

PS-25型

數字頻率計說明書

北京无线电实验厂

目 录

| | |
|-----------------------|-------|
| 一、概 述..... | (1) |
| 二、技术指标..... | (2) |
| 三、工作原理..... | (5) |
| 四、电路组成..... | (9) |
| 五、使用说明..... | (13) |
| 六、维 修..... | (17) |
| 七、各单元元件表..... | (22) |
| 八、线路图 | |
| 整机方框图 | |
| 输入通道 A | |
| 输入通道 BC | |
| 闸门指示电路 | |
| 倍频电路 | |
| 时基选择电路 | |
| 控制电路 | |
| 分频电路 | |
| 1 MH_2 计数电路 | |
| 10MH_2 计数电路 | |
| 电 流 | |
| 振荡电路 | |
| 恒温控制电路 | |

PS-25 型数字频率计使用说明书

一、概 述

定义及用途

PS-25型数字频率计是一种晶体管化的数字式测量仪器，以适当的逻辑电路使一套电子计数器在预定标准时间內累计待测输入信号，或在待测的时间间隔內累计标准时间信号的个数来进行频率测量和时间测量，并以数字显示其结果。



本仪器有以下用途：

- (1) 测量频率；
- (2) 测量时间间隔（单线输入）；
- (3) 测量时间间隔（双线输入）；
- (4) 测量周期或多倍周期；
- (5) 测量二频率的比值或多倍频率比值；
- (6) 在外部给定的起动信号及停止信号的时间间隔内，累计外部输入信号的个数；
- (7) 累计输入信号的个数；
- (8) 输出不连续点的标准频率及标准时间脉冲；
- (9) 以10为系数，将输入信号分频；
- (10) 输出二进制编码，供打印机、打孔机、磁带机记录，亦可输入计算机处理。

主要特征

- (1) 全部电路采用了晶体管小型元件，印刷电路及积木单元，并且采用了大印制电路板代替复杂的整机连线，使整机走线简化，检验、维修方便。
- (2) 实现了数字化，数字之间有小数点自动定位，数字之后，有读数单位指示，使用

者无须换算，即可获得全部结果。仪器内有准确的定时信号，从而消除了般测试仪器的刻度误差和读数误差，大大提高了测量精确度。

(3) 一次测量完成，自动复位至准备状态，并自动进行下一次测量，必要时也可人工复原。

(4) 数字的显示采用记忆电路，即在第二次测量时，将第一次测量所得数据“记忆”下来，直到第二次测量完成，显示值才变为新的读数。这样在读数时，就不易造成视觉疲劳，更主要的是提高了采样速度，以提高仪器的使用率，用“记忆”显示档测量频率漂移特别适宜。如果不需要时，也可以用“不记忆”档。

(5) 仪器采用铝型材结构，加工方便，易于组装。仪器机箱符合四机部标准 SJ 40—65，加安装边后，可装入国际公用的19吋标准机架。

二、技术指标

输入波形

1. 正弦波：

表一

| 输入端 | 输入频率范围 | | 输入幅度范围(有效值) | |
|-----|--------|-------|-------------|-----|
| | 下限 | 上限 | 下限 | 上限 |
| A | 10Hz | 10MHz | 100mV | 30V |
| B、C | 1Hz | 1MHz | 500mV | 30V |

2. 脉冲波：

表二

| 输入端 | 重复频率 | 正脉冲 | 负脉冲宽度 | |
|-----|-------|--------|---------|---------|
| | | 宽度 | ≤100KHz | >100KHz |
| B、C | ≤1MHz | ≥0.5μS | ≥周期/10 | ≥0.5μS |

在输入幅度峰到峰 1V 时，进行测量。

3. 调幅波：

表三

| 输入端 | 载波频率 (上限) | 输入幅度 (有效值) | 调制频率 | 调幅度 |
|-----|--------------|---------------|------|------|
| A | 10MHz | ≥200mV | 1KHz | ≤40% |

表1、2、3中所述各输入信号中均不应包含足以引起错误计数的寄生、杂散信号及过度的波形畸变。

以下各条所述有关项目的测量和试验时输入至各输入端的信号，其频率范围波形、幅度范围等，均应符合表1、2、3之规定，因此下面各条中无特殊需要就不再重复说明。

输入阻抗

在各相应输入衰减器调在衰减量最小位置时，

表四

| 輸入端 | R | C |
|-----|-------------------|-------------|
| A | $\geq 1M\Omega$ | $\leq 25pf$ |
| B、C | $\geq 100k\Omega$ | $\leq 50pf$ |

晶体振盪器频率稳定度 当接通晶体振盪器电源，經預熱時間后，应符合下表条件：

表五

| 預熱時間 | 标称頻率 | 頻率穩定度 (以 $20^\circ \pm 5^\circ C$ 为基准) | 附加溫度誤差 (以 $20^\circ \pm 5^\circ C$ 为基准) |
|------|------|---|--|
| 1小时 | 1MHz | $\leq 2 \times 10^{-7}/24\text{小时}$ | $1 \times 10^{-8}/^\circ C$ |

