# 激光写光电子学进展

# 基于预扭制保偏光纤 Sagnac 环形镜结构的 光纤扭转传感器

宋卓,李依纯,韦金朋,胡君辉\* 广西师范大学物理科学与技术学院, 广西 桂林 541004

摘要 提出了一种基于预扭制保偏光纤(PMF) Sagnac环形镜结构的光纤扭转传感器,该传感器可以同时实现扭 转方向的判别和扭转角度的测量。此结构的传感部分由熔接在两段2mm长的多模光纤(MMF)中间2cm长预扭 制的熊猫型PMF构成,通过透射光谱中谐振波谷波长或功率变化的测量,实现扭转方向判别和扭转角度的测量。 实验结果表明,该传感器具有较高的灵敏度。逆时针扭转时,谐振波谷波长随着扭转角度的增大发生蓝移,波长灵 敏度最大为-455 pm·rad<sup>-1</sup>·m,功率灵敏度为-1.35 dB·rad<sup>-1</sup>·m;顺时针扭转时,谐振波谷波长随着扭转角度的增 大发生红移,波长灵敏度最大为182 pm·rad<sup>-1</sup>·m,功率灵敏度为2.20 dB·rad<sup>-1</sup>·m。该传感器具有结构和制作简 单、成本低廉等优点,在扭转或者旋转测量领域具有潜在的应用前景。 关键词 光纤光学;光纤传感器;保偏光纤;Sagnac环;扭转测量 **中图分类号** O436 文献标志码 A

doi: 10. 3788/LOP202158. 1706007

# **Optical Fiber Torsion Sensor Based on Pre-Twisted Polarization-Maintaining Fiber Sagnac Loop Mirror Structure**

#### Song Zhuo, Li Yichun, Wei Jinpeng, Hu Junhui<sup>\*</sup>

College of Physical Science and Technology, Guangxi Normal University, Guilin, Guangxi 541004, China

Abstract An optical fiber torsion sensor based on a pre-twisted polarization-maintaining fiber (PMF) Sagnac loop mirror structure is proposed and experimentally demonstrated for simultaneously measuring rotational angle and direction. The sensing part of the structure is composed of a 2-cm pre-twisted Panda-type PMF spliced between two segments of 2-mm length multimode fiber (MMF). Torsion direction discrimination and torsion angle measurement can be realized by measuring the wavelength and power of a resonant dip in transmission spectra. The experimental results show that the sensor has a high sensitivity, and the resonant dip shifts with changes in torsion angle and direction. The wavelength of the resonant dip blue-shifts as the torsion angle increases, with a maximum wavelength sensitivity of  $-455 \text{ pm} \cdot \text{rad}^{-1} \cdot \text{m}$ and a power sensitivity of  $-1.35 \text{ dB} \cdot \text{rad}^{-1} \cdot \text{m}$  for counterclockwise torsion. For clockwise torsion, the wavelength of the resonant dip red-shifts as the torsion angle increases, with a maximum wavelength sensitivity of 182 pm • rad<sup>-1</sup> • m and a power sensitivity of 2.20 dB·rad<sup>-1</sup>·m. The sensor has the advantages of simple structure, easy fabrication, low cost, and potential applications in the field of torsion or rotation measurement.

Key words fiber optics; fiber-optic sensor; polarization-maintaining fiber; Sagnac loop; twist measurement OCIS codes 060. 2370; 060. 2420; 280. 4788

收稿日期: 2020-11-24; 修回日期: 2020-12-02; 录用日期: 2020-12-14

基金项目:国家自然科学基金(61565002)、广西重点研发计划(AB18221033)、广西高等学校千名中青年骨干教师培育计 划(20181127)

