



УКРАЇНА

(19) **UA** (11) **158204** (13) **U**
(51) МПК (2024.01)
G01K 13/00

НАЦІОНАЛЬНИЙ ОРГАН
ІНТЕЛЕКТУАЛЬНОЇ ВЛАСНОСТІ
ДЕРЖАВНА ОРГАНІЗАЦІЯ
"УКРАЇНСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ
ОФІС ІНТЕЛЕКТУАЛЬНОЇ
ВЛАСНОСТІ ТА ІННОВАЦІЙ"

(12) ОПИС ДО ПАТЕНТУ НА КОРИСНУ МОДЕЛЬ

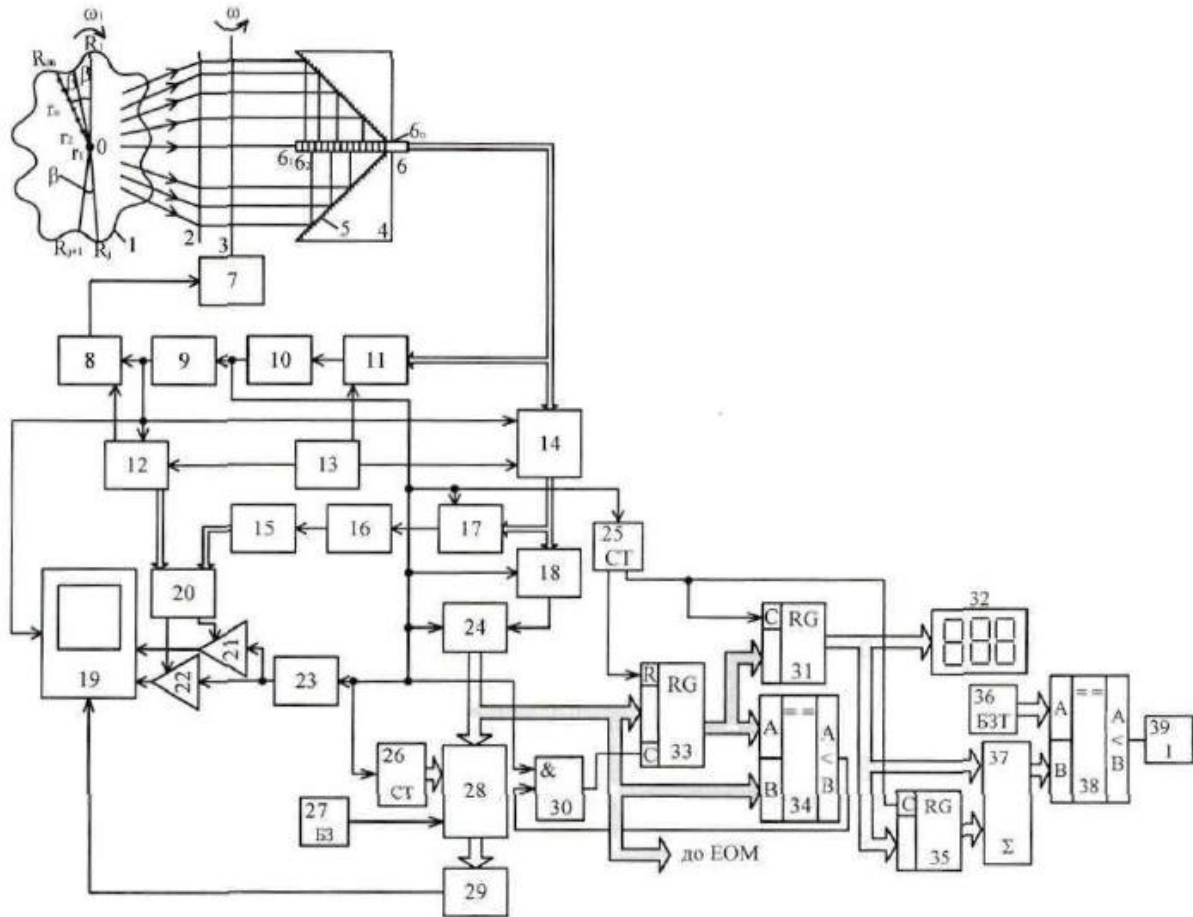
(21) Номер заявки: u 2024 02550	(72) Винахідник(и): Грабко Володимир Віталійович (UA), Грабко Валентин Володимирович (UA), Чорна Ольга Анатоліївна (UA), Поліщук Володимир Леонідович (UA)
(22) Дата подання заявки: 13.05.2024	
(24) Дата, з якої є чинними права інтелектуальної власності: 09.01.2025	
(46) Публікація відомостей про державну реєстрацію: 08.01.2025, Бюл.№ 2	(73) Володілець (володільці): ВІННИЦЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ, вул. Хмельницьке шосе, 95, м. Вінниця, 21021 (UA)

