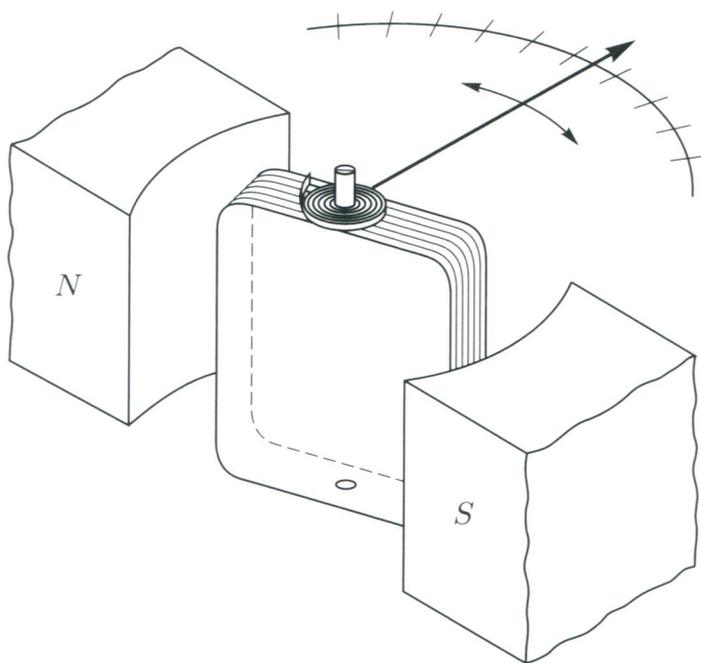




Р. С. Филиола, Д. Э. Бизли

ТЕОРИЯ И ПЛАНИРОВАНИЕ МЕХАНИЧЕСКИХ ИЗМЕРЕНИЙ



R&C
Dynamics

Ричард С. Филиола, Дональд Э. Бизли

ТЕОРИЯ И ПЛАНИРОВАНИЕ МЕХАНИЧЕСКИХ ИЗМЕРЕНИЙ

Перевод с английского
Л. Б. Вертгейма

Под редакцией
Ю. Л. Караваева



Москва ♦ Ижевск

2016

УДК 389
ББК 30.102
Ф532

Интернет-магазин

MAIHESS

<http://shop.rcd.ru>

- физика
 - математика
 - биология
 - робототехника
 - нефтегазовые технологии
-

Филиола Р. С., Бизли Д. Э.

Ф532 Теория и планирование механических измерений / перевод с англ. Л. Б. Вертгейма под ред. Ю. Л. Караваева. — М.–Ижевск : ООО «Компьютерная динамика», 2016. — 760 с.

ISBN 978-5-906268-02-0

Данная книга является переводом на русский язык одной из самых популярных в американских колледжах и университетах книги, пережившей уже пять изданий. Популярность данной книги обеспечивается простым и понятным языком авторов, которые подробно описывают теорию, лежащую в основе измерений, иллюстрируют ее наглядными схемами и фотографиями натуральных измерительных устройств. При переводе мы постарались сохранить уникальный стиль авторов, что позволит читателям, не обладающим специальными знаниями в области теории измерений, не только познакомиться с ее азами, но и правильно подобрать измерительное оборудование, спланировать проведение измерений, а также провести оценку их погрешностей.

Книга будет полезна студентам, инженерам и научным работникам, интересующимся разработкой измерительных устройств, обработкой данных, полученных от измерительных устройств. Особенно актуальна данная книга будет для студентов и аспирантов технических и естественнонаучных специальностей.

ББК 30.102
УДК 389

ISBN 978-5-906268-02-0

© John Wiley & Sons, Inc., 2011

© ООО «Компьютерная динамика», перевод на рус. яз., 2016

Все права защищены. Перевод книги *Theory and Design for Mechanical Measurements, 5th ed.* by Richard S. Figlioli & Donald E. Beasley опубликован в рамках лицензионного соглашения с правообладателем.

Оглавление

Предисловие	xi
ГЛАВА 1. Основные понятия методов измерений	1
1.1. Введение	1
1.2. Измерительная система общего вида	2
1.3. Планирование эксперимента	7
1.4. Калибровка	18
1.5. Стандарты	29
1.6. Представление данных	38
1.7. Резюме	39
ГЛАВА 2. Статические и динамические характеристики сигналов	53
2.1. Введение	53
2.2. Понятия входного и выходного сигналов	53
2.3. Анализ сигналов	58
2.4. Амплитуда и частота сигнала	63
2.5. Преобразование Фурье и спектр частот	78
2.6. Резюме	86
ГЛАВА 3. Поведение измерительной системы	97
3.1. Введение	97
3.2. Общая модель измерительной системы	98
3.3. Специальные случаи моделирования системы общего вида	103
3.4. Передаточные функции	126
3.5. Фазовая линейность	128
3.6. Многофункциональные входы	130
3.7. Связанные системы	132
3.8. Резюме	134
ГЛАВА 4. Вероятность и статистика	145
4.1. Введение	145
4.2. Теория статистических измерений	146
4.3. Описание поведения генеральной совокупности	154
4.4. Статистика наборов данных конечного размера	159
4.5. Распределение χ^2	166
4.6. Регрессионный анализ	171

