

声阻法换能器特性的研究*

李 明 軒

(中国科学院物理研究所)

一、引 言

利用声波可以检测材料内的“伤”。这种检测通常称为声学检测,声学检测可以分为传播检测和振动检测两类,传播检测是利用声波的传播特性,振动检测则是利用被检测材料的振动特性。声阻法是振动检测中的一种方法,它把反映材料振动特性的力阻抗转换为换能器的负载阻抗,而材料的力阻抗是和材料中某些类型“伤”有一定关系的。通过对换能器某些特性的测量来鉴别材料的力阻抗,可以实现检测的目的。点源激发被检测材料使作弯曲振动的声阻法,一般用来检查粘结质量,如薄蒙皮粘接和蜂窝粘接等质量。根据对换能器测量参量的不同,应用时可分为振幅法、相位法和频率法。

本文讨论的声阻法,是 Ю. В. Ланге 首先提出并进一步发展的^[1-30]。Ланге 最近对圆锥形辐射杆换能器应用部分的等效线路,进行了比较细致的理论分析^[11],导出了计算公式和传递模数的极值公式,研究了发射压电元件的背面负载质量和片数对辐射效率的影响;又对振幅法和相位法的检测灵敏度进行了分析^[12]。

由于可采用的换能器结构形式很多,比如我们曾采用过阶跃形辐射杆的结构,本文由全等效线路出发,导出了对各种形状辐射杆适用的一般公式,为研究如何提高换能器的灵敏度等特性提供了线索。以等截面辐射杆为例,对空载下接收电压的模数进行了理论与实验的比较,并计算了电压矢量图;对两种简单的粘接状态,也进行了理论和实验的比较。

二、基本方程

本声阻法采用双压电元件复合式换能器(如图1所示)。图中1为背复盖板或背复负载块,2与4各为压电元件,3为辐射盖板或辐射杆。它可以是等截面的直杆,或变截面的圆锥杆,或变截面阶跃杆等等;5为检测盖板或触头,和被检测材料作点接触。

主要由压电元件2组成的换能部分,随着外加电压 V_* ,通过触头5,对被检测材料激发弯曲振动,称为激振器。主要由压电元件4组成的换能部分,以触头5为阻抗转移器来测量被检测材料的检测阻抗,输出电信号 V_* ,称作检测器。这两个器件处在同一个结构内同时工作,又相互影响。可以说,弯曲振动声阻法换能器是由两个夹心式换能器联合组

* 1972年8月4日收到。

成的。

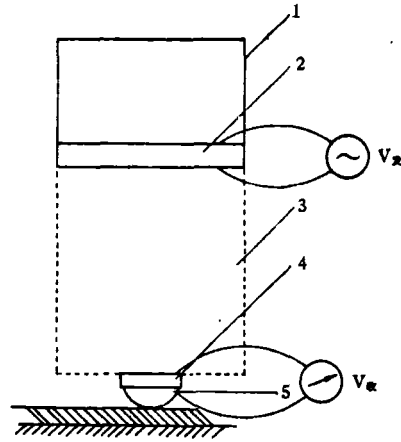


图 1 换能器结构示意图

图 1 所示的声阻法换能器, 它的通用全等效线路可用图 2 表示。

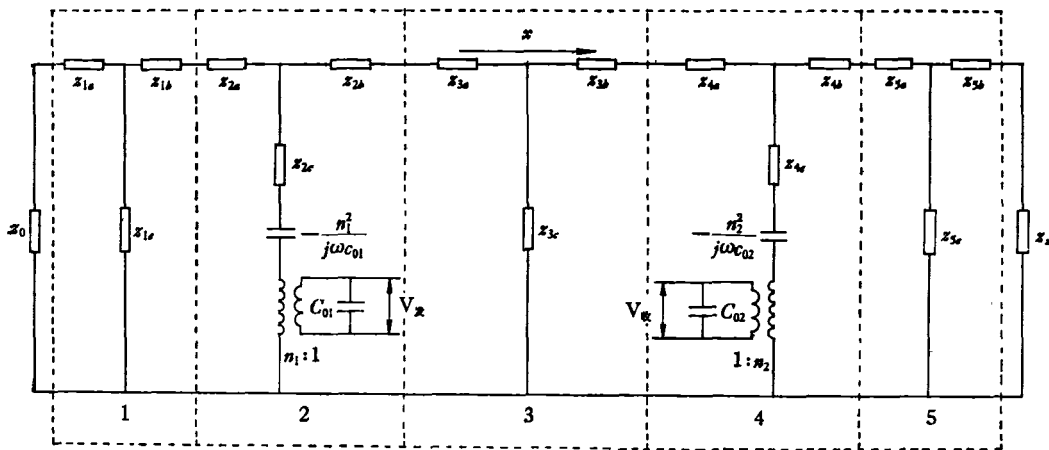


图 2 换能器全等效线路图

图中:

