

电阻应变传感器在交流电桥下的特性测试实验

一、实验目的：

- (1) 观察3角单端式应变片的结构及粘贴方式。
- (2) 测量金属箔式应变片的性能。
- (3) 掌握交流单臂、半桥、全桥测路的工作过程及电路原理。

二、实验原理：

应变片电阻是最常用的测力敏感元件。当用四点应变片测试时，应变片要牢固地粘贴在测试件表面，被测物体受力发生形变时，应变片也有三变形，其阻值也相应发生变化，金属应变片的阻值 R 、应变片灵敏度系数 S_r 和被测应变 ϵ 之间的关系为：

$$\frac{\Delta R}{R} = S_r \cdot \epsilon$$

应变片电阻的变化量可以用直流不平衡电桥测量，也可以用交流不平衡电桥测量，并通过放大电路放大后以电压形式输出。不平衡电桥可以做成全桥、双桥或单臂电桥三种形式，其输出也不同。

当电桥平衡时，电桥输出为零，若桥臂阻抗发生相对变化时，则电桥的输出与桥臂阻抗相对变化成正比，输出为：

$$U_o = \frac{Z_1 Z_3 - Z_2 Z_4}{(Z_1 + Z_2)(Z_3 + Z_4)} E = \frac{Z_1 Z_3 - Z_2 Z_4}{(Z_1 + Z_2)(Z_3 + Z_4)} E_{max} \cos \omega t$$

式中， Z_1, Z_2, Z_3, Z_4 表示桥臂上的复阻抗， $E = E_{max} \cos \omega t$ 表示电源是高斯交流电压， U_o 为电桥输出。

三、实验步骤

1) 差动放大器调零

步骤一、连接主机与应变式传感器实验模块电路之间的电源连接线，打开主机电源开关。然后用导线将实验模块的输出连接到主机上电压表 V 步进数字显示表的输入端，并将实验模块的“地”连接到主机上的“地”。

步骤二、调节实验模块差动放大器“+”、“-”输出端对地用实验线短路，一边观察主机上电压的显示，一边调节差动放大器的调零旋钮，输出电压为零时停止调节。

2) 实验数据测试

步骤一、连接主机与实验模块的电源线，测试全桥输出特性。高斯信号源幅度可以调大些，频率旋钮居中，开启主机电源。

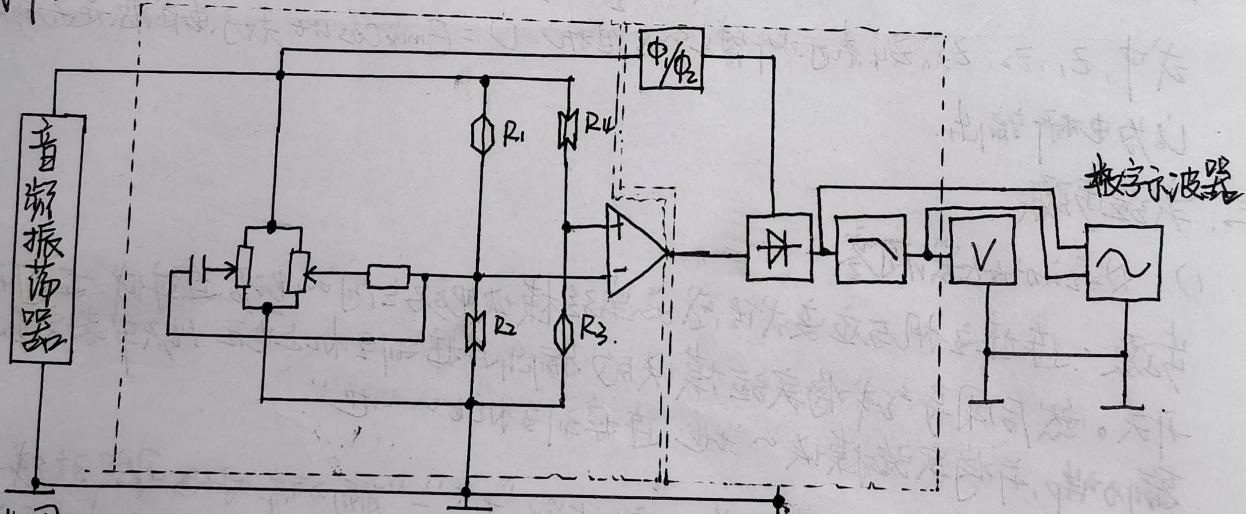
步骤二、用主机工作台上的眼镜旋钮调节悬臂梁至水平位置，调节电桥粗调电位器 WD，使输出基本为零，再用 WA 进一步细调至零。数字示波器接主相

步骤三：调节电桥中 W₁ 和 W₂，使检相敏检波器输出的波形首尾相连以形成整流波形，用数字示波器观察并储存记录此时相敏检波器(1)~(2)、(1)~(5)、(1)~(6)和(1)~(3)端口的波形。然后放于悬臂梁恢复至水平位置，再调节电桥中 W₁ 和 W₂ 电位器，使系统输出电压为零，此时桥路的灵敏度最高。

