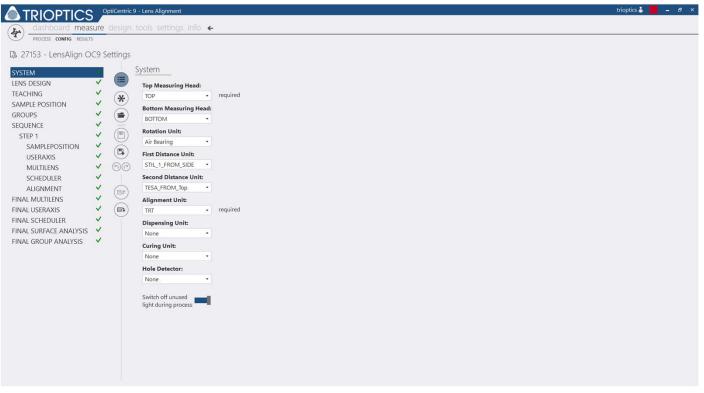
Prozessbeispiel für die Ausrichtung eines Achromaten in einem Tubus:



1. Schritt: Ausrichtung des Linsendoublets (Achromat) zum Gehäuse (Tubus).

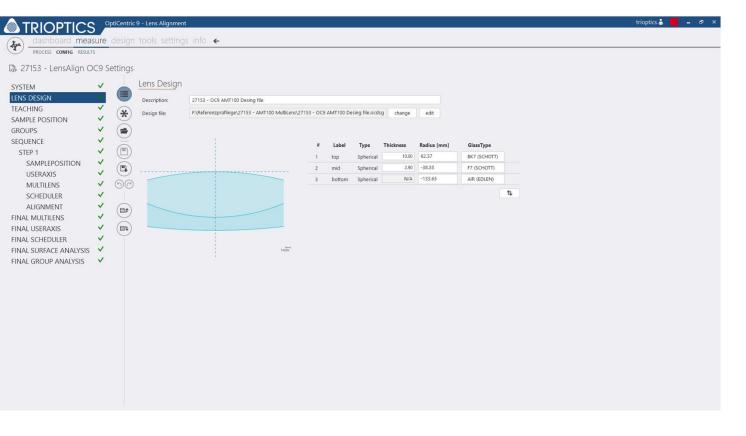
Dazu wird hier eine "User defined axis" generiert mit Hilfe eines mechanischen "TESA" Tasters zur Erfassungd des Planschlags und eines optische "CHR" Abstandstsensors zur ermittlung des Radialschlags.

2. Schritt: Finale MultiLensMessung mit Gruppenanalyse

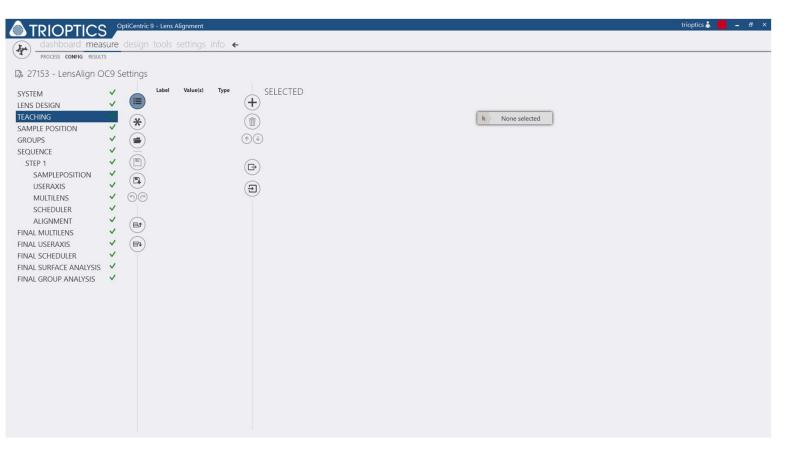


Die Systemkonfiguration besteht hier aus oberen und unterem ACM und dem Luftlager. Als Alignment Unit wird hier ein manueller TRT200 verwendet. Außerdem zwei Distanzsensoren. Die erste Einheit optisch und die zweite mechanisch.

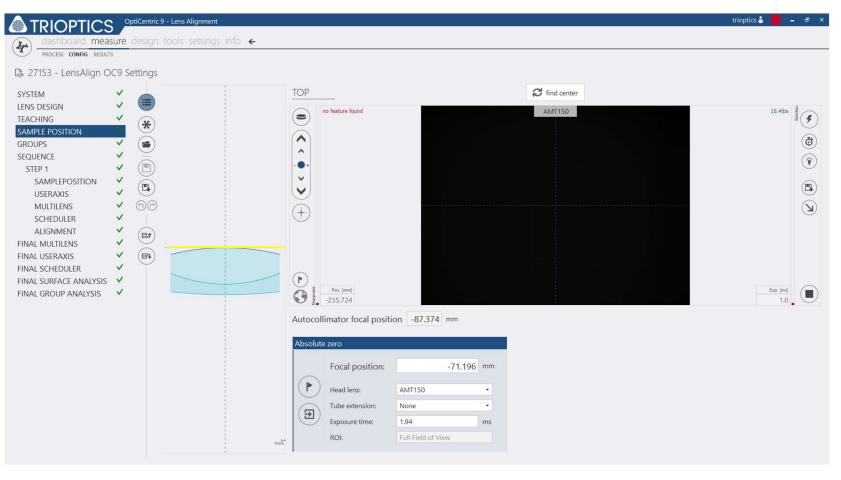
Anmerkung: Die Screenshots hier sind aus der OC9 Softwareversion 1.2.x. entstanden und die Darstellung kann daher etwas von der Version 1.1.x. abweichen. Die Abwärtskompatibilität ist aber gegeben!



