



УКРАЇНА

(19) **UA** (11) **139605** (13) **U**
(51) МПК
G01K 13/08 (2006.01)

МІНІСТЕРСТВО РОЗВИТКУ
ЕКОНОМІКИ, ТОРГІВЛІ ТА
СІЛЬСЬКОГО ГОСПОДАРСТВА
УКРАЇНИ

(12) ОПИС ДО ПАТЕНТУ НА КОРИСНУ МОДЕЛЬ

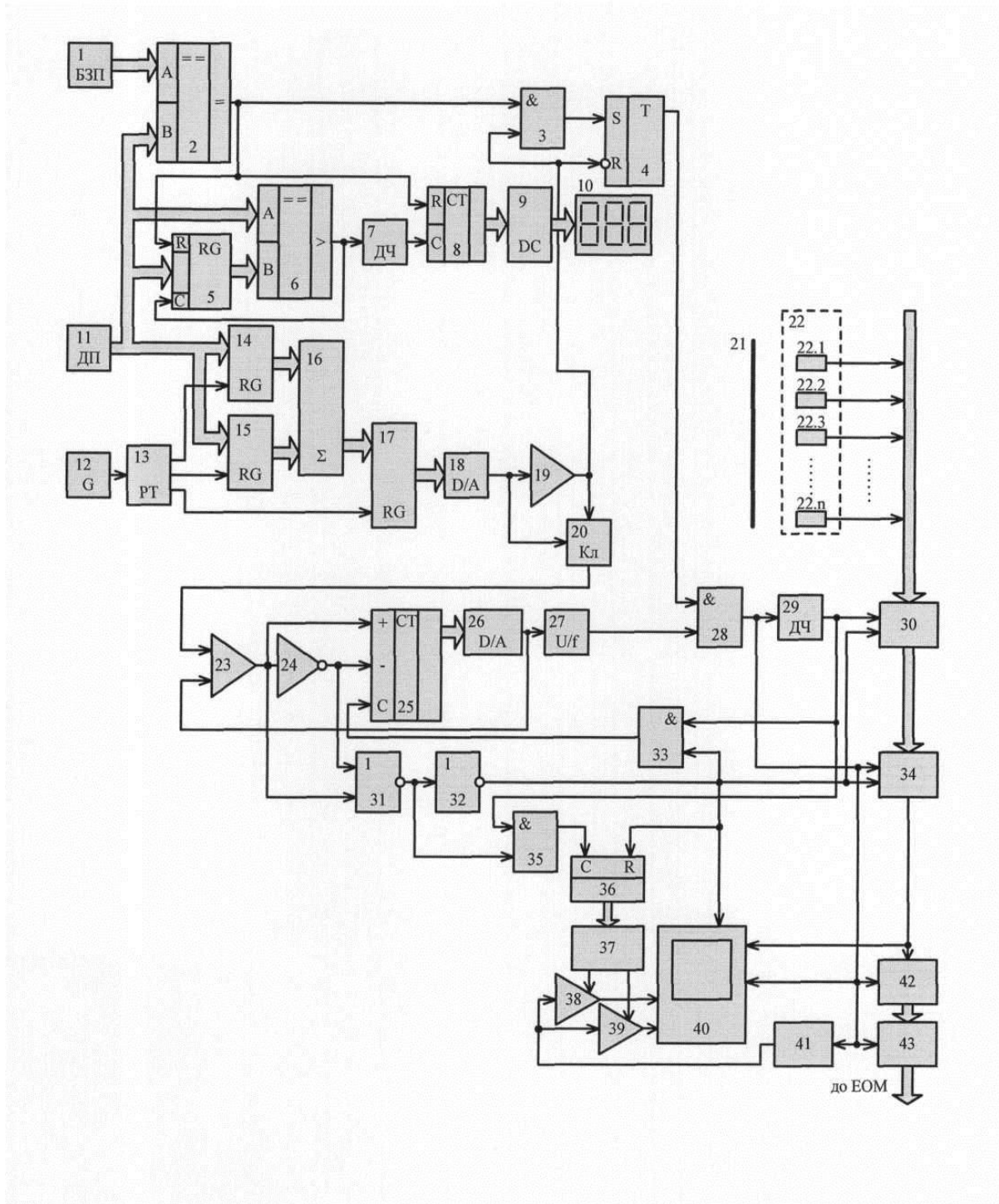
(21) Номер заявки: u 2019 07035	(72) Винахідник(и): Грабко Володимир Віталійович (UA), Грабко Валентин Володимирович (UA), Ротар Андрій Вікторович (UA), Ткачук Віталій Петрович (UA)
(22) Дата подання заявки: 24.06.2019	
(24) Дата, з якої є чинними права на корисну модель: 10.01.2020	
(46) Публікація відомостей про видачу патенту: 10.01.2020, Бюл.№ 1	(73) Власник(и): ВІННИЦЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ, Хмельницьке шосе, 95, м. Вінниця, 21021 (UA)

(54) ПРИСТРІЙ ДЛЯ БЕЗКООНТАКТНОГО ВИМІРЮВАННЯ ТЕМПЕРАТУРИ РОТОРА ГІДРОГЕНЕРАТОРА

(57) Реферат:

Пристрій для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора містить об'єктив, інфрачервоний приймач, що містить n окремих інфрачервоних сенсорів, перший дільник частоти, перетворювач напруга-частота, буферний регістр, комутатор, відеоконтрольний блок, аналого-цифровий перетворювач, інтерфейсний блок, два компаратори, реверсивний лічильник, елемент АБО-НІ, інвертор, чотири елементи І, елемент НІ, перший лічильник, постійно запам'ятовуючий блок, два керуючих підсилювачі, генератор напруги, що змінюється ступінчасто, два цифро-аналогових перетворювачі, генератор імпульсів, датчик положення, блок задання положення, розподільувач тактів, три регістри, перший цифровий компаратор, цифровий суматор, тригер та електронний ключ. Додатково введено другий цифровий компаратор, четвертий регістр, другий дільник частоти, другий лічильник, дешифратор та індикатор. Вихідна цифрова шина датчика положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора та зі вхідною цифровою шиною четвертого регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини другого цифрового компаратора, вихід якого з'єднаний з другим входом четвертого регістра та зі входом другого дільника частоти, вихід якого підключений до другого входу другого лічильника, перший вхід якого разом з першим входом четвертого регістра з'єднані з виходом першого цифрового компаратора. Вихідна цифрова шина другого лічильника підключена до вхідної цифрової шини дешифратора, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною індикатора.

UA 139605 U



Корисна модель належить до безконтактної термометрії і може бути використана для вимірювання температури об'єктів, що обертаються, зокрема роторів потужних електричних машин (гідрогенераторів).

Відомий пристрій для безконтактного вимірювання температури (Патент України № 20999, МПК G 01 K13/00, бюл. № 2, 2007), що містить об'єктив, діафрагму, отвір якої являє собою сектор з вершиною на оптичній осі, дзеркало, виконане у вигляді конуса, прямолінійні утворюючі бокової конусної поверхні якого утворюють кут при вершині, менший ніж 90° , а прямолінійні утворюючі центральної конусної поверхні утворюють кут при вершині 90° , інфрачервоний приймач, що являє собою набір інфрачервоних (ІЧ) сенсорів, розташованих на головній оптичній осі один за одним, приймальні площадки яких перпендикулярні головній оптичній осі, виходи n ІЧ сенсорів з'єднані з вхідними шинами буферного регістра та перетворювача частота-напруга, вихідна шина реверсивного лічильника підключена до вхідної шини цифро-аналогового перетворювача (ЦАП), вихід якого з'єднаний з входом другого перетворювача напруга-частота, вихід якого підключений до крокового двигуна, вал якого зв'язаний з діафрагмою, вихід джерела опорної напруги підключений до входу першого перетворювача частота-частота, вихід якого з'єднаний з другими входами відеоконтрольного блока (ВКБ) та другого аналого-цифрового перетворювача (АЦП), з першим входом комутатора та з входами інтерфейсного блока, генератора напруги, що змінюється ступінчасто, та дільника частоти, вихід якого підключений до перших входів першого елемента I та буферного регістра, вихід першого елемента I з'єднаний з першим входом лічильника, другий вхід якого підключений до виходу елемента NI, перший вхід другого елемента I з'єднаний з виходом елемента NI, вихід якого підключений до п'ятого входу ВКБ та до других входів комутатора та буферного регістра, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною комутатора, вихід якого підключений до перших входів ВКБ та другого АЦП, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною інтерфейсного блока, вихідна шина якого підключена до кіл ЕОМ, вихідна шина лічильника з'єднана з першою вхідною шиною постійного запам'ятовуючого блока (ПЗБ), перший і другий виходи якого підключені відповідно до других входів першого і другого керуючих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, що змінюється ступінчасто, а виходи підключені відповідно до третього і четвертого входів ВКБ, вихід другого елемента I з'єднаний з третім входом реверсивного лічильника, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини блока обробки сигналу, вихід якого з'єднаний з входом блока обчислення, вихід якого підключений до входу першого АЦП, вихідна шина якого з'єднана з другою вхідною шиною ПЗБ, вихід першого перетворювача напруга-частота підключений до входу блока обробки сигналу, вихід перетворювача частота-напруга з'єднаний з першим входом компаратора, другий вхід якого підключений до виходу джерела опорної напруги, а вихід з'єднаний з першими входами реверсивного лічильника, елемента АБО-НІ та з входом інвертора, вихід якого підключений до других входів реверсивного лічильника та елемента АБО-НІ, вихід якого з'єднаний з другим входом першого елемента I та з входом елемента NI, вихід дільника частоти підключений до другого входу другого елемента I.

Головним недоліком даного пристрою є те, що він не дозволяє визначати положення ротора гідрогенератора в процесі його роботи, оскільки гідрогенератор є специфічною електричною машиною закритого виконання, що ускладнює оперативний пошук місця прогнозованого перегріву або пошкодження ізоляції, виявленого тепловізійним методом.

