

Układ i sposób ustawiania kąta przechyłu, zwłaszcza w warunkach silnych zakłóceń elektrom

5 Przedmiotem wynalazku jest układ i sposób ustawiania kąta przechyłu, odporny na zakłócenia zewnętrzne w tym elektromagnetyczne, optyczne i promieniowanie, nie wprowadzający zanieczyszczeń ani zakłóceń do układu.

10 Przechył w jednej osi może być mierzony poprzez zmierzenie kąta obrotu elementu ulegającego obróceniu pod wpływem zmiany kąta przechyłu. Powszechnie znane są różne metody pomiaru kąta obrotu, wykorzystujące czujniki optyczne, sensory oparte na zjawisku Halla, układy elektroniczne, indukcyjne oraz mechaniczne rozwiązania. w przypadku czujników optycznych najczęściej stosuje się źródło światła, którego promieniowanie

15 kierowane jest na obracającą się wraz z elementem ruchomym tarczę z wyciętymi otworami. Obrót tarczy powoduje naprzemienne blokowanie i przepuszczanie światła, co jest wykrywane przez fotodetektor. Detektor rejestruje impulsy świetlne, a znajomość geometrii otworów umożliwia określenie kąta obrotu. Tego typu rozwiązania są jednak podatne na zanieczyszczenia, które mogą zasłonić otwory, uniemożliwiając prawidłowe przechodzenie promieniowania.

20 Mechaniczne czujniki opierają swoje działanie na różnego rodzaju przekładniach sprzężonych z obracającym się elementem. Ich zastosowanie wpływa na kinematykę układu, ponieważ generowany opór powoduje spowolnienie ruchu. Czujniki magnetyczne wykorzystują zjawisko Halla, które wynika z oddziaływania pola magnetycznego na półprzewodniki. Wymagają one zasilania elektrycznego i są podatne na zakłócenia pochodzące od zewnętrznych pól elektromagnetycznych. z kolei czujniki indukcyjne działają na zasadzie

25 odbierania energii z pola magnetycznego generowanego przez cewkę. Ich funkcjonowanie może być zakłócone przez niepożądane pola elektromagnetyczne oraz zanieczyszczenia. One same są również źródłem zakłóceń w układzie.

Systemy do pomiaru kąta obrotu są wykorzystywane w układach pomiarowych oraz powiązanych z nimi systemach sterowania i pozycjonowania. Odgrywają również kluczową rolę w urządzeniach mierzących kąt obrotu

30 ruchomych części maszyn.

Ze zgłoszenia patentowego [US20150036144A1](#) znane są bezdotykowy układ i metoda pomiaru kąta obrotu wykorzystujące układ laserowy pracujący w trybie interferometrycznym. Układ składa się z enkodera obrotowego, który mierzy kąt obrotu obracającego się wału. Układ składa się ze wspornika odniesienia pozwalającego na wykrywanie kąta względnego. Obrót tego wspornika jest regulowany w ustalonym zakresie

35 w dowolnym kierunku. Układ składa się również z napędowego korpusu obrotowego połączonego z podporą odniesienia, podpartego osiowo tak, że może się obracać dookoła względem podpory odniesienia. w celu wykonania pomiaru z dużą dokładnością należy podczas zestawiania układu zminimalizować błąd przesunięcia początkowego i precyzyjnie zamontować wał enkodera na obracającym się ruchomym wale, aby wyeliminować mimośrodowość osiową.

40 Z opisu patentowego [CN106525099B](#) znany jest czujnik prędkości i przyspieszenia kąтового wykorzystujący pomiar siły pomiędzy strumieniem magnetycznym a obrotową głowicą z magnesem trwałym oraz zwykłe, proste siatki Bragga FBG do przetworzenia tej siły w sygnał optyczny. Czujnik może realizować pomiar prędkości kątovej i przyspieszenia kątovej w szerokim zakresie w trybie bezkontaktowym.

Z dokumentu ochronnego [DE4244126C1](#) znany jest optyczny system pomiaru długości lub kąta

45 polegający na odczycie skali w postaci siatki dyfrakcyjnej z wykorzystaniem czujnika poruszającego się w jednym kierunku w stosunku do skali. System wykorzystuje układ optyczny posiadający soczewkę cylindryczną, która dzięki skupieniu światła, zawęża zakres skanowanej części podziałki. System może być wykorzystany do pomiaru zarówno długości jak i kąta obrotu. Układ charakteryzuje się zmniejszoną czułością na przechylenie zespołu optycznego względem mierzonego obiektu. Światło ze źródła światła LED jest kolimowane przez soczewkę kondensującą i soczewkę cylindryczną i w efekcie skupione na podziałce prostopadłej do kierunku pomiaru. Jeżeli ogniskowa soczewki cylindrycznej jest mniejsza niż ogniskowa soczewki kondensującej, wówczas wiązka źródła

światła jest odwzorowywana na skali, przy czym szerokość oświetlanego obszaru skali jest zminimalizowana. w układzie optycznym stosuje się dodatkowe elementy optyczne takie jak rozdzielacze wiązki lub pryzmaty aby promienie odbite o zerowym rzędzie dyfrakcyjnym nie wracały do źródła światła i nie powodowały niepotrzebnych odbić na fotoelementach.

