

SCHWEIZERISCHE EIDGENOSSENSCHAFT
BUNDESAMT FÜR GEISTIGES EIGENTUM

⑪ **CH 685071 A5**

⑤① Int. Cl.⁶: **G 01 N 33/36**

Erfindungspatent für die Schweiz und Liechtenstein

Schweizerisch-liechtensteinischer Patentschutzvertrag vom 22. Dezember 1978

⑫ **PATENTSCHRIFT** A5

②① Gesuchsnummer: 1022/93

⑦③ Inhaber:
Zellweger Uster AG, Uster

②② Anmeldungsdatum: 02.04.1993

②④ Patent erteilt: 15.03.1995

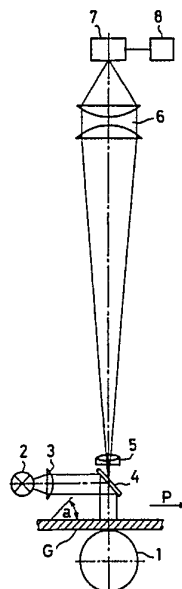
④⑤ Patentschrift
veröffentlicht: 15.03.1995

⑦② Erfinder:
Hensel, Rolf, Jona
Wampfler, Hans, Dr., Zürich
Seitz, Peter, Dr., Zürich

⑤④ **Verfahren und Vorrichtung zur Bestimmung der Struktur von Garnen im Bereich ihrer Oberfläche.**

⑤⑦ Die Oberfläche des Garns (G) wird auf einen Sensor (7) abgebildet, der mehrere Sensorelemente von unterschiedlicher Strukturierung aufweist. Die Signale der einzelnen Sensorelemente werden miteinander verglichen, und die Struktur der untersuchten Garnoberfläche wird anhand der Übereinstimmung mit der Strukturierung des entsprechenden Sensorelementes bestimmt.

Die zu untersuchende Struktur ist sowohl durch die eigentliche Garnoberfläche als auch durch den Garnrand einschliesslich abstehender Fasern und eventueller Einschlüsse gebildet. Zu den Einschlüssen sind auch Verunreinigungen zu zählen, insbesondere solche, die durch Fremdfasern verursacht sind.



Beschreibung

Es ist bekannt, dass es bei Rotorgarnen immer wieder vorkommt, dass Garne mit nahezu identischen Messwerten bei der Gleichmässigkeits- und Haarigkeitsprüfung textile Flächengebilde mit stark unterschiedlichem Aussehen und voneinander abweichenden Eigenschaften (beispielsweise beim sogenannten «Griff») ergeben. Daraus kann man schliessen, dass gerade bei Rotorgarnen ein Mass oder Parameter zur textiltechnisch sinnvollen Charakterisierung der Garnoberflächen weitgehend fehlt. Man bedient sich heute als Hilfsmittel für die Strukturbestimmung eines Vergleichs zwischen der theoretisch eingestellten und der mechanisch gemessenen Drehung, wobei diese Messung durch ein Auf- und Zudrehverfahren erfolgt.

Dieses Auf- und Zudrehverfahren ist für Rotorgarne nicht nur ungenau und zeitaufwendig, sondern führt auch zu einer Zerstörung des zu untersuchenden Garns und genügt dadurch heutigen Anforderungen nicht mehr. Abgesehen davon ist speziell bei Rotorgarnen die Drehung, auch wenn sie exakt, rasch und zerstörungsfrei gemessen würde, kein ideales Mass für die Oberflächenstruktur, weil diese durch andere Phänomene wie beispielsweise die sogenannten Bauchbinden wesentlich stärker beeinflusst wird.

Bei Ringgarnen wird die Drehung ebenfalls mechanisch durch Auf- und Zudrehen gemessen, und bei Zwirnen sind ebenfalls mechanische Verfahren bekannt (siehe EP-A 118 466). Ausserdem sind noch optische Verfahren zur online Bestimmung von Drehungsschwankungen an Maschinen bekannt. Verfahren dieser Art sind beispielsweise in der CH-A 675 133, in der WO-A-91/12490, in der US-A 4 887 155 und in der DE-A 2 443 692 beschrieben.

