

## Lessione 7-

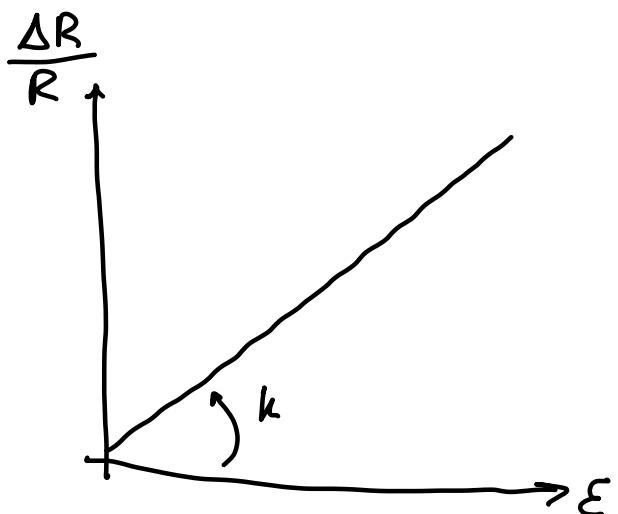
### Sensibilità

$$k = \frac{\Delta R/R}{\Delta L/L} = \frac{\Delta R/R}{\epsilon}$$

$k \leftarrow$  come già visto  
 $k = 2$  per estenimetro a conduttore ( $\pm 0,1 - 0,2 \%$ )

$k = 100$  per estenimetro a semiconduttore

(hanno più resistenza, sono meno omuni)



La sensibilità è massimizzata nella direzione di misura, e minimizzata nella direzione ortogonale.

<! 5 esempio numerico pg. 25>  
 $(\Delta R)$  rispetto ad  $R$   
Le resistenze che misuriamo sono molto piccole  
quindi usiamo circuiti a ponte di Wheatstone per condizionare il segnale.

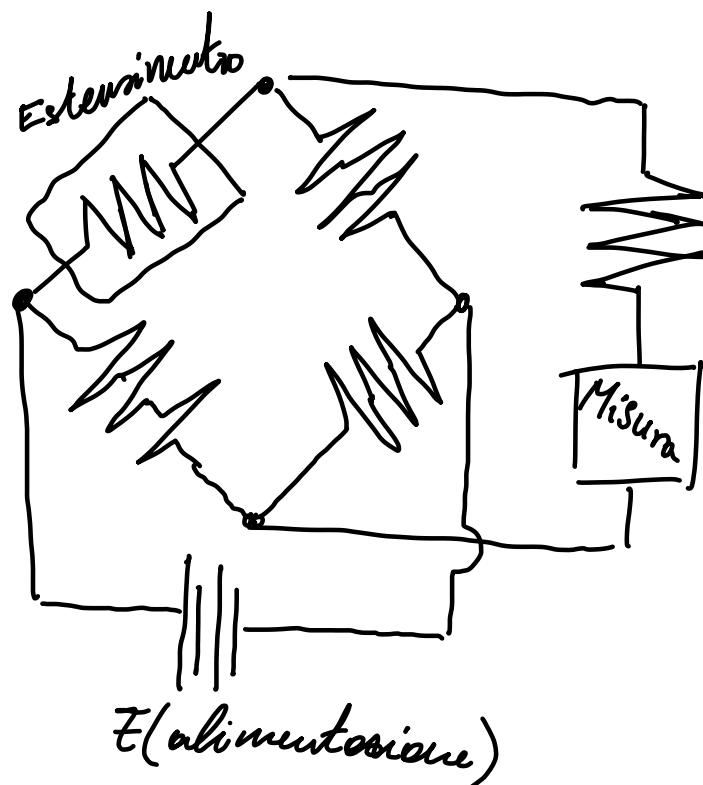
### Applicazione degli estensimetri

- Abrasione con carta rettificata
- Pulizia della zona di applicazione
- Posizionamento di estensimetro
- Applicazione di adesivo
- Saldatura terminali
- Fissaggio cavi
- Applicazione di protettivo

Gli estensimetri hanno bisogno di attenzione, bisogna pomer attenzione nella applicazione  
→ Serve certificato perché valgano i nostri risultati legalmente

Ci sono vari adesivi per varie applicazioni

## Ponte di Wheatstone



Misuriamo tensione o resistenza qui, se tutte le resistenze sono uguali  
 $I_{misura} = 0$   
 se no no

