



## آنالیز مودال پره توربین بادی با استفاده از ماشین بینایی

سید جواد حسینی نیا<sup>1</sup>، خلیل خلیلی<sup>2</sup>، سید محمد امام<sup>3\*</sup>

1- دانشجوی کارشناسی ارشد، مهندسی مکانیک، دانشگاه بیرجند، بیرجند

2- دانشیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه بیرجند، بیرجند

3- استادیار، مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی بیرجند، بیرجند

\*بیرجند، کدپستی 9719866981، sy.m.emam@birjandut.ac.ir

### اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل

دریافت: 26 مرداد 1394

پذیرش: 02 مهر 1394

ارائه در سایت: 17 آبان 1394

کلید واژگان:

آنالیز مودال عملیاتی

بینایی استریو

پره توربین بادی

ماشین بینایی

### چکیده

آزمون مودال یکی از روش‌های کاربردی جهت شناسایی ویژگی‌های دینامیکی سازه‌ها می‌باشد. بازرسی عملکرد سازه جهت جلوگیری از قرارگیری در شرایط تشدید و تخریب، از طریق انجام این آزمون و به‌دست آوردن مودهای ارتعاشی، امکان‌پذیر می‌باشد. با توجه به این‌که هر نقطه از سازه تحت ارتعاش، دارای جابجایی، سرعت و شتاب خاص است، با اندازه‌گیری هر کدام از این سه مورد در یک بازه زمانی مشخص و پردازش داده‌های مربوط به آن، می‌توان پارامترهای مودال سازه را به دست آورد. در این تحقیق از روش غیر تماسی بینایی استریو جهت داده برداری از پره توربین بادی 2.5kW به طول 3m، تحت آزمون مودال عملیاتی، استفاده شده است. ابتدا فرایند کالیبراسیون دوربین‌ها و سپس استخراج داده‌های سه‌بعدی از تصاویر ضبط شده حین آزمون، صورت گرفته است و پس از آن با تحلیل داده‌ها، پارامترهای مودال پره استخراج گردیده. در آخر، پارامترهای مودال به دست آمده توسط سیستم بینایی استریو با پارامترهای مودال به دست آمده از روش آنالیز المان محدود و آزمون شتاب سنج مقایسه شده‌اند و مشخص شد سیستم بینایی جهت یافتن فرکانس طبیعی اولین مود مناسب بوده و از صحت کافی برخوردار است. همچنین فرکانس طبیعی اولین مود در مقایسه با نتایج المان محدود و روش شتاب سنج، به ترتیب 10.36% و 2.67% اختلاف نشان داده است.

## Modal analysis of wind turbine blade using machine vision

Sayed Javad Hosseinia<sup>1</sup>, Khalil Khalili<sup>1</sup>, Sayed Mohammad Emam<sup>2\*</sup>

1- Department of Mechanical Engineering, University of Birjand, Birjand, Iran.

2- Department of Mechanical Engineering, Birjand University of Technology, Birjand, Iran

\*P.O.B. 9719866981, Birjand, Iran, sy.m.emam@birjandut.ac.ir

### ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper  
Received 17 August 2015  
Accepted 24 September 2015  
Available Online 08 November 2015

#### Keywords:

Operational modal analysis  
stereo vision  
wind turbine blade  
machine vision

### ABSTRACT

Modal analysis is one of the applicable methods used to identify the dynamic characteristics of structures. Inspection of structures to avoid resonance conditions can be achieved by extracting vibration modes using modal analysis. Since every point of the vibrating structure has its own characteristics such as the displacement, speed and acceleration, the measurement of these parameters in a specific time interval can be used to extract modal parameters. In this study, stereo vision as a non-contact measuring system is used to obtain the displacement of several points of the blade of a 2.5kW wind turbine with a length of 3m under the operational modal condition. At first, the camera calibration process is performed and then the three-dimensional data of the turbine blade are extracted from images recorded during the test. Consequently, modal parameters of the blade are calculated by analyzing the data. Finally, modal parameters obtained by three different methods including the stereo vision system, the finite element analysis and the testing accelerometer are compared. The results show that visually obtained data are sufficiently accurate to find the natural frequency of the first mode of the blade. The first natural frequency mode extracted by the stereo vision system shows a difference of 10.36% and 2.67% compared to those obtained by finite element method and the accelerometer, respectively.

### 1- مقدمه

مسأله خستگی سازه و بروز پدیده تشدید در پره توربین برخی از پارامترهای مهم در این راستا هستند، لذا تحلیل عملکرد پرها با استفاده از آزمون‌های مختلف مورد بررسی قرار می‌گیرد. یکی از آزمایشاتی که جهت بررسی رفتار دینامیکی روی پره‌های توربین بادی صورت می‌گیرد آنالیز مودال پرها و به دست آوردن فرکانس‌های طبیعی و مودهای ارتعاشی پره در دوره‌های کاری می‌باشد تا بدین وسیله محدوده عملکرد مطمئن پره به لحاظ عدم بروز پدیده تشدید در شرایط مختلف کاری به‌دست آید. علاوه بر آزمون‌های ارزیابی جهت بررسی ظرفیت تحمل بار سازه تحت بارهای بحرانی و آزمون‌های مرتبط با

کاهش روز افزون منابع سوخت‌های فسیلی از یک سو و بحران زیست محیطی به‌وجود آمده ناشی از افزایش مصرف سوخت از سوی دیگر، کارشناسان مربوطه را به سوی تحقیقات بیشتر در خصوص اکتشاف منابع جدید انرژی دوستدار محیط زیست و تجدیدپذیر رهنمون کرده است. توربین‌های بادی از جمله سیستم‌های مهم تولید انرژی با استفاده از نیروی تجدید پذیر باد می‌باشند. عوامل متعددی در طراحی توربین‌های بادی جهت بالا بردن راندمان تولید انرژی وجود دارد. طراحی و تحلیل ایرفویل پرها،

Please cite this article using:

S. J. Hosseinia, K. Khalili, S. M. Emam, Modal analysis of wind turbine blade using machine vision, *Modares Mechanical Engineering*, Vol. 15, No. 11, pp. 377-386, 2015 (In Persian)

برای ارجاع به این مقاله از عبارت ذیل استفاده نمایید:

صورت گرفته روی سازه تحت ارتعاش در محدوده فرکانسی 12Hz به کمک دو عدد دوربین با سرعت 40 تصویر بر ثانیه، ارتعاشات سازه مورد بررسی قرار گرفته است که سیگنال ارتعاش به دست آمده از روش هدف تحقیق با نتایج روش لیزر منطبق بوده است [7]. بررسی و بهبود صحت اندازه‌گیری و داده-برداری توسط پرنده‌های بدون سرنشین و به کمک سیستم استریو در حالت وجود لرزش، انجام شده است [8]. روش‌های آنالیز مودال بر اساس تصاویر اپتیکی، شتاب سنج و لیزر، با اندازه‌گیری پارامترهای دینامیکی یک سازه مورد مقایسه قرار گرفته‌اند که در نتیجه آن، تطابق بسیار خوبی بین نتایج روش اپتیکی و دیگر روش‌ها به دست آمده است [9].

در این تحقیق با اندازه‌گیری ابعاد قطعات استاندارد دارای دقت معلوم، درصد خطای سیستم در اندازه‌گیری ارتعاشات سه بعدی ارائه گردیده است. در نهایت به کمک بینایی استریو آزمون مودال تجربی و استخراج پارامترهای مودال پره توربین بادی تحت شرایط عملیاتی، در پژوهشکده هواخورشید دانشگاه فردوسی مشهد صورت گرفته است و نتایج به دست آمده از روش ماشین بینایی و دو روش شتاب‌سنج و آنالیز المان محدود مورد مقایسه قرار گرفته است. در ادامه، تکنیک بینایی استریو و طریقه به کارگیری آن در انجام آزمون مودال روی پره توربین بادی ارائه گردیده است.

## 2- بینایی استریو

سیستم‌های داده برداری جهت کسب اطلاعات سه‌بعدی اشیاء، شامل دو گروه تماسی و غیر تماسی می‌باشند. سیستم‌های غیر تماسی به دو گروه فعال و غیر فعال تقسیم می‌شوند. در یک سیستم غیرفعال، جهت داده برداری و کسب اطلاعات سه بعدی اشیاء هیچ گونه منبع انرژی خارجی مانند نور لیزر به کار گرفته نمی‌شود و از حرکات و سایه‌های سطوح و یا سیستم بینایی استریو جهت کسب داده‌های سه‌بعدی استفاده می‌شود. در مقابل، یک سیستم فعال جهت کسب داده‌های سه‌بعدی از یک انرژی خارجی مانند امواج صوتی یا نور لیزر استفاده می‌کند. از جمله روش‌های فعال می‌توان به مثلث بندی، پالس لیزر و تداخل سنجی اشاره نمود [10]. جهت تهیه تصاویر استریو دو روش وجود دارد. در یک روش، تصویرگیری به کمک دو عدد دوربین و به طور هم‌زمان صورت می‌گیرد و در روش دیگر به وسیله یک عدد دوربین از دو نمای مختلف از شیء تصویر گرفته می‌شود. در نتیجه در روش دوم به هنگام جابجایی دوربین، برخی خصوصیات صحنه تغییر می‌کنند [3]. بنابراین در بررسی یک سازه تحت ارتعاش ناگزیر به استفاده از روش اول می‌باشیم.

## 2-1- مدل تصویر برداری دوربین

مدل تصویر برداری دوربین، فرایند نگاشت فضای سه بعدی به دو بعدی می‌باشد. بنابراین طی این نگاشت اطلاعات مربوط به عمق تصویر از دست می‌رود که با استفاده از بینایی استریو اطلاعات مربوط به عمق تصویر بازیابی می‌شوند. شکل 1 هندسه تصویر برداری دوربین را نشان می‌دهد. در این سیستم دستگاه مختصات دوربین با  $(x, y, z)$  و سیستم دستگاه مختصات کلی با  $(X, Y, Z)$  مشخص شده است. بنابراین از تشابه دو مثلث  $CNQ$  و  $COQ$  داریم:

$$\frac{x}{f} = -\frac{X}{z-f} = \frac{X}{f-z} \quad (1)$$

$$\frac{y}{f} = -\frac{Y}{z-f} = \frac{Y}{f-z} \quad (2)$$

از روابط (1) و (2) داریم:

$$x = \frac{fX}{f-z} \quad (3)$$

$$y = \frac{fY}{f-z} \quad (4)$$

خستگی آن، آنالیز مودال از دیگر آنالیزهایی است که به صورت رایج جهت تعیین مشخصات دینامیکی پره مورد استفاده قرار می‌گیرد. در سال‌های اخیر با توجه به حرکت به سوی ساخت پره‌های منعطف‌تر و طول‌تر، مسائل پایداری در سازه‌های پره توجهات زیادی را به خود جلب کرده است. به عنوان مثال یک مساله شناخته شده در مسائل پایداری، وقوع پدیده ناپایداری در جهت لبه است که می‌تواند نهایتاً به از کار افتادگی کل مجموعه منجر شود. یکی از مهم‌ترین دلایل شکست پره توربین بادی، قرار گرفتن در محدوده ارتعاشی تشدید می‌باشد. علت ایجاد پدیده تشدید در شرایط عملیاتی پره‌ها، قرار گرفتن محدوده ارتعاش پره در محدوده فرکانسی طبیعی و موده‌های ارتعاشی آن می‌باشد. بنابراین جهت جلوگیری از این پدیده، باید موده‌های ارتعاشی که تحت آن پره وارد محدوده تشدید می‌شود شناسایی گردند و از قرار گرفتن ارتعاش پره در آن محدوده فرکانسی جلوگیری شود. به طور خلاصه ضرورت و اهمیت بحث تحلیل مودال پره توربین بادی به شرح زیر می‌باشد [1].