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Bestimmung der Struktur von Garnen im Bereich ihrer Oberfläche. Das ist insbesondere die Struktur sowohl der eigentlichen Garnoberfläche als auch des Garnrandes einschliesslich von in diesem enthaltenen Einschlüssen oder von von diesem abstehenden Fasern. Dieses Verfahren soll genau, zerstörungsfrei und rasch arbeiten und somit auch zur online Messung an laufenden Maschinen eingesetzt werden können und es soll die Bestimmung von Parametern ermöglichen, die für eine textiltechnisch sinnvolle Charakterisierung der Garnoberflächen verwendet werden können.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäss dadurch gelöst, dass die Oberfläche auf einen Sensor abgebildet und ein Sensor mit mehreren Sensorelementen von unterschiedlicher Strukturierung verwendet wird, dass die Signale der einzelnen Sensorelemente auf Übereinstimmung der Strukturierung mit einer zu untersuchenden Struktur geprüft werden, und dass die untersuchte Struktur durch Verarbeitung der von den Sensorelementen gelieferten Signale bestimmt wird.

Unterschiedliche Strukturierung der Sensorelemente bedeutet in diesem Zusammenhang, dass die einzelnen Elemente beispielsweise verschieden

orientiert oder maskiert sind. So können die Sensorelemente zur Drehungsmessung als Streifenmuster mit verschiedenem Neigungswinkel oder als verschieden geneigte schlitzförmige Fotodioden, und zur Bestimmung anderer Strukturmerkmale wie beispielsweise von Bauchbinden, als verschiedene Kopien typischer Bauchbinden ausgebildet sein.

Man kann bei der Bestimmung der gesuchten Struktur so vorgehen, dass man nur Sensoren für einen bestimmten Parameter verwendet; dann wird die Struktur anhand der Strukturierung der die beste Übereinstimmung signalisierenden Sensorelemente bestimmt. Man kann aber auch mehrere Sensorarten für mehrere Parameter verwenden, und die Signale der Sensoren für die verschiedenen Parameter korrelieren, wobei dann auch eine sehr schlechte Übereinstimmung für einen bestimmten Parameter signalisierenden Sensor unter Umständen einen Beitrag für die Bestimmung der gesuchten Struktur liefern kann.

Alternativ wird die erfindungsgemässe Aufgabe dadurch gelöst, dass das Garn mit monochromatischem Licht beleuchtet und das vom Garn reflektierte Licht durch eine Linse auf den in der Brennebene dieser Linse angeordneten Sensor geführt wird, wobei die Signale der einzelnen Sensorelemente auf Übereinstimmung mit der untersuchten Struktur geprüft werden, und dass die untersuchte Struktur durch Verarbeitung der von den Sensorelementen gelieferten Signale bestimmt wird.

Die erfindungsgemässe Vorrichtung ist gekennzeichnet durch einen Sensor, der aus einer Mehrzahl von fotoelektrischen Elementen mit unterschiedlicher Strukturierung aufgebaut ist, und durch eine Auswerteeinrichtung zur Verarbeitung der von den Sensorelementen gelieferten Signale, welche eine Korrelationsmatrix enthält.

Eine bevorzugte Ausführungsform der erfindungsgemässen Vorrichtung ist dadurch gekennzeichnet, dass die Sensorelemente durch auf einem integrierten Fotochip angeordnete fotoelektrische Elemente gebildet sind, und dass der Fotochip zusätzlich einen integrierten Schaltkreis für die Auswertung enthält.

Im folgenden wird die Erfindung anhand eines Ausführungsbeispiels und der Zeichnungen näher erläutert; es zeigt:

Fig. 1 eine schematische Darstellung einer erfindungsgemässen Vorrichtung; und

Fig. 2 einen stark vergrösserten Ausschnitt aus der Oberfläche des Sensors der Vorrichtung von Fig. 1.

In Fig. 1 ist unten ein Stück eines Garns G dargestellt, welches durch nicht gezeigte Transportmittel in Richtung des Pfeiles P durch eine Vorrichtung zur Bestimmung der Oberflächenstruktur des Garns G gefördert wird. Ob die Förderung kontinuierlich und somit die Messung am bewegten Garn, oder ob die Förderung schrittweise und die Messung am stillstehenden Garn G erfolgt, ist für die Messung als solche von untergeordneter Bedeutung. In beiden Fällen ist das Garn G über eine Fadenführung 1 geführt, welche zur Positionierung des Garns im

Strahlengang der Vorrichtung und zur Stabilisierung von dessen Lage dient.