5 Z opisu patentowego [KR101102107B1](#) znane jest urządzenie do monitorowania obracającego się obiektu. Wynalazek dotyczy urządzenia do monitorowania korpusu obracającego się wokół wału, zawierającego włókno światłowodowe, na którym znajdują się siatki Bragga. Włókno to jest rozciągnięte na obwodzie obracającego się korpusu po jego zewnętrznej stronie. Układ składa się z dwóch elementów kolimacyjnych. Pierwszy połączony jest fizycznie z końcem pierwszego światłowodu rozciągającego się na zewnętrznej powierzchni obwodowej wału obrotowego, natomiast drugi element kolimacyjny jest oddalony od jednostki obrotowej i jest skierowany w stronę 10 elementu kolimacyjnego pierwszego i jest z nim połączony bezkontaktowo. Sygnał świetlny pochodzący z czujników Bragga z kolimatora pierwszego do drugiego jest przesyłany bez fizycznego połączenia pomiędzy nimi. Pierwsze włókno światłowodowe z siatkami Bragga pełni funkcję odbijania światła o określonej długości fali przez modulację współczynnika załamania światła. Dzięki zapisaniu na nim zwykłych, jednorodnych siatek Bragga ma ono niską tłumienność wtrąceniową oraz charakteryzuje się wysoką selektywnością długości fali. Drugie włókno światłowodowe łączy drugi element kolimacyjny z jednostką obliczeniową. w rozwiązaniu tym dzięki zamontowaniu końca pierwszego światłowodu na zewnętrznej powierzchni obwodowej wału obrotowego uzyskuje się korzyść polegającą na tym, że korpus obrotowy może być monitorowany bez połączenia fizycznego z wałem obrotowym.

Z opisu zgłoszenia patentowego [WO2013083192A1](#) znany jest układ koderza kąta służący do określania 20 kąta obrotu części obrotowej względem części statycznej. Układ zawiera pierścień magnetyczny, układ do pomiaru pola magnetycznego i obwód elektroniczny. Pierścień magnetyczny posiada dwa bieguny magnetyczne i jest przymocowany do obracającej się części. Do części statycznej przymocowany jest układ do pomiaru pola magnetycznego. Układ elektroniczny jest przystosowany do określania kąta obrotu na podstawie zmierzonego pola magnetycznego. Niniejszy wynalazek dotyczy również zespołu łożyskowego w koderze kąta. Elementy układu do 25 pomiaru pola magnetycznego są przymocowane do części statycznej i zawierają światłowód, źródło światła i czujnik optyczny. Światłowód zawiera światłowodową siatkę Bragga pokrytą materiałem magnetostrykcyjnym. Źródło światła i czujnik optyczny są zarówno optycznie połączone ze światłowodem, jak i elektronicznie połączone z obwodem elektronicznym. Układ elektroniczny jest przystosowany do określania kąta obrotu na podstawie zmierzonych sygnałów z czujnika optycznego. Gdy jedno włókno światłowodowe zawiera wiele światłowodowych 30 siatek Bragga, powinny one być rozmieszczone tak, aby odbijały światło o różnych długościach fal, aby umożliwić czujnikowi optycznemu wykrycie, na które z nich miało wpływ pole magnetyczne. Można to uzyskać, zapisując różne światłowodowe siatki Bragga o różnych okresach.

Z opisu zgłoszenia patentowego [KR20190123506A](#) znane jest urządzenie do pomiaru kąta obrotu wykorzystującego światłowód. Może ono mierzyć kąt obrotu przy użyciu światłowodu zawierającego światłowód 35 z prostą jednorodną siatką Bragga, którego jeden koniec jest przymocowany do obracającego się wału i połączony ze wspornikiem przymocowanym do drugiego końca. Specjalna płyta obrotowa jest nachylona pod określonym kątem do obracającego się wału, utworzonego z elastycznego materiału, który może ulegać deformacji wskutek siły rozciągającej. Urządzenie do pomiaru sygnału odbiera odbite z czujników światło, które zmienia się w zależności od stopnia krzywizny wywołanego przez siłę rozciągającą generowaną przez ciężarek, który styka się 40 z górną powierzchnią obracającej się płyty zgodnie z jej obrotem. Kąt obrotu członu obrotowego wyznacza się na podstawie różnicy faz światła odbitego i wprowadzanego.

Z opisów patentowych [PL446546A1](#), [PL446548A1](#) oraz zgłoszeń patentowych [PL446547A1](#) i [PL446545A1](#) znany jest sposób pomiaru kąta obrotu płaszczyzny polaryzacji światła i jej zastosowania 45 w pomiarze położenia i pozycjonowaniu elementów obrotowych. Pomiar kąta obrotu płaszczyzny polaryzacji światła realizowany jest w układzie zawierającym skośną siatkę Bragga oraz analizator. Światło spolaryzowane docierające do skośnej siatki Bragga jest modyfikowane poprzez odbicie części światła. Widmo światła

