ВЛИЯНИЕ ЧАСТОТНОЙ ЗАВИСИМОСТИ ЗАТУХАНИЯ СИГНАЛА НА КАЧЕСТВО РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ ГИДРОЛОКАЦИИ

Чан Тай Чонг

Научный руководитель: д-р техн. наук, проф. Гейстер С.Р. Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники, Беларусь E-mail: taitran2909@yahoo.com

Аннотация — Рассмотрена частотная зависимость коэффициента затухания акустической волны при распространении в воде. Анализируется влияние затухания на спектральную и временную структуры принятого сигнала.

1. Введение

На качество гидролокации влияет затухание акустической волны при распространении в воде. Затухание влияет как на дальность действия локатора, так и на качество формирования изображений дна.

2. Основная часть

Затухание акустической волны при распространении в водной среде обусловлено двумя основными причинами: расширение фронта волны и потери изза поглощения и рассеяния на неоднородностях.

Основными причинами поглощения акустических волн является вязкость морской воды, теплопроводность и релаксационные процессы, обусловленные растворенными в воде солями. В [1] приведена формула частотной зависимости коэффициента поглощения, установленной Маршем и Мункиным

$$\begin{split} \beta \left(f \right) &= \left(\frac{2,34 \times 10^{-6} \; \text{Sf}_{T} \left(T^{\; 0} \right) \! f^{\; 2}}{ \left(\! f_{T} \left(T^{\; 0} \right) \! \right)^{\! 2} \; + \; f^{\; 2}} \; + \; \frac{3,38 \times 10^{\; -6} \; f^{\; 2}}{ \; f_{T} \left(T^{\; 0} \right)} \right) \times \\ &\times \left(\! 1 - 6,54 \times 10^{\; -4} \; P \right) \! \times \left(\! 8,6 \times 10^{\; 3} \right) \; \left\lceil \begin{array}{c} \Delta \mathsf{B} \\ \mathsf{KM} \end{array} \right] \! , \end{split}$$

где S — соленость, $[^0/_{00}]$; f — частота, $[\kappa \Gamma \iota \iota]$; P — гидростатическое давление, $[a\tau]$; T^0 — температура среды, $[^0C]$; $f_{\tau}(T^0)$ — функция температуры, причем

$$f_{\mathsf{T}}\left(T^{-0}\right) = 21,9 \times 10^{\left(6 - \frac{1520}{T^{-0} + 273}\right)}, \left[0 \text{ C}\right].$$
Анализ сигнала проводится для трассы распро-

Анализ сигнала проводится для трассы распространения «точка излучения — элемент отражения — точка приема». Амплитудно-частотную характеристику (АЧХ) трассы распространения в свободном пространстве можно представить выражением [2]

$$G_{SR}(\omega, r, \psi) = |G_{SR}(\omega, r, \psi)| \exp\left(-i\frac{\omega r}{c_{V}(\psi)}\right),$$

где ψ — вектор параметров водной среды распространения (T^0 , P, S и пр.); $c_{\nu}(\psi)$ — скорость звука, зависящая от параметров водной среды, [м/с]; $r=r_{\text{ZON}}+r_{\text{OTR}}$ — сумма расстояний от источника излучения до элемента поверхности дна (r_{ZON}) и от элемента дна до приемной антенны (r_{OTR}), \hat{i}

Модуль AЧX среды можно представить в виде: $|G_{SR}(\omega, r, \psi)| = K_P(r, \psi)D_{SR}(\omega, r_{ZON}, \psi)D_{SR}(\omega, r_{OTR}, \psi)$.

 $K_{\mathsf{P}}(r,\psi)$ учитывает уменьшение амплитуды за счет расширения фронта. Сомножитель $D_{\mathsf{SR}}(\omega,r,\psi) = D_{\mathsf{SR}}(\omega,r_{\mathsf{ZON}},\psi) D_{\mathsf{SR}}(\omega,r_{\mathsf{OTR}},\psi)$ является некомплексным и учитывает затухание сигнала на разных частотах из-за вязкости и теплопроводности.

С учетом ограничений спектр сигнала в точке приема $G_{\rm s}(\omega,r)$ можно представить выражением

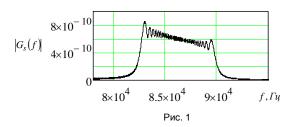
$$G_{\rm s}(\omega,r) = G_{\rm 0}(\omega)G_{\rm SR}(\omega,r,\psi)$$
,

где $G_0(\omega)$ — спектр зондирующего сигнала (3C).

Временная структура сигнала в точке приема $u_{\rm s}(t,r)$ определяется обратным преобразованием Фурье от его спектра.

Проиллюстрируем влияние среды распространения примерами моделирования при условиях: коэффициенты электроакустического и акустоэлектрического преобразований при передаче и приеме единичные, 3C на входе электроакустического преобразователя — линейно-частотно-модулированный с амплитудой $E_0=1B$, начальной фазой $\varphi_0=0$, несущей частотой $f_0=75\ \mathrm{k\Gamma}\mathrm{u}$, шириной спектра $\Delta f_M=7.5\ \mathrm{k\Gamma}\mathrm{u}$, и длительностью $T_0=0.02\ \mathrm{c}$; параметры среды: $P=2\ \mathrm{at}$, $T^0=20\ ^0\mathrm{C}$, $S=35\ \%$, $c_V=1500\ \mathrm{m/c}$.

На рис. 1 показан спектр сигнала, принятого с дальности $r=1000\ \mathrm{M}$.



3. Заключение

Потери поглощения и рассеяния являются частотно зависимыми и приводят к искажениям спектральной и, соответственно, временной структуры сигналов. Это вызывает снижение дальности действия и качества изображений.

4. Список литературы

- [1] Матвиенко В.Н. Дальность действия гидроакустических средств / В.Н. Матвиенко, Ю.Ф. Тарасюк. Л:. Судостроение, 1981. 203 с.
- [2] Гейстер С.Р. Эволюция временной и спектральной структур акустического сигнала выстрела (взрыва) при распространении в воздухе / С.Р. Гейстер, Р.В. Быков, А. М. Джеки // Вестник Военной академии Республики Беларусь. 2007. №4(17). С. 67 75.

INFLUENCE OF FREQUENCY DEPENDENCE OF A DAMPING SIGNAL ON THE QUALITY OF A SONAR PROBLEM SOLVING

Tran Tai Trong Scientific adviser: Geyster S.R. Belarusian State University of Informatics and Radioelectronics, Belarus

Abstract — The frequency dependence of the damping coefficient of hydroacoustic wave is considered. Analysis of influence of damping on the spectral and temporal structure of received signal is proposed.