**文章编号:**1004-2474(2016)05-0708-05

# 两丝球形气流式倾角传感器敏感机理的研究

朴林华<sup>1</sup>,朴 然<sup>2</sup>,丁 霞<sup>3</sup>,段 磊<sup>1</sup>,常兴远<sup>1</sup>

(1.北京信息科技科技大学北京市传感器重点实验室,北京100101;2.清华大学附属中学,北京100084;

3. 青岛科技大学 数理学院,山东 青岛 266061)

**摘 要:**采用有限元法(FEM)计算了两丝球形敏感元件内的温度场和流场,解释和验证了该结构传感器的敏感机理。计算结果和实验表明,两丝球形敏感元件内的流场和温度场随倾角 $\theta$ 发生变化;倾斜时等温线不再左右对称,高温等温线重叠部分减少; $\theta=0$ °时,热敏电阻丝 $r_1$ 、 $r_2$ 的平均温度差 $\Delta T=0$ ; $\theta=10$ °时, $\Delta T=7$ .31 K; $\theta=20$ °时, $\Delta T=13$ .64 K。 $\Delta T$ 随着 $\theta$ 变化的平均灵敏度为 0.707 K/(°);倾斜时位置偏高的热敏电阻丝平均温度高, $\theta$ 和  $\Delta T$ 基本呈线性关系;与实测值相比,理论值偏大,平均相对偏差为 4.5%;热敏电阻丝 $r_1$ 、 $r_2$ 的温度差  $\Delta T$ 随着倾角  $\theta$ 变化,引起两热敏电阻丝阻值改变,检测电桥输出一个对应于倾角 $\theta$ 的不平衡电压  $\Delta V$ 。该文采用的方法为两丝球形敏感腔结构气流式倾角传感器的结构优化和性能改进开辟了有效的研究途径。

# Study on the Sensitive Mechanism of the Flow Inclination Sensor With Two-wire Spherical Sensitive Cavity

#### PIAO Linhua<sup>1</sup>, PIAO Ran<sup>2</sup>, DING Xia<sup>3</sup>, DUAN Lei<sup>1</sup>, CHANG Xingyuan<sup>1</sup>

(1. Beijing Key Lab. for Sensor, Beijing Information Science & Technology University, Beijing 100101, China;2. The High School Attached to Tsinghua University, Beijing 100084, China;

3. School of Physics & Mathematics, Qingdao University of Science & Technology, Qingdao 266061, , China)

Abstract: The temperature field and stream field of the two-wire spherical sensitive element are calculated by using the finite element method(FEM), and the sensitive mechanism of the sensor is explained and verified. The numerical results and experimental results show that the temperature field and stream field of the two-wire spherical sensitive element change with the inclination angle  $\theta$ . When the inclination of the isotherms is no more symmetrical, the overlap of the high temperature isotherm is reduced; when  $\theta=0^{\circ}$ , the average temperature difference of thermal resistance  $r_1$  and  $r_2$  is  $\Delta T=0$ , when  $\theta=10^{\circ}$ ,  $\Delta T=7.31$  K, when  $\theta=20^{\circ}$ ,  $\Delta T=13.64$  K. The average sensitivity of  $\Delta T$  changing with  $\theta$  is 0.707 K/(°). When the closed spherical cavity is inclined, the average temperature of the thermal resistance wire with high position is higher,  $\theta$  and  $\Delta T$  are almost linear relationship; the average relative deviation is 4.5% compared with the measured values. The temperature difference  $\Delta T$  of thermal resistance  $r_1$  and  $r_2$ changes with  $\theta$ , which causes the thermal resistance  $r_1$  and  $r_2$  to change, the detection of bridge outputs a unbalanced voltage  $\Delta V$  corresponding to  $\theta$ . The proposed method have opened up an effective way for structure optimization and performance improvements of the structure of the flow inclination sensor with two-wire spherical sensitive cavity.