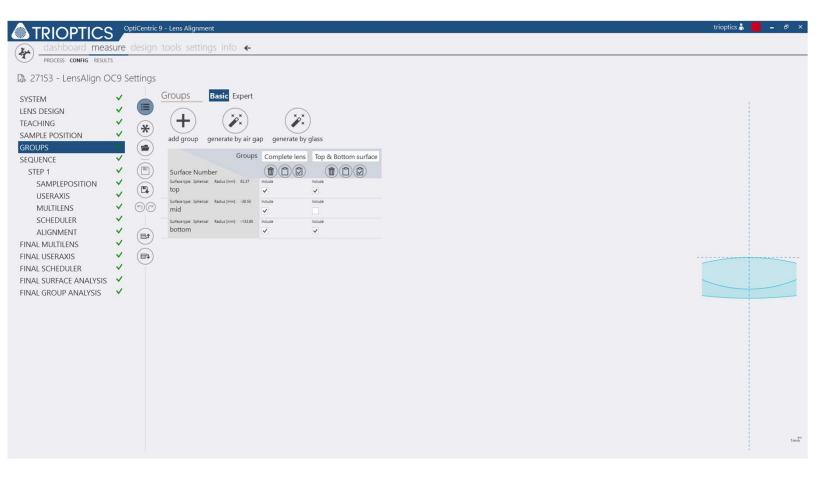
Das Linsendesign wird vollständig angelegt, also so wie es am Ende des Prozesses aussehen soll, und hier geladen. Es entspricht dem der AMT100 Vorsatzoptik. Dies kann also auch selbst nachgestellt werden.



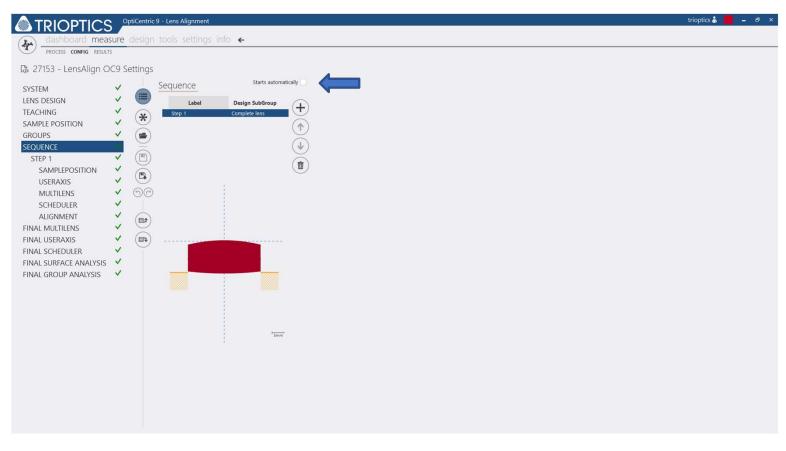
Das erstellen von Variablen und ähnlichen Elementen brauchen wir in diesem Prozess nicht und wird übersprungen.



Die "Haupt" Sample Position (z=0) befindet sich auf der obersten Fläche des Achromaten und ist die Startposition für die Berechnung aller weiteren Relativpositionen im weiteren Verfahren. Dazu wurde hier mit einem AMT150 auf den oberen Vertex fokussiert und die Daten gespeichert (gelbe Linie).

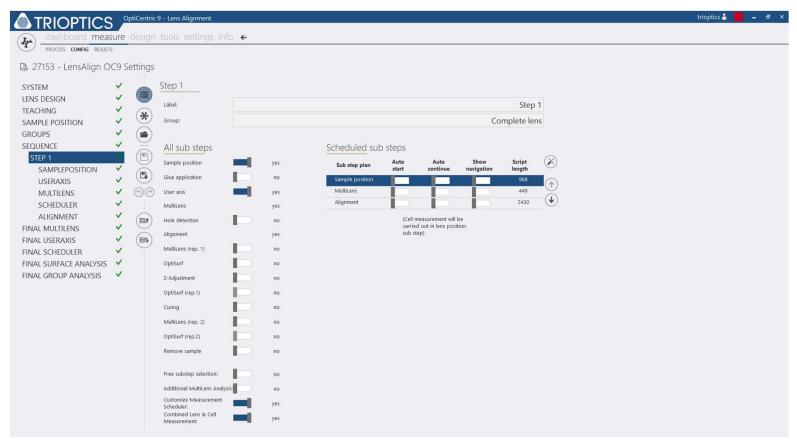


Das Erstellen der Gruppen aus den einzelnen Oberflächen der beiden Linsen ist notwendig zum einen für den Ausrichtprozess und später auch für die Gruppenanalyse zur Auswertung der Messergebnisse. Hier sind zwei Gruppen erstellt. Einmal der Achromat nur mit oberer und unterer Fläche und einmal der komplette Achromat mit allen drei Flächen.



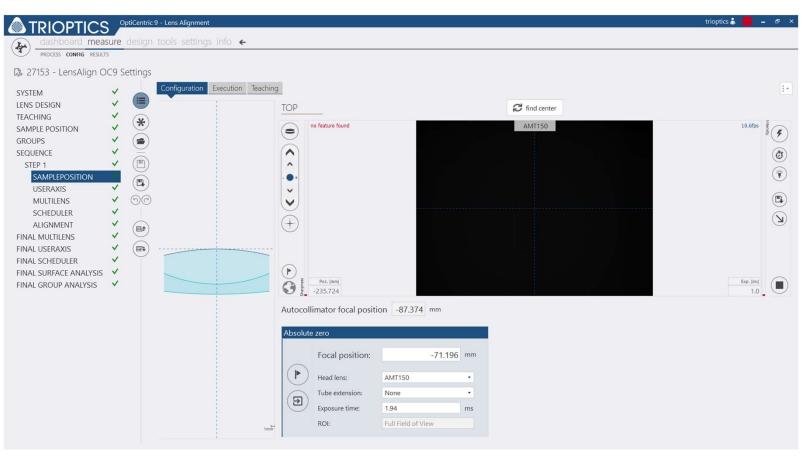
Die Sequenz bestimmt die Reihenfolge und die Anzahl der Ausrichtprozeese. Hier sind es lediglich einer, in dem die Linse zum Tubus ausgerichtet wird.

