# 线性提取幅度信息及其数据预处理 在水文仪器中的应用研究<sup>:</sup>

厦门大学 黄衍镇 粘宝卿

#### 摘要

当气象水文海洋仪器所观测的物理量和信号的幅度(强度)成某种关系时,线性提取 信号的幅度信息就成为至关重要的首要问题。本文介绍一种线性提取幅度信息及其数据 预处理的工作原理、电路结构和实验结果,可供参考。

## 一、引言

水文气象海洋仪器所观测的物理量,通常是由传感器把它转换成微弱的电信号,经放 大到足以传输和处理,最后记录或显示其测量值。其中有一类是被观测的物理量和其转 换的电信号强度(幅度)成某种比例关系。例如,大气中雾天能见度 V 和其采样体积中散 射光能的电信号 S 的关系为<sup>[1]</sup>

$$V = k/S$$

式中, k 为比例函数。又如, 当水中悬浮泥沙的浓度和粒径在某个范围内时, 采样体积 j 中稀疏悬沙反向散射声脉冲幅度包络 $e_j(t)$ 的时间平均值 $\langle e_j(t) \rangle$ 和其浓度  $M_j$  的平方根 成线性关系<sup>[2]</sup>。

 $\langle e_i \rangle = k' M_i^{\frac{1}{2}} \qquad \vec{\mathrm{g}} M_i = k < e_i >^2$ 

式中,k为比例函数。因此,为了测量 V 或M,的大小,即首先归结为线性提取信号的幅度信息,然后进行数据预处理(线性 A/D 变换),再送入微机分析、计算,最后输出其测量 值。

本文以观测水中悬沙含量的实验样机为例,着重讨论如何实现线性提取动态幅度信息(包络 e<sub>j</sub>)及其数据的预处理。文中给出了设计原理和电路结构(示于图 1),可供研制 有关仪器的同行参考。

## 二、问题的提出

当发射机经换能器向水中辐射一个载频 fs 为 1.5MHz 的矩形包络声脉冲后,水中悬

\* 省科学基金资助项目的研究内容。

- 6 -



?1994-2014 China Academic Journal Electronic Publishing House. All rights reserved. http://www.c

沙粒子反向散射、作用于接收换能器的信号 S(t)近似为随机振幅和相位的许多同频正弦 信号的迭加<sup>[2]</sup>。

$$S(t) = \sum_{i=1}^{m} a_i(t) \cos\left(\omega_s t + \varphi_i(t)\right)$$
(1)

随机且微弱的 S(t)经接收机放大、采样(见图 1),得到采样体积 j 的反向散射声脉冲的 电信号 $S_i(t)$ 为

$$S_{j}(t) = S_{P}(\tau) \cdot S(t) = e_{j}(t) \sum_{i=1}^{n} \cos[\omega_{s}t + \varphi_{i}(t)]$$
(2)

式中,  $S_P(\tau)$ 为脉宽为 $\tau$ 的矩形采样脉冲,  $S_j(t)$ 代表观测值  $M_j(t)$ 的一个子样本。由于 S(t)是随机的,  $S_j(t)$ 也是随机载频脉冲,  $e_j(t)$ 即是  $S_j(t)$ 的随机动态幅度包络。其中 t 在采样时间 $\tau$ 里,  $e_i(t) \neq 0$ ;其余时间,  $e_j(t) = 0$ 。因此可视作  $S_j(t)$ 是以随机动态包络  $e_j(t)$ 调制许多同频载频幅度的调幅脉冲。现在的任务是要从  $S_j(t)$ 中线性提取包络  $e_j(t)$ ,以获得观测值  $M_i(t)$ .

从动态调幅脉冲  $S_j(t)$ 分离出低频包络  $e_j(t)$ ,其实质是检波。检波器通常由非线性 元件和滤波器组成。常规的二极管检波器有电路简单的优点,但是检波效率低,即电压传 输系数小,而且非线性失真大。由于二极管伏安特性的非线性,如果用常规的二极管检波 器从  $S_j(t)$ 中提取  $e_j(t)$ ,就遇到了如下的问题:在观测值  $M_j(t)$ 可能变动的范围内,  $M_j$ (t)大、则  $S_j(t)$ 大;反之则小。当  $S_j(t)$ 较小(一般在 0.2V 以下)时,二极管检波器工作 在特性曲线的弯曲部分,检波器输出  $U_{02}$ 与输入  $S_j(t)$ 的振幅平方成正比,即平方律检 波;当  $S_j(t)$ 较大(大于 0.5V)时,二极管检波器又工作在特性曲线的直线性部分, $U_{02}$ 与  $S_j(t)$ 的振幅成线性关系,即直线性检波。因此,二极管检波器对动态调幅脉冲  $S_j(t)$ 而 言,不能在  $S_j(t)$ 可能变动的设计范围内从  $S_j(t)$ 中线性提取其包络  $e_j(t)$ ,因而不能在预 估的设计范围内获得正确的观测值  $M_i(t)$ 。