Key words: finite element method; gas pendulum; stream field; sensitive mechanism; temperature field; temperature difference

## 0 引言

倾角传感器是测量水平面倾角的装置,是载体

静态姿态测量和控制的关键部件之一。目前,最常 用的倾角传感器是固体摆式、液体摆式和气体摆式

收稿日期:2015-08-01

基金项目:国家自然科学基金资助项目(60772012);北京市自然科学基金资助项目 & 北京市教委科技计划重点基金资助项目 (KZ201511232034);北京市重点实验室开放课题基金资助项目;北京市新世纪百千万人才工程培养基金资助项目;现代测控技 术教育部重点实验室基金资助项目;促进高校内涵发展一学科建设类基金资助项目;北京信息科技大学研究生科技创新基金资 助项目

作者简介:朴林华(1970-),男,吉林省人,教授,博士,主要从事气流式惯性传感器的研究。E-mail:bjplh@163.com。

倾角传感器,其中气体摆式倾角传感器结构简单,以 气体为敏感质量,敏感元件内没有固体质量块和悬 挂部件,因此,其耐强振动冲击,响应时间短,成本 低,可广泛应用在汽车安全、无人机、雷达、机器人和 石油钻井等领域[1-10]。气体摆式倾角传感器的发明 是基于密闭腔体内自然对流的摆特性[11],而描述自 然对流的动量和能量方程的互相耦合给密闭腔体中 自然对流问题的求解带来了困难,对数值计算来说, 这种困难可以克服[12]。为便于计算,文献[2]中将 热源设定为恒温,这与实际热源保持恒定功率的情 况差距较大,计算误差较大。本文针对一种两丝球 形敏感腔结构的气流式倾角传感器,采用有限元法 (FEM)在给定热源功率的条件下,计算敏感元件的 温度场和流场,揭示两丝球形敏感腔结构的气流式 倾角传感器敏感机理,为此类传感器的结构优化和 性能提高奠定理论基础。

1 结构原理和物理模型

图 1 为两丝球形敏感腔结构气流式倾角传感器的结构和检测电桥电路。敏感元件是由外壳围成的球形密闭腔体,图中给出了半球体,相对球心等距离 平行设置 2 个敏感电阻丝  $r_1$ 和  $r_2$ ,并构成所示检测 电桥的两臂。 $r_1$ 和  $r_2$ 既起加热作用,使密闭腔内气 体产生自然对流,又起敏感倾角的作用。当球形敏 感元件所在平面相对水平面(xOz面)倾斜时, $r_1$ 、 $r_2$ 的阻值发生变化,引起电流改变,检测电桥失去平 衡,输出与倾角  $\theta$ 相对应的电压  $\Delta V$ 。



热敏电阻丝采用对温度敏感,在空气中不易氧化的铂丝制作,铂丝直径为 $\emptyset$ 10  $\mu$ m,  $r_1 = r_2$ ,两铂 丝平行安装,间距为 3 mm。密闭腔体的直径 为 $\emptyset$ 10 mm。

由于两丝球形敏感腔结构气流式倾角传感器 的敏感元件沿敏感轴 z 轴完全对称,所以为便于 建模和计算,可将敏感元件简化为二维结构,如图 2 所示。气体流动区域是二维圆形空腔,r<sub>1</sub>和 r<sub>2</sub> 为两圆形热源,x轴作为密闭腔体的基准线,g为 重力加速度。



2 有限元法求解

ANSYS FLUENT 软件是目前最先进的分析 二、三维流体工程问题的有限元计算工具之一,可解 决自然对流及热辐射等流体热传递问题<sup>[13-14]</sup>。该 软件通过质量、动量和能量守恒性质计算流体的速 度分布和温度分布。有限元求解包括:

 前处理。建立如图 2 所示面代表密闭腔体, 选择形状为四边形四节点单元将整个面划分为
 2 366个单元,设置密闭腔体外边界和两热源 r<sub>1</sub>、r<sub>2</sub>
 外边界为固壁。