通信作者: \*hujh@mailbox.gxnu.edu.cn

## 1引言

扭转是一个非常重要的物理参量,在建筑结构 健康监测<sup>[1-2]</sup>、连续体机器人<sup>[3-4]</sup>等领域有着举足轻重 的作用。光纤传感器具有电学类传感器无法比拟 的优势,例如抗电磁干扰、耐辐射、体积小、方便嵌 入被测结构等,因此受到广泛的关注。

光纤扭转传感器有许多类型,最为常见的是一种利用光纤光栅作为传感单元实现扭转监测的光 纤扭转传感器<sup>[5]</sup>。2018年,Yang等<sup>[6]</sup>制备了基于多 模长周期光栅(LPG)和倾斜光纤布拉格光栅 (TFBG)的扭转传感器。他们分析前向传播的 LP<sub>11</sub>模与后向的LP<sub>11</sub>模和LP<sub>21</sub>模之间的模态 耦合对TFBG透射强度的影响并用于测量扭 转,在扭率为-5.23~5.23 rad/m时,获得了 1.074 dB·rad<sup>-1</sup>·m的扭曲灵敏度。1年后,他们<sup>[7]</sup> 还将少模倾斜光纤布拉格光栅(FM-TFBG)和少 模长周期光纤光栅(FM-LPG)级联,制备了扭转传 感器,在旋转角度为-40°~40°时,扭转灵敏度可达 0.16 dB/(°)。但是光纤光栅的制作需要用到价格 昂贵且需精密控制的飞秒激光<sup>[8]</sup>或氩离子激光器 和掩模板,成本较高。

另一种是通过将特种光纤作为传感单元实现模 间干涉的光纤传感器。2010年,Fu等<sup>99</sup>提出了一种 基于保偏光子晶体光纤(PM-PCF)的全光偏振扭转 传感器。该结构将 PM-PCF 直联到光路中, 在旋转 角度为30°~70°时,获得了0.014 dB/(°)的灵敏度。 2013年,Song等<sup>[10]</sup>将一段方形无芯光纤夹熔在单模 光纤两端,制成基于模间干涉的全光纤扭转传感器。 2015年, Zhou等<sup>[11]</sup>提出一种基于熊猫型保偏光纤预 扭制拉锥的光纤扭转传感器,在扭率为0~-8 rad/m 和 0~8 rad/m 时,分别获得了 2.392 nm·rad<sup>-1</sup>·m 和 1.071 nm·rad<sup>-1</sup>·m的高灵敏度。2018年, Kang等<sup>[12]</sup> 则提出了一种强度解调扭转传感器。该传感器将环 状的偏振器作为传感部分,薄芯保偏光纤作为解调部 分,获得的最大灵敏度约为0.29 dB/(°)。同年, Zhang等<sup>[13]</sup>将一段七芯光纤(SCF)对芯熔接在两段极 短的多模光纤之间,制成具有 SMF-MMF-SCF-MMF-SMF(SMSMS)结构,并对七芯光纤进行预扭 720°的光纤扭转传感器,可在扭率为-17.094~ 15.669 rad/m 时定向测量,并获得0.118 nm·rad<sup>-1</sup>·m 的灵敏度。2019年,Liu等<sup>[14]</sup>也提出一种对应变不敏 感、可实现扭转和温度同时测量的SMSMS结构光纤 传感器。该传感器可在扭率为4.758~40.439 rad/m 时,获得400 pm·rad<sup>-1</sup>·m的灵敏度。以上传感器 均利用特殊光纤制成的 Mach-Zehnder 结构进行扭 转测量,此外,还有基于 Sagnac 环结构<sup>[15-16]</sup>和采用 材料涂覆增敏<sup>[17]</sup>的光纤扭转传感器也先后被 报道。

