

Dedication

I dedicate this work to
My family, who care much
about my education
And to those whom I love

Acknowledgement

Praise to Allah who gave me health and patience to accomplish this work.

Thanks to **prof. Nafia Abdellteef**, is given credit for his efforts and encouragement in the preparation of this work.

I wish to extend my appreciation to my supervisors, **Dr. Abdelmoneim M. Awadelgied** and **Dr. Mohammed H. Abuuznien**, for their guidance, assistance and encouragement, which helped in completing my research project.

I would like also to thank **Dr. Kasim M. El-hity** for his fruitful suggestions and invaluable help.

Special thanks to **Eng. Sulieman Eldoud Bashir** for support and for willingly being available to provide help when needed.

I would like to thank **all staff of the institute of laser in Sudan University of science and technology**.

A lot of thanks to all staff of the **mechanical workshop in Elneelain University**, for designing aluminum blocks.

My humble thanks to every one who helps me.

Without all those people, this work could not have been done.

Abstract

One of the difficult duties in chemical industrial units is the determination of the level of liquid for real – time monitoring. Determination of this parameter is useful in process control loop. Hence present study is devoted for this purpose by employing microbend based optical fiber sensor.

In optical fibers the microbending is considered as a one of the unwanted properties in optical communications due to its effect on attenuating and distorting the transmitted signals. Nevertheless, it's possible to exploit this property in modulating the light intensity and hence using the fiber as liquid level sensor.

In this work, in order to continuously monitor liquid level in petroleum and chemical industries, an optical fiber sensor based on microbend effect was designed and manufactured. The system is consist of a sensor that is composed of a microbend modulator, sensing fiber, emitting / detecting devices, in addition to liquid container unit, and an electronic circuit was used to control the liquid level.

Four threaded aluminum blocks with different spatial period, and one flat, are used to generate microbending in a multimode step index fiber. These blocks (one flat and another threaded for each case) cross the fiber and pressed by the liquid container unit, liquid pressure is converted into small displacement of portable block, and then the sensing fiber is bent and the through light intensity is reduced. By detecting the output light power, liquid level can be obtained according to the exerted pressure. A relation between the resulting laser output in term of voltage and load in term of liquid height, and spatial period (number of teeth) are obtained in each case. So the conclusion is that the mechanism of microbending can be used in optical fiber to produce a liquid level sensor, and then control of that level.

Using pressure measurement to determine liquid level is particularly useful for applications with foaming or bubbling liquid, where other level measurement technologies have difficulties.

The results show that the laser technique is both accurate and immediate. Test results show that this sensor is suited for dangerous applications of liquid level measurement especially in fields where electrical isolation and / or electromagnetic interference (EMI) resistance are strictly required.

الخلاصة

أحد المشاكل في الوحدات الصناعية الكيميائية ، هو التحديد الفوري لمستوى السائل . ان تحديد هذا المعامل مهم للسيطرة عليه في حلقة التحكم. ومن هنا فإن الدراسة الحاليه قد كُرست لهذا الغرض بإستخدام الإنحناء الدقيق لليف البصري.

تعتبر الإنحناءات الدقيقة إحدى الصفات غير المرغوبة في الاتصالات الضوئية بسبب تأثيرها في توهين وتشويش الإشارة المرسلة في الألياف البصرية . الا أن هذه الصفة يمكن ان تكون مفيدة اذا ما تمت السيطرة عليها ، واستخدامها كآلية لتضمين الشده الضوئية في سبيل إعتمادها كمحسن لمعرفة مستوى السائل.

في هذا البحث تم تصميم منظومة تعمل كمجسًّا للقياس المستمر لمستوى السائل ومن ثم التحكم في هذا المستوى في مجال الصناعات البترولية والكيميائية باستخدام آلية الانحناء الدقيق ، والمنظومة مكونه من مرسل ومستقبل وليف بصري وألواح المونيوم واناء به سائل ثم دائرة التحكم.

استخدمت أربع ألواح المونيوم مسننة مسببه للانحناء الدقيق بقيم مختلفة للمسافات بين الأسنان ولوح خامس مستوى لإحداث الانحناءات المايكروية لليف البصري وذلك بوضع الليف بين

لوجين) أحدهما مستوى "ثابت" و الآخر مسمن "متغير") والضغط عليه بالإبراء الذى يحوى السائل ، ضغط السائل يتتحول إلى إزاحة صغيرة للوح المتحرك تتنسب في انحناء الليف البصري ونقصان الشدة الضوئية التي يحويها. ثم باكتشاف الضوء الخارج من الليف يتم التعرف على مستوى السائل وفقاً للضغط المطبق. العلاقة بين ضوء الليزر الخارج من الليف وإرتفاع السائل، والمسافة بين الأسنان(عدد الأسنان) سُجلت لأى حالة.

