

## § 3.11 激光式

**工作原理** 激光式的工作原理如图 3.11.1 所示。它是利用一个迈克尔逊干涉仪改装而

大), 有光照射时导通(电阻值很小)。光敏三极管相当一个受光控制的普通三极管。如果三极管放大倍数为  $\beta$ , 则受光照射时, 其集电极电流最大可为光电流的  $\beta$  倍。其光照特性如图 4.4.3 所示。

根据上述光敏二、三极管这种特性, 如果把它作为测量线路中的一个电阻变化元件或电流放大元件, 则可利用这种“光电效应”制成测量旋转轴转速的光电传感器和一些自动控制装置。

**结 构** 利用光电元件制成的直射式或单头反射式光电转速传感器, 目前在国内获得了广泛的应用。

直射式光电传感器的原理结构如图 4.4.4 所示。其测速装置由输入轴

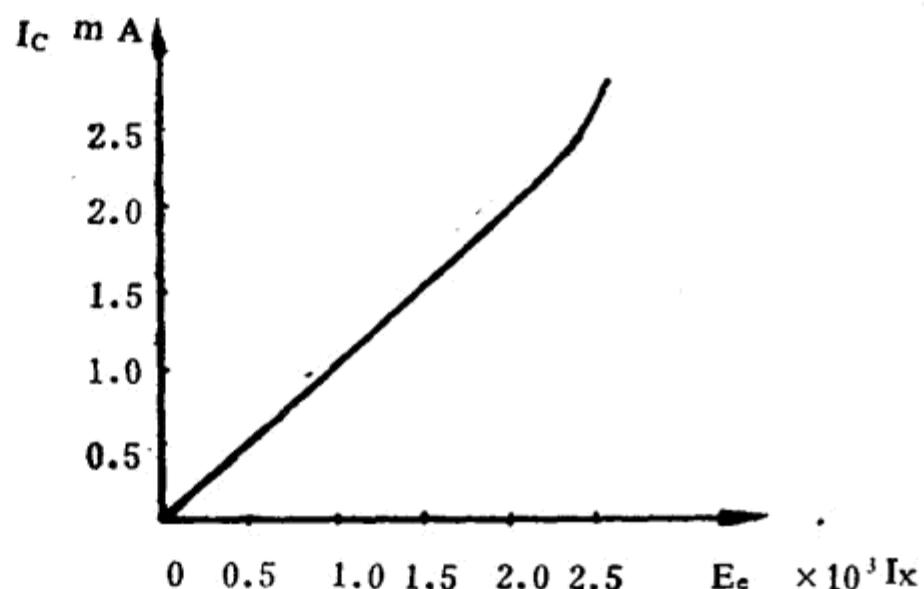


图 4.4.3 三极管的光照特性

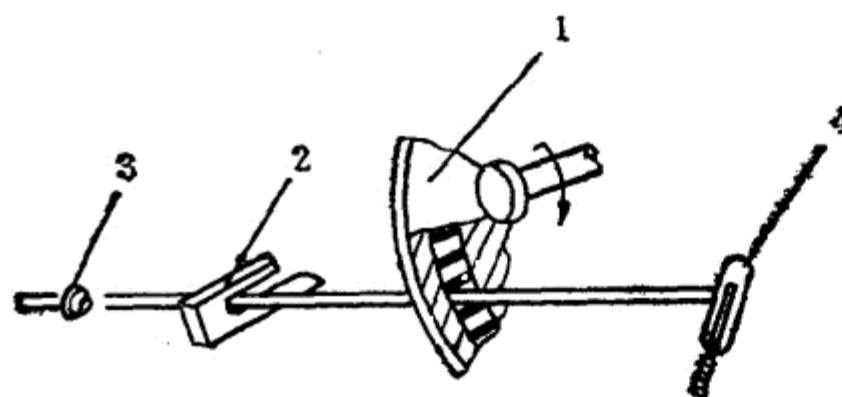


图 4.4.4 直射式光电转速传感器原理结构图  
1. 开孔盘 2. 缝隙板 3. 光敏元件 4. 光源

$$n = \frac{N}{t \cdot 60} \times 60 = \frac{N}{t} \text{ (转/分)} \quad (4.4-1)$$

单头反射式光电转速传感器原理如图 4.4.5 所示。它与直射式光电传感器的原理一样, 只是光敏元件受光照射的形式不同。测速盘上可粘贴黑、白分明反差大的带条, 带条数可按需要选择。为计数方便一般选 60 条。黑、白带条的宽度一般应大于投射光点的宽度。此外, 还要注意传感器的正确安装及聚焦。

