

大学物理实验II

指导书

(2021年秋季)

哈尔滨工业大学（深圳）

目 录

实验一	迈克尔孙干涉仪	1
实验二	拉伸法测杨氏弹性模量	5
实验三	液体黏度的测定	10
实验四	分光计的调节和用衍射光栅测定光的波长	15
实验五	惠斯通电桥与伏安特性	27
实验六	空气中声速的测量	34
实验七	用示波器观测磁滞回线	41
实验八	电子电荷的测定——密立根油滴法	45

实验一 迈克尔孙干涉仪

一、实验预习指导

1. 迈克尔孙干涉仪的原理及各部分功能是什么？
2. 定域干涉和非定域干涉的异同及产生明暗条纹的条件是什么？
3. 测定 He-Ne 激光波长的原理是什么？
4. 空气折射率的测定方法是什么？

二、实验目的及任务

1. 了解迈克尔孙干涉仪的结构、原理及调节方法；
2. 观察光的非定域和定域干涉现象，包括等倾和等厚干涉；
3. 逐差法测定 He-Ne 激光波长；
4. 作图法计算空气的折射率。

三、实验原理

1. 迈克尔孙干涉仪

迈克尔孙干涉仪是用分振幅的方法，获得双干涉的仪器，其结构如图 1-1 所示。

M_1 为固定反射镜（定镜）， M_2 为动反射镜（动镜），两镜为互相垂直的平面反射镜。 BS 为分光板（分束器）， CP 为补偿板，可使两光束在玻璃中经过的光程完全相同。转动粗动手轮和微动手轮可使平面镜沿导轨方向前后移动，移动的距离可从标尺和微动手轮读出。

2. 干涉条纹的产生

光源 S 发出的光束射到分光板 BS 上， BS 的后面镀有半透膜，光束在半透膜上反射和透射，被分成光强相等、并相互垂直的两束光。这两束光分别射向两平面镜 M_1 和 M_2 ，经它们反射后又汇聚于分光板 BS ，再射到光屏 O 处，从而得到清晰的干涉条纹。

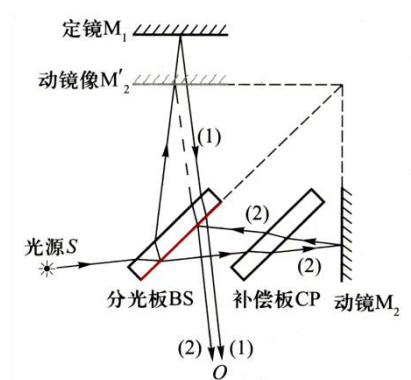


图 1-1 迈克尔孙干涉原理光路图

四、操作要点

1. 熟悉迈克尔孙干涉仪并调节 He-Ne 激光器

- (1) 熟悉 SGM-1 型迈克尔孙干涉仪各部分结构及功能;
- (2) 熟悉“动镜”移动系统, 注意镜面实际移动距离是千分尺读数的 $1/20$, 旋转旋钮使其处于行程的中间位置;
- (3) 调整 He-Ne 激光器的高度和方向, 使它发出的激光束能够通过扩束器小孔。

2. 观察单色点光源形成的非定域干涉现象

- (1) 将扩束器移出光路, 放上观察屏, 则能看到定镜和动镜的两列反射光点。仔细调节动镜或定镜背后的螺丝, 使两列光点对应重合。
- (2) 将扩束器旋入光路, 观察屏上出现圆环状条纹, 缓慢调节动镜背后的螺丝, 使条纹中心处于观察屏的中央。如果条纹太密或太疏, 应调节定镜千分尺旋钮, 使条纹清晰, 疏密合适(如图 8-2b);
- (3) 移动动镜, 观察条纹的变化。注意条纹“生出”还是“缩进”、变疏还是变密、中心条纹的直径变大还是变小。调节过程中注意思考以下问题并记录观察到的现象:

- a). 从条纹生出或消失, 判断 M_1 与 M_2' 正在接近, 还是远离?
- b). 从条纹变粗或变细, 判断 M_1 与 M_2' 正在接近, 还是远离?
- c). 从条纹变密或变粗, 判断 M_1 与 M_2' 正在接近, 还是远离?

3. 测定 He-Ne 激光波长

旋转动镜千分尺旋钮, 则条纹出现吞吐, 记录初始位置(0 环)和每变化 50 环时的位置读数, 直到 250 个条纹的变化, 格式见表 1-1。

4. 空气折射率的测定

- (1) 将长度 $l = 80 \text{ mm}$ 的气室置于干涉仪定镜侧光路, 调节干涉仪, 使干涉条纹清晰;
- (2) 分别向气室里充气 50、100、150、200、250 mm Hg;
- (3) 稍微松开阀门, 以较低的速率放气至压力表指针回到起始位置, 数出干涉条纹变化数 N (精确到 0.5)。

5. 采用钠黄灯观察定域干涉现象(定域等倾干涉、定域等厚干涉)

- (1) 定域等倾干涉: 将扩束器移出光路, 将观察屏插入到钠黄灯和分光板之间, 用眼睛直接观察干涉条纹。细调动镜螺丝直到视线平移时条纹无吞吐, 仅随视线移动方向平动。再旋转动镜千分尺旋钮, 观察条纹变化情况, 记录观察到的现象。

- (2) 定域等厚干涉:

- a. 利用点光源调出非定域圆形干涉条纹;
- b. 调节定镜千分尺旋钮使条纹不断缩进变粗, 直到视场内条纹极少时, 再稍微改变动镜角度, 屏幕上出现平行直条纹(如图 1-2h);
- c. 调节动镜的角度或位置, 观察条纹变化, 用眼睛即可直接观察到定域等厚干涉条纹。

6. 采用白光灯观察干涉现象。(选做)

参考定域等厚干涉的调节步骤。

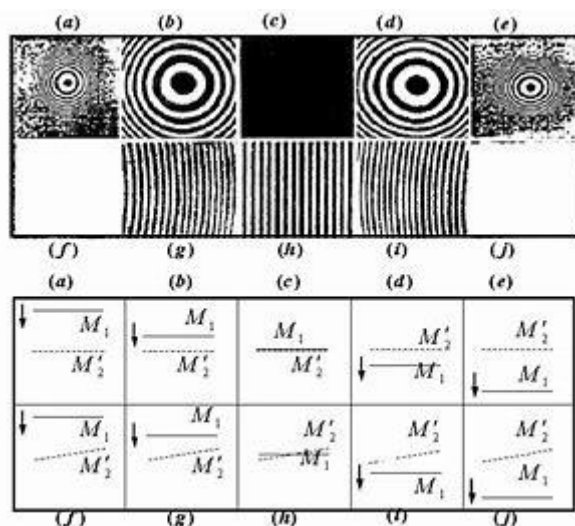


图 1-2 迈克尔孙干涉条纹花样和对应两反射镜位置图

五、注意事项

1. 禁止直视未经扩束或散射的 He-Ne 激光束，以免伤害视网膜；
2. 操作动作必须轻缓，并保护好各光学表面，禁止手触光学零件的透光面和反射面。

六、报告要求

1. 利用逐差法计算氦-氖激光波长

表 1-1 测定 He-Ne 激光波长数据

圆环变化数目	0	50	100	150	200	250
M ₂ 位置读数 (mm)						

2. 作出条纹变化数 Δn 相对于气压变化 Δp 的曲线，用图解法计算斜率，求出空气的折射率。

表 1-2 测定空气折射率数据

气室内压强 (mm Hg)	50	100	150	200	250
干涉条纹变化数					

3. 记录等倾和等厚现象、特点并分析。

七、讨论题

1. 归纳非定域干涉和定域干涉的特点。
2. 迈克尔孙干涉仪所产生的干涉条纹疏密程度是由什么因素决定的？变化规律怎样？
3. 说明仪器要设计补偿片的原因。

附录：主要技术参数

分束器和补偿板平面度： $\leq \frac{1}{20} \lambda$

微动测量分度值：相当于 0.0005 mm

移动镜行程： 1.25 mm

气压表量程： 0-40 kPa

钠钨双灯功率：钠灯 10W；溴钨灯 15W，6V/3V

He-Ne 激光器功率：0.7 mW -1 mW

气室长度：80 mm

波长测量准确度：当条纹计数 100 时，相对误差 $< 2\%$

实验二 拉伸法测杨氏弹性模量

一、实验预习指导

1. 杨氏模量的物理意义是什么? 国标单位是什么?
2. 光杠杆法的原理是什么, 是如何实现微小量放大的? (画出测量原理光路图)。
3. 本实验需要测量哪些物理量来间接得到杨氏模量?

二、实验目的

1. 学习用光杠杆测量微小长度变化的原理;
2. 研究用拉伸法测量金属丝的杨氏弹性模量;
3. 掌握用逐差法处理实验数据。

三、实验原理

1. 杨氏模量

以最简单的形变为例, 如棒状物体原长为 L , 当其延长度方向受力时, 棒长的改变量为 ΔL , $\Delta L/L$ 称为应变。如果棒的截面积为 S , 拉力由 F 增加到 F' , 棒伸长了 ΔL , 按胡克定律有

$$\frac{F' - F}{S} = E \frac{\Delta L}{L}$$

其中, $(F'-F)/S$ 为应力的改变量; 比例系数 E 为杨氏模量, 也称为弹性模量, 国际单位制中 E 的单位为 N/m^2 。

对于直径为 d 的钢丝, $S = \frac{1}{4}\pi d^2$, 杨氏模量表示为

$$E = \frac{4(F' - F)}{\pi d^2} \frac{L}{\Delta L}$$

一般情况下 ΔL 很小, 如何准确测量长度的微小改变量是本实验的关键。本实验中我们将采用光杠杆来测量长度的微小伸长量。

2. 光杠杆原理

光杠杆的结构图如图 2-1 (a), 由一个装有可转动平面镜的支架构成, 支架的下部安置三个支脚, 前两个支脚连线与镜面平行, 后支脚与钢丝夹接触。钢丝夹能随钢丝的伸缩而上下运动, 当后支脚随金属丝长度改变而上升或下降微小距离 ΔL 时, 镜面法线转过 θ 角, 见图 2-1 (b)。当 θ 角很小时, 有

$$\tan \theta \approx \theta \approx \frac{\Delta L}{D}$$

式中, D 为光杠杆的臂长, 即后支脚到两前支脚的垂直距离。当镜面转动 θ 角时, 反射光线转动 2θ 角, 因此

$$\tan 2\theta \approx 2\theta \approx \frac{\Delta x}{H}$$

$$\Delta x = \frac{2H}{D} \cdot \Delta L$$

因此光杠杆的放大原理是，利用平面镜转动，将微小角位移放大成较大的线位移后进行测量微小长度变化，即将很难测量的 ΔL ，转换为易于测量的标尺差 Δx ， $\frac{2H}{D}$ 即为放大倍数。

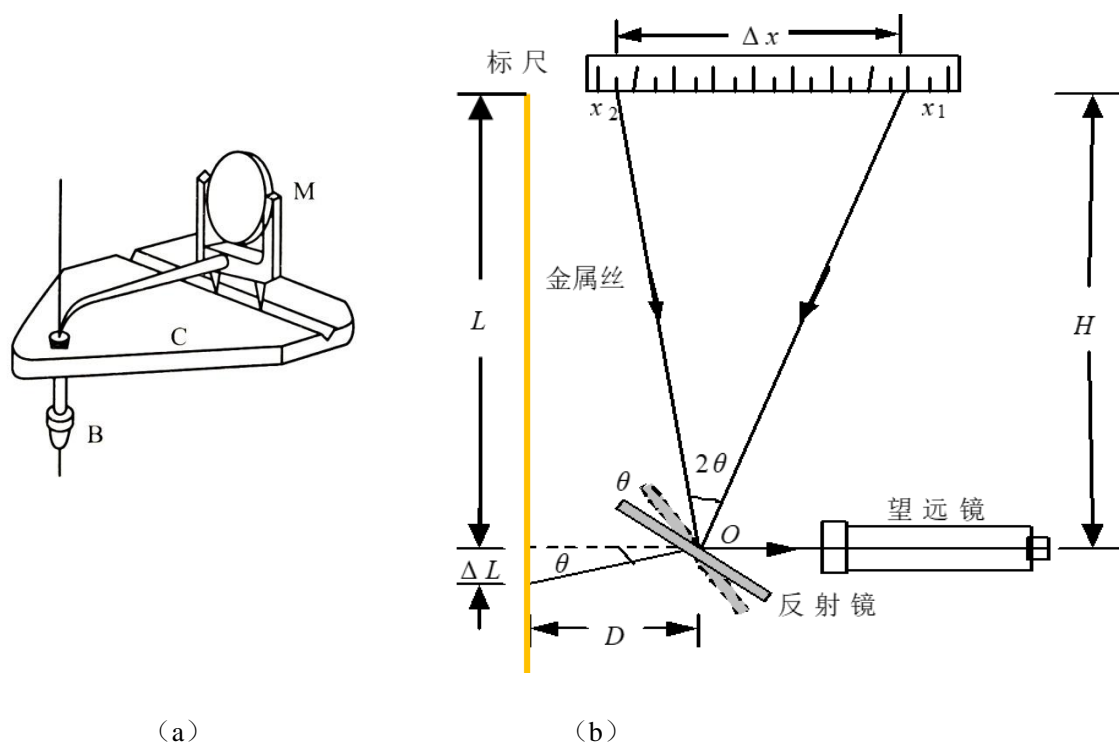


图 2-1 光杠杆的放大原理

四、操作要点

1. 调节实验架:

实验前应保证上下夹头均夹紧金属丝，防止金属丝在受力过程中与夹头发生相对滑移，且反射镜转动灵活。

(1) **接线:** 将拉力传感器信号线接入数字拉力计信号接口, 用 DC 连接线连接数字拉力计电源输出孔和背光源电源插孔。

(2) **开电源:** 打开数字拉力计电源开关, 预热 10 min 。背光源应被点亮, 标尺刻度清晰可见。数字拉力计面板上显示此时加到金属丝上的力。

(3) **初始化:** 旋转施力螺母, 给金属丝施加一定的预拉力 f_0 ($3.00 \pm 0.02 \text{ kg}$), 将金属丝原本存在弯折的地方拉直。

2. 调节望远镜

(1) **调位置:** 将望远镜移近并正对实验架平台板(望远镜前沿与平台板边缘的距离在 $0\sim 30\text{ cm}$ 范

围内均可)。调节望远镜使从实验架侧面目视时反射镜转轴大致在镜筒中心线上,同时调节支架上的三个螺钉,直到从目镜中看去能看到背光源发出的明亮的光。

(2) **微调:**调节目镜视度调节手轮,使得十字分划线清晰可见。调节调焦手轮,使得视野中标尺的像清晰可见。

(3) **初始化:**调节支架螺钉(也可配合调节平面镜角度调节旋钮),使十字分划线横线与标尺刻度线平行,并对齐 $\leq 2.0\text{ cm}$ 的刻度线(避免实验做到最后超出标尺量程)。水平移动支架,使十字分划线纵线对齐标尺中心。