За найближчий аналог вибрано пристрій для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора (Патент України № 68779, МПК G 01 K13/08, бюл. № 7, 2012), що містить об'єктив, інфрачервоний приймач, що містить n окремих ІЧ сенсорів, дільник частоти (в подальшому - перший дільник частоти), перетворювач напруга-частота, буферний регістр, комутатор, ВКБ, АЦП, інтерфейсний блок, два компаратори, реверсивний лічильник, елемент АБО-НІ, інвертор, чотири елементи I, елемент NI, лічильник (в подальшому - перший лічильник), ПЗБ, два керуючих підсилювачі, генератор напруги, що змінюється ступінчасто, два ЦАП, генератор імпульсів, датчик положення, блок задання положення, розподільувач тактів, три регістри, цифровий компаратор (в подальшому - перший цифровий компаратор), цифровий суматор, тригер та електронний ключ, причому виходи n окремих 14 сенсорів з'єднані зі вхідною шиною буферного регістра, вихідна шина якого підключена до вхідної шини комутатора, вихід якого з'єднаний з першими входами ВКБ та АЦП, вихідна шина якого підключена до вхідної шини інтерфейсного блока, вихідна шина якого з'єднана з колами ЕОМ, вихід першого компаратора підключений до перших входів реверсивного лічильника, елемента АБО-НІ та до входу інвертора, вихід якого з'єднаний з другими входами реверсивного лічильника та елемента АБО-НІ, вихід якого підключений до другого входу першого елемента I та до входу елемента NI, вихід якого з'єднаний з другими входами буферного регістра, комутатора, ВКБ, другого

елемента I та першого лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною ПЗБ, перший і другий виходи якого підключені відповідно до других входів першого і другого керуючих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, що змінюється ступінчасто, а виходи підключені відповідно до третього і четвертого входів ВКБ, вихід першого дільника частоти з'єднаний з першими входами буферного регістра, першого елемента I та другого елемента I, вихід якого підключений до третього входу реверсивного лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною першого ЦАП, вихід першого елемента I підключений до першого входу першого лічильника, вихідна цифрова шина блока задання положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого разом з вхідними цифровими шинами першого та другого регістрів підключені до вихідної цифрової шини датчика положення, вихід першого цифрового компаратора з'єднаний з першим входом третього елемента I, другий вхід якого разом з другими входами тригера та електронного ключа підключені до виходу другого компаратора, вхід якого разом з першим входом електронного ключа з'єднані з виходом другого ЦАП, вихід генератора імпульсів підключений до входу розподільвача тактів, перший, другий та третій виходи якого з'єднані зі входами першого, другого та третього регістрів відповідно, вихідні шини першого та другого регістрів підключені відповідно до першої та другої вхідних шин цифрового суматора, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною третього регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого ЦАП, вихід електронного ключа з'єднаний з першим входом першого компаратора, другий вхід якого разом зі входом перетворювача напруга-частота підключені до виходу першого ЦАП, вихід тригера з'єднаний з першим входом четвертого елемента I, другий вхід якого підключений до виходу перетворювача напруга-частота, а вихід з'єднаний зі входами першого дільника частоти, генератора напруги, що змінюється ступінчасто, інтерфейсного блока, з першим входом комутатора, з другим входом АЦП та з п'ятим входом ВКБ.

Головним недоліком даного пристрою є те, що він не дозволяє під час вимірювання теплового портрета ротора гідрогенератора в процесі його роботи визначати положення ротора гідрогенератора із-за відсутності можливості доступу до його обертових частин, що ускладнює оперативний пошук місця прогнозованого перегріву або пошкодження ізоляції, внаслідок чого збільшується час діагностування ротора гідрогенератора та звужуються функціональні можливості пристрою.

В основу корисної моделі поставлена задача створення пристрою для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора, в якому за рахунок введення нових блоків та зв'язків між ними з'являється можливість на працюючому гідрогенераторі під час вимірювання теплового портрета ротора гідрогенератора визначати положення його ротора, що дозволяє оперативно визначати місця прогнозованого перегріву або пошкодження ізоляції, внаслідок чого зменшується час діагностування ротора гідрогенератора, а, отже, розширюються функціональні можливості пристрою.

Поставлена задача вирішується тим, що в пристрій для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора, що містить об'єктив, інфрачервоний приймач, що містить n окремих ІЧ сенсорів, перший дільник частоти, перетворювач напруга-частота, буферний регістр, комутатор, ВКБ, АЦП, інтерфейсний блок, два компаратори, реверсивний лічильник, елемент АБО-НІ, інвертор, чотири елементи I, елемент НІ, перший лічильник, ПЗБ, два керуючих підсилювачі, генератор напруги, що змінюється ступінчасто, два ЦАП, генератор імпульсів, датчик положення, блок задання положення, розподільвач тактів, три регістри, перший цифровий компаратор, цифровий суматор, тригер та електронний ключ, причому виходи n окремих ІЧ сенсорів з'єднані зі вхідною шиною буферного регістра, вихідна шина якого підключена до вхідної шини комутатора, вихід якого з'єднаний з першими входами ВКБ та АЦП, вихідна шина якого підключена до вхідної шини інтерфейсного блока, вихідна шина якого з'єднана з колами ЕОМ, вихід першого компаратора підключений до перших входів реверсивного лічильника, елемента АБО-НІ та до входу інвертора, вихід якого з'єднаний з другими входами реверсивного лічильника та елемента АБО-НІ, вихід якого підключений до другого входу першого елемента I та до входу елемента НІ, вихід якого з'єднаний з другими входами буферного регістра, комутатора, ВКБ, другого елемента I та першого лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною ПЗБ, перший і другий виходи якого підключені відповідно до других входів першого і другого керуючих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, що змінюється ступінчасто, а виходи підключені відповідно до третього і четвертого входів ВКБ, вихід першого дільника частоти з'єднаний з першими входами буферного регістра, першого елемента I та другого елемента I, вихід якого підключений до третього входу реверсивного лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною першого