显示、复原

本仪器用七位在同一水平线上的数码管显示读数，数字之间有小数点自动定位，数字之后有读数单位表示。

显示“记忆”“不记忆”两种情况。

仪器工作时可自动或手动复原。

自动复原：显示时间大约由0.5 S ~ 10 S 范围内连续可调。

人工复原：按人工复原按钮，显示时间可人为控制。

测量频率 被测信号 f_A 由 A 端输入，测量范围 10Hz - 10MHz。

测量精确度：晶体振荡器频率稳定度±1个数字。

闸门时间：1mS；10mS；0.1S；1S；10S。

注：±一字在不同闸门时间档有不同含义：如“1mS”档±1个数字相当于1kHz，而在“1S”档仅相当于1Hz，以下各项指标，±1字类同此意。

单线输入测量脉冲时间间隔 被测信号 f_B 由 B 端输入当 f_B 的脉冲前沿小于 $1\mu\text{s}$ 时，

测量精确度：晶体振荡器频率稳定度±1字。

时标信号：0.1 μs 、1 μs 、10 μs 、0.1mS、1mS。

测量范围：1 μs -9999999mS。

双线输入测量脉冲时间间隔 由 B 端输入启动脉冲 f_B ，C 端输入停止脉冲 f_C ，当脉冲前沿小于 $1\mu\text{s}$ 时，

测量精确度：晶体振荡器频率稳定度±1字。

时标信号：0.1 μs 、1 μs 、10 μs 、0.1mS、1mS。

测量范围：1 μs -9999999mS

注：当时标信号为 0.1 μs 时，测量精确度为：

BC 通道的相差+晶振频率稳定度±1字。

测量周期及多倍周期

测量范围：1Hz—1MHz

测量精确度：正弦波，晶体振荡器频率稳定度 ± f_B 转换误差/倍乘率±1字。

时标信号：0.1 μs 、1 μs 、10 μs 、0.1mS、1mS。

周期倍乘：可得 $\times 1$ 、 $\times 10^2$ 、 $\times 10^3$ 、 $\times 10^4$ 倍之周期读数。

*注：当 f_B 为正弦波时， f_B 转换误差 $\leq 0.3\%$ ，这主要是因为被测的正弦信号转换为脉冲时，脉冲形成级存在着触发电平的漂移而造成的。

测量频率比 由 A 端输入 f_A , B 端输入 f_B 。

测量范围: $f_A/f_B = 1/1 \sim 9999999/1$

测量精确度: $\pm \frac{f_B \text{的轉換誤差}}{\text{倍乘率}} \pm 1 \text{字}.$

頻率比倍乘: 可得 $\times 1$ 、 $\times 10$ 、 $\times 10^2$ 、 $\times 10^3$ 、 $\times 10^4$ 倍頻率比讀数。当 f_B 为正弦信号时, 其轉換誤差 $\leq 0.3\%$ 。

由 B 端输入起动信号 f_B , C 端输入停止信号 f_C , 累计 A 端输入信号 f_A ,

測量范围: 1—9999999 个数字。

測量精确度: 晶振稳定性 $\pm 0.3\% \pm 1 \text{字}$ 。

计数, 由 A 端输入信号

最大計数容量: 9999999。

当輸入非周期信号时, 两相邻信号之間的最小間隔为 $0.1\mu\text{s}$ 。

当輸入周期信号时, 应滿足表一、二、三。

外接标准频率

(1) 輸入频率: 同本仪器晶体振盪器。

(2) 輸入幅度: $\geq 1.5 \text{ V}$ (有效值) ($R=510\Omega$, $C=100\text{pf}$)。

(3) 輸入波形: 正弦波。

产品的输出信息:

1. 二——十进制編碼输出幅度不小于 7 V。

2. 标准频率 “I” ——輸出 1MHz 正弦波。

3. 标准频率 “II” ——輸出 10MHz 正弦波。

4. 标准时間脉冲 “I” ——輸出 1ms、10ms、0.1s、1s、10s, 标准时間脉冲 $\geq 6V(P-P)$ 。

5. 标准时間脉冲 “II” ——輸出 1μs、10μs、0.1ms、1ms, 标准时間脉冲 $\geq 6V(P-P)$ 。

产品通电预热 1 小时后, 可在下述条件連續工作 8 小时。

环境溫度: $-10^\circ\text{C} \sim +40^\circ\text{C}$

相对湿度: 80% (溫度为 $+30^\circ\text{C}$ 时)

大气压力: $750 \pm 30 \text{ mmHg}$

供电电源 $50\text{Hz} \pm 0.5\text{Hz}$, $220\text{V} \pm 10\%$, 变压器初级經過改接后也可用 $110\text{V} \pm 10\%$, 交流市电。

产品功耗为 100VA。

轮廓尺寸 $440 \times 450 \times 156 \text{ mm}$ 。

淨重 13公斤。

本仪器全套设备表

表六

| 品 | 名 | 单 | 位 |
|-----------|---|---|---|
| 1、数字频率計 | | 台 | 1 |
| 2、測試電纜 | | 根 | 6 |
| 3、电源線 | | 根 | 1 |
| 4、連接插板 | | 块 | 2 |
| 5、1A 熔絲管 | | 只 | 2 |
| 6、使用說明书 | | 本 | 1 |
| 7、产品合格證明书 | | 份 | 1 |

