式中, K<sub>s</sub> =  $(f_u/B)(\xi/1+\xi^2)^2$ ,  $\xi^2 = 2J_1^2(\beta/2)$ , J<sub>1</sub> = 第一阶贝塞尔函数, B = 调制 深度 (0.8), Q<sub>1P</sub> =  $nP_r/hvf_a$ , P<sub>r</sub> = 用相同定标的探测器测量接收到的光功率, 但在直接检测 时 加了电阻偏置电路, hv = 光子能量(0.12电子代特), f<sub>a</sub> = 电子探测器前的噪声带宽,  $\gamma =$ 检测器表面上视场重叠(0  $\leq \gamma \leq 1$ ), B = 分 析带宽。

这与具有多普勒频移的零差系统导出的方 程相同。

在本实验中,f<sub>a</sub>=20兆赫,f<sub>m</sub>=15千赫, B=1赫,Y在0.2到0.4之间变化。用这些参数 绘出的曲线示于图3。实验点对应在不同的时 间,用不同的光学调准作的测量,典型的Y值 为0.3。如同包络检测特性一样,从这条曲线 上可以辨别出两个区域:信噪比  $\sim$  P,和信噪 比 $\sim$  P,<sup>2</sup>。实验点沿着曲线上升,直到信噪比为 80分贝处,在此,趋近于稳定到一个平稳阶 段,给出了测量系统的动态范围(约85分贝)。



测量点与理论之间吻合很好,足以允许可靠地预言以这种检测方式为基础的测距仪的设计。同时也证明,在这种检测系统中,只要光学检测器有足够的带宽,在外差作用后,这种中频 漂移是不重要的。

	*		考	上で	r 献(	(略)				
		译自	App	1. Op	t., 1 于;	983 允平	Vol.22 王新莉	, №1, 译	P.13~ 叶茂	15. 校
<b>₽₽</b> ₽?₽₽ <b>\$\$\$</b> \$\$\$\$ <b>\$</b> \$\$\$\$\$\$ <b>\$</b> \$\$\$\$\$\$\$		, sources		می کری او ان کری کر ان کری او ان کری	84°84.iqqi	• •	(*\\$*\#~\$*\ <b>\$~\$~\$</b> \$\$\$\$\$	<i>,,,,,,</i> ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	904,9 <i>95-94</i> 09,	یرون بر تیری ایرونی ایرون ایرون بر تیری ایرون
	AT AN									•
滂	<b>发</b> 光	测	量	发	动	枧	效	率		

英国 Peteborough 消息——当发动机汽缸运转时, 其内部会发生些什么呢? Perkins Engines 公司的研究人员发现, 用激光多普勒风速计可以在不影响发动机工作的情况下, 精 确地测量汽缸或其管道内空气、燃气和燃料微滴的运动。他们用一个体积大约为0.01毫米<sup>3</sup> 的探针测量各种流体的运动, 使光学系统扫描, 给出汽缸特性的完整图象。该系统的微型电 子计算机能够不停运地对发动机循环系统的任一部分进行测量, 一直可测到旋萼十瓢分的曲 柄角度。英国原子能科学研究中心曾把这种风速和风向测定系统当作该机构内燃机研究计划 的一部分进行过研究。

> 译自 E.O.S.D.1983 (Sept.), P.18. 一叶 译 松明 棱

> > . . . .

• 47 •