

交流電路與阻抗電橋

一、目的：

熟悉電路基本元件的特性並學習阻抗電橋的測量方法。

二、原理

(一)交流訊號：

一般所謂交流電是指交變電壓(alternating voltage)或交變電流(alternating current)。他們幾乎都可以用正(餘)弦函數表示，或者被寫成數個正(餘)弦函數之和。一個信號通常包含了直流和交流的成份(圖 1)，習慣上用小寫字母表示變動的量，對應的大寫字母則表示直流、平均值、極大值或均方根值。如交變電壓為：

$$Y(t)=V_m\sin\omega t \quad (1)$$

式中 V_m 表示振幅， ω 為角頻率。正弦波的頻率 $f=\omega/2\pi$ ，週期 $T=2\pi/\omega$ ，由於此種週期函數的平均值為零，通常以均方根值(root-mean-square value，簡稱 rms value) 表示其有效值。波函數 $y(t)$ 的均方根值定義為：

$$Y_{rms} \equiv \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T y^2(t) dt} \quad (2)$$

以(1)式的波形為例

$$Y_{rms} = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T V_m^2 \sin^2 \omega t dt} = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \quad (3)$$

因此

$$V_m = \sqrt{2}V_{rms} \quad (4)$$

一般電表測量交流電壓時均已將電路設計成測量其 rms 值。若要測量振幅，則需使用示波器直接觀察波形。(文獻 1)

(二)電阻：

歐姆定律說明了一個電路元件兩端的電壓 v 和這元件內的電流 i 成正比。通常定義 v/i 的比值為電阻(resistance)，亦即歐姆定律為 $v/i=R=常數$ 。這個具有電阻的電路元件稱為電阻器(resistor)，電路中的代表符

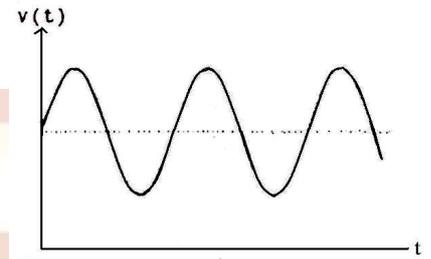


圖 1 含有直流成份與交流成份的信號。

號為"R"。如果電壓 v 的單位用伏特，電流 i 用安培，則電阻的單位為歐姆(ohm，簡寫為 Ω)。如果一個元件不滿足歐姆定律，則稱之為非線性(或非歐姆式)的元件(文獻 1)。電阻的倒數稱為電導(conductance) Y ，單位為 Ω^{-1} (或寫成)。

(三)電容及其電抗(reactance)：

電容器(capacitor) C 是儲存電荷 q 的一種元件，通常事由兩個導體，中間以絕緣介質分隔而成，兩導體分別帶電量及 $+q, -q$ ， q 的大小與所加電壓 V 成正比，即 $q=CV$ ，我們定義這個比例係數 C 為電容(capacitance)。電容器的代表符號為" C "，MKS 制單位為法拉(farad)，簡寫成 F，常用的較小單位有微法拉(μF)，奈法拉(nF)及皮法拉(pF)(請參考文獻 4)

假設加在電容器 C 上的電壓為 $v_C(t)=V_m \cos \omega t$ ，則

$$\begin{aligned} i_C(t) &= \frac{dq(t)}{dt} = C \frac{dv_C(t)}{dt} = -\omega C V_m \sin \omega t \\ &= \frac{V_m}{\omega C} \cos \left(\omega t + \frac{\pi}{2} \right) \end{aligned}$$

因此電容可看成具有電阻值 $1/\omega C$ ，不過電流比電壓領先 90° (即 $1/4$ 週期)。 $1/\omega C$ 稱為電容性電抗(capacitive reactance)，簡稱為容抗，以 X_C 表示，其大小和 ω 成反比。當電壓為直流時， $\omega \rightarrow 0$ ， $X_C \rightarrow \infty$ ；頻率極高時 $\omega \rightarrow \infty$ ， $X_C \rightarrow 0$ 。

