文章编号: 0258-7025(2009)04-0814-05

气泡激光散射信号处理方法

苏丽萍¹ 赵卫疆² 任德明² 曲彦臣² 胡孝勇² (¹哈尔滨工程大学理学院,黑龙江哈尔滨 150001 (²哈尔滨工业大学可调谐(气体)激光技术国家级重点实验室,黑龙江哈尔滨 150080)

摘要 提出了阈值检测、降噪处理和功率谱估计三种分析和处理水中气泡激光散射信号的方法。利用这三种方法 分别对不同散射角时的测量信号进行了处理,得到了水中气泡激光散射强度随散射角的分布特性,并将实验结果 与米氏(Mie)理论结果及水的散射强度进行了对比,比较和分析了三种方法的优劣。阈值检测法和降噪处理法分 别以平均值和绝对偏差为中心来估计气泡散射强度,它们不能隔离直流分量。功率谱估计法处理得到的气泡角散 射特性与 Mie 理论结果一致,能够区别开气泡散射和水的散射,两者相差近1个数量级。实验结果表明功率谱估 计法是最合理的处理气泡激光散射信号的方法。

关键词 海洋光学; 气泡散射; 功率谱估计; 阈值检测; 降噪 中图分类号 TN959.1⁺7 **文献标识码** A **doi:** 10.3788/CJL20093604.0814

Processing Methods for Laser Scattering Signals of Bubbles

Su Liping¹ Zhao Weijiang² Ren Deming² Qu Yanchen² Hu Xiaoyong² ¹ College of Science, Harbin Engineering University, Harbin, Heilongjiang 150001, China ² State Key Laboratory of Tunable Laser Technology, Harbin Institute of Technology, Harbin, Heilongjiang 150080, China

Abstract Three methods for analyzing and processing the laser scattering signal of bubbles in water, the threshold detection, noise elimination processing and power spectral estimation, are put forward. Using the above three methods, the measured signals for different scattering angles are processed respectively and the angular distribution of light intensity scattered by bubbles in water is obtained. Compared with Mie result and water scattering intensity, advantages of three methods are analyzed. The average value and the absolute deviation respectively are centered in the threshold detection and noise elimination method to estimate the bubble scattering intensity, and the DC component could not be isolated by them. The angular scattering property of bubbles obtained using the power spectral estimation agrees with the result based on Mie theory. Bubble and water scattering could be distinguished based on this method, and the difference of them would be nearly one order of magnitude. Experimental results show that the power spectral estimation is the most reasonable method for processing the laser scattering signal of bubbles. **Key words** ocean optics; bubble scattering; power spectral estimation; threshold detection; noise elimination

1 引 言

最近几年,光尾流自导鱼雷引起了人们的广泛 关注,其基本原理是利用目标尾流气泡与非尾流海 水的激光散射特性的差异来识别尾流,并据以判断 目标尾流的相对位置。气泡的光散射对水下目标的 探测以及遥感技术的应用具有重要作用,确定水中 气泡群的散射光强度随散射角的分布是研究水下目 标探测、水中光场分布的基础。理论上,几何光 学^[1]、物理光学^[2]、米氏(Mie)理论^[3,4]以及蒙特卡 罗模拟^[5,6]等方法已经用来研究气泡的光散射特 性。实验上,具有代表性的是 X. Zhang 等^[7]进行 的对自然水域内气泡群在散射角 10°~170°范围内 体散射函数的测量。国内已经有人先后开展了这方 面的工作^[8~10],但他们的研究主要集中在前向小角

收稿日期: 2008-04-30; 收到修改稿日期: 2008-07-15

作者简介:苏丽萍(1975-),女,黑龙江人,讲师,博士,主要从事蓝绿激光技术及水下目标探测研究。

E-mail:laserslp@sohu.com

度(小于 1.5°)散射^[8]和对 180°后向散射方面^[9,10], 均没有涉及气泡对激光角散射特性的系统测量,这 严重影响了对尾流自导鱼雷探测目标的研究和认 识。赵卫疆等^[11]在实验室内利用自制的螺旋桨及 其驱动系统产生了模拟的尾流,实验研究了模拟尾 流内气泡群的角散射特性。

