



Przedmiotem wynalazku jest układ i pozycjonowania głowicy osadzonej na nieruchomej podstawie, odporny na zakłócenia zewnętrzne w tym elektromagnetyczne, optyczne i promieniowanie, nie wprowadzający zanieczyszczeń ani zakłóceń do układu.

Powszechnie znane są różne metody pozycjonowania i 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 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.

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 odbierania energii z pola magnetycznego generowanego przez cewkę. Ich funkcjonowanie może być zakłócanie 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 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 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.

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

Z dokumentu ochronnego [DE4244126C1](#) znany jest optyczny system pomiaru długości lub kąta 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 wracają do źródła światła i nie powodowały niepotrzebnych odbić na fotoelementach.

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 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 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 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 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 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 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 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°. 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°, 45°, 90°, 135°, 180°, 225°, 270° 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 płaszczyzowego. 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.

Z opisu patentowego [US2006262307A1](#) znany jest polarymetr światłowodowy zbudowany z dwójłomnego 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 zmierzonej przez detektory określana jest polaryzacja światła i obliczany jest jej kąt.

5 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 eksponowanych na zewnętrzne źródło światła.

10 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

15 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.

20 Problemem technicznym do rozwiązania jest wytworzenie układu pozwalającego na ustawienie kąta obrotu głowicy obrotowej osadzonej na nieruchomej podstawie, 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 obrotu w zakresie 0°–360° z wysoką precyzją oraz oferować automatyczną, optymalną kalibrację bez udziału człowieka.

25 Przedmiotem wynalazku jest układ i sposób pozycjonowania głowicy zamocowanej na nieruchomej podstawie. W układzie na nieruchomej podstawie zamocowana jest obrotowo głowica a do czoła nieruchomej 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 nieruchoma podstawa, do której powierzchni czołowej od strony półfalówki zamocowana jest soczewka podłączona do drugiego światłowodu połączony ze splitterem. Moduł obliczeniowy posiada wejście zewnętrznego sterownika kąta obrotu i jest podłączony jest poprzez przewód sygnału sterującego do napędu obrotu. **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 modulem obliczeniowym. Kąt obrotu siatek Bragga względem siebie wynosi od 15° do 30°.

W sposobie wykorzystuje się powyżej opisany układ i w kalibracji:

- głowicę ustawia się w pozycji początkowej, dla której kąt obrotu - K_{obr} równy jest 0°,
- 40 – 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 obrotu 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,
- 45 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 obraca się głowicę o kąt poniżej 360°. W półfalówce na skutek obrotu 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 obrotu głowicy

ustawia się dopuszczalny błąd nastawy kąta obrotu głowicy, po czym ze sterownika zewnętrznego wysyła się do modułu obliczeniowego wartość kąta obrotu głowicy do ustawienia i wartość tę przekazuje się do napędu obrotu głowicy, za pomocą którego obraca się głowicę o zadany kąt. Po obróceniu głowicy wykonuje się weryfikację i korektę kąta obrotu poprzez pomiar kąta obrotu w celu zweryfikowania prawidłowości ustawienia głowicy a następnie oblicza się różnicę wartości zadanego kąta obrotu i zmierzonego kąta obrotu. Jeśli różnica ta jest większa od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta obrotu to wykonuje się obrót głowicy o kąt równy obliczonej różnicy wartości zadanego kąta obrotu i zmierzonego kąta obrotu głowicy, zaś operację weryfikacji i korekty kąta obrotu powtarza się do momentu, gdy różnica wartości zadanego kąta obrotu i zmierzonego kąta obrotu głowicy jest mniejsza od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta obrotu głowicy.

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 obrotu głowicy. 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 obrotu głowicy 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 obrotu wynoszącego j stopni,

K_{obr_j} oznacza kąt obrotu głowicy 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,

– głowicę obraca się o zadany, stały kąt,
 – wykonuje się obrót głowicy do momentu, w którym uzyska się pełny obrót głowicy,
 – z obliczonych współczynników FC_{ij} tworzy się funkcje – $C_{ig} = F(K_{obr_j}, G)$ zależności wartości i-tego współczynnika FFT od kąta obrotu głowicy, 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 obrotu głowicy, dla których wykonano kalibrację, a następnie z odczytanych wartości tworzy się funkcję ciągłą poprzez wyznaczenie funkcji liniowych łączących odczytane wartości współczynnika dla kolejnych kątów obrotu, 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 obrotu głowicy. 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 obrotu – PKO, dla których funkcja C_{ig} przyjmuje zmierzoną wartość współczynnika FFT. Kąty obrotu obliczone na podstawie funkcji C_{ig} zapisuje się w zbiorze obliczonych kątów obrotu – OKO, z którego tworzy się histogram, dzieląc zakres od najmniejszego do największego kąta obrotu 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 obrotu.

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. Układ pozwala na dołączenie dowolnego rodzaju napędu głowicy obrotowej dostosowanego do warunków panujących w miejscu jego zamontowania oraz na redukcję wpływu braku precyzji układu napędowego na ustawienie kąta obrotu głowicy.

