文章编号: 1001-3806(2012) 03-0353-04

# 激光锁定成像在钢轨磨耗测量系统中的应用

吴柯庆 余学才\* 吴福华 张 蕾

(电子科技大学 光电信息学院 光学工程系 成都 610054)

摘要: 应用图像处理技术进行野外火车钢轨测量实验时,不可避免遇到外界强太阳光的干扰问题。为了能有效消除太阳光的干扰作用,采用了激光锁定成像的方法,通过外接控制电路触发激光器并让电荷耦合器件同步采集图像,运用激光锁定成像原理,获得高质量的钢轨轮廓曲线。通过大量实验验证,激光锁定成像的应用使得钢轨磨耗输出的结果更稳定,而且能够适应较大范围内变化的外界环境光干扰。结果表明,激光锁定成像能保证测量系统的稳定性,从根本上消除测量过程中出现的各种随机误差。

关键词:激光技术;背景光;锁定成像;钢轨磨耗 中图分类号:TN247 文献标识码:A **doi**:10.3969/j.issn.1001-3806.2012**03.0**7

# Application of laser lock-in imaging in rail wear measurement

WU Ke-qing , YU Xue-cai , WU Fu-hua ZHANG Lei

(Department of Optical Engineering ,School of Physical Electronics ,University of Electronic Science & Technology of China , Chengdu 610054 , China)

Abstract: When the rail wear measurement is carried out in the wild, the interference from outside strong sunlight is inevitable. In order to eliminate the interference effect of sunlight effectively, a laser lock-in imaging technology was utilized. An external controlling circuit triggered the lasers and CCD image acquisition synchronously, and high quality image was achieved by means of laser lock-in imaging method. Lots of experiments verified that laser lock-in imaging makes the output of the rail wear more stable and adapt to a wide range interference of outside complicated background light. Experimental results show that laser lock-in imaging can guarantee stability of the measurement system, fundamentally eliminating the random measurement errors.

Key words: laser technique; background light; lock-in imaging; rail wear

#### 引 言

随着铁路的发展,轨道的安全保障要求也随之提 高。铁路钢轨磨耗主要是由于轮轨接触摩擦、导向及冲 击做功等引起的钢轨断面损失,而且随着牵引吨位不断 提高,行车密度越来越大,钢轨磨损就越大。钢轨磨耗 检测成为了铁路检测部门钢轨检测的一个重要指标。 钢轨磨耗主要包括垂直磨耗和侧面磨耗,这项检测主要 用于钢轨伤害程度的指标,对磨耗严重的钢轨需要实时 监测或者达到一定损坏程度后需要更换钢轨。

目前我国铁路轨道磨耗检测的主要方式还是手工 卡尺测量,通过固定钢轨非工作边的轨头与轨腰的下 颚,对定义的钢轨磨耗点进行测量。这种接触式测量 方法的精度能满足检测要求,但受测量环境的影响,测量效率低下。非接触式测量是从20世纪末开始研究的,国外取得了一些成绩,但国内目前还处于实验研究阶段。随着计算机技术和图像处理技术的发展,此项目也得到了充分的发展<sup>[1-3]</sup>。

非接触式钢轨磨耗测量主要是通过激光垂直照射 钢轨断面,通过 CCD 获取钢轨断面轮廓曲线,再进行 图像处理得到实际轮廓曲线,从而计算出钢轨的磨耗 值,所以,钢轨轮廓图像的目标图像质量对测量的结果 有很大的影响。不同背景光下经常会出现图像太暗或 太强的情况,严重干扰目标图像的提取,同一测试点在 不同的背景光干扰下输出的值跳动很大,而且无规律, 甚至在强背景光下无法提出到目标图像,所以,目标图 像的质量直接影响测量系统的稳定性。

激光主动成像<sup>[45]</sup>的优点在于其激光单色性好、方 向性强,通过滤波片能滤除大量的背景光。但在野外 进行测量的过程中,由于强太阳光和未知光源的影响, 采集到的图像仍会出现强背景干扰的情况。这些背景 光严重影响了钢轨图像的质量,给光带曲线的提取带

