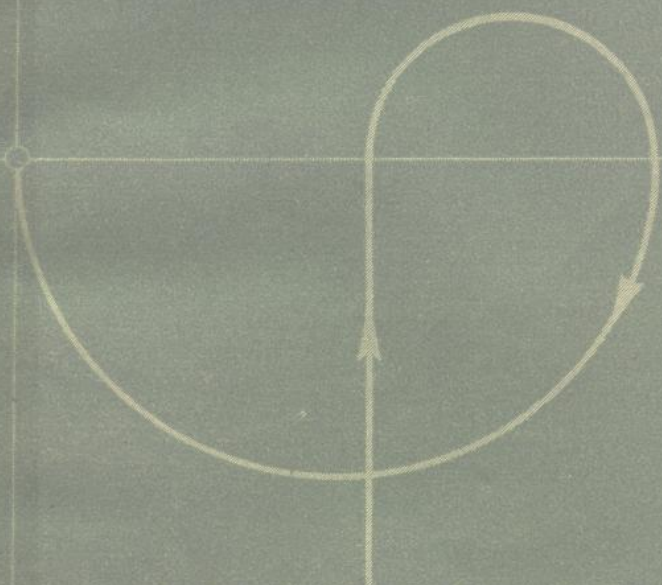


自动化丛书



自动补偿式数字仪表

〔苏联〕R. A. 聶特列边科著 馬少梅譯

上海科学技术出版社

自动补偿式数字仪表

〔苏联〕K. A. 森特列边科 著

馬少梅 譯 詹紀鴻 校

上海科学技术出版社

內 容 提 要

本书是“自动化丛书”之一。丛书内容包括自动学及远动学的理論、自动装置、元件和仪器的结构及应用等。丛书选题主要取自苏联及其他国家的有关資料,也包括国内編写的专题論著。本丛书由“自动化丛书編輯委员会”主編。

本书討論按位自动平衡式数字伏特表、欧姆表和安培表的设计原理,主要研究二进制編碼补偿仪表,即把电压、电流和电阻轉換为二进制或二十进制比較代碼的仪表。

书中介绍了作者近几年来的研究成果,其中某些成果还是第一次发表。

本书可供从事自动控制、自动测量和計算技术的工程技术人员参考。

ЦИФРОВЫЕ АВТОМАТИЧЕСКИЕ КОМПЕНСАТОРЫ

К. А. НЕТРЕБЕНКО

Госэнергиздат • 1961

自动化丛书(12)

自动补偿式数字仪表

馬少梅 譯 詹紀鴻 校

自动化丛书編輯委员会主編

上海科学技术出版社出版 (上海瑞金二路 450 号)

上海市书刊出版业营业許可証出 093 号

商务印书館上海厂印刷 新华书店上海发行所发行

开本 787×1092 1/32 印張 5 24/32 排版字数 126,000

1963 年 7 月第 1 版 1963 年 7 月第 1 次印刷 印数 1—4,500

統一书号 15119·1738 定价(十二) 0.68 元

原 序

过去一个时期，电工测量的主要形式是在仪表中将测得的电量变为机械位移，即指示仪表中指针的转动，自动记录电位计中滑线变阻器滑臂的移动等。在这种情况下，为了使测量结果以数字形式表示出来，不得不经过某些补充方法，如在刻度上读数，即确定指针在刻度系统上的位置；或者测量出记录仪表上表示被测量的曲线的纵坐标。

近几年来，以数字形式直接输出测量结果的仪表已广泛地应用。这些数字可用普通十进制数码表示在仪表的面板上。但是一般都用各种专用断续（数字）电码将结果表示出来。数码可以直接送到信息传递线上去，也可以送到自动计算机或控制机中去。

数码转换器，即常称之为数字测量的仪表，能应用于各种实验室和生产上的测量。采用数码转换器可以将许多测量与检查过程完全自动化，而且使测量速度提高。如果按阶梯式平衡原理设计数字仪表（自动补偿式数字仪表），还可以大大提高测量精度。