Al momento che una  $R$  varia, si crea uno  $\Delta I_S$

pg 35

Condizione sufficiente e necessaria a linearità

$\rightarrow R \in \Delta I$

$\rightarrow$  è la condizione di asservimento del ponte

$$R_1 R_3 = R_2 R_4 \quad \Delta I_S = \frac{E \Delta R}{G} \quad \begin{matrix} \text{Resistenza su due lati} \\ \text{opposti su } \square \end{matrix}$$

$$\rightarrow I_S = 0$$

Prodotto di resistenze di lati opposti  $\Rightarrow$  Prodotto di

resistenze di altri due

Per avere legame lineare dobbiamo avere resistenze bilanciate

Semplificazione di equazione

1) Misurando  $V_s$ ,  $R_s \gg$  altre resistenze

$$\Delta I_s = \frac{1}{R_s} \cdot \frac{E}{4} \cdot \frac{\Delta R_1}{R_1} \Rightarrow \boxed{\Delta V_s = \frac{E}{4} \frac{\Delta R_1}{R_1}}$$

Misura della deflessione

Molto  
comoda  
(uzero e  
estensione)

2) Misurando  $I_s$ ,  $R_s \ll$  altre resistenze

$$\Delta I_s = \frac{E \Delta R_1}{2R_1^2 + R_2 R_1}$$

Misura per  
azzeramento

→ solo per misure  
che hanno bisogno  
di alta accuratezza.

Esempio per sbilanciamento pg 38

se  $R_1 = R_3 \neq 0$ , perché  $R_1 R_4 = R_3 R_2$   
 $\rightarrow R_4 = R_3$ , la

tenzione corrente che passerà per il varo di misura sarà 0 perché le tensioni che passano sono uguali e opposte e si cancellano

le tensioni

Allora le resistenze sono uguali  $V_s$  si cancellano

al misuratore.

Se  $R_1$  aumenta, c'è uno sbilancio in un lato rispetto all'altro,  $\Rightarrow$  non si cancella più quindi trioniamo che circolata  $I_S$  e c'è  $V_S$

$$V_{AD} - V_{AB} \neq 0 \text{ ma } > 0$$

Misura per differenza

$$E \Rightarrow \Delta R \Rightarrow \Delta V$$

$$\Delta V = \frac{E}{4} \cdot \frac{\Delta R}{R}$$

Esempio numerico pg. 43

Triviamo  $\Delta V = 0,25 \text{ mV}$  che è molto basso,  
serve un amplificatore per amplificare  
questi cambi che abbiamo. Un altro modo  
è aumentare la tensione di alimentazione.

ponte bilanciato

Iniziando da  $\tilde{O}$  è utile perché possiamo utilizzare  
amplificatore senza problemi.

Aumentazione:

- se resistività  $\uparrow$  se  $E_1$  una  $I_1 \uparrow$   
 causa problemi,  
 $\Rightarrow$  meglio amplificazione

- limite per T elevata ( $R I^2 \uparrow$ )

- pg 44

$\frac{1}{4}$  parte  $\rightarrow$  parte che abbiamo visto con un estenuatore

$\hookrightarrow$  nessuno dice che non si può avere 2 estenuatori

$\hookrightarrow$  ci permette di uscire lo stesso fenomeno

in 2 modi

$\hookrightarrow \frac{1}{2}$  parte

Ponte Intero

$\hookrightarrow$  ponte con tutte e 4 le resistenze essendo estenuatori

con un ponte intero avremo:

$$\hookrightarrow \boxed{\Delta V = \frac{E}{4} \left( \frac{\Delta R_1}{R_1} - \frac{\Delta R_2}{R_2} + \frac{\Delta R_3}{R_3} - \frac{\Delta R_4}{R_4} \right)}$$

↑ Funziona con ogni caso se i 2 lati  
attivi

se tutti gli estremi restano la stessa  
cosa  $\Rightarrow \Delta V = 0$

si può applicare  $R_2$  e  $R_3$  che riducono  $V$   
in posti dove si contraggono perché  $\Delta R = (-)$  che  
aumenterebbe  $V$ .

Caso dove variamo solo  $R_1$  e  $R_4$ :

$$\Delta V = \frac{E}{4} \left( \frac{\Delta R_1}{R_1} - \frac{\Delta R_2}{R_2} + \frac{\Delta R_4}{R_4} - \frac{\Delta R_3}{R_3} \right)$$

se  $R_1$  e  $R_4$  variano per lo stesso  $\Delta R$

allora  $\Delta V = \frac{E}{4} \left( 2 \frac{\Delta R}{R} \right) \rightarrow$  Due estremi restano,  
doppia la sensibilità

se invece abbiamo  $R_1$  e  $R_3$  che variano per  
lo stesso  $\Delta R$  allora

$$\Delta V = 0$$

pg. 51

$\Delta R$  di lati contrarii hanno effetti si  
sottraggono

$\Delta R$  su lati opposti hanno effetti che si sommano  
dovendo 7 slide

Con più esterni metri aumentiamo la sensibilità,  
e comporre effetti indesiderati come  $T$ .