本文提出了一种基于预扭制 PMF 的 Sagnac 环,可同时实现扭转方向判别和扭转角度测量的光 纤扭转传感器。该结构的传感部分由熔接在两段 2mm长的多模光纤(MMF)中间2cm长的熊猫型 保偏光纤(PMF)制成,对PMF中间长约3mm的区 域进行180°的旋转预扭制。通过对透射光谱谐振波 谷的波长或功率变化进行测量来实现扭转方向判别 和扭转角度的解调。实验结果表明:该传感器具有 较高的灵敏度,透射谱的波谷随着扭转角度和扭转 方向的变化而改变。逆时针扭转时,谐振波谷波长 随着扭转角度的增大发生蓝移,波长灵敏度最大为  $-64 \text{ pm/(°)}(-455 \text{ pm}\cdot \text{rad}^{-1}\cdot \text{m}), 功率灵敏度为$ -0.19 dB/(°)(-1.35 dB·rad<sup>-1</sup>·m); 顺时针扭转 时,谐振波谷波长随着扭转角度的增大发生红移,波 长灵敏度最大为25.6 pm/(°)(182 pm·rad<sup>-1</sup>·m),功 率灵敏度为0.31 dB/(°)(2.20 dB·rad<sup>-1</sup>·m)。通过 相应的谐振波谷波长的漂移量或是功率的变化即可 对旋转的角度进行测量。该传感器仅用商用熔接机 (藤仓 60S)和丁烷打火机完成制作,具有工艺简单、 结构紧凑、成本低廉、结构强度高等优点,在扭转或 者旋转测量领域中具有潜在的应用前景。

#### 2 实验装置和原理

#### 2.1 实验装置

测试扭转的实验装置如图1所示。传感器的输入端使用的是宽带光源(BBS;型号GM8035),解调 端使用的是光谱分析仪(OSA;型号AQ6370C)。 BBS输出的激光由1端口进入到3dB耦合器并分 为两束传播方向相反的激光。当激光经过传感结 构时,激光从SMF进入MMF,由于模场不匹配, MMF中会存在激光的多种高阶模式,从MMF进入 PMF时,一部分模式的光进入到PMF的纤芯,另一 部分则继续在PMF的包层中传播。当进入第二段 MMF时,这两部分光被重新耦合到SMF中,这两 束光分别在Sagnac环形镜结构传输一周后经3dB 耦合器耦合输出到OSA中,最后通过OSA对干涉 谱进行测量。为了减小偏振态的影响,Sagnac环形



图1 实验装置。(a)实物图;(b)示意图

Fig. 1 Experimental setup. (a) Picture of real products; (b) schematic diagram

镜结构中加入了一个偏振控制器(PC),以保证 Sagnac环形镜输出的光场为某一特定的偏振态。

实验中,旋转的加载是通过两个旋转夹具实现的。两个旋转夹具之间的间距L<sub>2</sub>约为12.4 cm。测试旋转角度时,将一边的旋转夹具固定,另一边的旋转夹具旋转来实现扭转角度加载于传感器上的目的。为了获得更高的扭转灵敏度和对扭转方向的识别,实验结构的 PMF 中心部分被预扭制 180°。预扭的制作过程是:将旋转夹具顺时针旋转 180°后利用丁烷打火机加热 PMF 中央区域,使其在熔融状态下形成螺旋结构。螺旋结构如图 1 所示。螺旋结构放置于显微镜下观察,在"预扭制"区域中可以观察到应力区被均匀扭转,而纤芯部位由于处在中心位置,几乎未被扭转。通过测量可以得到,整个被扭转的区域约为 3 mm长。

#### 2.2 传感原理

选用的 PMF 为熊猫型保偏光纤(PM1550-HP), PMF 的包层直径为125 µm, 纤芯直径为 8.5 µm。MMF则是大芯径多模光纤,包层直径为 125 µm, 纤芯直径为105 µm。传感部分利用熔接 机(藤仓 60S)将 PMF 熔接在两段 MMF 之间, 两 端分别和单模光纤熔接形成 SMF-MMF-PM-MMF-SMF(SMPMS)结构, 然后再用3 dB耦合器 将 SMPMS 两端连接起来构成 Sagnac 环形镜 结构。