Die einzelnen Windungen des Garns G weisen relativ zur Garnachse eine Steigung α auf. Bei Beleuchtung des Garns G senkrecht zu dessen Achse entstehen Reflexionen, die zur Bestimmung der Oberflächenstruktur des Garns auf einen geeigneten Sensor abgebildet werden. Wenngleich mit Oberflächenstruktur in erster Linie die Drehung des Garns gemeint ist, sind darunter auch komplizierte Strukturen, wie beispielsweise Faserüberkreuzungen oder Bauchbinden zur verstehen, die beide ganz typische Strukturen aufweisen.

Das Garn G wird durch eine Lichtquelle 2 über einen Kondensor 3 und einen Strahlenteilerspiegel 4 senkrecht von oben beleuchtet, und das von der Garnoberfläche reflektierte Licht gelangt durch den Strahlenteilerspiegel 4 und ein Objektiv 5 zu einem Kondensor 6, der das Licht sammelt und auf einen fotoelektrischen Sensor 7 konzentriert. Dadurch entsteht auf dem Sensor 7 eine Abbildung der Oberflächenstruktur des Garns G die in einer mit dem Sensor 7 verbundenen Auswerteeinheit 8 näher bestimmt wird. Selbstverständlich kann das Garn G auch direkt beleuchtet werden.

Zur Ermöglichung der Bestimmung der Oberflächenstruktur des Garns G weist der Sensor 7 an seiner Oberfläche mehrere Fotoelementanordnungen mit unterschiedlicher Strukturierung auf, wobei die Strukturierungen Abbilder von typischen Arten der zu bestimmenden Struktur darstellen. Das Bild der Garnoberfläche wird mit diesen einzelnen Strukturtypen simultan oder sequentiell verglichen und es wird in einer Art von Korrelationsverfahren festgestellt, welche der Strukturtypen mit der zu bestimmenden Struktur am besten übereinstimmt.

Mit dem Begriff Struktur im Bereich der Oberfläche ist nicht nur die Struktur der eigentlichen Garnoberfläche gemeint, sondern auch diejenige des Garnrandes einschliesslich von Fasern, die von diesem abgehen, wobei man in diesem Fall die abgehenden Fasern innerhalb eines bestimmten Abstandes vom Garnrand berücksichtigen wird, und einschliesslich von eventuellen Einschlüssen. Zu den Einschlüssen sind auch Verunreinigungen zu zählen, insbesondere auch solche, die durch Fremdfasern verursacht sind. Verunreinigungen dieser Art können anhand ihrer Form und/oder anhand ihrer Farbe erkannt werden.

Im einfachsten Fall handelt es sich bei der Strukturbestimmung um die Messung des Faserwinkels α an der Garnoberfläche. Bei Ringgarnen kann aus dem Winkel α und dem Garndurchmesser die Drehung berechnet werden. Für diesen Anwendungsfall ist der Sensor 7 vorzugsweise gemäss der Darstellung von Fig. 2 ausgebildet, indem auf einem integrierten Fotochip mehrere, das sind in der Praxis bis zu 20 und mehr, Streifenmuster SMI bis SMn von Fotoelementen angeordnet werden, die sich durch den Winkel β zur Horizontalen unterscheiden.

In Fig. 2 beträgt der Winkel β beim Streifenmuster SMI 40° und beim Streifenmuster SMn 50° ; die Breite der einzelnen Streifen liegt in der Grössenordnung des Durchmessers der abgebildeten Fasern. Die in den einzelnen streifenförmigen Fotoele-

menten entstehenden Fotoströme werden abwechselnd auf einen von zwei Schaltungspunkten SP+ und SP- geführt und dort summiert, also die geradzahigen Fotoelemente auf den einen Schaltungspunkt und die ungeradzahigen auf den anderen SP+ bzw. SP-. In der Auswerteeinheit 8, die vorzugsweise durch einen auf dem Fotochip integrierten IC gebildet ist, wird die Differenz der Summenströme der beiden Schaltungspunkte bestimmt und ausgewertet. Diese über die Zeit gemittelte, absolute Differenz ist ein Mass für die Orientierung der Fasern und sie ist bei demjenigen Streifenmuster am grössten, dessen Winkel β mit dem Faserwinkel α an der Garnoberfläche am besten übereinstimmt. Der genaue Wert des Faserwinkels α wird durch Interpolation aus den Differenzen der Summenströme der einzelnen Streifenmuster erhalten.