- 1- یافتن فرکانس‌های طبیعی پره جهت دوری از تعداد دوره‌هایی که سبب تشدید شده و یا در نزدیکی دوره‌های بحرانی کار می‌کنند.
- 2- اصلاح پروفیل پره جهت اجتناب از تشدید.
- 3- افزایش راندمان توربین و عملکرد بهتر در اثر کنترل تغییر شکل‌های پره تحت تاثیر ارتعاش و در نتیجه عمر بیشتر پره و هزینه پایین تعویض و یا تعمیر پره‌ها.

تحقیقات زیادی در زمینه آنالیز مودال پره توربین بادی انجام شده است که همگی سعی بر شناسایی رفتار دینامیکی پره در شرایط مختلف عملیاتی داشته‌اند. همچنین، روش‌های متفاوتی جهت انجام آزمون مودال ارائه گردیده است. به طور کلی، آزمون مودال روی پره توربین بادی شامل تحریک سازه پره و اندازه‌گیری شتاب، سرعت و یا جابجایی نقاط مختلف آن در بازه‌ای مشخص از زمان می‌باشد. از طرفی، با توجه به این که هر نقطه از پره مرتعش، دارای جابجایی، سرعت و شتاب مختص به خود در زمان می‌باشد، با اندازه‌گیری هر کدام از این سه مورد در یک بازه زمانی مشخص و پردازش داده‌های مربوط به آن، می‌توان پارامترهای مودال سازه را به دست آورد. بنابراین با توجه به امکان دست یافتن به پارامترهای مودال پره از طریق اندازه‌گیری جابجایی‌های سه بعدی نقاط پره در بازه‌ای از زمان، در این تحقیق از تکنیک غیرتماسی بینایی استریو جهت داده برداری از نقاط پره تحت آزمون مودال استفاده شده است. در تحقیق صورت گرفته توسط آقای آگویار و همکارانش، صحت روش‌های متفاوت کالیبراسون دوربین‌ها، روش‌های اندازه‌گیری در بینایی استریو، میزان خطا در کاربردهای خاص و اندازه‌گیری سه‌بعدی بدنه خودرو مورد بررسی قرار گرفته است [2]. از روش استریو جهت اندازه‌گیری فاصله و بازیابی مدل سه بعدی اشیاء استفاده شده است [3]. همبستگی تصاویر دیجیتال (DIC) و پیشرفت‌های جدید آن و همچنین تصاویر دینامیکی، فرصت‌های جدیدی را برای بازرسی، نظارت بر سلامت ساختار و همچنین آزمون‌های ارتعاشی در پره توربین بادی ایجاد کرده است [4]. در تحقیقات ارائه شده در این زمینه، مقدمه‌ای بر استفاده از بینایی استریو جهت اندازه‌گیری جابجایی‌های سه بعدی توربین‌ها تحت شرایط معمول و بحرانی و همچنین شرایط اجرای روش روی توربین بادی ارائه گردیده است [5]. اندازه پره توربین بادی تاثیر زیادی در میزان تولید انرژی دارد، از این رو جهت اندازه‌گیری تغییر شکل‌های وارده بر توربین بادی تحت شرایط عملیاتی، تکنیک‌های ویدئومتری مورد بررسی و معرفی شده است [6]. در تحقیق

## 3- آنالیز مودال عملیاتی

روش‌های مختلفی جهت انجام آزمون مودال وجود دارد که از جمله آن‌ها می‌توان به شبیه‌سازی اجزاء محدود، استفاده از شتاب‌سنج و همچنین استفاده از کرنش‌سنج اشاره نمود. به‌علت در دسترس نبودن جواب تحلیلی برای سازه‌های پیچیده و همچنین وجود خطاهایی نظیر خطاهای ناشی از به کارگیری تئوری‌ها و فرضیات نامناسب، خطا در مدل کردن جزئیات سازه و عدم اطلاع صحیح از خواص مواد، در شناسایی ویژگی‌های دینامیکی سازه‌ها مدل‌های تقریبی با مشکلاتی مواجه هستند. از جمله این روش‌ها می‌توان به روش اجزاء محدود اشاره نمود [12]. روش‌های آنالیز مودال توسط شتاب‌سنج، مبتنی بر اندازه‌گیری سیگنال ضربه به عنوان ورودی و سیگنال پاسخ به عنوان خروجی بوده و با به کارگیری روش‌های متفاوت در پردازش داده‌ها، به استخراج پارامترهای مودال سازه می‌پردازند. بنابراین اولین مشکل در سازه‌های بزرگ و پیچیده، تحریک سازه می‌باشد؛ به طوری که نیروهای بزرگ جهت تحریک سازه‌های بزرگ نیاز است. این نیروها ممکن است موجب خرابی محلی سازه شده و همچنین بروز رفتار غیرخطی را در پی خواهند داشت [12]. از جمله محدودیت‌های آزمون مودال توسط شتاب‌سنج، می‌توان به عدم امکان به کارگیری آن در شرایط عملیاتی توربین بادی اشاره نمود [13]. همچنین با استفاده از اندازه‌گیری کرنش ایجاد شده در نقاط مختلف سازه به عنوان سیگنال خروجی، آنالیز مودال امکان‌پذیر می‌باشد. بنابراین آنالیز مودال توربین بادی تحت ارتعاش با استفاده از کرنش‌سنج، مورد بررسی و مقایسه قرار گرفته است [14]. در این روش هم به دلیل استفاده از سخت افزارها و ضرورت سیم‌کشی آن‌ها، محدودیت در تعداد نقاط داده‌برداری شده از روی پره توربین وجود دارد.

آنالیز مودال عملیاتی<sup>1</sup> (آنالیز مودال فقط پاسخ)، از جمله روش‌های آزمون مودال می‌باشد که جهت شناسایی خصوصیات دینامیکی یک سازه‌ی تحت تحریک اتفاقی و محیطی به کار گرفته می‌شود و فقط بر اساس اندازه‌گیری پاسخ سازه می‌باشد [15]. در تحقیقات صورت گرفته در این زمینه، مقایسه‌ای بین چندین روش آنالیز مودال عملیاتی و روش‌های سنتی، با اجرای آن روش‌ها روی سازه هلیکوپتر، صورت گرفته است [16]. سیستم‌های انتقال داده بیسیم در انجام آزمون مودال سازه پل‌ها مورد بررسی قرار گرفته است که از جمله محدودیت‌های آن می‌توان به عدم امکان داده‌برداری در حوزه وسیعی از سطح سازه و همچنین تغییر پارامترهای مودال سازه‌های سبکتر از پل در اثر جرم تجهیزات فرستنده، اشاره نمود [17]. آزمون مودال عملیاتی سازه پل کابلی توسط سیستم‌های بیسیم مورد بررسی قرار گرفته است که پارامترهای مودال سازه در محدوده فرکانسی 7Hz با دقت قابل قبولی استخراج گردیده‌اند [18].

بینایی استریو از جمله روش‌های غیرتماسی بوده که در مقایسه با روش‌های پیشین دارای بیشترین سرعت داده‌برداری، حجم بسیار بالای داده‌های قابل برداشت از نقاط روی سازه و امکان اندازه‌گیری سه بعدی نقاط، می‌باشد. در تحقیق انجام شده توسط مارکو و همکارانش، از آنالیز تصاویر در انجام آنالیز مودال عملیاتی روی یک سازه فضایی استفاده شده است [19]. با توجه به افزایش روز افزون نیروگاه‌های بادی، نظارت بر سلامت سازه توربین بادی با سرعت بیشتر، دقت کافی و همچنین در حین عملیات تولید انرژی، اهمیت ویژه‌ای پیدا می‌کند. از طرفی در آزمون مودال عملیاتی نیاز به ایجاد شرایط آزمایشگاهی برای پره توربین بادی نمی‌باشد. لذا در این تحقیق روشی

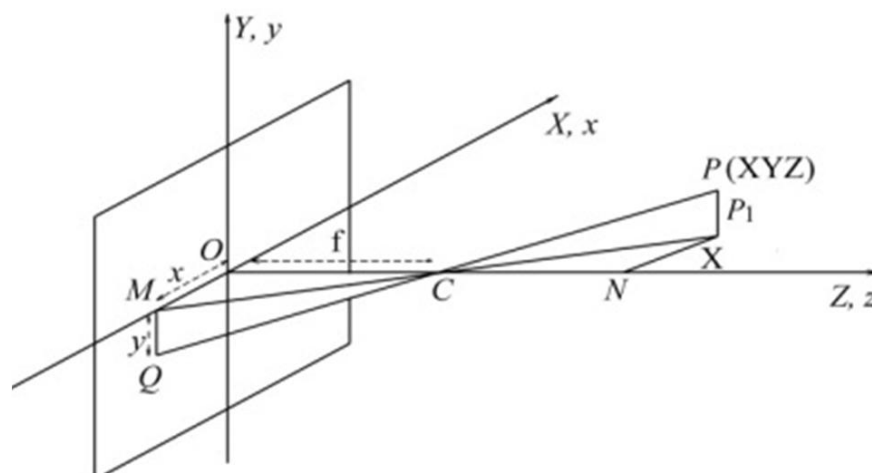


Fig. 1 The geometry of a camera model

شکل ۱ هندسه تصویر برداری دوربین با توجه به معادلات (3) و (4) امکان به دست آوردن بعد سوم نقطه (مختصات راستای Z) وجود ندارد. بنابراین برای محاسبه مختصات کلی نیاز به استفاده از سیستم بینایی استریو می‌باشد.

