



โครงสร้างส่วนประกอบและการทำงานของเครื่องวัดการรับรังสีดวงอาทิตย์

ลักษณะความสามารถของเครื่องมือ

ก่อนที่จะกล่าวถึงการทำงานและโครงสร้างของเครื่องนั้น จะขอกล่าวถึงลักษณะของเครื่องมือนี้ก่อน สำหรับความสามารถนั้นพอจะสรุปเป็นข้อๆ ได้ดังนี้

ก. สามารถแสดงค่าการรับรังสีดวงอาทิตย์ได้ในระยะเวลาใดเวลาหนึ่ง มีหน่วยเป็น วัตต์ต่อตารางเมตร โดยมีความเร็วในการวัดไม่เกิน 0.2 วินาทีต่อ 1 ข้อมูล

ข. เครื่องมือนี้ถูกตั้งช่วงเวลาในการ sampling ข้อมูลทุกๆ 30 วินาทีต่อ 1 ข้อมูล ดังนั้นภายในเวลาหนึ่งชั่วโมงจะได้ข้อมูลทั้งหมด 120 ข้อมูล

ค. ข้อมูลทุกๆ ข้อมูลที่วัดได้จะถูกเก็บไว้ในหน่วยความจำซึ่งมีขนาด 14x1K โดยสามารถเก็บข้อมูลได้ทั้งหมดเป็นจำนวน 1024 ข้อมูลหรือประมาณ 8 ชั่วโมงครึ่ง

ง. เมื่อสิ้นสุดการวัดในแต่ละชั่วโมง เครื่องมือนี้จะทำการเฉลี่ยค่าการรับรังสีในชั่วโมงนั้นๆ ค่าเฉลี่ยที่ได้จะถูกนำไปเก็บในหน่วยความจำด้วย

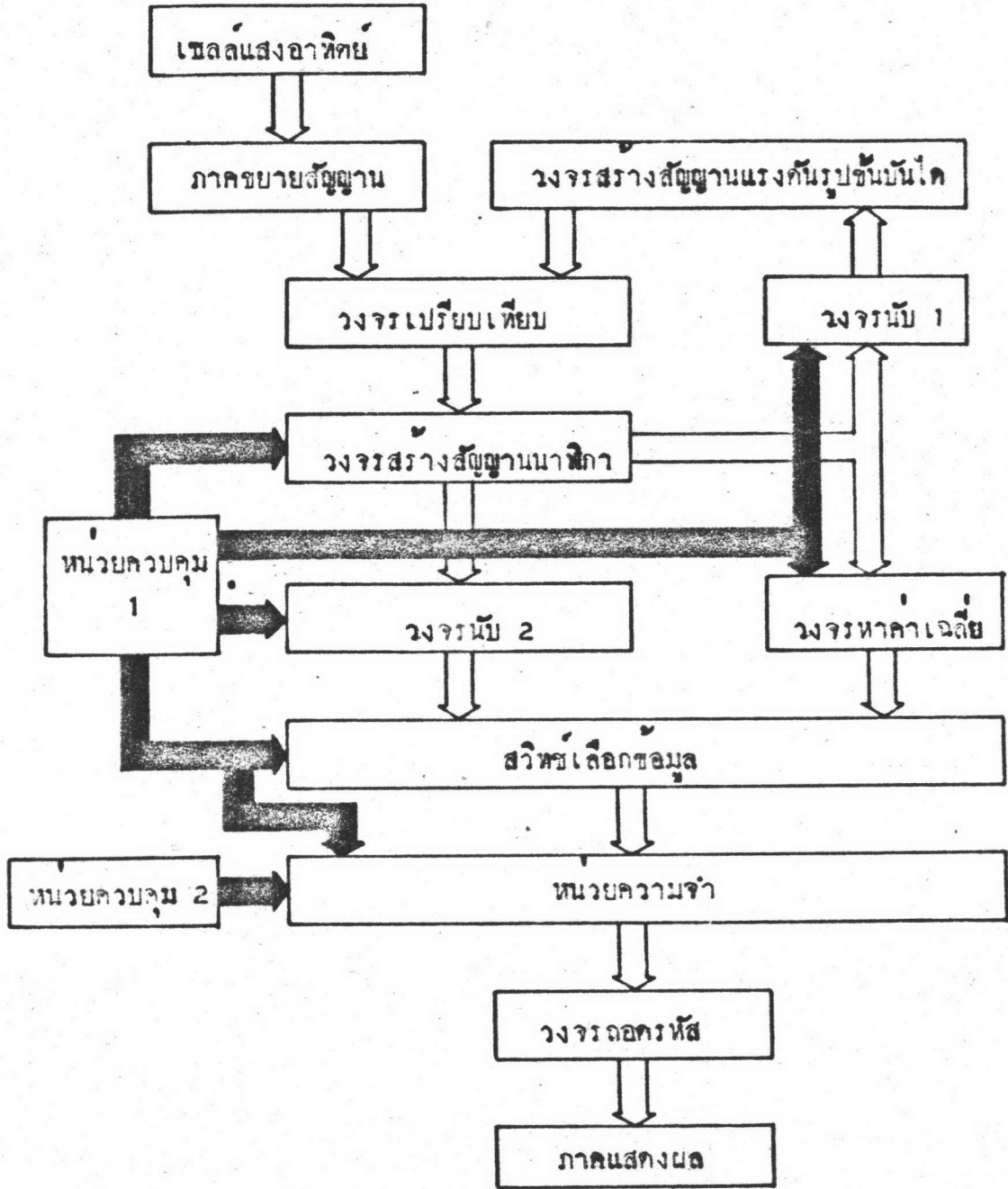
จ. ค่าแรงดันไฟฟ้าอินพุท (จาก เซลล์แสงอาทิตย์) ที่ต่อเข้ามายังเครื่องวัดไมควรมีค่าเกินกว่า 200 มิลลิโวลต์