## 三、线性提取幅度信息

为了解决上述遇到的问题,采用示于图 1 的由运算放大器(LF353)和四阶网络( $L_1$ 、  $L_2$ 、 $C_2$ 、 $C_3$ )构成的抑制载波有源滤波器,实现从  $S_i(t)$ 中线性提取  $e_i(t)$ 。

运放(LF353)是一种具有高增益、差分输入、高输入阻抗、低输出阻抗的集成放大器。 理想运放的输出只依赖同相端与反相端输入电压之差,即输入有差别,输出就有变动,而 且传输特性的线性很好。在图1的反相型运放(LF353)电路中,二极管 D 替代了负反馈 支路的反馈电阻 R<sub>f</sub>。对于该反相型放大器而言,当 S<sub>j</sub>(t)的负半周被放大,输出 U<sub>01</sub>(t)为 正,因而 D 截止,其放大倍数 A<sub>U1</sub>为

$$|A_{U1}| = |-R_f/R_2| = |-R_{Dr}/R_2|$$
(3)

当  $S_i(t)$ 的正半周被放大,输出  $U_{01}$ 为负,因而 D 导通,其放大倍数  $A_{U2}$ 为

$$A_{U2} = |-R_f/R_2| = |-R_{DF}/R_2|$$
(4)

式中,  $R_{Dr}$ 、 $R_{DF}$ 分别为二极管D的反向和正向电阻。因为 $R_{Dr} \gg R_{DF}$ , 所以 $|A_{U1}| \gg |A_{U2}|$ , 亦即 $S_j(t)$ 的负半周载频获得足够的反相放大, 而正半周则放大很小。于是运放 - 8 - LF353 的①端输出  $U_{01}(t)$ 基本上是由  $S_j(t)$ 负半部放大后所得到的载频脉冲正半部,因而具有正向动态包络,而包络幅度被线性放大了 K 倍, K =  $|A_{U1}| \approx ZR_{Dr}/R_2$ 。这是不难由示波器上观测到的。

 $U_{01}(t)$ 加到四阶网络( $L_1$ 、 $L_2$ 、 $C_2$ 、 $C_3$ )的输入口,网络电压转移函数 H(s)为

$$H(s) = \frac{U_{02}(s)}{U_{01}(s)} = \frac{1}{L_1 L_2 C_2 C_3 S^4 + (L_1 C_2 + L_2 C_3 + L_1 C_3) S^2 + 1}$$
  
$$\triangleq \diamondsuit L_1 = L_2 = L, C_2 = C_3 = C \quad \forall$$

$$H(s) = 1/(L^2 C^2 S^4 + 3LCS^2 + 1)$$

当令 1/√LC = ω<sub>0</sub> 时

$$H(s) = \omega_0^4 / (S^4 + 3\omega_0^2 S^2 + \omega_0^4)$$
  
=  $\omega_0^4 / [(S - p_1)(S - p_2)(S - p_3)(S - p_4)]$ 

H(s)在 jω 轴上有 4 个单阶极点,由计算可得

 $p_1, p_2 = \pm j\omega_1 = \pm j\sqrt{0.38}\omega_0$   $p_3, p_4 = \pm j\omega_2 = \pm j\sqrt{2.62}\omega_0$ 网络的频率特性  $H(j\omega)$ 为

$$H(j\omega) = \frac{\omega_0^4}{(j\omega - P_1)(j\omega - P_2)(j\omega - P_3)(j\omega - P_4)}$$