## 2-2- مدل ریاضی تصویر برداری استریو

شکل 2 هندسه تصویر برداری استریو را نشان می‌دهد. در این سیستم فرض بر این گرفته می‌شود که دوربین‌ها کاملاً مشابه یکدیگر بوده، صفحه سنسور دوربین‌ها در راستای یکدیگر قرار دارند و فاصله کانونی برابر با f می‌باشد [11]. از معادله (1) داریم:

$$X_1 = \frac{x_1}{f} (f - Z_1) \quad (5)$$

$$X_2 = \frac{x_2}{f} (f - Z_2) \quad (6)$$

اندیس‌های 1 و 2 برای  $(X, Y, Z)$  به معنی انطباق سیستم مختصات کلی بر مختصات دوربین چپ و راست می‌باشد. با توجه به این که دستگاه 2 نسبت به 1، به اندازه B شیفت داده شده است و همچنین با توجه به فرض هم‌راستا بودن دو صفحه سنسور و دوربین داریم:

$$X_2 = X_1 + B \quad (7)$$

$$Z_2 = Z_1 = Z \quad (8)$$

در نتیجه رابطه زیر که مربوط به محاسبه عمق می‌باشد به دست می‌آید.

$$Z = f - \frac{fB}{x_2 - x_1} \quad (9)$$

بنابراین با داشتن  $X_1$ ،  $X_2$  و f می‌توان بعد سوم تصویر را محاسبه نمود.

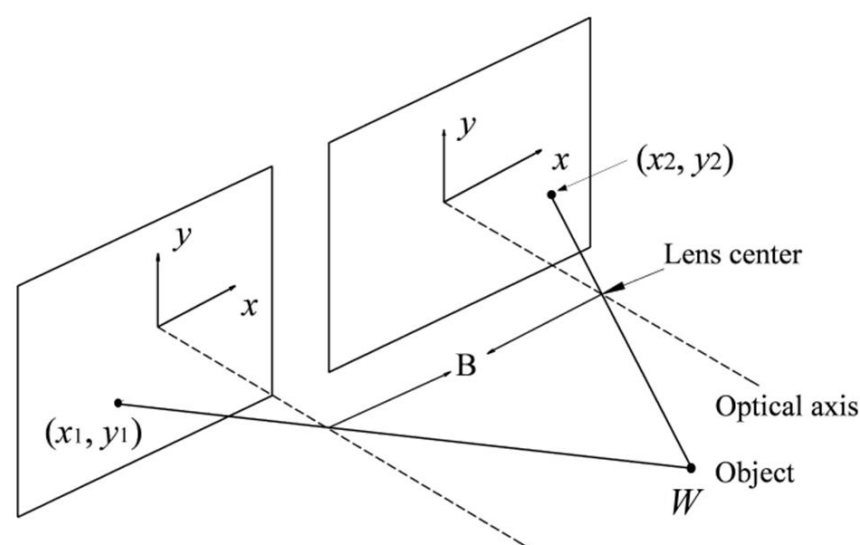


Fig. 2 The geometry of stereo imaging system

شکل 2 هندسه تصویر برداری استریو

1- Operational modal analysis (OMA)

$$\tilde{H}_{ij}(\omega) = \frac{G_{xixj}(\omega)}{\tilde{H}_{ii}(\omega)} \quad (19)$$

بدیهی است که توابع به دست آمده وابسته به نیروی تحریک ورودی می‌باشند. با این حال، به علت استقلال سطح بایاس تابع پاسخ فرکانسی، پارامترهای مودال پره به دست خواهند آمد [23].

#### 4- تجهیزات سخت افزاری جهت آزمایش تجربی

به طور کلی، در آنالیز مودال کلاسیک دو روش برای تحریک یک سیستم به کار گرفته می‌شود، یکی از این روش‌ها از طریق اعمال ارتعاشات آزاد و دیگری از طریق اعمال ارتعاشات اجباری یا واداشته می‌باشد. تحریک از طریق ارتعاشات اجباری معمولاً با استفاده از یک لرزاننده<sup>6</sup> انجام می‌شود که یک موج پیوسته سینوسی به سیستم اعمال می‌کند، اما تحریکی که منجر به ارتعاشات آزاد شود باید به‌طور ناگهانی و از طریق ایجاد یک بار ضربه‌ای تامین شود که این کار می‌تواند از طریق یک چکش صورت پذیرد. در آزمون مودال عملیاتی، از پاسخ سازه به تحریک‌های محیطی استفاده می‌شود و با آنالیز سیگنال خروجی، پارامترهای مودال پره توربین به دست می‌آیند.

#### 4-1- پره توربین و شرایط آزمون مودال

در این تحقیق، جهت انجام آزمون مودال عملیاتی از یک پره توربین بادی با قدرت تولید انرژی 2.5kW و به طول 3m استفاده شده است. پره از قسمت ریشه آن توسط 6 عدد پیچ به سازه‌ای که جهت ایجاد صلبیت کافی در ریشه آن طراحی و ساخته شده، گیره بندی شده است. جهت شناسایی نقاطی مشخص از پره توسط هر کدام از دوربین‌ها، نوارهایی مشکی در جهات طول و لبه پره روی آن قرار داده شده است. شکل 3 نوارهای مشکی ایجاد شده روی پره و شکل 4 سازه‌گیره بندی پره را نشان می‌دهد.

در این تحقیق، جهت اعمال تحریک محیطی روی پره، مقداری جابجایی در جهت پهنا<sup>7</sup> اعمال شده سپس به‌طور ناگهانی رها شده است و تا زمان میرا شدن ارتعاش پره، داده‌برداری از روی آن صورت گرفته است.

#### 4-2- تصویر برداری استریو

دوربین‌های به کار گرفته شده در تصویربرداری استریو به مشخصه‌ی

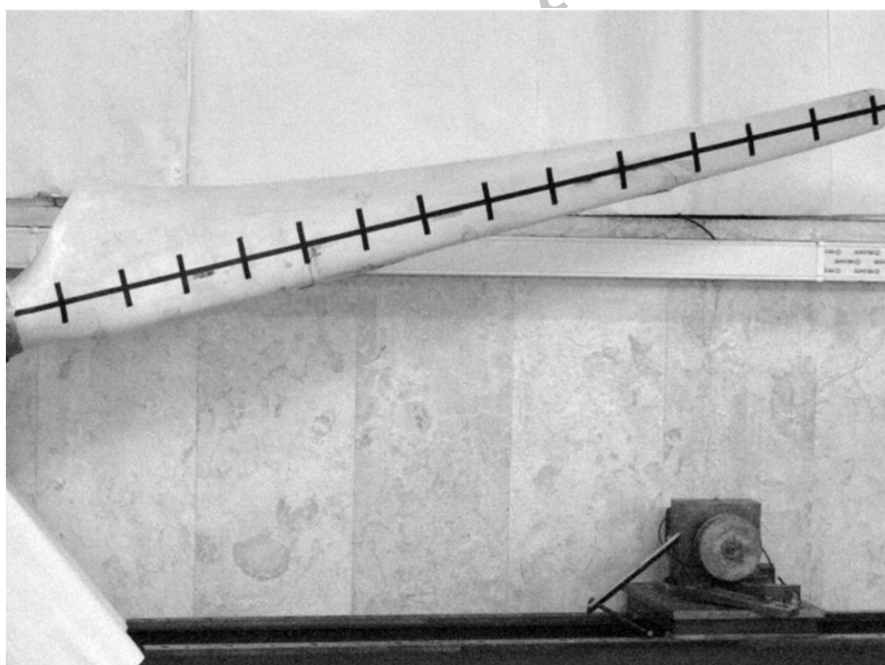


Fig. 3 Lines created on the blade to determine a set point of the blade

شکل ۳ تصویر خطوط ایجاد شده روی پره جهت شناسایی نقاط معلوم از سطح پره

6- Shaker  
7- Flapwise

جهت آنالیز مودال عملیاتی مورد بررسی قرار گرفته است.

#### 3-1- آزمون مودال پره توربین

در آنالیز مودال عملیاتی با استفاده از توابع همبستگی متقاطع<sup>1</sup> بین پاسخ اندازه گیری شده از نقاط روی سازه و یک نقطه مرجع، که یکی از همان نقاط می‌باشد، پارامترهای مودال سازه به دست می‌آیند [20].

داده‌های اندازه گیری شده از نقاط روی پره می‌توانند در قالب‌های شتاب، سرعت و یا جابجایی باشند. حتی اگر نوع داده‌های اندازه گیری شده و داده‌های نقطه مرجع متفاوت باشد باز هم آنالیز مودال عملیاتی قابل اجرا خواهد بود. با به دست آوردن تابع پاسخ فرکانسی<sup>2</sup> مربوط به هر کدام از نقاط روی پره پارامترهای مودال سازه قابل استخراج است. نمایش قطبی از تابع پاسخ فرکانسی یک نقطه محرک به صورت رابطه 10 می‌باشد [21].

$$\ln[H_{ii}(\omega)] = G_{ii}(\omega) - j\phi_{ii}(\omega) \quad (10)$$

که  $G_{ii}(\omega) = \ln[H_{ii}(\omega)]$  تابع بهره می‌باشد. در نتیجه بخش سمت چپ فرمول 10 می‌تواند بر مجموعه‌ای از جفت توابع انتقال هیلبرت<sup>3</sup> دلالت داشته باشد:

$$\phi_{ii}(\omega) = -\hat{G}_{ii}(\omega) \quad (11)$$

تابع بهره وابسته به تابع چگالی طیف می‌باشد:

$$G_{yy}(\omega_k) = H(\omega_k)G_{ff}(\omega_k)H^H(\omega_k) \quad (12)$$

در نتیجه، با اعمال لگاریتم طبیعی و اجرای تابع پاسخ هیلبرت، فرمول 12 به شکل زیر خواهد بود:

$$\Re[\ln(G_{yiyi}(\omega))] = 2\Re[\ln|H_{ii}(\omega)|] \quad (13)$$

از ترکیب روابط 11 و 13 داریم:

$$\phi_{ii}(\omega) = -\frac{1}{2}\Re[\ln(G_{yiyi}(\omega))] \quad (14)$$

بنابراین در تأمین نقطه از سازه، با ارزیابی مدول<sup>4</sup> و فاز توابع از پاسخ توابع چگالی طیفی  $G_{xixi}$ ، توابع پاسخ فرکانسی به دست می‌آیند:

$$|H_{ii}(\omega)|^2 = \frac{|\tilde{H}_{ii}(\omega)|^2}{G_{ffii}} = \frac{G_{xixi}}{G_{ffii}} \quad (15)$$

$$\phi_{ii}(\omega) = -\frac{1}{2}\Re[\ln(G_{xixi}(\omega))] \quad (16)$$

سپس تابع پاسخ فرکانسی بایاس<sup>5</sup> در تأمین نقطه برابر است با:

$$\tilde{H}_{ii}(\omega) = \sqrt{G_{xixi}(\omega)}e^{j\phi_{ii}(\omega)} \quad (17)$$

عبارت خارج از قطر تابع پاسخ فرکانسی از ترکیب بین دو تخمین زننده  $H_2$  و  $H_1$  قابل دست یابی است [22]:

$$H_{ij}(\omega) = \frac{G_{xixj}(\omega)}{H_{ii}(\omega)} \quad (18)$$

یا با استفاده از تابع پاسخ فرکانسی بایاس داریم:

1- Cross-correlation  
2- Frequency response function (FRF)  
3- Hilbert transform functions (HTF)  
4- modula  
5- bias



استریو و پس از آن انجام آزمون و داده برداری می‌باشد که در ادامه به تفصیل ارائه شده است.