基金项目:国家八六三高技术研究发展计划资助项目 (2010AAJ206)

作者简介:吴柯庆(1987-),男,硕士研究生,主要从事光 电图像处理和目标检测的研究。

<sup>\*</sup> 通讯联系人。E-mail: x. yu3333@gmail.com 收稿日期:2011-07-26;收到修改稿日期:2011-09-14

来了很大困难。处理后的图像因受外界环境光的干扰,测量结果会出现很大误差。一些特殊环境下的检测项目需要用到激光主动成像的距离选通技术,从而达到滤除背景光的目的。而钢轨磨耗测量系统由于其成像特点和要求,需要一种更简洁有效地去除背景光的办法。为了满足这个要求,将参考文献[6]中所提出的激光锁定成像方法用于获取高质量的钢轨轮廓曲线。

## 1 锁定成像系统测量原理

钢轨磨耗测量系统的原理图<sup>[7]</sup>如图1所示,由两 个激光器、一个 CCD、一个光栅测距的计程器以及一 个外围控制芯片组成,所有的硬件都安装在一个小车 上。两个激光器对称垂直照射钢轨的同一个切面, CCD 以与激光切面成一定的角度采集钢轨切面的轮 廓曲线。





非接触式的钢轨磨耗测量方法解决了测试的效率 问题,但测试的精度却受采集到的钢轨图像曲线的影 响。CCD 读入的图像容易受外界环境的干扰,在野外 实验时,如遇上艳阳天,就会有大量太阳光线进入 CCD。即使加了滤波片、通过增大激光光强来减小 CCD 曝光时间,CCD采集到的图像仍然会受到强背景 光的干扰,输出的磨耗结果就会出现误差,而且有很大 的随机性,对系统的稳定性产生了很大的干扰作用。

激光锁定成像主要原理是通过调制电压来控制激 光器的输出特性并同步采集若干帧图像,按照锁相环 中鉴相原理,从背景光中将所需要的激光照射目标所 成的像提取出来,完全消除背景光影响。通过控制电 路的调制电压来控制激光器的输出,假设在一个激光 器调制周期内 CCD 采集 *N* 帧图像,第 *m* 帧图像在点 (*x*, *y*)处的灰度值 *G*(*m*) 可表示为:

$$G(m) = G_{\rm b}(m) + G_{\rm g}(m) \tag{1}$$

式中  $G_{b}(m)$  是背景光成像灰度值,也包含 CCD 内部 干扰信号  $G_{g}(m)$  为激光散射的钢轨轮廓图像灰度值。 如果激光器调制电压是正弦信号,那么钢轨轮廓目标 区域图像的灰度值  $G_{g}(m)$  可表示为:

 $G_{g}(m) = G_{g0} [1 + \xi \sin(\omega m \Delta t + \phi)]$  (2) 式中  $G_{g0}$ 为不加调试电压激光器额定电压工作下采集 到的钢轨目标区域图像灰度值 ξ 为调制度强度; φ 为 调制信号的相位信息,为已知常数; ω 为电压信号调制 角频率; Δt 为采集两幅图像之间的时间差。

对获得的钢轨轮廓图像进行滤波处理 和已知的 调制频率信号进行乘法运算 ,可以得到滤波后的图像 灰度值分布 G<sub>m</sub>(m):

$$G_{m}(m) = \{ G_{b}(m) + G_{g0} [1 + \xi \sin(\omega m \Delta t + \phi)] \} \times \\ \sin(\omega m \Delta t) = [G_{b}(m) + G_{g0}] \sin(\omega m \Delta t) + \\ \frac{1}{2} G_{g0} \xi \cos \phi + \frac{1}{2} \xi G_{g0} \cos(2\omega m \Delta t + \phi)$$
(3)