当取  $L_1 = L_2 = L = 330 \mu H$ ,  $C_2 = C_3 = C = 300 \text{pF}$ 时,则

 $\omega_0 = 1/\sqrt{LC} = 3.178 \times 10^6 (rad/s), lg\omega_0 = 6.50$ 

$$lg\omega_1 = 6.29$$
  $lg\omega_2 = 6.71$   $lg\omega_s = 6.97$ 

因此绘出网络幅频特性波特图,并示于图2。

 $G = 20 lg | H(j\omega) | = 20 lg \omega_0^4 - 20 lg | (j\omega - p_1)(j\omega - p_2) | - 20 lg | (j\omega - p_3)(j\omega - p_4) |$ 

由图可知, 合成后的 波特图图形, 其低频渐近 线为 0dB 直线, 高频渐近 线是斜率为 - 40dB/10 倍 频(或 - 12dB/倍频程)的 直线, 二者相交于转折点 频率  $\omega_0 = 3.178 \times 10^6$ , 因 而表现为低通特性。

注意到载频 $\omega_s = 2\pi f_s = 9.425 \times 10^6$ ,它通 过该低通滤波网络时已 被衰减了大约20dB,亦即 网络抑制了载频 $\omega_s \ D\omega$ > $\omega_s$ 的频率成分(显然, 如果 LC 的取值更大些,



?1994-2014 China Academic Journal Electronic Publishing House. All rights reserved. http://www.c

使转折点频率  $\omega_0$  左移,则  $\omega_s$  的频率成分会被衰减得更甚),而  $\omega < \omega_0$  的频率成分几乎无 衰减地通过了网络,亦即  $U_{01}(t)$ 的低频包络  $Ke_j(t)$ 所含的频率成分都通过了。因此低通 滤波器的输出  $U_{02}(t)$ 能够线性提取  $S_i(t)$ 的幅度信息——包络 $e_i(t)$ ,即

$$U_{02}(t) = Ke_i(t) \tag{5}$$

式中,K是比例系数,且K≈R<sub>Dr</sub>/R<sub>2</sub>。

顺便指出,为了便于分析和绘图,上述假定了网络的 L、C 是理想元件,即无损网络。 实际上是有损耗的,特别是加上负载(R<sub>4</sub>//R<sub>5</sub>)后,所以,实际的波特图图形要向下平移。 幸好运放 LF353 对  $S_j(t)$ 的线性放大可补偿 LC 滤波网络对  $e_j(t)$ 的衰减。通过实验,调 节式(3)的比值  $R_D/R_2$ ,可得式(5)中的  $K \ge 1$ 。

#### 四、数据预处理

 $S_{j}(t)$ 是观测  $M_{j}(t)$ 的一个子样本。为了提供微机进行统计处理的原始数据,在  $U_{02}(t)$ 提取了代表  $S_{j}(t)$ 的幅度信息  $e_{j}(t)$ 后,就要对  $e_{j}(t)$ 进行数字化的数据预处理。 其过程包括:

(一)积分

由图 1 中的反相器 F008(1)和常规的反相积分器 F008(2)组成一个同相积分电路。 其优点是电路的输出只有积分项,不会产生不希望有的比例如项<sup>[3]</sup>;同时也满足由 Un2(t)的正向包络要得到正向积分电平 U 的要求,以便 A/D 变换。即

$$U = -\left(-\frac{1}{RC}\int_{0}^{t} U_{02}(t)dt\right) = \frac{1}{RC}\int_{0}^{t} Ke_{j}(t)dt$$
(6)

式中, r 仍是采样时间。重要的是恰当选择积分常数 RC, 使它满足在预估观测量  $M_j(t)$  可能变动的范围内对不同大小的  $e_j(t)$ 都能线性积分, 而不出现积分"平顶"。如果 RC 取 值过小, 积分速率快, 对较大的  $e_j(t)$ 积分, U 将出现"平顶"; 如果 RC 取值过大, 积分速率 慢, 对较小的  $e_j(t)$ 积分, U 的电平低, 将影响后续 A/D 变换的分辨率和精度。