数码转换器在生产过程综合自动化中的应用范围最广。

一般都是把测量各种各样的电量与非电量转换成测量电压、电流和电阻，因此，在所有数码转换器当中占特别重要地位的是数字伏特表、数字安培表和数字欧姆表。

本书目的是介绍按阶梯式自动平衡原理工作的电压、电流和电阻的数码转换器；叙述各种补偿式数字伏特表、安培表及欧姆表的设计原理，并将它们有系统地综合起来。对二进

制数碼自动补偿仪表予以特別重視。

本书大部分材料是根据作者在1956~1959年間完成的研究結果編写而成的,其中某些結果还是第一次发表。

目 录

原 序

第1章 概論	1
1. 补偿綫路举例	1
2. 比較数碼	8
3. 多位平衡电路	12
4. 电位計、电流、磁性及电桥式补偿綫路	23
5. 补偿式数字仪表工作的自动化	28
6. 数字仪表的种类	35
第2章 多位分压器	40
7. 多位串联分压器	40
8. 近似并联綫路(有結構誤差)	47
9. 精确并联綫路($\Sigma g-1$ 型綫路)	54
10. 并联分压器的精度分析	58
11. 并联譯碼器中的过渡过程	66
12. 精确設計并联綫路的总則及基本方案	68
13. 并联分压器的結構方案及应用	78
第3章 断续作用放大器	81
14. 引言	81
15. RC 耦合脉冲放大器	82
16. 电容周期充电的放大器	86
17. 計算方法	94
第4章 数字伏特表和安培表的測量电路	102
18. 并联分压器的平衡电路	102
19. 不平衡訊号的判定、干扰的消除	108
20. 补偿式伏特表的輸入阻抗、灵敏度和精确度	117
21. 几点补充	122

第5章 編碼电桥綫路	126
22. 有效电阻式平衡測量电桥	126
23. 灵敏度和精确度的分析	132
24. 交流电桥的并联譯碼器	138
第6章 編碼过程的自动化	143
25. 继电器式自动补偿仪表	143
26. 二进制寄存器和控制綫路的方案	154
27. 按位补偿式仪表的二—十进制代碼	162
28. 十进制輸出的自动补偿仪表	170
29. 随动数字仪表及扫描数字仪表概述	172
参考文献	173

第 1 章

概 論

1. 补偿綫路举例

連續刻度的电位計綫路

图 1a 所示最簡單电位計綫路是一切自动与非自动补偿器的原始图。图中包括指零檢流計 G 、基准电源 E 和刻度分压器。这种綫路可用来測量輸入电压 U_{bx} 。

移动分压器上的滑臂可改变平衡电压，直到它等于輸入电压 U_{bx} 时为止。滑臂移动的方向取决于 $(U_{bx} - U_{yp})$ 的符号并且由檢流計指示出来。当 U_{bx} 和 U_{yp} 相等时，經過檢流計的电流及檢流計上的电压都等于零。 U_{yp} 的数值可在分压器刻度上讀出。

作为訊息轉換器的电位計綫路

由电源 E 和分压器組成的平衡电路是一种将滑臂位移变为电压的轉換器。对于这种电路，机械位移是輸入；位移的特性可用傳遞系数 μ 表示。傳遞系数可在分压器上讀出。电压 U_{yp} 起着輸出的作用，其数值为