4.7. Обнаружение значений в данных	180
4.8. Требуемое количество измерений	181
4.9. Моделирование Монте-Карло	183
4.10. Резюме	186
ГЛАВА 5. Анализ погрешности	199
5.1. Введение	199
5.2. Ошибки измерений	201
5.3. Анализ погрешности на стадии проектирования	203
5.4. Идентификация источников ошибок	208
5.5. Систематические и случайные ошибки	210
5.6. Анализ погрешности: распространение ошибок	213
5.7. Анализ погрешности на продвинутой стадии	219
5.8. Анализ погрешности кратных измерений	226
5.9. Коррекция для коррелированных ошибок	241
5.10. Несимметричный интервал систематической погрешности	243
5.11. Резюме	245
ГЛАВА 6. Аналоговые электрические устройства и измерения	261
6.1. Введение	261
6.2. Аналоговые устройства: измерение силы тока	262
6.3. Аналоговые устройства: измерение напряжения	267
6.4. Аналоговые устройства: измерение сопротивления	273
6.5. Ошибки нагрузки и согласование импедансов	281
6.6. Аналоговая обработка сигналов: усилители	286
6.7. Аналоговая обработка сигналов: схемы специального назначения	291
6.8. Аналоговая обработка сигналов: фильтры	296
6.9. Заземления, экранирование и соединительные провода	309
6.10. Резюме	313
ГЛАВА 7. Дискретизация, цифровые устройства и сбор данных	323
7.1. Введение	323
7.2. Понятия, связанные с дискретизацией	324
7.3. Цифровые устройства: биты и слова	334
7.4. Передача цифровых данных: высокие и низкие сигналы	336
7.5. Измерения напряжения	338
7.6. Системы сбора данных	351
7.7. Компоненты систем сбора данных	352
7.8. Аналоговые коммуникации ввода-вывода	358
7.9. Цифровая связь ввода-вывода	362
7.10. Получение и обработка цифровых образов	370
7.11. Резюме	373

ГЛАВА 8. Измерение температуры	385
8.1. Введение	385
8.2. Эталоны и определение температуры	386
8.3. Термометрия, основанная на температурном расширении	390
8.4. Термометрия, основанная на электрическом сопротивлении	393
8.5. Термоэлектрическое измерение температуры	409
8.6. Радиационное измерение температуры	432
8.7. Физические ошибки при измерении температуры	439
8.8. Резюме	449
ГЛАВА 9. Измерение давления и скорости	463
9.1. Введение	463
9.2. Понятия, связанные с давлением	463
9.3. Инструменты отсчёта давления	467
9.4. Датчики давления	477
9.5. Калибровка датчиков давления	484
9.6. Измерение давления в движущихся текучих средах	489
9.7. Моделирование давления, гидравлических и пневматических систем	495
9.8. Проектирование и инсталляция: эффекты передачи	495
9.9. Системы измерения скорости жидкости	500
9.10. Резюме	513
ГЛАВА 10. Измерения потоков	523
10.1. Введение	523
10.2. История вопроса	524
10.3. Понятия расхода в потоке	524
10.4. Объёмный расход в потоке через определение скорости	526
10.5. Счётчики расхода на основе перепада давления	528
10.6. Встраиваемые счётчики для объёмного потока	551
10.7. Счётчики массового расхода	562
10.8. Калибровка и стандарты для поверки расходомеров	568
10.9. Оценка стандартного расхода в потоке	569
10.10. Резюме	570
ГЛАВА 11. Измерение деформации	577
11.1. Введение	577
11.2. Напряжение и деформация	578
11.3. Резистивные датчики деформации	580
11.4. Электрические схемы датчиков деформации	589
11.5. Практические соображения, связанные с измерением деформации	593
11.6. Погрешность поля при изменении деформации и температурная компенсация	596
11.7. Оптические методы измерения деформации	607

11.8. Резюме	613
ГЛАВА 12. Мехатроника: сенсоры, приводы и контрольные устройства	623
12.1. Введение	623
12.2. Датчики	623
12.3. Приводы	656
12.4. Управляющие устройства	665
12.5. Резюме	686
ПРИЛОЖЕНИЕ А. Руководство к составлению технической документации	693
А.1. Руководство по подготовке технической документации	694
ПРИЛОЖЕНИЕ Б. Данные о свойствах и коэффициенты пересчёта	703
ПРИЛОЖЕНИЕ В. Основы преобразования Лапласа	711
В.1. Теорема о конечном значении	712
В.2. Пары преобразования Лапласа	712
Глоссарий	713
Предметный указатель	729
Коэффициенты пересчёта	741
Приставки для количественных утверждений	745