3. 数据测量

(1) 选择合适的长度测量仪器分别测量 L 、 H 、 D 、 d

用钢卷尺测量金属丝的原长 L ,钢卷尺的始端放在金属丝上夹头的下表面(即横梁上表面),另一端对齐平台板的上表面。

用钢卷尺测量反射镜转轴到标尺的垂直距离 H ,钢卷尺的始端放在标尺板上表面,另一端对齐垂直卡座的上表面(该表面与转轴等高)。

旋松光杠杆动足上的锁紧螺钉,调节光杠杆动足至适当长度(以动足尖能尽量贴近但不贴靠到金属丝,同时两前足能置于台板上的同一凹槽中为宜),用三足尖在平板纸上压三个浅浅的痕迹,通过画细线的方式画出两前足连线的高(即光杠杆常数),然后用游标卡尺测量光杠杆常数的长度 D 。将光杠杆置于台板上,并使动足尖贴近金属丝,且动足尖应在金属丝正前方。

以上各物理量为一次测量值,将实验数据记入表 2-1 中。

用螺旋测微器测量不同位置、不同方向的金属丝直径视值 $d_{\text{视}j}$ (至少 6 处),注意测量前记下螺旋测微器的零差 d_0 。将实验数据记入表 2-2 中,计算直径视值的算术平均值 $\overline{d_{\text{视}}}$,并根据 $\overline{d} = \overline{d_{\text{视}}} \pm d_0$ 计算金属丝的平均直径。

(2) 测量标尺刻度 x 与拉力 f

点击数字拉力计上的“清零”按钮,记录此时对齐十字分划线横线的刻度值 x_1 。

缓慢旋转施力螺母加力,逐渐增加金属丝的拉力,每隔 $1.00(\pm 0.02)\text{ kg}$ 记录一次标尺的刻度 x_i^+ ,加力至设置的最大值,数据记录后再加 0.5 kg 左右(不超过 1.0 kg ,且不记录数据)。

然后,反向旋转施力螺母至设置的最大值并记录数据,同样地,逐渐减小金属丝的拉力,每隔 $1.00(\pm 0.02)\text{ kg}$ 记录一次标尺的刻度 x_i^- ,直到拉力为 $0.00(\pm 0.02)\text{ kg}$ 。

将以上数据记录于表 2-3 中对应位置。

(3) 实验完成后,旋松施力螺母,使金属丝自由伸长,并关闭数字拉力计。

五、数据记录

表 2-1 一次性测量数据

$L(mm)$	$H(mm)$	$D(mm)$

表 2-2 金属丝直径测量数据 螺旋测微器零差 $d_0 =$ mm

序号 i	1	2	3	4	5	6	平均值
直径视值 $d_{视i}(mm)$							

表 2-3 加减力时标尺刻度与对应拉力数据

序号 i	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
拉力视值 $f_i(kg)$	0.00	1.00	2.00	3.00	4.00	5.00	6.00	7.00	8.00	9.00
加力时标尺刻度 $x_i^+(mm)$										
减力时标尺刻度 $x_i^-(mm)$										
平均标尺刻度 (mm) $x_i = (x_i^+ + x_i^-)/2$										
标尺刻度改变量 (mm) $\Delta x_i = x_{i+5} - x_i$										

六、注意事项

- 1.在调节好望远镜后，后续的实验步骤中不再调整望远镜。保证实验桌不要有震动，以保证望远镜稳定。
- 2.实验架含有最大加力限制功能，实验中最大实际加力不应超过 13.00 kg。
- 3.严禁改变限位螺母位置，避免最大拉力限制功能失效。
- 4.加力和减力过程，施力螺母不能回旋。
- 5.实验完毕后，应旋松施力螺母，使金属丝自由伸长，并关闭数字拉力计。

七、报告要求

- 1.用逐差法处理数据。
- 2.求出杨氏模量及其不确定度，给出完整的测量结果表达形式。
- 3.回答以下讨论题。

八、讨论题

- 1.材料相同，但粗细、长度不同的两根钢丝，它们的杨氏模量是否相同？
- 2.从误差分析的角度分析为什么同是长度测量，需要采用不同的量具？
- 3.实验过程中为什么加力和减力过程，施力螺母不能回旋？
- 4.用逐差法处理数据的优点是什么？应该注意什么问题？

实验过程中需用到的测量工具及其相关参数：

量具名称	量程	分辨率	误差限
标尺(<i>mm</i>)	80.0	1	0.5
测微尺(<i>mm</i>)	10.0	0.1	--
钢卷尺(<i>mm</i>)	3000.0	1	0.8
游标卡尺(<i>mm</i>)	150.00	0.02	0.02
螺旋测微器(<i>mm</i>)	25.000	0.01	0.004
数字拉力计(<i>kg</i>)	20.00	0.01	0.005

实验三 液体黏度的测定

一、实验预习指导

1. 学习液体黏度的定义与测量方法；
2. 学习斯托克斯定律及其适用条件；
3. 学习读数显微镜的构造与原理。

二、实验任务

1. 利用温控仪设定蓖麻油的温度；
2. 利用读数显微镜测量小球的直径；
3. 利用落球法测量蓖麻油的黏度。

三、实验原理

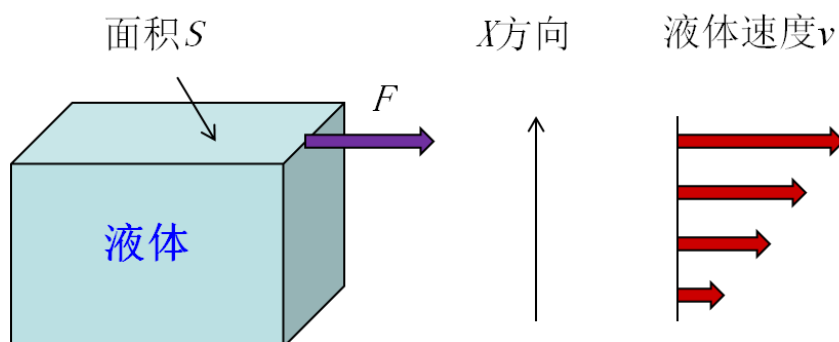


图 3-1 粘滞力 F 与面积 S 、速度 v 的关系

液体的黏滞力 F 与面积 S 以及速度 v 成正比，与距离成反比，即

$$F = \eta S \frac{v}{x} \quad (1)$$

比例系数 η 即为黏度，单位为 $\text{Pa}\cdot\text{s}$ 或 $\text{kg}\cdot\text{m}^{-1}\cdot\text{s}^{-1}$

当小球在液体中缓慢下落时，它受到重力、浮力和黏滞力的作用。如果小球的运动满足下列条件：(a) 在液体中下落时速度很小；(b) 小球体积很小；(c) 液体在各个方向上都是无限宽广的，斯托克斯 (S. G. Stokes) 指出，这时的黏滞力为：

$$F = 6\pi\eta vr \quad (2)$$

v 为小球下落的速度； r 为小球半径。可见，黏滞力是随着小球下落速度增加而增加的，如果小球从液面开始下落，最初是加速运动，当速度增大到一定程度时，达到受力平衡，开始做匀速运动。

$$\frac{4\pi}{3} r^3 \rho g = \frac{4\pi}{3} r^3 \rho_0 g + 6\pi\eta vr \quad (3)$$

$$\eta = \frac{2(\rho - \rho_0)gr^2}{9v_0} = \frac{(\rho - \rho_0)gd^2}{18v_0} \quad (4)$$

ρ 为小球密度， ρ_0 为液体密度， d 为小球直径。

由于液体盛在容器中，不是无限宽广的，需要考虑边界对小球运动带来的影响。对于圆筒形容器，如果液体高度为 H ，圆筒内径为 D ，公式（4）应修正为：

$$\eta = \frac{(\rho - \rho_0)gd^2}{18v_0 \left(1 + 2.4 \frac{d}{D}\right) \left(1 + 3.3 \frac{d}{2H}\right)} \quad (5)$$

由于高度 H 远大于小球直径 d ，而且实际用于测量球速的上下标线远离上下界面，因此可以将关于 H 的修正项忽略掉，而将上式写为：

$$\eta = \frac{(\rho - \rho_0)gd^2}{18v_0 \left(1 + 2.4 \frac{d}{D}\right)} = \frac{(\rho - \rho_0)gtd^2}{18L \left(1 + 2.4 \frac{d}{D}\right)} \quad (6)$$

L 为上下标线的距离； t 为小球经过两标线下落时间。

四、实验装置

1. 读数显微镜

读数显微镜是测量微小距离或长度的常用仪器之一。主要由一个显微镜和测微螺旋机构组成。显微镜由目镜、物镜和镜筒组成。目镜前方安有分划板（刻有十字叉丝的平板玻璃）。使用时，应先调整目镜看清叉丝，并调整叉丝方位，旋转测微鼓轮，使叉丝移动的方向与显微镜的走向一致。将待测物放在工作台上，转动调焦螺丝，可以上下移动镜筒，改变物镜与待测物的间距（物距），从而达到聚焦、看清待测物的目的。

测量方法：

（1）检查叉丝的水平线是否与显微镜走向一致（视野中叉丝水平移动）。调节小球与叉丝的水平线相切，转动测微鼓轮，使显微镜向左或向右移动足够长的距离，检查小球是否一直保持与水平线相切，如果不相切，重新调整目镜和叉丝。

（2）小球直径的测量。转动测微鼓轮，使叉丝的竖直刻线与小球相切，继续转动测微鼓轮，使叉丝的竖直刻线在另一侧与小球相切，两次相切时测微鼓轮上的读数之差即为小球直径。（注意：视野中观察到小球随测微鼓轮转动而移动）

（3）为消除回程差，单次测量中要保证显微镜单向移动（视野中小球朝一个方向移动）。

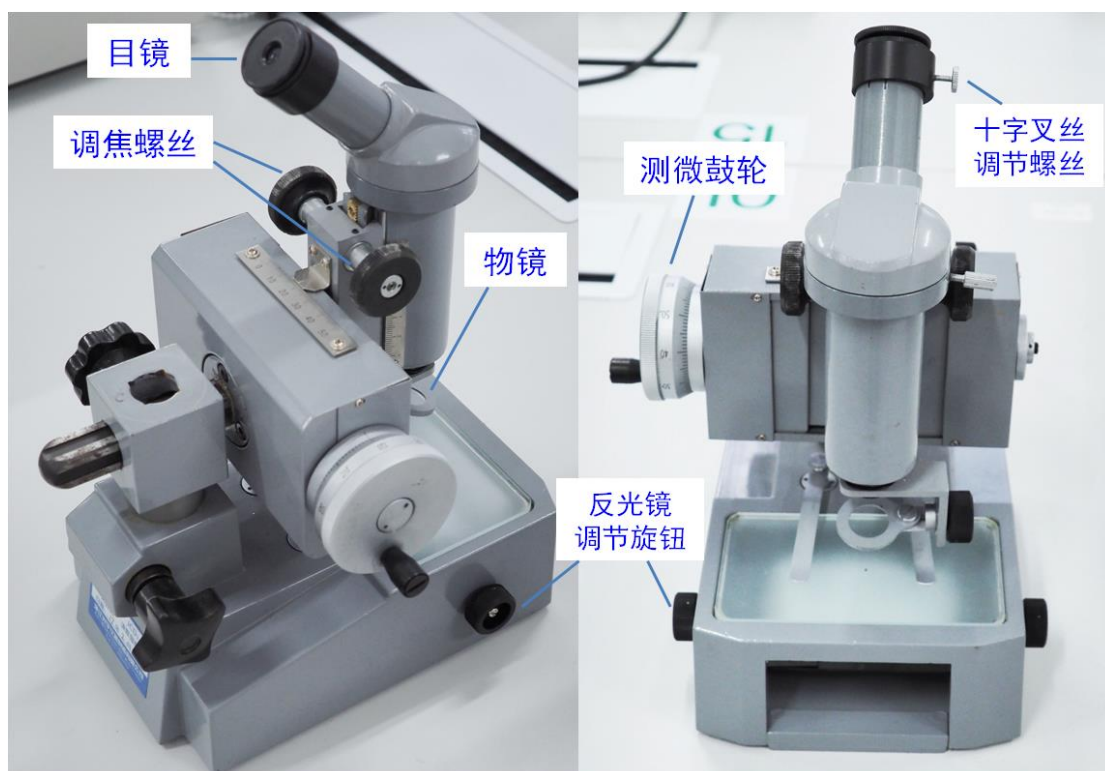


图 3-2 读数显微镜的结构

2. 落球法变温粘度测量仪

落球法变温粘度测量仪由温控实验仪和圆形容器组成，如图 3-3 所示，待测液体装在圆形容器中，可以使液体温度较快地与加热水温达到平衡，样品管壁上标有刻度线，用于测量小球下落的距离。样品管外的加热水套连接到温控仪，通过热循环水加热样品。底座下有调节螺钉，用于调节样品管至竖直方向。

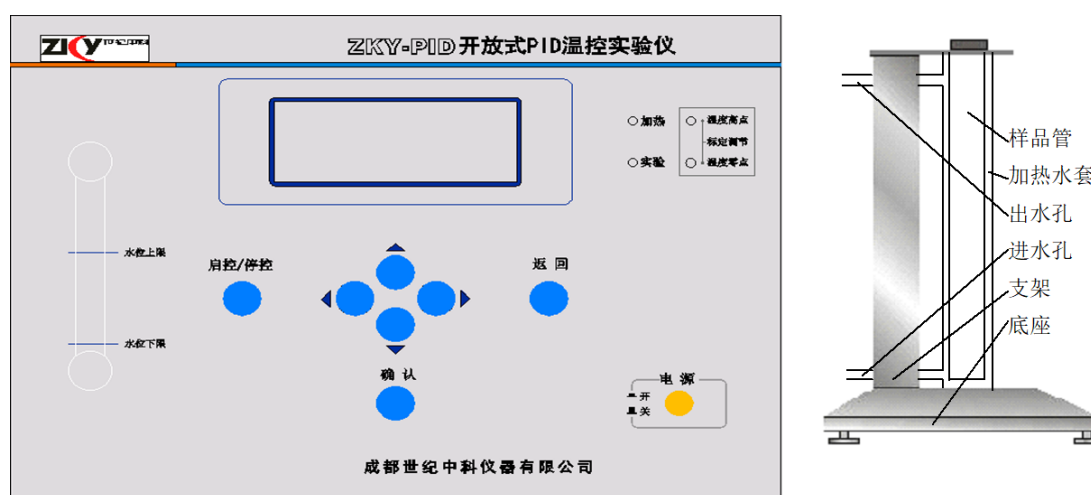


图 3-3 落球法变温粘度测量仪示意图

温控实验仪包含水箱，水泵，加热器，控制及显示电路等部分。开机后，水泵开始运转，显示屏显示操作菜单，可选择工作方式，输入序号及室温，设定温度参数。使用◀▶键选择项目，▲▼键设置参数，按确认键进入下一屏，按返回键返回上一屏。

进入测量界面后，屏幕上方的数据栏从左至右依次显示序号，设定温度，初始温度，当前温度，

当前功率，调节时间等参数。图形区以横坐标代表时间，纵坐标代表温度（以及功率），并可用▲▼键改变温度坐标值。仪器每隔 15 秒采集 1 次温度及加热功率值，并将采得的数据标示在图上。温度达到设定值并保持两分钟温度波动小于 0.1 度，仪器自动判定达到平衡，并在图形区右边显示过渡时间 t_s ，动态偏差 σ ，静态偏差 e 。一次实验完成退出时，仪器自动将屏幕按设定的序号存储（共可存储 10 幅），以供必要时查看、分析及比较。

