## 示波器+声速

班级	姓名	学号	组号	座位号	日期
71-7/	/± H	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<u> </u>	<u> </u>	

## 一、示波器使用练习

1、自制信号源 4 种波形观测(被测信号输入到 CH1, 交流耦合, 衰减 X1)

波形	示意图	电压峰峰值 <i>V<sub>pp</sub></i> 或 分度法	信号周期 T 测量 光标法	被测量值 (以光标法为准)	
正弦		$V_{pp}$ =	$V_{pp}=$	电压有效值 <i>U<sub>eff</sub></i> =	
三角		T=	T=	T=	
方波		$V_{pp}$ =	$V_{pp}=$	$V_{pp}$ =	
脉冲		T=	T=	f=	

## 2、李萨如图观测

- 2-1 改变信号初相位差观察李萨如图
- 1) 商用信号发生器通道 1、通道 2 的正弦信号分别输入示波器 CH1、CH2
- 2) 信号发生器工作条件设置: 正弦信号输出-高阻模式, 频率~KHz 量级,  $V_{pp}$ ~伏特量级, 直流偏置 offset=0, 参数调整完成后还需要要进行两路信号相位对齐操作: Inter CH-相位对齐,以保证两路信号初相差=0 时真实同相, 在此基础上改变初相差, 其数值才有效。提示: 后续改变频率比后需要再次进行相位对齐操作。
- 3) 示波器显示模式调整为 X-Y: Utility -显示-X-Y, 改变两路信号初相位差, 记录李萨如图示意图。

频率比	初相差=0	初相差=45"	初相差=90"	初相差=135"	初相差=180"
fx:fy= Inter CH-相位对齐					
$f_x$ : $f_y$ = Inter CH-相位对齐					

二、声速	测量:									
1、接线: 商用信号发生器 1 路信号驱动声速仪的发射传感器, 传感器上的驱动信号同时并联至示波器 CH1,										
声速仪接收传感器信号连至示波器 CH2										
2、驱动信号设置:高阻模式,正弦信号,频率~40KHz,offset=0										
3、示波器	3、示波器:Y-T 模式显示,信号交流耦合输入,同步源 CH1									
4、~40KH	tz 附近改	变驱动频率	ጆ(4 位有	效即可),	观察接收	传感器信	号幅度,	幅度最大田	寸的驱动频	[率为传感
器的工作	频率,调	整测量 3 %	、 记录如	下, <b>取平</b>	均值作为	驱动频率系	<b>来进行实</b> 验	प्रे		
£-		<i>f</i> <sub>0</sub> =			f <sub>3</sub> =		₩ <del>/</del> -			
<i>J</i> 1		J2		_	<i>J</i> 3	<u> </u>	++// J			
4、声速实	验数据记	录(自行社	小全表格量	是左列的表	美头) ——.	单向移动排	妾收传感\	器, 连续记	录 20 次接	後收信号与
激发信号	同相时接岭	<b>收器的位置</b>	置(建议利	用李萨如	图判断两员	路信号是否	5同相)			
环境参数:实验前:温度 $t_1$ =相对湿度 $r_1$ =										
实验后:温度 $t_2$ = $$ 相对湿度 $r_2$ = $$										
i										
x <sub>i</sub> /mm										
i										
$x_i$ /mm										
ட ுட்க	5+R 51、ITE /	(不需要估	<b>斗</b> 无强宁!	<del>`</del> \						
J、大沙安	以1位义上迁(	(小而女)山	川小洲化	又)						

5.1 理论声速计算: (结果保留 4 位有效数字即可) ——ps 查表采取线性内插值

5.2 实验测量波长结果计算——直线拟合求波长 (需要估计不确定度, 给出完整结果):

5.3 实验声速 (需要估计不确定度, 给出完整结果):

5.4 比较实验声速与理论声速,求出相对偏差(百分数表示,两位有效即可)