#### ۵-۱- کالیبراسیون تصویر برداری استریو

در سیستم بینایی استریو عوامل متعددی وجود دارند که باعث ایجاد خطا در اندازه‌گیری ابعادی می‌شوند. که در این رابطه می‌توان به خطای ناشی از لنز، خطای ناشی از سخت‌افزار الکترونیکی سیستم، خطای ناشی از تبدیل به دیجیتال، خطای مونتاژ مکانیکی، خطای نورپردازی، خطای محیطی، خطای ناشی از نرم‌افزار، شکست نور در هوا و خطاهای کالیبراسیون اشاره نمود. متداولاً 11 پارامتر طی فرایند کالیبراسیون دوربین مشخص می‌گردند که 5 پارامتر مربوط به عوامل درونی و 6 پارامتر دیگر مربوط به عوامل بیرونی می‌باشند [24]. بنابراین طی فرایند کالیبراسیون عوامل بیرونی و درونی نسبت به سیستم مختصات جهانی تعیین می‌شوند. عوامل بیرونی شامل بردار موقعیت و ماتریس چرخش مبدأ دوربین نسبت به مبدأ مختصات کلی بوده و در صورت ثابت بودن دوربین فقط یک بار محاسبه می‌گردند. عوامل درونی شامل فاصله کانونی  $f$ ، مرکز تصویر، نسبت تصویر و پارامترهای ضریب اعوجاج لنزها می‌باشند [11]. در ادامه، تعیین پارامترهای بیرونی و درونی شرح داده شده‌اند [25]. دستگاه مختصات روی تصویر به‌عنوان دستگاه مختصات مرجع در نظر گرفته می‌شود. لذا طبق شکل 5، مختصات نقطه روی جسم که نسبت به دستگاه مختصات  $X'Y'Z'$  می‌باشد، باید به مختصات دستگاه مختصات  $XYZ$  تبدیل گردد. برای این کار می‌بایست ماتریس دوران و انتقال دستگاه مختصات  $X'Y'Z'$  نسبت به دستگاه مختصات  $XYZ$  را در مختصات نقطه در دستگاه مختصات  $X'Y'Z'$  ضرب نمود. این ماتریس بصورت  $[R \ t]$  نمایش داده می‌شود که  $R$  مربوط به دوران و  $t$  مربوط به انتقال می‌باشد.

با ضرب ماتریس‌های دوران حول هر 3 محور،  $R$  به دست می‌آید. ماتریس چرخش به اندازه زاویه  $\alpha$  حول محور  $X$ :

$$R_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & \sin \alpha \\ 0 & -\sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix} \quad (20)$$

ماتریس چرخش به اندازه زاویه  $\beta$  حول محور  $Y$ :

$$R_y = \begin{bmatrix} \cos \beta & 0 & -\sin \beta \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \beta & 0 & \cos \beta \end{bmatrix} \quad (21)$$

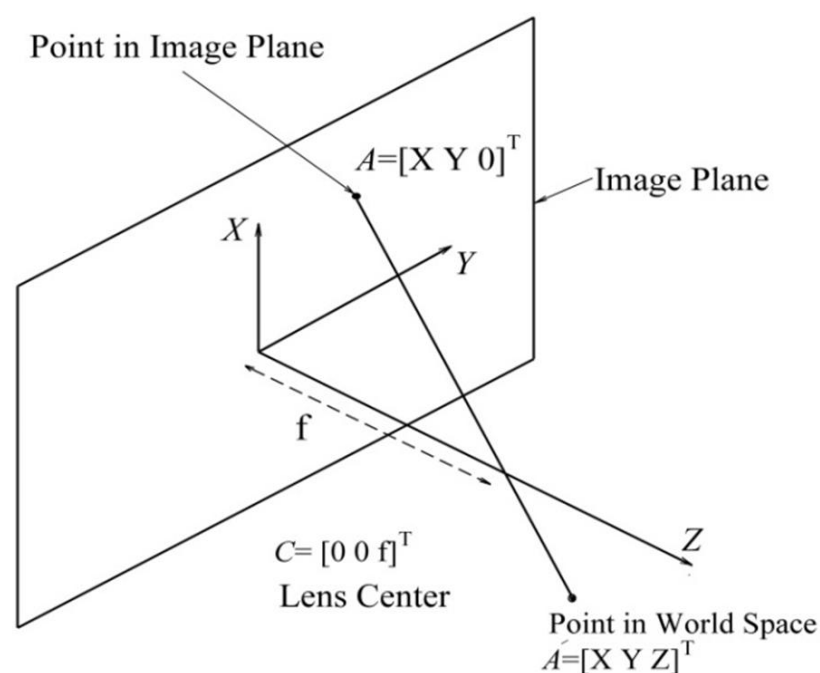


Fig. 5 Basic model of the imaging process

شکل 5 مدل پایه‌ای فرایند تصویربرداری



Fig. 4 Blade clamping structure

شکل ۴ سازه گیره بندی پره

DFK23GM021 با نرخ داده برداری 60 فریم بر ثانیه و رزولوشن  $1280 \times 960$  و سنسور CCD می‌باشند. همچنین در این سیستم از دو لنز با کد M1614- MP2، قطر 30mm و فاصله کانونی 12mm استفاده شده است. نرخ داده برداری سیستم بینایی براساس تحقیق صورت گرفته در [7] تعیین گردیده است که با توجه به نتایج به دست آمده در این تحقیق و مقایسه صورت گرفته با نتایج روش‌های پیشین، نرخ داده برداری کافی بوده است.

یکی از پارامترهای مهم در دقت اندازه‌گیری جایجایی‌های سازه، رزولوشن دوربین‌ها می‌باشد. رزولوشن بالای دوربین باعث رقمی شدن<sup>1</sup> صحنه مورد نظر به تعداد المان‌های بیشتر در صفحه دوبعدی سنسور می‌گردد و در نتیجه آن، دقت سیستم بالا می‌رود. همچنین پارامتر دیگری که باعث تغییر اثر رزولوشن و افزایش خطا در بعد سوم تصویر می‌گردد لنز دوربین می‌باشد. لنز دوربین باعث محدودیت در فاصله دوربین از صحنه می‌گردد، در نتیجه باید پارامترهای لنز و دوربین را متناسب با ابعاد پره تحت آزمایش انتخاب نمود.

در تحقیق حاضر، فاصله دوربین از صحنه تقریباً 7m تنظیم گردیده است. این فاصله صرفاً به علت تجهیزات آزمایشگاهی موجود انتخاب شده است تا پره به‌طور کامل در میدان دید دوربین قرار گیرد. با انجام فرایند کالیبراسیون دوربین و قرار دادن صفحه کالیبراسیون در نزدیکی پره توربین، فضای موردنظر جهت اندازه‌گیری کالیبره می‌شود. لذا فرایند کالیبراسیون با قرار دادن صفحه کالیبراسیون در همان فاصله تقریباً 7m متری از دوربین و در زوایای مختلف صفحه انجام گرفت تا خطای اندازه‌گیری ناشی از فاصله زیاد تا حد قابل قبولی کاهش یابد. نتایج کالیبراسیون و دقت اندازه‌گیری در بخش بعد گزارش شده است.

#### 5- آزمایش تجربی جهت آزمون مودال پره توربین

در آنالیز مودال عملیاتی، با وجود عدم آگاهی از نیروی تحریک سازه، پارامترهای مودال سازه به دست می‌آیند. بنابراین می‌توان جهت تحریک پره از روش‌های متفاوتی از جمله وارد کردن ضربه به کمک چکش، جابجا کردن نوک پره سپس رهاسازی ناگهانی آن و یا نیروهای محیطی مانند نیروی باد استفاده کرد. همان‌طور که در بخش قبل ذکر شد، در این تحقیق از روش جابجایی نوک پره استفاده شده است. به‌طورکلی، آزمایش تجربی جهت آزمون مودال به کمک ماشین بینایی شامل آماده‌سازی سیستم تصویربرداری

مشاهده می‌گردد که 10 مجهول شامل فاصله بین دستگاه مختصات فضایی روی هدف و دستگاه مختصات دوربین ( $dx, dy, dz$ ) و چرخش آنها نسبت به هم ( $\alpha, \beta, \delta$ ) و همچنین پارامترهای ماتریس خطای انحراف ( $a, b, c, d$ ) وجود دارد و با توجه به رابطه 27، مجهول 11م فاصله کانونی می‌باشد. بنابراین برای محاسبه آنها احتیاج به 11 معادله می‌باشد. با توجه به این که از هر نقطه دو معادله بدست می‌آید، لذا برای مشخص کردن مجهولات احتیاج به داشتن حداقل مختصات 6 نقطه و تصویر آنها می‌باشد. با حل این معادلات پارامترهای کالیبراسیون بدست می‌آید. برای کم کردن خطای پارامترهای کالیبراسیون می‌توان هدف را در حالات مختلف قرار داد و از پارامترهای بدست آمده، میانگین گرفت. در جدول 1 و 2، پارامترهای به دست آمده طی فرایند کالیبراسیون ارائه گردیده است.

در روش استریو، دو دستگاه مختصات تعریف می‌گردد. یک دستگاه مختصات روی تصویر اول ( $x, y, z$ ) و دیگری روی تصویر دوم ( $x'', y'', z''$ ). دستگاه مختصات روی تصویر اول، به‌عنوان دستگاه مختصات مرجع در نظر گرفته می‌شود. برای تبدیل مختصات در دستگاه مختصات ( $x'', y'', z''$ ) به مختصات، در دستگاه مختصات ( $x, y, z$ )، کافیست ماتریس تبدیل در مختصات ( $x'', y'', z''$ ) ضرب گردد.