五、操作要点

1. 开启温控仪后，设置实验室温度值和目标温度设定值。
2. 在温度达到设定值后（30℃、32℃、34℃、36℃、38℃、40℃、42℃、44℃、46℃、48℃、50℃、52℃、54℃、56℃、58℃或60℃，每位同学所选的温度不要跟其他同学的重复）需要再等约 10 分钟，使圆筒中的待测液体的温度与加热水温完全一致，才能开始测量液体的黏度。
3. 在等待温控仪调温的时间，调整读数显微镜的目镜、物镜，消除视差，并调整叉丝水平刻线使之与显微镜的走向一致，然后用读数显微镜反复测量小球直径 d ，一共测 5 个小球，每个小球测最少 5 次，注意消除回程差。
4. 通过气泡水平仪调整圆筒为垂直，将小球从中心孔投入到圆筒中，用秒表记录小球经过上下两标线所需的时间，然后利用修正公式计算黏度。
5. 在不同的温度设定值下的重复落球实验，探索液体黏度与温度的关系。
6. 有关数据
小球密度 $\rho = 7.80 \times 10^3 \text{ kg/m}^3$;
重力加速度 $g = 9.78 \text{ m/s}^2$;
蓖麻油密度 $\rho_0 = 0.95 \times 10^3 \text{ kg/m}^3$;
圆管内部的已固定直径 $D = 2.00 \times 10^{-2} \text{ m}$
测定时间的不确定度为 0.2 s。

六、注意事项

1. 通电前，应保证水位指示在水位上限和下限之间，否则严禁开启电源，要通知老师做漏斗加水处理。
2. 开始实验前，先确定圆筒容器为垂直状态。
3. 温控仪温度达到设定值后再等约 10 分钟，使圆筒容器中的待测液体温度与加热水温完全一致，才能开始测量液体黏度。
4. 在圆筒容器顶端的轴心位置投球，以减少容器边界的影响。

七、报告要求

1. 计算各温度下蓖麻油的黏度，绘出「黏度-温度」曲线。
2. 推导出 η 的相对不确定度公式，然后计算某个温度下 η 的不确定度，并完整表达测量结果。

3. 将液体黏度的测量值与标准值比较，并计算相对误差。

八、讨论题

1. 讨论本实验中出现实验误差的原因。
2. 请解释为什么液体的黏度是随着温度上升而下降。
3. 如果小球在靠近玻璃管壁处下落，会对液体黏度的实验测量值有什么影响？
4. 如果玻璃管是倾斜的，会对液体黏度的实验测量值有什么影响？

实验四 分光计的调节和用衍射光栅测定光的波长

一、实验预习指导

1. 分光计调节的主要步骤与要点；
2. 如何调整望远镜光轴与分光计的中心轴垂直，何为“各半调节法（对半调节法）”？
3. 衍射光栅测定光的波长工作原理是什么？

二、实验目的及任务

1. 掌握分光计的结构和调节过程，学习正确使用分光计；
2. 观察光栅对汞光衍射现象；
3. 用光栅衍射法测量汞光的波长；
4. 观察白光的光栅衍射现象。

三、实验原理

1. 衍射光栅

衍射光栅（Diffraction Grating）是光栅的一种。它通过周期性结构，使入射光的振幅或相位（或两者同时）受到周期性空间调制。衍射光栅包括反射式衍射光栅和透射式衍射光栅，如图 4-1 所示。

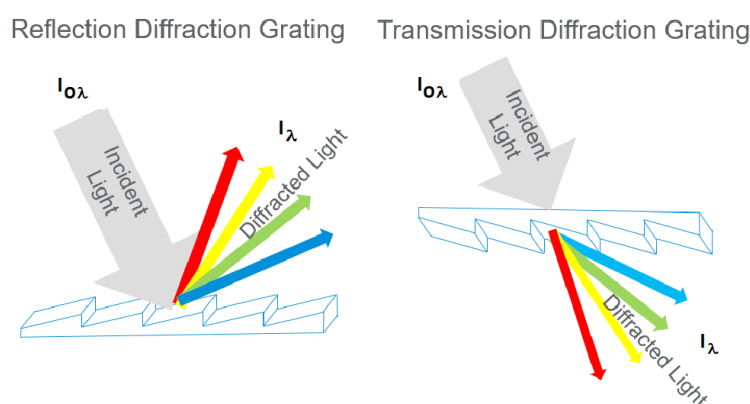


图 4-1 反射式衍射光栅和透射式衍射光栅结构及衍射示意图

衍射光栅在光学上最重要的应用是分光，即将不同波长的复合光分离为单色光。因此衍射光栅常被用于单色仪和光谱仪上。另外，衍射光栅在光纤通讯领域也有重要应用，可用于波分复用（WDM）、光分插复用（OADM）、光交叉连接（OXC）、色散补偿等。

当光垂直入射到衍射光栅面上时，根据单缝衍射和多光束干涉原理可知，透过狭缝的光沿衍射各方向传播，经透镜汇聚后发生多光束干涉，并在其焦平面上形成一系列明条纹，如图 4-2 所示。

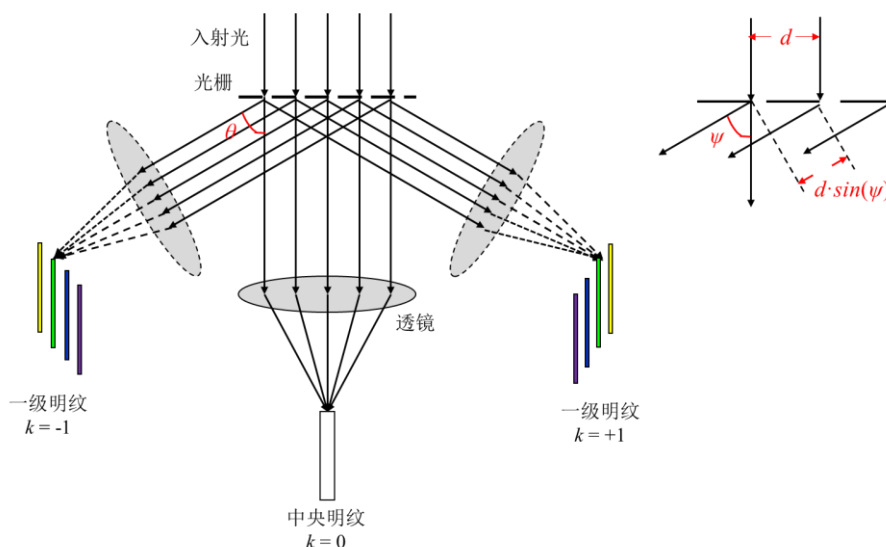


图 4-2 衍射光栅的工作原理

明条纹的角度位置 ψ 由光栅方程决定，即光程差等于波长的整数倍：

$$d \cdot \sin(\psi_k) = k \cdot \lambda \quad (k=0, \pm 1, \pm 2, \dots) \quad (1)$$

式 (1) 中， λ 为光波长； d 为光栅常数，即相邻狭缝的间距， $d=1/N$ (mm)， N 为每毫米长度光栅面上的狭缝数。因此在已知光栅常数 d 时，只需要测量第 k 级明纹对应的衍射角 ψ_k ，即可由下式计算光波长 λ ：

$$\lambda = \frac{d \cdot \sin(\psi_k)}{k} \quad (2)$$

式 (2) 中的角度 ψ_k 使用分光计进行精确测量。

2. 分光计

分光计是一种能精确测量角度的光学仪器，如图 4-3 所示。



图 4-3 分光计实物图

分光计的光路如图 4-4 所示。光源（本实验中使用的是汞灯）发出的光先经过狭缝，然后经平

行光管的准直镜准直，变成平行光，最后被望远镜接收。望远镜包含物镜和目镜，调好的分光计物镜的后焦面和目镜的前焦面重合。该焦面上设置有分划板，分划板上开了一个十字孔。绿光源发出的绿光经过十字孔，在调节分光计时会看到绿色十字像，该绿色十字像的位置可帮助我们调节分光计。

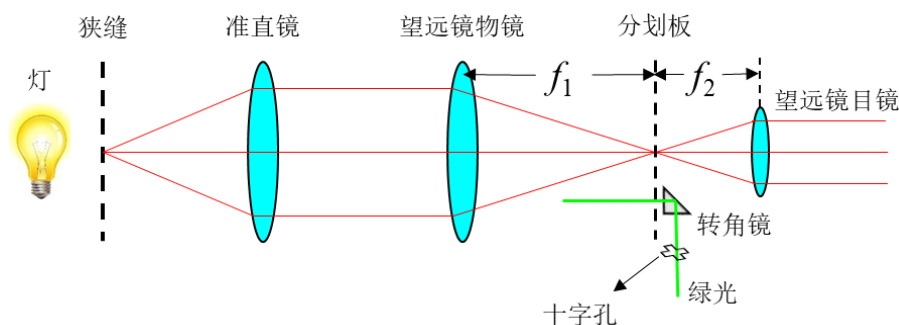


图 4-4 分光计的光路示意图

分光计在使用前需要进行仔细调节，调节的要求有以下几点：

- (1) 望远镜聚焦于无穷远(能接收平行光)；
- (2) 望远镜光轴与载物台转轴垂直(经过粗调和细调)；
- (3) 平行光管发射出平行光，并与望远镜光轴同轴。

分光计调节好之后，将衍射光栅置于载物台上，仔细调节。然后转动望远镜和游标盘，分别找到待测光的+1 级和-1 级亮条纹，并记录下相应的读数。两次读数之差即为+1 级（或-1 级）亮条纹对应的衍射角 θ 的两倍，根据式（2）即可计算得到待测光波长。



图 4-5 分光计的读数

分光计的读数原理与游标卡尺类似，以图 4-5 为例。主刻度盘最小分度为 0.5° ($30'$)，小于 0.5° 的读数利用游标读出，游标上有 30 格，最小读数单位为 $1'$ 。图中的读数为 $22.5^\circ + 9' = 22^\circ 39'$ 。

需要注意的是，分光计设置了两个间隔 180° 的游标，目的是消除刻度盘与分光计中心轴线之间的偏心差。测量时，分别计算每个游标两次读数之差，再取平均值，即为 2θ 。

四、操作要点

1. 调节分光计

(1) 调节望远镜目镜

打开绿光灯，转动望远镜目镜调焦旋钮，调整目镜的前后位置，并从目镜观察，直至能看到分划板上清晰的基准线。表明分划板已经位于望远镜目镜的焦面上，望远镜目镜已调好。



图 4-6 望远镜目镜调节方法

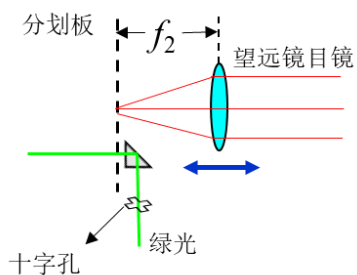


图 4-7 望远镜目镜调节原理

(2) 调节望远镜物镜，使望远镜聚焦于无穷远

将平面镜放置于物镜前方，调整目镜到物镜的距离，使十字像清晰，表明分划板已经位于物镜的焦面上，望远镜已经聚焦于无穷远。

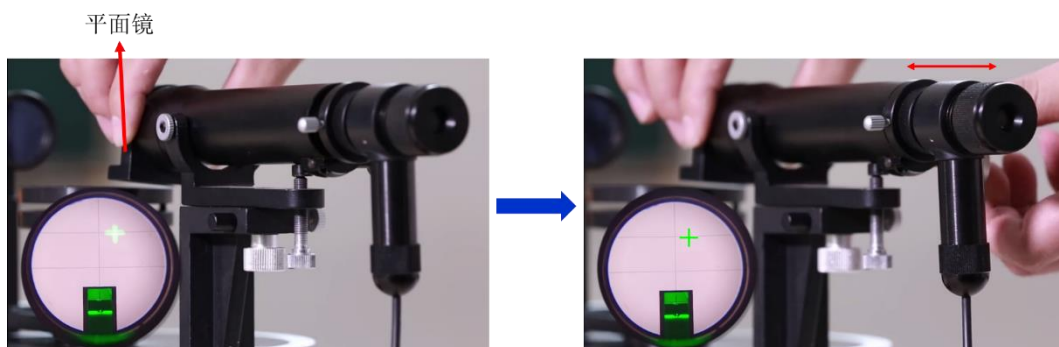


图 4-8 望远镜物镜调节方法

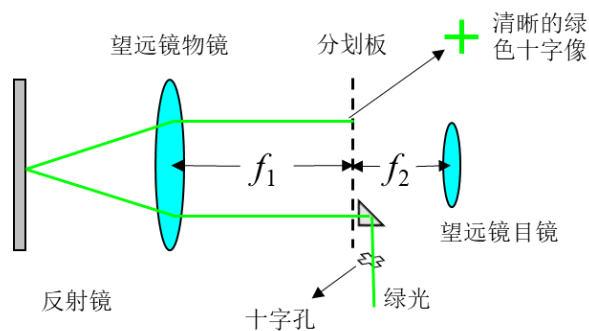


图 4-9 望远镜物镜调节原理

(3) 望远镜光轴与载物台转轴垂直（粗调）

调节望远镜的俯仰调节螺钉和载物台的三颗螺钉，分别如图 4-10、图 4-11 所示。



图 4-10 望远镜俯仰角粗调



图 4-11 载物台粗调

(4) 望远镜光轴与载物台转轴垂直（细调）

A. 放置双面反射镜

将双面反射镜置于载物台上。载物台上三条刻线分别与三颗螺钉 A、B、C 对应，A、B、C 构成等边三角形。放置双面反射镜时，使反射镜的镜面与载物台上其中一条刻线（例如 C）重合，镜面正对望远镜，如图 4-12 所示。



图 4-12 放置双面反射镜

B. “各半调节法”

若望远镜光轴与载物台转轴垂直，则望远镜的光轴与反射镜的镜面垂直，绿色十字像的水平线应与分划板的上基准线对齐，与十字孔位置对称，如图 4-13 所示。此时的光路如图 4-14 所示。



图 4-13 望远镜与载物台均水平时绿十字像的位置

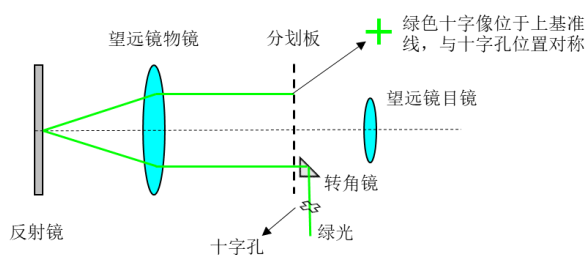


图 4-14 望远镜光轴与载物台转轴垂直时的光路图

若绿十字像的水平线与分划板的上基准线未对齐，说明望远镜光轴与反射镜镜面不垂直，光路如图 4-15 或图 4-16 所示。

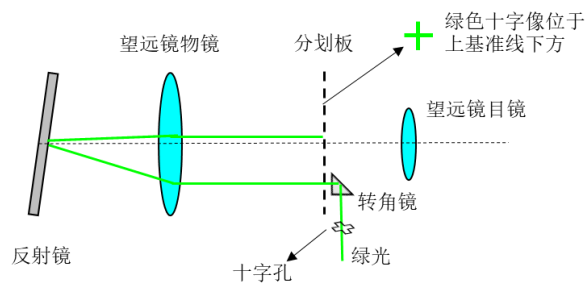


图 4-15 绿十字像水平线位于上基准线下方

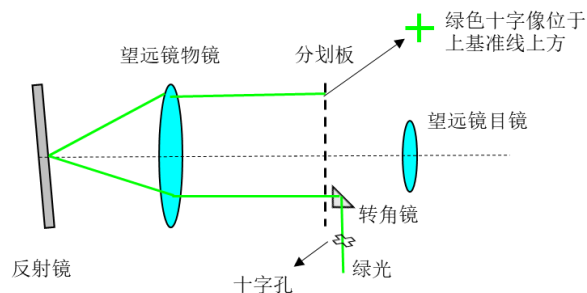


图 4-16 绿十字像水平线位于上基准线上方

以上两种情况表明此时望远镜光轴与载物台转轴不垂直。由于不知道究竟是望远镜还是载物台的问题，所以二者都要调节。调节的方法是先调节望远镜俯仰角，使十字像的水平线与上基准线高度差减小一半，然后调整载物台下方靠近望远镜的螺钉（以“A”表示，其他两颗螺钉“B”和“C”不调），直至十字像的水平线与上基准线对齐，如图 4-17 所示。这种调节方法简称为“各半调节法”或“对半调节法”。