ЦАП, вихід першого елемента I підключений до першого входу першого лічильника, вихідна цифрова шина блока задання положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого разом з вхідними цифровими шинами першого та другого регістрів підключені до вихідної цифрової шини датчика положення, вихід першого цифрового компаратора з'єднаний з першим входом третього елемента I, другий вхід якого разом з другими входами тригера та електронного ключа підключені до виходу другого компаратора, вхід якого разом з першим входом електронного ключа з'єднані з виходом другого ЦАП, вихід генератора імпульсів підключений до входу розподільвача тактів, перший, другий та третій виходи якого з'єднані зі входами першого, другого та третього регістрів відповідно, вихідні шини першого та другого регістрів підключені відповідно до першої та другої вхідних шин цифрового суматора, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною третього регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого ЦАП, вихід електронного ключа з'єднаний з першим входом першого компаратора, другий вхід якого разом з входом перетворювача напруга-частота підключені до виходу першого ЦАП, вихід тригера з'єднаний з першим входом четвертого елемента I, другий вхід якого підключений до виходу перетворювача напруга-частота, а вихід з'єднаний зі входами першого дільника частоти, генератора напруги, що змінюється ступінчасто, інтерфейсного блока, з першим входом комутатора, з другим входом АЦП та з п'ятим входом ВКБ, вихід третього елемента I підключений до першого входу тригера, введено другий цифровий компаратор, четвертий регістр, другий дільник частоти, другий лічильник, дешифратор та індикатор, причому вихідна цифрова шина датчика положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора та зі вхідною цифровою шиною четвертого регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини другого цифрового компаратора, вихід якого з'єднаний з другим входом четвертого регістра та зі входом другого дільника частоти, вихід якого підключений до другого входу другого лічильника, перший вхід якого разом з першим входом четвертого регістра з'єднані з виходом першого цифрового компаратора, вихідна цифрова шина другого лічильника підключена до вхідної цифрової шини дешифратора, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною індикатора.

Пристрій для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора пояснюється кресленням, на якому зображена його структурна схема.

На схемі: 1 - блок задання положення; 2 - перший цифровий компаратор; 3 - третій елемент I; 4 - тригер; 5 - четвертий регістр; 6 - другий цифровий компаратор; 7 - другий дільник частоти; 8 - другий лічильник; 9 - дешифратор; 10 - індикатор; 11 - датчик положення; 12 - генератор імпульсів; 13 - розподільвач тактів; 14, 15 - перший та другий регістри відповідно; 16 - цифровий суматор; 17 - третій регістр; 18 - другий цифро-аналоговий перетворювач; 19 - другий компаратор; 20 - електронний ключ; 21 - об'єктив; 22 - інфрачервоний приймач, що містить n окремих інфрачервоних сенсорів 22.1,...,22. n; 23 - перший компаратор; 24 - інвертор; 25 - реверсивний лічильник; 26 - перший цифро-аналоговий перетворювач; 27 - перетворювач напруга-частота; 28 - четвертий елемент I; 29 - перший дільник частоти; 30 - буферний регістр; 31 - елемент АБО-НІ; 32 - елемент НІ; 33 - другий елемент I; 34 - комутатор; 35 - перший елемент I; 36 - перший лічильник; 37 - постійний запам'ятовуючий блок; 38, 39 - перший та другий керовані підсилювачі відповідно; 40 - відеоконтрольний блок; 41 - генератор напруги, що змінюється ступінчасто; 42 - аналого-цифровий перетворювач; 43 - інтерфейсний блок, причому виходи n окремих 14-сенсорів 22.1...22. n з'єднані з вхідною шиною буферного регістра 30, вихідна шина якого підключена до вхідної шини комутатора 34, вихід якого з'єднаний з першими входами ВКБ 40 та АЦП 42, вихідна шина якого підключена до вхідної шини інтерфейсного блока 43, вихідна шина якого з'єднана з колами ЕОМ, вихід першого компаратора 23 підключений до перших входів реверсивного лічильника 25, елемента АБО-НІ 31 та до входу інвертора 24, вихід якого з'єднаний з другими входами реверсивного лічильника 25 та елемента АБО-НІ 31, вихід якого підключений до другого входу першого елемента I 35 та до входу елемента НІ 32, вихід якого з'єднаний з другими входами буферного регістра 30, комутатора 34, ВКБ 40, другого елемента I 33 та першого лічильника 36, вихідна шина якого з'єднана зі вхідною шиною ПЗБ 37, перший і другий виходи якого підключені відповідно до других входів першого 38 і другого 39 керуючих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, що змінюється ступінчасто, 41, а виходи підключені відповідно до третього і четвертого входів ВКБ 40, вихід першого дільника частоти 29 з'єднаний з першими входами буферного регістра 30, першого елемента I 35 та другого елемента I 33, вихід якого підключений до третього входу реверсивного лічильника 25, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною першого ЦАП 26, вихід першого елемента I 35 підключений до першого входу першого лічильника 36, вихідна