جدول 1 پارامترهای بیرونی استخراج شده پس از فرایند کالیبراسیون

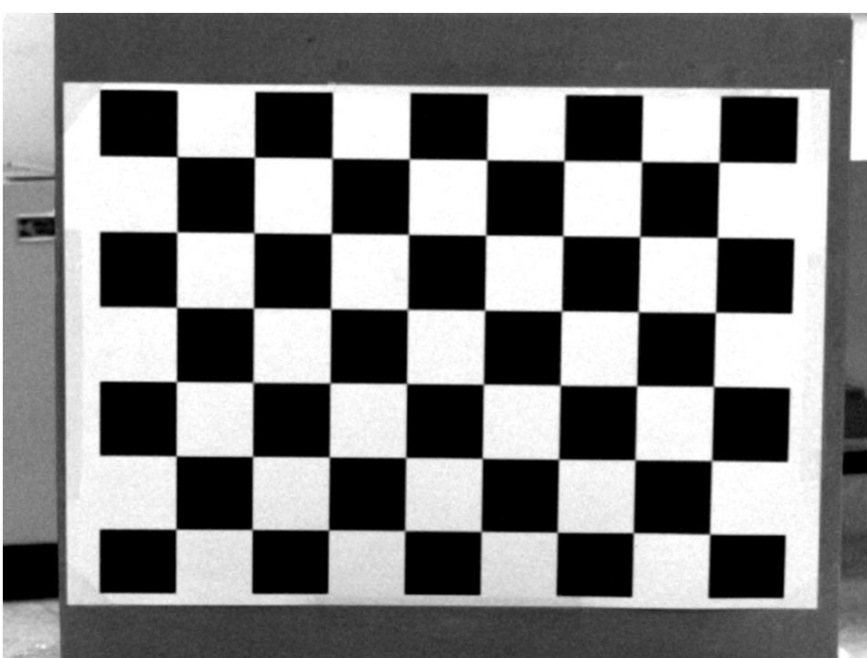
**Table 1** Extrinsic parameter extracted after the calibration process

پارامتر	$dx$ (mm)	$dy$ (mm)	$dz$ (mm)	$\alpha$ (deg)	$\beta$ (deg)	$\delta$ (deg)
مقدار	478.22	-224.53	6974.46	2.14	1.92	-0.03

جدول 2 پارامترهای درونی استخراج شده پس از فرایند کالیبراسیون

**Table 2** Intrinsic parameter extracted after the calibration process

پارامتر	$a$	$b$	$c$	$d$	$f$ (pixel)
مقدار	0	0	-0.0084	0.01177	$x=4393.98536$ $y=4391.02793$



**Fig. 6** Calibration target plane

شکل 6 نمونه صفحه کالیبراسیون

ماتریس چرخش به اندازه زاویه  $\delta$  حول محور Z:

$$R_z = \begin{bmatrix} \cos\delta & \sin\delta & 0 \\ -\sin\delta & \cos\delta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (22)$$

ماتریس انتقال  $t$  بصورت زیر می‌باشد:

$$t = \begin{bmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{bmatrix} \quad (23)$$

با ترکیب کردن ماتریس چرخش حول هر 3 محور R و ماتریس انتقال t ماتریس  $[R \quad t]$  بدست می‌آید:

$$\begin{bmatrix} \cos\beta \times \cos\delta & \sin\beta \times \sin\alpha \times \cos\delta + \sin\delta \times \cos\alpha \\ -\cos\beta \times \sin\delta & -\sin\alpha \times \sin\beta \times \sin\delta + \sin\alpha \times \cos\delta \\ \sin\beta & -\sin\alpha \times \cos\beta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{bmatrix} \quad (24)$$

جهت تبدیل تصویر گرفته شده (شامل خطاهای محیطی و ذاتی)، به تصویر واقعی، نیاز به استفاده از معادلات پیچیده‌ای می‌باشد. به همین جهت ماتریسی تعریف می‌گردد و با ضرب این ماتریس در مختصات نقاط تصویر، نقاط واقعی به دست می‌آیند. این ماتریس، ماتریس خطای انحراف نامیده می‌شود:

$$\begin{bmatrix} a & b & m \\ c & d & n \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (25)$$

به دلیل این که مختصات Z نقاط تصویر صفر می‌باشد، به جای پارامترهای  $m, n$  و  $l$  ماتریس خطای انحراف هر عددی می‌توان قرار داد، لذا به منظور پرهیز از نمایش مولفه‌های اضافی، این پارامترها صفر در نظر گرفته می‌شوند.

در شکل 5، به دلیل این که 3 نقطه به ترتیب، روی جسم، مرکز لنز دوربین و تصویر متناظر نقطه روی جسم، روی یک خط راست قرار دارند، باید در معادله زیر صدق کنند:

$$K \times \text{مختصات نقطه روی شی} = \text{مختصات تصویر - مختصات مرکز لنز} \quad (26)$$

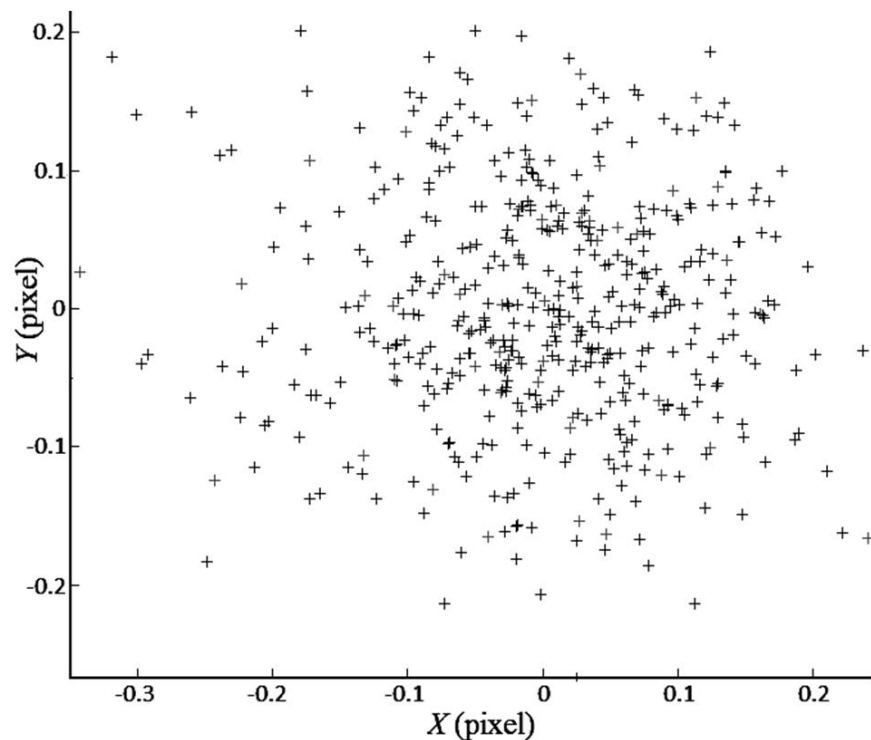
مختصات مرکز لنز دوربین نیز عبارتست از  $[0 \quad 0 \quad f]^T$ . با جای‌گذاری این مختصات در فرمول 26 بدست می‌آید:

$$k \left( \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ f \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} a & b & 0 \\ c & d & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \end{bmatrix} \right) = [R \quad t] \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ f \end{bmatrix} \quad (27)$$

$K$  عبارت است از اندازه پارخط  $A'C$  تقسیم بر اندازه پاره خط  $AC$  یعنی  $k = \frac{|A'C|}{|AC|}$ . با بسط این معادله نسبت به حالت سه بعدی بدست می‌آید:  $k = \frac{Z_{A'C}}{Z_{AC}} = \frac{Y_{A'C}}{Y_{AC}} = \frac{X_{A'C}}{X_{AC}}$ . برای حل معادله،  $k = \frac{Z_{A'C}}{Z_{AC}}$  در نظر گرفته می‌شود و با جای‌گذاری در معادله 27 بدست می‌آید:

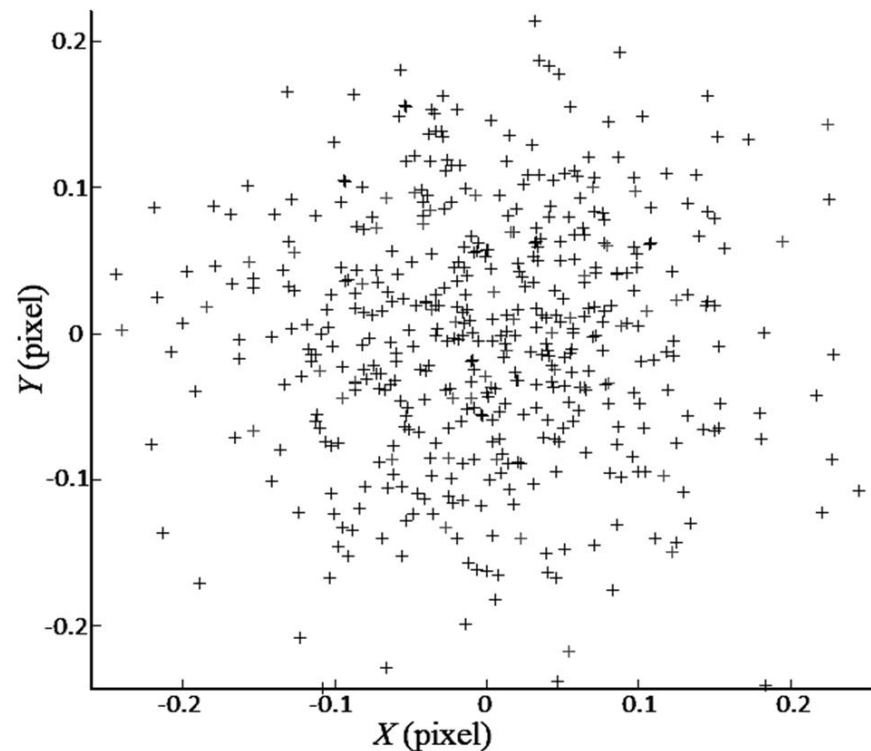
$$(X \cos\beta \cos\delta + Y \times (\sin\alpha \sin\beta \cos\delta + \cos\alpha \sin\delta) - Z \times (\cos\alpha \sin\beta \cos\delta - \sin\alpha \sin\delta) + dx) \quad (28)$$

$$(-X \cos\beta \sin\delta - Y \times (\sin\alpha \sin\beta \sin\delta - \cos\alpha \cos\delta) + Z \times (\cos\alpha \sin\beta \sin\delta - \sin\alpha \cos\delta) + dy) \quad (29)$$



**Fig. 8** Calibration error of calibration target plane points (left camera)

شکل 8 خطای کالیبراسیون برای نقاط مختلف صفحه کالیبراسیون (دوربین چپ)



**Fig. 9** Calibration error of calibration target plane points (right camera)

شکل 9 خطای کالیبراسیون برای نقاط مختلف صفحه کالیبراسیون (دوربین راست)

## 2-5- تحریک پره توربین و داده برداری

نکته بسیار مهم در داده برداری توسط سیستم استریو، همزمانی دو تصویر گرفته شده از یک موقعیت از نقاط روی پره می باشد. که در صورت عدم رعایت این نکته، دو تصویر گرفته شده از یک موقعیت نقاط پره نخواهد بود و داده برداری شامل خطای زیادی خواهد بود. بنابراین سیستم راه انداز<sup>1</sup> دوربین ها طراحی و ساخته شده است که با تنظیم نرخ داده برداری توسط نرم افزار سیستم، در هر ثانیه تعداد پالس مشخصی (متناسب با نرخ داده برداری) به طور همزمان به پین های راه انداز تصویر برداری دوربین ها ارسال می گردد و بلافاصله تصاویر ذخیره می گردند. شکل 10 تصویر سیستم استریو را نشان می دهد.