(54) ПРИСТРІЙ ДЛЯ БЕЗКОНТАКТНОГО ВИМІРЮВАННЯ ТЕМПЕРАТУРИ

(57) Реферат:

Пристрій для безконтактного вимірювання температури містить об'єktiv, діафрагму, дзеркало, виконане у вигляді ввігнутого конуса з поверхнею, що відображає промені світлового потоку, інфрачервоний приймач, що являє собою циліндр, секції якого є окремими інфрачервоними сенсорами, кроковий двигун, ключ, дільник частоти, керований тактовий генератор, блок синхронізації, три лічильники, блок управління, буферний регістр, два аналого-цифрові перетворювачі, блок обчислення, блок обробки сигналу, комутатор, відеоконтрольний блок, постійно запам'ятовуючий пристрій, два керовані підсилювачі, генератор напруги, цифро-аналоговий перетворювач, буфер даних, блок запуску, елемент І, два регістри, перший цифровий компаратор та цифровий індикатор. Додатково в пристрій введено третій регістр, цифровий суматор, блок задання температури, індикатор та другий цифровий компаратор.

UA 158204 U



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

Відомий пристрій для безконтактного вимірювання температури (Патент України № 133059, М. кл. G01K 13/00, бюл. № 6, 2019), що містить об'єktiv, діафрагму, конусоподібне дзеркало з кутом при вершині 90° з поверхнею, що відображає промені світлового потоку, інфрачервоний приймач, що являє собою циліндр, секції якого є окремими інфрачервоними сенсорами, кроковий двигун, ключ, дільник частоти, керований тактовий генератор, блок синхронізації, два лічильники, блок управління, буферний регістр, два аналого-цифрові перетворювачі (АЦП), блок обчислення, блок обробки сигналу, комутатор, відеоконтрольний блок, постійно запам'ятовуючий пристрій (ПЗП), два керовані підсилювачі, генератор напруги, блок підготовки даних, цифро-аналоговий перетворювач (ЦАП), буфер даних та блок запуску, причому виходи інфрачервоних сенсорів з'єднані, відповідно, зі вхідною шиною буферного регістра та зі вхідною шиною блока синхронізації, вихід якого через керований тактовий генератор підключений до першого входу блока підготовки даних, до входу комутатора, до входу генератора напруги та до входу дільника частоти, вихід якого з'єднаний з першим входом буферного регістра, з першим входом відеоконтрольного блока та з першим входом першого лічильника, вихід якого підключений до другого входу ключа, вихід якого з'єднаний зі входом крокового двигуна, вал якого зв'язаний з діафрагмою, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини комутатора, вихід якого з'єднаний з другим входом блока підготовки даних, третій і четвертий входи відеоконтрольного блока підключені, відповідно, до виходів першого і другого керованих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, а другі входи підключені, відповідно, до першого і другого виходів ПЗП, перша вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною першого лічильника, другий вхід якого підключений до першого виходу блока управління, другий вихід якого з'єднаний зі входом блока синхронізації, а третій вихід підключений до другого входу буферного регістра, вихід блока підготовки даних з'єднаний з колами ЕОМ, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини блока обробки сигналу, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до входу блока обчислення, вихід якого з'єднаний зі входом першого АЦП, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини ПЗП, вихід дільника частоти з'єднаний з першим входом ключа, вихід комутатора підключений до першого входу другого АЦП, другий вхід якого разом зі входом другого лічильника з'єднані з виходом керованого тактового генератора, вихід блока запуску підключений до входу буфера даних, вихідна цифрова шина якого з'єднана з вхідною цифровою шиною ЦАП, вихід якого підключений до другого входу відеоконтрольного блока, вихідна цифрова шина другого лічильника з'єднана з другою вхідною цифровою шиною буфера даних, перша вхідна цифрова шина якого підключена до вихідної цифрової шини другого АЦП.

Головним недоліком даного пристрою є те, що він не дозволяє визначати швидкість зростання температури в точці з найбільшим значенням температури досліджуваного об'єкта, що звужує функціональні можливості пристрою в задачі спостереження за станом об'єкта.