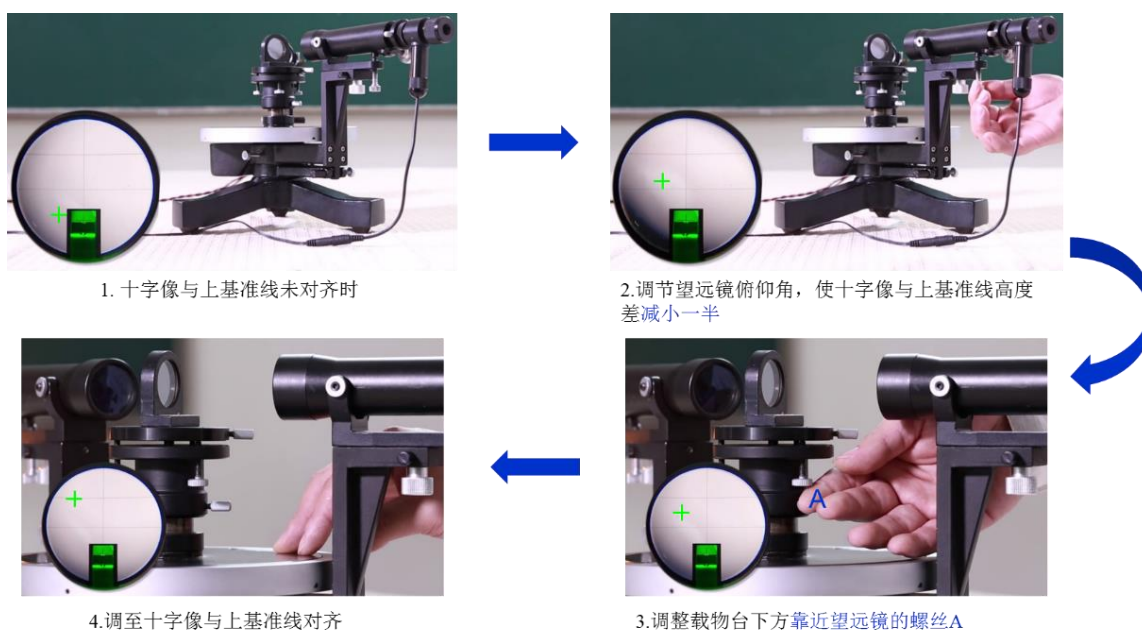


图 4-17 “各半调节法”

C. 翻转调节，逐次逼近

采用“各半调节法”调至十字像水平线与上基准线对齐后，只能说明此时望远镜的光轴与反射镜的镜面是垂直的，为了保证望远镜的光轴与载物台转轴严格垂直，还需要转动游标盘，将载物台连同双面反射镜转过 180° ，调节反射镜另一面使之与望远镜光轴也保持垂直。此时从望远镜目镜中观察，若十字像水平线与上基准线仍保持对齐，说明望远镜光轴与载物台转轴垂直；若不再对齐，此时需要继续用“各半调节法”将十字像水平线与上基准线调至对齐，如图 4-18 所示。注意此时载物台的三颗螺钉中，仍然只调节靠近望远镜的螺钉（以“B”表示），其他两颗螺钉不调。如此重复操作，直至两面的反射镜都使得绿十字像的水平线与分划板的上基准线对齐。

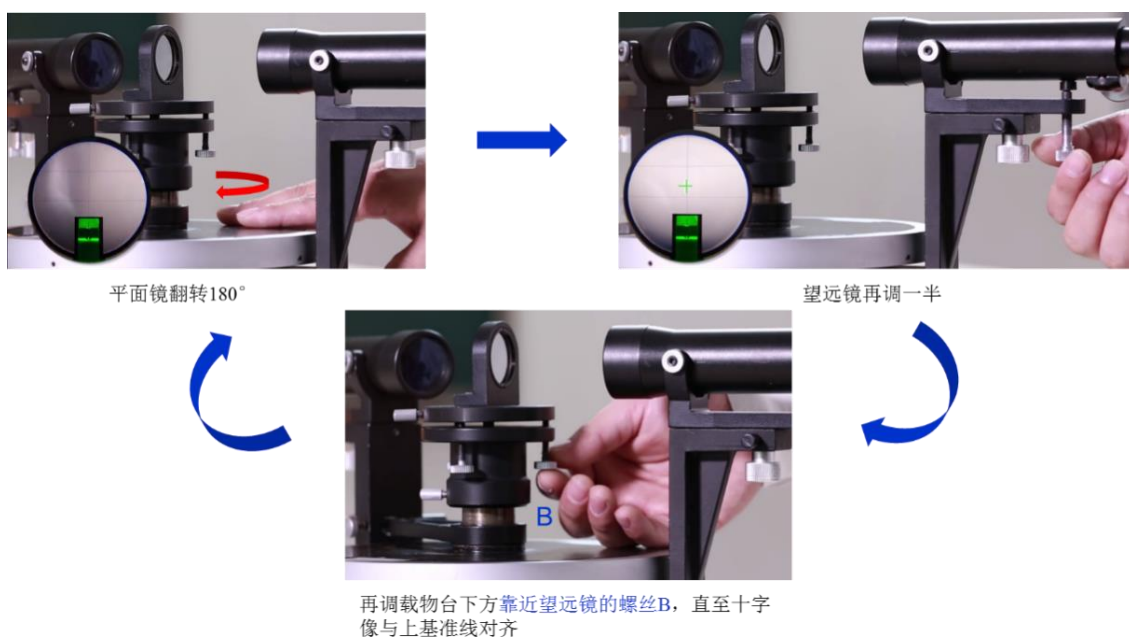


图 4-18 翻转调节，逐次逼近

（5）调整平行光管与望远镜光轴同轴

首先平行光管的调节如图 4-19 所示。观察狭缝成的像是否清晰时，要先把狭缝调宽，以利于人眼观察，成像清晰后再将狭缝调细。为了调整平行光管与望远镜光轴同轴，先将狭缝像调整到水平状态，调节平行光管高度调节螺丝，使狭缝像与分划板中央水平刻线重合，然后再将狭缝像旋转 90° ，调整到竖直状态，转动望远镜，使狭缝像与分划板中央竖线重合，如图 4-20 所示，表明平行光管与望远镜光轴已同轴，固定望远镜。

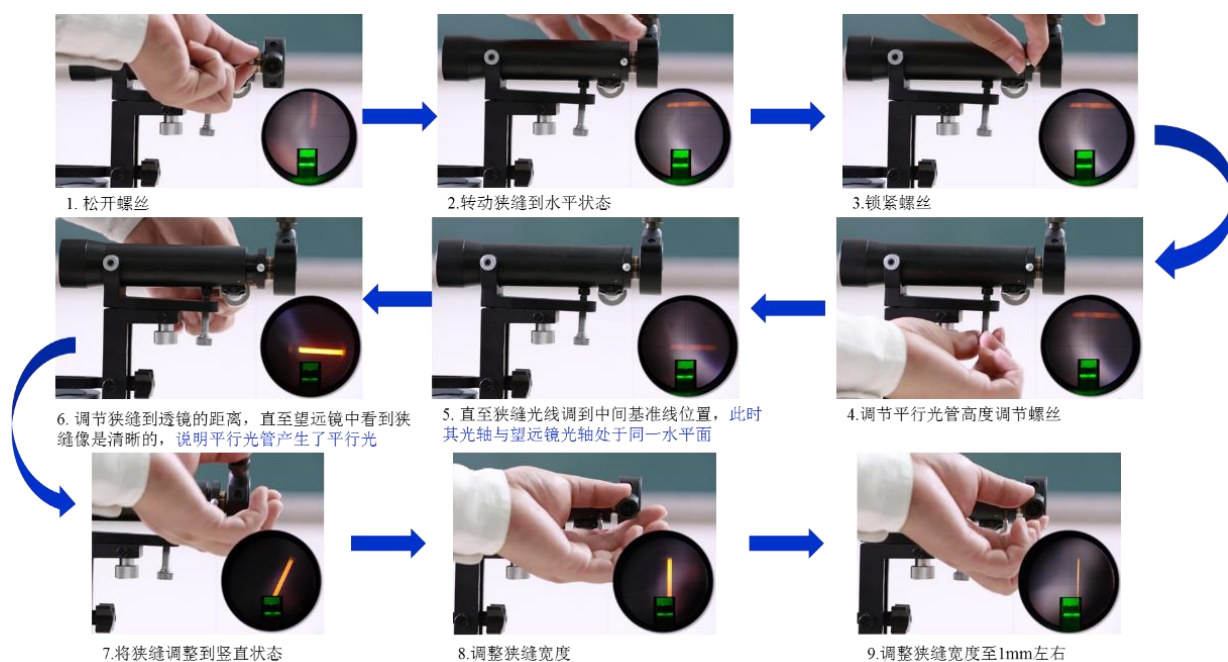


图 4-19 平行光管的调节步骤

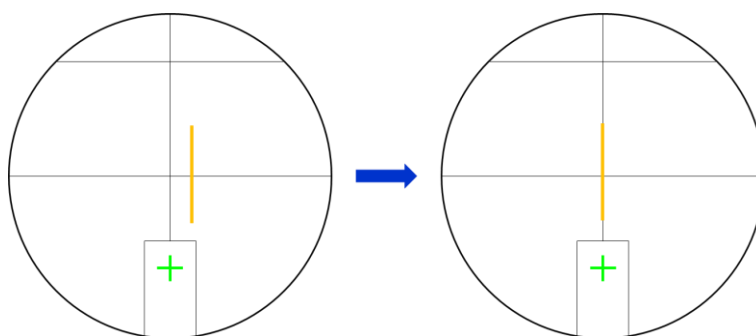


图 4-20 调整平行光管与望远镜光轴同轴

2. 调节光栅

(1) 调节光栅平面的法线垂直于仪器的主轴

目测尽可能做到使光栅平面垂直平分载物台螺钉“A”和“B”的连线，与螺钉“C”共面，如图 4-21 所示。

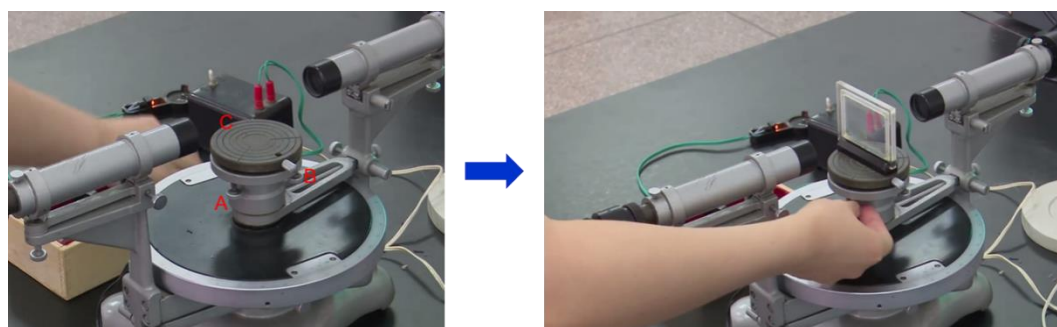


图 4-21 放置光栅及调节螺钉“A”和“B”

调节载物台下的螺钉“A”或“B”，直至由望远镜发出经光栅平面反射回来的绿十字像与分划板的

上交叉点重合，如图 2-22 所示。注意：望远镜俯仰角调节螺丝不能再调节，只需对光栅的一面进行上述调节，而不需把光栅转 180° 再进行调节。另外，由于光栅表面反射率远低于平面反射镜，反射回来的绿十字的亮度比较弱，应反复仔细调节。

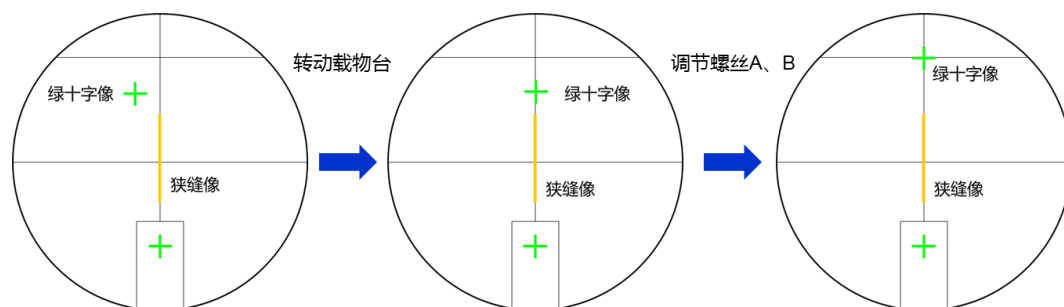


图 4-22 调节光栅平面的法线垂直于仪器的主轴

(2) 调节光栅刻痕与分光计的中心轴平行

左右转动望远镜，从目镜中观察衍射光谱线。若观察到中央亮条纹两侧的谱线不等高，调节螺钉“C”，直至两侧谱线等高，如图 2-23 所示，表明此时光栅刻痕与分光计的中心轴已经平行。注意：这个过程中不要再调节螺钉“A”、“B”，同时再次确认狭缝像中央亮条纹与中央竖直刻线重合情况，如不重合，需要松开望远镜进行微调。

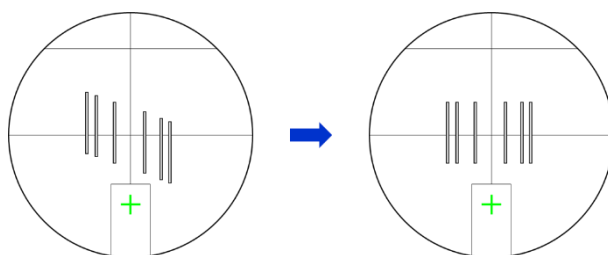


图 4-23 调节光栅刻痕与分光计的中心轴平行

3. 测定汞灯波长及角色散率

转动望远镜，分别找到绿线、黄线 1、黄线 2 在衍射级次 $k = \pm 1$ 、 ± 2 、 ± 3 时的亮纹，调至待测光的谱线（绿线、黄线 1、黄线 2）与分划板叉丝的竖线对齐，记录两游标读数，将测量数据填入记录表格中，其中光栅常数 $d=1/300 \text{ mm}$ 。

