单色仪设计报告

林哲宇 PB16020652 孟润宇 PB16020828 汪昊辰 PB16021222 吴浩阳 PB16001685 羊达明 PB16000647

单色仪光路部分实现

理论分辨率

1. 光程差

$$\Delta = dsini + dsin\theta = m\lambda$$
 m 是衍射级次, λ 是波长

2. 角度约定

$$egin{aligned} lpha + eta &= \delta \ &lpha - eta &= (lpha - rac{\delta}{2}) + (rac{\delta}{2} - eta) = 2\phi \ &d(sinlpha - sineta) = m\lambda \end{aligned}$$

 δ 是入射出射光夹角, ϕ 为以 δ 平分线为起点的转动角, α , β 是入射、出射光与法线的夹角

3. 光栅转角与波长关系

$$egin{aligned} sin\phi &= rac{m\lambda}{2dcosrac{\delta}{2}} \; orall \; m=1 \ & \ egin{aligned} eta &= 0 \; orall \; , \;\; eta &= 2 heta_b \;\; sin(\phi + \Delta\phi) - sin\phi = rac{\Delta\lambda}{2dcos heta_b} \ & \ \Delta\lambda < 1nm \end{aligned}$$

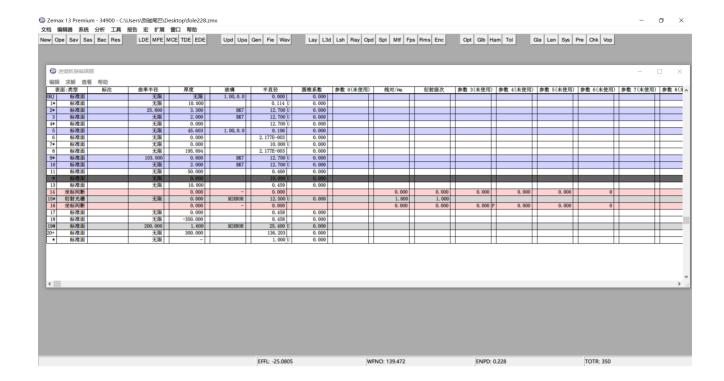
 λ 范围: $0.40466 \mu m
ightarrow 0.62344 \mu m$

4. 电机最小转角

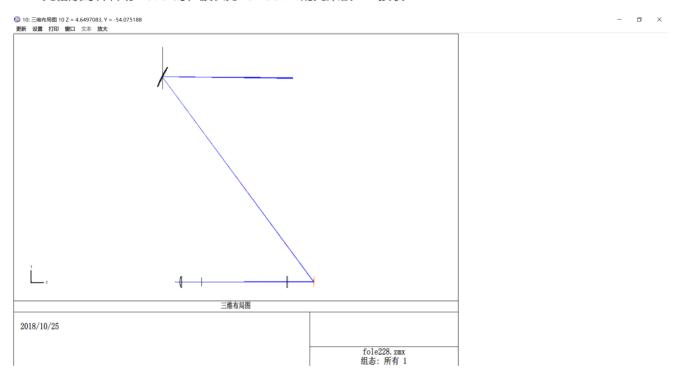
$$\Delta\phi=rcsin(rac{\Delta\lambda}{2d\cos heta_b}+\sin\phi)-\phipprox 0.06332^\circ$$
 (此时 $\lambda=0.40466\mu m$, $\phipprox 24.068^\circ$)