三、工作原理

PS-25型数字频率计的基本工作原理是以适当逻辑使一套十进制数器在预定标准时间內累计待测输入信号，或在待测的时间间隔內累计标准时间信号的个数来进行频率测量和时间测量。

频率 A 的测量 如图 1 所示

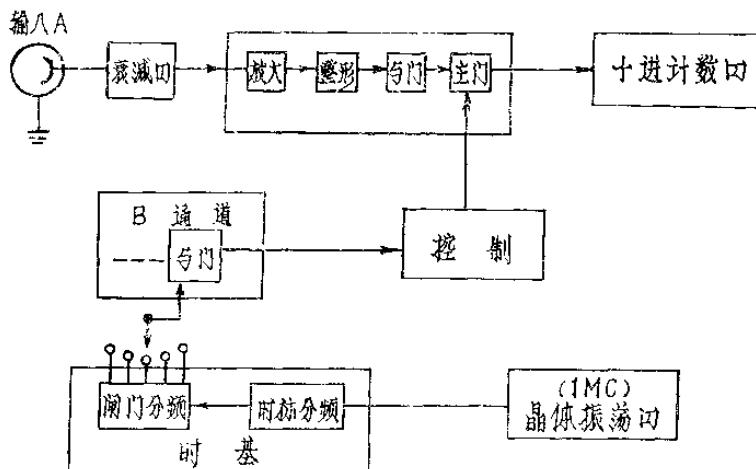


图 1

被测信号由 A 端输入经过 A 通道放大整形后变为矩形波，通过二极管与门后作用在主门的输入端，而由晶体振盪器基频按十进制分频得出的分频脉冲，经过时基选通门及 B 通道二极管与门去触发主控电路，经过主控电路适当的编码逻辑，便得到相应的控制指令，用以控制主门电路，从而选通被测信号所发生的矩形波至十进制数器电路进行计数和显示。其波形如图 2。

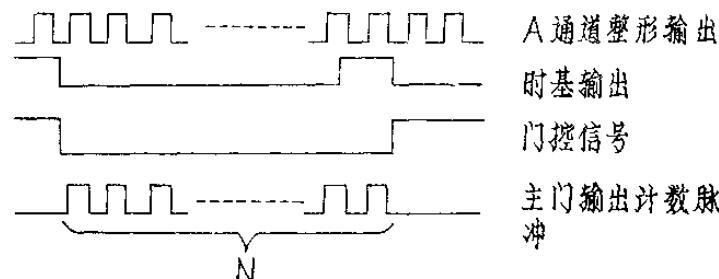


图 2

这样一来，单位时间 T 内，所计脉冲数 N 就是所测之频率 f_A ：

$$f_A = \frac{N}{T}$$

由于数字测量的断续性，被测信号在計数器中所記进的脉冲数可能有正一个或负一个脉冲的最大誤差。如图 3 所示。

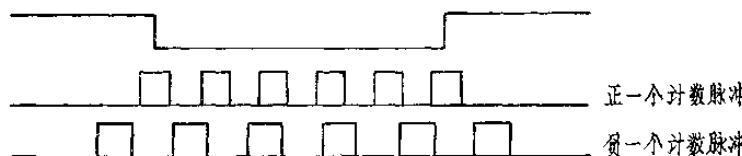


图 3

在不計其他誤差影响的情况下，測量精度为：

$$\delta_{(\text{tr})} = \frac{1}{N}$$

應該指出，測量频率时所产生的誤差是由参数 N 和 T 所决定的，当单位時間內計数脉冲个数愈多时，精度愈高；当 T 愈稳定时，精度愈高。

由此可見，在频率測量时，被测信号频率越高。測量精度比被测信号频率較低的高。T 的稳定性可提高晶体振盪器的稳定性分頻器的可靠性来达到。

周期B及多倍周期B的測量

被测信号从 B 端输入，通过 B 通道放大，整形后变为矩形波，加至十进周期倍乘分頻器，(周期倍乘分頻器在 $\times 1$ 时为測周期，其余为多倍周期)經過时基选通門及 B 通道二极管与門触发主控电路，經過主控电路适当的編碼邏輯，便得到相应的控制指令。用以控制主門电路，从而选通从晶体振盪器，或經過时标选通門加来的分頻时标脉冲，或經過倍頻器加来的时标脉冲，其工作原理如图 4。