对于Sagnac环结构,透射光强I<sub>t</sub><sup>[18]</sup>可表示为

$$I_{t} = \frac{I_{in}(1 - \cos\varphi)}{2}, \qquad (1)$$

式中:*I*<sub>in</sub>为入射光强; *φ*为该系统传感结构所产生的 总相位差。由于引入了SMPMS结构, 光从MMF 进入到PMF中时, 一部分的光会沿着纤芯继续传 播,另外一部分会进入到PMF的包层中,而后再经过 MMF继续传播再返回耦合器耦合,因此  $\varphi^{[18]}$ 可以表示为

$$\varphi = \varphi_{\text{MMF}} + \varphi_{\text{PMF}} = \frac{2\pi L_{\text{MMF}} \Delta n_{\text{MMF}}}{\lambda} + \frac{2\pi L_{\text{PMF}} B_{\text{PMF}}}{\lambda},$$
(2)

式中: $\varphi_{MMF}$ 、 $\varphi_{PMF}$ 分别是 MMF、PMF 引起的相位 差; $L_{MMF}$ 、 $L_{PMF}$ 分别是 MMF、PMF 的长度; $\Delta n_{MMF}$ 是多模光纤包层和纤芯有效折射率差; $B_{PMF}$ 是 PMF 的双折射系数,它的大小等于保偏快慢轴的 有效折射率差。当相位差 $\varphi = 2m\pi, m =$ 0,1,2,3,...时,满足干涉条件,干涉波谷的中心波 长表示为

$$\lambda = \frac{L_{\rm PMF} B_{\rm PMF} + L_{\rm MMF} \Delta n_{\rm MMF}}{m}_{\circ}$$
(3)

当外界的旋转扭力作用于结构时,MMF的纤芯和包层的有效折射率及PMF快慢轴的纤芯和包层的有效折射率均会发生改变。着重分析PMF引起的相位变化。设*x*轴和*y*轴分别为PMF的快轴和慢轴方向,根据轴角假设保偏的快慢轴为椭圆分布<sup>[11]</sup>,如图2(a)所示,有

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1,$$
 (4)

$$x = a \cdot \cos \theta, y = b \cdot \sin \theta, \tag{5}$$

$$\begin{cases} a = \Delta n_{\text{PMF}}^{\text{f}} = n_{\text{PMF}}^{\text{f},\text{co}} - n_{\text{PMF}}^{\text{f},\text{cl}} \\ b = \Delta n_{\text{PMF}}^{\text{s}} = n_{\text{PMF}}^{\text{s},\text{co}} - n_{\text{PMF}}^{\text{s},\text{cl}} \end{cases}$$
(6)

纤芯模与包层模之间的相位差<sup>[11]</sup>可以近似表示为

$$\varphi_{\rm PMF} = \frac{2\pi}{\lambda} \int_{-\frac{l_2}{2}}^{\frac{l_2}{2}} \sqrt{a^2 \cos^2\theta + b^2 \cos^2\theta} \,\mathrm{d}z, \quad (7)$$

#### 第 58 卷 第 17 期/2021 年 9 月/激光与光电子学进展

$$\theta = \begin{cases} -\frac{l_1}{2} (\alpha + \beta) + (z + \frac{l_1}{2})\beta, & -\frac{l_2}{2} \leqslant z < -\frac{l_1}{2} \\ (\alpha + \beta)z, & -\frac{l_1}{2} \leqslant z < \frac{l_1}{2} \\ \frac{l_1}{2} (\alpha + \beta) + (z - \frac{l_1}{2})\beta, & \frac{l_1}{2} \leqslant z < \frac{l_2}{2} \end{cases}$$

式中:α和β分别为传感器的预扭转扭率和传感器受 到扭转的扭率;*l*<sub>2</sub>是整个PMF的长度,*l*<sub>1</sub>则是预扭制 区域的PMF的长度,如图2(b)所示。由(7)式分析 可以得出,随着扭转的角度发生改变,PMF引起的 相位差也会发生改变,从而导致干涉条纹发生 改变。