ลักษณะโครงสร้างและส่วนประกอบต่างๆ

เพื่อความสะดวกต่อการทำความเข้าใจเกี่ยวกับระบบการทำงานของเครื่องมือได้แสดงแผนผังอย่างง่ายดังในรูปที่ 3.1 ส่วนประกอบต่างๆของเครื่องแบ่งออกเป็นส่วนย่อยๆดังนี้

ก. เซลล์แสงอาทิตย์อ้างอิง

เป็นที่ทราบกันดีว่า เซลล์แสงอาทิตย์เป็นอุปกรณ์ที่แปลงพลังงานแสงอาทิตย์ให้เป็นพลังงานไฟฟ้า โดยอาศัยหลักการของ Photovoltaic effect ซึ่งค่า



รูปที่ 3.1 บล็อกโคอะแกรมแสดงการทำงานของเครื่องวัดการรับรังสีของดวงอาทิตย์

กระแสลัดวงจรจะเป็นปฏิภาคโดยตรงกับความเข้มของแสงอาทิตย์ที่ตกลงบนเซลล์ ดังนั้น เซลล์แสงอาทิตย์จึงสามารถนำมาใช้วัดการรับรังสีของดวงอาทิตย์ได้ เซลล์แสงอาทิตย์ที่นำมาใช้ในการทดลองนี้คือ SOLAREX Serial No. 074 AM 0 @ 1.49 mV AM 1 @ 1.36 mV ซึ่งภายในชุดเซลล์แสงอาทิตย์ข้างนี้จะมีตัวต้านทานมาตรฐานขนาด 1 โอห์มต่อไว้ (รายละเอียดส่วนใหญ่ได้แสดงไว้ในภาคผนวก จ.) ค่าแรงดันไฟฟ้าที่ตกคร่อมตัวต้านทานจะเป็นปฏิภาคโดยตรงกับค่าการรับรังสีของดวงอาทิตย์ โดยถ้าค่าแรงดันไฟฟ้านี้มีค่าเท่ากับ 136 มิลลิโวลต์จะได้ว่าค่าการรับรังสีของดวงอาทิตย์ที่ตกลงบนตัวเซลล์ขณะนั้นมีค่าเท่ากับ 1 กิโลวัตต์ต่อตารางเมตร