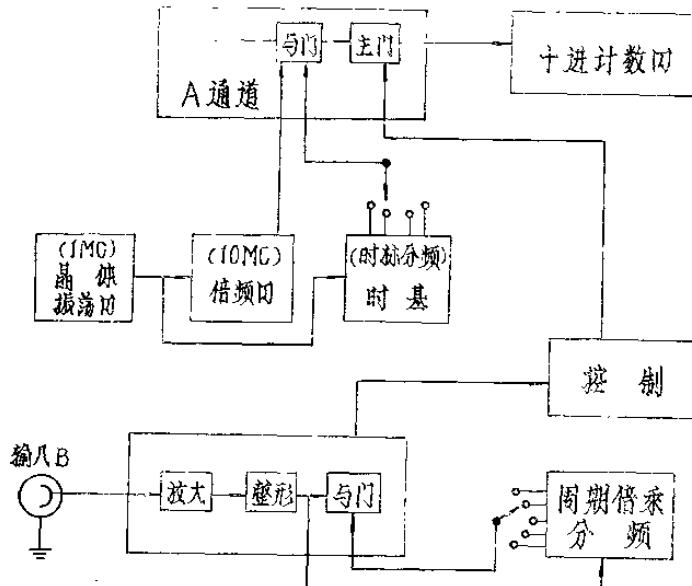


图 4

和测量频率一样，在不计其他误差影响的情况下，测量精度取决于测量时间间隔内计数脉冲的个数N，即 $\delta(T_B) = \frac{1}{N}$

采用较高频率的时基T。或将被测信号的测量周期数增多，即增大测量时间间隔都可以达到增大N，从而提高测量精度，但是，测量周期动态误差主要来源于输入通道放大器、整形器的噪声，周期倍乘一方面可以将被测信号的测量时间间隔增大，另一方面可以按比例的减少上述动态误差，所以在多倍周期测量时，精度相应提高。

由上可见，在作周期及多倍周期测量时，被测信号频率越低，测量精度越高。
其波形图如图5。

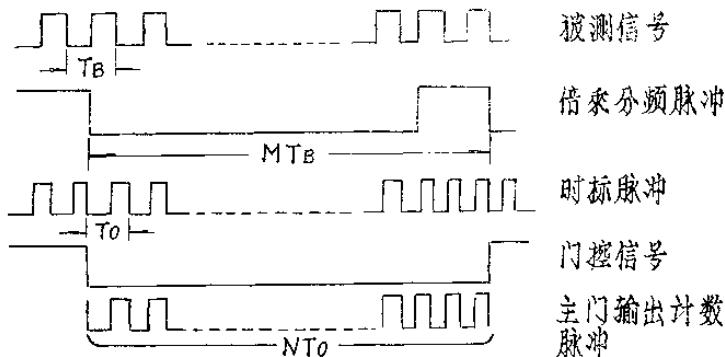


图 5

$$\text{因为 } MT_B = NT_0 \quad \text{所以 } T_B = \frac{NT_0}{M}$$

时间 B

测时间B的工作原理与测周期B（倍乘在“×1”档）时相同。

时间间隔 B-C 的测量

被测信号分别从B端和C端输入，分别经过B、C通道放大，整形后变为矩形波，用B通道信号作为启动脉冲，C通道信号作为停止脉冲同时加入门控电路，其余工作原理同时间B的测量。

其波形图如图6。

T_r 时间间隔内通过N个脉冲，故所测的脉冲宽度 $T_r = NT_0$ 。

频率比 A/B 的测量

被测信号分别从A端和B端输入，并分别经A通道和B通道放大，整形后变为矩形波，从A通道得的矩形波作用在主门电路上，从B通道得到的矩形波作用在门控电路上，经过门控电路适当的编译码逻辑，得到相应控制指令，用以控制主门电路，从而选通从A通道所产生的矩形波至十进制数电路进行计数及显示。

在作频率比A/B的测量时，必须满足输入A通道的信号频率要大于或等于输入B通道的信号频率。

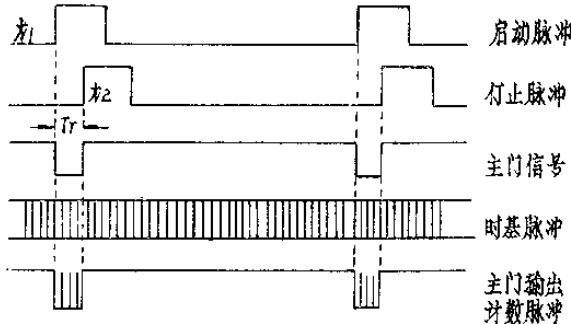


图 6

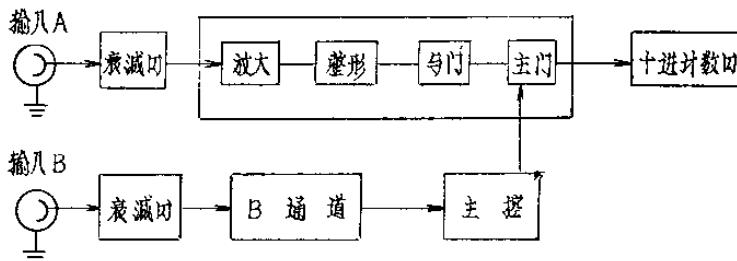


图 7

A/B-C 的测量

被测信号分别从A、B、C通道输入，并分别经过A、B、C通道放大，整形后变为矩形波，B、C通道输出的矩形波分别作为启动，停止脉冲同时加入门控电路，其余工作原理与测量A/B相同。