propagującego przez skośną siatkę Bragga jest następnie mierzone przez analizator widma optycznego i przetwarzane za pomocą metody polegającej na analizie zmian wartości współczynników szybkiej transformaty Fouriera. Na podstawie wartości tychże współczynników wyznaczane są potencjalne kąty obrotu, na podstawie których zgrubnie obliczany jest kąt obrotu, który to następnie doprecyzowywany jest poprzez analizę wartości potencjalnych kątów obrotu różniących się o nie więcej niż 2 stopnie od zgrubnie wyznaczonego kąta obrotu. Metoda ta zapewnia pomiar o uśrednionym błędzie pomiaru MAE wynoszącym $0,072^\circ$. Jej słabością jest konieczność udziału specjalisty w kalibrowaniu układu, który to w przypadku każdego układu musi ocenić i wybrać współczynniki szybkiej transformaty Fouriera, które będą używane w procesie pomiaru. Jest to proces czasochłonny i podatny na pomyłki, które skutkują znaczącym spadkiem precyzji pomiaru. Ponadto dobór współczynników dokonywany jest subiektywnie na podstawie doświadczenia operatora – trudno jest więc uzyskać deklarowaną dokładność pomiaru. Konieczność kalibracji spowodowana jest niską powtarzalnością wykonania elementów układu optycznego i siatek Bragga. Dodatkowo metoda charakteryzuje się zwiększonym poziomem błędów dla kątów obrotu zbliżonych do $0^\circ, 45^\circ, 90^\circ, 135^\circ, 180^\circ, 225^\circ, 270^\circ$ i 315° .

Z opisu patentowego [WO2008037089A1](#) znany jest układ do zapisu siatek Bragga składający się z układu zapisującego strukturę Bragga w rdzeniu światłowodu, w którym laserowe źródło światła UV naświetla włókno światłowodowe poprzez układ optyczny zawierający soczewki, modulator, migawkę, przesłonę i maskę fazową. Przez naświetlany światłowód przesyłane jest światło z dodatkowego źródła światła do splittera, który to rozdziela je na dwie wiązki i kieruje do analizatora widma oraz fotodetektora. Urządzenia te pozwalają na bieżącą kontrolę procesu wytwarzania siatki Bragga.

Z opisu patentowego [JPH07218740A](#) znane jest urządzenie do polaryzowania światła propagującego przez światłowód oraz urządzenie pomiarowe do pomiaru natężenia prądu. Opisywane urządzenie jest skośną siatką Bragga o kącie nachylenia struktur wynoszącym 45° . Dobranie takiego kąta nachylenia struktury powoduje swobodne przenikanie światła o polaryzacji typu „P”. Fale świetlne o innej polaryzacji są odbijane w stronę płaszcza światłowodu, przy czym odbicie jest tym silniejsze im bardziej kąt polaryzacji fali światła różni się od polaryzacji typu „P”. Następnie polaryzator ten wykorzystywany jest do polaryzowania światła propagującego przez światłowód. Dookoła światłowodu owinięty został przewód, przez który przesyłany jest prąd o nieznanym natężeniu. Przepływ prądu wywołuje efekt Faradaya powodujący zmianę kąta polaryzacji światła propagującego przez światłowód, przy czym zmiana ta jest proporcjonalna do natężenia prądu płynącego przez przewód. Następnie światło propaguje przez kolejny polaryzator i finalnie dociera do fotodetektora, gdzie mierzone jest jego natężenie. Zmiana natężenia światła jest proporcjonalna do natężenia prądu płynącego w przewodzie i na tej podstawie możliwe jest pośrednie zmierzenie natężenia prądu przepływającego przez przewód.

Z pracy „[Rotation and twist measurement using tilted fibre Bragg gratings](#)” znany jest układ i sposób pomiaru kąta obrotu płaszczyzny polaryzacji światła propagującego przez światłowód, przy czym układ pomiarowy składa się z pojedynczej skośnej siatki Bragga i analizatora widma a kąt obrotu mierzony jest pośrednio poprzez zmierzenie mocy światła dla fali światła o określonej długości, przy czym długość ta musi być dobrana tak, by znajdowała się w minimum modu płaszczowego. Zmiana kąta obrotu płaszczyzny polaryzacji światła powoduje zmianę mierzonej mocy światła. Opisowany układ charakteryzuje się niską precyzją oraz wąskim zakresem pomiarowym 30° - 70° a także brakiem możliwości rozróżnienia kierunku obrotu.

Z opisu patentowego [JPS59221618A](#) znany jest układ do pomiaru kąta obrotu elementu mechanicznego zawierający źródło światła spolaryzowanego przesyłanego światłowodem utrzymującym polaryzację do obracającej się głowicy, w której zamontowano element dwójłomny obracający się razem z głowicą. Następnie światło kierowane jest do układu pomiarowego zawierającego kolejny element dwójłomny, w którym wiązka światła rozdzielana jest na dwie niezależne wiązki, których moc jest mierzona a stosunek tychże mocy jest proporcjonalny do kąta obrotu głowicy.

Z opisu patentowego [CN111812061A](#) znany jest układ pomiaru współczynnika refrakcji cieczy, składający się z diody superluminescencyjnej, kolimatora, pryzmatu prawoskrętnego, kanału zawierającego badaną ciecz,

polaryzatora, płytki ćwierćfalowej, matrycy CCD oraz komputera. Uzyskanie wyniku pomiaru następuje w wyniku obliczenia natężenia światła i współrzędnych środka punktu świetlnego padającego na matrycę CCD.