$$z_{1a} = z_{1b} = \rho_1 c_1 s_1 \operatorname{th} \left(\frac{k'_1 l_1}{2} \right), \quad z_{1c} = \frac{\rho_1 c_1 s_1}{\operatorname{sh} (k'_1 l_1)}, \quad (i = 1, 2, 4; \quad i \neq 3, 5) \quad (1)$$

关于 z_{3a} , z_{3b} , z_{3c} , 当辐射杆 3 为等截面时, 仍同式(1), 即

$$z_{3a} = z_{3b} = \rho_3 c_3 s_3 \operatorname{th} \left(\frac{k'_3 l_3}{2} \right), \quad z_{3c} = \frac{\rho_3 c_3 s_3}{\operatorname{sh} (k'_3 l_3)}.$$

但当辐射杆 3 为变截面时, 设其截面面积为 $s_3 = s(x)$, 则

$$z_{3a} = \rho_3 c_3 s_{3,1} \operatorname{cth} (k'_3 l_3) - j \frac{\rho_3 c_3 s_{3,1}}{k'_3} \left(\frac{1}{2s_{3,1}} \frac{\partial s_3}{\partial x} \Big|_{x=l_{3,0}} \right) - \frac{\rho_3 c_3 \sqrt{s_{3,1} s_{3,2}}}{\operatorname{sh} (k'_3 l_3)}, \quad (2.1)$$

$$z_{3b} = \rho_3 c_3 s_{3,2} \operatorname{cth}(k'_3 l_3) + j \frac{\rho_3 c_3 s_{3,2}}{k'_3} \left(\frac{1}{2s_{3,2}} \frac{\partial s_3}{\partial x} \Big|_{x=l_{3,3}} \right) - \frac{\rho_3 c_3 \sqrt{s_{3,1} s_{3,2}}}{\operatorname{sh}(k'_3 l_3)}, \quad (2.2)$$

$$z_{3c} = \frac{\rho_3 c_3 \sqrt{s_{3,1} s_{3,2}}}{\operatorname{sh}(k'_3 l_3)}. \quad (2.3)$$

式中

$$k_3'^2 = k_3''^2 - s_3^{-\frac{1}{2}} \left(\frac{d^2 s_3^{1/2}}{dx^2} \right), \quad l_{3,3} - l_{3,0} = l_3. \quad (3)$$

若辐射杆为圆锥形,则

$$s_3 = s_{3,1} \left(1 - \frac{x}{l_3} \right)^2. \quad (4)$$

若辐射杆为指数形,则

$$s_3 = s_{3,1} e^{-2\beta x}, \quad \beta = \frac{1}{e} \ln \sqrt{\frac{s_{3,1}}{s_{3,2}}}, \quad (5)$$

等等.

若辐射杆为阶跃形,则

$$z_{3a} = z_1 + \frac{z_3(z_2 + z_4)}{z_2 + z_3 + z_4 + z_6}, \quad (6.1)$$

$$z_{3b} = z_5 + \frac{z_6(z_2 + z_4)}{z_2 + z_3 + z_4 + z_6}, \quad (6.2)$$

$$z_{3c} = \frac{z_1 z_6}{z_2 + z_3 + z_4 + z_6}. \quad (6.3)$$

其中

$$z_1 = z_2 = \rho_3 c_3 s_{3,1} \operatorname{th} \left(\frac{k_3'' l_{3,1}}{2} \right), \quad z_3 = \frac{\rho_3 c_3 s_{3,1}}{\operatorname{sh}(k_3'' l_{3,1})}.$$

$$z_4 = z_5 = \rho_3 c_3 s_{3,2} \operatorname{th} \left(\frac{k_3'' l_{3,2}}{2} \right), \quad z_6 = \frac{\rho_3 c_3 s_{3,2}}{\operatorname{sh}(k_3'' l_{3,2})}.$$

式中 $l_{3,1}, l_{3,2}$ 分别是截面面积各为 $s_{3,1}, s_{3,2}$ 的部分杆长.