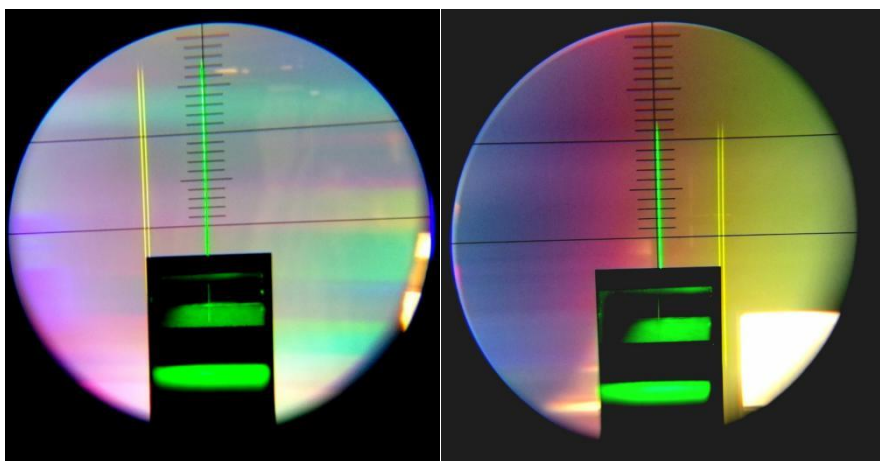


图 4-24 调节绿光的±1 级衍射亮纹与分划板叉丝竖直线对齐

表 4-1 分光计测量光栅的衍射角数据记录表

颜色	衍射级次 k	+		-		$\psi_k=[(\theta_1 - \theta'_1)+(\theta_2 - \theta'_2)]/4$	$\lambda_k=d \cdot \sin (\psi_k) / k$ (nm)	波长平均值 (nm)	标准波长 (nm)
		θ_1	θ_2	θ'_1	θ'_2				
绿	1								546.1
	2								
	3								
黄 1	1								577.0
	2								
	3								
黄 2	1								579.1
	2								
	3								

根据测量数据分别计算绿线、黄线 1、黄线 2 的波长值，并将计算得到的平均值与标准值比较，计算相对误差。

根据测量结果计算衍射光栅对黄光 1 和黄光 2 的角色散率（ $D_k = \frac{d\theta}{d\lambda} = \frac{k}{d \cos \theta}$ ）。

4. 观察光栅的白光衍射现象，并画出观察到的衍射图像。（选做）

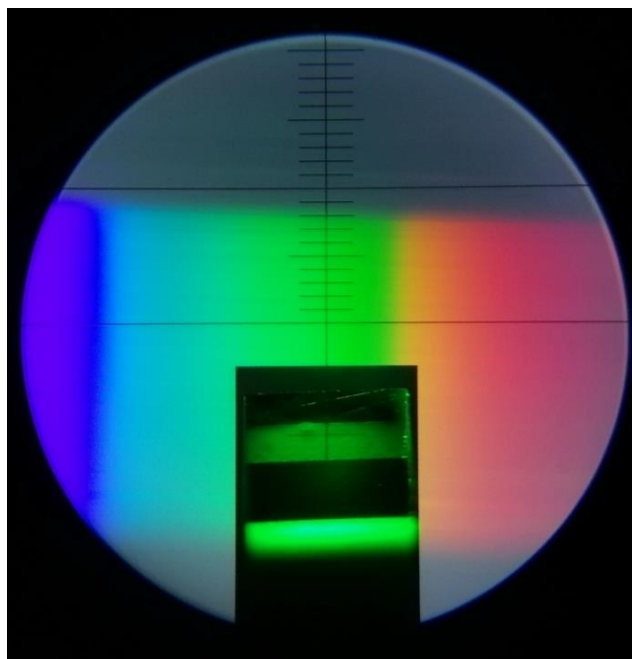


图 4-27 白光的衍射图像

四、注意事项

1. 分光计是较精密的仪器，调节时要严格按照操作规程；
2. 光栅是易损光学元件，注意轻拿轻放，以防打碎，严禁直接触摸光栅表面；
3. 为了延长汞光灯的使用寿命，严禁频繁开关。

五、报告要求

1. 分别计算相应三种颜色的光（绿光、黄光 1、黄光 2）在衍射级次 $k=1、2、3$ 时波长的测量值 λ_k ，并计算波长平均值 $\bar{\lambda}$ ，将 $\bar{\lambda}$ 与汞灯波长的标准值相比较，计算测量的相对误差。要求写出完整的计算过程，包括所用公式和代入实验数据后的表达式。
2. 计算衍射光栅对黄光 1 和黄光 2 在衍射级次 $k=1、2、3$ 时的角色散率 D_k 。
3. 画出白光光栅衍射光谱示意图并标出光谱的色序排列。（选做）

六、讨论题

教材第 1、3 题。

实验五 惠斯通电桥与伏安特性

实验预习指导

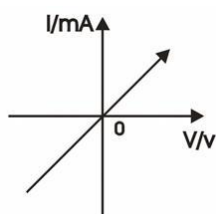
1. 了解惠斯通电桥的构造和测量原理。
2. 熟悉调节电桥平衡的操作步骤。
3. 练习连接电路，熟悉电阻箱、检流计等基本电学仪器的使用方法。
4. 了解线性与非线性元件的伏安特性。

二、实验任务

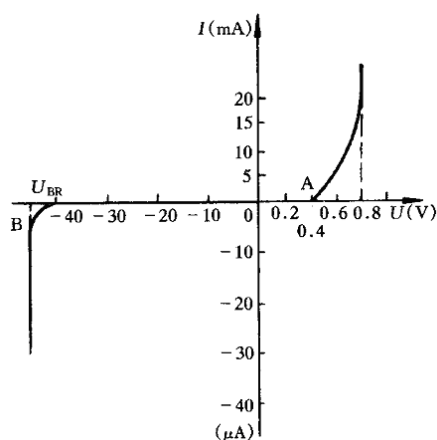
1. 用伏安法绘制线性元件（线性电阻）和非线性元件（二极管）的伏安特性曲线；
2. 利用惠斯通电桥测试线性元件的阻值及电桥灵敏度

三、实验原理

线性电阻和半导体二极管的伏安特性曲线，如图 5-1 所示。线性电阻的伏安特性曲线为一条直线，其两端电压与流过它的电流之比为常量。而半导体二极管为非线性元件，即电压与电流关系并不呈现线性，而是与外加电压大小及电流方向密切相关，因此其阻值并不是常量。我们将 $R_Q = \frac{V}{I}$ 称为非线性元件在工作电压 V 下的静态电阻；而将其在某个工作电压 V 附近电压的改变量与电流的改变量之比 $R_D = \frac{\Delta V}{\Delta I}$ 称为非线性元件在工作电压 V 下的动态电阻。



(a) 线性电阻



(b) 半导体二极管

图 5-1 线性电阻和半导体二极管的伏安特性曲线

伏安法测电阻时，连接电表的方法有两种，即电流表外接和电流表内接，如图 5-2(a)、(b)所示。

电流表内接时， $R_x = R_{\text{测}} - R_A$ ， $E = \frac{R_{\text{测}} - R_x}{R_x} = \frac{R_A}{R_x}$ ，电流表外接时， $R_x = \frac{R_V R_{\text{测}}}{R_V - R_{\text{测}}}$ ， $E = \frac{R_{\text{测}} - R_x}{R_x} = \frac{R_x}{R_x + R_V}$ ，

由上述公式可得，当 $R_x \gg R_A$ 时，采用电流内接电路误差较小，而当 $R_x \ll R_V$ ，宜采用电流外接电路误差较小。

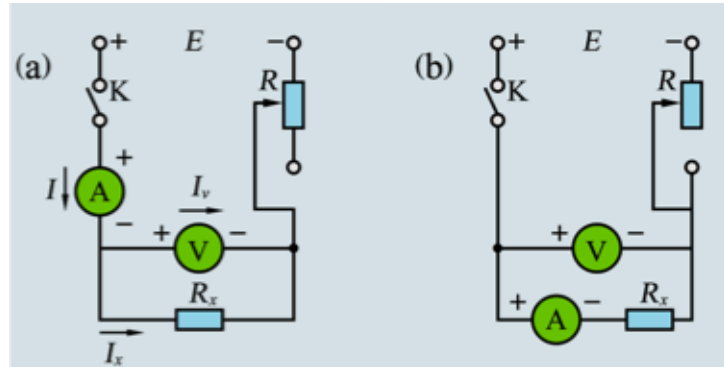


图 5-2 伏安法测电阻：(a)电流表外接；(b)电流表内接

如何选用制流电路或分压电路？

制流和分压电路分别如图 5-3(a)和(b)所示。

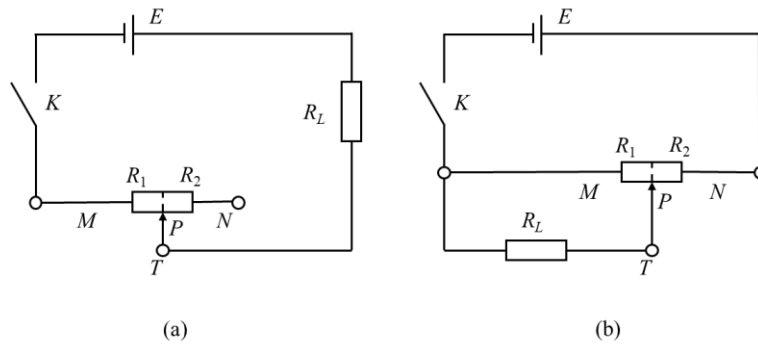


图 5-3 (a)制流电路，(b)分压电路

对于制流电路，令电源内阻为零，MP 之间电阻为 R_1 ，NP 之间电阻为 R_2 ， $R_1 + R_2 = R$ ，流过负载电阻 R_L 的电流为

$$I = \frac{E}{R_L + R_1} = \frac{E}{R_L + R - R_2} = \frac{\frac{R_L E}{R R_L}}{\frac{R_L}{R} + 1 - \frac{R_2}{R}} = \frac{K I_0}{1 + K - X} \quad (1)$$

其中， $K = \frac{R_L}{R}$ 为负载电阻与滑线电阻的比值， $X = \frac{R_2}{R}$ 代表滑动点的位置， $I_0 = \frac{E}{R_L}$ 为 $R_L = 0$

时电路的最大电流。于是得到制流比 I/I_0 与滑动点位置 X 的关系为

$$\frac{I}{I_0} = \frac{K}{1+K-X} \quad (2)$$

相应的关系曲线为

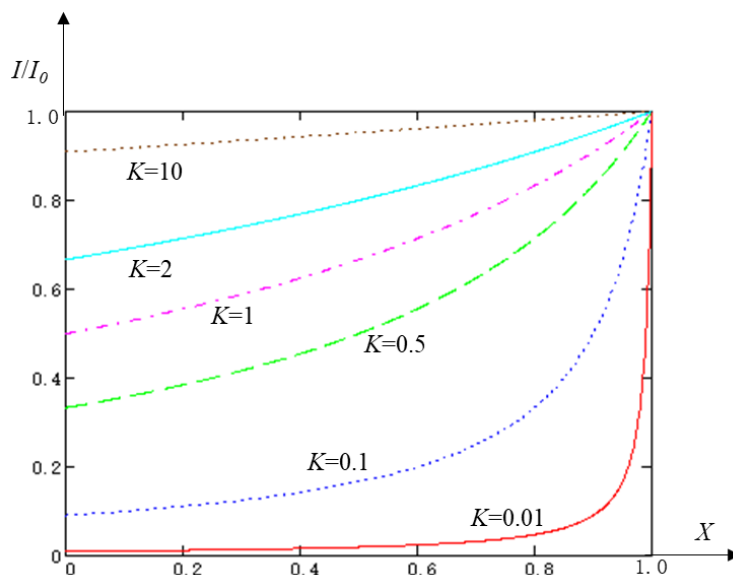


图 5-4 制流电路的制流比特性曲线

从图 5-4 可以看到，当 K 越大，调节的线性越好，但是调节范围越小。综合考虑， K 值取 0.5~1 较为合适。

对于分压电路，电路中总电流为

$$I = \frac{E}{R_2 + \frac{R_L R_1}{R_L + R_1}} \quad (3)$$

负载电阻上的电压为

$$V = I \frac{R_L R_1}{R_L + R_1} \quad (4)$$

由式(3)、(4)及 $R_1 + R_2 = R$ 得到

$$V = \frac{R_L R_1 E}{R(R_L + R_1) - R_1^2} = \frac{\frac{R_L R_1}{RR} E}{\frac{R_L}{R} + \frac{R_1}{R} - \frac{R_1^2}{R^2}} \quad (5)$$

以 $K = \frac{R_L}{R}$ 表示负载电阻与滑线电阻的比值， $X = \frac{R_2}{R}$ 代表滑动点的位置，得到分压比

V/E 与滑动头相对位置 X 的关系为

$$\frac{V}{E} = \frac{KX}{K + X - X^2} \quad (6)$$

相应的关系曲线为

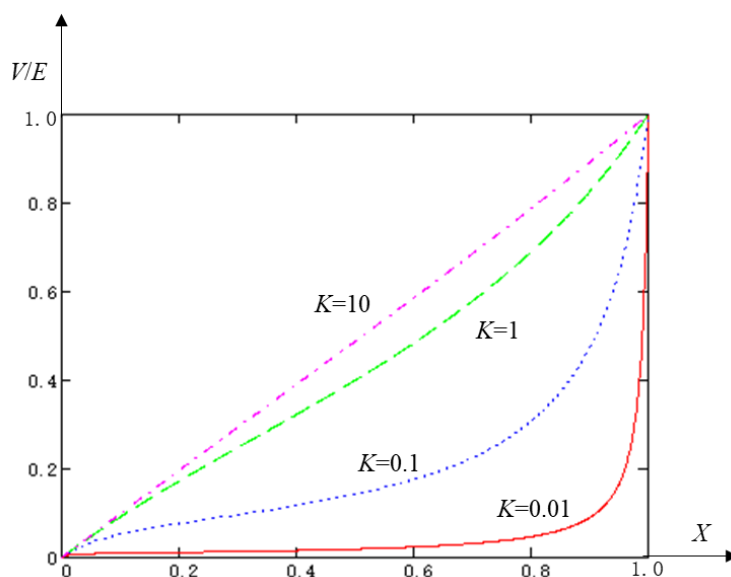


图 5-5 分压电路的分压比特性曲线

从图 5-5 可以看到，当 $K > 1$ 时，分压比与滑动头的相对位置基本呈线性关系。

1. 电路元件的额定功率 P

电路元件的额定功率 P 和电路中允许通过的电流以及电路中不能超越的电压关系分别为：

$$I = \sqrt{\frac{P}{R}}, V = \sqrt{PR}, \text{ 这是在电路设计过程中必须要考虑的。}$$

2. 惠斯通电桥的构造及测量原理

图 5-6 显示的是惠斯通电桥的构造及测量原理，注意所测电阻 R_x 有效位数是由比值 N 和比较臂 R 的有效位数所决定的。一般 N 的选取要使 R 用到最高位，保证测量结果达到 4 位以上有效数字。