النتائج توضح إمكانية استخدام آلية الإنحناء الدقيق في الألياف البصرية لعمل مجس لقياس مستوى السائل ومن ثم التحكم فيه وذلك بقياس التوهين الناتج في الإشارة الخارجة من الليف.

استخدام قياس الضغط الهيدروستاتيكي لتحديد مستوى السائل مفيد في التطبيقات التي تحتوى علي سائل ذو رغوه و فقاديق، بينما يصعب ذلك علي الطرق الأخرى.

أظهرت النتائج أن القياس بإستخدام تقنية الليزر تعطى نتائج دقيقة و سريعة. أيضاً النتائج تُظهر أن هذا المجس يناسب قياس مستوى السائل في البيئات الخطرة وخاصة التي تتطلب عزل كهربائي او تتطلب مقاومة التداخل الكهرومغناطيسي.

Contents

Dedication.....	ii
Acknowledgement.....	iii
Abstract (English).....	iv
Abstract (Arabic).....	vi
Contents.....	vii
List of figures.....	x
List of tables.....	xi

Chapter One: Introduction & Basic Concepts

1.1 Introduction.....	1
1.2 Liquid level measurement in industry.....	1

1.2.1 Direct methods.....	2
1.2.1.1 Sight glass.....	2
1.2.1.2 Buoyancy.....	3
1.2.1.3 Storage tank gauge (float)	3
1.2.1.4 Displacer gauges.....	3
1.2.2 Indirect methods.....	4
1.2.2.1 Hydrostatic pressure	4
1.2.2.2 Differential pressure	5
1.2.2.3 Piezometric (manometric)	5
1.2.2.4 Conductivity	6
1.2.2.5 Capacitive	6
1.2.2.6 Ultrasonic	6
1.2.2.7 Radar	7
1.2.2.8 Radioactive	7
1.2.2.9 Nucleonic level gauge.....	7
1.3 Measuring interface levels.....	8
1.4 Selection of level measurement equipment.....	8
1.5 Control system.....	9
1.5.1 Automatic control systems.....	9
1.5.2 Process control system	9
1.5.3 Open - loop control systems.....	9
1.5.4 Closed - loop (feedback) systems.....	10
1.6 Lasers.....	12
1.6.1 Properties of laser light.....	12
1.6.1.1 Monochromaticity.....	12
1.6.1.2 Collimation.....	12
1.6.1.3 Coherence.....	12
1.6.1.4 Brightness.....	13
1.6.1.5 Focus ability.....	13
1.6.2 Laser type.....	13
1.6.3 Laser and Industrial Chemistry.....	17
1.7 Optical fibers.....	18
1.7.1 Basic structure of an optical fiber.....	18
1.7.2 Classification of Optical Fiber.....	19
1.7.2.1 Single-mode fibers (SMF)	19
1.7.2.2 Multimode fibers (MMF).....	20
1.7.3 Optical fiber parameters.....	21
1.7.4 Signal degradation in optical fibers.....	24
1.7.4.1 Attenuation.....	24
1.7.4.2 Dispersion.....	28
1.8 Photodetector.....	30
1.8.1 PN photodiode.....	30
1.8.2 PIN photodiode.....	31
1.8.3 Avalanche photodiode.....	31
1.8.4 Photoconductive detector.....	31
1.9 Optical Fiber Sensors.....	32

1.9.1 Chemical analysis sensor.....	33
1.9.2 Microbend-optical fiber sensors.....	33
1.9.3 Optical fiber liquid level sensors.....	34
1.9.3.1 Liquid threshold level sensor.....	34
1.9.3.2 Continuous liquid level sensor.....	35
1.10 The aim of the work.....	37

Chapter Two: Experimental Design & Procedure

2.1 Introduction.....	38
2.2 The Experimental Apparatus.....	38
2.2.1 Liquid container unit.....	38
2.2.2 Laser Source.....	40
2.2.3 Photodetector.....	41
2.2.4 Optical Fiber.....	41
2.2.5 Aluminum Blocks.....	42
2.2.6 Liquid level control Circuit.....	44
2.3 Materials.....	45
2.4 Experimental Procedure.....	45

Chapter Three: Results & Discussion

3.1 Introduction.....	48
3.2 Effect of the load on the transmitted signal	48
3.3 Effect of number of teeth on the laser output transmitted fiber.....	58
3.4 Liquid level control	60
3.5 Conclusions.....	61
3.6 Recommendation for future work.....	61
References.....	62