2) 求解器。选择默认解算器,设置沿 y 轴的重 力加速度及工作温度为 298 K,打开辐射模型;设置 流体材料为空气,设定空气的密度、比热容、导热系 数、粘度、吸收系数和热扩散系数;设置两热源功率 为 0.1 W,腔体四壁保持散热;采用稳态隐式有限容 积 SIMPLE 算法,计算精度选双精度格式,压力项 用普通格式、对流项用快速格式、能量项用二阶迎风 格式,并选用合适的亚松弛因子;设置 298 K 为初始 条件,并设置 200 次迭代步数。

3)后处理。计算结束后,用其后处理功能导出 速度、温度等的矢量场、云图等结果。

3 计算结果

图 3 为在不同倾斜状态下敏感元件内气流速度 矢量图。由图可看出,水平状态时敏感元件内的气 流速度相对于 y 轴左右对称分布,气流在 y 轴两侧 形成对流,并在 y 轴上汇合成竖直向上的气流,气 流速度的最大值出现在此处;在倾斜状态下,敏感元 件内的流场发生了变化,气流速度重新分布,不再相 对于 y 轴左右对称,但气流仍在 y 轴上汇合成竖直 向上的气流,气流速度的最大值出现在此处,这是气体摆特性引起的气体摆现象<sup>[15]</sup>。

0.707 K/(°)。由此可见,倾斜状态下位置偏高的  $r_2$ 平均温度高于  $r_1$ , $\theta$ 和  $\Delta T$  基本呈线性关系。



图 3 敏感元件内的气流速度矢量图 图 4 为在不同倾斜状态下敏感元件内温度场云 图。由图可看出,水平状态时敏感元件内的等温线 相对于 y 轴左右对称分布;随着倾斜角度的增加, 等温线相对于 y 轴不再左右对称,高温等温线重叠 的部分减少。图 5 为不同倾斜状态下  $r_1$  和  $r_2$  上的 温度分布。由图可看出,倾斜状态下  $r_1$  和  $r_2$  上的 温度分布。由图可看出,倾斜状态与水平状态  $r_1$  和  $r_2$  上的温度分布差异明显。根据有限元的计算结 果,可得不同倾角  $\theta$  下  $r_1$ 、 $r_2$  的平均温度  $T_c$ 、水平状 态下  $r_1$ 、 $r_2$  的平均温度  $T_{r_1} = T_{r_2} = 455.19$  K; $\theta =$  $10°时, T_{r_1} = 450.83$  K,  $T_{r_2} = 458.14$  K, 温差  $\Delta T =$ 7.31 K; $\theta = 20°$ 时,  $T_{r_1} = 446.87$  K,  $T_{r_2} = 460.51$  K,  $\Delta T = 13.64$  K,  $\Delta T$  随着  $\theta$  变化的平均灵敏度为





图 5 不同倾斜状态下 r1 和 r2 上的温度分布

4 实验测试

 $r_1$ 、 $r_2$  在倾角  $\theta$  输入时的电阻值  $R_1$ 、 $R_2$ 和相应的温度  $T_1$  和  $T_2$  的关系可表示为

$$T_{1} = \frac{R_{1t} - R_{0}}{\alpha} + T_{0}$$
(1)

$$T_{2} = \frac{R_{2t} - R_{0}}{\alpha} + T_{0}$$
 (2)

式中:  $R_0$ ,  $T_0$  分别为传感器水平( $\theta$ =0°)时  $r_1$ , $r_2$  初始电阻值和温度值;  $\alpha$  为热敏电阻丝的温度系数,这里取铂(Pt)温度系数。

由式(1)、(2)可得 r<sub>1</sub>、r<sub>2</sub> 温度差为

$$\Delta T = \frac{R_{2t} - R_{1t}}{\alpha} \tag{3}$$

通过伏安法测量  $r_1$ 、 $r_2$  的电流  $I_{r_1}$ 、 $I_{r_2}$ 和电压  $V_{r_1}$ 、 $V_{r_2}$ ,然后计算得出  $R_{1t}$ 和  $R_{2t}$ 。