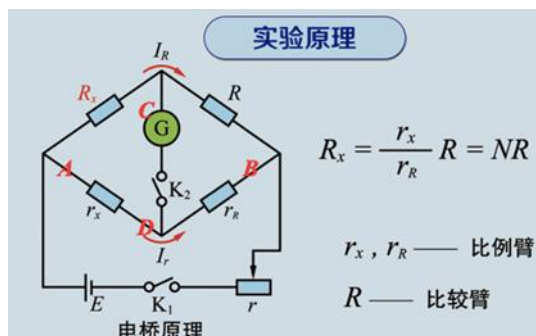


图 5-6 惠斯通电桥

3. 惠斯通电桥的灵敏度

电桥灵敏度 S 的定义为: $S = \frac{\Delta n}{\Delta R / R}$ 单位: 格), 式中, ΔR —电桥平衡后比较臂电阻 R 的

微小增减量, Δn — 相应的检流计偏转格数。 S 还可写为: $S = \frac{\Delta n}{\Delta I_G} = \frac{\Delta I_G}{\Delta R} R$, 该式指出: 选用

灵敏度高、内阻低的检流计, 在桥臂电阻额定功率容许的情况下适当提高电源电压, 桥臂电阻均衡取值等都可以提高电桥的灵敏度。详情请见教材 112 页。

4. 惠斯通电桥的误差分析来源

箱式电桥仪器误差计算: $\Delta_{\text{仪}} = N(a\%R + \Delta R)$, 详情请参阅教材 112 页。

四、操作要点

1. 伏安特性测试

- (1) 判断电阻测试采用内接法还是外接法。
- (2) 对于二极管正向伏安特性, 二极管正向导通, 电阻较小, 采用电流表外接。
- (3) 二极管正向电流不得超过 20 mA。
- (4) 按如下表格分别记录待测电阻和二极管伏安特性曲线的数据。

测量序 数	1	2	3	4	5	6	7	8
$U(\text{V})$								
$I(\text{mA})$								

2. 惠斯通电桥测试

- (1) R_s 电阻箱选择 99.9999 k Ω 档。
- (2) 注意比较臂倍率的选择; 检流计灵敏度旋钮的使用。
- (3) 根据待测电阻的初略阻值, 选择合适的 N 值。
- (4) 调节电桥平衡: 先加小电压, 间断的按下检流计按钮“G”, 探测电桥是否平衡, 如果不平衡,
- (5) 调节 R_s 电阻箱电阻 (R_s 的调节按照“先大后小”的原则), 使得电桥趋于平衡。
- (6) 增大检流计灵敏度, 细调平衡, 记录 R_s 值。
- (7) 选择合适的 N 值, 用电桥法测量阻值为 1 k Ω 和 10 k Ω 的电阻, 并计算电桥灵敏度。

电阻 (阻值)	N	$R_s (\Omega)$	$R_x (\Omega)$	$\Delta R_s (\Omega)$	Δn (格)	S (格)
1 K Ω						
10 K Ω						

(9). 选择不同的 N 值，通过测试电阻 $1\text{ k}\Omega$ ，电压为 2 V 分析电桥灵敏度的变化。

N	$R_s (\Omega)$	$R_x (\Omega)$	$\Delta R_s (\Omega)$	Δn (格)	S (格)
0.01					
0.1					
1					
10					
100					

五、讨论题

1. 电桥测电阻为什么不能测量小于 $1\text{ }\Omega$ 的电阻？
2. 用什么方法保护电流计，不至于因电流过大而损坏？
3. 当电桥平衡后，若互换电源和检流计位置，电桥是否仍然平衡？并证明。

附录 主要技术参数

1. 电阻箱：调节范围 $0\sim 99999.9\Omega$ ，准确度 0.1 级；最小步进 0.1Ω ；

步进盘	$\times 10\text{ k}\Omega$	$\times 1\text{ k}\Omega$	$\times 100\Omega$	$\times 10\Omega$	$\times 1\Omega$	$\times 0.1\Omega$
准确度%	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.1	± 0.5	± 2
额定电流 (A)	0.005	0.015	0.05	0.15	0.5	1.5

2. 标准电流表： 2 mA ， 20 mA ， 2000 mA 三量程，四位半数显，准确度 $\pm 0.5\%$ ；电流表量程及所对应内阻如下表所示

电流表量程	2 mA	20 mA	2000 mA
电流表内阻	100Ω	10Ω	0.1Ω
准确度	0.2%	0.2%	0.5%

3. 标准电压表： 2 V ， 20 V 二量程，四位半数显，准确度 $\pm 0.2\%$ ；电压量程和对应的电压表内阻值

电压表量程	2 V	20 V
电压表内阻	$1.6\text{ M}\Omega$	$1.6\text{ M}\Omega$

准确度	0.2%	0.2%
-----	------	------

4. 滑线变阻器：阻值 2K，功率 150W；
5. 比例电阻： $\times 10^{-3}$ 、 $\times 10^{-2}$ 、 $\times 10^{-1}$ 、 $\times 1$ 、 $\times 10$ 、 $\times 10^2$ 、 $\times 10^3$ 共 7 档可调；
6. RJ-2W-1k Ω \pm 5%：金属膜电阻器，安全电压：20V；
7. RJ-2W-10k Ω \pm 5%：金属膜电阻器，安全电压：20V；
8. IN4007 二极管，最高反向峰值电压 1000V，最大正向平均电流 1A，最大正向电压 1.1V；



图 5-7 DIY 综合电学器件设计实验装置

实验六 空气中声速的测量

一、实验预习指导

1. 极值法（驻波法）、相位比较法、波形移动法和时差法测量声速的原理是什么？
2. 极值法（驻波法）、相位比较法、波形移动法和时差法测量声速所用的实验装置及连接方式是什么？
3. 简述以上四种测试方法的主要实验步骤。

二、实验任务

1. 用极值法（驻波法）、相位比较法、波形移动法和时差法测量声速；
2. 观察声波的反射、吸收等现象；
3. 进一步熟悉示波器等仪器的使用。

三、实验原理

1. 超声波与压电陶瓷换能器

频率 20Hz ~ 20kHz 的机械振动在弹性介质中传播形成声波，高于 20kHz 称为超声波。超声波具有波长短、易于定向发射等优点。声速实验所采用的声波频率一般都在 $20\sim 60\text{kHz}$ 之间，在此频率范围内，采用压电陶瓷换能器作为声波的发射器、接收器效果最佳。

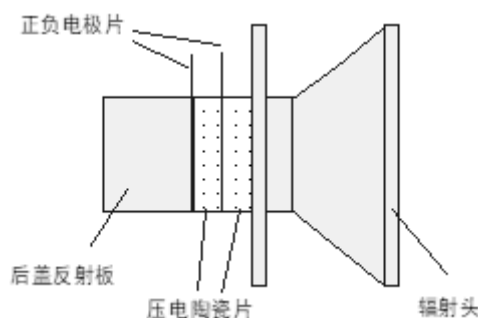


图6-1 纵向换能器的结构简图

压电陶瓷换能器根据它的工作方式，分为纵向（振动）换能器、径向（振动）换能器及弯曲振动换能器。本实验中采用纵向换能器。图6-1为纵向换能器的结构简图。

2. 共振干涉法（驻波法）测量声速

假设在无限声场中，仅有一个点声源 S_1 （发射换能器）和一个接收平面（接收换能器 S_2 ）。当点声源发出声波后，在此声场中只有一个反射面（即接收换能器平面），并且只产生一次反射。

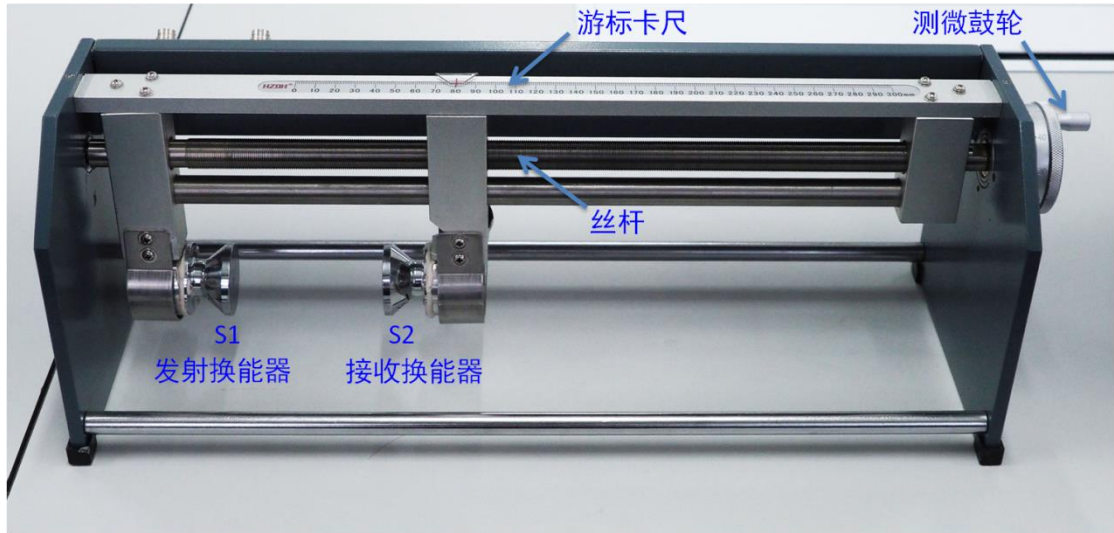


图6-2 声速测试架的实物图

在上述假设条件下，发射波 $y_1 = A_1 \cos\left(\omega t - \frac{2\pi x}{\lambda}\right)$ 。在S2处产生反射，考虑到换能器表面为金属，反射波存在半波损，反射波 $y_2 = A_2 \cos\left(\omega t + \frac{2\pi x}{\lambda} + \pi\right)$ ，其中A为声波振幅， $\omega = 2\pi f$ 。入射波与反射波叠加的结果为：

$$y = y_1 + y_2 = (A_1 - A_2) \cos\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \cos(\omega t) + (A_1 + A_2) \sin\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \sin(\omega t) \quad (1)$$

空气由于声扰动而引起的超出静态大气压强的那部分压强称为声压，根据声学理论，声压 p 为：

$$p = -\rho_0 v^2 \frac{\partial y}{\partial x} \quad (2)$$

因此接收换能器表面声压为：

$$p = \rho_0 \omega v \left[(A_1 - A_2) \sin\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \cos(\omega t) - (A_1 + A_2) \cos\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \sin(\omega t) \right] \quad (3)$$

式中 ρ_0 为空气的静态密度，由于实验中使用的超声波换能器损耗较小，因此 $A_2 \approx A_1$ ，式（3）

中 $(A_1 - A_2) \sin\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \cos(\omega t) \approx 0$ 。

由此可见，接收换能器表面声压的振幅随 $\cos\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right)$ 呈周期变化，相位随 $\frac{2\pi x}{\lambda}$ 呈周期变化。

在图7-2中S1和S2为压电陶瓷换能器。S1作为声波发射器，它由信号源供给频率为数十千赫的交流电信号，由逆压电效应发出一平面超声波；而S2则作为声波的接收器，压电效应将接收

到的声压转换成电信号。将它输入示波器，我们就可看到一组由声压信号产生的正弦波形。由于S2在接收声波的同时还能反射一部分超声波，接收的声波、发射的声波振幅虽有差异，但二者周期相同且在同一线上沿相反方向传播，二者在S1和S2区域内产生了波的干涉，形成驻波。我们在示波器上观察到的实际上是这两个相干波合成后在声波接收器S2处的振动情况。

移动S2位置（即改变S1和S2之间的距离），从示波器显示上会发现，当S2在某位置时振幅有最大值。根据波的干涉理论可以知道：任何两相邻的振幅最大值的位置之间（或两相邻的振幅最小值的位置之间）的距离均为 $\lambda/2$ 。为了测量声波的波长，可以在一边观察示波器上声压振幅值的同时，缓慢的改变S1和S2之间的距离。示波器上就可以看到声振动幅值不断地由最大变到最小再变到最大，两相邻的振幅最大之间的距离为 $\lambda/2$ ，S2移动过的距离亦为 $\lambda/2$ 。超声换能器S2至S1之间的距离的改变可通过转动鼓轮来实现，而超声波的频率又可由声速测试仪信号源频率显示窗口直接读出。

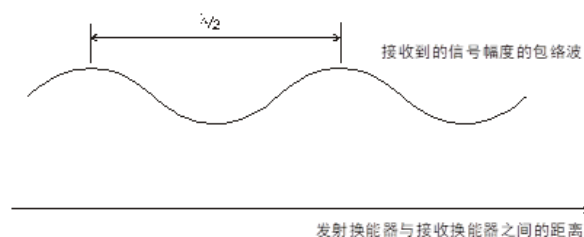


图6-3 换能器间距与合成幅度

在连续多次测量相隔半波长的S2的位置变化及声波频率 f 以后，我们可运用测量数据计算出声速，用逐差法处理测量的数据。

3. 相位法测量原理

由前述可知入射波与反射波叠加，形成波束

$$y = (A_1 - A_2) \cos\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \cos(\omega t) + (A_1 + A_2) \sin\left(\frac{2\pi x}{\lambda}\right) \sin(\omega t), \text{ 相对于发射波束}$$

$$y_1 = A_1 \cos\left(\omega t - \frac{2\pi}{\lambda}x\right) \text{ 来说，在经过 } \Delta x \text{ 距离后，接收到的余弦波与原来位置处的相位差为}$$

$\phi = \frac{2\pi\Delta x}{\lambda}$ 。因此可以通过示波器，用李萨如图法观察测出声波的波长。将发射端和接收端信号分别输入到示波器CH1和CH2通道，将示波器的工作模式设置为X-Y模式，移动接收换能器，改变两换能器之间的距离，相位差 ϕ 发生变化，李萨如图形也随之变化。当相位差为0或 π 时，图形为直线，只是斜率正负不同，而每发生一次这种斜率正负变化，对应接收换能器移动的距离为半波长。

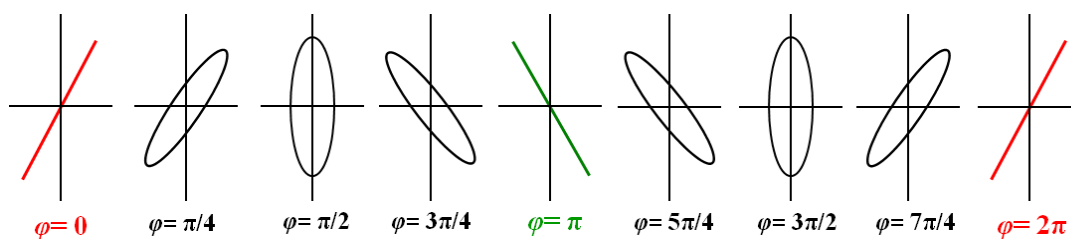


图6-4 相位差与李萨如图

4. 波形移动法

在示波器上将CH1和CH2的波形同时显示出来，然后移动接收换能器，会发现CH1上的波形固定不动，CH2的波形跟着移动。在某个瞬间，两个波形会发生重叠（相位上），接着移动接收换能器，波形会再次重叠，两次重叠对应的接收换能器移动的间距为一个波长。

5. 时差法测量原理

连续波经脉冲调制后由发射换能器发射至被测介质中，声波在介质中传播，如图7-5所示，经过 t 时间后，到达 L 距离处的接收换能器。由运动定律可知，声波在介质中传播的速度可由以下公式求出： $v = \frac{L}{t}$ 。如果移动接收换能器，改变两换能器之间的距离，相应的接收时间也随之变化，可以利用距离与时间的变化量计算出当前介质下的声波传播速度： $v = \frac{\Delta L}{\Delta t}$ 。