ข. ภาคขยายสัญญาณ

004213

ภาคขยายสัญญาณนี้มีหน้าที่ขยายสัญญาณแรงดันไฟฟ้าที่ได้จากเซลล์แสงอาทิตย์ เพื่อให้ได้ค่าแรงดันไฟฟ้าอันใหม่ ซึ่งเราจะเรียกค่าแรงดันไฟฟ้าอันใหม่นี้ว่า "ค่าแรงดันไฟฟ้าสมมูลของการรับรังสี" เหตุที่ต้องทำเช่นนี้เนื่องจากเครื่องวัดนี้อาศัยหลักการของกิจิคอล-โวลท์มิเตอร์ซึ่งจะอ่านค่าในรูปแรงดันไฟฟ้า แต่ค่าที่เราต้องการเป็นค่าการรับรังสีซึ่งมีหน่วยเป็นวัตต์ต่อตารางเมตร ซึ่งไม่สามารถทำการวัดได้โดยตรง ดังนั้นจึงจำเป็นต้องเปลี่ยนหรือขยายขนาด (magnitude) ของแรงดันไฟฟ้าที่ได้จากเซลล์แสงอาทิตย์ให้มีขนาดเท่ากับขนาดของค่าการรับรังสี (แต่เป็นหน่วยของแรงดันไฟฟ้า) เพื่อให้เครื่องสามารถที่จะอ่านค่าได้ ซึ่งค่าที่อ่านได้นี้จะเรียกว่าเป็นค่าการรับรังสีและมีหน่วยเป็นวัตต์ต่อตารางเมตร ค่าแรงดันไฟฟ้าสมมูลของการรับรังสีนี้ขึ้นอยู่กับเซลล์แสงอาทิตย์ที่ใช้วัดและความละเอียดของภาควงจรสร้างสัญญาณแรงดันไฟฟ้ารูปขั้นบันไดของเครื่อง ยกตัวอย่างเช่น กรณีของเซลล์แสงอาทิตย์ข้างนี้ที่ใช้อยู่นี้ ถ้าแรงดันไฟฟ้าเอาท์พุทมีค่าเท่ากับ 136 มิลลิโวลต์ ก็จะถูกขยายขึ้นไปให้มีขนาดเท่ากับ 1000 มิลลิโวลต์ (ในกรณีนี้กำหนดให้ระดับความแตกต่างของแรงดันรูปขั้นบันไดแต่ละขั้นเท่ากับ 1 มิลลิโวลต์) ซึ่งเป็นค่าอ้างอิงในการสอบเทียบของตัวเซลล์แสงอาทิตย์นั่นเอง ดังนั้นเครื่องวัดจึงอ่านค่าได้เสมือนกับการอ่านค่าการรับรังสีนั่นเอง การปรับแต่งแบบนี้จะกระทำได้ก็ต่อเมื่อเซลล์แสงอาทิตย์ที่ใช้นั้นมีคุณสมบัติคงที่ไว้ก่อนแล้ว มิฉะนั้นจะทำให้การอ่านค่าเกิดความผิดพลาดได้ นอกจากนี้คุณสมบัติของภาคขยาย -

สัญญาณนี้ยังเป็นสิ่งสำคัญด้วย สำหรับภาคขยายสัญญาณนี้ควรมีคุณสมบัติที่สำคัญดังนี้

- 1. ต้องมี High Input Impedance สำหรับอินพุตแอมป์ที่ใช้นี้ค่าอินพุตอิมพีแดนซ์เท่ากับ 10^{12} โอห์ม
- 2. ต้องมี Low Input noise voltage สำหรับอินพุตแอมป์ที่ใช้นี้ค่าอินพุต noise voltage เท่ากับ $16\text{nV}/\sqrt{\text{Hz}}$

เหตุที่คอกมีลักษณะเช่นนี้ก็เพื่อป้องกันการบัพผลากรันเกิดจากการวัด อันเนื่องมาจากตัวภาคขยายสัญญาณเองและคลื่นรบกวนต่างๆ

ค. วงจรมับ 1

เป็นวงจรมับที่ใช้นับจำนวนพัลส์ของสัญญาณดิจิทัลที่มาจาก Clock ซึ่งจะนับอยู่ในรูปของเลขฐานสอง (วงจรมับนี้เป็นวงจรมับที่สร้างขึ้นจากไอซีที่เป็นวงจรมับ เช่น 7490, 4040) สำหรับวงจรมับ 1 ภายในเครื่องมือนี้ใช้ไอซีเบอร์ 4040

ง. วงจรมับสร้างสัญญาณแรงดันไฟฟ้ารูปซันบันได

วงจรมับมีหน้าที่เปลี่ยนเอาต์พุตของวงจรมับ 1 ไปเป็นค่าแรงดันไฟฟ้าโดยมีลักษณะแรงดันไฟฟ้าเป็นรูปซันบันได เพื่อนำไปเปรียบเทียบกับค่าแรงดันไฟฟ้าสมมูลของการรับรังสี(สำหรับวงจรมับนี้จะได้ออกมาดังอย่างละเอียดต่อไป)