计数

被测信号从A端输入，通过放大，整形后变为矩形波加在主门输入端，由于主门为一个负与门电路，所以当选通门另一端加负电压后，就选通被测信号所产生的矩形波，至计数器进行计数，计数脉冲可通过门控电路的手动或自动环节作清除。

自校

自校采用了与测频相同的工作原理。

将晶体振荡器基波频率按十进制分频得出的1KC，至1MC时标，或将基频进行十倍频得出的10MC时标作为被测频率在仪器内部加入到主门电路一端上，而将1KC至0.1C的时基信

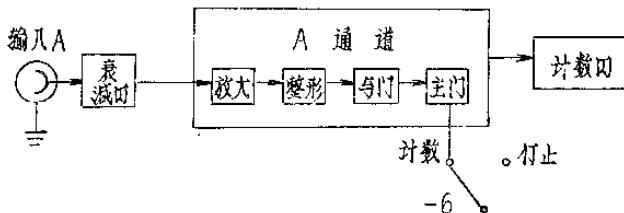


图 8

号加在門控电路上，經過門控电路适当的編碼邏輯，便得到相应的控制指令，用以控制主門电路，从而选通加入到主門一端的时标信号至計数器直接进行計数和显示。

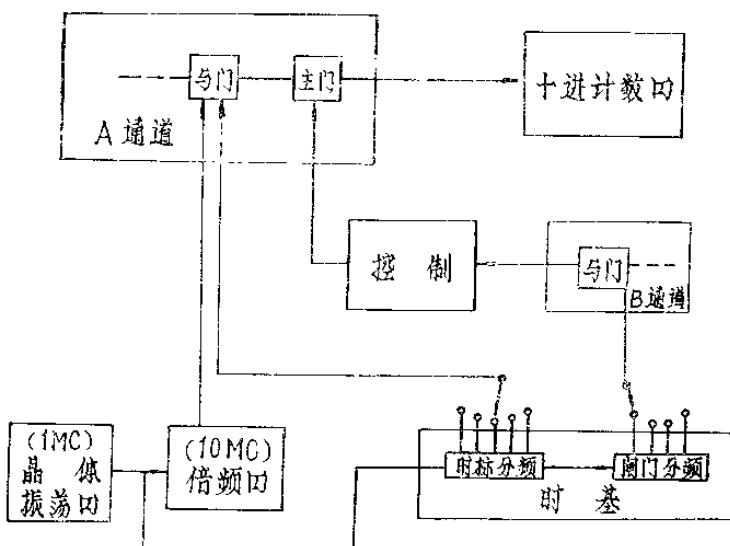


图 9

四、电 路 组 成

本仪器主要由五部分組成，即輸入放大部分、計数器部分、時基部分、門控部分、电源部分。

输入放大单元

本仪器有A、B、C三个輸入单元，它們的組成見整机方框图，其共同特点是由数級射极跟随器作为高阻抗輸入级，以減少对被測信号源的負載，而后經過放大，由“施密特”触发器形成脉冲。

B、C 輸入单元在脉冲形成之后加了一級倒相級，作为选择脉冲极性之用。最后的輸出級在一些二极管“与門”的控制下，分別送出启动停止信号至控制单元第一双稳态触发器。

A 輸入单元在脉冲形成之后由二只三极管組成主閘門，經過主閘門将信号送至計数器，而主閘門的“开”或“关”受控制单元第一双稳态输出的門控信号控制。

各輸入单元的輸入端分別設有衰減器，以扩展輸入信号幅度的上限并可起到抑制杂波，随机信号的作用，A 輸入单元，还設有电平指示器，指示最佳輸入信号电平。

計数器单元

計数单元由七級計数器組成，各级計数器均由十进計数电路、記憶电路、譯碼显示电路三部分組成。

七級計数器的記憶、譯碼显示电路完全一样，仅計数部分的基本双稳态电路的分辨力不同。

计数部分输入不同序号脉冲后状态:

表七

| 输入脉冲序号 | I | 各 级 | 右 管 | 状 态 | IV |
|--------|---|-----|-----|-----|----|
| | I | II | III | IV | V |
| 0(0) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 3 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 4 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 5 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 6 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 7 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 8 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 9 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 10(0) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

*(1) “1” 截止

(2) “0” 导通

(3) 分频单元各级状态与此相同。

计数器单元状态表 7

第一级 为10MHz计数器

第二—七级 为1MHz计数器

计数部分由十六进制转化为十进制采用了1、2、4、8编码制。1、2、4、8制数字信息从记忆电路输出，供打印，记录用。

计数器的方框图，各级状态波形，见图10.表7.图11。

记忆电路，也是由双稳态触发器组成。当射极跟随器BG37输入端接地时，BG22、BG23等二极管均处于反偏状态，双稳电路按计数器的逻辑同步工作进行计数，即处于“不记忆”状态；当BG37输入记忆指令时，双稳电路就处于“记忆”状态。