由于各个部件的阻尼效应,上述各个 k'' 均为复数.

$$k'' = jk + K = k \left(j + \frac{1}{2Q} \right). \quad (7)$$

关于 z_{3a}, z_{3b}, z_{3c} , 由于实际设计中,做得非常薄,即 $l, \ll \lambda$, 于是

$$z_{3a} = z_{3b} \simeq j\omega \frac{m_s}{2}, \quad z_{3c} \simeq \infty.$$

图 2 中, z_0 是背复负载块 1 的负载阻抗, z_x 是被检测材料的检测阻抗. 一般情况下负载块 1 的负载是空气,所以 $z_0 = 0$, 至于 z_x 下面将略有讨论.

现在从图 2 的全等效电路来求 $V_{\text{检}}$ 的解. 将等效线路图 2 中的某些元件合并,令

$$\left. \begin{aligned} z_1 &= z_{2c} + j \frac{n_1^2}{\omega C_{01}}, & z_2 &= z_{2a} + z_{1a} + \frac{z_{1b} z_{1c}}{z_{1b} + z_{1c}} = z_{2a} + \rho_1 c_1 s_1 \operatorname{th}(k_1'' l_1), \\ z_3 &= z_{2b} + z_{3c}, & z_4 &= z_{3c}, & z_5 &= z_{3b} + z_{4a}, \\ z_6 &= z_{4c} + \left(j \frac{n_2^2}{\omega C_{02}} - j \frac{n_2^2}{\omega C_{02}} \right) = z_{4c}, & z_7 &= z_{4b} + z_{5a} + z_{5b} + z_{5c}. \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

则从图 2 可得出合并后的等效线路图 3。从图 3 得出方程组:

$$\left. \begin{aligned} n_1 V_{\#} + z_1 \dot{\xi}_1 &= z_2 \dot{\xi}_2, & \dot{\xi}_1 &= \dot{\xi}_2 + \dot{\xi}_3, \\ z_2 \dot{\xi}_2 &= z_3 \dot{\xi}_3 + z_4 \dot{\xi}_4, & \dot{\xi}_3 &= \dot{\xi}_4 + \dot{\xi}_5, \\ z_4 \dot{\xi}_4 &= z_5 \dot{\xi}_5 + z_6 \dot{\xi}_6, & \dot{\xi}_5 &= \dot{\xi}_6 + \dot{\xi}_7, \\ z_6 \dot{\xi}_6 &= z_7 \dot{\xi}_7, & V_{\#} &= \frac{n_2}{j\omega C_{02}} \dot{\xi}_6. \end{aligned} \right\} \quad (9)$$

式中 $\dot{\xi}_i (i = 1, \dots, 7)$ 是图 3 中的一些支路电流。

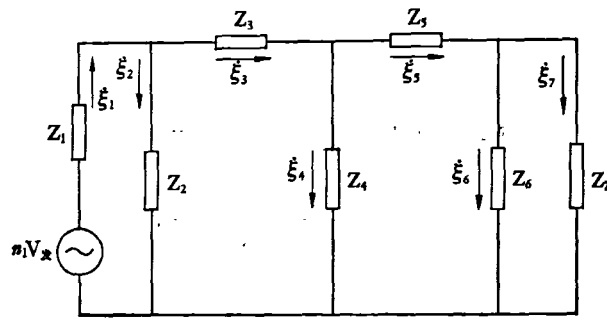


图 3 合并后的等效线路图

解方程组得

$$\dot{\xi}_6 = \frac{n_1 V_{\#}}{a_3 z_2 - (a_1 + a_2 + a_3) z_1}, \quad (10)$$

$$V_{\#} = \frac{n_1 n_2 V_{\#}}{j\omega C_{02} [a_3 z_2 - (a_1 + a_2 + a_3) z_1]}. \quad (11)$$

式中

$$a_1 = 1 + \frac{z_6}{z_7}, \quad a_2 = \frac{a_1 z_4 + z_6}{a_4}, \quad a_3 = \frac{(a_1 + a_2) z_3 + a_2 z_4}{z_2}.$$

公式(11)给出的换能器输出电压 $V_{\#}$ 为复数,可写作

$$V_{\#} = V_1 + jV_2 = |V| e^{j\varphi}. \quad (12)$$

式中

$$|V| = \sqrt{V_1^2 + V_2^2}, \quad \varphi = \operatorname{tg}^{-1} \frac{V_2}{V_1}.$$