為了計算方便，我們給 $v_C(t)$ 和 $i_C(t)$ 加上虛數部份，使它們變成複數平面上的相量(phasor) V_C 和 I_C 。

$$V_C = V_m e^{j\omega t} \quad (5)$$

$$I_C = \frac{V_m}{\omega C} e^{j(\omega t + \pi/2)} \quad (6)$$

這裡用 j 表示虛數 $\sqrt{-1}$ ，以避免和電流 i 混淆。

圖 2 繪示了 V_C 與 I_C 的關係。(a)圖表示電阻器上 I_R 與 V_R 同相位，(b)圖表示電容器上的 V_C 相量的大小為 V_m ，以角頻率循逆時針方向旋轉，其實數分量等於 $v_C(t)$ 。 I_C 相量的大小為 $V_m/\omega C$ ，也是以角頻率旋轉，不過比 V_C

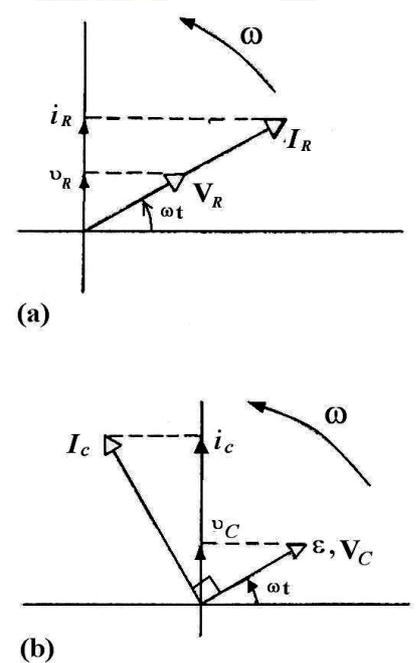


圖 2(a)電阻器的電流與電壓同相位。
(b)電容器的電流與電壓超前 90° 相位。

領先 90° ，其實數分量等於 $i(t)$ 。

由(5)、(6)兩式，我們可以得到

$$I_C = \frac{V_m}{\frac{1}{\omega C}} e^{j(\omega t + \pi/2)} = \frac{V}{\frac{1}{\omega C}} e^{j(\pi/2)} = \frac{V}{j\omega C} V_C$$

因此

$$V_C = \frac{1}{j\omega C} I_C$$

上次可以看成電容器具有等效電阻值 $1/j\omega C$ ，以 X_C 表之，亦即

$$X_C \equiv \frac{1}{j\omega C} = -jX_C$$

所以

$$V_C = X_C I_C$$

在作電路分析的運算時，可以採用複數運算，最後結果再取實數部份即可。

(四)電感及其電抗：

電流通過線圈時所造成的磁通量和電流的大小成正比，此比例常數 L 為稱為自感(Self-inductance)，一般簡稱為電感，在線路中的代表符號為 "L"。它的 MKS 制單位為亨利(henry)，簡寫為 H，一般較常用的單位有 mH、 μ H、nH 等(請參考文獻 5)

假設流經電感的電流為 $i_L(t) = I_m \cos \omega t$ ，則磁通量 $\Phi = L i_L(t) = L I_m \cos \omega t$ ，由法拉第定律知：

$$\begin{aligned} v_L(t) &= \frac{d\phi}{dt} = -\omega L I_m \sin \omega t \\ &= \omega L I_m \cos \left(\omega t + \frac{\pi}{2} \right) \end{aligned} \quad (7)$$

因此電感可以看成具有電阻 ωL ，但是電流比電壓落後 90° (即四分之一週期)。這個電阻稱為電感性電抗 (inductive reactance)，簡稱為感抗，以 X_L 表示之，其大小與角頻率 ω 成正比。當 $\omega \rightarrow 0$ 時， $X_L \rightarrow \infty$ ；當 $\omega \rightarrow \infty$ 時， $X_L \rightarrow 0$ 。

對電感也同樣可以引進相量的觀念，將 $v(t)$ ， $i(t)$ 加上虛數部份，使他們成為相量 V_L ， I_L 。

$$V_L = \omega L I_m e^{j(\omega t + (\pi/2))} \quad (8)$$

$$I_L = I_m e^{j\omega t} \quad (9)$$

由(8)、(9)式，可以得到

$$\begin{aligned} V_L &= \omega L I_m e^{j\omega t} e^{j(\pi/2)} \\ &= \omega L I_L e^{j(\pi/2)} \\ &= j\omega L I_L \end{aligned} \quad (10)$$

