einheit zur Erfassung und Digitalisierung der zu messenden Spannungssignale, die an die BNC-Buchsen CH1 und CH2 angelegt werden (es können demnach zwei unterschiedliche Spannungssignale quasi gleichzeitig erfasst werden).



**Abb. 11:** Frontansicht des im Praktikum eingesetzten Digital-Oszilloskops TEKTRONIX TBS 1102EDU.

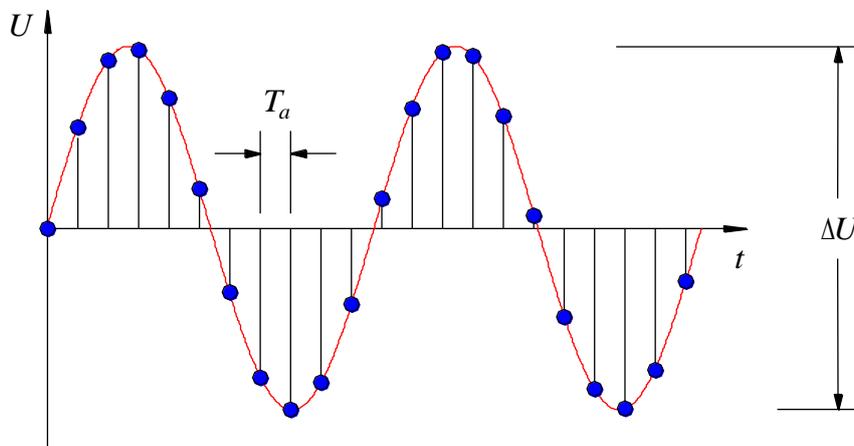
- Einen LCD-Bildschirm zur Anzeige der erfassten Signale, zur Ausgabe von Messwerten und Einstellungsparametern sowie zur Darstellung der Menüs zur Gerätesteuerung.

Die analogen Eingangssignale werden mit einem *Analog/Digital-Wandler* (A/D-Wandler) in digitale Signale umgewandelt. Die Umwandlung *analog*  $\rightarrow$  *digital* geschieht nicht kontinuierlich, sondern nur zu diskreten, periodisch angeordneten Zeitpunkten, den so genannten *Abtastpunkten* (*sampling points*, Abb. 12). Die Häufigkeit, mit der ein Signal abgetastet wird, ist durch die *Abtastrate* oder *Abtastfrequenz*  $f_a$  vorgegeben, ihr Kehrwert ist das *Abtastintervall*  $T_a$ . Je höher  $f_a$ , je kleiner also  $T_a$ , desto präziser kann der zeitliche Verlauf eines Eingangssignals dargestellt werden. Bei den im Praktikum eingesetzten Geräten beträgt  $f_a$  maximal 1 GHz.

Die höchstmögliche Abtastfrequenz  $f_a$  bestimmt nach dem *Abtasttheorem* gleichzeitig die maximale Frequenz  $f_s$  eines harmonischen Eingangssignals, die mit einem Digital-Oszilloskop noch erfasst werden kann. Für eine korrekte Signalerfassung muss die Bedingung

$$f_a > 2 f_s \quad (\text{A1})$$

erfüllt sein, andernfalls treten Fehler auf (*Aliasing*)



**Abb. 12:** Abtastung eines Sinussignals (durchgezogene Linie, rot). Die Abtastpunkte (Punkte, blau) haben den zeitlichen Abstand  $T_a = 1/f_a$  voneinander.  $\Delta U$  gibt die maximale Spannungsdifferenz im dargestellten Signal an (aus: H. Helmers, Anleitung Grundpraktikum Physik).

Um den Spannungswert an einem Abtastpunkt möglichst genau bestimmen zu können, benötigt man einen A/D-Wandler mit möglichst großer *Auflösung*, die durch die Zahl  $n$  der verfügbaren Bits gegeben ist.  $n$  Bits erlauben eine relative Genauigkeit für Spannungsmessungen von  $1/2^n$ . Bei den im Praktikum eingesetzten Typen ist  $n = 8$ , es können also  $2^8 = 256$  unterschiedliche Spannungswerte erfasst werden. Dazu zwei Beispiele:

- Bei einer Verstärkereinstellung am VOLTS/DIV-Schalter von 1 V/DIV und 8 Divisions in vertikaler Richtung können Eingangssignale mit maximalen Spannungsunterschieden von  $\Delta U = 1 \text{ V/DIV} \times 8 \text{ DIV} = 8 \text{ V}$  dargestellt werden. Einzelne Spannungswerte können dann mit einer Genauigkeit (Auflösung) von  $8 \text{ V} / 2^8 \approx 30 \text{ mV}$  gemessen werden. Spannungsunterschiede im Eingangssignal, die kleiner als ca. 30 mV sind, können demnach nicht *aufgelöst* werden.
- Bei einer Verstärkereinstellung von 20 mV/DIV und 8 Divisions können Eingangssignale mit maximalen Spannungsunterschieden von  $\Delta U = 20 \text{ mV/DIV} \times 8 \text{ DIV} = 160 \text{ mV}$  dargestellt werden. Die Auflösung bei der Messung einzelner Spannungswerte beträgt dann  $160 \text{ mV} / 2^8 \approx 0,63 \text{ mV}$ .

Für Messungen mit möglichst hoher Auflösung ist es deshalb wichtig, die Eingangssignale über die richtige Einstellung am VOLTS/DIV-Schalter immer so weit zu verstärken, dass sie sich in vertikaler Richtung über den gesamten Bildschirm erstrecken.

Eine weitere Größe, die die Güte eines Digital-Oszilloskops bestimmt, ist die maximale Zahl  $N$  von Abtastwerten, die gespeichert werden können. Bei den im Praktikum eingesetzten Geräten ist  $N = 2.500$ . Die Darstellung der Messwerte erfolgt auf einem Bildschirm mit 320 (horizontal)  $\times$  240 (vertikal) Pixeln. Zur Bedienung des Oszilloskops wird zu Beginn des Praktikumsversuches eine kurze Einführung gegeben.