记忆电路后三级双稳触发器的输出至二极管矩阵输入端。当与高反压管基极相联的二极管均处于反偏状态时，基极就处于高电位，对应的两个高反压管之一就有可能导通。记忆电路第一级双稳触发器的输出分别接于高反压管发射极上，以达到控制奇、偶数的目的。例如：当计数器编码为“0”状态时，BG2、BG4、BG5均截止。因此，BG1的基极为高电位，发射极为低电位，BG1就导通，相对应的数字管发光显示“0”，而其余九个高反压管均处于截止状态，相对应的数字均不发光。

时基部分

时基部分，由晶体振荡器、闸门指示、分频器、倍频器、时基选择电路组成。

1. 晶体振荡器有石英振荡器及恒温器两部分：

石英振荡器部分振荡电路采用皮尔斯电路，即电容三点式振荡线路，并由自动增益控制电路来保证振荡器激励稳定和晶体管工作在线性放大区。

恒温器采用交流连续控制电路，借助热敏电阻 RT 作为控温元件，恒温槽工作温度由热

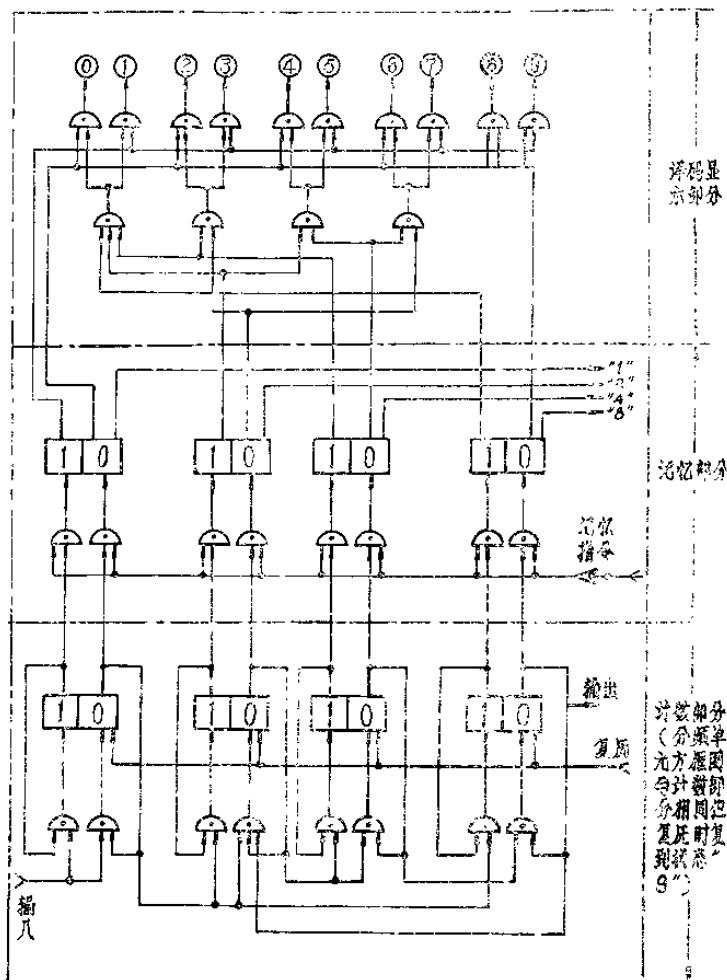


图10 计数器单元方框图

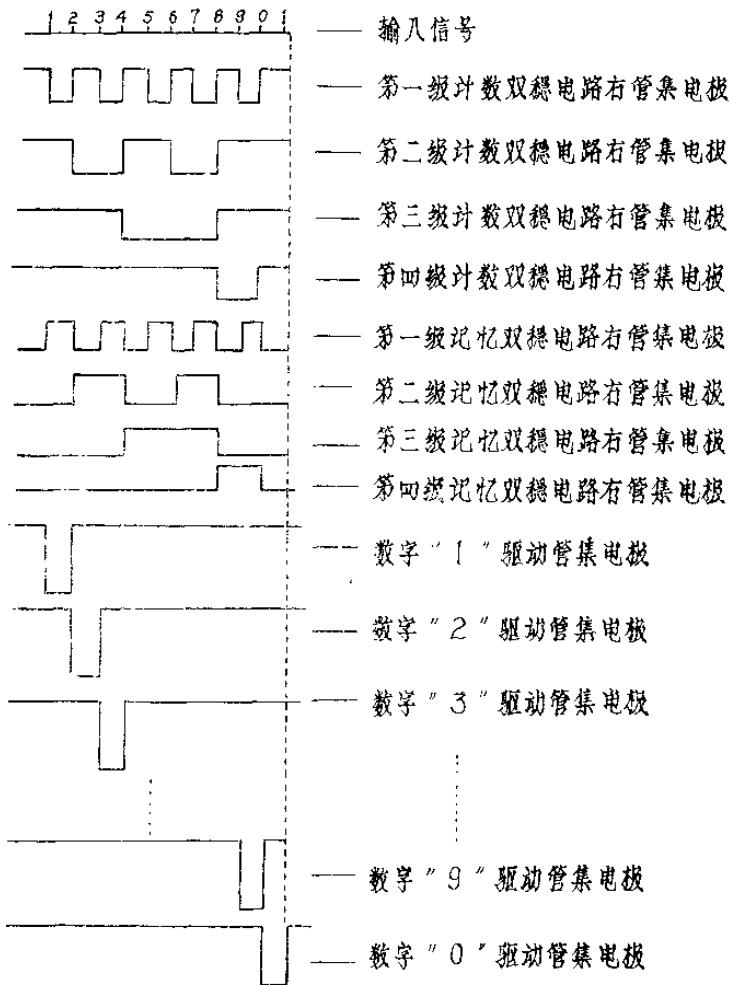


图11 计数器单元各级波形图

敏电桥阻值决定，当恒温槽冷却时，电桥不平衡，电桥输出电压经 RC 放大器、LC 放大器放大，由倍压整流器整流后，经直流放大送到加热丝 RH 对恒温槽加热，随着温度上升，热敏电阻 RT 阻值下降，电桥不平衡性减小，因此加热功率随之减小，最后电桥平衡在某一温度上。

2. 闸门指示单元由施密特整形器将晶体振荡器输出的 1MHz 标准频率形成脉冲后，送入分频器。

3. 分频器采用了与 1MHz 计数器相同的线路（只是不要记忆，译码显示电路）。