با اعمال جابجایی در نوک پره، داده برداری توسط سیستم استریو شروع شده و تا زمان میرا شدن ارتعاش پره ادامه پیدا می کند. شروع سیگنال ارتعاش وارده به پره در اولین تصویر به هنگام رها سازی نوک پره می باشد.

$$[R \quad t] \times \begin{bmatrix} X'' \\ Y'' \\ Z'' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} \quad (30)$$

در مرحله انجام فرایند کالیبراسیون، ابتدا یک صفحه هدف که نواحی سیاه و سفید به ابعاد 30×30mm به صورت شطرنجی روی آن چاپ شده تهیه گردیده است. مواردی از قبیل دقت ابعادی، کیفیت نواحی سیاه و سفید و تخت بودن صفحه هدف از جمله مواردی هستند که باید در این مرحله مورد توجه قرار گیرند. شکل 6 نمونه صفحه کالیبراسیون را نشان می دهد.

پس از قرار دادن صفحه هدف روی پایه مناسب و یا نگه داشتن آن روی بدنه سازه، دوربین ها با فاصله مناسب از یکدیگر و به صورتی که هر دو روی هدف تمرکز کرده باشند تنظیم می گردند. سپس از صفحه هدف تصویر گرفته شده و این کار برای چندین موقعیت و جهت مختلف از هدف تکرار شده و در نهایت تصاویر گرفته شده برای هر دوربین به نرم افزار متلب انتقال داده شده است. شکل 7 تصویر صفحه هدف قرار داده شده روی بدنه پره توربین بادی را نشان می دهد. در فرایند کالیبراسیون سیستم استریو، ابتدا هر کدام از دوربین ها به طور جداگانه کالیبره شده اند و فایل حاوی اطلاعات کالیبراسیون هر دوربین ذخیره شده است. به علت عدم صحت در انتخاب نقاط گوشه در تصاویر صفحه هدف کالیبراسیون، مقداری خطای پیکسلی به وجود می آید. پس از یافتن پارامترهای کالیبراسیون و برقراری رابطه مجدد بین نقاط متناظر در صفحه کالیبراسیون و تصویر، مقدار خطای بین محل واقعی نقاط تصویر و نقاط استخراج شده در دوربین چپ و راست، به ترتیب در شکل 8 و 9 بر حسب پیکسل نشان داده شده است. با توجه به شکل 8، میانگین خطای پیکسلی در راستای X و Y به ترتیب 0.12257 و 0.08221 می باشد. همچنین با توجه به شکل 9، میانگین خطای پیکسلی در راستای X و Y به ترتیب 0.18223 و 0.13821 می باشد.

در این مرحله از فرایند مدلسازی بینایی استریو، جهت ارزیابی سیستم از قطعات بلوک های اندازه گیری با ابعاد متفاوت و دقت معلوم استفاده شده است و نتایج اندازه گیری ها در جدول 3 ارائه شده است.



**Fig. 7** Targeted plane placed on the wind turbine blade body

شکل 7 صفحه هدف قرار داده شده روی بدنه پره توربین بادی

جدول 3 نتایج اندازه گیری های صورت گرفته توسط سیستم استریو

**Table 3** The results of stereo system measurements

اندازه مشخص	دقت (mm)	اندازه نامی (mm)	نتیجه سیستم استریو	خطای نسبی (%)
بلوک گیج	0.001	50	49.8079	0.38
بلوک گیج	0.001	20	23.6806	1.33
فاصله روی صفحه هدف	0.01	67.08	67.3784	0.44

1- trigger

نقاط پره را در طول زمان ارائه می‌دهد. نکته قابل توجه در این مرحله این است که با اندازه‌گیری بعد عمود بر صفحه سنسور (بعد سوم تصویر)، فاصله بین دوربین مبنا و نقطه اندازه‌گیری به دست می‌آید. با اندازه‌گیری آن فاصله برای هر موقعیت نقاط پره در طول مدت زمان انجام آزمون (به دست آوردن بعد سوم در تمام تصاویر ضبط شده حین آزمون و برای تمام نقاط نشانه-گذاری شده روی پره) سیگنال ارتعاش مربوطه به دست می‌آید. در نهایت با حذف فاصله بین دوربین مبنا و نقاط پره قبل از اعمال ارتعاش از تمام موقعیت‌های مربوط به نقاط، سیگنال ارتعاش نقاط پره در جهت پهنای آن به دست خواهد آمد که این مراحل جهت کسب سیگنال ارتعاش در دو جهت دیگر هم اجرا می‌گردند. اشکال 12 تا 14 نمونه‌هایی از سیگنال به دست آمده را به ترتیب در جهات لبه، طول و پهنای پره نشان می‌دهد.

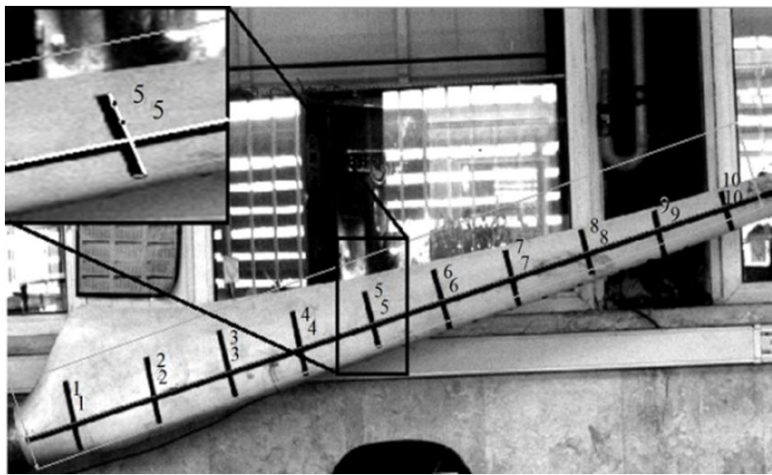


Fig. 11 An example of horizontal and vertical lines fitted on the blade

شکل 11 نمونه ای از خطوط برازش شده روی پره در جهت افقی و عمودی

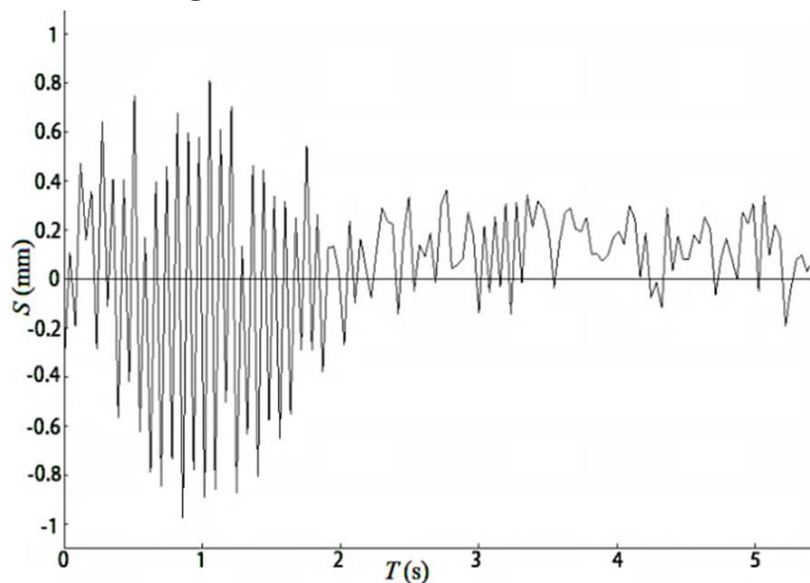


Fig. 12 The blade vibration signal in the time domain and edge direction

شکل 12 سیگنال ارتعاش پره در حوزه زمان و در جهت لبه پره

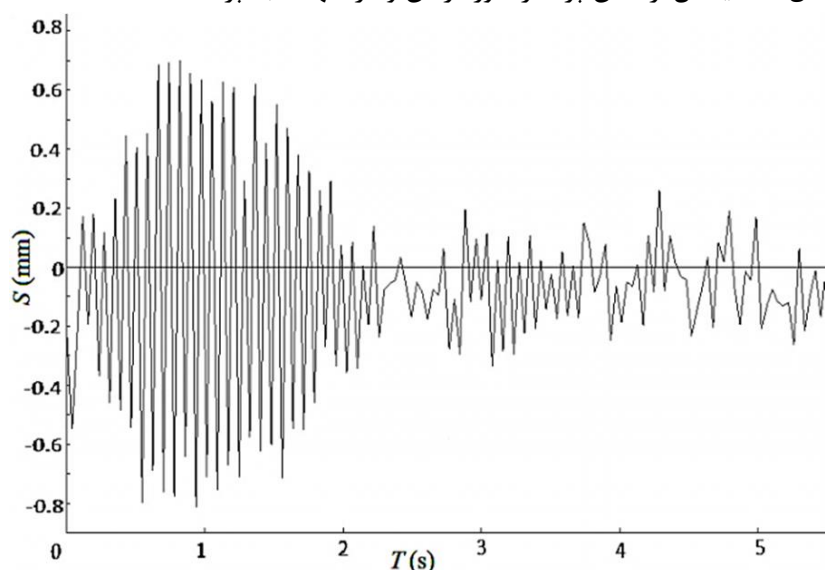


Fig. 13 The blade vibration signal in the time domain and length direction

شکل 13 سیگنال ارتعاش پره در حوزه زمان و در جهت طول پره

## 6- پردازش تصویر

جهت بازیابی مختصات سه‌بعدی یک نقطه از تصویر، نیاز به شناسایی مختصات پیکسلی مربوط به آن نقطه در تصویر راست و نقطه متناظر آن در تصویر چپ، می‌باشد. بنابراین یکی از مهم‌ترین مراحل هر الگوریتم استریو انتخاب و استخراج اجزاء یا عناصر دو تصویر برای انطباق و تعیین اجزاء متناظر می‌باشد. برای این منظور از یک سری ویژگی‌های<sup>1</sup> با معنی در دو تصویر استفاده می‌شود و یا توسط عاملی روی شیء ایجاد می‌گردند. هر ویژگی ایجاد شده روی تصویر دارای بردار ویژگی خاص خود می‌باشد که پس از استخراج آن از هر دو تصویر، تناظر یابی انجام می‌گردد و در نتیجه مختصات پیکسلی مورد نظر در هر دو تصویر چپ و راست با دقت و صحت مناسب قابل استخراج خواهند بود. در این تحقیق، مطابق شکل 3 از یک نوار مشکی در طول پره و چند عدد نوار مشکی عمود بر نوار قبلی استفاده شده است.