当忽略整个换能器的损耗时,则 $V_2 = 0$, 而 $V_{\#} = V_1$ 变为实数。相角 φ 取 0° 或 180° 值。

三、空载特性

根据上述基本方程(11),先分析最简单的情况,即当 $z_x = 0$, 换能器空载的情况。这里选取一个实例,对公式(11)进行数字计算,然后与实验比较。在计算和实验中,换能器选取半径为 5 毫米、长为 20 毫米的钢柱为背复负载块,半径为 5 毫米、长为 100 毫米的有机玻璃杆为辐射杆,半径为 5 毫米、厚度分别为 2 毫米与 1 毫米的 PZT-5 圆片作为辐射与接收压电元件,曲率半径为 10 毫米、底半径为 5 毫米的钢球片为触头。

由于在整个换能器结构中,估计有机玻璃损耗是主要的,而这个杆的损耗又只在系统谐振附近才有较大的影响。所以,当远离系统谐振时,计算中将忽略全部损耗;当在系统谐振附近时,则只考虑辐射杆的损耗。这样得到公式(11)中各个 z 分别为:

在整个频段,

$$\left. \begin{aligned} z_1 &= j\omega \frac{m_2}{2} + \frac{1}{j\omega c_{02}} - \frac{n_1^2}{j\omega c_{01}}, & z_2 &= j\omega \frac{m_2}{2} + j\rho_1 c_{1s} \operatorname{tg}(k_1 l_1), \\ z_6 &= j\omega \frac{m_4}{2} + \frac{1}{j\omega c_4}, & z_7 &= j\omega \left(\frac{m_4}{2} + m_5 \right). \end{aligned} \right\} \quad (13)$$

远离谐振时,

$$\left. \begin{aligned} z_3 &= j\omega \frac{m_2}{2} + j\rho_3 c_{3s} \operatorname{tg}\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right), & z_4 &= \frac{\rho_3 c_{3s}}{j \sin(k_3 l_3)}, \\ z_5 &= j\omega \frac{m_4}{2} + j\rho_3 c_{3s} \operatorname{tg}\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right). \end{aligned} \right\} \quad (14)$$

在谐振附近,

$$\left. \begin{aligned} z_3 &= j\omega \frac{m_2}{2} + j\rho_3 c_{3s} \operatorname{tg}\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right) + \frac{\rho_3 c_{3s} k_3 l_3}{4Q \cos^2\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right)}, \\ z_4 &= \frac{\rho_3 c_{3s}}{j \sin(k_3 l_3)} + \frac{\rho_3 c_{3s} k_3 l_3 \cos(k_3 l_3)}{2Q \sin^2(k_3 l_3)}, \\ z_5 &= j\omega \frac{m_4}{2} + j\rho_3 c_{3s} \operatorname{tg}\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right) + \frac{\rho_3 c_{3s} k_3 l_3}{4Q \cos^2\left(\frac{k_3 l_3}{2}\right)}. \end{aligned} \right\} \quad (15)$$

取有机玻璃的 $Q = 20$, $V_{\star} = 34$ 伏,代入公式(11),得到接收电压的实数部分随频率变化,如图 4 所示。其虚数部分的频率特性如图 5 所示。电压的矢量图如图 6 所示,电压模数的频率特性如图 7 所示。实验测出了不同频率的电压模数,结果表示在图 7 中。实验结果与理论计算(其 Q 值是估计的)比较接近。为了对照,在图 8 中给出完全忽略损耗时的理论曲线。从图中可以看出相位在 0° 与 180° 之间的跃变。

资料 [13] 曾给出两个与耦合元件串联相接的耦合电路(如图 9 所示)。 z_{E11} 和 z_{E22} 的谐振频率分别为 ω_{01} , ω_{02} , z_{E12} 为无损耗的电感或电容耦合元件。当 $\omega_{01} = \omega_{02}$ 时可得到在谐振附近 i_2/e_1 随频率变化的轨迹,如图 10(a) 所示, $|i_2/e_1|$ 随频率变化的曲线如图 10(b) 所示。本文中的图 3,通过网络变换也可以变作如图 9 的形式,其中相应的 $\omega_{01} \approx \omega_{02}$, 且