Das beschriebene Verfahren, das einer Hochpassfilterung (Gradientenbildung) im Ortsraum entspricht, ist bewegungsunabhängig und funktioniert gleichermassen bei stehendem und bei bewegtem Garn G. Wenn man pro Winkel anstatt eines Streifenmusters nur ein einziges schlitzförmiges Fotoelement verwendet, dann ist die Messung bewegungsabhängig, indem bei bewegtem Garn für jedes Fotoelement ein zeitabhängiges Signal entsteht. Der von den Fasern stammende Signalanteil wird durch ein Hochpassfilter im Zeitbereich, vorzugsweise ein solches mit einer adaptiven Grenzfrequenz, herausgefiltert, wofür die ungefähre Garngeschwindigkeit bekannt sein muss. Und diese hochpassgefilterten Signalamplituden der einzelnen Fotoelemente werden dann linear interpoliert.

Aus dem mit einem der beiden beschriebenen Sensortypen ermittelten Faserwinkel α und aus dem Durchmesser des Garns G wird schliesslich die Garndrehung bestimmt. Die Messung des Durchmessers erfolgt vorzugsweise mit einer ebenfalls auf dem Fotochip enthaltenen Reihenzelle (Fotoelementzeile, CCD-Zeile, Fotodiodenzeile oder Transistorzeile). Anstatt eines einfachen Linienmusters können durch einen zusätzlichen absorbierenden Rasteraufdruck Fotoelementstrukturen mit beliebiger Empfindlichkeit erzeugt werden. Denn es ist möglich, ein beliebiges Ortsfilter theoretisch zu berechnen und dann im Ortsraum zu realisieren. So wird beispielsweise ein Rechteckfilter im Frequenzraum durch Fourier-Transformation ein $\sin(x)/x$ -Filter im Ortsraum. Die Bestimmung des Garndurchmessers ermöglicht es, den Sensor oder die Optik so zu regeln, dass diese immer auf die Garnmitte ausgerichtet sind.

Zur Erfassung und Bestimmung von komplizierten Oberflächenstrukturen werden auf dem Fotochip Abbildungen von typischen Merkmalen der betreffenden Strukturen als Fotoelemente aufgebracht. Derartige Strukturen können beispielsweise Fotoelemente in Form eines Andreaskreuzes für Faserüberkreuzungen sein. Bei der Messung läuft die Abbildung der Garnoberfläche über die Fotoelementanordnung. Sobald das Garn typische Strukturmerkmale in der Art der Fotoelementanordnung enthält und diese auf den Sensor abgebildet werden, wird in den betreffenden Fotoempfängern der gleichen Struktur ein deutlicher Signalausschlag erfol-

gen, wogegen Empfänger mit unähnlichen Strukturen keinen Signalausschlag erzeugen. Dabei entspricht die Grösse des erzeugten Signals dem Produkt Kreuzkorrelation mal Lichtkontrast zwischen den beiden Strukturen. Durch die simultane Auswertung der Korrelationssignale von mehreren derartigen strukturierten Empfängern können die Garnstrukturen klassiert werden.

Durch Verwendung von einer oder mehreren Fotoelementzellen eröffnet sich die zusätzliche Möglichkeit der Untersuchung des Garnrandes, was für die Erkennung von Bauchbinden hilfreich sein kann. Denn diese bilden einen welligen Garnrand und liegen satt am Garnkörper an, wodurch sie sich von abstehenden Fasern unterscheiden. Zusätzlich kann mit dieser Fotoelementzelle die Garnposition bestimmt, und es kann bei abnormal grossen Schwankungen des Garndurchmessers und/oder der Garnposition entschieden werden, ob das untersuchte Garn im gültigen Messbereich liegt.

Da der Garnrand im Unterschied zu der am besten im Auflicht zu sehenden Garnoberfläche besonders gut im Durchlicht zu sehen ist, empfiehlt sich die Anwendung von mindestens zwei verschiedenen Beleuchtungsarten oder Beleuchtungseinrichtungen. Diese können die Messungen von ein und derselben Stelle im Chopping-Betrieb oder an verschiedenen Stellen durchführen, wobei im letzteren Fall eine Synchronisierung der beiden Messarten erfolgen muss.

Zur Abbildung eines identischen Garnstücks auf verschiedene Sensoren können zeilen- oder matrixförmige Linsenanordnungen, sogenannte Linsenarrays, verwendet werden. Diese können auch für holografische Abbildungen ausgebildet sein. Die Auswertung der Hologramme der Oberflächenstrukturen könnte mit neuronalen Netzwerken erfolgen, mit denen verschiedene Strukturparameter untersucht und ausgewertet werden könnten. Diese verschiedenen Parameter spannen einen mehrdimensionalen Merkmalsraum auf, in dem eine bestimmte Struktur einen begrenzten Unterraum bildet.