اولین گام در فرایند پردازش تصویر نویزگیری و تقویت تصاویر می‌باشد. سپس عملیات لبه یابی روی تصاویر صورت می‌گیرد که دارای اهمیت ویژه‌ای در الگوریتم پردازش تصویر می‌باشد. مسئله مهم در این مرحله، انتخاب نقاط لبه شیء به طور صحیح می‌باشد. استراتژی‌های متفاوتی جهت انتخاب نقاط لبه وجود دارد که از جمله آن‌ها اعمال عملگرهای لبه‌یاب بر روی تصاویر گرفته شده توسط دوربین چپ و راست می‌باشد. در نتیجه لبه‌های جسم نمایان خواهند شد و در محاسبه مختصات پیکسلی نقاط لبه خطای کمتری اتفاق خواهد افتاد. با اعمال عملگر لبه یاب روی تصاویر لبه مربوط به نوار مشکی طولی و همچنین لبه‌های عمود بر آن به دست خواهد آمد. بنابراین با برازش پاره خط‌هایی بر آن لبه‌ها و اعمال عملیات اندازه‌گیری<sup>2</sup>، نقطه تقاطع مربوط به خط طولی و هر کدام از خطوط متقاطع آن به دست می‌آید که این نقطه تقاطع به‌عنوان یک بردار ویژگی شناخته شده و از دو تصویر استخراج می‌گردد. شکل 11 تصویر مربوط به خط برازش شده در جهت طول و دو نقطه روی هر کدام از لبه‌های عرضی را نشان می‌دهد.

## 6-1- استخراج سیگنال ارتعاش سه بعدی پره

جهت محاسبه مختصات سه بعدی نقاط مورد نظر روی پره توربین بادی، آرایه‌ای از مختصات پیکسلی مربوط به نقاط در تصاویر دوربین چپ و راست را طبق مرجع [26] به نرم‌افزار انتقال داده و آرایه‌ای از مختصات سه بعدی نقاط را به‌عنوان خروجی دریافت می‌کنیم. خروجی این مرحله، شامل موقعیت ارتعاش نقاط پره در طول زمان و در سه جهت می‌باشد که سیگنال ارتعاش

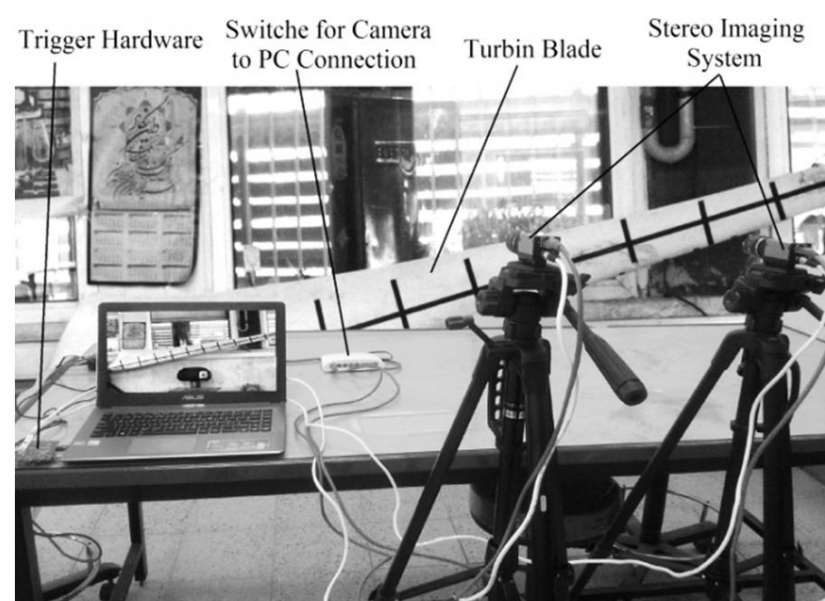


Fig. 10 The Stereo imaging system with the trigger hardware

شکل 10 سیستم تصویر برداری استریو به همراه برد راه‌انداز

- 1- Features
- 2- caliper



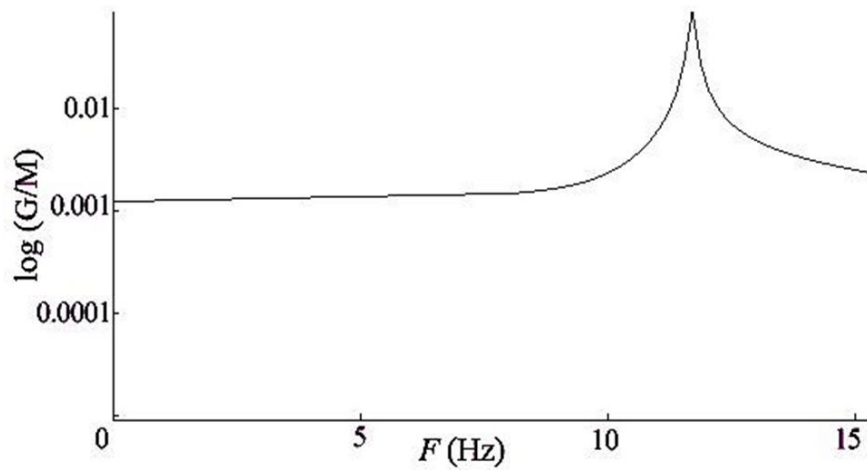


Fig. 15 FRF for the tenth point marked on the blade

شکل 15 تابع پاسخ فرکانسی مربوط به نقطه دهم نشانه گذاری شده روی پره

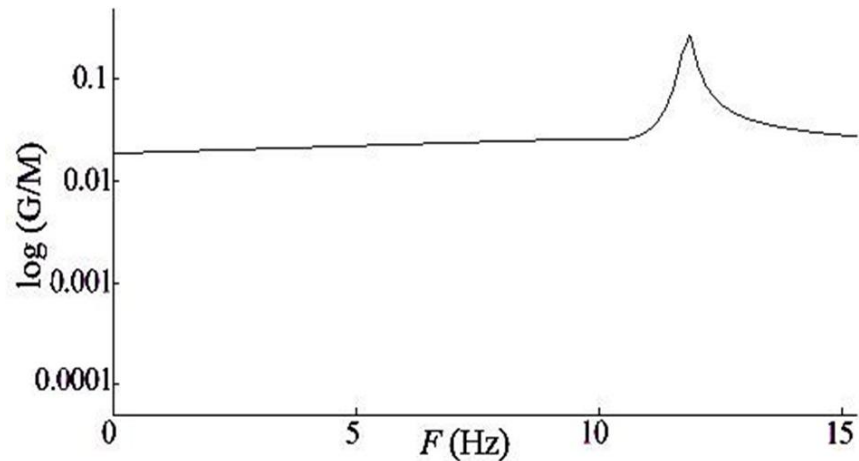


Fig. 16 FRF for the ninth point marked on the blade

شکل 16 تابع پاسخ فرکانسی مربوط به نقطه نهم نشانه گذاری شده روی پره

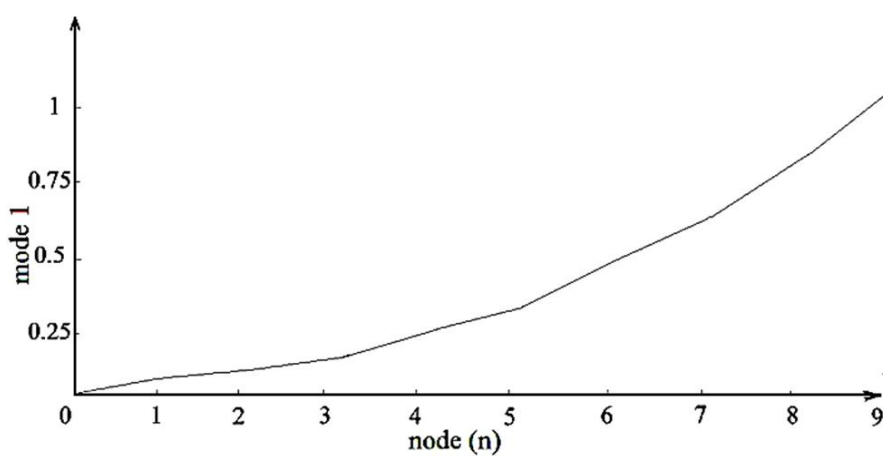


Fig. 17 The first mode extracted by machine vision technique

شکل 17 مود اول به دست آمده از روش ماشین بینایی

جدول 4 نتایج آنالیز مودال توسط روش‌های شتاب‌سنج و ماشین بینایی

Table 4 The results of modal analysis by vision system and accelerometers

روش	فرکانس مود اول (Hz)	باقیمانده (deg)	میرایی (%)
شتاب‌سنج	11.2	177	1.68
ماشین بینایی	11.5	120	1.06

جدول 5 مقایسه نتایج آنالیز مودال به کمک ماشین بینایی، شتاب‌سنج و المان محدود

Table 5 Modal analysis comparison of vision system, accelerometers and FEM

نام روش	فرکانس مود اول (Hz)	درصد اختلاف
ماشین بینایی	11.5	
شتاب‌سنج	11.2	2.67
المان محدود	10.42	10.36

