



Größe \ Winkel	0	$\pi/2$	$\pi$	$3\pi/2$	$2\pi$		
$y(t)$	$\hat{y}$	0	$-\hat{y}$	0	$\hat{y}$	$y(t) = \hat{y} \cos(\omega_0 t)$	$y_{\max} = \hat{y}$
$v(t)$	0	$-v_{\max}$	0	$v_{\max}$	0	$v(t) = -\hat{y} \omega_0 \sin(\omega_0 t)$	$v_{\max} = \hat{y} \omega_0$
$a(t)$	$-a_{\max}$	0	$a_{\max}$	0	$-a_{\max}$	$a(t) = -\hat{y} \omega_0^2 \cos(\omega_0 t)$	$a_{\max} = \hat{y} \omega_0^2$

Bild 5-6. Bewegungsverhalten des Feder-Masse-Systems.