цифрова шина блока задання положення 1 з'єднана з першою вхідною цифровою шиною першого цифрового компаратора 2, друга вхідна цифрова шина якого разом з вхідними цифровими шинами першого 14 та другого 15 регістрів підключені до вихідної цифрової шини датчика положення 11, вихід першого цифрового компаратора 2 з'єднаний з першим входом третього елемента І 3, другий вхід якого разом з другими входами тригера 4 та електронного ключа 20 підключені до виходу другого компаратора 19, вхід якого разом з першим входом електронного ключа 20 з'єднані з виходом другого ЦАП 18, вихід генератора імпульсів 12 підключений до входу розподільвача тактів 13, перший, другий та третій виходи якого з'єднані зі входами першого 14, другого 15 та третього 17 регістрів відповідно, вихідні шини першого 14 та другого 15 регістрів підключені відповідно до першої та другої вхідних шин цифрового суматора 16, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною третього регістра 17, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого ЦАП 18, вихід електронного ключа 20 з'єднаний з першим входом першого компаратора 23, другий вхід якого разом з входом перетворювача напруга-частота 27 підключені до виходу першого ЦАП 26, вихід тригера 4 з'єднаний з першим входом четвертого елемента І 28, другий вхід якого підключений до виходу перетворювача напруга-частота 27, а вихід з'єднаний зі входами першого дільника частоти 29, генератора напруги, що змінюється ступінчасто, 41, інтерфейсного блока 43, з першим входом комутатора 34, з другим входом АЦП 42 та з п'ятим входом ВКБ 40, вихід третього елемента І 3 підключений до першого входу тригера 4, вихідна цифрова шина датчика положення 11 з'єднана з першою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора 6 та зі вхідною цифровою шиною четвертого регістра 5, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини другого цифрового компаратора 6, вихід якого з'єднаний з другим входом четвертого регістра 5 та зі входом другого дільника частоти 7, вихід якого підключений до другого входу другого лічильника 8, перший вхід якого разом з першим входом четвертого регістра 5 з'єднані з виходом першого цифрового компаратора 2, вихідна цифрова шина другого лічильника 8 підключена до вхідної цифрової шини дешифратора 9, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною індикатора 10.

Запропонований пристрій працює так. При подачі напруги живлення генератор імпульсів 12 починає формувати послідовність імпульсів. Потік інфрачервоного випромінювання, який створюється поверхнею ротора гідрогенератора, що знаходиться на деякій відстані від оптичної системи пристрою, потрапляє через об'єктив 21 на лінійку n окремих ІЧ сенсорів 22.1-22. n ІЧ приймача 22, розташованих вздовж радіуса ротора. Очевидно, що при обертанні ротора гідрогенератора в кожен момент часу в поле зору ІЧ приймача 22 потрапляє лише фрагмент поверхні вздовж радіуса ротора. Отримуючи фрагменти теплового зображення, можна побудувати тепловий портрет всієї поверхні ротора гідрогенератора в процесі його роботи.

Якщо ротор гідрогенератора знаходиться в нерухомому стані або обертається з малою швидкістю, то на екран ВКБ 40 теплове зображення поверхні ротора не виводиться. Це обумовлено наступним. Під впливом сигналів генератора імпульсів 12 по чергово на виходах розподільвача тактів 13 формуються імпульси. Сигналом з першого виходу розподільвача тактів 13 в перший регістр 14 записується код з виходу датчика положення 11. В другий регістр 15 сигналом з другого виходу розподільвача тактів 13 записується інший код з виходу датчика положення 11. Різниця зазначених кодів за одиницю часу, що забезпечується генератором імпульсів 12, являє собою швидкість обертання ротора гідрогенератора, що і визначається в цифровому суматорі 16 та записується в третьому регістрі 17 сигналом з третього виходу розподільвача тактів 13. Другий ЦАП 18 здійснює перетворення значення швидкості обертання ротора гідрогенератора з цифрової форми в аналогову. Якщо значення швидкості менше порогу, заданого другим компаратором 19, то пристрій знаходиться в стані очікування і тепловий портрет ротора не фіксується. Якщо ж швидкість обертання ротора гідрогенератора перевищує поріг спрацьовування другого компаратора 19, то на його виході встановлюється сигнал логічної одиниці, яким розблоковується тригер 4 та відкривається третій елемент І 3 і електронний ключ 20.

В момент обертання ротора, коли він знаходиться в умовному початковому положенні, коди з виходу датчика положення 11 та з виходу блока задання положення 1 співпадають, на виході першого цифрового компаратора 2 з'являється сигнал логічної одиниці, яким через третій елемент І 3 встановлюється в одиничний стан тригер 4. Внаслідок цього імпульси з виходу перетворювача напруга-частота 27 через четвертий елемент І 28 починають надходити в блоки, за допомогою яких формується тепловий портрет на екрані ВКБ 40.