Diffraktive optische Elemente und Linsenarrays zur Abbildung ein und desselben Garnstücks auf eine Vielzahl von Detektoren sind mit einem Laser als Beleuchtungsquelle gut zu realisieren, der bekanntlich mit monochromatischem und kohärentem Licht arbeitet. Denn bei Verwendung von monochromatischem Licht und einer Linse ergibt sich, dass die Fouriertransformation des Ortsbildes in der Brennebene der betreffenden Linse liegt. Aufgrund dieser Eigenschaft kann man optimale Filter zur Strukturierung auch in der Fourierebene definieren und als Fotoelementstruktur realisieren. Das hat den Vorteil, dass Garnposition und Tiefenschärfe keine grosse Rolle spielen, weil die Transformierte positionsunabhängig ist.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Bestimmung der Struktur von Garnen im Bereich ihrer Oberfläche, dadurch gekennzeichnet, dass die Oberfläche auf einen Sensor abgebildet und ein Sensor (7) mit mehreren Sensorelementen (SMI, SMn) von unterschiedlicher

Strukturierung verwendet wird, dass die Signale der einzelnen Sensorelemente auf Übereinstimmung der Strukturierung mit einer zu untersuchenden Struktur geprüft werden, und dass die untersuchte Struktur durch Verarbeitung der von den Sensorelementen gelieferten Signale bestimmt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass zum Abbilden der Oberfläche das Garn (G) mit monochromatischem Licht beleuchtet und das vom Garn reflektierte Licht durch eine Linse auf den in der Brennebene dieser Linse angeordneten Sensor (7) geführt wird.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2 zur Bestimmung der Garndrehung, dadurch gekennzeichnet, dass mit den genannten Sensorelementen (SMI, SMn) der Faserwinkel (α) an der Oberfläche und mit einem weiteren Detektor der Durchmesser des Garns (G) bestimmt und daraus die Garndrehung berechnet wird.

4. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass zur Bestimmung komplizierter Strukturen eines Garns, die Oberfläche des Sensor (7) derart strukturiert wird, dass diese Oberfläche eine Abbildung von typischen Merkmalen der Struktur des Garns ergibt und die Abbildung des Garns (G) auf die in dieser Weise strukturierte Oberfläche des Sensors geführt wird.

5. Verfahren nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die zu bestimmenden Strukturen sogenannte Faserüberkreuzungen sind.

6. Verfahren nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass die zu bestimmenden Strukturen sogenannte Bauchbinden von Rotorgarnen sind.

7. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass zur gleichzeitigen Untersuchung verschiedener Strukturarten die zu untersuchende Garnoberfläche mehrfach beleuchtet wird, und dass für jede zu untersuchende Strukturart ein eigener Sensor (7) verwendet wird.

8. Vorrichtung zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 1 oder 2, gekennzeichnet durch einen Sensor (7), der aus einer Mehrzahl von fotoelektrischen Elementen (SMI, SMn) mit unterschiedlicher Strukturierung aufgebaut ist, und durch eine Auswerteeinrichtung (8) zur Verarbeitung der von den Sensorelementen gelieferten Signale, welche eine Korrelationsmatrix enthält.

9. Vorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die Sensorelemente (SMI, SMn) durch auf einem integrierten Fotochip (7) angeordnete Fotoelemente gebildet sind, und dass der Fotochip zusätzlich integrierte Schaltkreise für die Auswertung enthält.

10. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass die fotoelektrischen Elemente (SMI, SMn) durch ein Streifenmuster von Fotoelementen gebildet und die Fotoströme der einzelnen Fotoelemente abwechselnd auf einen von zwei Schaltungspunkten (SP+, SP-) geführt sind, wo eine Summierung erfolgt, und dass die Differenzen der Summenströme der beiden Schaltungspunkte ein Mass für die Übereinstimmung der Struktur des betreffenden Streifenmusters mit der untersuchten Struktur bildet.

11. Vorrichtung nach Anspruch 9, dadurch ge-

kennzeichnet, dass auf dem integrierten Fotochip (7) eine zweite Art von Sensorelementen zur Bestimmung eines weiteren Garnmerkmals angeordnet ist.

12. Vorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die Anordnung zur Abbildung der Garnoberfläche ein sogenanntes Linsenarray zur Abbildung eines identischen Garnstücks auf mehrere Sensoren enthält.

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

5

FIG. 1

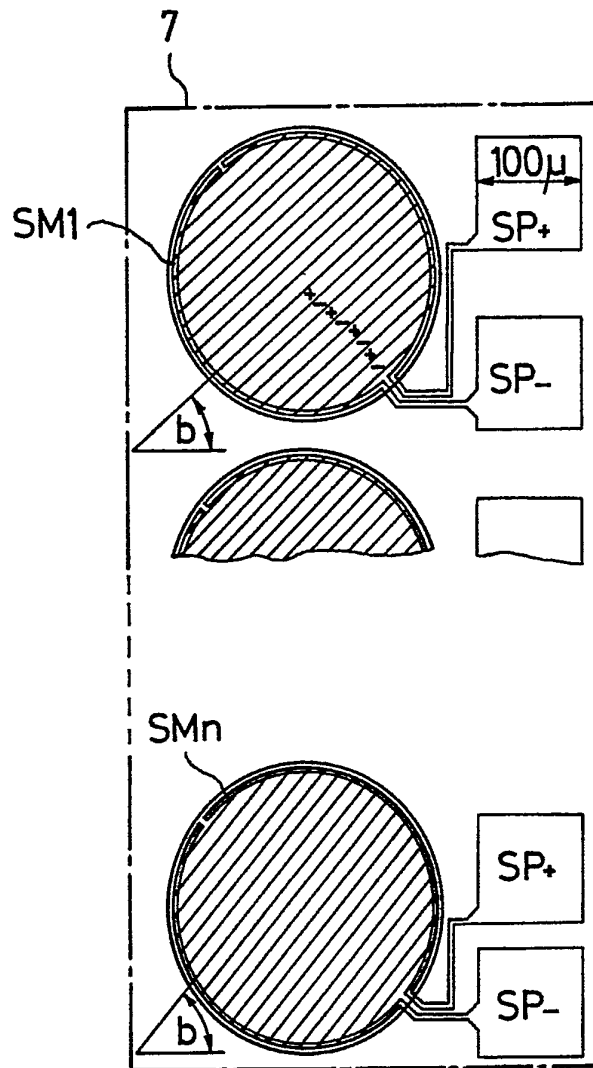
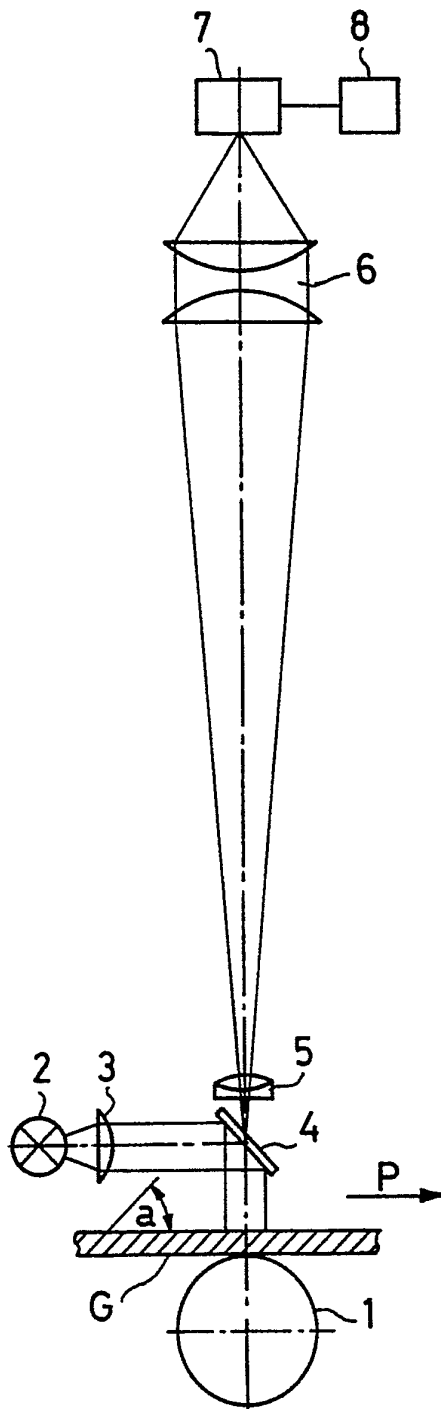


FIG. 2