จ. วงจรมับเปรียบเทียบสัญญาณ

วงจรมับมีหน้าที่เปรียบเทียบสัญญาณ 2 สัญญาณคือ สัญญาณแรงดันไฟฟ้าสมมูลของการรับรังสีและสัญญาณแรงดันไฟฟ้ารูปซันบันไดว่ามีขนาดเท่ากันหรือไม่ วงจรมับประกอบด้วยอินพุตแอมป์แบบอินสตรูเมนเตชัน

ฉ. วงจรมับสร้างสัญญาณนาฬิกา

วงจรมับทำหน้าที่ผลิตสัญญาณนาฬิกาเพื่อป้อนให้กับวงจรมับ 1 วงจรมับนี้อาจสร้างขึ้นจากไอซีชรอมคาหรือคริสตอลก็ได้แล้วแต่ความเหมาะสม ในที่นี้ใช้คริสตอลเป็นตัวผลิตสัญญาณนาฬิกา คริสตอลที่ใช้นี้มีขนาด 3.579545 เมกกะเฮิรตซ์

ข. วงจรมุม 1

วงจรมุมทำหน้าที่ควบคุมการทำงานของส่วนต่างๆภายในระบบอันมี

1. กำหนดช่วงเวลาในการ sampling ข้อมูล สำหรับเครื่องมือนี้ กำหนดช่วงเวลาในการ sampling ข้อมูลทุกๆ 30 วินาที ดังนั้นภายในหนึ่งชั่วโมงจะได้ ข้อมูลเป็นจำนวน 120 ข้อมูล
2. ควบคุมการทำงานของวงจรมุมสร้างสัญญาณนาฬิกา
3. ควบคุมการ set และ reset ของวงจรมุม 1 วงจรมุม 2 และ วงจรหาค่าเฉลี่ย
4. ควบคุมการทำงานของสวิตช์เลือกข้อมูล โดยจะกำหนดว่าเมื่อใด จะรับเอาข้อมูลที่ได้จากวงจรมุม 2 และข้อมูลจากวงจรหาค่าเฉลี่ยไปเก็บไว้ในหน่วยความจำ
5. ควบคุมการเปลี่ยน address ของหน่วยความจำ

ข. วงจรมุม 2

วงจรมุมนี้จะทำหน้าที่นับจำนวนพัลส์จากวงจรมุมสร้างสัญญาณนาฬิกา โดยจะนับ แต่จำนวนพัลส์ของสัญญาณนาฬิกาที่ผ่านไปยังวงจรมุม 1 เนื่องจากพัลส์จำนวนนี้เป็นพัลส์ที่ใช้ในการสร้างแรงดันไฟฟ้ารูปซันบันโคเพื่อไปเปรียบเทียบกับค่าแรงดันไฟฟ้าสมมูลย์ของการรับรังสี ดังนั้นจำนวนพัลส์ทั้งหมดที่นับได้ก็คือค่าการรับรังสีของดวงอาทิตย์นั่นเอง ค่านี้จะอยู่ในระบบเลขฐานสอง ซึ่งเอาที่ทุกที่เป็นเลขฐานสองนี้จะถูกต่อเข้ากับสวิตช์เลือกข้อมูลวงจรมุม จะถูกวิเชิตให้ทำงานใหม่ทุกๆครั้งหลังจากข้อมูลที่วัดได้ในแต่ละครั้งได้ถูกนำไปบันทึกไว้ในหน่วยความจำเรียบร้อยแล้ว

ข. วงจรมุมหาค่าเฉลี่ย

วงจรมุมนี้มีหน้าที่หาค่าเฉลี่ยการรับรังสีที่วัดได้ในแต่ละชั่วโมง วงจรมุมประกอบด้วย วงจรหาร 120 และวงจรมุม โดยทุกข้อมูลที่วัดได้ในแต่ละชั่วโมง (ทั้ง 120 ข้อมูล) จะถูกหารลงด้วยวงจรมุม 120 จากนั้นจะนำข้อมูลที่ได้ออก (อยู่ในรูปพัลส์) ไปทำการนับ โดยจะทำการนับบวกขึ้นไปเรื่อยๆ เมื่อครบทั้ง 120 ครั้งแล้วค่าที่วงจรมุมได้จะเป็นค่า-