Ausserdem kann hier aktiviert werden ob die Schritte automatisch im späteren Prozess gestartet werden sollen (Pfeil). Also ohne weitere Eingabebestätigung.

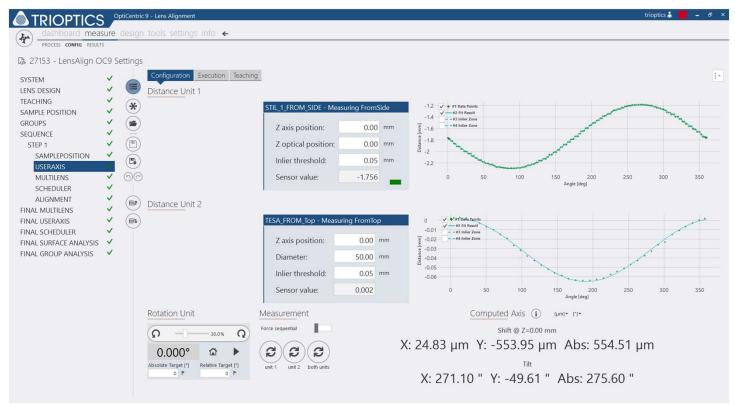


Unter "Step 1" werden nun die für diesen Prozess benötigten Elemente ausgewählt und aktiviert. Immer aktiv sind hier die erste MultiLens Messung und das Alignment. Die Sample Position wird zusätzlich auch noch einmal erfasst. Dazu noch die "User Axis", "Customized measurement schedule" und "Combined lens & cell measurement". Dazu später mehr.

Im Bereich "Scheduled sub steps" können die einzelnen Elemte automatisiert werden. Also es entfallen zusätzliche Eingabeaufforderungen an den Bediener. Hier ist alles deaktiviert worden.



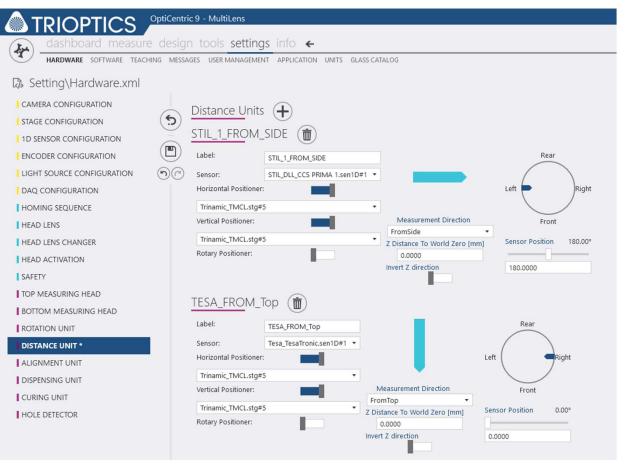
Die Vorgenhensweise für diese Sample Position ist die gleiche wie für die "Haupt" Sample Position. Die Werte können daher von dort übertragen werden.



Im Bereich "User Axis" werden nun die externen Sensoren konfiguriert. In diesem Fall misst der obere, optische Sensor den Radialschlag und der untere, mechanische Taster den Planschlag.

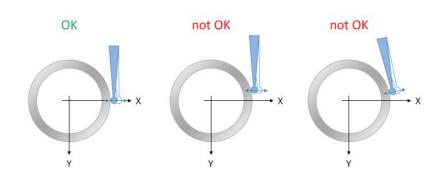
Die Werte für "Z axis position" beider Sensoren sind hier unwichtig. Die sind für motorisierte Achsen vorgeshen. "Z optical position" ist die vertikale Entfernung von Höhe z=0 der obersten Fläche der Linse. "Diameter" ist der ungefähre Durchmesser auf dem der Taster den Planschlag misst.

Beide Sensoren werden nun entsprechend der Hardwareeinstellungen an den Tubus geführt und auf eine mittlere Position justiert. Der optische Sensor hat hier einen Messbereich von 0-4mm. Für den Start also auf einen wert von ca. 2mm einstellen. Der mechanische Taster bewegt sich in einem Bereich von +/- 350µm. Daher hier gegen "0" eingestellt. Nun muss mit Hilfe des Luftlagers der Tubus so positioniert werden, das über die 360° Drehung jederzeit Messwerte aufgenommen werden und die Sensoren nicht auf Anschlag laufen.

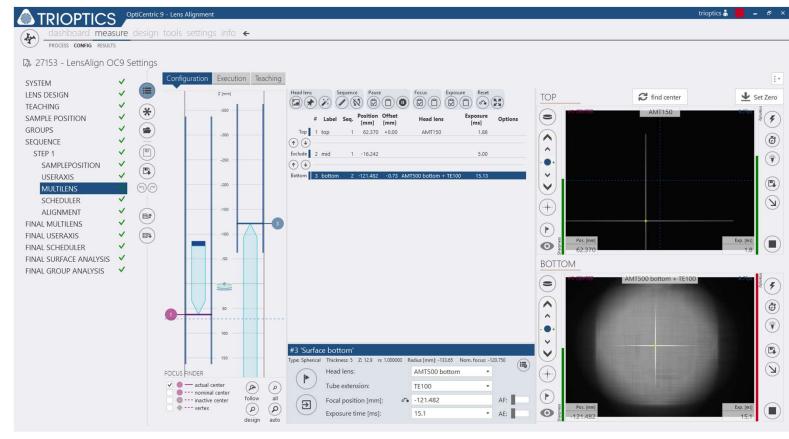


Der optische Sensor (Stil) ist so konfiguriert das er den Radialschalg links vom Prüfling auf in Höhe der virtuellen x-Achse des Koordinatensystems misst.