zemax 光路模拟

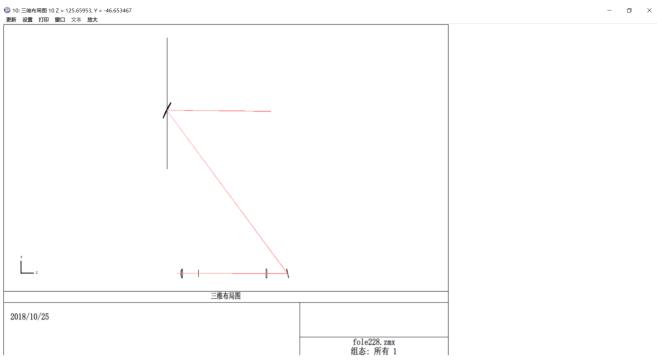
1. 参数列表



2. 光栅顺时针转动 2.676° 时,波长为404.66nm的光束被CCD接收



3. 光栅逆时针转动12.1618°时,波长为623.44nm的光束被CCD接收



单色仪控制部分实现

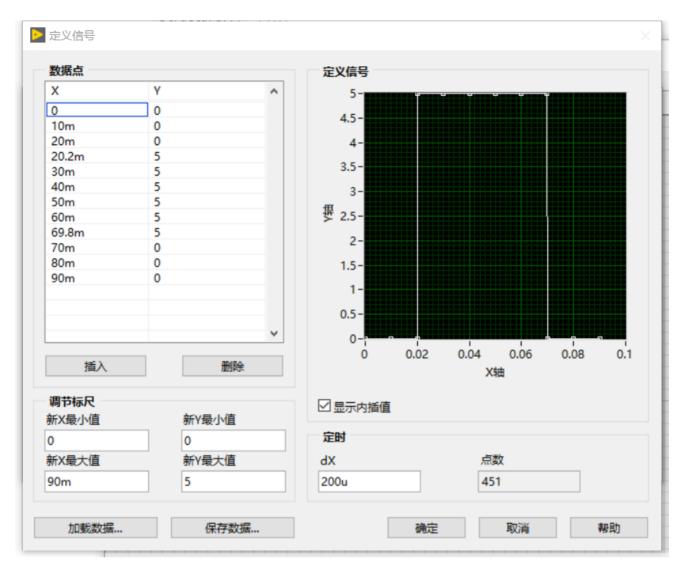
控制部分由以下三个 .vi 文件组成:

- structure.vi 主程序
- motor.vi 控制电机
- sensor.vi 控制传感器

下面详细说明三个文件的组成及使用。

motor.vi

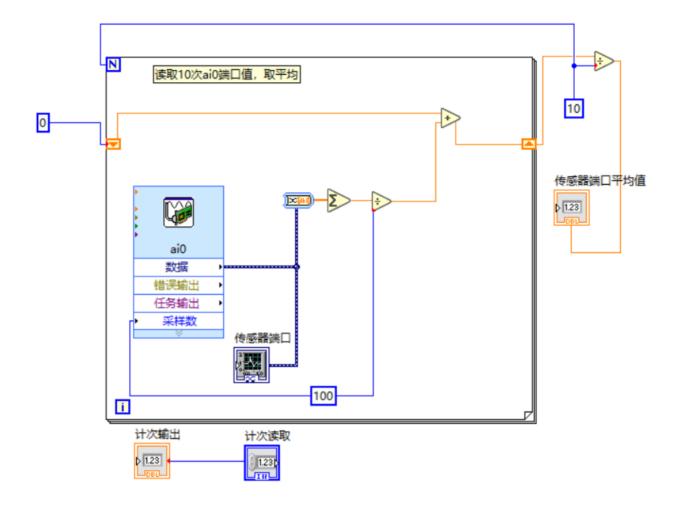
无输入,输出一个单脉冲信号给DAQ assistant内建模块(该模块设置为信号输出,对应端口连接电机的PUL+端 口)。脉冲信号波形如下图:



该vi主要作为 sub vi 被调用。

sensor.vi

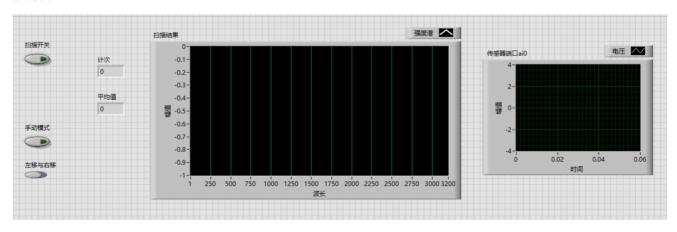
该模块同样调用了 DAQ assistant,对应端口连接光电倍增管,可以读取传感器的模拟信号。目前该模块对信号的处理很简单——每次平均信号强度,并读取10次,再做一次平均,输出一个标量值。其具体结构如下:



同样是作为 sub vi 被调用。

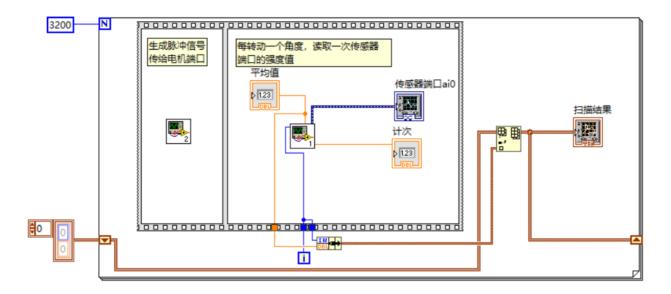
structure.vi

前界面



左侧实时绘制扫描中每个角度对应的光电倍增管强度值,右侧实时显示光电倍增管输入的信号。

后界面



主要都是在实现实时绘制功能(即扫描完一个角度绘制一个点,最后得到光谱曲线)。

单色仪功能实现

我们最终把主程序做成了类似于一个 api 的形式,即输入完电机旋转方向及旋转 $\Delta\theta$ 多少次后($\Delta\theta$ 即最小转角),点击开始按钮即开始扫描。这样便于组成最终版的控制程序。