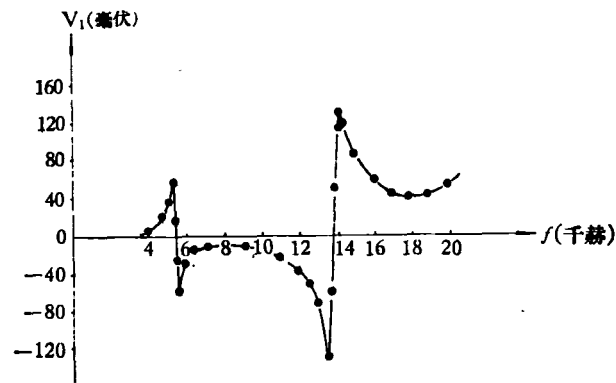


图 4 电压实部频率特性曲线

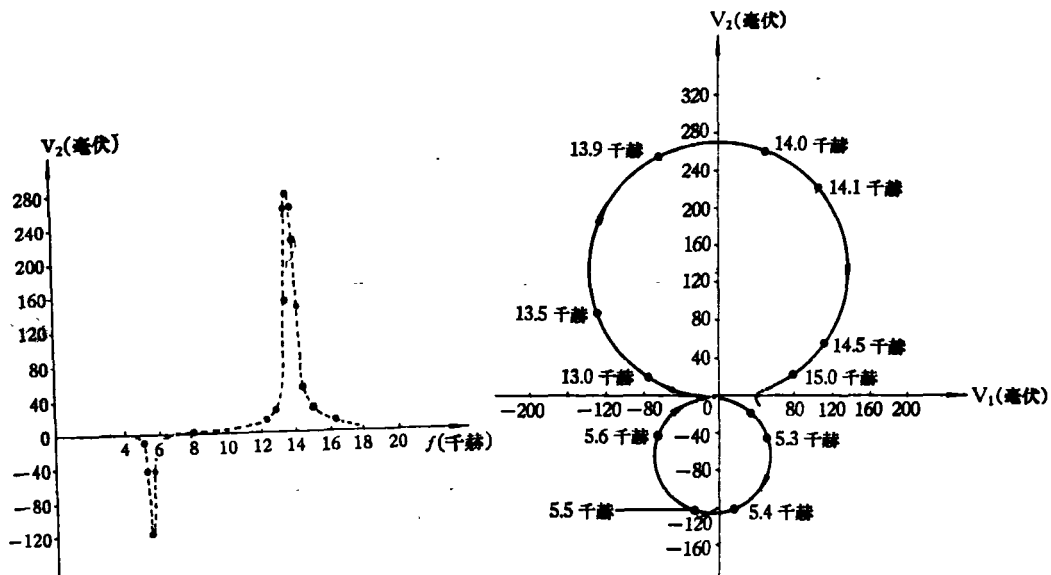


图 5 电压虚部频率特性曲线

图 6 电压矢量图

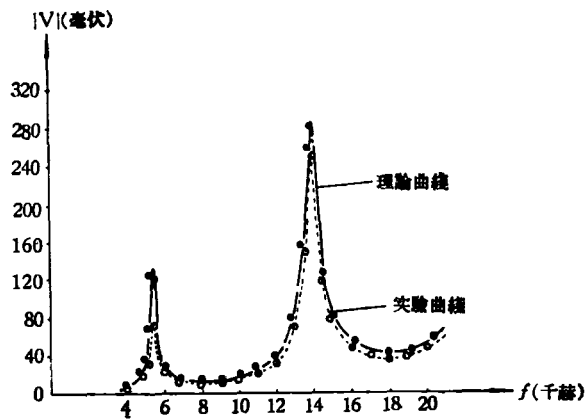


图 7 电压模数与实验频率特性曲线

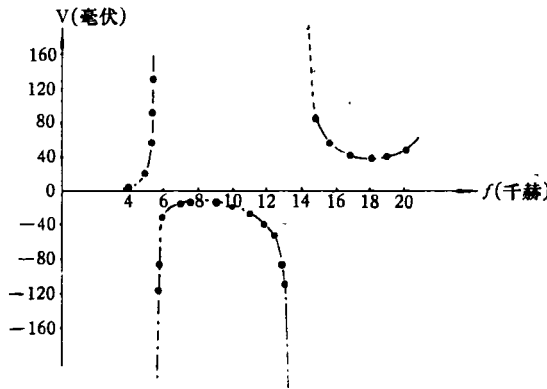


图 8 忽略损耗电压频率特性曲线

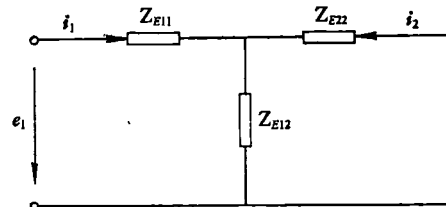
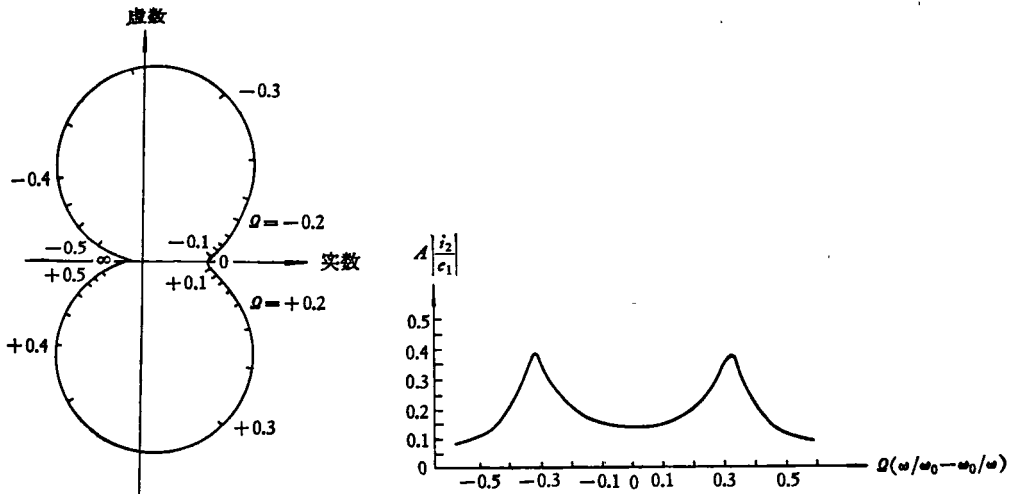


图 9 具有串联相接耦合元件的二个耦合电路图



(a) i_2/e_1 随频率变化的轨迹;

(b) $|i_2/e_1|$ 随频率变化特性曲线.

图 10 i_2/e_1 与 $|i_2/e_1|$ 的频率特性

z_{E12} 中有损耗。这样似乎可以定性地理解图 6 和图 7 中曲线的形状。

四、负载特性

现在讨论换能器承受负载 (即当 $z_x \neq 0$) 的情况。这里只选取最简单的特例, 即选取两个不同粘接状态的振动阻抗作为换能器的负载如图 11 所示。