เฉลี่ยการรับรังสีในชั่วโมงนั้นๆ ค่าเฉลี่ยนี้จะถูกนำไปเก็บไว้ในหน่วยความจำโดยผ่านทาง สวิตช์เลือกข้อมูล วงจรหาค่าเฉลี่ยนี้จะถูกรีเซ็ตทุกๆชั่วโมงภายหลังจากค่าเฉลี่ยในแต่ละ ชั่วโมงได้ถูกนำไปเก็บไว้ในหน่วยความจำเรียบร้อยแล้ว

๗. สวิตช์เลือกข้อมูล

วงจรมีประกอบด้วย analog switch

มีหน้าที่ที่จะเลือกข้อมูลจากวงจรมับ 2 หรือข้อมูลจากวงจรรหาค่าเฉลี่ยนำไปเก็บไว้ในหน่วย ความจำ ตามปกติสวิตช์นี้จะถูกควบคุมโดยวงจรควบคุม 1 ที่จะนำเอาข้อมูลใดมาเก็บ บันทึกลงก่อน โดยปกติสวิตช์นี้จะทำการเลือกเอาข้อมูลการรับรังสีที่วัดได้ในแต่ละครั้ง ไปเก็บไว้ในหน่วยความจำก่อน คือเมื่อสิ้นสุดการวัดในแต่ละชั่วโมงแล้วสวิตช์จึงจะทำการ เลือกเอาค่าเฉลี่ยไปเก็บไว้ นั่นคือตำแหน่ง address ในชั่วโมงแรกตั้งแต่ address ที่ 1 ถึง 120 จะเป็นค่าการรับรังสีที่วัดได้ ส่วนตำแหน่ง address ที่ 121 จะเป็นค่า เฉลี่ยการรับรังสีในชั่วโมงแรก และจะเป็นดังนี้ไปเรื่อยๆ

๘. หน่วยความจำ

เป็นวงจรมีหน้าที่เก็บบันทึกข้อมูลต่างๆที่วัดได้และที่ได้จากการเฉลี่ย หน่วยความจำนี้ถูกควบคุมโดยวงจรควบคุม 1 และวงจรควบคุม 2 ในการเก็บและอ่านข้อมูล ข้อมูลที่ถูกเก็บไว้จะอยู่ในรูปสัญญาณทางดิจิทัล (เป็น 1 หรือ 0)

๙. วงจรถอดรหัส

เป็นวงจรมีหน้าที่ในการรับเอาอินพุตเลขฐานสองจากหน่วยความจำเข้ามา แล้วจึงทำการถอดรหัสส่งผลเอาที่พู่ที่ไต่ไปยังตัวขับเพื่อทำการขับกระแสให้สูงพอเพียง ที่จะส่งไปขับตัวเลขหรือตัวแสดงผล เช่น ตัวแสดงผลแบบโคโคคเปล่งแสง เป็นต้น

๑๐. วงจรถแสดงผล

วงจรมีหน้าที่รับเอาสัญญาณที่ถูกถอดรหัสแล้วมาทำให้โคโคคเปล่งแสง ซึ่งอาจแสดงผลออกมาเป็นตัวเลข 7 ส่วน โดยทั่วไปวงจรถแสดงผลจะเป็นแบบแผงตัวเลข 7 ส่วน ซึ่งอาจเป็นแบบโคโคคเปล่งแสง ชนิดอิลึกเทอวา าสา เป็นต้น

๗. วงจรรควบคุม 2

วงจรมีเป็นวงจรถูกอยู่ภายนอกเครื่องวัด เวลาใช้งานก็นำมาประกอบเข้ากับเครื่องวัด วงจรมีมีหน้าที่เพียง 2 อย่างคือ

1. บอกตำแหน่งของข้อมูลในหน่วยความจำทั้งตอนขณะที่เก็บข้อมูลและตอนอ่านข้อมูล
2. สามารถควบคุมตำแหน่งของข้อมูลในหน่วยความจำเพื่อความสะดวกในการอ่านข้อมูล