5 Z opisu patentowego [US2006262307A1](#) znany jest polarymetr światłowodowy zbudowany z dwójmownego światłowodu, w którym wytworzono szeregowo dwie siatki Bragga obrócone względem siebie o 90° . Pomiedzy nimi wytworzono płytkę 8/4 poprzez wytworzenie zgięcia światłowodu w odpowiednim kierunku. W bezpośrednim sąsiedztwie siatek Bragga zamieszczono detektory mierzące moc światła odbitego w stronę płaszcza przez siatki Bragga. Moc światła odbitego przez siatki Bragga zależy od kąta obrotu płaszczyzny polaryzacji światła. Na podstawie mocy zmierzanej przez detektory określana jest polaryzacja światła i obliczany jest jej kąt.

10 Zastosowanie zewnętrznych detektorów powoduje wrażliwość na zanieczyszczenia oraz wpływ otoczenia zewnętrznego na światło emitowane przez ściany boczne światłowodu do detektorów. Wpływ ten nie może zostać pominięty, gdyż, jak sami autorzy wskazują w treści patentu, moc światła odbitego przez siatki Bragga jest mała. Z tego więc względu rozwiązanie to nie może być stosowane w środowiskach zanieczyszczonych, wykazujących zmienną tłumienność fal świetlnych czy też ekspozowanych na zewnętrzne źródło światła.

15 Rozwiązanie to działa na takiej samej zasadzie jak zaproponowane i przebadane w artykule "[Rotation and twist measurement using tilted fibre bragg gratings](#)" gdzie wykazano, że w opisywany sposób nie można rozróżnić kierunku obrotu a zwiększona dokładność możliwa jest do osiągnięcia w wąskim zakresie przedziału. Dodatkowo trudne jest wykonanie siatek obróconych względem siebie o 90 stopni. Wymaga to zaawansowanej kontroli położenia światłowodu i nie daje gwarancji sukcesu ze względu na skłonność włókna do skręcania się i znaczną trudność uzyskania powtarzalności procesu wytwarzania struktur Bragga

20 Jak podano w opisie patentowym [US2006262307A1](#), dokładność przyrządu może się różnić i jest zależna od wyznacznika macierzy przyrządu. Macierz ta ustala zależność pomiędzy prądami zmierzonymi przez detektory a parametrami Stokesa, na podstawie których oblicza się kąt obrotu.

25 Problemem technicznym do rozwiązania jest wytworzenie układu ustawiania kąta przechyłu, który będzie działał w warunkach promieniowania i zakłóceń elektromagnetycznych, nie stwarzając zagrożenia wybuchem ani nie wpływając na działanie systemu pomiarowego. Urządzenie powinno umożliwiać ustawienie kąta przechyłu w zakresie 0° – 360° z wysoką precyzją oraz oferować automatyczną, optymalną kalibrację bez udziału człowieka.

30 Przedmiotem wynalazku jest układ i sposób ustawienia kąta przechyłu. W układzie na podstawie zamocowanej sztywno do elementu przechylanego zamocowana jest obrotowo głowica, do której za pomocą sztywnego ramienia przymocowany jest obciążnik, zaś do czoła podstawy zamocowany jest polaryzator połączony z kolimatorem, do którego za pomocą światłowodu podłączone jest szerokopasmowe źródło światła a od strony czoła nieruchomej podstawy w głowicy zamocowana jest półfalówka. Po przeciwnej stronie półfalówki do głowicy zamocowana jest druga podstawa zamocowana sztywno do elementu przechylanego, do której powierzchni czołowej od strony półfalówki zamocowana jest soczewka podłączona do drugiego światłowodu połączonego ze splitterem. Do modułu obliczeniowego podłączony jest sterownik zewnętrzny ustawienia kąta przechyłu. Moduł obliczeniowy podłączony jest poprzez przewód sygnału sterującego do napędu zmiany przechyłu. **Istotą układu jest to, że** po przeciwnej stronie splittera przyłączone są trzeci światłowód i czwarty światłowód z wytworzonymi w ich rdzeniach skośnymi siatkami Bragga. Każdy z drugich końców trzeciego światłowodu i czwartego światłowodu podłączony jest do osobnego analizatora widma optycznego, które połączone są z modułem obliczeniowym. Kąt obrotu siatek Bragga względem siebie wynosi od 15° do 30° .

W sposobie wykorzystuje się opisany powyżej układ i w kalibracji:

- głowicę ustawia się w pozycji początkowej, dla której kąt przechyłu - K_{obr} równy jest 0° ,
- z szerokopasmowego źródła światła wysyła się poprzez światłowód światło do polaryzatora, w którym polaryzuje się je a następnie spolaryzowane światło przesyła się do kolimatora, w którym tworzy się wiązkę równoległą, którą kieruje się na półfalówkę, zamocowaną w głowicy. W półfalówce, na skutek zmiany przechyłu powodującej obrót głowicy zmienia się kąt płaszczyzny polaryzacji światła oraz moc światła przesyłanego na poszczególnych długościach fali, które to światło przesyła się do soczewki skupiającej światło i kierującej je do światłowodu, z którego światło przesyła się do splittera.