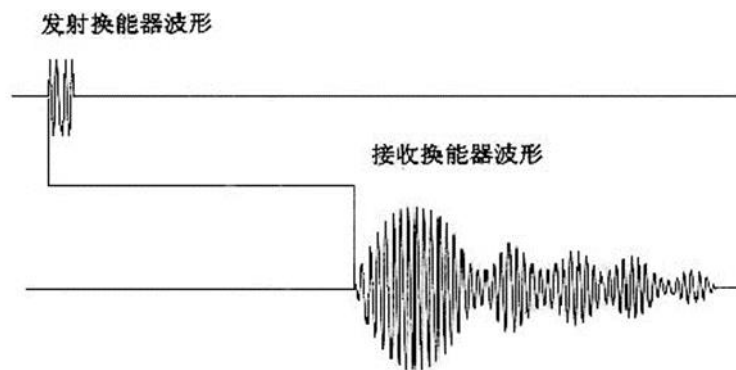


图6-5 发射波与接收波

四、操作要点

1. 开启信号发生器和示波器电源。
2. (1) 检查连线：信号发生器的发射端同时连到左侧换能器 S1 和示波器的 CH1 通道，接收端同时连到右侧换能器 S2 和示波器的 CH2 通道（如图 7-6 所示）。
 - (2) 设置信号发生器：输出频率预设为 37 kHz 左右，输出波形为正弦波。
 - (3) 设置示波器：调整示波器，调出 CH1 和 CH2 的波形。

调节信号发生器的频率，使 CH2 的波形幅值最大。（本实验所采用的换能器的固有频率为 $37 \pm 3\text{ kHz}$ ）。

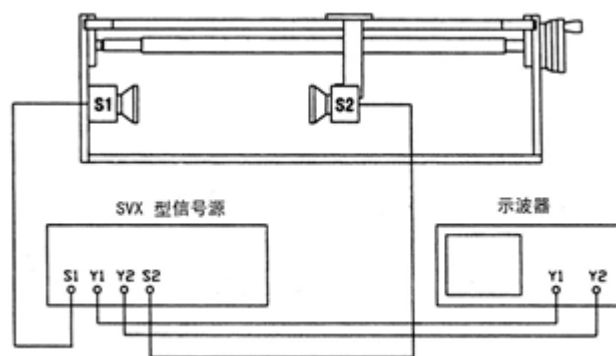


图 6-6 测试连接线路示意图

3. 用极值法测声速

- (1) 先由近及远（或由远及近）移动接收换能器，观察接收（CH2）信号幅值的变化情况。
- (2) 改变换能器的间距（两换能器的间距不得小于 10 mm），连续记录波幅取极大值时接收器的位置。记录 10 组数据。

4. 用相位比较法测声速

在示波器上调出李萨如图形，改变换能器的间距（两换能器的间距不得小于 10 mm），连续记录出现正斜率和负斜率直线时接收器的位置。记录 10 组数据。

5. 波形移动法测声速

在示波器上同时调出 CH1 和 CH2 的波形，以 CH1 为参考，移动接收器，当两波形重叠时，记录接收器所在位置，接着移动接收器，连续记录波形重叠时接收器的位置，记录 10 组数据。

6. 时差法测声速

将测试方法设置到“脉冲波”方式。此时示波器的 CH1、CH2 通道分别用于观察发射和接收波形。将测试方法设置到脉冲波方式，选择合适的脉冲发射强度。将 S2 移动到离开 S1 一定距离（ $\geq 50\text{ mm}$ ），选择合适的接收增益，使显示的时间差值读数稳定。然后记录此时的距离值和显示的时间值 l_i 、 t_i 。（时间由声速测试仪信号源时间显示窗口直接读出）；移动 S2，记录下此时的距离值和显示的时间值 l_{i+1} 、 t_{i+1} 共测 10 组数据。

$$v = \frac{l_{i+1} - l_i}{t_{i+1} - t_i} \quad (4)$$

7. 测量有机玻璃棒和铝棒中的声速

如图 6-7 连接设备图。将发射换能器发射端面朝上竖立放置于托盘上，在换能器端面和固体棒的端面上涂上适量的耦合剂，再把固体棒放在发射面上，使其紧密接触并对准，然后将接收换能器接收端面放置于固体棒的上端面上并对准，利用接收换能器的自重与固体棒端面接触。这时计时器的读数为 t_i ，固体棒的长度为 l_i 。移开接收换能器，将另 1 根固体棒端面上涂上适量的耦合剂，置于

下面一根固体棒之上，并保持良好接触，再放上接收换能器，这时计时器的读数为 t_{i+1} ，固体棒的长度为 l_{i+1} 。每种材料有三个不同长度的样品（样品长度由短到长分别标记为 A、B、C），测量 BA 和 BC 样品组合下计时器读数，即可利用时差法算出声速。

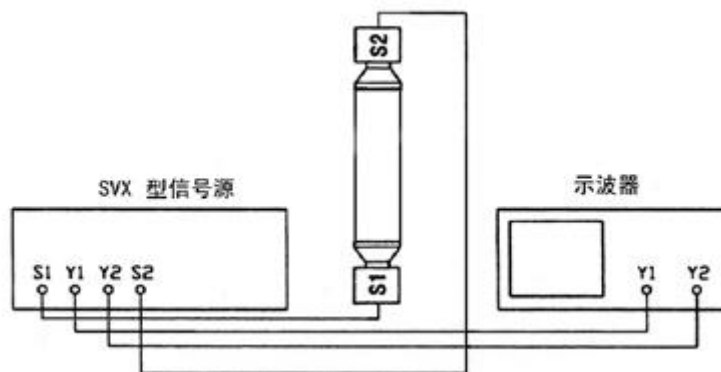


图 6-7 测量固体介质中的声速连接线路图

8. 记录室温。
9. 调整两换能器的间距（100 mm 附近），使接收信号尽可能强。分别将套管、纱布和钢笔等置于两换能器之间，观察波形幅值的变化。

四、注意事项

1. 为了得到较清晰的接收波形，应将外加的驱动信号频率调节到换能器 S1、S2 的谐振频率处，才能较好的进行声能与电能的相互转换（实际上有一个小的通频带），S2 才会有一定幅度的电信号输出，才能有较好的实验效果。先找共振频率，并保持此频率不变，然后测量波长；
2. 在操作过程中，换能器 S1 与 S2 不能相碰，以免损坏压电晶体；
3. 测量时朝一个方向转动超声测定仪的测微螺旋；S2 的测量必须要连续进行，不可跳跃式测量。

五、报告要求

1. 用逐差法处理数据，求出波长，然后计算三种方法测得的声速 v_1 ， v_2 ， v_3 。计算室温下声速的理论值 v_0 ，计算三个测量值与理论值的百分差；比较百分差的大小，分析讨论三种方法给出的结果为什么存在差异？从原理和操作上说明各自的优缺点。

表 6-1 极值法（驻波法）测空气中声速：温度 $t = \underline{\hspace{2cm}}$ °C，频率 $f = \underline{\hspace{2cm}}$ kHz。

次数	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
l_i (mm)										

表 6-2 相位比较法测空气中声速；温度 $t = \underline{\hspace{1cm}}$ °C，频率 $f = \underline{\hspace{1cm}}$ kHz。

次数	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$l_i (mm)$										

表 6-3 波形移动法测空气中声速；温度 $t = \underline{\hspace{1cm}}$ °C，频率 $f = \underline{\hspace{1cm}}$ kHz。

次数	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$l_i (mm)$										

$$\overline{\Delta L} = \frac{\sum_{i=0}^4 (l_{i+5} - l_i)}{25} = \underline{\hspace{1cm}} (mm)$$

$$\overline{\lambda} = 2\overline{\Delta L} = \underline{\hspace{1cm}} (mm) \quad (\text{采用波形移动法时, } \overline{\lambda} = \overline{\Delta L} = \underline{\hspace{1cm}} (mm))$$

$$v = \overline{\lambda} f = \underline{\hspace{1cm}} (m/s)$$

$$E = \frac{v - v_0}{v_0} \times 100\% = \underline{\hspace{1cm}}$$

2. 时差法计算空气中和固体介质中的声速

表 6-4 时差法测空气中声速；温度 $t = \underline{\hspace{1cm}}$ °C

次数	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$l_i (mm)$										
$t_i (\mu s)$										

表 6-5 时差法测固体介质中声速；温度 $t = \underline{\hspace{1cm}}$ °C

次数	1	2	3	4	5	6
材质						
$l_i (mm)$						
$t_i (\mu s)$						

六、讨论题

1. 使用驻波法测声速时，为什么示波器上观察到的是正弦波而不是驻波？
2. 用相位比较法测量波长时，为什么用直线而不用椭圆作为 S2 移动距离的片段数据？
3. 分析一下本实验中哪些因素可以引起测量误差。列出 3 条主要因素并说明原因。

实验七 用示波器观测磁滞回线

一、实验预习指导

1. 掌握基本概念：什么是磁导率、剩磁、矫顽力、基本磁化曲线、动态磁滞回线？
2. 理解磁滞回线实验电路图：示波器测量的 X 轴信号 U_x 是谁的电压？和磁场强度 H 是什么关系（写出公式）？示波器测量的 Y 轴信号 U_y 是谁的电压？和磁感应强度 B 是什么关系（写出公式）？
3. 课本中说到：“为了避免波形畸变，应使 R_2C 串联电路的时间常数远大于所加交流电的周期”，为什么？

二、实验目的

1. 认识并掌握磁滞、磁滞回线和磁化曲线的概念；
2. 学会用示波器测绘基本磁化曲线和磁滞回线；
3. 研究不同材料的动态磁滞回线的区别，并确定特定频率下各个材料的剩磁和矫顽力。

三、实验原理

示波器显示 $B-H$ 曲线的实验线路如图 7-1 所示。本实验研究的铁磁物质是一个环形样品，在样品上绕有励磁线圈 N_1 匝和测量线圈 N_2 匝。若在线圈 N_1 中通过电流 i_1 时，此电流在样品中产生磁场，根据安培环路定律得出磁场强度 H 为 $H=N_1i_1/L$ ，其中 L 为环形样品的平均磁路长度。示波器 X 轴输入电压为

$$U_x = R_1 i_1 = \frac{LR_1 H}{N_1} \quad (1)$$

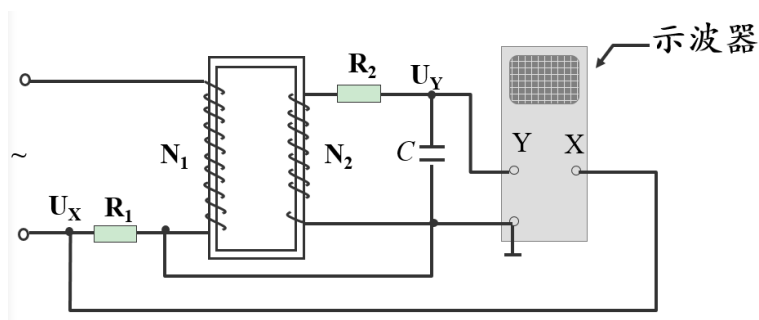


图 7-1 观察磁滞回线的线路示意图

为了测量磁感应强度 B ，在次级线圈 N_2 上串联电阻 R_2 和电容 C 构成回路。取电容 C 两端电压 U_c 至示波器 Y 轴输入， R_2C 串联电路的时间常数远大于所加交流电的周期时，则可认为

$$N_2 S \frac{dB}{dt} = R_2 I_2 \quad (2)$$

式中 S 为环形铁芯的截面积。

$$\text{而 } U_Y = \frac{Q}{C} \text{ 和 } I_2 = \frac{dQ}{dt}$$

于是得到

$$U_Y = \frac{SN_2}{CR_2} B \quad (3)$$

四、操作要点

1. 磁特性综合测量实验仪中测试样品的参数：

参数	样品 1	样品 2
平均磁路长度 $L (m)$	0.130	0.075
铁芯实验样品截面积 $S (m^2)$	1.24×10^{-4}	1.20×10^{-4}
线圈匝数 N_1	150	150
线圈匝数 N_2	150	150

2. 线路连接：按照图 7-1 连接好线路（选择样品 1）。接通电源，预热 5 分钟后才能开始测量。

选定一个信号频率如 40 Hz ，调节各元件，使示波器输入的两路信号都有稳定的波形。然后选择 X-Y 显示模式，逆时针调节信号源幅度旋钮，直到磁滞回线最后显示为一点；将光点调至显示屏中心（设为坐标原点）。

3. 退磁处理：在每次更换信号频率测量之前，都需要进行退磁处理。具体操作是：首先顺时针调节幅度旋钮，使磁滞回线缓慢达到饱和，然后逆时针调节幅度旋钮，直到磁滞回线最后显示为一点。

4. 测绘饱和磁滞回线：在 40 Hz 的信号频率下，调节幅度、电阻、电容等，获得饱和磁滞回线，要求磁滞回线图形典型而美观，且饱和磁滞回线顶点水平方向的读数至少在三格以上。记录 R_1 ， R_2 ， C 的值；并读出线上多个点的坐标值 (U_X ， U_Y)，要求获得整条曲线上大致均匀分布的至少 20 个坐标点，列成表格如下。

频率	R_1	R_2	C		1	2	3	...	20
40 Hz				U_X					
				U_Y					

5. 测绘基本磁化曲线：信号频率为 40 Hz ，获得饱和磁滞回线，保持 R_1 ， R_2 ， C 不变，首先将幅度调为零，然后由小到大调节幅度，得到一系列磁滞回线，直到达到饱和。分别测出这一

系列磁滞回线在第一象限的顶点坐标，列成如下表格（要求至少 10 个点）。

	1	2	3	...	10
U_x					
U_y					

6. 换样品 2，重复 4（信号频率分别为 40 Hz 和 100 Hz）、5（信号频率为 40 Hz）两个步骤。

五、注意事项

1. 调节信号强度时，应单调增加或减小信号源幅度。
2. 使用仪器前先将信号源输出幅度调至最小。
3. 测绘磁滞回线和磁化曲线时，保持示波器上 X 、 Y 输入增益和 C 、 R_1 、 R_2 值固定不变。
4. R_2 和 C 应适当选择大一点，否则磁滞回线会出现打结现象。

六、报告要求

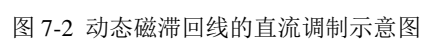
1. 通过公式换算出 H 、 B 的值，分别绘制两个样品的饱和磁滞回线图和基本磁化曲线图；
2. 计算饱和磁滞回线时剩磁和矫顽力的大小。

七、讨论题

1. 某两种材料的磁滞回线，一个很宽一个很窄，它们各属于哪类磁性材料？分别可以应用于什么场合？
2. 一钢制部件不慎被磁化，请设计一种退磁方案。

八、研究性实验（选做）：

观测直流磁化场对动态磁滞回线的退化影响，学习和理解直流磁化场对铁磁材料的磁性能影响。按图 8-2 连接好线路。先调节仪器的输出幅度，出现一饱和磁滞回线。缓慢、小幅度地增加直流电流，观测磁滞回线的变化。进一步加大直流电流，观测磁滞回线的退化现象。



实验八 电子电荷的测定——密立根油滴法

一、实验预习指导

1. 密立根油滴法测量电子电荷的实验原理；
2. 推导出本实验中油滴电荷电量的计算公式；
3. 绘制出实验装置结构示意图；
4. 如何定性判断油滴的体积大小和电量的多少？