Der mechanische Sensor (TESA) steht gegenüber und misst den Planschlag des Prüflings. Ebenfalls in Höhe der virtuellen x-Achse, nur halt auf der rechten Seite.



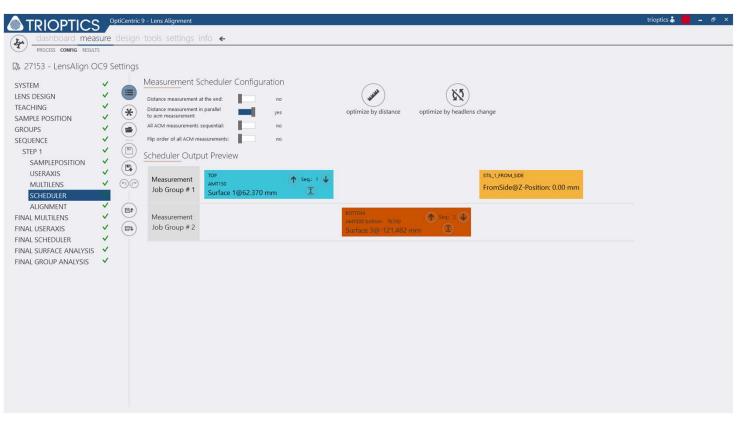
Beide Sensoren verfügen dazu hier in diesem Beispiel über motorisierte Achsen (vertical & horizontal positioner). Bei Geräten ohne diese Motorisierung werden die Sensoren manuell an den Prüfling geführt. Die rechte Abbildung zeigt anhand des TESA Taster wie der Antastpunkt gewählt werden soll.



Die mittlere Fläche wird nicht gemessen hier und "excluded". Die Messung würde zur Überbestimmung der rechnerisch zu ermittelnen optischen Achse führen und daher zu einer Mittelwertbildung. Der Alignmentprozess später würde damit nicht rechnen können bzw. verzehrte Anweisungen geben.

Zur Ermittlung der Messdaten im MultiLens wird die Messung des Achromaten parallel vom oberen und unteren ACM durchgeführt. Wobei der obere ACM auf den Radius der "oberen" Fläche und der untere den Radius der "unteren" Fläche fokussiert. Überprüft wird das sich beide Potationsbowegungen

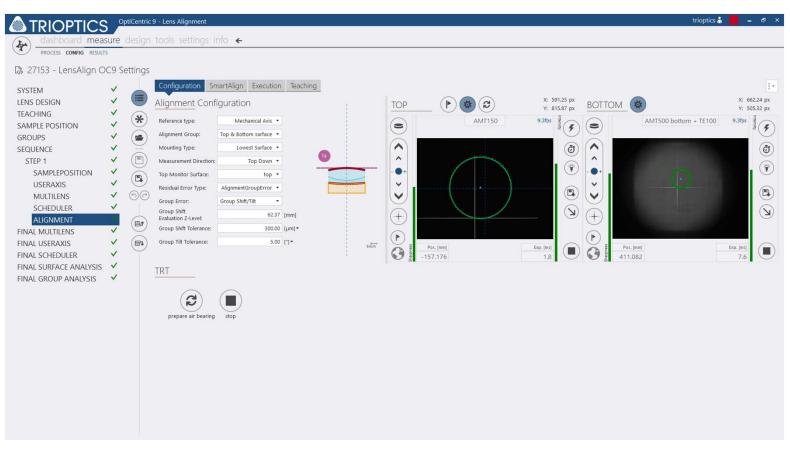
Rotationsbewegungen innerhalb des Kamerasichtbereichs bewegen und die Belichtungszeit im grünen Bereich pegelt. Die Parameter werden für die jeweilige Oberfläche gespeichert.



Der Planer für die MultiLens Messung. Hier werden die obere Fläche (blau) und untere Fläche (rot) getrennt von einander mit den ACM 's gemessen, da sich die Kreuze im Kamerabild gegenseitig zueinander beinflussen.

Parallel zur ersten Messungen werden die beiden Sensorwerte der Sensoren erfasst (gelb).

Anmerkung: Hier liegt noch ein Bug vor, der verhindert das auch die beiden Sensoren voneinander separiert werden können.



Im Alignmentprozess wird festgelegt wie die Linse auf dem Prüflingshalter aufliegt, aus welcher Richtung gemessen wird, wonach ausgerichtet wird und die Toleranz die mindestens errecht werden soll.

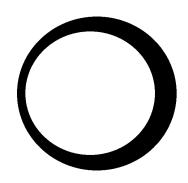
Eine detailiertere Beschreibung dazu auf der nächsten Seite.



- Reference type: Die Achse zu der ausgerichtet werden soll
- Alignment Group: Die Linse bzw. die Flächen nach denen ausgerichtet werden soll. Hier die "Top & Bottom surface"
- Mounting Type: "Lowest surface", da die untere Fläche der Linse auf der Auflagefläche im Tubus liegt
- Measurement direction: Richtung von der gemessen wird. Hier "Top Down". Nur der obere ACM wird benötigt, da der auf die obere Fläche von der Linse schaut.
- Top monitor surface: Hier schaut der obere ACM auf den Radius der obersten Linsenfläche. Dieser Beschreibt die Verkippung der oberen Linse. Der Radius der unteren Fläche der ist statitisch und bewegt sich nicht, da die Linse kugelnd im Tubus aufliegt.
- Residual Error Type: Wonach ausgerichtet werden soll, also hier auf die Gruppe der zwei Flächen = "Alignment group error"
- Group error: "Group Shift/Tilt"
- Group Shift Evaluation z-level: Der Radius der oberen Linsenoberfläche, also quasi der Pivotpunkt.
- Group shift tolerance: 300µm. Muss hier angegeben werden. Kann aber nicht ausgerichtet werden, da die Freiheitsgrade dafür fehlen. Daher ein großer Wert, der den Prozess nicht behindert.
- Group Tilt tolerance: 5"