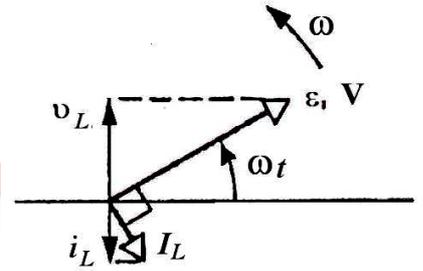


圖3 電感器的電流與電壓超前 90° 相位。

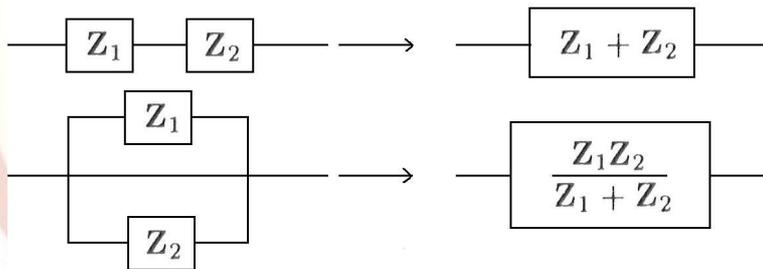
(10)式可以看成電感具有電阻 $j\omega L$ ，以 X_L 表示之，所以 $V_L = X_L I_L$ 。圖3表示了電感器上V和I的關係。

(五) 阻抗的合成：

前面曾談到電阻R，容抗 X_C 和感抗 X_L (後兩者合稱為電抗)，如果一個元件同時含有電阻和電抗，則稱為它具有阻抗(impedance)，以複數Z表示之，它的絕對值以Z表示。由於 $V_C = I_C X_C$ 或 $V_L = I_L X_L$ 或 $V_R = I R_R$ ，因此，可以寫成一般式來表示：

$$V = I Z \quad (11)$$

其中Z為電阻R與電抗 X_C 、 X_L 的線性組合。由於(11)式與歐姆定律相同，以電阻的串連和並聯計算公式，可以應用到阻抗的串聯、並聯上。



同學可以自行練習計算兩個電容(或電感)串聯或並聯時的等效阻抗值，並與你以前學過的方法作比較。

(六) 阻抗電橋：

利用滑線電橋和幾個標準阻抗，接成簡單的阻抗電橋，可以測量未知阻抗的數值。

圖4中的AB是一條均勻的電阻線，以信號產生器^{#1}供給交流電壓。在AC間接上標準阻抗 Z_s ，在BC間接上待測阻抗 Z_x 。在CD之間接一耳機。

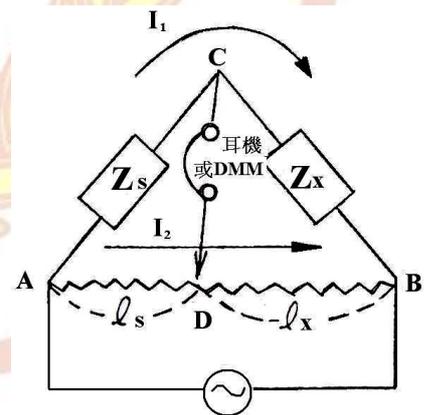


圖4 用滑線電橋測量未知阻抗的數值。

^{#1} 阻抗電橋的工作頻率通常採用 1kHz 或 10kHz。或頻率可調者。

慢慢移動滑動點 D，如果耳機聽不到聲音就表示 CD 間幾乎沒有電流流過。若要更準確，可以利用 DMM 尋找 V_{CD} 等於零的點(實際上因為 DMM 本身的問題，零點須作修正)，然後量出 AD 的長度 l_s 和 BD 的長度 l_x 。