Як найближчий аналог вибрано пристрій для безконтактного вимірювання температури (Патент України № 154538, М. кл. G01K 13/00, бюл. № 47, 2023), що містить об'єktiv, діафрагму, дзеркало, виконане у вигляді ввігнутого конуса з поверхнею, що відображає промені світлового потоку, інфрачервоний приймач, що являє собою циліндр, секції якого є окремими інфрачервоними сенсорами, кроковий двигун, ключ, дільник частоти, керований тактовий генератор, блок синхронізації, три лічильники, блок управління, буферний регістр, два АЦП, блок обчислення, блок обробки сигналу, комутатор, відеоконтрольний блок, ПЗП, два керовані підсилювачі, генератор напруги, ЦАП, буфер даних, блок запуску, формувач сигналу, елемент І, два регістри, цифровий компаратор (в подальшому - перший цифровий компаратор) та цифровий індикатор, причому виходи інфрачервоних сенсорів з'єднані, відповідно, зі вхідною шиною буферного регістра та зі вхідною шиною блока синхронізації, вихід якого через керований тактовий генератор підключений до входу комутатора, до входу генератора напруги та до входу дільника частоти, вихід якого з'єднаний з першим входом буферного регістра, з першим входом відеоконтрольного блока та з першим входом першого лічильника, вихід якого підключений до другого входу ключа, вихід якого з'єднаний зі входом крокового двигуна, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини комутатора, вал крокового двигуна зв'язаний з діафрагмою, третій і четвертий входи відеоконтрольного блока підключені, відповідно, до виходів першого і другого керованих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, а другі входи підключені, відповідно, до першого і другого виходів ПЗП, перша вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною першого

лічильника, другий вхід якого підключений до першого виходу блока управління, другий вихід якого з'єднаний зі входом блока синхронізації, а третій вихід підключений до другого входу буферного регістра, перша вхідна цифрова шина буфера даних з'єднана з вихідної цифровою шиною другого АЦП, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини блока
5 обробки сигналу, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до входу блока обчислення, вихід якого з'єднаний зі входом першого АЦП, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини ПЗП, вихід дільника частоти з'єднаний з першим входом ключа, вихід комутатора підключений до першого входу другого АЦП, другий вхід якого разом зі входом другого лічильника з'єднані з виходом керованого
10 тактового генератора, вихід блока запуску підключений до входу буфера даних, вихідна цифрова шина якого з'єднана з вхідною цифровою шиною ЦАП, вихід якого підключений до другого входу відеоконтрольного блока, вихідна цифрова шина другого лічильника з'єднана з другою вхідною цифровою шиною буфера даних, вихідна цифрова шина другого АЦП підключена до ЕОМ та з'єднана з вхідною цифровою шиною першого регістра, вихідна цифрова
15 шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого регістра та до першої вхідної цифрової шини першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною другого АЦП, а вихід підключений до другого входу елемента І, перший вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до першого входу першого регістра, другий вхід якого з'єднаний з виходом формувача сигналу,
20 вхід якого разом зі входом другого регістра підключені до виходу третього лічильника, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, вихідна цифрова шина другого регістра підключена до вхідної цифрової шини цифрового індикатора.

Головним недоліком даного пристрою є те, що він не дозволяє визначати швидкість зростання температури в точці з найбільшим значенням температури досліджуваного об'єкта,
25 що звужує функціональні можливості пристрою в задачі спостереження за станом об'єкта.

В основу корисної моделі поставлено задачу створення пристрою для безконтактного вимірювання температури, в якому за рахунок введення нових блоків та зв'язків між ними з'являється можливість визначати швидкість зростання температури в точці з найбільшим значенням температури досліджуваного об'єкта, що розширює функціональні можливості
30 пристрою.

Поставлена задача вирішується тим, що в пристрій для безконтактного вимірювання температури, що містить об'єктив, діафрагму, дзеркало, виконане у вигляді вигнутого конуса з поверхнею, що відображає промені світлового потоку, інфрачервоний приймач, що являє собою
35 циліндр, секції якого є окремими інфрачервоними сенсорами, кроковий двигун, ключ, дільник частоти, керований тактовий генератор, блок синхронізації, три лічильники, блок управління, буферний регістр, два АЦП, блок обчислення, блок обробки сигналу, комутатор, відеоконтрольний блок, ПЗП, два керовані підсилювачі, генератор напруги, ЦАП, буфер даних, блок запуску, елемент І, два регістри, перший цифровий компаратор та цифровий індикатор, причому виходи інфрачервоних сенсорів з'єднані, відповідно, зі вхідною шиною буферного
40 регістра та зі вхідною шиною блока синхронізації, вихід якого через керований тактовий генератор підключений до входу комутатора, до входу генератора напруги та до входу дільника частоти, вихід якого з'єднаний з першим входом буферного регістра, з першим входом відеоконтрольного блока та з першим входом першого лічильника, вихід якого підключений до другого входу ключа, вихід якого з'єднаний зі входом крокового двигуна, вихідна шина
45 буферного регістра підключена до вхідної шини комутатора, вал крокового двигуна зв'язаний з діафрагмою, третій і четвертий входи відеоконтрольного блока підключені, відповідно, до виходів першого і другого керованих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, а другі входи підключені, відповідно, до першого і другого виходів ПЗП, перша вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною першого лічильника,
50 другий вхід якого підключений до першого виходу блока управління, другий вихід якого з'єднаний зі входом блока синхронізації, а третій вихід підключений до другого входу буферного регістра, перша вхідна цифрова шина буфера даних з'єднана з вихідної цифровою шиною другого АЦП, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини блока обробки сигналу, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений
55 до входу блока обчислення, вихід якого з'єднаний зі входом першого АЦП, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини ПЗП, вихід дільника частоти з'єднаний з першим входом ключа, вихід комутатора підключений до першого входу другого АЦП, другий вхід якого разом зі входом другого лічильника з'єднані з виходом керованого тактового генератора, вихід блока запуску підключений до входу буфера даних, вихідна цифрова шина
60 якого з'єднана з вхідною цифровою шиною ЦАП, вихід якого підключений до другого входу