表1为不同 $\theta$ 下 $r_1$ 、 $r_2$ 温度差 $\Delta T$ 的理论值和 实测值比较。由表可看出,实测 $\theta$ 和 $\Delta T$ 基本呈线 性关系, $\Delta T$ 随着 $\theta$ 变化的平均灵敏度为0.658 K/ (°)。采用有限元法计算 $r_1$ 、 $r_2$ 的 $\Delta T$ 理论值与实测 值间的相对偏差为4.11%~9.44%,平均相对偏差 为4.5%。造成有限元法误差的原因主要是敏感元 件实际尺寸和有限元模型尺寸间的偏差、参数的取 值与实际值的差异,以及有限元模型划分单元的数 量等因素。

	表	1	θ	不	百	旪	$\Delta T$	玾	论	偱	和	实	测	值	比	较
--	---	---	---	---	---	---	------------	---	---	---	---	---	---	---	---	---

$\theta/(°)$	∆T/K (理论值)	∆T/K (实测值)	绝对偏差 δ/K	相对偏差 ε/%
0	0	0	0	0
10	7.31	6.62	0.69	9.40
20	13.64	13.08	0.56	4.11

5 讨论

气体摆式倾角传感器核心敏感元件为热敏电阻 丝。当电流流过热敏电阻丝,热敏电阻丝产生热量, 使热敏电阻丝保持一定的温度和电阻。由于热量交 换,使热敏电阻丝周围的气体的温度升高,动能增 加,所以气体向上流动(见图 3)。当敏感元件处在 水平状态下,热敏电阻丝处于同一水平面上,上升气 流穿过它们时速度相同,气流对热敏电阻丝的影响 相同,热敏电阳丝的温度和电阳相同,流过热敏电阳 丝的电流也相同,电桥平衡,传感器输出电压为 0; 当敏感元件倾斜时,两热敏电阻丝相对于水平面的 高度发生了变化,由于密闭腔中气体的流动是连续 的,热气流在向上的运动过程中,依次经过 $r_1$ 、 $r_2$ ,穿 过上部 r<sub>2</sub> 的气流已经过与下部 r<sub>1</sub> 热交换,所以带 走的热量少,r<sub>2</sub>温度变化少,r<sub>1</sub>、r<sub>2</sub>的温度不同,即  $T_{r_2} > T_{r_1}$ ;随着  $\theta$  的加大, $r_1$ 、 $r_2$  相对于水平面的高 度差增加,气体在上升过程中克服重力的能量损失 增多,使流过上部热敏电阻丝的气流速度变小, $\Delta T$ 也就越大,导致电阻差加大,因此,流过两根热敏电 阳丝的电流之差就越大,电桥失去平衡,传感器输出 一个与倾斜角度相对应的电压信号。这就是对两丝 球形敏感腔结构气流式倾角传感器的敏感机理的解 释。图 6 为实验测得的两丝球形敏感腔结构气流式 倾角传感器的输出特性曲线,该传感器的灵敏度为  $80 \text{ mV/}^{\circ}\text{C}$ 



图 6 两丝球形气流式倾角传感器的输出特性曲线

6 结论

在给定热源功率的条件下,采用有限元法及 ANSYS FLUENT 软件计算了在不同倾斜状态下 二维两丝球形敏感元件内的温度场和流场,计算和 实验验证表明:

1)两丝球形敏感元件内出现显著的气体摆现象。

2)两丝球形敏感元件内在倾斜状态时等温线 不再左右对称,高温等温线重叠部分减少,倾斜状态 下位置偏高的热敏电阻丝 r<sub>2</sub> 平均温度高于热敏电 阻丝 r<sub>1</sub>。

3) 热敏电阻丝  $r_1$ 、 $r_2$  的平均温度差  $\Delta T$  和 $\theta$  基本呈线性关系,此特性是两丝球形气流式倾角传感器的敏感基础。