**主要性能** 利用光电元件制成的转速传感器, 由于测速盘开孔缝隙数目受到限制, 测量范围和精度也受到限制。因此, 当这类传感器同数字式频率计配套使用时, 可测转速约为  $10^4$  转/分左右, 精度为  $\pm 1$  转/分。如果要提高测量范围和精度, 需将测速盘做得很大或将光源进行聚焦以增加测速盘的缝隙数。

利用光电元件制成的一些传感器, 具有体积小, 重量轻, 结构简单, 可非接触工作, 高可靠性, 高灵敏度, 高精度和低价格等优点。鉴于集成电路片得到广泛应用, 目前国内、外

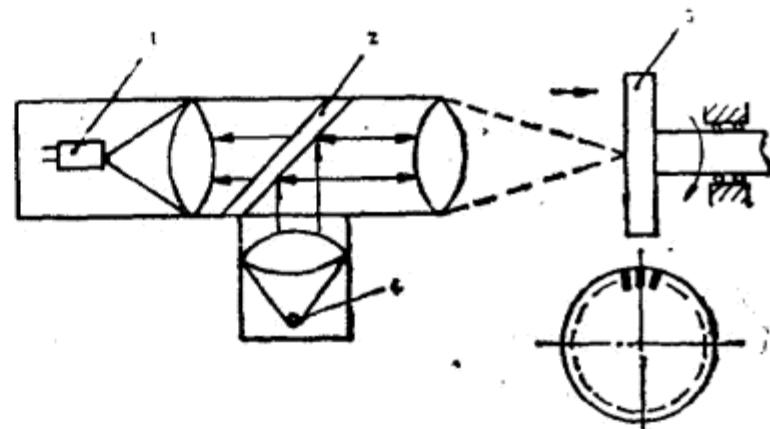


图 4.4.5 反射式光电转速传感器原理图  
1. 光敏三极管 2. 半透镜 3. 测速盘 4. 光源

已把光电元件同二次仪表组装在一起，构成微型及具有记忆功能的数字式转速仪。

#### § 4.4.2 示速器圆盘

**工作原理** 示速器圆盘用来测角位移或转速，其工作原理如图 4.4.6 所示。图中圆盘的

环带多少将直接影响着转速的测量精度。图中白色部分应镂空以便透光。圆盘的转轴和被测物的转轴为同轴连接。在示速器圆盘上，间断光的频率范围一般为 2~400 Hz(即从圆盘最内圈的环带对应的透光频率到最外圈环带对应的透光频率范围)。

设示速器圆盘中最大的频率为  $f_1$  (Hz)，次大的频率为  $f_2$  (Hz)，被测物体转速为  $n$  (转/分钟)，则  $n/f_1 = m_1$ ， $n/f_2 = m_2$ ， $m_1$  及  $m_2$  均为整数值。且令  $m_2 - m_1 = 1$ ，这时便可得到实际被测物的转速  $n$  为

图 4.4.6 示速器圆盘

$$n = \frac{f_1 f_2}{f_1 - f_2} \quad (4.4-2)$$

上式说明，当  $f_1$  与  $f_2$  非常接近时，则转速  $n$  非常大。若  $f_1$ 、 $f_2$  引入了误差，势必会引起  $n$  的较大误差。为了避免这种情况发生，通常使  $f_1$  与  $f_2$  相差较大来减小误差。设  $f_1$  仍为示速器圆盘中最大的间断光频率(即最大环带所对应的频率)， $f_N$  为第  $N$  个环带所对应的间断光频率，则被测转速  $n$  可用下式表示：

$$n = \frac{f_1 f_N (N - 1)}{f_1 - f_N} \quad (4.4-3)$$

因此，只要测得  $f_1$ 、 $f_N$ ，便可知  $n$ 。

**结 构** 由于示速器圆盘可从任一点开始以脉冲信号计数来测量转速，因此又称为增量测量。其结构如图 4.4.6 所示。测量时，一边用光照射，并用狭缝光栏遮光，另一边(相对边)用光电检测元件检出电信号。形成电脉冲。

**主要性能** 示速器圆盘主要用来测转速，测得最高转速可达  $25 \times 10^4$  转/分钟。