35

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

Fig. 1 – schemat wykonania układu,

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

40 Fig. 3 – diagram blokowy metody kalibracji,

Fig. 4 – diagram blokowy metody pomiaru.

Układ i sposób pozycjonowania głowicy zamocowanej na nieruchomej podstawie, według wynalazku w przykładzie wykonania składa się z nieruchomej podstawy 3, do którego czoła 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, po przeciwnej stronie półfalówki 8 do głowicy 5 zamocowana jest druga nieruchoma podstawa 10, do której powierzchni czołowej od strony półfalówki 8

45

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

5 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 to połączony jest z zewnętrznym sterownikiem kąta obrotu poprzez wejście 22 - złącze USB i przez przewód sterujący 21 – kabel USB do napędu głowicy 20 - silnika krokowego połączonego z Arduino.

10 Sposób pozycjonowania głowicy zamocowanej na nieruchomej podstawie z wykorzystaniem światłowodów jednomodowych i dwóch siatek Bragga przy użyciu wyżej opisanego układu zrealizowano według procedury opisanej poniżej.

Przeprowadzono kalibrację układu według następujących kroków:

- 15 a) głowicę 5 ustawiono w pozycji początkowej, dla której kąt obrotu - 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 obrotu głowicy 5 zmienił się kąt płaszczyzny polaryzacji światła oraz moc światła przesyłanego na poszczególnych długościach fali, które to światło przesłano do soczewki 7 skupiającej światło
- 20 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,
- 25 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 obrotu głowicy 5. 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 obrotu głowicy oraz numerem siatki Bragga użytej do zarejestrowania mocy światła
- 30 $FC_i = \{(FC_{1j}, K_{obr_j}, G), (FC_{2j}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{ij}, K_{obr_j}, G), \dots, (FC_{nj}, K_{obr_j}, G)\}$, gdzie FC_{ij} oznacza i-ty współczynnik transformaty zmierzony dla kąta obrotu wynoszącego j stopni, K_{obr_j} oznacza kąt obrotu głowicy równy j stopni, n oznacza połowę liczby wszystkich uzyskanych współczynników transformaty, w przypadku gdy n nie jest liczbą całkowitą zaokrągliła się tę liczbę w dół, G oznacza numer siatki Bragga, z której uzyskano widmo światła,
- 35 c) głowicę 5 obracano o zadany, stały kąt, równy 2° i powtarzano krok b)
- d) wykonywano obrót głowicy 5 i powtarzano krok b) do momentu, w którym uzyskano pełny obrót głowicy 5,
- 40 e) z obliczonych współczynników FC_{ij} utworzono funkcje – $C_{ig} = F(K_{obr_j}, G)$ zależności wartości i-tego współczynnika FFT od kąta obrotu głowicy 5, 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 obrotu głowicy 5, dla których wykonano kalibrację. Następnie z odczytanych wartości utworzono funkcję ciągłą poprzez wyznaczenie funkcji liniowych łączących odczytane wartości współczynnika dla kolejnych kątów obrotu.
- 45 Następnie wyznaczone funkcje połączono i w ten sposób utworzono funkcje (charakterystyki) - $C_{ig} = F(K_{obr_j}, G)$ 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} ,
- 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} .

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 obrócono głowicę 5 o kąt 21° w półfalówce 8 na skutek obrotu głowicy 5 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 analizatora 14, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu $1548 - 1554\text{nm}$ z krokiem $0,004\text{nm}$. Światło ze światłowodu 15 zostało przesłane do analizatora 17, w którym zmierzono moc światła dla fal z zakresu $1548 - 1554\text{nm}$ z krokiem $0,004\text{nm}$. 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 obrotu głowicy 5. 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.

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

Ze zbioru OKO utworzono histogram, dzieląc zakres od najmniejszego do największego kąta obrotu 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 obrotu, która wynosiła $20,3^\circ$.

Obliczono różnicę pomiędzy zadanim a aktualnym kątem obrotu głowicy 5 $\beta=21^\circ-20,3^\circ=0,7^\circ$. Wysłano do układu napędowego 20 polecenie obrócenia głowicy o kąt $0,7^\circ$. Po obróceniu głowicy 5 wykonano weryfikację kąta obrotu poprzez jego pomiar. Uzyskano wartość $21,03^\circ$. Obliczono różnicę pomiędzy zadanim i zmierzonym kątem obrotu głowicy $\delta=|21-21,03|=0,03^\circ$. Obliczona różnica była mniejsza od ustawionego dopuszczalnego błędu kąta obrotu $\epsilon=0,1^\circ$ więc procedurę obrotu głowicy 5 zakończono.

RZECZNIK PATENTOWY
Maciej Nowicki
 mgr inż. Maciej Nowicki
 Nr wp. 3476

Wykaz oznaczeń

1. Szerokopasmowe źródło światła
2. Światłowód jednomodowy
3. Nieruchoma podstawa
4. Polaryzator
5. Głowica obrotowa
6. Kolimator
7. Soczewka
8. Półfalówka
9. Światłowód jednomodowy
10. Nieruchoma 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. Napęd głowicy obrotowej
21. Przewód sterujący
22. Złącze sterownika zewnętrznego