Questo è il vantaggio del punto si possono usare  
Effetti di  $T$  più esternamente

- d'estensimetro si danneggia

- Cambia la sensibilità  $u = f(T)$

- Varia la lunghezza della griglia

$$\Delta L_{EST} = \chi_{EST} \Delta T$$

- La base del peso varia per  $T$

$$\Delta L_{peso} = \alpha_{peso} \Delta T$$

- Cambia  $R$  perché cambia la resistività

Variazione di Sensibilità

a  $T \neq T_{TARATURA}$

$$\beta_k = \frac{h_T - h_K}{k} \frac{1}{\Delta T}$$

Gauge Factor, sensibilità

↳ Coefficiente di temperatura

↳ Dato dal produttore  
 ↳ Risolviamo i salendo  $k_T$   
 ↳ Valore tipico  $\beta_k$ : 80 - 100 ppm/K

La diversa dilatazione tra pezzo e estensimetro  
 da una dilatazione differenziale:

$$\Delta l = (\alpha - \alpha_e) \Delta T$$

Gli esperimenti sono fatti con  $\alpha$  più vicino possibile  
 a acciaio o alluminio, in moltissimi casi  
 non importa.

### Variazione di Resistività

$\rho$  cambia con  $T$  e perciò anche  $R$ :

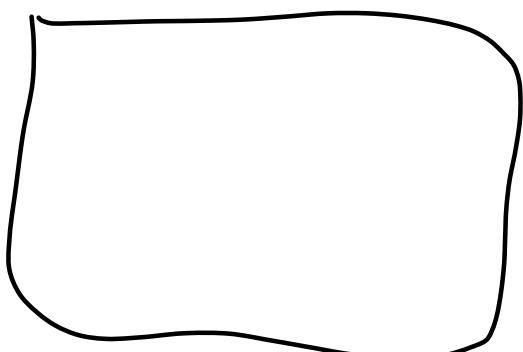
$$\rho = \rho_0 (1 + \beta \Delta T) \quad R = R_0 (1 + \beta \Delta T)$$

Mettendo tutto insieme, teniamo conto tutti  
 i vari dati con:

$$E_a = \left( \frac{\beta}{\kappa} + (\alpha - \alpha_c) \right) \Delta T$$

Possiamo compensare per  $\Delta T$  con estensimetro:

Compensatore: applicato a peso non sollecitato



Dummy Gauge

$\Delta R_1$  = deformazione ed effetti termici

$\Delta R_3$  = nessuna deformazione, solo effetti termici



Sono lati contigui  $\Rightarrow$  gli effetti termici si sottraggono



Misuriamo solo la deformazione

Collegamenti tra estensimetri centralini

In molti casi le centraline non vicine all'estremometro

pg. 11 *C'è l'estremometro*

Dato questo ci sarà una ~~non trascurabile~~ resistenza dei cavi e i cavi possono subire cambi di temperatura.

$$\frac{\Delta R_L + \Delta R_{EST}}{R_{EST} + R_L}$$

In 3 fili tutti i cavi hanno la stessa resistenza, ma questa resistenza è auto-compensata, e la resistenza rimasta sul cavo di misura è molto minore quella del generatore quindi  $R_L$  è trascurabile

Collegamento a 4 fili  $\Rightarrow$  non sappiamo  $R_{cav}$

Collegamento a 6 fili

↳ I due fili usati per misurare la vera tensione di alimentazione, questo a compenso l'effetto di caduta sui cavi, ora sappiamo la differenza e i nostri calcoli non sono più errati.

## Studio di applicazione

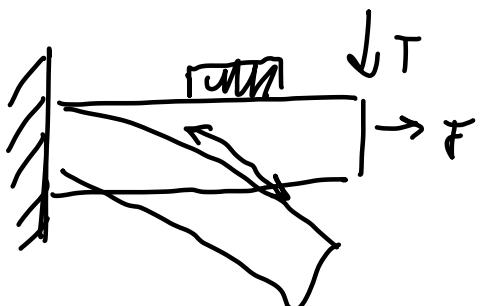
### Trazione

$$\Delta V = \frac{V_0}{4} \frac{\Delta R_i}{R_i} = \frac{V_0}{4} k E_i$$

-  $\sigma = \frac{F}{A} = E E \Rightarrow$  Possiamo trovare  $F/A$

- Non compensiamo per la temperatura o flessione

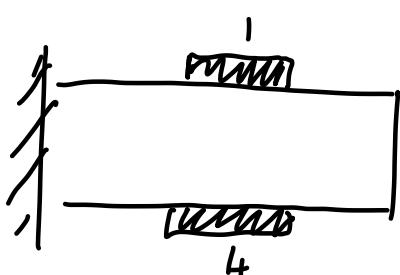
- Sensibilità del ponte 1



$$k_B = \frac{\text{output del ponte}}{\text{output del ponte con est. attivo}}$$