(8)

#### 图 2 光纤结构的截面图和横向坐标图。(a)截面图;(b)横向坐标图

Fig. 2 Cross section and horizontal coordinate of optical fiber structure. (a) Cross section; (b) horizontal coordinate

由(3)式可知,PMF的长度会直接影响传输光 谱波谷的位置,从而影响到自由谱宽。同理,两段 MMF的长度也会影响该传感器的性能。实验中为 了使得2个MMF中既能存在高阶模式,又不影响 到光谱干涉条纹的对比度,经过多次实验,MMF和 PMF的长度分别为2mm和2cm时,光谱图最好, 干涉条纹清晰可见,并且具有较好的消光比,传感 结构的总长度L<sub>1</sub>=2.4 cm。

### 3 实验结果与分析

首先分析了保偏光纤预扭制与否对传感结构 透射光谱的影响。实验中MMF和PMF的长度分 别为2 mm 和2 cm, 传感结构的总长度  $L_1$ = 2.4 cm,在对整个传感结构未加载旋转角度的情况 下,分别对保偏光纤未扭制和预扭制(扭转角度为 180°)两种传感结构进行旋转角度的测量,实验结 果如图3所示。由图3可知:保偏光纤未预扭制传 感结构的透射谱自由谱宽约为8nm,谐振波谷消 光比为14 dB;保偏光纤预扭制传感结构的透射谱 的自由谱宽约为9 nm,谐振波谷消光比约为 17 dB,比保偏光纤未预扭制的传感结构透射谱的 谐振波谷消光比提高了3dB,说明对保偏光纤进 行预扭制可以提高传感器谐振波谷的消光比。为 了分析参与干涉的模式成分,对透射谱进行快速傅 里叶变换(FFT),由图3可知,保偏光纤预扭制和 未扭制传感结构的空间频谱成分基本相同,0位置 的振幅最大,对应纤芯基模;右侧两个小峰对应的 是光纤的包层模,保偏光纤预扭制的传感结构的包 层模强度略大于保偏光纤未扭制的传感结构,使得 保偏光纤预扭制的传感结构中参与干涉的纤芯模 和包层模的强度差更小,干涉条纹的可见度更高, 即谐振波谷消光比较高。

然后对保偏光纤未预扭制的传感结构进行旋 转角度测量实验。在实验中,传感结构固定在两 个可旋转夹具之间,定义扭转角度与预扭制方向 同向为正角度,反之则为负角度。实验测量时,从 0°开始旋转,分别旋转至30°和-30°,旋转的步长 为5°,实验结果如图4所示,选取波长在1344 nm 附近的谐振波谷作为测量解调对象。从图4(a)可 以看到:当对传感结构施加逆时针扭转(0°~ -30°)时,谐振波谷发生红移,功率上升;顺时针扭 转(0°~30°)时,谐振波谷的波长发生蓝移,功率下 降。整体上可以看出,所施加旋转角度在-30°~ 30°时,谐振波谷发生蓝移,功率近似线性降低,通 过线性拟合,可以得到谐振波谷对扭转的波长灵 敏度为-6 pm/(°)(-43 pm·rad<sup>-1</sup>·m),功率灵敏 度为 $-0.08 \text{ dB}/(^{\circ})(-0.57 \text{ dB}\cdot \text{rad}^{-1}\cdot \text{m})$ 。通过 谐振波谷的漂移方向可以判别所施加扭转角度的 方向。

为了验证对保偏光纤进行预扭制可以提高传 感器的灵敏度,对保偏光纤预扭制180°的传感结构 进行了旋转角度测量实验。当顺时针扭转(0°~ 30°,扭转步长为5°)传感结构时,实验结果如图5所 示,随着扭转角度增大,谐振波谷波长发生红移,波