$$U_{yp} = \mu E \quad (1)$$

如果在平衡电路中加上指零器及根据指零器訊号控制平衡电路而使电压 U_{bx} 和 U_{yp} 相等的裝置，所得系統在平衡状

态时可用下式表征：

$$U_{BX} - \mu E = \varepsilon \quad (2)$$

式中， ε 为接近于指零器灵敏阈的极小值。

当 $\varepsilon = 0$ 时，式(2)变为

$$U_{BX} = \mu E \quad (3)$$

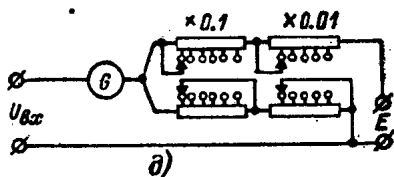
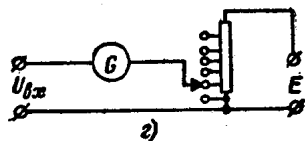
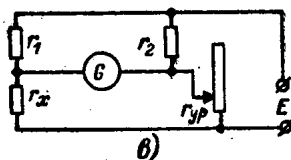
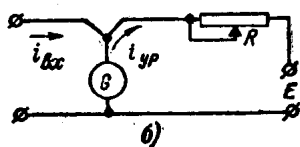
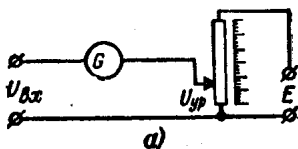


图1 补偿线路示例

此式与式(1)近似,但輸入值是电压,而輸出值是 μ 。

电流补偿线路

图16所示线路由指零檢流計、可变电阻 R 及基准电源 E 組成。它可用来測量輸入电流 i_{BX} 。

电源 E 和刻度电阻 R 組成的平衡电路把电阻滑臂的位移轉換为电流。

在可变电阻上最好有对应于电导的刻度。当平衡电路輸出端短路时,通过輸出端的电流可用下式計算

$$i_{\text{YP}} = EG_{\text{eK}}\mu \quad (4)$$

式中 G_{eK} ——单位电导;

EG_{eK} ——单位电流;

μ ——按刻度讀数的滑臂坐标。

用式(4)还可确定补偿线路处于平衡状态时的电流 i_{YP} 。因为檢流計两端电压等于零,所以可认为平衡电路輸出端短路。

整个平衡电路(图16)可用下式表示

$$i_{\text{BX}} = EG_{\text{eK}}\mu \quad (4a)$$

此式与式(4)近似,但輸入是电流 i_{BX} ,而輸出是平衡元件刻度上的讀数 μ 。

平衡电桥——补偿裝置的变型

图16所示为測量电阻用的一种最简单电桥。这种电桥也可看成是訊息轉換器:輸入电阻 r_x 轉換为平衡元件的坐标 μ 。

在图16中,根据下式实现轉換

$$E \left(\frac{r_x}{r_1} - \frac{\mu R_{\text{eK}}}{r_2} \right) = 0 \quad (5)$$

式中 μR_{eK} ——平衡元件的电阻;

μ ——平衡电阻的讀数；

r_1 和 r_2 ——固定电阻；

ε ——接近于指零器灵敏区电压的极小值。

当 $\varepsilon=0$ 时, 可得

$$r_x = \frac{r_1}{r_2} \mu R_{ex} \quad (6)$$

与前述各线路一样, 这里将 r_x 转换为 μ 的过程是用反操作元件进行的, 即将机械坐标 μ 转换为电阻 $r_{yp} = R_{ex} \cdot \mu$ 。

图 1a 所示电桥线路, 其结构与图 1a 所示电位计线路相似。使这些线路处于平衡状态的方法以及对指零器的要求也几乎没有差别。因此, 将电桥线路以及电位计和电流补偿装置一起认为是补偿线路的变型是合理的。

一位断续刻度式补偿线路

上述补偿线路中的平衡电路具有連續刻度, 即坐标 μ 能够在最小值与最大值之間得到任何值。

如果将平衡元件做成分段电阻的形式, 并用分段开关代替滑臂, 則可得到有断续刻度的补偿线路。图 1b 所示电位计线路就是一个例子。

与分段电阻开关的每个位置相应的仍是某一坐标 μ , 但这个坐标仅取一定的断续值。

图 1b 为有一个开关的断续平衡电路, 称做一位式电路, 它与下述多位式电路有所区别。

多位断续刻度式平衡电路

若要得到 N 个不同的 μ 坐标, 在一位式电路中必須采用有 N 个位置的开关, 并且要用不少于 N 个分段的电阻器。例如, 要保証 0.1% 的測量与轉換精度, 就需要有 1000 个位置的开关。因此, 一位断续系統是不方便的。

