

图 9 GPY 长江口水下沙洲探测记录

穿透达 100 米).

3. 剖面图假地层记录少,清晰度高。

**4.** 抗干扰能力强,即使有船近旁驶过,图上 也无反应。

**5.**一机多用。可兼作数字测深仪(分辨率 0.1米)和用电表指示海底软硬程度。

6. 半自动化,便于操作.

7. 重量轻(仪器总重 120 公斤)、耗电少(可 配 2 千伏安小电机工作).

GPY 研制成功后,累计测线已达 七千公 里,完全证实前述技术措施的有效性. 在抚仙 湖 93 米水深处,得到了约 90 米的地层穿透记 录,层次清楚. 在平均水深1.89米、底质又是硬 质黄土的太湖探测成功,平均穿透深度为 30-40 米(图 8),是国外仪器所不能做到的,对地 学研究有重大参考价值.在上海港水系三整治 工作的探测中(图 9),通过现场对比,证明胜过 美制某型号商品,已选为地矿部和上海经济区 水下测量的常年观察项目.

#### 参考文献

- 华乐荪、胡嘉忠、冯裕章, 声学技术, 1-1(1982), 21- 30.
- [2] 华乐荪,第三届全国声学会议论文,1982.
- [3] 华乐荪、关平,应用声学, 2-4(1983), 8-13 英译文 载 Chinese Journal of Acoustics, 3(1983), 209-218.
- [4] 田常德,声学技术, 3-4(1984), 62-64.

# 引信动作(水下爆炸声源)距离测定仪

<u>许祯镛</u> 吴冠君 徐钦善 郭洪信 王智慧 张梅泽 郑宝温 刘彩芬 (中国科学院声学研究所)

1986年3月31日收到

本文介绍了一种高精度微机化水下爆炸声源被动测距设备。本设备用于试验场监测运动声源或其 它爆炸声源离目标靶的径向距离,以及击水和引爆的时差等数据。本设备基于水下被动测距原理,采用 长直线水听器基阵、单板微型计算机及专用软、硬件,实现整个测量过程的全自动化。

一、引 言

本设备是为试验场研制的一个水下专门测 量装置,用来测量运动体炸点离目标的径向距 离和击水到引爆的时差等数据.要求对上述参

• 6 •

数进行实时测量和记录.常规的光学、雷达测距 设备对此是无能为力的,唯一有效的方法是采 用水下被动测距声纳系统. 众所周知,水下被 动测距是一个高难度的课题.虽然三点几何测 距其原理是简明的,但由于水下声源本身的特 点,水下信道特性以及采用的技术手段的不同,

#### 6 卷 2 期

最终的测量效果也殊异.水下被动测距的关键 是测量时延的高精度,此外为提高测距精度还 需要长基线水听器基阵. 在本应用的情况下, 声源是运动体,且为近距测量(几十米到几百 米),此处突出的问题是时延和时差测量的高精 度,基阵线度的限制,水听器指向性的一致性, 沿阵方向的盲区处理,抗干扰能力以及整个测 量过程的实时处理和自动化.

为此,我们选定在水下被动测距原理的基础上,采用三点无方向性水听器长线阵、信号预处理和时差生成逻辑硬件接口,用 TP-801 单板微型计算机实现自动检测、数据采集和处理、打印输出数据信息.海上实验结果表明,设备达到了预定的设计目的和指标要求.

# 二、设计原理

将三个无方向性水听器按一定间距垂直布 放在水下适当深度,测出声信号到达三个水听 器的时差,根据三点几何定位原理,可按下面的 公式算出声源离目标(靶)的距离(图 1).

$$r_{0} = \frac{1}{c\Delta\tau} \left[ d^{2} - \frac{c^{2}}{2} \left( \tau_{1}^{2} + \tau_{2}^{2} \right) \right],$$

其中  $\tau_1 = t_2 - t_1$ ,  $\tau_2 = t_3 - t_2$ ,  $\Delta \tau = \tau_2 - \tau_1$ , c 为声速,

$$\cos\theta = \frac{-(\tau_1 + \tau_2)c}{2d} \left[ \frac{c\Delta\tau}{2\tau_0} + 1 \right],$$
  
$$S = \left[ L^2 + \tau_0^2 - 2Lr_0 \cos\theta \right]^{1/2},$$



应用声学

整个测量系统包括水听器基阵、信号检测 (预处理)单元、时差生成逻辑单元及接口、



图 2 仪器结构框图

TP-801 单板微机、MP-16 打印机等部分(结构框图见图 2). 其工作原理简述如下.

三路水听器输出模拟信号分别经滤波、放 大进行预处理,消除低频干扰和波形归一,然后 经整形电路进入时差生成逻辑单元,在 TP-801 软件支持下获得时差 τ<sub>1</sub>、τ<sub>2</sub>的数字量,并按上 述公式进行运算,最后打印输出结果.

## 三、系统设计特点

#### 1. 水听器性能要求和布设标准

水听器的性能和基阵布设直接影响测量精 度.为此必须严格挑选水听器,保证在工作频 带内为无指向性,且三个水听器有好的一致性. 水听器间距 4 的布设误差应小于测距精度的要 求,且三个水听器应严格地布放在一垂直线上, 并对水听器的连接结构良好减振.