对 G<sub>m</sub>(m) 进行单周期内采集到的图像进行图像灰度 值的积分,由于是离散信号,这里是求和:

$$G_m = \sum_{m=1}^{N} G_m(m) = \frac{1}{2} G_{g0} N \xi \cos \phi$$
 (4)

式中  $G_m$  表示 m 帧图像求和后的灰度值分布 N 表示 图像的帧数。在一个周期内 ,频率信号得到了滤除。 由处理后的结果(4) 式可知 ,背景灰度值  $G_b(m)$  几乎 被完全滤除 ,只输出目标区域的图像灰度信息 和调制 信号的相位成正比例关系 ,比例系数是 $\frac{1}{2}N\xi\cos\phi$ 。这 种模式类似于锁相环的鉴相原理 ,输出信号和输入信 号的相位有关。经锁定成像处理后 ,图像的灰度值信 息能有效地滤除背景光 ,进而提取出复杂背景光下的 高质量钢轨轮廓曲线图像。

野外测量时,CCD 采集到的图像质量和外界光的 干扰有很大关系,而且变化无规律,通过图像处理算法 的处理很难达到消除背景光干扰的目的,外部 CCD 性 能参量(如曝光时间、增益等)的调节也不能动态适应 各种情况。采用激光锁定成像的方法,通过激光器的 调制信号,从图像中分离出钢轨的轮廓,滤除了环境光 的影响,从而能让整个系统适应不同环境干扰下钢轨 轮廓图像的稳定采集,不会出现亮块区域情况。图1 中,通过定制的外围控制芯片来模拟正弦信号发生器, 通过计程器定点触发芯片来调制激光输出信号,对 CCD 采集到的图像在 PC 机中和正弦调制信号频率信 息进行处理,输出滤除了背景光的钢轨轮廓灰度图,保 证了磨耗值的稳定输出,进而提高了测量的准确性。

## 2 激光锁定成像软件流程图

图像处理的流程如图 2 所示。在实际钢轨测量的 过程中,需要提前录入一些基本信息。光栅尺计程器 通过串口随时都在更新里程数据,当到达采样点后,开 始采集图像。通过控制芯片触发激光器调制信号使激 光器发光,并在一个调制周期内使 CCD 同步采集两帧 图像。得到目标钢轨图像后,先进行标定还原<sup>[8]</sup>处



Fig. 2 Flow chart of image processing

理,主要是矫正在成像过程中的旋转、平移、镜头成像 后变形等,这样就能得到钢轨切面轮廓的真实曲线。 还原处理后,还需通过二值化<sup>[9]</sup>、细化<sup>[10]</sup>等一系列处 理进行图像曲线单像素骨架的提取,这个单像素曲线 骨架就是实际钢轨断面轮廓曲线。通过对曲线骨架和 标准理论曲线特征磨耗点在计算机坐标中的对比,得 到钢轨的磨耗值,并实时输出和保存。当未得到开始 采集图像信号时,不进行图像采样。

## 3 实验结果和讨论

实验中采用波长为 650nm、功率为 100mW 的红光 激光光源,最大帧频为 40Hz 的 CCD 采集图像,控制芯 片由单片机芯片开发而成。实验过程中,分别测试在 各种背景光的干扰下目标图像的获取。实验中采用的 钢轨磨耗块为铁路检测部门定制的轨头,通过对目标 图像的获取并输出磨耗值,可以看到钢轨磨耗值的输 出一直很稳定,大大降低了外界环境光对系统稳定性 产生的不良影响。

图 3a 和图 3b、图 3c 和图 3d、图 3e 和图 3f 3 组图 像分别为相同条件下,直接获取图像和经过激光锁定 成像后进行帧间差分处理后获取图像的对比。通过触 发激光调制信号内,CCD 同步采集钢轨轮廓信息。由 于钢轨磨耗系统的动态测量要求,在每个调制周期内 取两帧图像。第1 组图像中,图 3a 图像较暗,目标图 像几乎完全湮没,如果直接进行二值化提取曲线轮廓 就会出现大面积的断裂的情况,那么图像细化后就只 有部分曲线;第2 组图像中 图 3c 背景光较强,目标曲 线的对比度也不高,经细化处理后钢轨侧面会出现大