实际上可应用与計数系統相同的設計原理，以获得具有很多断續位数、且間隔很小（即 μ 的邻近坐标間隔不大）的轉換器。

如果有三位数，每位数又都可填写上 0、1、2、…、9 中的一个数，那么就可写出从 0 到 999 的任何一个数。同样，也可以联結三个一位平衡电路，以便在第一位数中从 0 每隔 0.1 到 0.9、在第二位数中从 0 每隔 0.01 到 0.09 及在第三位数中从 0 每隔 0.001 到 0.009 而改变 μ 。所得三位电路使能每隔 0.001 从 0 到 0.999 改变 μ 值，同时也可改变与 μ 成比例的电参数。具有两个十进制数位的电位計綫路如图 1d 所示。

二进制分压器式自动电位計

在图 1a 中，如果将电位計綫路的滑綫变阻器改为十进制分压器（图 1d），就成为将电压轉換为十进制数碼的装置。如要在电桥綫路中（图 1e）得到十进制数碼，只要将平衡元件 U_{yp} 做成断續刻度的电阻箱形式等等就可以了。

如果采用二进制刻度式轉換器作为平衡电路，則可得到二进制数碼式补偿仪表。下面举几个例子。

图 2a 是四个二进制刻度的自动电位計綫路（位数是根据預定精度而选定，可达 10~15）。平衡过程由分压器完成，这种分压器与图 1d 所示分压器类似，系由两个同时換向的同型电阻箱組成。此外，图中还有一个沒有开关的电阻 r ，它等于最低位的电阻值。电源 E 两端間的整个阻抗固定不变，并且等于

$$8r + 4r + 2r + r + r = 16r \quad (7)$$

这是因为每一位中永远有一个电阻被接通，而另一个电阻被短路。位于图下部的电阻箱 $R_{\text{нххх}}$ 及与它成比例的输出电压 U_{yp} 用下式計算

$$R_{\text{нижн}} = (8x_1 + 4x_2 + 2x_3 + x_4)r \quad (8)$$

$$U_{\text{yp}} = \frac{R_{\text{нижн}}}{16r} E = E \left(\frac{1}{2} x_1 + \frac{1}{4} x_2 + \frac{1}{8} x_3 + \frac{1}{16} x_4 \right) \quad (9)$$

在此式中，如果第 k 级下面的开关闭合，上面的开关断开，则 $x_k = 0$ ；如果下面的开关断开，上面的开关闭合，则 $x_k = 1$ 。

当线路处于平衡状态时， $U_{\text{вх}} = U_{\text{yp}}$ ，而对于输入电压，可按式(9)写为

$$U_{\text{вх}} = E \sum_{k=1}^4 \left(\frac{1}{2} \right)^k x_k \quad (9a)$$

此式中的 x_k 值决定着平衡线路中的开关状态，这种状态就代表输入电压的二进位数码。

分压器系由继电器 $A_1, A_2, \dots$ 的触点 $\bar{A}_1, \bar{A}_2, \dots$ 来控制。

并联平衡电路式补偿线路

图26所示为电流补偿线路的断续方案。图16中的电阻 R_{yp} 用二进制刻度电导箱代替。与图16的另一区别是图26的输入端还接有一个电阻 R_v ，这样就可以用此线路作伏特表。

象图26这样的补偿线路在文献中常有叙述^[14, 27, 71~74]，这种线路广泛地应用在各种数字仪表中。

【注】 图16和图26中电流 $i_{\text{вх}}$ 和 i_{yp} 上的箭头代表电流方向。在下述线路中，箭头不再代表普通电路中的电流方向，而代表只有一个规定作用方向元件中的讯号方向。按此原则，图16和图26上的箭头都应指向指零器。