#### 2. 硬件设计特点

为保证三路水听器输出波形的一致性和足够的信号动态范围,对信号进行了预处理(滤波、放大),根据对信号谱、传播信道特性和背景干扰特性的综合考虑,设计了良好的滤波特性。为保证时差测量精度和实现整个测量过程的全自动化,设计了专用硬件接口,包括整形、时差生成逻辑、信号判别、计数控制逻辑及接口,在TP-801软件支持下实施开工、信号检测、时差生成、计时、信号判别、运算、打印输出等全自动化. 计数计时采用 CTC、PIO 接口和专用内存单元联合计数体制,以保证足够的精度和计时范围.

3. 软件设计特点

• 7 •



图 3 主程序流程图

程序流程图见图 3、图 4. (1)根据海上 工作的特点,设有两种工作方式:方式 1 为上电 开工(5 秒)后立即自动进入测量状态(系统参 数预定),此方式可用于遥控测量;方式 2 为上 电后等待键人参数(包括开工时间、等待时间、 阵中心到水面的距离、阵中心到靶的距离等), 然后进入等待状态,等待时间一到即刻进入测 量状态. 若上电 5 秒钟后无键入动作,则自动 转向工作方式 1. 方式 2 有两个好处,一可改 变系统参数以适应不同的测量条件,二可避免 测量准备工作时各种干扰声信号被仪器接收而 产生错误的打印输出.

(2) 可连续自动测量,每投射运动体一个接收 两次信号(击水和引爆),随即打印输出各种数 据,并自动返回待测状态,等待下次投射.

(3) 设有信号判别程序,可自动判别三路接收 信号是否正常,任一路信号不正常即打印出错 字符.

(4) 盲区处理:由于几何测距方法本身的物理 条件所限,当运动体投至水听器阵顶端附近引

• 8 •



图 4 时间中断服务子程序流程图

爆时,计算误差较大,因此软件中设有盲区处理 程序,将顶端附近半径约2米的范围定为命中 区,对投入该区内的信号不再运算,而打印"命 中"字符.

(5) 设有时差校验子程序,必要时可用声或电 信号校验系统的时差测量精度.

#### 6卷2期

为时延误差,应予以综合考虑.

### 四、测量精度和误差分析

本设备按三、1 的要求布设水听器基阵,测 距精度小于 ± 1%,影响测距精度的主要因素 是时延精度及水听器间距布设精度.测距方差 与时延估计方差由下式联系:

 $\sigma^{2}(R - R) = c^{2}\sigma^{2}(\Delta \tau - \Delta \tau)(R/L_{e})^{4},$ 其中 c 为声速,  $\Delta \tau = \tau_{2} - \tau_{1}$ 为时延差, L<sub>e</sub> 为 有效基阵长度 L<sub>e</sub> = d sin  $\theta$ .

显然,测距精度取决于时延的测量精度和 有效基阵长度.水听器间距的布设误差可归结

## 五、结 语

本设备用于近场水下爆炸声源被动测距, 采用先进的微机接口技术和专用软件,充分利 用微机的灵活高速的信号处理能力,配以有效 的信号检测逻辑硬件,实现了高精度测距和测 量过程的全自动化.解决了试验场水下测量中 的一个难题。

本设备已通过了海上验收实验和技术鉴定.

# 用声表面波技术实现扩展频谱 通信有效的 MSK 信号

冯所椿\* 李丽岩 金国华 (中国科学院声学研究所) 1985年10月9日收到

本文描述了扩展频谱通信有效的 MSK 信号的特点和性质,及用声表面波(SAW)技术调制/产生 这种信号的工作原理、方法和结构,是一种较理想的技术。 给出了用 SAW 技术实现 MSK 信号的各种 方法和结构的实验结果,结果是优良的.

文中我们提出了 MSK-SAW 发生器的一种新结构。



利用数字传输信息是现代通信的一种重要 形式.数字信号的形式很多,发展也很快.目前 最常用的一种是二进制移相键控(PSK)信号, 这是因为它具有调制解调简单,易于实现,误码 率性能好等优点.但随着通信的日益迅速发 展,信道的频带越来越拥挤,引起严重的相邻信 道间的相干干扰,PSK型(包括 BPSK、QPSK 和 OQPSK等)信号已不能满足要求.于是,如 何提高频道的利用率,最小传输带宽,成为严重 的问题,引起人们的深切关注.六十年代发现

应用声学

的七十年代日趋完善的 MSK (Minimum shift Keying,最小移频键控)信号,提供了解决这个 问题的基础. MSK 波形比 PSK 波形具有较 集中的频率能量谱分布,功率谱旁瓣滚降快,幅 度恒定,误码率与 PSK 型波形相同等性质. 它 还具有连续(一级微商也是连续的)相位的特 点,使得带限和硬限幅不受影响. MSK 波形 用电路方法产生比 PSK 波形困难;而用 SAW 技术实现则较简单,是一种较理想的技术.

由于 MSK 波形具有优良的特性,用 SAW 技术实现又简单可靠,是无源的,体积小重量

• 9 •

<sup>\*</sup> 该作者已调到中国科学院广州电子技术研究所,