відеоконтрольного блока, вихідна цифрова шина другого лічильника з'єднана з другою вхідною цифровою шиною буфера даних, вихідна цифрова шина другого АЦП підключена до ЕОМ та з'єднана з вхідною цифровою шиною першого регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого регістра та до першої вхідної цифрової шини першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною другого АЦП, а вихід підключений до другого входу елемента І, перший вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до першого входу першого регістра, вхід другого регістра підключений до виходу третього лічильника, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, вихідна цифрова шина другого регістра підключена до вхідної цифрової шини цифрового індикатора, згідно з корисною моделлю, введено третій регістр, цифровий суматор, блок задання температури, індикатор та другий цифровий компаратор, причому вихідна цифрова шина другого регістра з'єднана з першою вхідною цифровою шиною цифрового суматора та зі вхідною цифровою шиною третього регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини цифрового суматора, вихідна цифрова шина якого з'єднана з другою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора, перша вхідна цифрова шина якого підключена до вихідної цифрової шини блока задання температури, а вихід з'єднаний зі входом індикатора, вхід третього регістра підключений до першого виходу другого лічильника, другий вихід якого з'єднаний з другим входом першого регістра.

20 Пристрій для безконтактного вимірювання температури пояснюється схемою.

На схемі: 1 - об'єкт контролю; 2 - об'єктив; 3 - діафрагма; 4 - конусоподібне дзеркало з кутом при вершині 90° з поверхнею 5; 6 - інфрачервоний приймач, що містить n окремих інфрачервоних сенсорів 6.1-6.n; 7 - кроковий двигун; 8 - ключ; 9 - дільник частоти; 10 - керований тактовий генератор; 11 - блок синхронізації; 12 - перший лічильник; 13 - блок управління; 14 - буферний регістр; 15 - перший АЦП; 16 - блок обчислення; 17 - блок обробки сигналу; 18 - комутатор; 19 - відеоконтрольний блок; 20 - ПЗП; 21, 22 - перший та другий керовані підсилювачі; 23 - генератор напруги; 24 - другий АЦП; 25 - третій лічильник; 26 - другий лічильник; 27 - блок запуску; 28 - буфер даних; 29 - ЦАП; 30 - елемент І; 31 - другий регістр; 32 - цифровий індикатор; 33 - перший регістр; 34 - перший цифровий компаратор; 35 - третій регістр; 36 - блок задання температури; 37 - цифровий суматор; 38 - другий цифровий компаратор; 39 - індикатор, причому об'єкт контролю 1 зв'язаний оптично через об'єктив 2 та діафрагму 3 з поверхнею 5 конусоподібного дзеркала 4 з кутом при вершині 90° , виходи інфрачервоних сенсорів 6.1-6.n з'єднані, відповідно, зі вхідною шиною буферного регістра 14 та зі вхідною шиною блока синхронізації 11, вихід якого через керований тактовий генератор 10 підключений до входу комутатора 18, до входу генератора напруги 23 та до входу дільника частоти 9, вихід якого з'єднаний з першим входом буферного регістра 14, з першим входом відеоконтрольного блока 19 та з першим входом першого лічильника 12, вихід якого підключений до другого входу ключа 8, вихід якого з'єднаний зі входом крокового двигуна 7, вихідна шина буферного регістра 14 підключена до вхідної шини комутатора 18, вал крокового двигуна 7 зв'язаний з діафрагмою 3, третій і четвертий входи відеоконтрольного блока 19 підключені, відповідно, до виходів першого 21 і другого 22 керованих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги 23, а другі входи підключені, відповідно, до першого і другого виходів ПЗП 20, перша вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною першого лічильника 12, другий вхід якого підключений до першого виходу блока управління 13, другий вихід якого з'єднаний зі входом блока синхронізації 11, а третій вихід підключений до другого входу буферного регістра 14, перша вхідна цифрова шина буфера даних 28 з'єднана з вихідною цифровою шиною другого АЦП 24, вихідна шина буферного регістра 14 підключена до вхідної шини блока обробки сигналу 17, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора 10, а вихід підключений до входу блока обчислення 16, вихід якого з'єднаний зі входом першого АЦП 15, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини ПЗП 20, вихід дільника частоти 9 з'єднаний з першим входом ключа 8, вихід комутатора 18 підключений до першого входу другого АЦП 24, другий вхід якого разом зі входом другого лічильника 26 з'єднані з виходом керованого тактового генератора 10, вихід блока запуску 27 підключений до входу буфера даних 28, вихідна цифрова шина якого з'єднана з вхідною цифровою шиною ЦАП 29, вихід якого підключений до другого входу відеоконтрольного блока 19, вихідна цифрова шина другого лічильника 26 з'єднана з другою вхідною цифровою шиною буфера даних 28, вихідна цифрова шина другого АЦП 24 підключена до ЕОМ та з'єднана з вхідною цифровою шиною першого регістра 33, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого регістра 31 та до першої вхідної цифрової шини першого цифрового компаратора 34, друга вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною

