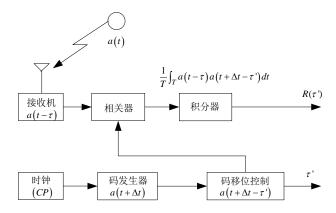
西安交通大学本科生课程考试试题标准答案与评分标准 (B卷)

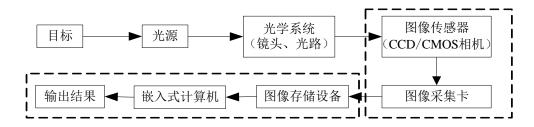
- 一、填空(每空1分,共30分)
 - 1. 等强度梁; 等截面梁; 圆柱式; 膜片式; 薄壁圆筒; 环式等, 任选 4 个
 - 2. 非线性; 非线性; 灵敏度;
 - 3. 系统; 随机; 粗大; 剔除含有粗大误差的数据;
 - 4. 在同一条光纤上完成多点测温或其它测量;
 - 5. 压电式传感器; 超声波传感器; SAW 传感器;
 - 6. 在一定温度下,混合气体中水蒸气分压向包型蒸气压的百分比;
 - 7. P码; C/A码; 2种; 北斗卫星导航系统;
 - 8. 非单值性误差 (粗大误差): 360°/2n:
 - 9. 中间温度定律: 0 摄氏度: 0 度恒温法、补偿导线法、电桥补偿法、计算机实时测量修正法:
 - 10. 物距; 物体尺寸;
- 二、简答题 (每题 6 分, 共 36 分)
- 1. **实现在一个周期内输出 4 个脉冲,提高位移分辨率的功能**;在相距 B/4 的位置放置两个光电传感器,再将这两个信号反相,共得到 4 个相位相差 90 度的信号;
- 2. GPS 卫星依据自己的时钟发出某一结构的测距码。该测距码经过时间 τ 的传播后到达接收机。接收机在自己的时钟控制下产生一组结构相同的测距码——复制码,并通过时延器使其延迟时间 τ ',将这两组测距码进行相关处理,并调整延迟时间 τ '使相关函数 $R(\tau)$ 取得最大值。相关函数取最大值时对应的延迟时间 τ '即为 GPS 卫星信号从卫星传播到接收机所用的时间。GPS 卫星信号是一种无线电信号,其传播速度等于光速 c,卫星至接收机的距离即为时间 τ '与 c 的乘积。 框图表示为:



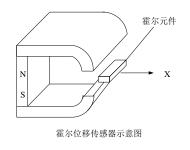
 $\tau' = \tau + \Delta t + nT$, $\rho = R + c\Delta t + n\lambda$

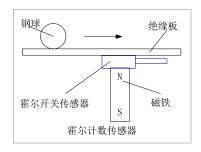
3. 机器视觉硬件系统包括光源、镜头、CCD、图像采集卡,以及计算机等环节。其中光源为视觉系统提供足够的照度,镜头将被测场景中的目标成像到视觉传感器(CCD)的靶面上,将其转变为电信号,图像采集卡将电信号转变为数字图像信息,即把每一点的亮度转变为灰度级数据,并存储为一幅或多幅图像;计算机实现图像存储、处理,并给出测量结果和输出控制信号。

其系统框图为:



4. 霍尔位移传感器示意图如下,输出电势-位移关系为: $U_H = k_H IB \frac{x_0 + \Delta x}{b}, k_H = \frac{R_H}{d}$; 计数传感器示意图如下,每当有一个钢球经过,传感器将输出一个脉冲。





- 5. 选 A, 中间导体定律; t_1 和 t_2 相等, 中间温度定律。
- 6. 可以采取自动指纹识别、人脸识别等, 开放性题目。

三、分析题(共14分)

答:①读取图像,②显示图像,③设置图像处理区域 rect,④区域图像二值化分割,⑤图像反色,⑥区域轮廓提取,⑦距离测量函数,⑧标示线段,⑨标示方形框,⑩显示字符串(各1分)

程序处理过程及完成的功能: 采集到的图像首先需要进行滤波和增强, 然后通过阈值分割将其转化为二值图像, 再进行边缘提取得到图像边缘, 最后通过 Hough 变换或者最小二乘方法拟合图像中的直线并计算直线间的距离。(4分)

四、计算题 (共20分)

1. 1) 5mV/µm; 2) 10mV/µm; (各5分)

2.
$$U_0 = \frac{U}{4} (1 + \mu) \frac{\Delta R}{R} = 7.71 \text{mV} \quad (10 \text{ }\%)$$