ลักษณะการทำงาน

เมื่อเครื่องเริ่มทำการวัดข้อมูลนั้นหน่วยควบคุม 1 จะทำการส่งสัญญาณไปควบคุมวงจรรสร้างสัญญาณนาฬิกาให้ส่งสัญญาณนาฬิกาไปยังวงจรมับ 1 วงจรมับ 1 นี้จะเริ่มทำการนับจำนวนพัลส์ที่ป้อนเข้ามาและส่งผลเอาที่ทุกซึ่งเป็นเลขฐานสองไปยังวงจรรสร้างสัญญาณ - แรงดันไฟฟ้ารูปซึ้นบันได ดังนั้นในขณะที่วงจรมับ 1 ทำการนับอยู่นั้น แรงดันไฟฟ้ารูปซึ้นบันไดก็จะมีขนาดเพิ่มขึ้นเรื่อยๆตามจังหวะการนับ แรงดันไฟฟ้ารูปซึ้นบันไดนี้กับแรงดันไฟฟ้าสมมูลย์ของการรับรังสีจะถูกนำมาเปรียบเทียบขนาดกันในภาควงจรรเปรียบเทียบ ขณะที่เมื่อสัญญาณทั้งสองมีขนาดเท่ากันตัวเปรียบเทียบก็จะส่งสัญญาณนาฬิกาไว้ไม่ให้ผ่านเข้าไปยังวงจรมับ 1 อีก ซึ่งเป็นการหยุดขนาดของสัญญาณแรงดันไฟฟ้ารูปซึ้นบันไดในขณะนั้นให้คงที่ด้วย ขณะนี้สัญญาณทั้งสองต่างก็มีขนาดเท่ากัน จำนวนพัลส์ของสัญญาณนาฬิกาที่เข้ามายังวงจรมับ 1 นั้นจะถูกวงจรมับ 2 นับตามไปพร้อมๆกันด้วย ดังนั้นจำนวนพัลส์ทั้งหมดที่นับได้ก็จะเป็นค่าการรับรังสีของดวงอาทิตย์นั้นเอง ขณะเดียวกันกับที่วงจรมับ 2 ทำงานวงจรรหาค่าเฉลี่ยก็จะเริ่มทำงานไปพร้อมๆกันด้วย ค่าการรับรังสีที่ได้จากวงจรมับ 2 และวงจรรหาค่าเฉลี่ยจะถูกค้อมาไปยังสวิทช์เลือกข้อมูล หน่วยควบคุม 1 ก็จะทำการควบคุมสวิทช์เลือกเอาข้อมูลที่ได้จากวงจรมับ 2 ไปเก็บไว้ในหน่วยความจำก่อน และในขณะที่ข้อมูลจากวงจรมับ 2 นี้ถูกนำไปเก็บไว้ในหน่วยความจำนั้น ข้อมูลนี้ก็ปรากฏขึ้นทางเอาต์-

พูดของหน่วยความจำค่าย ซึ่งจะถูกถอดรหัสและแสดงผลออกมาเป็นตัวเลขให้เห็น

เมื่อข้อมูลชุดแรกถูกนำไปเก็บเรียบร้อยแล้ว หน่วยควบคุม 1 ก็จะทำการรีเซ็ตวงจรนับ 1 และวงจรนับ 2 เพื่อให้พร้อมที่จะทำการวัดค่าในครั้งต่อไป ขณะเดียวกันก็จะไปเลื่อน address ของหน่วยความจำขึ้นไปค่ายเพื่อรอรับข้อมูลชุดใหม่ การทำงานของเครื่องจะเป็นดังนี้ไปเรื่อยๆจนครบเวลาหนึ่งชั่วโมง เมื่อเก็บข้อมูลครบหนึ่งชั่วโมงหรือทั้ง 120 ข้อมูลแล้วหน่วยควบคุม 1 จะควบคุมสวิทช์เลือกเอาค่าเฉลี่ยที่ได้จากวงจรหาค่าเฉลี่ยมาเก็บไว้ในหน่วยความจำ ต่อจากนั้นหน่วยควบคุม 1 ก็จะสั่งรีเซ็ตวงจรนับ 1 วงจรนับ 2 และวงจรหาค่าเฉลี่ยเพื่อให้พร้อมที่จะเริ่มทำการวัดในชั่วโมงต่อไป

ลักษณะการทำงานจะเป็นเช่นนี้ไปเรื่อยๆในแต่ละชั่วโมง สำหรับรายละเอียดต่างๆจะได้กล่าวในบทต่อไป