Se c'è  $T$  non possiamo  
compensare per  
tale deformazione

### Trazione 2



$$E_i = E_u$$

$$\Delta R_i = \Delta R_u$$

$$\Delta V = \frac{V_0}{4} \left( \frac{\Delta R_i}{R_i} + \frac{\Delta R_u}{R_u} \right) = \frac{V_0}{4} K (E_i + E_u)$$

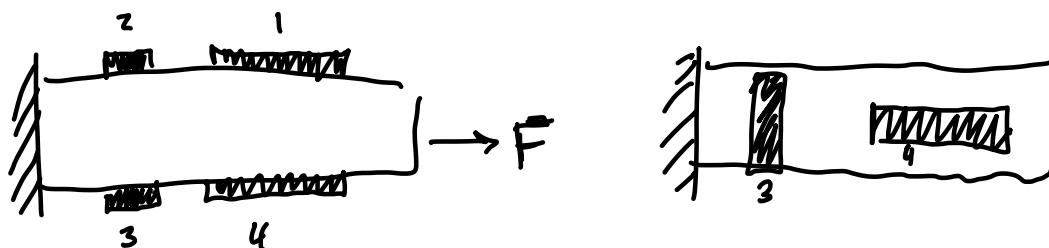
- Questa configurazione compensa una eventuale flessione, non effetti termici

→ Perché la trazione e compressione hanno modulo uguale, da che le 4 sono opposte le deformazioni opposte si sommano cancellando l'una l'altra.

- $k_b = 2$  perché due estensioni che si sommano

### Trazione 3

$$\Delta V = \frac{V_0}{4} \nu \left( \epsilon_1 + \epsilon_4 - \epsilon_2 - \epsilon_3 \right) = \frac{V_0}{4} k \epsilon_1 2(1+\nu)$$



$$\epsilon_1 = \epsilon_4 = \frac{\sigma}{F}$$

$$\epsilon_2 = \epsilon_3 = -\nu \epsilon_1$$

- compensa sia flessione che effetti termici
  - dato che  $E$  di è ormai direzionale, quindi si cancella l'effetto
- $k_b = 2(1+\nu)$

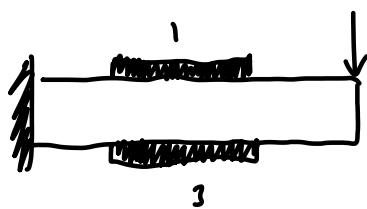
### Flessione 1

$$M_f = \bar{F}_x$$

$$\epsilon_1 = -\epsilon_3 = M_p / EW$$

$$W = \frac{1}{6} b h^2 = \frac{J}{I} \frac{h}{2}$$

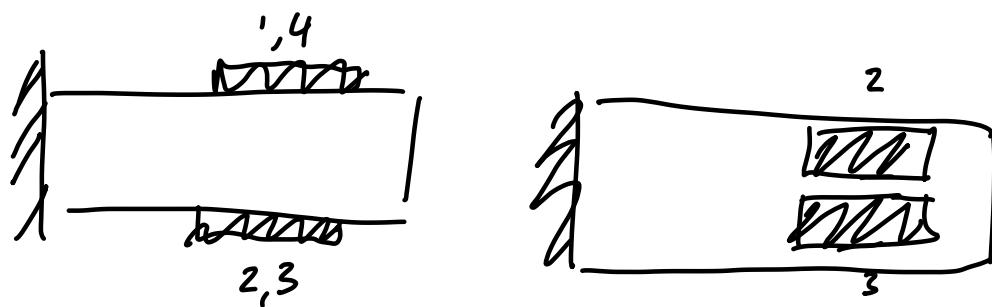
Momento  
Inerzia



$$\Delta V = \frac{V_0}{4} k Z E_1$$

- Compensa effetti termici e torsione
- Incertezza nella misura di  $\chi$
- $k_b = 2$

### Flexione 2



$$\Delta V = \frac{V_0}{4} 4 k E_1$$

- $k_b = 4$
- Termici Torsione Compensati'