Частота сигналу формування теплового портрета об'єкта в залежності від швидкості його обертання визначається наступним чином. З виходу електронного ключа 20 сигнал надходить

на перший вхід першого компаратора 23, на другий вхід якого надходить сигнал з виходу першого ЦАП 26, який відповідає цифровому коду на виході реверсивного лічильника 25. Якщо сигнал на першому вході першого компаратора 23 більший, то на його виході з'являється сигнал логічної одиниці, який надходить на перший вхід реверсивного лічильника 25. На другому його виході присутній сигнал логічного нуля, оскільки сигнал логічної одиниці з виходу першого компаратора 23 проходить через інвертор 24. При цьому сигнали логічного нуля та одиниці з виходів відповідно інвертора 24 та першого компаратора 23 надходять на другий і перший входи елемента АБО-НІ 31, на виході якого з'являється сигнал логічного нуля. Сигнал логічного нуля з виходу елемента АБО-НІ 31 через елемент НІ 32 у вигляді сигналу логічної одиниці надходить на другий вхід другого елемента І 33, на перший вхід якого надходять імпульси з виходу першого дільника частоти 29, оскільки на вхід останнього через відкритий четвертий елемент І 28 надходять імпульси з виходу перетворювача напруга-частота 27. При цьому на виході другого елемента І 33 формуються імпульси, які надходять на третій вхід реверсивного лічильника 25, цифровий код на виході якого починає збільшуватись. Зростає також і напруга на виході першого ЦАП 26 до тих пір, доки коди на входах першого компаратора 23 не зрівняються. Одночасно зростає також і напруга на вході перетворювача напруга-частота 27, що призводить до зростання частоти імпульсів, що формуються на його виході.

В момент зрівняння сигналів на входах першого компаратора 23 на його виході встановлюється нульовий сигнал. При цьому на виході елемента АБО-НІ 31 з'являється сигнал логічної одиниці (на виході інвертора 24 присутній також нульовий сигнал), який відкриває перший елемент І 35, а через елемент НІ 32 закриває другий елемент І 33 та розблоковує роботу першого лічильника 36, буферного регістра 30, комутатора 34 та ВКБ 40. Подача імпульсів в реверсивний лічильник 25 припиняється, а код, що записаний в ньому, забезпечує коректну роботу блоків щодо виведення теплового зображення ротора гідрогенератора при відповідній швидкості його обертання.

В залежності від кутової швидкості обертання ω ротора гідрогенератора вибрана частота формування імпульсів f_1 перетворювача напруга-частота 27, що пов'язано співвідношенням $f_1/n = \omega / (2\pi \cdot m)$, де $m = 360^\circ / \beta$, β - мінімальний сектор поверхні ротора, що потрапляє в поле зору ІЧ приймача 22, n - коефіцієнт ділення першого дільника частоти 29, що відповідає кількості окремих ІЧ сенсорів ІЧ приймача 22. Отже, з частотою f_1/n , при поточній швидкості обертання ротора, на виході першого дільника частоти 29 з'являються імпульси, якими фіксуються у буферному регістрі 30 на час $\Delta T = n/f_1$ електричні сигнали в аналоговому вигляді з виходів n окремих ІЧ сенсорів ІЧ приймача 22. Амплітуди цих сигналів пропорційні температурі елементарних ділянок поверхні об'єкта (кількість таких ділянок $N = n \cdot m$). Комутатором 34 здійснюється зчитування інформації з буферного регістра 30 з наступним її перетворенням із паралельного виду представлення в послідовний. Сформований таким чином сигнал з виходу комутатора 34 потрапляє на вхід ВКБ 40 і на вхід АЦП 42, в якому він перетворюється в цифрову форму та передається через інтерфейсний блок 43 в ЕОМ.

Генератор напруги, що змінюється ступінчасто, 41, перший 38 та другий 39 керовані підсилювачі і ПЗБ 37 призначені для формування сигналів розгортки ВКБ 40. Сигнал частотою f_b , що надходить на вхід генератора напруги, що змінюється ступінчасто, 41, на виході приймає ступінчасту форму (містить n складових) і подається на входи першого 38 і другого 39 керованих підсилювачів, коефіцієнт підсилення яких задається вихідними сигналами ПЗБ 37. При цьому коефіцієнти підсилення першого 38 та другого 39 керованих підсилювачів задаються так, що на їх виходах формуються сигнали, пропорційні $R_i \cdot \sin \varphi_i$ та $R_i \cdot \cos \varphi_i$ відповідно, де R_i - радіус, φ_i - кут координати елементарної ділянки поверхні ротора в полярній системі координат, що обумовлено сигналами з датчика положення 11. При цьому $i = \overline{0, n}$, $j = \overline{0, m}$.

На вхід ПЗБ 37 сигнали надходять з першого лічильника 36, коефіцієнт перерахунку якого дорівнює t . В результаті на екрані ВКБ 40 при наявності одного інформаційного сигналу, двох сигналів розгортки та сигналу синхронізації (з виходу перетворювача напруга-частота 27) формується зображення, що відповідає тепловому портрету ротора гідрогенератора.

Очевидно, що згідно з запропонованим алгоритмом сканування ротора гідрогенератора здійснюється спочатку вздовж деякого радіуса R_j . Коли закінчено сканування n точок, що лежать на радіусі R_j , здійснюється сканування n точок, що лежать на радіусі R_{j+1} . Так знаходиться кругова розгортка всього теплового зображення ротора гідрогенератора в процесі його роботи.