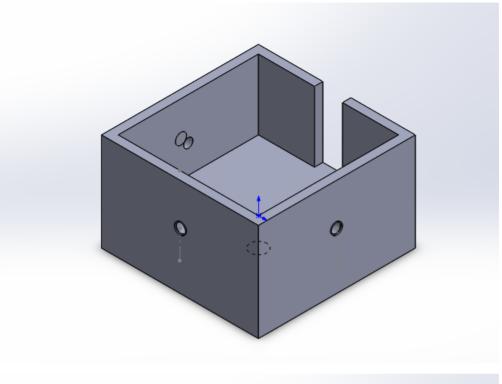
目前设计的最终控制流程如下:

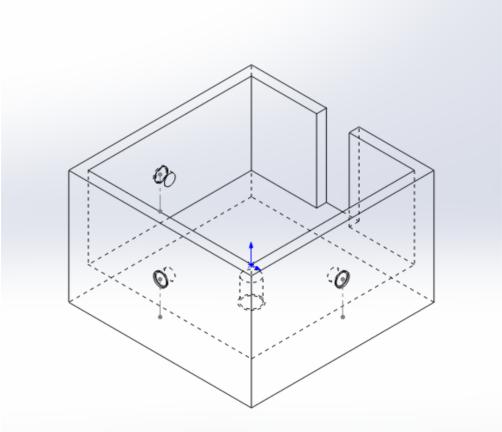
- 1. 打开总开关,进行第一次扫描,人工定标
- 2. 用户可以手动设置转动方向与测定波长区间,仪器自动转到相应位置并进行测量
- 3. 除了实时显示的波谱图外,数据文件被保存到 data.csv 中,用于后期数据处理

单色仪机械部分实现

电机底座固定方案:

电机底座用螺丝固定在光具座上,同时电机放置在底座中,周围也用螺丝固定,以此固定电机和光具座。 电机底座等轴测效果图和透视图如下:





设计要点

- 1. 底座上的孔用螺丝连接着安装光具的支架,支架再固定再光具座上。这样可以保证光栅与其他原件共轴。
- 2. 电机放置在底座中间,周围用三个M4螺丝固定。
- 3. 中间的盒子需要侧面开口供电机走线。

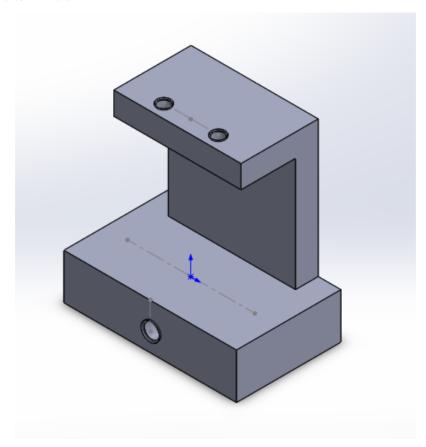
利用老师联系的加工设备和实验室里面的金属块加工。

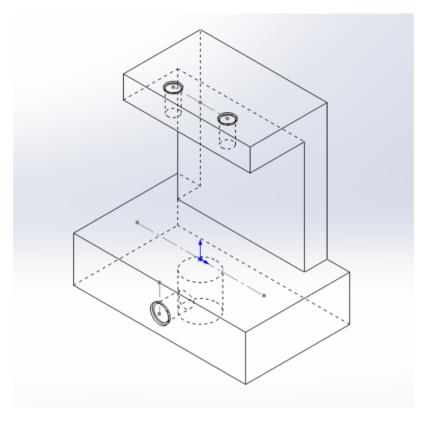
备用选项:速加网3D打印,使用进口树脂,螺丝孔打印后自行攻丝。报价120元左右。强度和螺丝孔质量都不如金属加工。

光栅支架固定方案:

光栅放置于光栅支架中,用上侧两颗螺丝和左右各一颗螺丝固定。光栅支架底部有开孔,用螺丝和电机转轴相连接。

光栅支架等轴测效果图和透视图如下:





设计要点

- 1. 上侧两颗M3螺丝固定光栅,光栅放在支架中部的平台上面。
- 2. 电机转轴从底部插入光栅支架的孔,并用M4螺丝固定拧紧。

加工方案

利用老师联系的加工设备和实验室里面的金属块加工

*备用选项: 速加网3D打印,使用进口树脂,螺丝孔打印后自行攻丝,花费20元左右。。