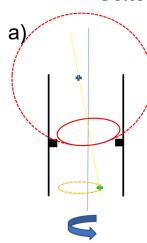
Konfigurationseinstellungen des Prozesses – Theorie des Prozesses

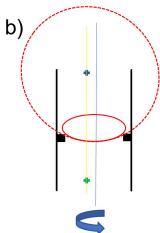
Aufsicht Tubusgehäuse



Das der Radialschlag von außen am Gehäuse gemessen wird muss nicht unbeding bedeuten das der innere Radius symmetrisch dazu ist. Hier etwas übetrieben gezeichnet in der Ansicht von oben

Seitenansicht Tubus mit Linse

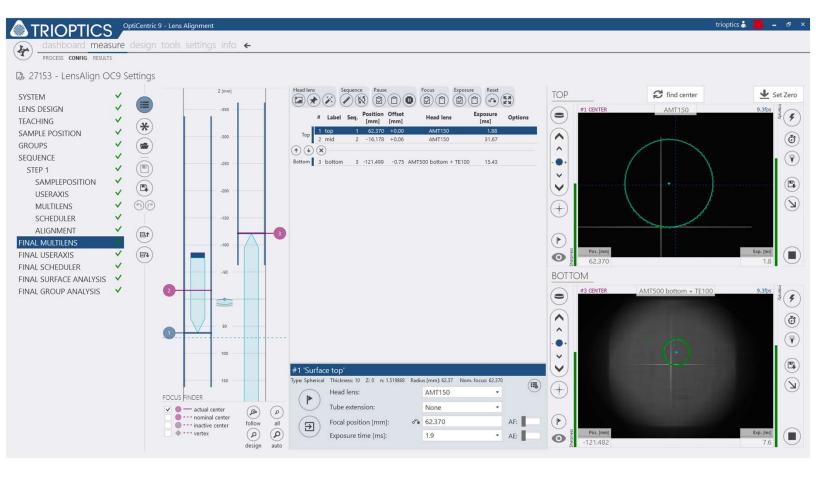




Vor dem ausrichten sitzt die Linse wie in Abb. a) im Tubusgehäuse und kugelt auf der Auflagefläche. Bei einer Rotation um die "User Axis" (blau) bleibt der Radius der unteren Fläche statisch und bewegt sich nicht (blaues Kreuz). Der Radius der oberen Fläche (grünes Kreuz) beschreibt auf einer Kreisbahn den Zentrierfehler, in diesem Fall die Verkippung.

Bei der Ausrichtung wird die Linse nun soweit gekugelt das die Verkippung gegen "0" geht und die optische Achse (gelb) parallel zur "User axis" steht. Also ein parallel stellen der Verkippung zur Referenzachse.

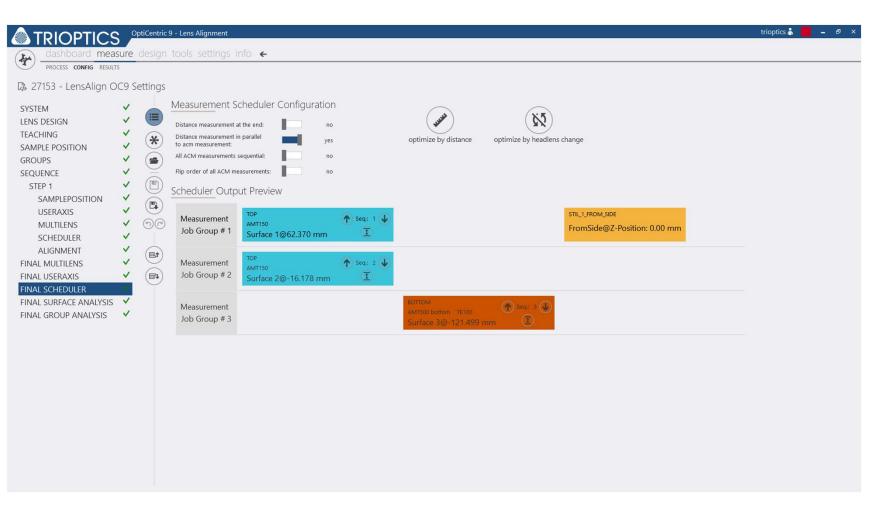
Im Idealfall wenn der innere Radius des Tubus symmetrisch zum äußeren Radius liegt würde sich hier optische und "User Axis" überlagern.



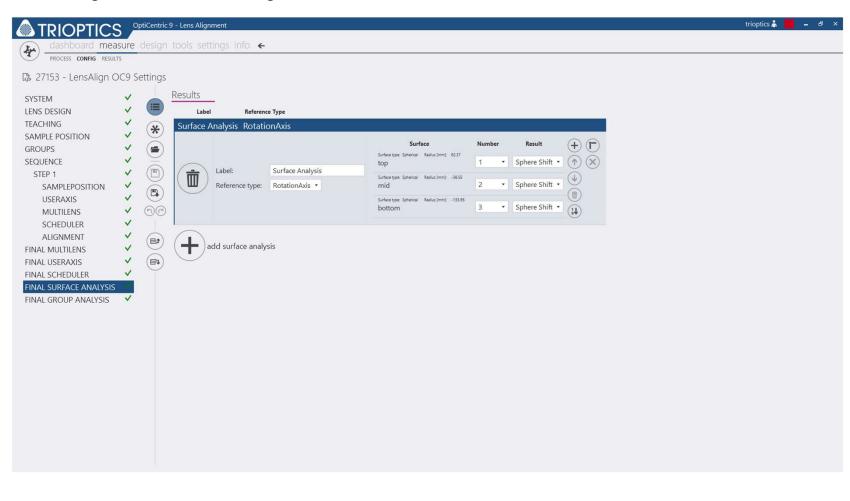
Finale MultiLens Messung. Nun mit allen drei Flächen des Achromaten



