



(54) **Sposób pomiaru opadów atmosferycznych pluwiometrem pływakowym**

(43) Zgłoszenie ogłoszono:
06.10.2003 BUP 20/03

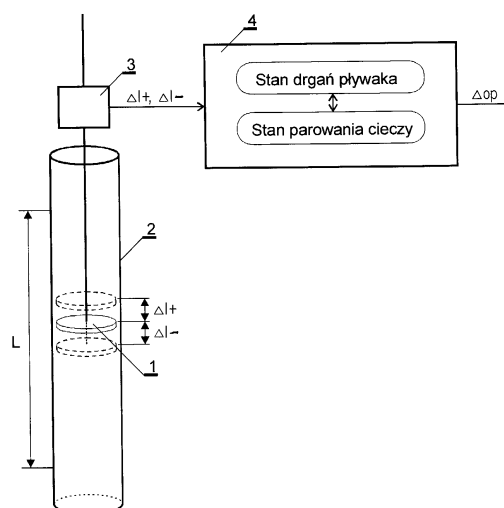
(45) O udzieleniu patentu ogłoszono:
30.05.2008 WUP 05/08

(73) Uprawniony z patentu:
Politechnika Śląska, Gliwice, PL

(72) Twórca(y) wynalazku:
Michał Salecki, Bielsko-Biała, PL

(74) Pełnomocnik:
Ziółkowska Urszula, Politechnika Śląska

(57) Sposób pomiaru opadów atmosferycznych pluwiometrem pływakowym polegający na zmianie położenia pływaka w cylindrze pomiarowym, **znamienny tym**, że kwantuje się w funkcji położenia pionowy ruch pływaka w cylindrze pomiarowym i dokonuje się zamiany na ciąg informacji odpowiadający unoszeniu i opadaniu pływaka, przy czym wyróżnia się dwa stany interpretacji tego ciągu jeden to stan drgań pływaka, w którym eliminuje się wpływ drgań na błąd pomiaru, a drugi to stan parowania cieczy, w którym następuje eliminacja wpływu parowania wody z cylindra na błąd pomiaru.



Opis wynalazku

Przedmiotem wynalazku jest sposób pomiaru opadów atmosferycznych pluwiometrem pływakowym celem wyeliminowania błędu pomiaru spowodowanego drganiami pływaka i parowaniem cieczy z cylindra pomiarowego.

Znany jest sposób pomiaru opadów atmosferycznych pluwiometrem polegający na zamianie położenia pływaka w cylindrze pomiarowym na informację o przyroście opadów w czasie.

Wiadomo, że podczas występowania opadów atmosferycznych woda spływająca do cylindra pomiarowego powoduje drgania pływaka. Wiadomo również że podczas braku opadów np. przez wielodniowe susze występuje zjawisko parowania wody z cylindra powodujące obniżanie się położenia pływaka w cylindrze.

Sposób według wynalazku polega na tym, że kwantuje się w funkcji położenia pionowy ruch pływaka w cylindrze pomiarowym i dokonuje się zamiany na ciąg informacji odpowiadający unoszeniu się i opadaniu pływaka, przy czym wyróżnia się dwa stany interpretacji tego ciągu jeden to stan drgań pływaka, w którym eliminuje się wpływ drgań pływaka na błąd pomiaru, a drugi to stan parowania cieczy, w którym następuje eliminacja wpływu parowania wody z cylindra na błąd pomiaru.

Sposób według wynalazku polega na zamianie położenia pływaka w cylindrze na kwanty oraz na rozdzielnej interpretacji ruchów pływaka podczas trwania opadów i podczas parowania wody opadowej z cylindra pomiarowego.

Sposób według wynalazku pozwala na automatyczny, dokładny pomiar opadów atmosferycznych, w szczególności na obszarach gdzie notuje się zarówno opady nawalne jak i długotrwałe susze.

Sposób według wynalazku objaśniono w przykładzie wykonania na rysunku, który przedstawia schemat układu pomiarowego.

Pływak 1 porusza się wewnątrz cylindra pomiarowego 2 w zakresie „L”. Układ kwantyzacji 3 zamienia zmiany pionowego położenia pływaka na informację o przyroście poziomu cieczy oznaczoną „ $\Delta I+$ ” oraz o obniżeniu poziomu oznaczoną „ $\Delta I-$ ”. Ciąg informacji z układu kwantującego podawany jest do układu interpretującego 4, którego zadaniem jest wytworzenie informacji o przyroście opadu atmosferycznego oznaczonej „ Δop ”.

Układ interpretujący może pracować w jednym z dwóch stanów przełączanych automatycznie, jeden to stan drgań pływaka drugi to stan parowania cieczy.

W stanie drgań pływaka następuje eliminacja wpływu drgań pływaka na błąd pomiaru. Każdy kwant $\Delta I-$ musi zostać skompensowany przez kwant $\Delta I+$.

Jeżeli wszystkie kwanty $\Delta I-$ zostały skompensowane, to każdy kwant $\Delta I+$ powoduje pojawienie się na wyjściu układu informacji o przyroście opadu Δop . Natomiast gdy w określonym czasie (rzędu minut) nie pojawi się kwant $\Delta I+$ to układ przełącza się do stanu parowania cieczy.

W stanie parowania cieczy następuje eliminacja wpływu parowania cieczy z cylindra pomiarowego podczas długotrwałego braku opadów. Każdy kwant $\Delta I-$ jest ignorowany. Natomiast pojawienie się kwantu $\Delta I+$ powoduje przełączenie się układu do stanu drgań pływaka.

Zastrzeżenie patentowe

Sposób pomiaru opadów atmosferycznych pluwiometrem pływakowym polegający na zmianie położenia pływaka w cylindrze pomiarowym, **znamienny tym**, że kwantuje się w funkcji położenia pionowy ruch pływaka w cylindrze pomiarowym i dokonuje się zamiany na ciąg informacji odpowiadający unoszeniu i opadaniu pływaka, przy czym wyróżnia się dwa stany interpretacji tego ciągu jeden to stan drgań pływaka, w którym eliminuje się wpływ drgań na błąd pomiaru, a drugi to stan parowania cieczy, w którym następuje eliminacja wpływu parowania wody z cylindra na błąd pomiaru.

Rysunek