图中(a)表示厚度 $h = 1$ 毫米的钢板与钢块粘接好的状态, 在忽略粘接层影响时, 实际上是触头直接和钢块接触。图(b)表示与图(a)相同的粘结层, 但在粘接界面有直径 $\phi = 10$ 毫米、厚度 $\tau = 1$ 微米的空气夹层, 这是一种简单的脱粘状态。在任一种状态, 检测阻抗 z_x 是由粘接后的钢块或钢板的振动阻抗与接触柔顺性阻抗两部分组成^[9]。阻抗的等效线路如图 12 所示。

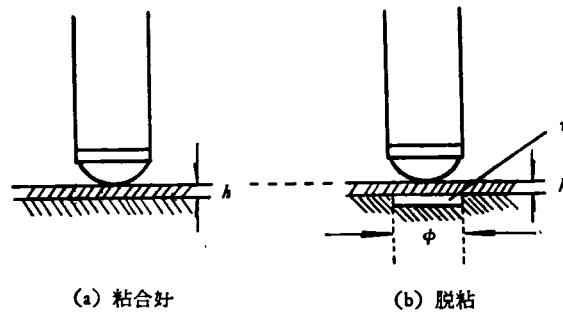


图11 粘接状态示意图

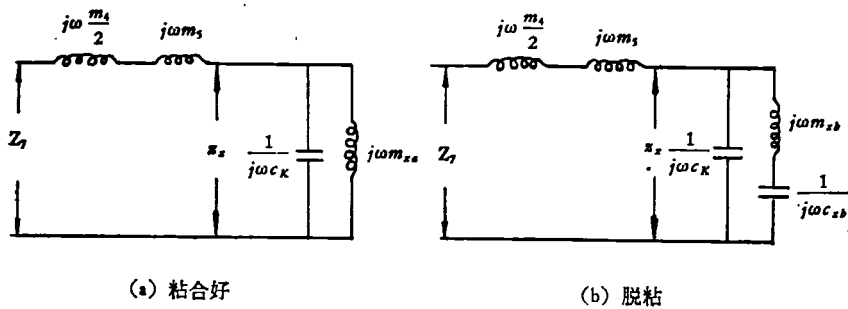


图12 检测阻抗等效线路图

图中 m_{xa} 为钢块加钢板的质量, 实验中为 1.00 千克. C_k 为接触柔顺性, 且^[10]

$$C_k = \frac{2}{3} \left\{ \left[\frac{3}{4} \left(\frac{1-\sigma_1^2}{E_1} + \frac{1-\sigma_2^2}{E_2} \right) \right]^2 \frac{R_1 + R_2}{R_1 R_2} \right\}^{1/3} F_0^{-1/3}. \quad (16)$$