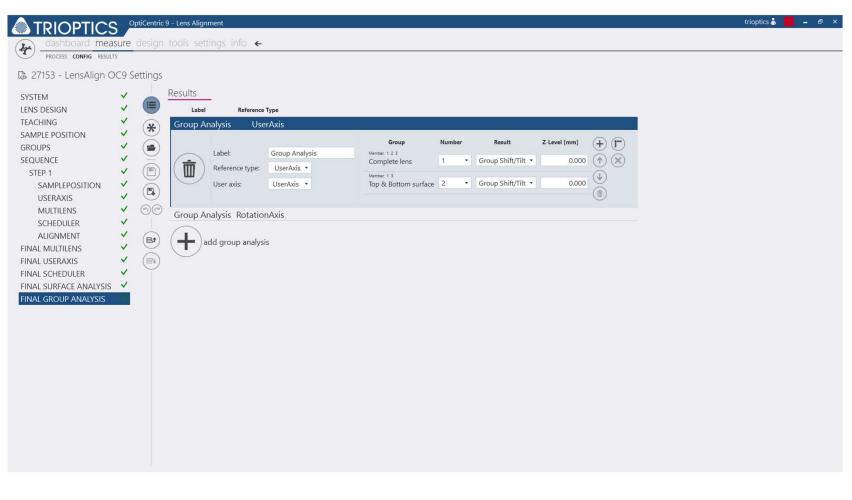
Die "User Axis"
wird zur finalen
MultiLens
Messung noch
einmal gemessen.
Die Daten
entsprechen den
vorherigen
Einstellungen.



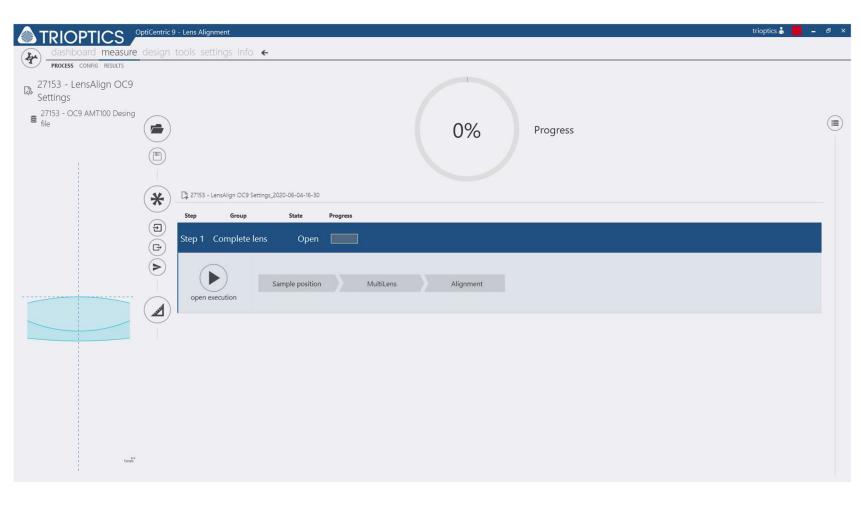
Der Planer für die abschließende MultiLens Messung. Hier werden die einzelnen Flächen jeweils gertrennt voneinander gemessen. Parallel zur ersten Messung werden die Daten der Sensoren erfasst.



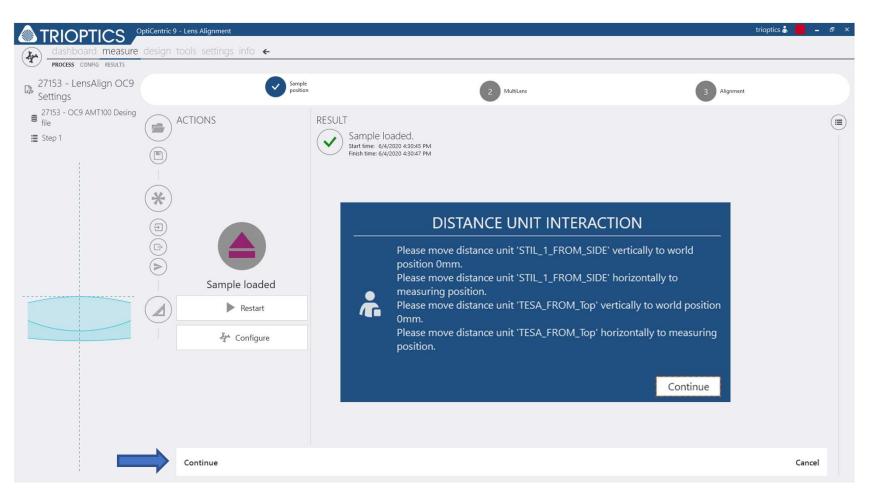
Eine Analyse der einzelnen Flächen zur Rotationsachse ist hier gewählt.



Hier sind zwei Gruppenanalysen erstellt. Zum einen zur Rotationsachse des Luftlagers und hier sichtbar zum anderen zur "User Axis".

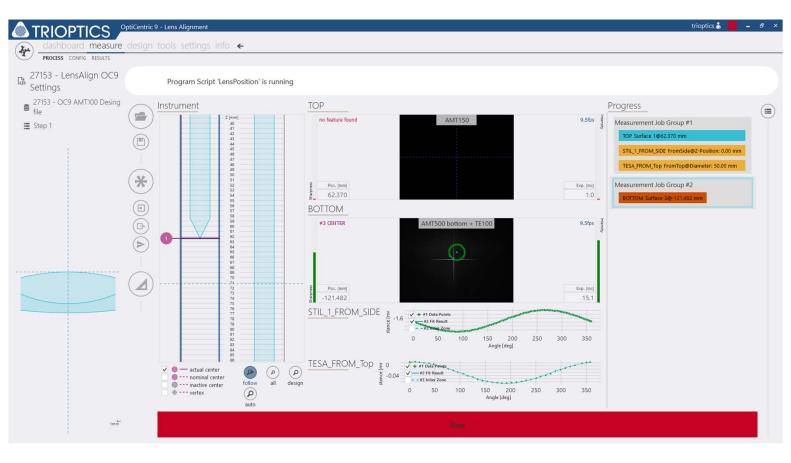


Im Prozessmenü wird nun die Konfiguration geladen. Es ist nur ein Prozessschritt vorhanden, der über den "Play" Button gestartet wird.