图3 未预扭制及预扭制传感结构的透射光谱图及对应的FFT图。(a)未预扭制;(b)预扭制

Fig. 3 Transmission spectrum and corresponding FFT figure of sensing structure with and without pre-twist. (a) Without pretwist process; (b) with pre-twist process



图 4 无预扭制结构的谐振波谷对扭转角度的响应图及拟合图。(a)透射光谱及波谷随扭转角度的变化;(b)扭转角度功率及 波长的拟合图

Fig. 4 Response diagram and fitting diagram of dip to the torsion without pre-twist process. (a) Spectra shift with the change of the torsion; (b) wavelength and power fitting diagram of the dip to torsion

长灵敏度为25.6 pm/(°)(182 pm·rad<sup>-1</sup>·m),功率灵 敏度为0.31 dB/(°)(2.20 dB·rad<sup>-1</sup>·m)。当逆时针 扭转(0°~-30°,扭转步长为5°)传感结构时,实验结 果如图6所示,随着扭转角度(角度绝对值)增大,谐 振波谷波长发生蓝移,波长灵敏度为-64 pm/(°) (-455 pm·rad<sup>-1</sup>·m),功率灵敏度为-0.19 dB/(°) (-1.35 dB·rad<sup>-1</sup>·m)。通过谐振波谷的漂移方向 可以判别所施加扭转角度的方向。两个方向上的 灵敏度不一样,原因主要是预扭制的方向有较大的 影响。顺时针扭转与预扭制的方向一致,由于弹性 限度的限制,扭转加载到传感区域形成的微应变更 小,灵敏度较低;而在逆时针扭转时,与预扭制方向 相反,此时扭转加载到传感区域形成的微应变更 大,此时灵敏度更高。但是不管是顺时针还是逆时 针对传感结构施加扭转,传感器的灵敏度都比保偏 光纤未预扭制的传感结构灵敏度高4~6倍。实验

结果说明,对保偏光纤进行预扭制可以提升传感器 的灵敏度。

将传感结构平直放入水浴锅中加热,测试其 对温度的响应。测试温度为25~65℃,间隔为 5℃,并且为保证测量数据的可靠性,温度稳定约 30 min后通过光谱仪记录对应的光谱图,如图7 所示。可以发现,谐振波谷随着温度的升高发生 红移,对1420 nm波段的波谷进行拟合,可得到波 长的温度灵敏度为0.1 nm/℃。功率的变化与温 度不成线性关系,但在40~65℃时功率基本保持 不变。因此后续可通过级联光纤光栅(FBG)解 决温度的交叉敏感问题或者实际使用时应在恒 温环境下。

综上分析,此传感器可以通过波长的蓝移和红 移辨别扭转的方向,并通过波长的漂移量或功率变 化量解调扭转角度。为了对比本传感器的性能,



图 5 预扭制结构的谐振波谷对顺时针扭转的响应图及拟合图。(a)光谱随扭转角度 0°~30°的变化而变化;(b)扭转角度功率 及波长的拟合图

Fig. 5 Response diagram and fitting diagram of dip to the clockwise torsion with pre-twist process. (a) Spectra shift with the clockwise twisting in the range of 0°–30°; (b) wavelength and power fitting diagram of the dip to torsion



图 6 预扭制结构的谐振波谷对逆时针扭转的响应图及拟合图。(a)光谱随着扭转角度 0°~-30°的变化而变化; (b)波长与功率的拟合图

Fig. 6 Response diagram and fitting diagram of dip to the counter-clockwise torsion with pre-twist process. (a) Spectra shift with the counter-clockwise twisting in the range of  $0^{\circ} \sim -30^{\circ}$ ; (b) wavelength and power fitting diagram of the dip to torsion