Fig. 3 a—original image in weak background b—lock-in processing image in weak background c—original image in strong background d lock in processing image in strong background e—original image in stronger background f—lock-in processing image in stronger background

量的毛刺现象; 第3组图像中,图3e的钢轨轮廓曲线和 背景光在钢轨侧面几乎融合,很难从背景光中提取到钢 轨的轮廓曲线。经过激光锁定成像处理后,由处理后的 图像图3b、图3d、图3f可知,目标图像清晰可见,而且对 比度很高,背景光的滤除达到了很好的效果。

上面3组图从弱背景光到强背景光,背景光强 度在一个较大的范围内变化的时候,激光锁定成像 仍能从背景中有效地分离出目标图像。只要提取出 高质量的光带,对后面图像的钢轨轮廓曲线骨架的 提取就降低了难度。而且,通过大量实验表明,在激 光锁定成像的条件下,磨耗值的输出基本上不受环 境光变化的影响,输出很稳定,系统的稳定性得到了 大大的提高。

表1为不同背景光干扰下系统测出的磨耗值,所 示测试结果满足测量要求。其中测试钢轨型号为 60kg,钢轨标准块为铁路部门定制的用于测量的钢轨 轨头。理论值为铁路检测部门专门的测量工具(万能 工具显微镜)测试的数据,测量精度很高,能达到 0.01mm,这里采用的是0.1mm为精度的数据。实验 1、实验2和实验3中分别对应上面图3a、图3c、图3e 3种不同背景光下磨耗的输出值,实验4~实验8为其 它各种不同背景光条件干扰下系统测试结果。从表中 的数据可以看到,测量系统有很大的稳定性。

2012年5月

| Table 1 Rai | l wear measurement | data under different | t background ligh | t interference |
|-------------|--------------------|----------------------|-------------------|----------------|
|-------------|--------------------|----------------------|-------------------|----------------|

| 60kg standard rail     | theoretical value | experiment 1 | experiment 2 | experiment 3 | experiment 4 | experiment 5 | experiment 6 | experiment 7 | experiment 8 |
|------------------------|-------------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|
| lever wear value/mm    | 0.0               | -0.1         | -0.1         | -0.1         | - 0. 1       | -0.2         | -0.1         | -0.2         | 0.0          |
| vertical wear value/mm | 0.0               | 0.0          | 0.1          | 0.0          | 0.1          | 0.0          | 0.2          | 0.1          | 0.1          |

激光锁定成像在钢轨磨耗测量中的应用能很好地 消除背景光,能够保证系统在不同的背景环境光的作 用下减小测量的误差。但由于要同时采集两幅图像, 而且是动态测量,所以对 CCD 的帧频提出了很高要 求。实验中采用40Hz 的 CCD 进行图形采集,PC 机的 主频为 AMD 双核处理器 2.99GHz,能达到以上实验效 果。只有在 CCD 较短曝光时间和计算机较快处理速 度情况下,才能保证采集到图像的准确度。否则,就会 出现前后两帧图像的背景不一致,此时的激光锁定成 像就会产生误差。

#### 4 结 论

非接触式钢轨磨耗的测量因其高效率必将成为钢 轨磨耗测量系统发展的趋势,但这种方法却存在易受 外界环境干扰影响的缺点。为了能够更好地测量出钢 轨磨耗值,测量系统的抗外界光的干扰能力必须很强。 激光锁定成像技术能够很好地分离目标图像信息和外 界环境光的图像信息,从复杂的背景光中提取出目标 轮廓曲线,消除了外界环境光的干扰作用。目标图像 的稳定能确保系统在各种外界环境光干扰下能够正常 工作,进而大大提高了钢轨磨耗测量的准确度,提高了 测量系统的实用性。