图26所示为近似二进制刻度式电位计线路。输入电压 $U_{\text{вх}}$ 与小电阻 r 上的电压 U_{yp} 平衡。经过输出电阻 r 的电流 i 和电阻 r 上的电压，近似地与并联电导箱的电导成比例；电导是由二位开关预先定好的。

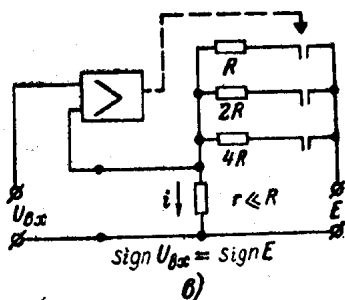
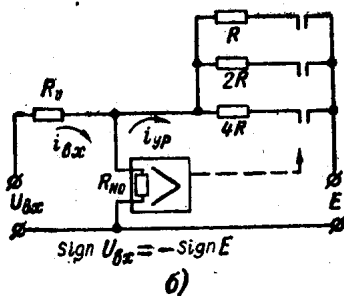
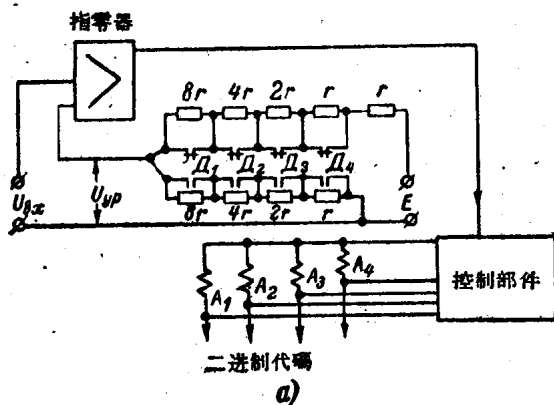


图2 二进制数码补偿线路示例①

a—串联分压电位计线路； b—并联调电流线路；
c—电位计近似线路

① 图中 sign 为“符号”之意。——校注

2. 比較數碼

在一般情況下，所謂 n 位數碼，是指變量 $x_1, x_2, \dots, x_k, \dots, x_n$ 的組合系統，其中每一個變量可用兩個或更多的值。經常用的代碼主要有兩種：十進制代碼和二進制代碼。

在十進制代碼中，每一個變量具有 0、1、2、 $\dots$ 、9 這十個值中的任何一個。在二進制代碼中，變量只有 0、1 兩個值。

在補償式數字儀表中所用的代碼應是權衡比較代碼。亦即，變量 x_k 的組合系統與被測值 Y 之間的相應關係可用下式確定

$$Y(x_1, \dots, x_n) = Y_{eK} \sum_{k=1}^n a_k x_k \quad (10)$$

式中 $Y(x_1, \dots, x_n)$ ——相應於已定代碼（即變量 x_k 的組合系統）的電量值；

Y_{eK} ——與 Y 值測量單位選擇有關的比例係數；

a_k ——編碼方法所固有的某一常數。

常係數 a_k 可稱作位的權係數。對於十進制編碼法，其權係數可用下式計算

$$a_k = a_0 \cdot 10^{-k} = a_0 \left(\frac{1}{10}\right)^k, \quad k=1, 2, \dots, n \quad (11)$$

式中， a_0 為某常數，因而位就以權係數遞減的順序排列。這時式(10)可以具體表達為

$$Y = Y_{eK} a_0 \sum_{k=1}^n 10^{-k} x_k \quad (12)$$

在二進制代碼中，權係數或用下式計算

$$a_k = a_0 2^{-k} = a_0 \left(\frac{1}{2}\right)^k, \quad k=1, 2, \dots, n \quad (13)$$