图 7 预扭制结构的谐振波谷对温度的响应图及拟合图。(a) 光谱随着温度 25~65 ℃的变化而变化;(b) 波长与功率的拟合图 Fig. 7 Response diagram and fitting diagram of dip to the temperature with pre-twist process. (a) Spectra shift with the temperature change in the range of 25 ℃ to 65 ℃; (b) wavelength and intensity of the resonant dip change with the temperature change

表1给出了近年来已报道的类似传感结构的实验结果(为方便对比,已统一单位)。通过对比可得,所 提传感器较其他传感器获得的灵敏度较好,可以通 过谐振波谷的波长漂移量或功率的变化量对旋转 角度进行测量,并通过谐振波谷波长的漂移方向实 现对扭转方向的判别。

Sensor structure	Sensitivity	Direction discrimination	Reference
LPG and TFBG	1.074 dB $\cdot$ rad <sup>-1</sup> $\cdot$ m	NO	[6]
FM-TFBG and FM-FBG	0.16 dB/(°)	YES	[7]
PM-PCF	0.014 dB/(°)	NO	[9]
Square-NCF	$1.28615 \text{ nm} \cdot \text{rad}^{-1} \cdot \text{m}$	NO	[10]
Taper-PMF	2. 392 nm•rad <sup>-1</sup> •m	YES	[11]
PC with PMF	0.29 dB/(°)	NO	[12]
MMF-SCF-MMF	0. 118 nm•rad <sup>-1</sup> •m	YES	[13]
MMF-SCF-MMF	$400 \text{ pm} \cdot \text{rad}^{-1} \cdot \text{m}$	YES	[14]
HB-PCF in Sagnac	0. 059 nm•rad <sup>-1</sup> •m	YES	[15]
SLPCF in Sagnac	0.9354 nm/(°)	YES	[16]
HCF with Pb	0.1 dB/(°)	NO	[17]
MMF-PMF(pre-twist)-MMF	$455 \text{ pm} \cdot \text{rad}^{-1} \cdot \text{m}$	YES	This work
	2.20 dB $\cdot$ rad <sup>-1</sup> $\cdot$ m		

	表1	扭转传感器的性能对比
Table 1	Performance	comparison of the reported torsion sensors

# 4 结 论

提出了一种基于预扭制 PMF 的 SMPMS 结构 内置于 Sagnac 环结构的光纤扭转传感器。该传感器 可以同时实现扭转方向的判别和扭转角度的测量。 该结构由熔接在两段 2 mm 长的 MMF 中间 2 cm 长 预扭制的熊猫型 PMF 构成,可通过透射光谱谐振波 谷的波长或功率的测量实现扭转方向判别和扭转角 度的测量。在逆、顺时针两不同方向的旋转下,谐振 波谷分别产生蓝移和红移,波长的灵敏度最高可达 到 - 64 pm/(°)(-455 pm·rad<sup>-1</sup>·m)和 25.6 pm/(°) (182 pm·rad<sup>-1</sup>·m),功率的灵敏度最高可到达 -0.19 dB/(°)(-1.35 dB·rad<sup>-1</sup>·m)和 0.31 dB/(°) (2.20 dB·rad<sup>-1</sup>·m)。该传感器具有结构和制作简 单、成本低廉、结构强度高等优点,在扭转或者旋转 测量领域具有潜在的应用前景。

#### 参考文献

- Wang G, Pran K, Sagvolden G, et al. Ship hull structure monitoring using fibre optic sensors[J]. Smart Materials and Structures, 2001, 10(3): 472-478.
- [2] Lu H L, Hu J H. High sensitivity curvature sensor based on SPS fiber structure[J]. Laser & Optoelectronics Progress, 2019, 56(8): 080601.
  陆杭林,胡君辉.基于 SPS 光纤结构的高灵敏度曲率传感器[J]. 激光与光电子学进展, 2019, 56(8): 080601.
- [3] Xu R, Yurkewich A, Patel R V. Curvature, torsion, and force sensing in continuum robots using helically

wrapped FBG sensors[J]. IEEE Robotics and Automation Letters, 2016, 1(2): 1052-1059.