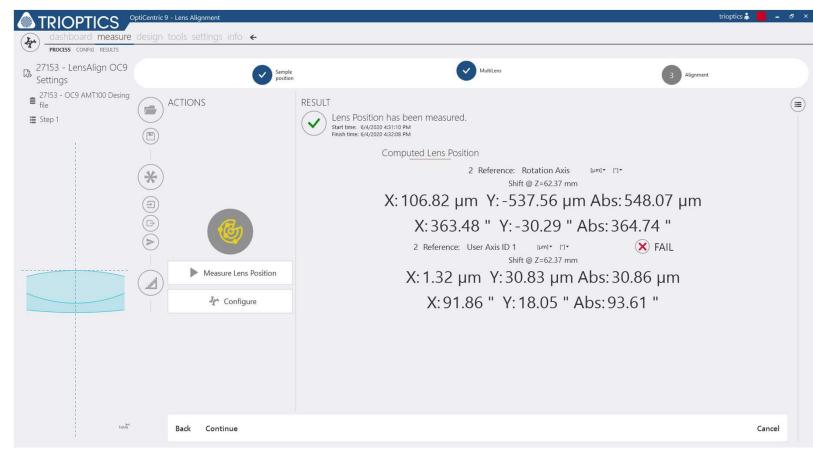


Der Prüfling wurde erfolgreich vom Benutzer auf dem Messgerät plaziert.

Bei der Fortführung mit "Continue" (blauer Pfeil) öffnet sich ein Fenster in dem der Bediener aufgefordert wird die Sensoren an dem Tubus für die "User Axis" zu platzieren.



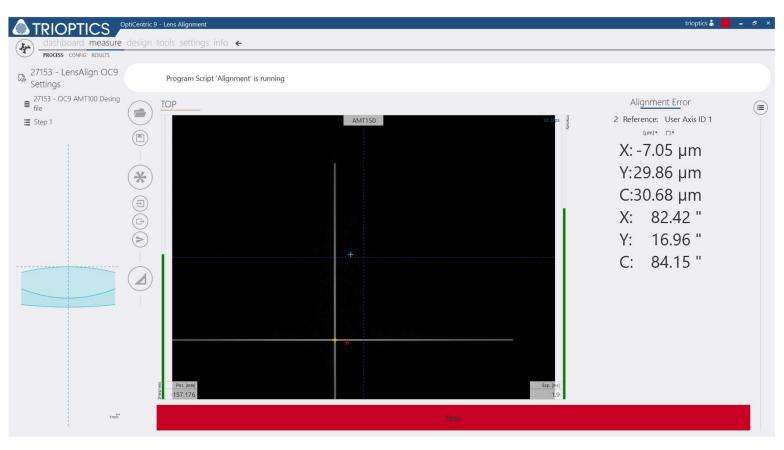
Die beiden Flächen werden nun automatisch vom oberen und unteren ACM gemessen. Parallel zur ersten Fläche auch die Sensorwerte von optischem und taktilen Sensor.



Am Ende der MultiLens Messung werden die Ergebnisse hier angezeigt.

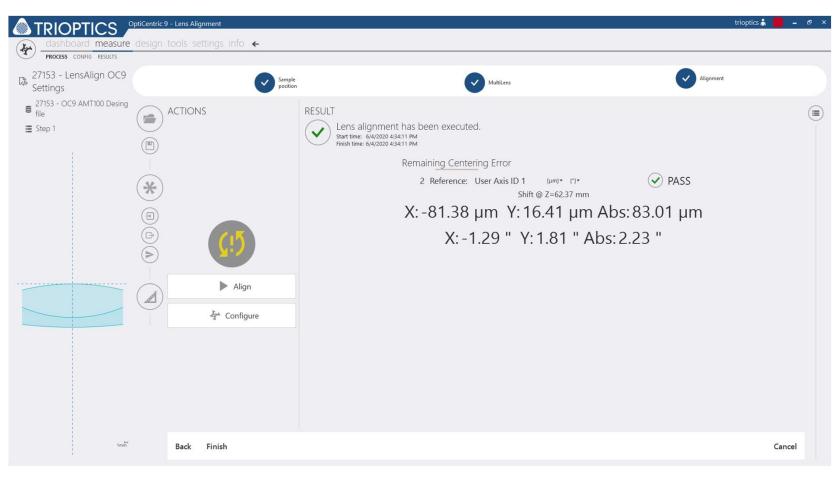
"Fail" hier, da die Linse noch nicht ausgerichtet wurde.

Es geht weiter mit dem ausrichten (nach der nächsten Maus ;-)).

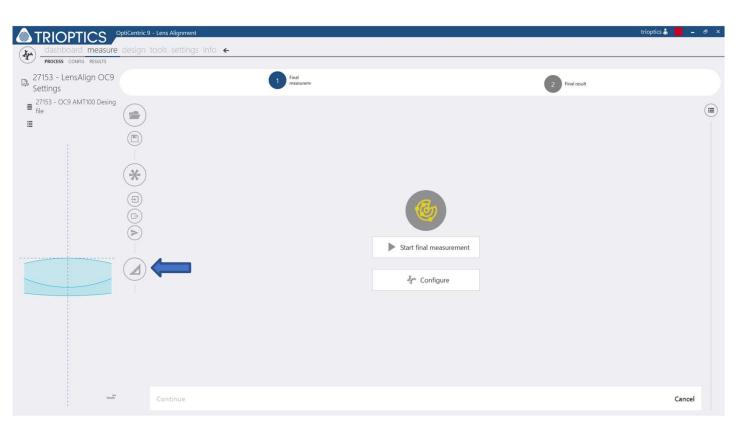


Zum ausrichten hält die Software nun auf diesem Oberfläche mit den beiden Kamerabildern an, da eine manuelle, vom Bediener auszuführende Ausrichtung ausgewählt wurde.