другого АЦП 24, а вихід підключений до другого входу елемента І 30, перший вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора 10, а вихід підключений до першого входу першого регістра 33, вхід другого регістра 31 підключений до виходу третього лічильника 25, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора 10, вихідна цифрова шина другого регістра 31 підключена до вхідної цифрової шини цифрового індикатора 32, вихідна цифрова шина другого регістра 31 з'єднана з першою вхідною цифровою шиною цифрового суматора 37 та зі вхідною цифровою шиною третього регістра 35, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини цифрового суматора 37, вихідна цифрова шина якого з'єднана з другою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора 38, перша вхідна цифрова шина якого підключена до вихідної цифрової шини блока задання температури 36, а вихід з'єднаний зі входом індикатора 39, вхід третього регістра 35 підключений до першого виходу третього лічильника 25, другий вихід якого з'єднаний з другим входом першого регістра 33.

Пристрій за корисною моделлю працює так. Потік інфрачервоного випромінювання, що створюється поверхнею об'єкта контролю 1, що знаходиться на деякій відстані від оптичної системи пристрою, потрапляє на об'єктів 2, який перетворює його у випромінювання з променями, паралельними головній оптичній осі.

Перетворений таким чином потік падає на діафрагму 3, яка приводиться в рух кроковим двигуном 7. Діафрагма 3 являє собою непрозорий диск, в якому вирізано сектор, утворений двома променями з кутом між ними, рівний мінімальному кроку обертання крокового двигуна 7, частота обертання якого задається керованим тактовим генератором 10. Таким чином, на конусоподібне дзеркало 4 з кутом при вершині 90° з поверхнею 5, що відбиває промені, потрапляє лише частина зображення об'єкта контролю 1. Випромінювання, що пройшло через секторний отвір діафрагми 3, приймається інфрачервоним приймачем 6, що виконаний у вигляді секціонованого циліндра. При цьому теплове зображення розбивається на n частин, кожна з яких приймається окремим сенсором b_i де $i = \overline{1, n}$, кожен з яких розташований в окремій секції інфрачервоного приймача 6. При обертанні діафрагми 3 навколо центра, який співпадає з головною оптичною віссю, сканується все теплове поле об'єкта контролю 1. При цьому розгортка є не неперервною, а дискретною за рахунок використання крокового двигуна 7. Це дає можливість отримати інформацію про тепловий стан об'єкта контролю 1 в зручній для подальшої обробки формі.

Пристрій має три режими роботи. Перший режим роботи застосовується при дослідженні температурних полів потужних симетричних відносно центра об'єктів, що знаходяться в стані спокою, наприклад, статорів електричних машин.

В цьому випадку блок управління 13 зупиняє роботу блока синхронізації 11, на виході керованого тактового генератора 10 формуються імпульси з частотою f_G , які надходять на дільник частоти 9, що має коефіцієнт ділення n . На виході останнього формуються імпульсні сигнали з частотою передування f , які через ключ 8 подаються на кроковий двигун 7, частота

$$m = \frac{360^\circ}{\beta}$$

обертання якого визначається формулою $\omega = 2\pi \cdot m \cdot f$, де β - мінімальний кут повороту, що утворюється при подачі одного керуючого імпульсу на кроковий двигун 7. З такою ж частотою починає обертатися діафрагма 3, яка містить отвір у вигляді сектора. При цьому здійснюється кругова розгортка теплового зображення нерухомого об'єкта контролю 1. Електричні сигнали, амплітуди яких пропорційні температурі елементарних ділянок поверхні об'єкта (кількість таких ділянок може сягати $N = n \cdot m$), з виходів інфрачервоних сенсорів інфрачервоного приймача 6 надходять у буферний регістр 14, який запам'ятовує інформацію в

аналоговому вигляді на час $\Delta T = \frac{1}{f}$. Запис в буферний регістр 14 проводиться в момент надходження сигналу з виходу дільника частоти 9. Комутатором 18 здійснюється зчитування інформації з буферного регістра 14 з наступним її перетворенням із паралельного виду представлення в послідовний.