式中 E_1 为被检测材料的动态杨氏模量, E_2 为触头的静态杨氏模量, σ_1, σ_2 为被检测材料和触头的泊松比, R_1, R_2 为被检材料和触头的曲率半径, 中心在物体内部时取正, 中心在物体外部时取负, F_0 为检测中换能器作用于被检测材料的垂直静压力. 这里取 $\sigma_1 = \sigma_2 = 0.28$, $E_1 = 22.06 \times 10^{10}$ 牛顿/米², $E_2 = 21.00 \times 10^{10}$ 牛顿/米², $R_2 = \infty$, $R_1 = 10$ 毫米, $F_0 = 3$ 牛顿即 305.9 克重 (一般在 300 到 1000 克重之间). 由公式 (16) 得到 $C_k = 7.21 \times 10^{-8}$ 米/牛顿.

图中 m_{xb} 为脱粘“伤”区域钢板的等效质量, c_{xb} 为脱粘“伤”区域钢板的等效柔顺性, 且^[9]

$$m_{xb} = \frac{7\rho\pi h R^2}{54}, \quad (17.1)$$

$$c_{xb} = \frac{48\tau(1-\sigma^2)R^2}{\pi[64\tau E h^3 + 3\rho_0 c_0^2 R^4(1-\sigma^2)]}. \quad (17.2)$$

式中 ρ, ρ_0 分别为钢板和“伤”内空气的密度, R 为“伤”半径, h 为钢板厚度, τ 为“伤”空气层厚度, E 为钢板杨氏模量, σ 为钢板泊松比, c_0 为“伤”内空气声速. 这里取 $\rho = 7.8 \times 10^3$ 千克/米³, $\rho_0 = 1.293$ 千克/米³, $c_0 = 3.30 \times 10^2$ 米/秒, $\tau = 1 \times 10^{-6}$ 米, $E = 21.00 \times 10^{10}$ 牛顿/米², $h = 1 \times 10^{-3}$ 米, $R = 5 \times 10^{-3}$ 米, $\sigma = 0.28$. 由公式 (17) 得到 $m_{xb} = 8.25 \times 10^{-4}$ 千克, $c_{xb} = 2.618 \times 10^{-8}$ 米/牛顿.