W pomiarze z szerokopasmowego źródła światła wysyła się poprzez pierwszy światłowód światło do polaryzatora, w którym polaryzuje się je a następnie spolaryzowane światło przesyła się do kolimatora, w którym tworzy się wiązkę równoległą, którą kieruje się na półfalówkę, zamocowaną w głowicy oraz zmienia się przechył o kąt poniżej 360° . W półfalówce na skutek zmiany przechyłu powodującego obrót głowicy zmienia się kąt obrotu płaszczyzny polaryzacji światła oraz moc światła przesyłanego na poszczególnych długościach fali, które to światło przesyła się do soczewki skupiającej światło i kieruje się je do drugiego światłowodu, z którego światło przesyła się do splittera.

W ustawieniu kąta przechyłu ustawia się dopuszczalny błąd nastawy przechyłu, po czym ze sterownika zewnętrznego wysyła się do sterownika wartość kąta przechyłu do ustawienia i wartość tę przekazuje się do napędu ustawienia przechyłu, za pomocą którego przechyla się element przechyłany o zadany kąt. Po przechyleniu elementu przechyłanego wykonuje się weryfikację i korektę kąta przechyłu poprzez pomiar kąta przechyłu w celu zweryfikowania prawidłowości ustawienia elementu przechyłanego a następnie oblicza się różnicę wartości zadanego kąta przechyłu i zmierzonego kąta przechyłu. Jeśli różnica ta jest większa od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta przechyłu wykonuje się przechył elementu przechyłanego o kąt równy obliczonej różnicy wartości zadanego kąta przechyłu i zmierzonego kąta przechyłu, zaś operację weryfikacji i korekty kąta przechyłu powtarza się do momentu, gdy różnica wartości zadanego kąta przechyłu i zmierzonego kąta przechyłu jest mniejsza od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta przechyłu.

Istotą sposobu jest to, że w kalibracji dzieli się światło w splitterze na dwie wiązki i przesyła do trzeciego światłowodu i czwartego światłowodu ze światłowodowymi skośnymi siatkami Bragga obróconymi względem siebie o kąt w zakresie od 15° do 30° , w których to siatkach zmienia się widmo światła. Światło z trzeciego światłowodu przesyła się do pierwszego analizatora widma optycznego, w którym mierzy się moc światła dla poszczególnych długości fali. Światło z czwartego światłowodu przesyła się do drugiego analizatora widma optycznego, w którym mierzy się moc światła dla poszczególnych długości fal. Wartości mocy zmierzone w analizatorach przesyła się do modułu obliczeniowego, w którym otrzymane wartości przelicza się na serię wartości charakterystycznych dla ustawionego kąta przechyłu. Przeliczenie odbywa się poprzez obliczenie współczynników szybkiej transformaty Fouriera – FFT z wartości zmierzonych w analizatorach widma mocy światła dla poszczególnych długości fali światła. Obliczone współczynniki - FFT zapisuje się wraz z odpowiadającym im kątem przechyłu oraz numerem siatki Bragga użytej do zarejestrowania mocy światła

$$FC_i = \{(FC_{1j}, K_{obr_j}, G), (FC_{2j}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{ij}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{nj}, K_{obr_j}, G)\},$$

gdzie FC_{ij} oznacza i-ty współczynnik transformaty zmierzony dla kąta przechyłu wynoszącego j stopni,

K_{obr_j} oznacza kąt przechyłu równy j stopni,

n oznacza połowę liczby wszystkich uzyskanych współczynników transformaty, w przypadku, gdy n nie jest liczbą całkowitą zaokrągla się tę liczbę w dół,

G oznacza numer siatki Bragga, z której uzyskano widmo światła,

- przechył zmienia się o zadany, stały kąt,
- zmienia się przechył do momentu, w którym uzyska się pełny zakres przechyłu,
- z obliczonych współczynników FC_{ij} tworzy się funkcje – $C_{ig} = F(K_{obr_j}, G)$ zależności wartości i-tego współczynnika FFT od kąta przechyłu, w taki sposób, że dla widm światła zarejestrowanych przez każdy z analizatorów widma

optycznego, dla każdego współczynnika FC_{ig} , gdzie i jest numerem współczynnika i optymalnie jest nie większe niż 100 zaś g jest numerem siatki Bragga, odczytuje się jego wartość dla wszystkich kątów przechyłu, dla których wykonano kalibrację, a następnie z odczytanych wartości tworzy się funkcję ciągłą poprzez wyznaczenie funkcji liniowych łączących odczytane wartości współczynnika dla kolejnych kątów przechyłu, następnie wyznaczone funkcje łączy się i w ten sposób tworzy funkcje (charakterystyki) - $C_{ig}=F(K_{obr_j},G)$ dla wszystkich współczynników,

- dla każdej funkcji C_{ig} przeprowadza się automatyczną ocenę zaszumienia poprzez zapisanie jej znormalizowanych wartości FC_i w wektorze WC_i , podzielenie wszystkich wartości funkcji wektora WC_i na grupy po 4 do 10 współczynników korzystnie 6, obliczenie regresji liniowej każdej z grup i obliczenie błędu średniokwadratowego (MSE) pomiędzy wartościami z grupy a ich regresją liniową. Oblicza się sumę wartości MSE wszystkich grup, która jest miarą zaszumienia funkcji C_{ig} ,
- spośród wszystkich funkcji C_{ig} wybiera się od 20 do 80 o najniższej mierze zaszumienia i zapisuje się je trwale w układzie obliczeniowym, poprzez zapisanie wszystkich zmierzonych wartości tworzących funkcję FC_i , numeru współczynnika FFT oraz numeru siatki Bragga, za pomocą, której zmierzono moce światła użyte do wyznaczenia funkcji C_i .