Одночасно потік інформації з виходу комутатора 18 потрапляє також в буфер даних 28 через другий АЦП 24. Під управлінням другого лічильника 26 інформація послідовно розміщується в буфері даних 28 і через ЦАП 29 перетворюється в аналогову форму та подається на вхід відеоконтрольного блока 19.

Генератор напруги 23, перший 21 та другий 22 керовані підсилювачі і ПЗП 20 призначені для формування сигналів розгортки відеоконтрольного блока 19. Сигнал частотою f_G , що надходить на вхід генератора напруги 23, на виході приймає ступінчасту форму (містить n складових) і подається на входи першого 21 і другого 22 керованих підсилювачів, коефіцієнт підсилення яких

здається вихідними сигналами ПЗП 20. При цьому коефіцієнти підсилення першого 21 та другого 22 керованих підсилювачів задаються так, що на їх виходах формуються сигнали, пропорційні $R_i \cdot \sin \varphi_j$ та $R_i \cdot \cos \varphi_j$ відповідно, де R_i - радіус, φ_j - кут координати елементарної ділянки поверхні об'єкта контролю 1 в полярній системі координат. При цьому $i = \overline{0, n}$, $j = \overline{0, m}$.

5 На перший вхід ПЗП 20 сигнали надходять з першого лічильника 12, коефіцієнт перерахунку якого дорівнює t . В результаті на екрані відеоконтрольного блока 19 при наявності одного інформаційного сигналу, двох сигналів розгортки та сигналу з виходу дільника частоти 9 формується зображення, що відповідає тепловому полю об'єкта контролю 1.

10 У випадку, коли немає можливості сумістити оптичну вісь пристрою та геометричну вісь об'єкта контролю 1, тобто, коли спостереження проводиться під певним кутом до геометричної осі об'єкта контролю 1, його тепловий портрет спотворюється і на екрані відеоконтрольного блока 19 замість теплового портрета, що відповідає концентричним колам, буде з'являтися еліпсоподібне зображення. Для компенсації такого спотворення пропонується наступний підхід.

Відомо, що рівняння еліпса у Декартовій системі координат має вигляд

$$15 \quad \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad (1)$$

де x , y - горизонтальна і вертикальна осі системи координат, a , b - горизонтальна і вертикальна напівосі еліпса, відповідно, причому $a=R$, де R - радіус кола об'єкта контролю 1.

Перейдемо у полярну систему координат, використавши формули

$$20 \quad x=r \cdot \cos \varphi,$$

$$y=r \cdot \sin \varphi, \quad (2)$$

де r - "радіус" еліпса, φ - кут повороту радіуса r . Підставимо (2) в (1) та отримаємо вираз

$$a = \frac{b \cdot r \cdot |\cos \varphi|}{\sqrt{b^2 - r^2 \cdot \sin^2 \varphi}}. \quad (3)$$

25 Отже, тепер, маючи в будь-який момент часу параметри кута повороту φ діафрагми, меншу напіввісь еліпса b та відстань від центра еліпса до його краю ("радіус" еліпса), можна відновити реальний радіус спотвореного кола.

Це реалізовано в блоці обробки сигналу 17, який фіксує кут φ , параметри b і r та передає їх в блок обчислення 16, в якому за формулою (3) визначається дійсний радіус спотвореного кола.

30 Вихідний сигнал блока обчислення 16 за допомогою першого АЦП 15 перетворюється в цифровий код і надходить на другий вхід ПЗП 20, формуючи при цьому скориговані коефіцієнти підсилення першого 21 і другого 22 керованих підсилювачів, які відновлюють розмір зображення при його виведенні на відеоконтрольний блок 19.

Другий режим роботи пристрою використовується при вимірюванні теплового поля однієї або n точок об'єкта контролю 1, що обертається навколо своєї осі, наприклад, ротора електричної машини.

35 Зображення n точок об'єкта контролю 1, що знаходиться на одному радіусі, проєктується через сектор діафрагми 3, яка обертається з частотою, рівною частоті обертання об'єкта контролю 1.

40 В цьому випадку пристрій працює аналогічно першому режиму, але кроковий двигун 7 приводить в рух діафрагму 3 з кутовою частотою, що відповідає кутовій частоті обертання об'єкта контролю 1, яка визначається блоком синхронізації 11, що формує відповідний сигнал для керованого тактового генератора 10.

45 Зміна режиму роботи блока синхронізації 11 відбувається з блока управління 13, який формує відповідний керуючий сигнал. Також блок управління 13 формує сигнал для зміни режиму роботи першого лічильника 12 для формування коефіцієнтів підсилення першого 21 і другого 22 керованих підсилювачів такими, що на екран відеоконтрольного блока 19 виводиться розгортка, що здійснюється вздовж j -го радіуса кругової розгортки, тобто здійснюється виведення теплового поля n точок об'єкта контролю 1, що лежать на одній прямій (в одному секторі з кутом β).