由於這時 V_{CD} 為零，表示 C 和 D 的電位相等，CD 間沒有電流流過，因此可以假設有一電流 I_1 流經 $A \rightarrow C \rightarrow B$ ；另一電流流經 $A \rightarrow D \rightarrow B$ 。又因 C 和 D 的電位相等所以 $V_{AC}=V_{AD}$ ， $V_{BC}=V_{BD}$ 。而 $V_{AC}=I_1 Z_s$ ， $V_{AC}=I_1 Z_x$ ，假設電組線每單位長度的電阻為 r ，則 $V_{AD}=r l_s I_2$ ， $V_{BD}=r l_x I_2$ 故得到

$$I_1 Z_s = r l_s I_2$$

和

$$I_1 Z_x = r l_x I_2$$

兩式相除消去 I_1 和 I_2 ，得到

$$Z_x = \frac{l_x}{l_s} Z_s \quad (12)$$

若所測量者為電阻器，則 $Z_x = R_x$ ， $Z_s = R_s$ ，則

$$R_x = \frac{l_x}{l_s} R_s$$

若所測量者為電感器， $Z_x = j\omega L_x$ ， $Z_s = j\omega L_s$ 則

$$L_x = \frac{l_x}{l_s} L_s$$

若所測量者為電容器， $Z_x = 1/j\omega C_x$ ， $Z_s = 1/j\omega C_s$ 則

$$C_x = \frac{l_x}{l_s} C_s$$

三、儀器與配件：

示波器、波形產生器、滑線電橋、燈泡、標準電阻、標準電容、標準電感、未知電阻、未知電容、未知電感、振盪器、耳機、DMM、 $0.01 \mu F$ 電容一個、 $20mH$ 電感一個。

四、步驟：

(一)電抗元件上的電流和電壓的相位關係：

- 1.接好圖 5 的電路，用示波器測量電容器的電壓 $v_C(t)$ 與輸入電壓 $v_i(t)$ 的相位關係。再利用圖 6 測量 $v_R(t)$ 與 $v_i(t)$ 的

相位關係。驗證電流領先電壓 90° 的關係。

- 將電容改為電感(20mH)，重複前一步驟，驗證電流比電壓落後 90° 的關係。

(二) 歐姆定律：

- 接好圖 7 的電路，在頻率 3kHz 到 7kHz 的範圍內每隔 500Hz，使用 DMM 測 V_R 、 V_C 與 V_L ，其振幅滿足

$V_i = V_R + V_C + V_L$ 嗎? 那麼, $V_i^2 = V_R^2 + (V_C - V_L)^2$ 嗎? 為什麼#2?

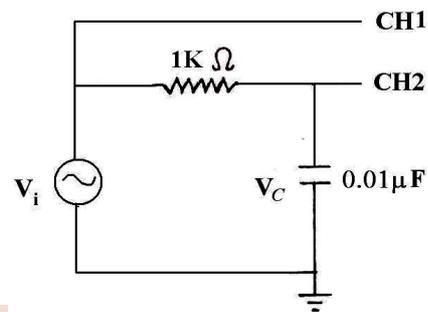


圖 5

#2 參看 RLC 電路原理部份

(三) 阻抗電橋：

- 以滑線電橋，振盪器，標準電阻，標準電容或標準電感，接成阻抗電橋，如圖 8 所示。
- 將振盪器的輸出頻率調到 3kHz 附近(因為耳朵對這頻率較敏感)。
- 將標準阻抗與待測阻抗分別放在 Z_s 與 Z_x 的位置，依照原理中的方法改變 D 點位置，直到聽不見聲音。由公式 (13) 決定待測電阻，電容、電感的值，重複數次，求其平均值及標準差。
- 利用數位阻抗表測量待測電阻，電容與電感的值。將此結果與前一步驟的結果做比較。