W pomiarze światło ze splittera dzieli się na dwie wiązki i przesyła je do światłowodów ze światłowodowymi skośnymi siatkami Bragga obróconymi względem siebie o kąt od 15° do 30° , w których to siatkach zmienia się widmo światła. Światło z trzeciego światłowodu przesyła się do pierwszego analizatora, w którym mierzy się moc światła dla różnych długości fal. Światło z czwartego światłowodu przesyła się do drugiego analizatora, w którym mierzy się moc światła dla różnych długości fal. Wartości mocy zmierzone w analizatorach przesyła się do modułu obliczeniowego, w którym otrzymane wartości przelicza się na serię wartości charakterystycznych dla ustawionego kąta przechyłu. Przeliczanie odbywa się poprzez obliczenie współczynników szybkiej transformaty Fouriera – FFT z wartości zmierzonych w analizatorach widma mocy światła dla poszczególnych długości fali światła. Spośród obliczonych współczynników FFT wybiera się te, dla których utworzono funkcje C_{ig} podczas kalibracji układu a następnie oblicza się wartości kątów przechyłu – PKO, dla których funkcja C_{ig} przyjmuje zmierzoną wartość współczynnika FFT. Kąty przechyłu obliczone na podstawie funkcji C_{ig} zapisuje się w zbiorze obliczonych kątów przechyłu – OKO, z którego tworzy się histogram, dzieląc zakres od najmniejszego do największego kąta przechyłu ze zbioru OKO na przedziały – optymalnie 2880 przedziałów, następnie zlicza się liczbę wartości w każdym z przedziałów. z wartości zawartych w najliczniejszym przedziale oblicza się medianę, która jest zmierzoną wartością kąta przechyłu.

Korzystnym skutkiem zastosowania wynalazku jest to, że rozwiązanie pozwala na zastosowanie w pełni autonomicznej procedury kalibracji układu pomiarowego bez udziału człowieka w procesie kalibracji, co gwarantuje powtarzalność wyników uzyskiwanych dla różnych układów. Zastosowanie dwóch obróconych względem siebie skośnych siatek Bragga pozwala na uzyskanie wysokiej precyzji w całym przedziale pomiarowym – średni błąd pomiaru wynosi $0,062^\circ$, co jest niemożliwe do uzyskania przy zastosowaniu pojedynczej skośnej siatki Bragga, ze względu na niewielkie zmiany odpowiedzi siatki dla kątów zbliżonych do $0^\circ, 45^\circ, 90^\circ, 135^\circ, 180^\circ, 225^\circ, 270^\circ$ i 315° . Ponadto zastosowanie elementów światłowodowych pozwala na uzyskanie odporności elementów pomiarowych na trudne warunki środowiskowe takich jak pole elektromagnetyczne czy promieniowanie, w tym kosmiczne, co pozwala na wykonywanie pomiarów w trudnych środowiskach, w tym w przestrzeni kosmicznej. Dodatkowo, rozwiązanie nie generuje żadnych zakłóceń oraz nie generuje zagrożenia w środowiskach zagrożonych wybuchem i pożarem. Urządzenie może pracować również w warunkach braku grawitacji pod warunkiem zastosowania obciążnika z materiału ferromagnetycznego i zamontowania magnesu lub elektromagnesu pozycjonującego obciążnik. Układ pozwala na dołączenie dowolnego rodzaju napędu dostosowanego do warunków panujących w miejscu jego zamontowania oraz na redukcję wpływu braku precyzji układu napędowego na ustawienie kąta przechyłu.

Przedmiot wynalazku w przykładzie wykonania jest uwidoczniony na rysunku, na którym poszczególne figury przedstawiają:

Fig. 1 – schemat wykonania układu,

Fig. 2 – głowicę z obciążnikiem i zamocowanymi elementami pomiarowymi,

5 Fig. 3 – diagram blokowy metody kalibracji,

Fig. 4 – diagram blokowy metody pomiaru.

Układ i sposób ustawiania kąta przechyłu, według wynalazku w przykładzie wykonania składa się z podstawy 3 sztywno połączonej z elementem przechylanym 22, do czoła podstawy 3 zamocowany jest polaryzator 4 – Thorlabs LPNIRA050-MP2 połączony z kolimatorem 6 – CFP2-1550A, do którego za pomocą światłowodu 2 – SMF-28 podłączone jest szerokopasmowe źródło światła 1 – S5FC1550S-A2, zaś od strony czoła nieruchomej podstawy 3 w głowicy 5 zamocowana jest półfalówka 8 – WPHSM05-1550, a z głowicą 5 za pomocą sztywnego ramienia 21 połączony jest obciążnik 20, po przeciwnej stronie półfalówki 8 do głowicy 5 zamocowana jest druga podstawa 10 sztywno połączona z elementem przechylanym 22, do powierzchni czołowej podstawy 10 od strony półfalówki 8 zamocowana jest soczewka 7 – CFP2-1550A podłączona do światłowodu 9 – SMF-28, do którego przyłączony jest splitter 11 – TD1315R5F1, z którego drugiej strony przyłączone są światłowody 12 i 15 – SMF-28 z wytworzonymi w ich rdzeniach światłowodowymi skośnymi siatkami Bragga 13 i 16 o kącie struktury wewnętrznej wynoszącym 7°. Światłowód 12 – SMF-28 podłączony jest do analizatora widma optycznego 14 – Yokogawa AQ6730D, który połączony jest z modułem obliczeniowym 18 w postaci komputera klasy PC. Światłowód 15 – SMF-28 podłączony jest do analizatora widma optycznego 17 – Yokogawa AQ6730D, który połączony jest z modułem obliczeniowym 18, który wyposażony jest w wejście 25 – złącze USB i połączony jest za pomocą przewodu sterującego 24 – kabel USB z napędem 23 – silnika krokowego połączonego z Arduino.