4. 时基选择电路由一些二极管与门及放大器、跟随器组成。由“时标开关”控制相应的与门而输出 $1\mu\text{s}$ 、 $10\mu\text{s}$ 、 0.1ms 、 1ms 的时标信号。由“闸门时间”开关控制相应的与门

而输出1mS、10mS、0.1S、1S、10S的闸门时间信号。在周期测量、频率比测量时，又由时基选择电路与后四级分频单元组成倍乘系统，将被测信号进行分频，“拉长”开闸时间，读数得以倍乘。

5. 倍频器将由晶体振荡器输入的1MHz标频经过一级5倍频电路，一级5MHz调谐放大器，再经过一级2倍频电路及一级10MHz调谐电路，从而得到0.1μS的时标。

控制单元

控制单元的第一级双稳态触发器受B、C单元触发，单线输入时起动，停止脉冲均来自B通道，双线输入时则分别来自B通道和C通道。

第一级双稳态触发器被启动，停止脉冲触发而去控制主门的开和关，第二双稳态触发器在停止脉冲之后，受第一级双稳态触发器的触发，立即将第一双稳态触发器封锁起来，使停止脉冲之后的输入信号，均不能再触发第一双稳态触发器，避免了主门的再次开放，保持所得之读数。

同时，停止脉冲到来之后，第二双稳态触发器的翻转，引起显示时间单稳态的翻转，而后显示时间单稳触发器经过一段时间（即显示时间）延迟去触发复原单稳态触发器，经过倒相和射极跟随器送出复原信号，使各部分恢复至准备状态，与此同时，辅助单稳触发器送出一个信号，使第一双稳触发器锁外地多封锁一段时间，以防止在测量短时间时，各部分还未完全恢复和复原好，第一双稳态触发器就被触发而将主门又打开了，造成工作不可靠，如图12中在复原期间的脉冲x就被辅助单稳的负脉冲锁掉，记忆单稳在停止信号之后送出一“记忆指令”信号至计数器“记忆”电路，使计数器中的记忆双稳电路改变到新的状态，这时就显示一新读数。