50 Третій режим роботи пристрою застосовується для вимірювання теплового поля об'єкта контролю 1, що обертається. При цьому пристрій працює аналогічно другому режиму роботи. Блок управління 13 формує сигнал, що подається на вхід першого лічильника 12, на його виході, де формується сигнал переносу і який з'єднаний з другим входом ключа 8, формуються

імпульси з періодом $\frac{1}{m \cdot f}$ і тривалістю $\frac{1}{f}$, які надходять на ключ 8 і закривають його.

При цьому сканування об'єкта контролю 1, що обертається, здійснюється спочатку вздовж деякого радіуса R_j , кут між вибраним нульовим напрямом та R_j дорівнює $j \cdot \beta$. Коли здійснено сканування n точок, що лежать на радіусі R_j , по сигналу з першого лічильника 12 ключ 8

5 припиняє роботу крокового двигуна 7 на період, що відповідає $\frac{1}{f}$. При цьому за цей час об'єкт контролю 1 повертається відносно діафрагми 3 на кут β . Робота крокового двигуна 7 відновлюється і сканування уже здійснюється вздовж радіуса R_{j+1} , кут між вибраним нульовим напрямом та R_{j+1} стає рівним $(j+1) \cdot \beta$. Так здійснюється кругова розгортка всього теплового зображення об'єкта контролю 1, що обертається.

10 Нагадаємо, що потік інформації з виходу комутатора 18 про теплове зображення об'єкта потрапляє в буфер даних 28 через другий АЦП 24 в цифровій формі. Під управлінням другого лічильника 26 інформація послідовно розміщується в буфері даних 28. Розмір буфера може бути різним, але не меншим, ніж для розміщення в ньому інформації про теплове зображення об'єкта, що отримується за один оберт діафрагми. В подальшому цей потік інформації через ЦАП 29 перетворюється в аналогову форму та подається на вхід відеоконтрольного блока 19.

15 У випадку, коли необхідно відстежити фрагмент теплового зображення, який може мати інтерес для додаткового дослідження, сигналом з блока запуску 27 буфер даних 28 переводиться в режим повторного неперервного зчитування записаної в ньому інформації з подальшим її виведенням через ЦАП 29 на вхід відеоконтрольного блока 19. Цей процес продовжується до тих пір, поки активним є сигнал з виходу блока запуску 27.

20 Визначення найбільш нагрітої точки об'єкта дослідження в процесі його роботи відбувається наступним чином. Послідовність сигналів з виходу комутатора 18 потрапляє на перший вхід другого АЦП 24, в якому по сигналу з виходу керованого тактового генератора 10 здійснюється їх перетворення в цифровий код. По закінченню першого перетворення в першому цифровому компараторі 34 здійснюється порівняння цифрового коду з виходу другого АЦП 24 та нульового коду, записаного в першому регістрі 33. При цьому на виході першого цифрового компаратора 34 з'являється сигнал логічної одиниці, яким відкривається елемент І 30 і по сигналу з виходу керованого тактового генератора 10 цифровий код з виходу другого АЦП 24 записується в перший регістр 33. При черговому циклі аналого-цифрового перетворення на виході другого АЦП 24 з'являється цифровий код, який порівнюється з кодом, записаним в першому регістрі 33. І якщо цифровий код на виході другого АЦП 24 перевищує код, записаний в першому регістрі 33, то відбувається перезапис коду в перший регістр 33. Таким чином в процесі аналого-цифрового перетворення сигналів, що відповідають температурі різних точок об'єкта контролю 1, в першому регістрі 33 зберігається код, що відповідає найвищій температурі об'єкта контролю 1. По завершенню повного оберт об'єкта контролю 1 на виході третього лічильника 25, коефіцієнт ділення якого дорівнює N , з'являється імпульс, яким інформація з першого регістра 33 переписується в другий регістр 31 та виводиться на цифровий індикатор 32. По завершенню зазначеного імпульсу на другому виході другого лічильника 25 з'являється короткий імпульс, яким перший регістр 33 обнуляється.

40 Зазначимо, що цифровий код, який відповідає тепловому портрету досліджуваного об'єкта, з виходу другого АЦП 24 передається в ЕОМ для подальшої обробки.

Контроль за швидкістю наростання температури в точці з найвищою температурою об'єкта контролю 1 здійснюється таким чином.