Sposób ustawienia kąta przechyłu z wykorzystaniem światłowodów jednomodowych i dwóch siatek Bragga przy użyciu wyżej opisanego układu zrealizowano według procedury opisanej poniżej.

25

Przeprowadzono kalibrację układu według następujących kroków:

- a) głowicę 5 ustawiono w pozycji początkowej, dla której kąt przechyłu - K_{obr} równy jest 0° ,
 - b) z szerokopasmowego źródła światła 1 wysłano poprzez światłowód 2 światło do polaryzatora 4, w którym zostało spolaryzowane a następnie spolaryzowane światło przesłano do kolimatora 6, w którym utworzona została wiązka równoległa, którą skierowano na półfalówkę 8, zamocowaną w głowicy 5. w półfalówce 8, na skutek przechyłu elementu przechylanego 22 zmienił się kąt płaszczyzny polaryzacji światła oraz moc światła przesyłanego na poszczególnych długościach fali, które to światło przesłano do soczewki 7 skupiającej światło i kierującej je do światłowodu 9, z którego światło zostało przesłane do splittera 11, który podzielił światło na dwie wiązki i przesłał je do światłowodów 12 i 15 ze światłowodowymi skośnymi siatkami Bragga 13 i 16 obróconymi względem siebie o kąt 22 stopni, w których to siatkach zmieniło się widmo światła. Światło ze światłowodu 12 zostało przesłane do analizatora 14, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu 1548 - 1554nm z krokiem 0,004nm. Światło ze światłowodu 15 zostało przesłane do analizatora 17, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu 1548 - 1554nm z krokiem 0,004nm. Wartości mocy zmierzone w analizatorach 14 i 17 przesłano do modułu obliczeniowego 18, w którym otrzymane wartości zostały przeliczone na serię wartości charakterystycznych dla ustawionego kąta przechyłu elementu 22. Przeliczenie odbyło się poprzez obliczenie współczynników szybkiej transformaty Fouriera – FFT z wartości zmierzonych w analizatorach widma 14 i 17 mocy światła dla poszczególnych długości fali światła. Obliczone współczynniki - FFT zapisano wraz z odpowiadającym im kątem przechyłu oraz numerem siatki Bragga użytej do zarejestrowania mocy światła
- 45 $FC_i = \{(FC_{1j}, K_{obr_j}, G), (FC_{2j}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{ij}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{nj}, K_{obr_j}, G)\}$, gdzie FC_{ij} oznacza i-ty współczynnik

transformaty zmierzony dla kąta przechyłu wynoszącego j stopni, K_{obr_j} oznacza kąt przechyłu równy j stopni, n oznacza połowę liczby wszystkich uzyskanych współczynników transformaty, w przypadku gdy n nie jest liczbą całkowitą zaokrągla się tę liczbę w dół, G oznacza numer siatki Bragga, z której uzyskano widmo światła,

- 5 c) przechył zmieniano o zadany, stały kąt, równy 2° i powtarzano krok b)
- d) zmieniano przechył elementu 22 i powtarzano krok b) do momentu, w którym uzyskano pełny zakres przechyłu elementu 22,
- 10 e) z obliczonych współczynników FC_{ij} utworzono funkcje – $C_{ig}=F(K_{obr_j},G)$ zależności wartości i -tego współczynnika FFT od kąta przechyłu, w taki sposób, że dla widm światła zarejestrowanych przez każdy z analizatorów widma optycznego 14 i 17, dla każdego numeru współczynnika FC_i , z zakresu od 1 do 100, g jest numerem siatki Bragga, odczytano jego wartość dla wszystkich kątów przechyłu elementu 22, dla których wykonano kalibrację. Następnie z odczytanych wartości utworzono funkcję ciągłą poprzez wyznaczenie funkcji liniowych łączących odczytane wartości współczynnika dla kolejnych kątów przechyłu. Następnie wyznaczone funkcje połączono i w ten sposób utworzono funkcje (charakterystyki)
- 15 - $C_{ig}=F(K_{obr_j},G)$ dla wszystkich współczynników,
- f) dla każdej funkcji C_{ig} przeprowadzono automatyczną ocenę zaszumienia poprzez zapisanie jej znormalizowanych wartości FC_i w wektorze WC_i , podzielenie wszystkich wartości funkcji wektora WC_i na grupy po 6 współczynników, obliczenie regresji liniowej każdej z grup i obliczenie błędu średniokwadratowego (MSE) pomiędzy wartościami z grupy a ich regresją liniową. Następnie obliczono sumę wartości MSE wszystkich grup, która jest miarą zaszumienia funkcji C_{ig} ,
- 20 g) spośród wszystkich funkcji C_{ig} wybrano 40 o najniższej mierze zaszumienia i zapisano je trwale w układzie obliczeniowym, poprzez zapisanie wszystkich zmierzonych wartości tworzących funkcję - FC_i , numeru współczynnika FFT oraz numeru siatki TFBG, za pomocą której zmierzono moce światła użyte do wyznaczenia funkcji C_{ig} .