(二)保持

对积分输出电平 U 进行 A/D 变换,必须在积分器和 A/D 变换器之间加上采样保持 电路,才能保证 A/D 变换的可靠性和准确性。为此,图1 中采用了 LF398 采样保持专用 集成块,其逻辑控制端⑧仍由前述的采样脉冲列 Sp( $\tau$ )控制。当 Sp 为"1"时,使 LF398 处 于采样状态(时间为  $\tau$  微秒);当 Sp 为"0"时,使 LF398 处于保持状态,这就为 A/D 变换器 提供了足够的变换时间。顺便指出,图1 中对 S(t)的采样时间  $\tau_x$ 对  $e_j(t)$ 的积分时间  $\tau$ 和这里的采样状态  $\tau$  都是来自同一采样脉冲列 Sp 的脉宽为 $\tau$  的同一脉冲。时间上的同 步和一致是实现线性数据预处理的重要因素。

(三)A/D 变换

图 1 的 A/D 变换是通过 LM331 的 V/F 变换来实现的。LM331 单片集成块具有线 性度好(≤0.01%)、温度稳定性高(≤±50*ppm/℃*)和宽的 V/F 变换范围(可达 1~ 100KHz/0~10V),因而具有很高的变换分辨率δ(可达 0.1*mV*/1Hz)。电路调试时,要注 意"调零"和"比例调整"两个环节。当 LM331 的输入端⑦接零电位时,仔细调节电位器 - 10 -  $W_1$ ,接于输出端③的频率计读数应为 0,"调零"完毕。当端⑦接 1.5V 时,调节转换增益 电位器  $W_2$ ,端③的频率显示应为 1.500KHz,"比例调整"完毕。于是 LM331 就工作于线 性 V/F 转换状态,在输出端③可获得对应于  $e_j(t)$ 的频率读数  $N_j$ ,它就是  $e_j(t)$ 的原始数 据。

综上所述,图1是由几个功能不同的线性单元串接而成的线性系统,实现了从模拟量 S<sub>j</sub>(t)提取包络 e<sub>j</sub>(t)再转换为数字量 N<sub>j</sub>,为后续微机数据处理提供转换线性好的原始数 据。因篇幅所限,本文尚未涉及微机处理及标定的问题。

## 五、实验结果

1. 在图 1 的抑制载波有源滤波器的输入端和输出端,同时拍下  $S_j(t)$ 和  $U_{02}(t)$ 的波形,分别如图 3(a)和 3(b)所示。比较二者可知,  $U_{02}(t)$ 再现了  $S_j(t)$ 的包络  $e_j(t)$ ,说明



图 3 线性提取包络的波形 (a)采样信号 *S<sub>i</sub>*(*t*) (*b*)*S<sub>i</sub>*(*t*)的包络 *e<sub>i</sub>*(*t*)



图4 M;和其读数(X)的关系曲线

实现了线性提取包络一幅度信息。

2. 配制不同浓度 *M<sub>j</sub>* 的粉沙悬浮液,由其反向散射得到不同的 *S<sub>j</sub>*(*t*), A/D 变换 (LM331)后输出的读数为不同的〈X〉,并由微机绘图,示于图 4。*M<sub>j</sub>* 和〈X〉的关系(尚未 标定)基本上是一条直线。说明图 1 中线性提取包络后的数据预处理也具有良好的线性。

因此,本文所讨论的方法和电路,已应用于遥测水中悬沙含量的实验样机中,并取得 满意的结果。可供研制观测仪器的同行在解决同类问题时作为参考。

笔者感谢蒋志迪同学在毕业设计时对本文电路所做的许多工作。

(下转55页)

#### 5. 总结

现在已经表明可以用遥感技术(人眼安全激光雷达)与传统的能见度传感器(透射表) 相比较,激光雷达的原理包括可确定高达 91.44m 的能见度的高度关系。用这项新技术 可在大气的各种条件下进行测量:

·均质雾。

·地面雾。

·上升雾或低层云。

本装置还能额外完成如下工作:

(1)低能见度条件下的斜视距测量;

(2)倾科和垂直的云高测量;

(3)代替透射表测跑道视距。

SVR 传感器安装在汉堡机场。

刘文芝译自 《Journal of Atmospheric and Oceanic Technology》

考文献

[1] 孙慧洁:"雾天前向散射仪接收信号与能见度关系的确定",《气象水文海洋仪器》1994 年第4期

[2] A·E·Hay: "on the remote acoustic detection of suspended sediment at long wavelenthes" J.G.R. 88(C12-15), pp. 7525(83)

[3] 周联陞译: "Improved non-inverting integrator", (Electronic Engineering), July 1986

- 55 -

?1994-2014 China Academic Journal Electronic Publishing House. All rights reserved. http://www.c