二、实验任务

1. 观察带电油滴在重力场及电场中的运动规律；
2. 选取合适的油滴，测定它所带的电荷值 q ；
3. 求出电子电荷值 e ，并与公认值比较，作出适当的结论。

三、实验原理

将油滴经喷雾器喷出时，细微的油滴由于摩擦会带电，其带电量 q 为元电荷（电子电荷量的绝对值，质子的电荷量） e 的整数倍，其数值通过观察和测定带电油滴在电场中的运动规律进行测定。

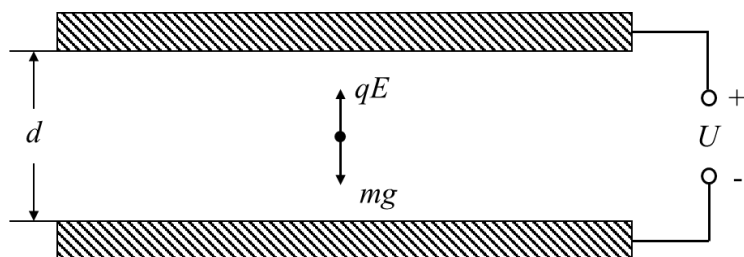


图8-1 平行极板中的带电油滴

将质量为 m 、带电量为 q 的油滴置于电压为 U 、间距为 d 的平行极板之间，如图8-1所示，油滴将同时受到重力和电场力的作用（空气浮力相对电场力、重力很小，可忽略）。选择合适的电压极性和电压值，使油滴所受的电场力与重力平衡，即

$$mg = \frac{qU_n}{d} \quad (1)$$

则油滴将悬浮在电场中并保持平衡。因此，测出油滴的质量 m 、平衡电压 U_n 以及平行极板的间距 d ，即可由

$$q = \frac{mgd}{U_n} \quad (2)$$

求得油滴所带电荷量 q 。

由于油滴所带电荷量 q 为元电荷 e 的整数倍，即 $q = ne$ ($n = \pm 1, \pm 2, \dots$)，因此对于同一个油滴，如果其带电荷量 q_1, q_2, q_3, \dots ，则通过实验测得的其平衡电压 $U_{n1}, U_{n2}, U_{n3}, \dots$ ，只能

是一些不连续的特定值（离散的）。

在实验中，我们测出各个电荷值 q_1, q_2, q_3, \dots ，然后求出它们的最大公约数，此最大公约数即为元电荷 e 。

实验中，油滴的质量 m 的数量级大约为 $10^{-15}kg$ ，直接测量极为困难，因此需要通过以下间接测量方法得到。

油滴在表面张力的作用下一般呈球状，其质量可表示为

$$m = \frac{4}{3} \pi \rho a^3 \quad (3)$$

式中， ρ 是油的密度， a 是油滴的半径，在已知 ρ 的前提下，测出 a ，即可由式（3）得到油滴的质量 m ，油滴半径 a 可通过以下方式测得。

如果撤掉平行极板上的电压，使油滴受到的电场力为零，则油滴将会下落。油滴下落过程中会受到重力 $G=mg$ 、空气浮力 $F_1 = \frac{4}{3} \pi a^3 \rho' g$ 以及空气对其黏滞摩擦阻力 F_2 的作用，其中 ρ' 是空气的密度。由斯托克斯（Stokes）定律可知

$$F_2 = 6\pi a \eta v \quad (4)$$

式中， v 是油滴下落的速度， η 是空气的黏度。

由于空气对油滴的黏滞摩擦阻力与油滴的下落速度成正比，因此，油滴最初做加速下落，随着下落速度增大，黏滞摩擦阻力亦随之增大，加速度逐渐减小。当下落速度增加到某一值 v_s 时，油滴受到的外力平衡，即 $G=F_1+F_2$ ，此时油滴做匀速下落，即

$$\frac{4\pi}{3} a^3 \rho g = \frac{4\pi}{3} a^3 \rho' g + 6\pi \eta a v_s \quad (5)$$

由上式可以得到油滴半径为

$$a = \sqrt{\frac{9\eta v_s}{2g(\rho - \rho')}} \quad (6)$$

由于 $\rho \gg \rho'$ ，即空气对于油滴的浮力可忽略不计，因此上式可简化为

$$a = \sqrt{\frac{9\eta v_s}{2g\rho}} \quad (7)$$

另一方面，由于油滴尺寸非常细微，其直径与空气分子之间的间隙相比，空气不能看作连续、均匀的介质，因此需要将斯托克斯定律进行修正，空气对油滴的黏滞摩擦阻力修正为

$$F_2 = \frac{6\pi a \eta v_s}{1 + \frac{b}{pa}} \quad (8)$$

式中, p 为大气压强, 单位为 Pa , 修正常数 $b=8.22 \times 10^{-3} m \cdot Pa$, 修正后的油滴半径表达式为

$$a = \sqrt{\frac{9\eta v_s}{2g\rho \left(1 + \frac{b}{pa}\right)}} \quad (9)$$

上式中右端含有的未知量 a 处于修正项 $(1+b/pa)$ 中, 并不需要十分精确, 因此仍然用式(7)计算其数值。

将式(9)带入式(3), 得到油滴质量的表达式为

$$m = \frac{4\pi}{3} \rho \left(\frac{9\eta v_s}{2g\rho \left(1 + \frac{b}{pa}\right)} \right)^{\frac{3}{2}} \quad (10)$$

将上式带入式(2)中, 得到油滴所带电荷量表达式为

$$q = \frac{18\pi}{\sqrt{2g\rho}} \cdot \frac{d}{U_n} \left(\frac{\eta v_s}{1 + \frac{b}{pa}} \right)^{\frac{3}{2}} \quad (11)$$

上式中还需要测定油滴匀速下落的速度 v_s , 可以通过观测油滴匀速下落某段距离 l 所用的时间 t 来确定, 即

$$v_s = \frac{l}{t} \quad (12)$$

则式(7)变为

$$a = \sqrt{\frac{9\eta l}{2g\rho t}} \quad (13)$$

将式(12)和(13)带入式(11), 得到油滴所带电荷量表达式为

$$q = \frac{18\pi}{\sqrt{2g\rho}} \cdot \frac{d}{U_n} \left(\frac{\eta l}{t \left(1 + \frac{b}{p \sqrt{\frac{9\eta l}{2g\rho t}}}\right)} \right)^{\frac{3}{2}} \quad (14)$$

在已知油的密度 ρ 、重力加速度 g 、空气的粘滞系数 η 、大气压强 p 、修正常数 b 、平行极板

间距 d 、油滴匀速下落的距离 l 的前提下，只需要测出平衡电压 U_n ，然后撤掉电压，让油滴在空气中自由下落，油滴只需很短的时间即可达到匀速下落，测出其下落给定距离 l 所用的时间 t ，即可计算得到电荷电量 q 。

实验中需要测定不同油滴所带电荷量，以验证电荷量的不连续性，计算元电荷 e 的数值。由于实验误差的存在，采用最大公约数法精确计算元电荷数值很困难，因此可采用以下方法进行处理：

用公认的元电荷数值 $e=1.602\times 10^{-19}C$ 去除实验中测得的油滴所带电荷量 q ，若实验是成功的，那么 q/e 将会非常接近某个整数值 n ，可以认为这个 n 值就是该油滴所带的元电荷(或电子)的数目， q/n 即为实验测得的元电荷数值。

需要注意的是，对同一油滴，必须耐心地进行多次测量(五次)，以避免自然涨落的影响。

四、操作要点

1. 仪器调整

(1) 水平调整

调整实验仪主机的调平螺钉旋钮(俯视时，顺时针平台降低，逆时针平台升高)，直到水准泡正好处于中心（注：严禁旋动水准泡上的旋钮）。将实验平台调平，使平衡电场方向与重力方向平行以免引起实验误差。极板平面是否水平决定了油滴在下落或提升过程中是否发生左右的漂移。

(2) 喷雾器调整

将少量钟表油缓慢地倒入喷雾器的储油腔内，使钟表油淹没提油管下方，油不要太多，以免实验过程中不慎将油倾倒至油滴盒内堵塞落油孔。将喷雾器竖起，用手挤压气囊，使得提油管内充满钟表油。

(3) 实验仪联机使用

(a) 打开实验仪电源及监视器电源。

(b) 按主机上任意键：监视器出现参数设置界面，首先，设置实验方法，然后根据该地的环境适当设置重力加速度、油密度、大气压强、油滴下落距离。“ \leftarrow ”表示左移键、“ \rightarrow ”表示为右移键、“+”表示数据设置键。

(c) 按确认键后出现实验界面：计时“开始/结束”键为结束、“0V/工作”键为 0V、“平衡/提升”键为“平衡”。

(4) CCD 成像系统调整

打开进油量开关，从喷雾口喷入油雾，此时监视器上应该出现大量运动油滴的像。若没有看到油滴的像，则需调整调焦旋钮或检查喷雾器是否有油雾喷出。

2. 挑选合适的实验油滴

若油滴过小，布朗运动影响明显，平衡电压不易调整，时间误差也会增加；若油滴过大，下落太快，时间相对误差增大，且油滴带多个电子的几率增加，合适的油滴最好带 10 个以下的电子。

操作方法：三个参数设置按键分别为：“结束”、“工作”、“平衡”状态，平衡电压调为约 150~250V。喷入油滴，调节调焦旋钮，使屏幕上显示大部分油滴，可见带电多的油滴迅速上升出视场，不带电的油滴下落出视场，约 10s 后油滴减少。选择那种上升缓慢的油滴作为暂时的目标油滴，切换“0V/工作”键，这时极板间的电压为 0V，在暂时的目标油滴中选择下落速度为 0.2~0.5 格/s 的作为最终的目标油滴，调节调焦旋钮使该油滴最小最亮。

3. 平衡电压的确认

将目标油滴聚焦到最小最亮后，仔细调整平衡时的“电压调节”使油滴平衡在某一格线上，等待一段时间（大约两分钟），观察油滴是否飘离格线。若油滴始终向同一方向飘离，则需重新调整平衡电压；若其基本稳定在格线或只在格线上下做轻微的布朗运动，则可以认为油滴达到了力学平衡，这时的电压就是平衡电压。

4. 控制油滴的运动

将油滴平衡在屏幕顶端的第一条格线上，将工作状态按键切换至“0V”，绿色指示灯点亮，此时上、下极板同时接地，电场力为零，油滴在重力、浮力及空气阻力的作用下作下落运动。油滴是先经一段变速运动，然后变为匀速运动，但变速运动的时间非常短（小于 0.01s，与计时器的精度相当），所以可以认为油滴是立即匀速下落的。当油滴下落到有 0 标记的格线时，立刻按下“计时”键，计时器开始记录油滴下落的时间；待油滴下落至有距离标志（1.6）的格线时，再次按下计时键，计时器停止计时，此时油滴停止下落。“0V/工作”按键自动切换至“工作”，“平衡/提升”按键处于“平衡”，可以通过“确认”键将此次测量数据记录到屏幕上。将“平衡/提升”按键切换至“提升”，这时极板电压在原平衡电压的基础上增加约 200V 的电压，油滴立即向上运动，待油滴提升到屏幕顶端时，切换至“平衡”，找平衡电压，进行一次测量。每颗油滴共测量 5 次。

五、注意事项

1. CCD 盒、紧定螺钉、摄像镜头的机械位置不能变更，否则会对像距及成像角度造成影响。
2. 注意调整进油量开关，应避免外界空气流动对油滴测量造成影响。
3. 仪器内有高压，避免用手接触电极。
4. 实验前须调节两个极板平行，来保证电场垂直、与重力平行；

5. 建议选择平衡电压在 150~250V 左右、下落 1.6mm 需要 16-40s 的油滴，这样的油滴带电量适中，适合实验测量；

实验中所用的有关参考数据

$$\text{油滴密度: } \rho = 981 \text{ kg}\cdot\text{m}^{-3}$$

$$\text{重力加速度: } g = 9.78 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}$$

$$\text{空气粘度系数: } \eta = 1.83 \times 10^{-5} \cdot \text{kg}\cdot\text{m}^{-1}\cdot\text{s}^{-1}$$

$$\text{油滴匀速下降距离: } l = 1.60 \times 10^{-3} \text{ m}$$

$$\text{修正常数: } b = 8.22 \times 10^{-3} \text{ m}\cdot\text{Pa}$$

$$\text{大气压强 (深圳): } P = 1.0098 \times 10^5 \text{ Pa}$$

$$\text{平行极板距离: } d = 5.00 \times 10^{-3} \text{ m}$$

六、报告要求

1. 自行设计表格，自变量为平衡电压 U_n 和下落时间 t ，因变待测量为被测油滴所带电荷量 q 。测量 3 个油滴，每个油滴测量 5 次。
2. 至少测量 3 颗油滴，记录每颗油滴的电荷量 q_i ，计算 $\frac{q_i}{e}$ ，对商四舍五入取整后得到每颗油滴所带电子个数 n_i ；再得到每次测量的基本电荷 e_i ，再求出 n 次测量的 \bar{e} ，与理论值比较求百分误差及不确定度。

七、讨论题

1. 当跟踪观察某一油滴时，原来清晰的像变模糊了，可能是什么原因造成的？
2. 由于油的挥发，油滴的质量会不断下降。当长时间跟踪测量同一个油滴时，由于油滴的挥发，会使哪些测量量发生变化。

附录 密立根油滴实验仪技术指标

实验仪由主机、CCD 成像系统、油滴盒、监视器和喷雾器等部件组成。综合的参数指标如下：

平行极板间距	5.00 mm±0.01 mm
平衡电压	0~420 V±1 V
提升电压	平衡电压+200~300 V±1 V
数字电压表	0~1999 V±1 V
数字计时器	0~99.99 s ±0.01 s
垂直视场	2 mm
格线分度值	0.2 mm/格
电视显微镜	总放大倍数 60（标准物镜）
电源	220V, 50Hz
CCD 传感器指标	
TV 制式	NTSC3.58
像素	32 万
分辨率	480 线以上
最低照度	F1.2/0.05LUX
视频输出	1.0V _{PP} ±10%（75 Ω）

(1) 由于油的密度远远大于空气的密度，即 $\rho_1 \gg \rho_2$ ，因此 ρ_2 相对于 ρ_1 来讲可忽略不计（当然也可代入计算）。

(2) 标准状况是指大气压强 $P=101325Pa$ ，温度 $T=20^\circ C$ ，相对湿度 $\phi=50\%$ 的空气状态。实际大气压强可由气压表读出，温度可由温度计读出。

(3) 油的密度随温度变化关系

$T(^{\circ}C)$	0	10	20	30	40
$\rho \text{ (kg/m}^3\text{)}$	991	986	981	976	971

(4) 一般来讲，流体粘度受压强影响不大，当气压从 $1.01 \times 10^5 Pa$ 增加到 $5.07 \times 10^6 Pa$ 时，空气的粘度只增加 10%，在工程应用中通常忽略压强对粘度的影响。温度对气体粘度有很强的影响。

气体粘度可用苏士兰公式来表示

$$\frac{\mu}{\mu_0} = \frac{\left(\frac{T}{T_0}\right)^{\frac{3}{2}} (T_0 + T')}{T + T'}$$

式中, μ_0 是绝对温度 T_0 的动力粘度, 通常取 $T_0=273\text{ K}$ 时的粘度, $\mu_0=1.71\times 10^{-5}\text{ kg}\cdot\text{m}^{-1}\cdot\text{s}^{-1}$;
常数 T' 通过数据拟合得出, $T'=110\text{ K}$ 。