

1. Пристрій для індикації змін в опорі живого тіла, який містить схему вимірювання відносно низьких змінних опорів в першому діапазоні та відносно високих змінних опорів в другому діапазоні для отримання виміряного сигналу, причому згадана схема вимірювання має зовнішні виводи, схему підсилення виміряного сигналу до сприймального рівня, підключену до схеми вимірювання опорів, індикаторну схему виміряного сигналу в сприймальному вигляді, підключену до схеми підсилення, який **відрізняється** тим, що містить схемний засіб регулювання чутливості, підключений до схеми підсилення, підключеної до індикаторної схеми для автоматичного підвищення чутливості індикаторної схеми для високого змінного опорів в другому діапазоні, виміряного в схемі вимірювання опорів.
2. Пристрій за п. 1, який **відрізняється** тим, що схемний засіб регулювання чутливості виконано з можливістю автоматичного регулювання чутливості індикаторної схеми для низького змінного опорів в першому діапазоні, виміряного в схемі вимірювання опорів.
3. Пристрій за п. 1, який **відрізняється** тим, що згаданий схемний засіб регулювання чутливості включає в себе схему керування.
4. Пристрій за п. 1, який **відрізняється** тим, що згаданий схемний засіб регулювання чутливості включає в себе керований напругою операційний підсилювач.
5. Пристрій для індикації змін в опорі живого тіла, який містить схему вимірювання опорів, яка має зовнішні виводи, схему підсилення, підключену до схеми вимірювання опорів, індикаторну схему, підключену до схеми підсилення, схему регулювання чутливості, підключену до схеми підсилення, причому індикаторна схема виконана з можливістю автоматичного підвищення чутливості індикаторної схеми для встановлення високого змінного опорів в схемі вимірювання опорів, який **відрізняється** тим, що схема регулювання чутливості включає в себе спарений потенціометр.
6. Пристрій для індикації змін в опорі живого тіла, який містить схему вимірювання опорів, яка має зовнішні виводи та регульований вручну потенціометр, схему підсилення, підключену до схеми вимірювання опорів, індикаторну схему, підключену до згаданої схеми підсилення, який **відрізняється** тим, що згадана схема підсилення включає в себе схему автоматичного регулювання коефіцієнта підсилення згаданої схеми підсилення у відповідь на переміщення згаданого регульованого потенціометра.
7. Пристрій за п. 6, який **відрізняється** тим, що додатково включає в себе комп'ютерний інтерфейс для подачі модульованого виміряного сигналу.
8. Пристрій за п. 6, який **відрізняється** тим, що згадана схема підсилення включає в себе операційний підсилювач, який має конденсатор, підключений в схемі між позитивним та негативним входами в згаданий операційний підсилювач.
9. Пристрій за п. 6, який **відрізняється** тим, що включає в себе мікропроцесорний пристрій керування в згаданій схемі калібрування, програмне забезпечення для конфігурування згаданої схеми калібрування при неперервному виявленні змін в регульованому вручну потенціометрі і для визначення та встановлення режиму розділення на основі множини заданих режимів розділення.
10. Пристрій за п. 6, який **відрізняється** тим, що згадана схема калібрування містить схему зворотного зв'язку виміряного вхідного сигналу, підключену до схеми вимірювання опорів, схему керування параметром компенсації, підключену до схеми зворотного зв'язку, та схему компенсації сталої амплітудної характеристики, підключену до схеми керування.
11. Пристрій за п. 10, який **відрізняється** тим, що згадана схема керування додатково включає в себе мікропроцесорний пристрій керування, підключений до згаданої схеми зворотного зв'язку, та аналого-цифровий перетворювач, підключений до згаданої схеми зворотного зв'язку.
12. Пристрій за п. 10, який **відрізняється** тим, що згадана схема керування додатково включає в себе схему активації згаданої схеми керування після переміщення згаданого регульованого вручну потенціометра.
13. Пристрій за п. 10, який **відрізняється** тим, що додатково включає в себе мікропроцесорний пристрій керування, який знаходиться в згаданій схемі керування та підключений до згаданої схеми зворотного зв'язку, і програмне забезпечення, яке оперативно керує згаданим мікропроцесорним пристроєм керування.
14. Пристрій за п. 13, який **відрізняється** тим, що додатково включає в себе схему компенсації та цифровий потенціометр, підключений до згаданої схеми підсилення.
15. Пристрій за п. 6, який **відрізняється** тим, що згадана схема калібрування включає в себе схему зворотного зв'язку для прийому сигналів, які характеризують опір живого тіла.
16. Пристрій за п. 15, який **відрізняється** тим, що додатково включає в себе схему керування, підключену до схеми зворотного зв'язку для визначення по згаданому вхідному сигналу компенсаційного сигналу який відповідає зміні коефіцієнта підсилення схеми підсилення.
17. Пристрій за п. 16, який **відрізняється** тим, що додатково включає в себе схему компенсації для прийому згаданого компенсаційного сигналу та для регулювання згаданої схеми підсилення для підтримання, в основному, сталої амплітудної характеристики.
18. Пристрій для індикації змін в опорі живого тіла, який містить схему вимірювання опорів, яка має виводи, що виходять з неї, схему підсилення, підключену до схеми вимірювання опорів, яка має зовнішні виводи, індикаторну схему, підключену до схеми підсилення, яка має зовнішні виводи, множину вручну керованих пристроїв, які мають зовнішні виводи, щонайменше, один вивід, який виходить з кожної із згаданих схем та з кожного із згаданих вручну керованих пристроїв, який з'єднує кожну із згаданих схем одну з одною та зі згаданими вручну керованими пристроями, який

**відрізняється** тим, що містить щонайменше, одну котушку індуктивності, включену в склад схеми вимірювання опору та в склад схеми підсилення,

за рахунок чого зменшується радіозавада, яка проходить через згадані схеми.

19. Пристрій для індикації змін в опорі живого тіла, який містить схему вимірювання опору, схему підсилення, підключену до схеми вимірювання опору, індикаторну схему, підключену до схеми підсилення,

який **відрізняється** тим, що містить корпус, який оточує схему вимірювання опору, схему підсилення та індикаторну схему, та ізолюючу радіочастоти фарбу, яка покриває корпус.

20. Спосіб підтримання, в основному, сталої амплітудної характеристики для заданого вимірюваного вхідного сигналу в пристрої для вимірювання змін в опорі живого тіла, яким має схему вимірювання опору, схему підсилення та індикаторну схему, який **відрізняється** тим, що

ініціалізують згадану схему вимірювання опору та згадану схему підсилення, під'єднують живе тіло до згаданої схеми вимірювання опору,

встановлюють загальний опір живого тіла, та регулюють коефіцієнт підсилення згаданої схеми підсилення згідно із заданим відношенням, так що для вимірюваної зміни в опорі забезпечується, в основному, стала амплітудна характеристика.

21. Спосіб за п. 20, який **відрізняється** тим, що додатково здійснюють ручне регулювання потенціометра як частини встановлення загального опору і встановлення режиму розділення на один із множини заданих режимів розділення для встановлення загального опору живого тіла.

22. Спосіб за п. 21, який **відрізняється** тим, що додатково здійснюють регулювання коефіцієнта підсилення згаданої схеми підсилення шляхом узгодження сигналів заданого коефіцієнта компенсації із заданими значеннями змін опору, які відповідають змінам в загальному опорі живого тіла.