步骤四：调节主机工作台上的螺旋测微仪，分别从水平位置将悬臂梁上移和下移各 5mm，每隔 1mm 测量一个数据，将测量数据填入记录表。

步骤五：将电桥电阻中 R₁、R₂ 换成应变电阻，R₃、R₄ 是固定电阻，测试半桥输出特性。重复步骤一、二、三之后，调节主机工作台上的螺旋测微仪，分别从水平位置将悬臂梁上移和下移 5mm，每隔 1mm 测量一个数据，将测量数据填入表中。

步骤六：将电桥电阻中 R₁ 换成应变电阻，R₂、R₃ 和 R₄ 是固定电阻，测试单臂电桥输出特性。重复步骤一、二、三之后，调节主机工作台上的螺旋测微仪，分别从水平位置将悬臂梁上移和下移 5mm，每隔 1mm 测量一个数据，将测量数据填入表中。



四、接线图：

七：

实验次数	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
位移 X/mm	-5	-4	-3	-2	-1	0	1	2	3	4	5
输出电压 V/mV	11	8	6	3	1	0	-2	-4	-7	-9	-11
输出电压 V/mV	8	5	3	2	1	0	-1	-3	-5	-6	-8

张

实验报告：

1. 直流信号与参考作用下的相敏检波器各端口输出波形的分析过程。

输入端口：接收待解调信号，假设为正弦波信号 $V_{in}(t) = V_m \sin(\omega m t)$ 。

参考端口：接收直流失参考信号 V_{ref} 。

乘法器：将输入信号和参考信号相乘，得到乘积信号 $V_p(t) = V_{in}(t) \cdot V_{ref}$ 。

低通滤波器：将乘积信号通过低通滤波器，滤除除高斯成分，得到解调后的信号 $V_{out}(t)$ 。在直流参考下，由于参考信号为直流信号，因此乘积信号中只有直流和交流分量。

输出端口：输出解调后的直流信号。

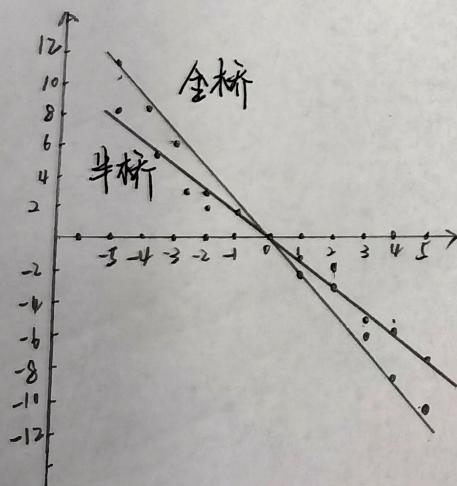
2. 输出与输入信号步进率相同的直流信号，其幅度与输入信号的幅度和相位有关。

直流参考下，输出直流信号。

交流参考下，输出交流与参考信号同频率的交流信号。

3. 则会输出相乘后的波信号。

实验结果总结：



全桥 $\bar{x} = 0$

$$\bar{y} = \frac{11 + 8 + 6 + 3 + 1 - 2 - 4 - 7 - 9 - 11}{11} = -\frac{4}{11}$$

④ $k_1 = \frac{\sum_{i=1}^{11} x_i y_i - 11 \cdot \bar{x} \bar{y}}{\sum_{i=1}^{11} x_i^2 - n \bar{x}^2} \approx 2.13.$

半桥 $\bar{x} = 0$

$$\bar{y} = \frac{8 + 5 + 3 + 2 + 1 + 0 - 1 - 3 - 5 - 6 - 8}{11} = -\frac{4}{11}$$

$k_2 = \frac{\sum_{i=1}^{11} x_i y_i - 11 \cdot \bar{x} \bar{y}}{\sum_{i=1}^{11} x_i^2 - n \bar{x}^2} \approx -1.45.$

思考题：

$$|k_1| \approx 2 |k_2|.$$

步进驱动的作用：调节电路，使交流的灵敏度达到最高。

差动电桥的非线性误差：1. 电桥测量原理存在非线性。

2. 应变片的应变效应

3. 调零值才是真正的0。

如果相对桥臂的应变阻值相差很大的后果，采取什么方法避免？

1. 会使仪器无法平衡或收敛慢，导致无法测量。

2. 选用阻值相差不大的应变电阻进行测量。

若连接全桥时应变片接反会是什么后果，为什么？

输出结果一直为0，因为 $U_o = \frac{E}{4R} (R_1 - R_2 + R_3 - R_4)$ ，接反后 $R_1 - R_2 + R_3 - R_4$ 为0。

实验线路的灵敏度与哪些因素有关？

- ① 与测试时的电源电压值和频率有关。
- ② 与电压表的灵敏度有关。
- ③ 与电压表的内阻及总电阻有关。
- ④ 与各桥臂的电阻比例有关。

分析实验中误差的主要来源：

- ① 零点误差：在实验时桥臂放平时，电压表的读数不为0，电路存在零点误差。
- ② 仪器误差：实验中的仪器存在误差。
- ③ 读数误差：螺旋测微器读数有估读，电压表示数不稳定，存在误差。