45 В момент, коли по сигналу з першого виходу другого лічильника 25 інформація з першого регістра 33 переписується в другий регістр 31, та інформація, що зберігалась в другому регістрі 31 цим же сигналом з другого регістра 31 переписується в третій регістр 35. Внаслідок цього в цифровому суматорі 37 обчислюється різниця цифрових кодів, що відповідають найвищій температурі в поточний момент часу (цифровий код записаний в другий регістр 31), та найвищої температури, яка мала місце при попередньому повному оберті в процесі сканування температурного поля об'єкта контролю 1 і зберігається в третьому регістрі 35. Зазначена різниця кодів і являє собою швидкість зміни температури, яка у вигляді цифрового коду надходить в другий цифровий компаратор 38 і порівнюється з цифровим кодом, що записаний в блоці задання температури 36. У разі перевищення останнього коду на виході другого цифрового компаратора 38 з'являється сигнал, яким вмикається індикатор 39 і оперативний персонал приймає рішення про технічний стан ізоляції об'єкта контролю 1 та можливість його 55 подальшої експлуатації.

ФОРМУЛА КОРИСНОЇ МОДЕЛІ

Пристрій для безконтактного вимірювання температури, що містить об'єktiv, діафрагму, дзеркало, виконане у вигляді ввігнутого конуса з поверхнею, що відображає промені світлового потоку, інфрачервоний приймач, що являє собою циліндр, секції якого є окремими інфрачервоними сенсорами, кроковий двигун, ключ, дільник частоти, керований тактовий генератор, блок синхронізації, три лічильники, блок управління, буферний регістр, два аналого-цифрові перетворювачі, блок обчислення, блок обробки сигналу, комутатор, відеоконтрольний блок, постійно запам'ятовуючий пристрій, два керовані підсилювачі, генератор напруги, цифро-аналоговий перетворювач, буфер даних, блок запуску, елемент І, два регістри, перший цифровий компаратор та цифровий індикатор, причому виходи інфрачервоних сенсорів з'єднані, відповідно, зі вхідною шиною буферного регістра та зі вхідною шиною блока синхронізації, вихід якого через керований тактовий генератор підключений до входу комутатора, до входу генератора напруги та до входу дільника частоти, вихід якого з'єднаний з першим входом буферного регістра, з першим входом відеоконтрольного блока та з першим входом першого лічильника, вихід якого підключений до другого входу ключа, вихід якого з'єднаний зі входом крокового двигуна, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини комутатора, вал крокового двигуна зв'язаний з діафрагмою, третій і четвертий входи відеоконтрольного блока підключені відповідно до виходів першого і другого керованих підсилювачів, перші входи яких з'єднані з виходом генератора напруги, а другі входи підключені, відповідно, до першого і другого виходів постійно запам'ятовуючого пристрою, перша вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною першого лічильника, другий вхід якого підключений до першого виходу блока управління, другий вихід якого з'єднаний зі входом блока синхронізації, а третій вихід підключений до другого входу буферного регістра, перша вхідна цифрова шина буфера даних з'єднана з вихідної цифровою шиною другого аналого-цифрового перетворювача, вихідна шина буферного регістра підключена до вхідної шини блока обробки сигналу, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до входу блока обчислення, вихід якого з'єднаний зі входом першого аналого-цифрового перетворювача, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної цифрової шини постійно запам'ятовуючого пристрою, вихід дільника частоти з'єднаний з першим входом ключа, вихід комутатора підключений до першого входу другого аналого-цифрового перетворювача, другий вхід якого разом зі входом другого лічильника з'єднані з виходом керованого тактового генератора, вихід блока запуску підключений до входу буфера даних, вихідна цифрова шина якого з'єднана з вхідною цифровою шиною цифро-аналогового перетворювача, вихід якого підключений до другого входу відеоконтрольного блока, вихідна цифрова шина другого лічильника з'єднана з другою вхідною цифровою шиною буфера даних, вихідна цифрова шина другого аналого-цифрового перетворювача підключена до ЕОМ та з'єднана з вхідною цифровою шиною першого регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до вхідної цифрової шини другого регістра та до першої вхідної цифрової шини першого цифрового компаратора, друга вхідна цифрова шина якого з'єднана з вихідною цифровою шиною другого аналого-цифрового перетворювача, а вихід підключений до другого входу елемента І, перший вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, а вихід підключений до першого входу першого регістра, вхід другого регістра підключений до виходу третього лічильника, вхід якого з'єднаний з виходом керованого тактового генератора, вихідна цифрова шина другого регістра підключена до вхідної цифрової шини цифрового індикатора, який **відрізняється** тим, що в нього введено третій регістр, цифровий суматор, блок задання температури, індикатор та другий цифровий компаратор, причому вихідна цифрова шина другого регістра з'єднана з першою вхідною цифровою шиною цифрового суматора та зі вхідною цифровою шиною третього регістра, вихідна цифрова шина якого підключена до другої вхідної, цифрової шини цифрового суматора, вихідна цифрова шина якого з'єднана з другою вхідною цифровою шиною другого цифрового компаратора, перша вхідна цифрова шина якого підключена до вихідної цифрової шини блока задання температури, а вихід з'єднаний зі входом індикатора, вхід третього регістра підключений до першого виходу другого лічильника, другий вихід якого з'єднаний з другим входом першого регістра.