- [4] Bai H D, Li S, Barreiros J, et al. Stretchable distributed fiber-optic sensors[J]. Science, 2020, 370 (6518): 848-852.
- [5] Huang X C, Wu X W, Gao S C, et al. Response characteristic of twisting second-azimuthal-order few-mode long-period fiber grating[J]. Chinese Journal of Lasers, 2019, 46(12): 1206001.
  黄新成,吴小文,高社成,等.角向二阶少模长周期 光纤光栅的扭转响应特性[J].中国激光,2019,46(12): 1206001.
- [6] Yang K, Liu Y G, Wang Z, et al. Twist sensor based on long period grating and tilted Bragg grating written in few-mode fibers[J]. IEEE Photonics Journal, 2018, 10(3): 1-8.
- [7] Yang K, Liu Y G, Wang Z, et al. Fiber laser twist sensor with hybrid few-mode tilt Bragg grating and few-mode long period grating[J]. Optoelectronics Letters, 2019, 15(3): 161-164.
- [8] Li H Y, Rao B Y, Zhao X F, et al. Development of fiber gratings inscribed by femtosecond laser[J].
   Laser & Optoelectronics Progress, 2020, 57(11): 111420.

李宏业, 饶斌裕, 赵晓帆, 等. 基于飞秒激光刻写光 纤光栅的研究进展[J]. 激光与光电子学进展, 2020, 57(11): 111420.

[9] Fu H Y, Khijwania S K, Tam H Y, et al. Polarization-maintaining photonic-crystal-fiber-based all-optical polarimetric torsion sensor[J]. Applied Optics, 2010, 49(31): 5954-5958.

#### 第 58 卷 第 17 期/2021 年 9 月/激光与光电子学进展

- [10] Song B B, Miao Y P, Lin W, et al. Multi-mode interferometer-based twist sensor with low temperature sensitivity employing square coreless fibers[J]. Optics Express, 2013, 21(22): 26806-26811.
- [11] Zhou Q, Zhang W G, Chen L, et al. Fiber torsion sensor based on a twist taper in polarizationmaintaining fiber[J]. Optics Express, 2015, 23(18): 23877-23886.
- [12] Kang X X, Zhang W G, Zhang Y X, et al. Intensitydemodulated torsion sensor based on thin-core polarization-maintaining fiber[J]. Applied Optics, 2018, 57(13): 3474-3478.
- [13] Zhang H L, Wu Z F, Shum P P, et al. Directional torsion and temperature discrimination based on a multicore fiber with a helical structure[J]. Optics Express, 2018, 26(1): 544-551.
- [14] Liu C, Jiang Y J, Du B B, et al. Strain-insensitive twist and temperature sensor based on seven-core fiber[J]. Sensors and Actuators A: Physical, 2019,

290: 172-176.

- [15] Kim H M, Kim T H, Kim B, et al. Temperatureinsensitive torsion sensor with enhanced sensitivity by use of a highly birefringent photonic crystal fiber
  [J]. IEEE Photonics Technology Letters, 2010, 22 (20): 1539-1541.
- [16] Chen W G, Lou S Q, Wang L W, et al. Highly sensitive torsion sensor based on Sagnac interferometer using side-leakage photonic crystal fiber[J]. IEEE Photonics Technology Letters, 2011, 23(21): 1639-1641.
- [17] Liu D J, Wu Q, Han W, et al. Strain independent twist sensor based on uneven platinum coated hollow core fiber structure[J]. Optics Express, 2019, 27 (14): 19726-19736.
- [18] Lu H L, Yue Y L, Du J, et al. Temperature and liquid refractive index sensor using P-D fiber structure-based Sagnac loop[J]. Optics Express, 2018, 26(15): 18920-18927.