25 Pomiar polegał na tym, że z szerokopasmowego źródła światła 1 wysłano poprzez światłowód 2 światło do polaryzatora 4, w którym zostało spolaryzowane a następnie spolaryzowane światło przesłano do kolimatora 6, w którym utworzona została wiązka równoległa, która została skierowana na półfalówkę 8, zamocowaną w głowicy 5 oraz przechylnono element 22 o kąt 21° w półfalówce 8 na skutek zmiany przechyłu elementu przechylnanego (22)

30 zmieniał się kąt obrotu płaszczyzny polaryzacji światła oraz moc światła przesyłanego na poszczególnych długościach fali, które to światło przesyłane było do soczewki 7 skupiającej światło i kierującej je do światłowodu 9, z którego światło zostało przesłane do splittera 11, który podzielił światło na dwie wiązki i przesłał je do światłowodów 12 i 15 ze światłowodowymi skośnymi siatkami Bragga 13 i 16 obróconymi względem siebie o kąt 22 stopni, w których to siatkach zmieniło się widmo światła. Światło ze światłowodu 12 zostało przesłane do

35 analizatora 14, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu 1548 - 1554nm z krokiem 0,004nm. Światło ze światłowodu 15 zostało przesłane do analizatora 17, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu 1548 - 1554nm z krokiem 0,004nm. Wartości mocy zmierzone w analizatorach 14 i 17 przesłano do modułu obliczeniowego 18, w którym otrzymane wartości zostały przeliczone na serię wartości charakterystycznych dla ustawionego kąta przechyłu. Przeliczenie odbyło się poprzez obliczenie współczynników szybkiej transformaty

40 Fouriera – FFT z wartości zmierzonych w analizatorach widma 14 i 17 mocy światła dla poszczególnych długości fali światła.

45 Spośród obliczonych współczynników FFT wybrano te, dla których utworzono funkcje C_{ig} podczas kalibracji układu a następnie obliczono wartości kątów przechyłu – PKO, jakie mogły być przez nie identyfikowane. Dokonano tego poprzez obliczenie dla jakich wartości kąta przechyłu wartość funkcji C_{ig} osiąga wartość równą zmierzonej wartości odpowiadającego jej współczynnika. Kąty przechyłu obliczone na podstawie funkcji C_{ig} zapisano w zbiorze obliczonych kątów przechyłu- OKO.

Ze zbioru OKO utworzono histogram, dzieląc zakres od najmniejszego do największego kąta przechyłu ze zbioru OKO na 2880 przedziałów, następnie zliczono liczbę obliczonych kątów w każdym z przedziałów. z wartości zawartych w najliczniejszym przedziale obliczono medianę, która jest zmierzoną wartością kąta przechyłu, która wynosiła $20,3^\circ$.

- 5 Obliczono różnicę pomiędzy zadany a aktualnym kątem przechyłu elementu przechylanego 22 $\beta=21^\circ-20,3^\circ=0,7^\circ$. Wyślano do układu napędowego 23 polecenie przechylenia elementu przechylanego 22 o kąt $0,7^\circ$. Po przechyleniu elementu przechylanego 22 wykonano weryfikację kąta przechyłu poprzez jego pomiar. Uzyskano wartość $21,03^\circ$. Obliczono różnicę pomiędzy zadany i zmierzonym kątem przechyłu elementu przechylanego 22 $\delta=|21-21,03|=0,03^\circ$. Obliczona różnica była mniejsza od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta przechyłu $\varepsilon=0,1^\circ$
- 10 więc procedurę ustawiania przechyłu elementu przechylanego 22 zakończono.

RZECZNIK PATENTOWY

Maciej Nowicki
mgr inż. Maciej Nowicki
Nr wp. 3476

Wykaz oznaczeń

1. Szerokopasmowe źródło światła
2. Światłowód jednomodowy
3. Podstawa
4. Polaryzator
5. Głowica obrotowa
6. Kolimator
7. Soczewka
8. Półfalówka
9. Światłowód jednomodowy
10. Podstawa
11. Splitter 50:50
12. Światłowód jednomodowy
13. Światłowodowa skośna siatka Bragga TFBG1
14. Analizator widma optycznego OSA1
15. Światłowód jednomodowy
16. Światłowodowa skośna siatka Bragga TFBG2
17. Analizator widma optycznego OSA2
18. Komputer PC z oprogramowaniem
19. Uszczelnienia głowicy obrotowej
20. Obciążnik
21. Ramię obciążnika
22. Element przechyłany
23. Napęd
24. Przewód komunikacyjny
25. Złącze sterownika zewnętrznego