Якщо швидкість обертання ротора гідрогенератора змінюється, наприклад зменшується, то на першому вході першого компаратора 23 сигнал зменшується, на його виході встановлюється сигнал від'ємної полярності, внаслідок чого на виході інвертора 24 встановлюється сигнал логічної одиниці і реверсивний лічильник 25 починає зменшувати записаний в ньому код до моменту зрівняння сигналів на входах першого компаратора 23. В період узгодження швидкості

обертання ротора гідрогенератора з частотою синхронізації пристрою виведення теплового зображення на ВКБ 40 блокується.

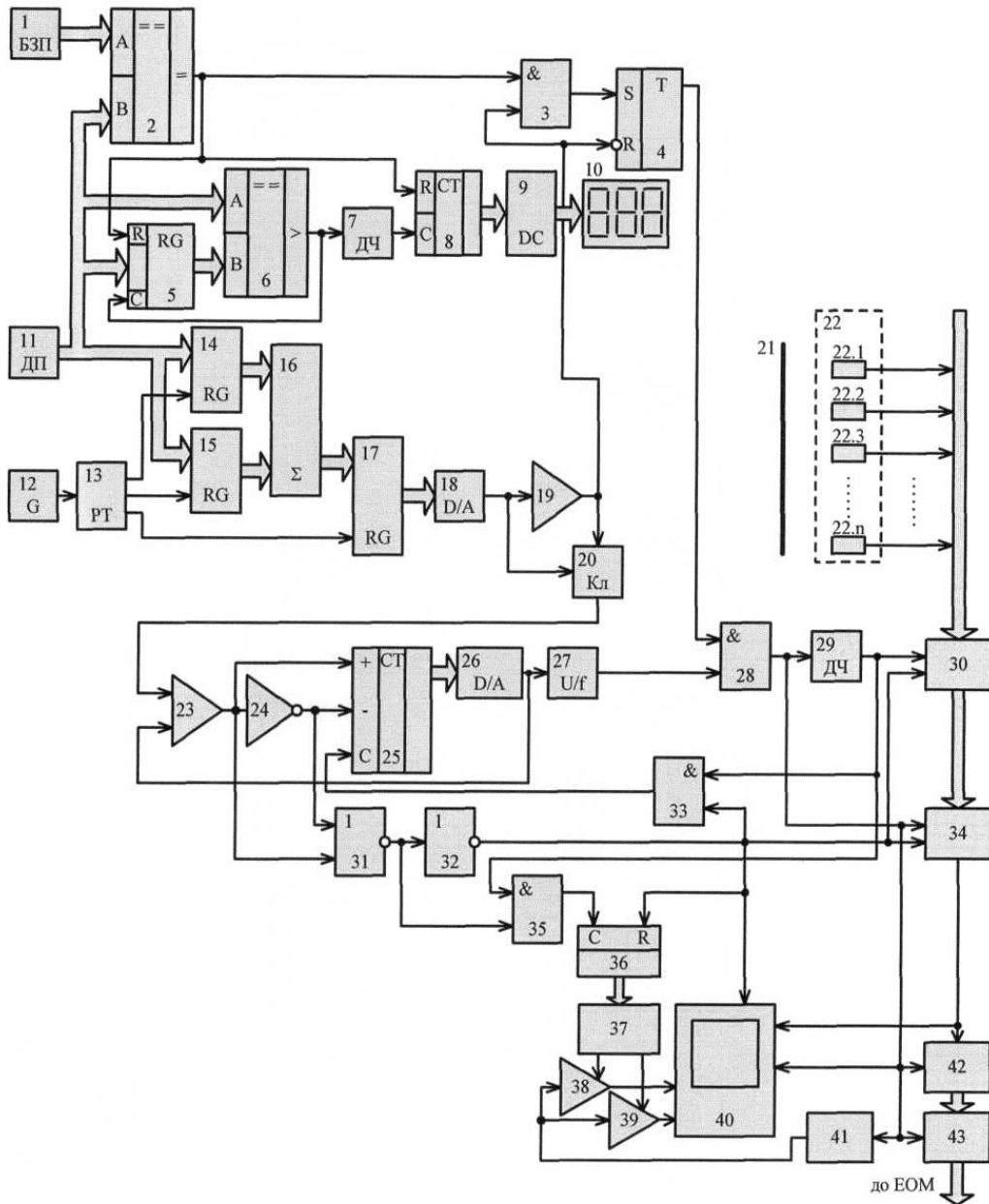
5 Перетворювач напруга частота 27 реалізований таким чином, що при наявності на його вході сигналу нульового значення на його виході присутні імпульси з заданою мінімальною частотою слідування.

Визначення положення ротора гідрогенератора в кожен момент часу здійснюється так. В момент появи сигналу на виході першого цифрового компаратора 2 четвертий регістр 5 та другий лічильник 8 обнуляються. Припустимо, що це здійснюється в момент, коли на виході датчика положення 11 з'являється нульовий код. При цьому на виході другого цифрового компаратора 6 з'являється сигнал логічного нуля. Через деякий час при поверненні ротора на певний кут на виході датчика положення 11 з'являється код, відмінний від нуля, внаслідок чого на виході другого цифрового компаратора 6 з'являється сигнал логічної одиниці, яким код з виходу датчика положення 11 записується в четвертий регістр 5. В результаті на виході другого цифрового компаратора 6 знову з'являється сигнал логічного нуля. При черговій зміні 15 цифрового коду на виході датчика положення 11 на виході другого цифрового компаратора 6 знову з'являється сигнал логічної одиниці. Таким чином, сформована послідовність імпульсів подається на вхід другого дільника частоти 7, коефіцієнт ділення якого дорівнює m . При цьому на виході другого лічильника 8 формується послідовність кодів, зміна яких здійснюється при змищенні ротора гідрогенератора на один полюс. Ці коди подаються через дешифратор 9 в 20 індикатор 10, за допомогою якого можна відслідковувати в кожен момент часу, в якому положенні знаходиться ротор гідрогенератора.