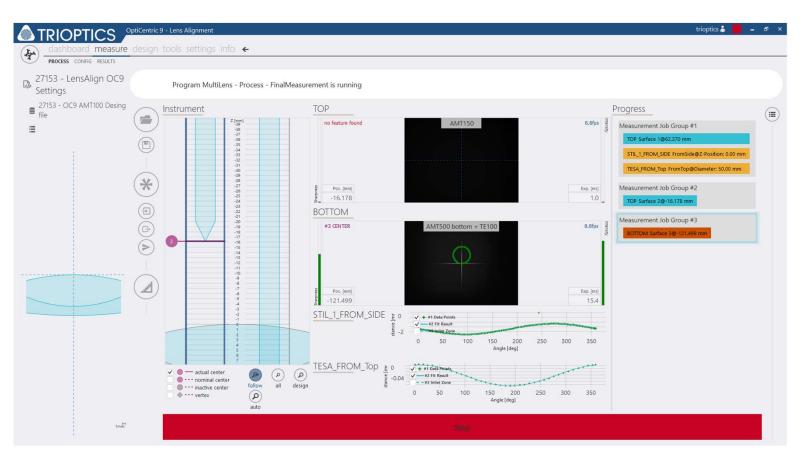
Der Achromat muss nun so auf seiner Auflagefläche gekugelt werden das die Werte der Verkippung innerhalt der voreingestellten Toleranz liegen. Das rote Zielkreuz hilft dabei.



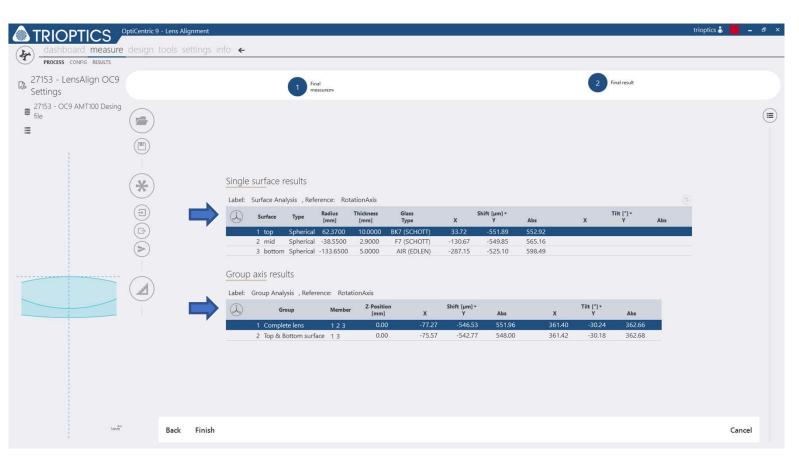
Der Bildschirmspringt automatisch um, sobald sich die Kreuze länger als 3 Sekunden innerhalb der eingegebenen Toleranzangaben befinden. Hier sind es die +/- 5".



Der Ausrichtprozess ist nun zu 100% beendet und die finale, abschließende MultiLens Messung kann gestartet werden. Dazu auf das Symbol mit dem Geodreieck klicken (blauer Pfeil) und dieser Bildschirm erscheint.

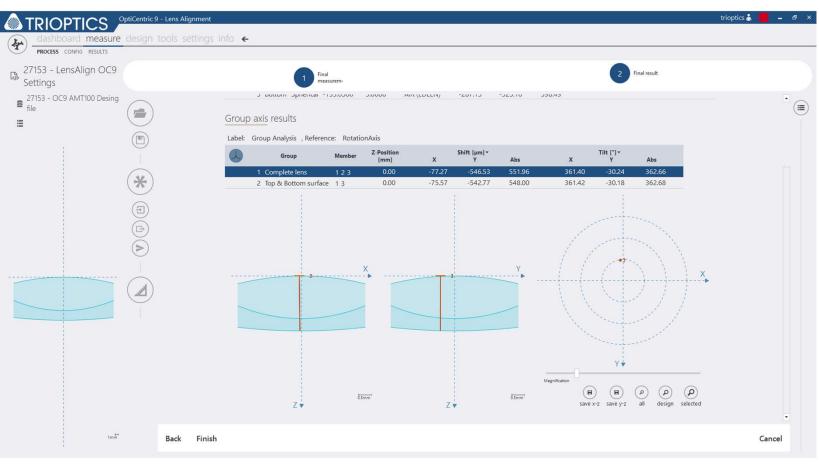


In der finalen MultiLens Messung werden nun alle drei Flächen des Achromaten gemessen. Parallel zur ersten Fläche auch die Sensorwerte von optischem und taktilen Sensor noch einmal.



Am Ende der Messung werden die Ergebnisse der Einzelflächenanalyse bzw. der Gruppenanalyse dargestellt.

Über die Koordinatensystemsym bole (blaue Pfeile) keine eine detailliertere grafische Ansicht geöffnet werden.



Hier die detaillierte Ansicht zur Gruppenanalyse bezogen auf die "User Axis".

Schön zu sehen die Parallelstellung der optischen Achse. Der Tubus dieser Linse hat innen wohl einen Radialschalg in Y-Richtung.

Anmerkung: Hier im Bild steht als Bezug die Rotationsachse. Ich musste etwas tricksen, da meine Linse fest im Gehäuse verklebt war und die nicht verschieben konnte. Daher habe ich die Linse mit Gehäuse zur Rotationsachse parallel gestellt.