参考文章

[1] DING D W , JI Sh B , WANG L Zh. Photoelectric real-time detection

#### (上接第352页)

- [7] WANG Sh B , FAN Y , WU H X , et al. Property of laser-induced shockwave with confinement [J]. High Power Laser and Particle Beams , 2004 , 16(8) :981-984( in Chinese) .
- [8] FABBRO R, FOURNIER J, BALLARD P, et al. Physics study of laser produced plasma in confined geometry [J]. Journal of Applied Physics ,1990 68(2):775-784.
- [9] DEVAUX D , FABBRO R , TOLLIER L , et al. Generation of shock waves by laser-induced plasma in confined geometry [J]. Journal of Applied Physics ,1993 74(4):2268-2273.
- [10] PEYRE P , FABBRO R , MERRIEN P , et al. Laser shock processing of aluminum alloys. Application to high cycle fatigue behaviour [J]. Materials Science & Engineering ,1996 ,A210(1/2):102-113.
- [11] ZHANG X Q, ZHOU J Zh, WANG G L, et al. Technology of laser peening and its application [J]. Manufacturing Automation, 2005, 27(10): 26-28(in Chinese).

system for rail abrasion [J]. China Railway Science 2006 27(1):64-67( in Chinese).

- [2] JIN W R , ZHAN X Q , JIANG B H. Non-contact rail-wear inspecting system based on image understanding [C]//International Conference on Mechatronics and Automation. Piscataway, NJ, USA: IEEE Institute of Electrical and Electronics Engineers 2007: 3854-3858.
- [3] LI Zh H. The design of rail wear cross section high precision measurement [D]. Beijing: Beijing Jiaotong University, 2008: 1-18( in Chinese).
- [4] DAI D D , SUN H Y , HAN Y , et al. Image quality assessment of laser active imaging system [J]. Laser & Infrared 2009 ,39(9): 986-990 (in Chinese).
- [5] YI S Y SUH J H HONG *Y et al.* Active ranging system based on structured laser light image [C]//Proceedings of SICE Annual Conference. Piscataway AI (USA: IEEE 2010: 747–752.
  [6] SU K YU X C ZHU L X , *et al.* Target image acquisition in strong
- [6] SU K ,YU X C ZHU L X , et al. Target image acquisition in strong background light using laser lock-in image [J]. Laser & Infrared , 2010 40(12): 1293-1297( in Chinese).
- [7] YANG L J. Research and implement of steel rail abrasion measurement system based on computer vision [D]. Beijing: Beijing Jiaotong University 2008:25-36( in Chinese).
- [8] PENG X Q , SONG W A , MA J J. Test system of the rail abrasion [J]. Foreign Electronic Measurement Technology 2008 27(10):32– 34( in Chinese).
- [9] HE X C, YUNG N H C. Curvature scale space corner detector with adaptive threshold and dynamic region of support [C]//Proceedings of the 17th International Conference on Pattern Recognition. Cambridge, UK: IEEE Computer Society 2004: 791-794.
- [10] WANG W H SUN J H LIU Zh et al. Stripe center extraction algorithm for structured-light in rail wear dynamic measurement [J]. Laser & Infrared 2010 40(1):87-90( in Chinese).
- [12] ZHANG W W, YAO L Y. Micro-scale laser shock peening of thin films, part 2: high spatial resolution material characterization [J]. Journal of Manufacturing Science and Engineering, 2004, 126(2): 18-24.
- [13] ZHOU J Zh. Study on the mechanism of shock wave loading and the property of deformation of sheet metal of laser shock forming [D]. Zhenjian: Jiangsu University, 2003:13-30( in Chinese).
- [14] YANG Ch J, ZHANG Y K, ZHOU J Zh, et al. Analysis and experiment on deformation of sheetmetal by laser shock wave [J]. Journal of Nanjing University of Aeronautics & Astronautics, 2005, 37 (s1): 40-43(in Chinese).
- [15] HONG X , WANG Sh B , GUO D H , et al. Study of the properties of the shockwave induced by high-power laser [J]. Chinese Journal of Lasers , 1998 25(8):743-747( in Chinese).