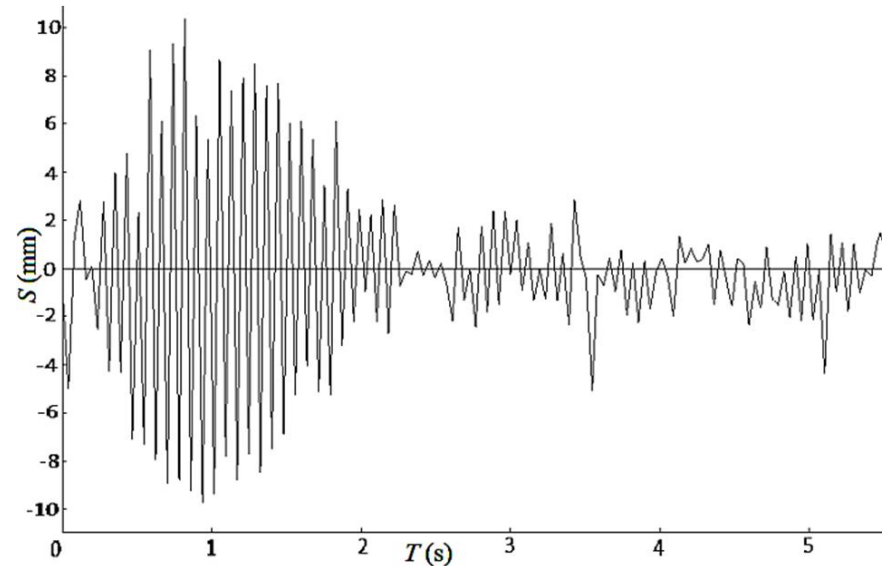


Fig. 14 The blade vibration signal in the time domain and flapwise direction

شکل 14 سیگنال ارتعاش پره در حوزه زمان و در جهت پهنا پره

### 7- نتایج آزمون مودال پره توربین

آنالیز مودال عملیاتی روی سازه پره توربین بادی 2.5kW، به طول 3m صورت گرفته است. پس از آماده سازی و کالیبراسیون سیستم تصویربرداری استریو و همچنین آماده سازی پره توربین و نصب آن روی سازه و گیره مخصوص، آنالیز مودال تجربی انجام گرفته است. همان‌طور که گفته شد، برای تحریک سازه از روش جابجایی نوک پره به اندازه‌ی کمتر از مقدار بحرانی، و سپس رهاسازی آنی پره استفاده شده است و به‌طور همزمان توسط سیستم استریو، میزان جابجایی 3 بعدی نقاط مشخص شده روی پره در بازه زمانی مشخص ثبت گردیده است. نمونه‌ای از حداکثر جابجایی صورت گرفته در اشکال 12 تا 14 ارائه شده است که تغییرات میزان جابجایی پره نسبت به زمان، و در نهایت میرا شدن ارتعاش را نشان می‌دهد. به دلیل این‌که فرکانس‌های طبیعی در جهت لبه و طول پره بیشتر از 20Hz بوده و با توجه به تجهیزات موجود و همچنین محدودیت در سرعت سخت‌افزارهای آزمایشگاهی به کار گرفته شده جهت ذخیره سازی تصاویر، از جمله سوئیچ اتصال دوربین‌ها به کامپیوتر، نرخ ذخیره سازی تصاویر کاهش یافته و امکان افزایش آن بیش از 40 تصویر بر ثانیه نبوده است، لذا نرخ داده برداری سیستم جهت شناسایی آن‌ها ناکافی بوده و از بررسی پارامترهای مودال آن دو جهت صرف نظر شده است. داده‌های مربوط به تمام نقاط روی پره در جهت پهنا، توسط نرم‌افزار ام‌ای اسکوپ مورد پردازش قرار گرفته‌اند. در تصاویر 15 و 16 دو نمونه از توابع پاسخ فرکانسی به دست آمده از نقطه روی سازه پره، ارائه گردیده است. همچنین شکل مود اول پره در شکل 17 ارائه شده است. پارامترهای مودال به دست آمده از سیستم بینایی، با پارامترهای به دست آمده از دو روش المان محدود و شتاب‌سنج مورد مقایسه قرار گرفته است. در روش آنالیز المان محدود، سازه پره به صورت سه بعدی طراحی شده و با اعمال شرایط مرزی، تحت آزمون مودال قرار می‌گیرد. نتایج آنالیز المان محدود صورت گرفته روی پره هدف تحقیق، مقدار فرکانس طبیعی اولین مود پره را 10.42Hz معرفی نموده است. نتایج هرکدام از روش‌ها در جداول 4 و 5 ارائه شده است.

در تحقیق حاضر جهت مقیاس دهی به محور عمودی شکل 17، نوک پره واحد در نظر گرفته شده و سایر نقاط نسبت به آن عددگذاری شده است. اختلاف میان فرکانس‌های طبیعی به دست آمده از روش ماشین بینایی و دو روش دیگر در اولین مود، در جدول 5 ارائه شده است. بیشترین اختلاف در نتایج به دست آمده بین دو روش ماشین بینایی و المان محدود بوده و به

- [6] Y. Jinshui, P. Chaoyi, X. Jiayu, Z. Jingcheng, Y. Yun, Application of videometric technique to deformation measurement for large-scale composite wind turbine blade, *Applied Energy*, Vol. 98, pp. 292–300, 2012.
- [7] L. Hyoseong, R. Huinam, 3D measurement of structural vibration using digital close-range Photogrammetry, *Sensors and Actuators*, Vol. 196, pp. 63–69, 2013.
- [8] Sh. Nathan, L. prather, K. Kevin, A. lynn, Modal-based camera correction for large baseline stereo imaging, *Asprs Annual Conference*, California, 2010.
- [9] W. Christopher, N. Christopher, A. Peter, P. Pawan, Comparison of FRF measurements and mode shapes determined using optically image based, laser, and accelerometer measurements, *Mechanical Systems and Signal Processing*, Vol. 25, pp. 2191–2202, 2011.
- [10] Z. M. Bi, W. Lihui, Advances in 3d data acquisition and processing for industrial applications, *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*, Vol. 26, pp. 403–413, 2010.
- [11] X. Zexiao, Z. Weitong, Z. Zhiwei, J. Min, A novel approach for the field calibration of line structured-light sensors, *Measurement*, Vol. 43, pp. 190–196, 2010.
- [12] M. M. Khatibi, M. R. Ashory, A. R. Albooyeh, Numerical and experimental consideration of frequency domain decomposition method for modal parameters identification of structure, *Journal of Modeling in Engineering*, Vol. 8, No. 21, pp. 83\_95, 2010. (in Persian)
- [13] S. F. Hosseini, *Modal parameter detection on 2.5kW wind turbine blade*, Sun-air Research Institute, Mashhad, FR-015-00, 2012.
- [14] G. Thomas, H. George, The inception of OMA in the development of modal testing technology for wind turbines, *Mechanical Systems and Signal Processing*, Vol. 24, pp. 1213–1226, 2010.
- [15] D. Christof, D. Gert, G. Patrick, An operational modal analysis approach based on parametrically identified multivariable transmissibilities, *Mechanical Systems and Signal Processing*, Vol. 24, pp. 1250–1259, 2010.
- [16] N. Ameri, C. Grappasonni, G. Coppotelli, D. J. Ewins, Ground vibration tests of a helicopter structure using OMA techniques, *Mechanical Systems and Signal Processing*, Vol. 35, pp. 35–51, 2013.
- [17] J. Kim, J. P. Lynch, Modal analysis of the yeonae bridge using a reconfigurable wireless monitoring system, *Proceedings of the International Conference on Structural Safety and Reliability (ICOSSAR)*, Osaka, Japan, 2009.
- [18] W. Jian-Huang, L. Chin-Hsiung, P. Jerome, L. Kung-Chun, L. Pei-Yang, W. Yang, Output-only modal identification of a cable-stayed bridge using wireless monitoring systems, *Engineering Structures*, Vol. 30, PP. 1820–1830, 2008.
- [19] S. Marco, G. Paolo, P. Giovanni, M. Riccardo, Operational modal analysis via image based technique of very flexibl espace structures, *Acta Astronautica*, Vol. 89, pp. 139–148, 2013.
- [20] G. James, T. Came, J. Lauffer, A. Nord, Modal testing using natural excitation, *Proceedings of the 10th IMAC*, SanDiego, USA, 1992.
- [21] A. Agneni, L. Balis Crema, G. Coppotelli, Time and frequency domain model parameter estimation by output only functions, in *Proceedings of International Forum on Aeroelasticity and Structural Dynamics*, Amsterdam, 2003.
- [22] A. Agneni, L. Balis Crema, G. Coppotelli, Output-only analysis of structures with closely spaced modes, *Mechanical Systems and Signal Processing*, Vol. 24, pp. 1240–1249, 2010.
- [23] A. Agneni, G. Coppotelli, C. Grappasonni, Operational modal analysis of a rotating helicopter blade, *Proceedings of ISMA*, Rome, Italy, 16–00184, 2010.
- [24] S. M. Emam, K. Khalili, Improving the accuracy of laser scanning using a soft technique, *Modares Mechanical Engineering*, Vol.13, No. 9, pp. 77–91, 2013. (in Persian)
- [25] K. Khalili, S. M. Emam, 3D model reconstruction of web production with image processing techniques, Research Note, *Sharif Journal of Mechanical Engineering*, Vol. 29, No. (3), pp. 113–124, 2013. (in Persian)
- [26] *Camera Calibration Toolbox*, Accessed on 28 October 2014; <http://www.mathworks.com>.

مقدار 10.36% می‌باشد. همان طور که از جداول مشاهده می‌شود، مقدار 6.96% اختلاف بین دو روش پیشین وجود دارد. بنابراین با توجه به نتایج جداول 4 و 5، میزان اختلاف ایجاد شده در روش ماشین بینایی قابل قبول می‌باشد.

## 8- بحث و نتیجه گیری

در این تحقیق آنالیز مودال عملیاتی روی پره توربین بادی و به روش ماشین بینایی و با پیاده سازی تکنیک بینایی استریو صورت گرفته است. به گونه‌ای که، با روش جابجایی نوک پره و رهاسازی ناگهانی آن، پره تحریک شده و به طور همزمان از خطوط تیره ایجاد شده روی پره تصویر گرفته شده است. پس از پردازش تصاویر و به دست آوردن سیگنال ارتعاش نقاط روی پره در حوزه زمان، توسط نرم‌افزار ام‌ای اسکوپ آنالیز مودال عملیاتی صورت گرفته است. به دلیل نرخ پایین داده‌برداری سیستم، سیگنال به دست آمده در دو جهت لبه و طول پره، بلااستفاده بوده. مقایسه نتایج به دست آمده با نتایج روش‌های شتابسنج و المان محدود، اختلاف کمی را نشان می‌دهد.

از آن جا که در این تحقیق آزمون مودال عملیاتی روی سازه پره توربین بادی صورت گرفته و نتایج حاصله دارای درصد خطای قابل قبولی بوده است، لذا ماشین بینایی روشی مناسب در تعیین مودهای ارتعاشی پره توربین بادی و پایش سلامت آن، می‌باشد. از طرفی به دلیل عدم نیاز به نصب و راه اندازی سیستم جهت داده برداری نسبت به روش‌های پیشین، فرایند پایش سلامت سازه توربین بادی، بدون متوقف و یا جدا سازی اجزاء آن از یکدیگر و با سرعت کافی، امکان پذیر می‌باشد.

## 9- تقدیر و تشکر

این پژوهش با حمایت مالی و تجهیزاتی پژوهشکده هوا خورشید دانشگاه فردوسی مشهد در قالب پروژه توربین‌های بادی کوچک صورت پذیرفته است که بدینوسیله قدردانی می‌شود.

## 10- مراجع

- [1] A. Asadllahi ghohie, M. H. Sayadnegad, Modal analysis of industrial gas turbine blade using analytical and experimental methode, *Quarterly Iranian Journal of Mechanical Engineering*, Vol. 12, No. 2, pp. 29–53, 2010. (In Persian)
- [2] J. Aguilar, F. torres, M. A. lope, Stereo vision for 3d measurement: accuracy analysis, calibration and industrial applications, *Measurement*, Vol. 18, No. 4, pp. 193\_200, 1996.
- [3] K. Khalili, H. Abdulahian, S. M. Emem, 3D model reconstruction based on stereo vision, 9<sup>th</sup> *Iranian Conference on Manufacturing Engineering*, Birjand University, Iran, 2008. (in Persian)
- [4] J. Carr, J. Baqersad, Ch. Niezrecki, P. Avitabile, M. Slattery, Dynamic stress-strain on turbine blades using digital image correlation techniques part 2, *Conference Proceedings of the Society for Experimental Mechanics*, University of Massachusetts, USA. 2012.
- [5] O. Erne, M. Klein, Modal analysis on a 500 kW wind turbine with stereo camera technique, 3<sup>th</sup> *International Operational Modal Analysis Conference*, Germany, 2008.