ФОРМУЛА КОРИСНОЇ МОДЕЛІ

25 Пристрій для безконтактного вимірювання температури ротора гідрогенератора, що містить об'єktiv, інфрачервоний приймач, що містить n окремих інфрачервоних сенсорів, перший дільник частоти, перетворювач напруга-частота, буферний регістр, комутатор, відеоконтрольний блок, аналого-цифровий перетворювач, інтерфейсний блок, два компаратори, реверсивний лічильник, елемент АБО-НІ, інвертор, чотири елементи І, елемент НІ, перший лічильник, постійно запам'ятовуючий блок, два керуючих підсилювачі, генератор напруги, що змінюється ступінчасто, два цифро-аналогових перетворювачі, генератор імпульсів, датчик положення, блок задання положення, розподілювач тактів, три регістри, перший цифровий компаратор, цифровий суматор, тригер та електронний ключ, причому виходи n окремих інфрачервоних сенсорів з'єднані зі вхідною шиною буферного регістра, вихідна шина 35 якого підключена до вхідної шини комутатора, вихід якого з'єднаний з першими входами відеоконтрольного блока та аналого-цифрового перетворювача, вихідна шина якого підключена до вхідної шини інтерфейсного блока, вихідна шина якого з'єднана з колами ЕОМ, вихід першого компаратора підключений до перших входів реверсивного лічильника, елемента АБО-НІ та до входу інвертора, вихід якого з'єднаний з другими входами реверсивного лічильника та елемента АБО-НІ, вихід якого підключений до другого входу першого елемента І та до входу елемента НІ, вихід якого з'єднаний з другими входами буферного регістра, комутатора, відеоконтрольного блока, другого елемента І та першого лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною постійно запам'ятовуючого блока, перший і другий виходи якого підключені відповідно до других входів першого і другого керуючих підсилювачів, перші входи 45 яких з'єднані з виходом генератора напруги, що змінюється ступінчасто, а виходи підключені відповідно до третього і четвертого входів відеоконтрольного блока, вихід першого дільника частоти з'єднаний з першими входами буферного регістра, першого елемента І та другого елемента І, вихід якого підключений до третього входу реверсивного лічильника, вихідна шина якого з'єднана з вхідною шиною першого цифро-аналогового перетворювача, вихід першого елемента І підключений до першого входу першого лічильника, вихідна цифрова шина блока задання положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого разом з вхідними цифровими шинами першого та другого регістрів підключені до вихідної цифрової шини датчика положення, вихід першого цифрового компаратора з'єднаний з першим входом третього елемента І, другий вхід якого разом з другими входами тригера та електронного ключа підключені до виходу другого компаратора, вхід якого разом з першим входом електронного ключа з'єднані з виходом другого цифро-аналогового перетворювача, вихід генератора імпульсів підключений до входу розподілювача тактів, перший, другий та третій виходи якого з'єднані зі входами першого, другого та третього регістрів відповідно, вихідні шини першого та другого регістрів підключені 60 відповідно до першої та другої вхідних шин цифрового суматора, вихідна цифрова шина якого

з'єднана зі вхідною цифровою шиною третього регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого цифро-аналогового перетворювача, вихід електронного ключа з'єднаний з першим входом першого компаратора, другий вхід якого разом зі входом перетворювача напруга-частота підключені до виходу першого цифро-аналогового перетворювача, вихід тригера з'єднаний з першим входом четвертого елемента І, другий вхід якого підключений до виходу перетворювача напруга-частота, а вихід з'єднаний зі входами першого дільника частоти, генератора напруги, що змінюється ступінчасто, інтерфейсного блока, з першим входом комутатора, з другим входом аналого-цифрового перетворювача та з п'ятим входом відеоконтрольного блока, вихід третього елемента І підключений до першого входу тригера, який **відрізняється** тим, що в нього введено другий цифровий компаратор, четвертий регістр, другий дільник частоти, другий лічильник, дешифратор та індикатор, причому вихідна цифрова шина датчика положення з'єднана з першою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора та зі вхідною цифровою шиною четвертого регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини другого цифрового компаратора, вихід якого з'єднаний з другим входом четвертого регістра та зі входом другого дільника частоти, вихід якого підключений до другого входу другого лічильника, перший вхід якого разом з першим входом четвертого регістра з'єднані з виходом першого цифрового компаратора, вихідна цифрова шина другого лічильника підключена до вхідної цифрової шини дешифратора, вихідна цифрова шина якого з'єднана зі вхідною цифровою шиною індикатора.



Комп'ютерна верстка Л. Литвиненко

Міністерство розвитку економіки, торгівлі та сільського господарства України,
вул. М. Грушевського, 12/2, м. Київ, 01008, Україна

ДП "Український інститут інтелектуальної власності", вул. Глазунова, 1, м. Київ – 42, 01601