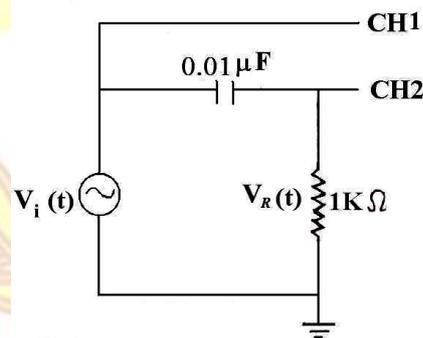


圖 6

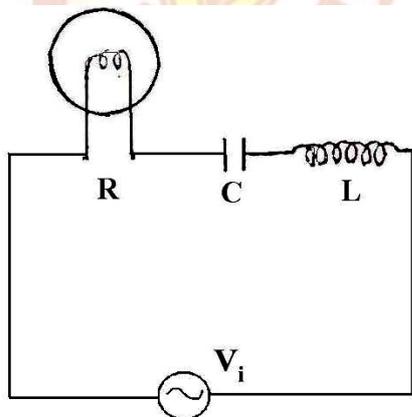


圖 7

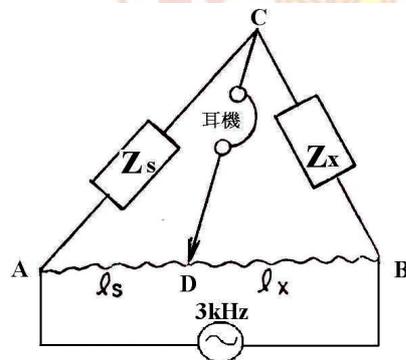


圖 8

五、問題：

(一)一般電容的金屬板上有電阻，內部介電質也會消耗能量^{#3}，可是為在理想的電容上串聯一個電阻，因此實際的電容電橋如圖 9 所示。試證明：在 C、D 點等電位時， $R_x=(R_1/R_2)R_s$ ， $C_x=(R_2/R_1)C_s$ 。

(二)因為標準電感的製造困難，故常改用馬克斯威爾(Maxwell)電橋代替電感電橋，如圖 10 所示。試證：在 C、D 點等電位時， $L_x=R_1R_2C_s$ ， $R_x=R_1R_2/R_s$ 。 $Q \equiv \omega L_x/R_x = \omega C_s R_s$ 稱為品質因子(文獻 6)。

(三)你能否想出其他測量阻抗的方法？比較起來電橋有何優點？

六、參考文獻：

1. 謝芳生譯：微電子學(Microelectronics)，東華書局，上冊附錄 C-1，p.450-451。
2. D. Halliday & R. Resnick：Fundamentals of Physics, extended 3rd ed., (John Wiley & Sons, Inc, 1988), §28-4~§28-5, p.645~ p.649。
3. 謝芳生譯：微電子學：附錄 C-3,C-4,p.463-465。
4. D. Halliday & R. Resnick：Fundamentals of Physics, extended extended 3rd ed., (John Wiley & Sons, Inc, 1988), §27-2, p.619~ p.620。
5. D. Halliday & R. Resnick：Fundamentals of Physics, extended extended 3rd ed., (John Wiley & Sons, Inc, 1988), §33-3,p.766~ p.767。
6. J. B. Marion：Classical dynamics of Particles and Systems, 2rd ed.,(歐亞書局台灣版，1985),§4-4, p125。

#3 我們常定義"消耗因子"

(dissipation factor)為

$$D_x \equiv \frac{R_x}{\frac{1}{\omega C_x}} = \omega R_x C_x$$

$$= \omega R_s C_s$$

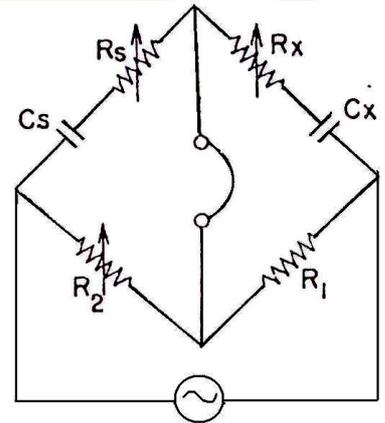


圖 9 問題 1。

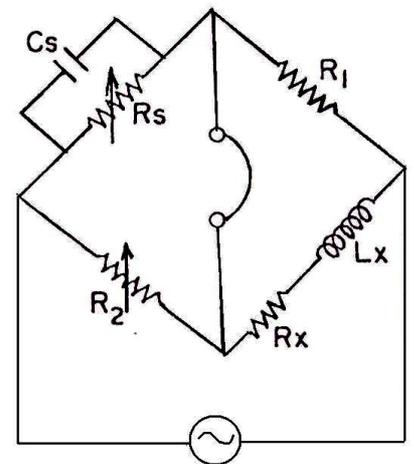


圖 10 問題 2。