或根据下列原則选择：用最簡便的方法由二进制代碼轉为十进制代碼。

在前一种情况下，可称为純二进制代碼，与数字 2 相联系的不仅有代碼变量，而且还有权系数，因而式(10)变为

$$Y = Y_{\text{ex}} a_0 \sum_{k=1}^n 2^{-k} x_k \quad (14)$$

对于继电器式电位計及 $n=4$ 这一具体情况，式(14)在上一节已有了介紹^①。

后一种情况下，可称为二-十进制代碼。这种代碼的編排方法在后面将有詳細介紹。

代碼的断續性

式(10)只是对需要編碼的变量 Y 中某些值 Y_i 才能成立；对于十进制編碼法， $\{Y_i\}$ 集含有 10^n 个单元；对于二进制編碼法， $\{Y_i\}$ 集含有的单元数不超过 2^n 。

在进行十进制編碼及純二进制編碼时， Y_i 邻近的数值，亦即能被准确編成代碼的数值，其間距是相等的。这一距离称为代碼的断續性。

对于 n 位十进制代碼，式(10)所表达的总和值，其断續性等于 10^{-n} 。对于 n 位二进制代碼，其断續性等于 2^{-n} 。与此相对应的 $\{Y_i\}$ 集，其断續性分別等于 $Y_{\text{ex}} \cdot 10^{-n}$ 及 $Y_{\text{ex}} \cdot 2^{-n}$ 。

【例】

(1) 权系数为 $a_1 = \frac{1}{2}$ ； $a_2 = \frac{1}{4}$ ； $a_3 = \frac{1}{8}$ 的三位二进制代碼，能准确地將 0、0.125、0.250、0.375 直至 0.875 值編成代碼；其断續性为 0.125。

对于此代碼，式(10)可以写作

① 即 $U_{\text{BX}} = E \sum_{k=1}^4 \left(\frac{1}{2}\right)^k x_k$ 。——譯注

$$Y_i = Y_{en} \left(\frac{1}{2} x_1 + \frac{1}{4} x_2 + \frac{1}{8} x_3 \right)$$

如果再加上第四位，其权系数为 $\frac{1}{16}$ ，则断續性减少一半，即等于 0.0625。用所得的四位代碼可以每隔 0.0625 将 0、0.0625 直至 0.9375 編成代碼。

(2) 权系数为 $\alpha_1=0.4$ ； $\alpha_2=0.2$ ； $\alpha_3=0.2$ 的三位二进制代碼，能准确地將 0、0.2、0.4、...、0.8 編成代碼。

这时式(10)可以写作

$$Y_i = Y_{en} (0.4x_1 + 0.2x_2 + 0.2x_3)$$

在这种情况下，对于某給定值 Y_i ，用此式排列权系数的方法并非单一的。例如，数 0.2 可用代碼 010 表示，也可以用代碼 001 表示。为了使代碼和需要編碼的值之間保持单一关系，还要加上某些其他限制。

(3) 二进制双位代碼的权系数为 $\alpha_1=0.1$ 和 $\alpha_2=0.3$ 。用这一代碼可以表示下列各数：0、0.1、0.3、0.4。这里的断續性不是固定不变的，它或者等于 0.1，或者等于 0.2。

二-十进制代碼

权系数为 8、4、2、1、0.8、0.4、0.2、0.1 的八位二进制代碼，可作为采用二-十进制代碼的简单例子^[22, 45]。用这种代碼可以每隔 0.1 将从 0 ~ 16.5 的数值編成代碼。这时总和值 $(8x_1 + 4x_2 + 2x_3 + x_4)$ 立刻就定出第一个十进制数碼，而总和值 $(0.8x_5 + 0.4x_6 + 0.2x_7 + 0.1x_8)$ 乘以 10 后得出第二个十进制数碼。同样还可以編出其他二-十进制代碼。每一种代碼都可用 A_1 、 A_2 、 A_3 和 A_4 这四个正整数表征，这四个正整数的选择原则是使綫性組合

$$S = A_1x_1 + A_2x_2 + A_3x_3 + A_4x_4 \quad (15)$$

能够获得从 0 到 9 之間的任一整数值；因为是二进制代碼，数 x_k 等于 0 或 1。这时前四个二进制数位的权系数

$$a_k = a_0 A_k; \quad k=1, 2, 3, 4 \quad (16)$$