复印有效

## 参考文献:

- [1] 张福学.现代压电学(下册)[M].北京:科学出版 社,2002.
- [2] 张福学.自然对流气体的摆特性及其在传感器中的应用[J].中国工程科学,2002,4(8):50.
  ZHANG Fuxue. The pendulum Characteristics of natural convection gas and its application in sensor[J].
  Chinese Engineering Science, 2002, 4(8):50.
- [3] 张福学,赵启凤.二维微机械气体摆式加速度计与倾角 传感器[J]. 压电与声光,2010,32(1):27-29.
  ZHANG Fuxue, ZHAO Qifeng. Two dimensional micro machined gas pendulum accelerometer and tilt sensor[J]. Piezoelectrics & Acoustooptics, 2010,32(1): 27-29.
- [4] 杨东升,谭民军,冯秦鹏. 传感器的发展和军事应用[J]. 现代电子技术,2006(22):34.
   YANG Dongsheng, TAN Minjun, FENG Qinpeng. Development and military applications of sensors[J]. Modern Electronic Technology, 2006(22):34.
- [5] 杨锦尊. 新型传感器的应用及发展[J]. 现代电子技术, 2006(20):17.
   YANG Jinzun. Application and development of new sensor

[J]. Modern Electronic Technology,2006(20):17.

[6] 徐景硕.惯性传感器技术及发展[J].传感器技术,2001 (5):1.

XU Jingshuo. Inertial sensor technology and its development[J]. Sensor Technology,2001(5):1.

[7] 朴林华,王星,余全刚. 气流式角速度传感器: 201110186345.7[P].2012-12-12.

- [8] FLEMMING W J. Overview of automotive sensors[J]. J of IEEE Sensors, 2007(1):296-308.
- [9] 杨其锐.微机械气流式水平姿态传感器的仿真优化和 信号处理技术[D].北京:北京信息科技大学,2015.
- [10] 李言杰. 气流式惯性传感器的耦合场和信号处理的研 究[D]. 北京:北京信息科技大学,2010.
- [11] DINH T X, DAUA V T, SUGIYAMA S, et al. Fluidic device with pumping and sensing functions for precise flow control [J]. Sensors and Actuators, 2010, 15: 819-824.
- [12] ZHU R, DING H, SU Y, et al. Micromachined gas inertial sensor based on convective heat transfer[J]. Sensors and Actuators, 2006(130):68-74.
- [13] 张昆,杨茉,王津,等.圆筒内开缝圆筒自然对流的数 值模拟[J].工程热物理学报,2014,35(1):128-131.
  ZHANG Kun,YANG Mo,WANG Jin, et al. Numerical simulation of natural convection in cylindrical slotted cylinder[J]. Journal of Engineering Thermal Physics,2014,35(1):128-131.
- [14] 郭宽良.数值计算传热学[M]. 合肥:安徽科学技术出版社,1987.
- [15] 王国强.实用工程数值模拟技术及其在 ANSYS 上的 实践[M]. 西安:西北工业大学出版社,1999.
- [16] 朴林华,张福学.密闭腔中自然对流气体摆特性的有限元分析[J].电子元件与材料,2003,22(12):16-18.
  PIAO Linhua,ZHANG Fuxue. Finite element analysis of natural convection gas in confined cavity[J]. Electronic Components and Materials, 2003, 22 (12): 16-18.

	ì	卖者信息反馈卡	(2016年第	5期)		
▲您目前	最感兴趣的技术	问题:				
▲您认为	本期最佳文章:_		理由:			
▲您认为	本期欠佳文章:_		:			
▲您希望	本刊增加哪些内	容:				
读者姓名	:ji	围信地址:			_邮码:	
						复印有效
		《压电与声)	<sup>长》</sup> 免费索阅卡			
姓名:	职务:	职称:	单位:			
地址:			邮编:	电话:		
企业产品:						
	年	_月(每次仅限壹期)				