控制部分各级主要波形图见图12——控制单元时间关系图。

五、电源：

整机电源输出+200V，~1.2V，~9V，~6V，+6，+12V电压。

当外接标准频率信号时，振荡器及恒温槽的电源被切断，停止工作。

五、使用说明

一般方法

1. 注意：交流市电电压如不是220V，而是110V，则应按图13改变电源变压器及由风扇输入绕组之接线，方可接通电源。

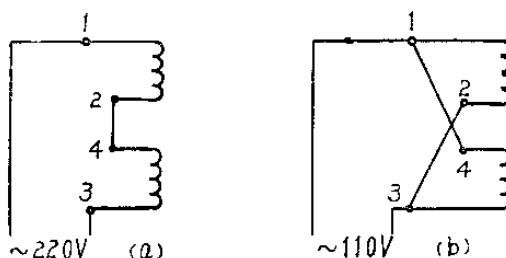


图13

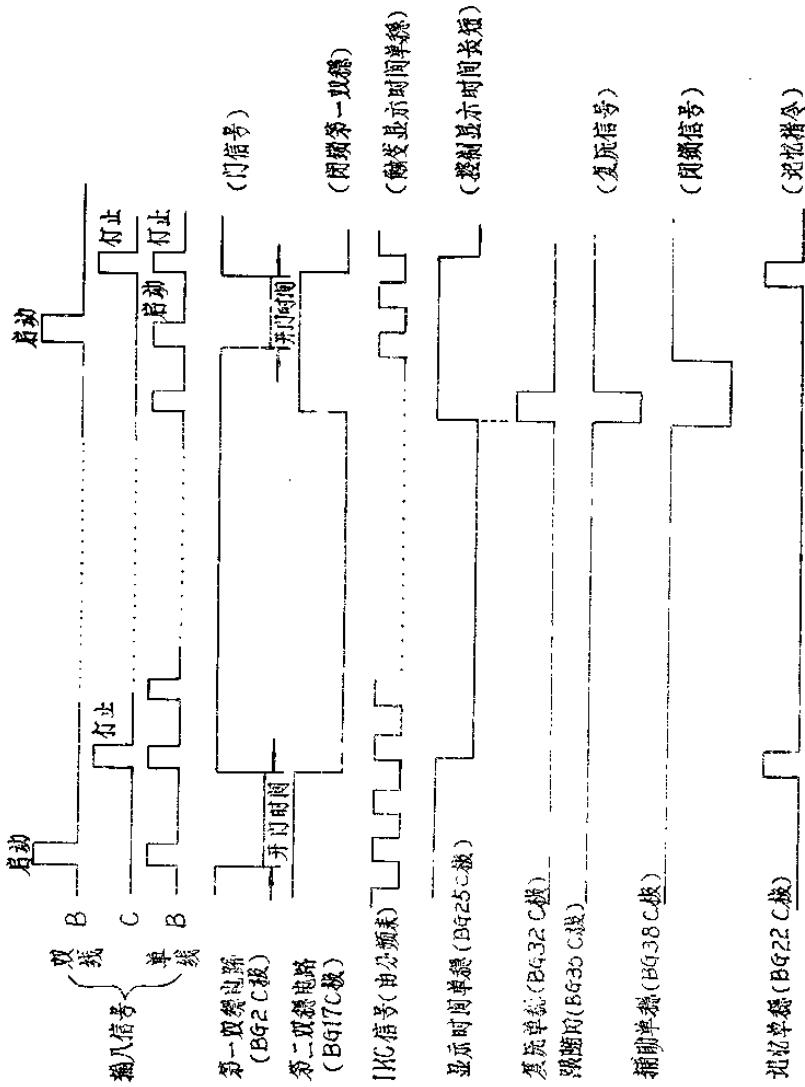


图12 控制单元时间关系图

2. 接通电源：

(1) 电源线插头插入电源插座后，将面板左面“电源关”转拨至“记忆”或“不记忆”档，数码管起辉，表示整机电源接通。

(2) 将仪器背后的標準频率开关放在“内接标频”位置，面板上 Hf 指示灯亮，表示晶体振荡器电源接通，恒温槽开始加热，预热1小时后，可达到预定稳定度，如果不要求精密测量，预热时间可以适当缩短。

(3) 自校：对分频器，计数器和其他部分的工作情况进行一次检查。

将工作选择开关拨至“自校”，分别拨动“时标”和“闸门时间”开关，读数如表(八)所示±1字，单位为KHz。

表八

| 时标开关 | 读数 | 闸门时间 | | | | |
|-------|----------|----------|----------|----------|----------|-----|
| | | 1mS | 10mS | 0.1S | 1S | 10S |
| 0.1μS | 0010000. | 010000.0 | 10000.00 | 0000.000 | 000.0000 | |
| 1μS | 0001000. | 001000.0 | 01000.00 | 1000.000 | 000.0000 | |
| 10μS | 0000100. | 000100.0 | 00100.00 | 0100.000 | 100.0000 | |
| 0.1mS | 0000010. | 000010.0 | 00010.00 | 0010.000 | 010.0000 | |
| 1mS | 0000001. | 000001.0 | 00001.00 | 0001.000 | 001.0000 | |

4. “显示时间”调节旋钮；顺时针转动时显示时间减小；逆时针转动时，显示时间增长；逆时针转动至听到响声时，显示时间由人工控制，掀“人工复原”掀键才能复原。

5. “闸门指示”氖灯亮的时候表示主门打开，若有信号，计数器应该计数。氖灯熄灭表示主门关闭。

注意：当开关时间很短时，如小于0.1mS，氖灯是来不及起辉的。

6. “记忆”“不记忆”：

开关置“记忆”档时，闸门指示氖灯亮的时候，计数器的数字显示是上次取得的读数直到闸门指示氖灯熄灭时，才显示新的读数，因此在“记忆”档时数码管不跳动，而是随着氖灯一次熄灭而变为新的读数（如果与原来读数一样就不变动，不应误认为计数器出了毛病）。

注：测量计数“A”时不能在“记忆”档工作。

开关置“不记忆”档计数时，数码管随之跳动，显示时间由显示时间电位器控制每次复零位。

7. 注意一、各种情况下，均应注意调节衰减器以便获得稳定正确的读数。当被测信号由B、C输入时，应适当选择“十”“一”极性开关，使之脉冲读数较稳定。

注意二、输入信号中不应包含足以引起错误计数的杂波，随机信号或过度的波形畸变，若被测信号输出端含有较高的直流电平时，应串联适当容量的隔直流通电容，以防损坏管子，造成意外损失。

输入信号同轴插头座应接触可靠，并应事先将被测设备良好接地后再接入信号，测试场所在不应有强烈的电磁场干扰源，否则易于造成偶然读数不准，甚至无法工作，此时，应查明原因消除之或多次读数，取其中准确可靠者。