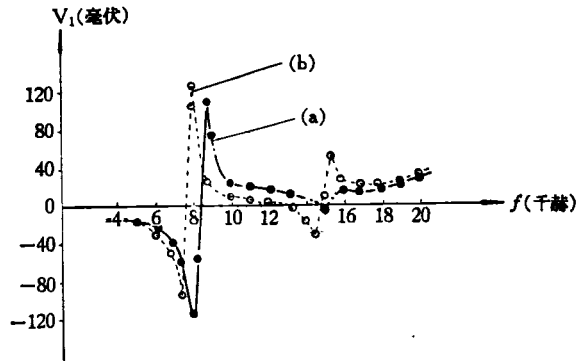


图 13 电压实部频率特性曲线

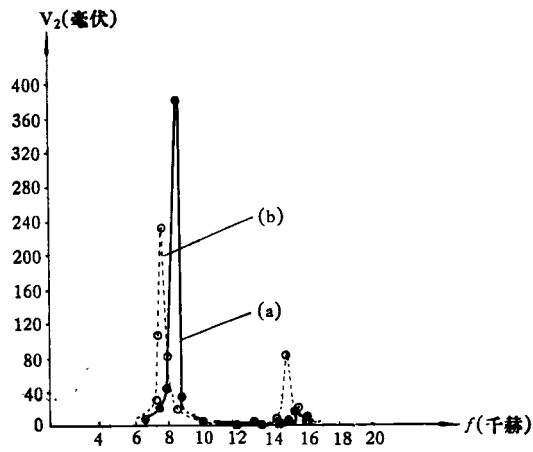


图 14 电压虚部频率特性曲线

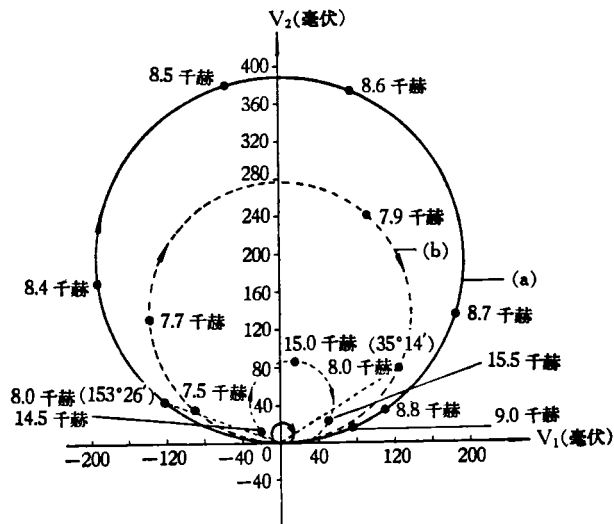


图 15 电压矢量图

取上述 α_r 值, 忽略其他损耗, 而在谐振附近考虑了辐射杆的损耗, 并取 $Q=20$, $V_{*}=34$ 伏。代入公式(11), 得到电压的实数分量随频率变化曲线(如图 13 所示)、虚数分量随频率变化曲线(如图 14 所示)、电压矢量图(如图 15 所示)、电压模数随频率变化曲线以及与实验的比较(如图 16 所示)。由图 15 看出, 如果取 8 千赫工作, 粘合好时电压相位为 $153^{\circ}26'$, 脱粘时电压相位为 $35^{\circ}14'$ 。它们的相角差为 $118^{\circ}12'$ 。在这个特例中, 相位法检测可以得到较高灵敏度。同时可以看出, 只有在系统谐振附近才能得到相位检测的高灵敏度。由图 16 看出, 若取 8.5 千赫工作, 粘合好时电压模数为 389 毫伏, 脱粘时电压模数为 60 毫伏, 可以得到较高的振幅法检测灵敏度。理论曲线与实验曲线有一定的偏差, 看来从理论方面和从实验方面都尚待更细致地探讨。

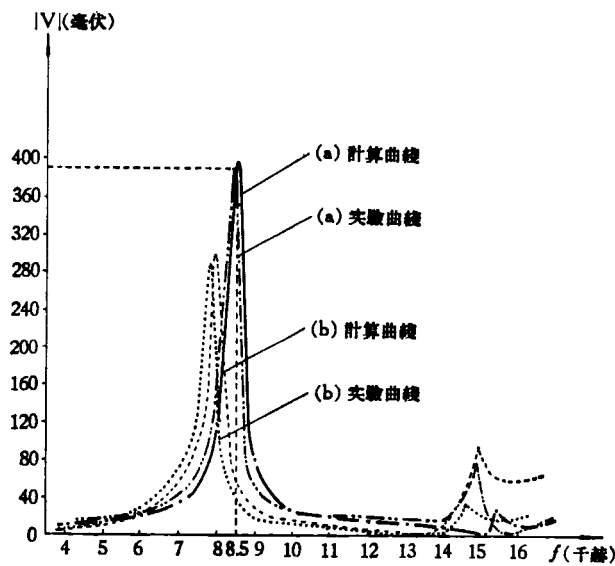


图 16 计算曲线与实验曲线比较

本工作得到应崇福同志的指导以及汪承浩、刘献铎、李丽岩等同志的帮助, 一并致谢。

参 考 资 料

- [1] Ю. В. Ланге, *Заводская лаборатория*, 7 (1959), 833.
- [2] Ю. В. Ланге, *Заводская лаборатория*, 7 (1960), 842.
- [3] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 1 (1965) 44.
- [4] Ю. В. Ланге, *Новые машины и приборы для испытания металлов сборник статей металлургиядат*, (1963), 94.
- [5] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 3 (1969), 1.
- [6] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 5 (1971), 96.
- [7] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 3 (1971), 62.
- [8] Ю. В. Ланге и С. М. Шварцман, *Деректоскопия*, 4 (1970), 53.
- [9] Ю. В. Ланге и Э. И. Манаева, *Деректоскопия*, 1 (1971), 42.
- [10] Ю. В. Ланге и И. И. Теумин, *Деректоскопия*, 2 (1971), 49.
- [11] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 1 (1972), 10.
- [12] Ю. В. Ланге, *Деректоскопия*, 1 (1972), 57.
- [13] Ф. А. 费歇尔, *电声学基础*第一章 7, 13.