气泡光散射信号十分微弱,特别是后向,而且是随机的^[12]。在气泡光散射的实验研究中,不仅要测量到微弱的信号,而且还要对测量到的信号进行有效的处理,以便得到定量的统计结果。有人利用短时Fourier变换^[13]、滤波器^[14]以及离散傅里叶变换^[14]等方法对气泡光散射信号的处理进行了尝试。我们在实验中提出了处理气泡激光散射信号的三种方法,并分别应用在角散射特性和尾流轮廓的半实物仿真研究中^[15,16],取得了良好的效果。本文重点阐述气泡激光散射信号的三种处理方法,分析

了它们的优缺点,并与 Mie 计算结果进行比较。

2 实 验

利用收发分置方法测量气泡群光散射强度随散 射角分布特性的实验装置如图 1 所示。探测目标是 在实验室条件下利用自制的直径 46 mm 的两叶螺 旋桨^[11]及其驱动系统生成的模拟尾流,尾流内含有 大量气泡。螺旋桨位于 P 点,水流方向沿水箱长度 方向(图 1 中箭头所示),实验中实际的探测点为 O 点。散射角度的改变是通过发射系统不动而旋转接 收系统来实现的。实验分为四个部分:当发射系统 在实方框所示的位置 1 时,聚焦透镜分别沿着两个 半径为 r₁ 的四分之一圆弧移动完成 5°~45°和 135° ~175°内的散射测量;然后将发射系统移到虚线框 所示的位置 2,聚焦透镜仍然沿着这两个四分之一 圆弧移动完成 45°~90°和 90°~135°内的散射测量。



图 1 利用收发分置的光学结构测量尾流气泡群在散射角 5°~175°内散射强度的装置(俯视)

Fig. 1 Experimental setup for the measuring wake bubble scattering intensity

from 5° to 175° using the bistatic optical geometry (Top view)

Nd:YAG 倍频激光器输出 50 mW 连续单纵 模线偏振光,准直扩束镜将激光束宽度扩大到 5 mm,经分光镜变为两束,反射光进入参考探测器, 用以监控激光功率的变化,透射光则照射到水中的 气泡上。在θ散射方向上,距离探测点 r₁ 的位置上 放置一双凸透镜,将θ方向上的散射光聚焦到光纤 探头上,然后经单色仪滤波和光电倍增管探测转换 为电信号,由采集卡采集,最后送入计算机进行存储 和数据处理。光纤探头前的小孔光阑孔径大约为 0.5 mm,起到了空间滤波的作用。详细的测量研究 见文献[11]。

图 2 为散射角 155°时的测量信号 x(n),n=0, 1,2,…,N-1,N 为采样点数。具有随机性的脉冲为 气泡散射信号,除此之外,测量信号中还包括直流分 压,50 Hz 工频及其谐波以及高频噪声等^[12],它们 严重地影响了气泡散射信号的分析和处理。所以, 首要的任务是将气泡散射脉冲从直流偏压,50 Hz 工频和高频噪声中提取出来,然后用随机信号的统 计量来表征气泡散射强度,从而可以得到气泡散射强 度随散射角的分布曲线。本文提出了三种处理气泡 散射信号的方法,即阈值检测法、降噪处理法和功率 谱估计法,并对它们的处理结果进行了分析和对比。

3 气泡激光散射信号的处理方法

3.1 阈值检测法

阈值检测法是在时域内进行的。从图 2 来看, 气泡散射强度等于气泡散射脉冲对时间的积分。所 以,气泡散射脉冲的提取可分两步进行:首先将每两 个相邻脉冲间的直流偏压剪辑掉,然后再将脉冲中 包含的直流偏压去掉。很显然,应该存在一个门限,



图 2 散射角 155°时测量信号的局部放大 Fig. 2 Partial enlarged detail of the measured signal at the scattering angle of 155°

即阈值,来衡量气泡散射信号的有无。考虑到测量 信号均为负,小于此门限的为气泡散射信号,大于此 门限的为非信号(即直流偏压),将此部分剪辑掉,将 剩余部分连接起来,对时间积分取平均,平均值与门 限之差为相应散射角时的散射功率。不同的散射角 存在不同的门限,门限的选取至关重要,决定了气泡 散射信号的采样点数和统计特征。对于一个特定的 散射角,将没有气泡时测到的水散射信号的均值与 标准偏差之差作为门限。设门限为 A,则气泡散射 信号可表示为

$$y(k) = x(n), \ x(n) < A,$$

$$= 0, 1, 2, \cdots, K - 1,$$
 (1)

其中 K 为气泡散射信号的采样点数。θ 散射角时的 散射功率为

$$P_{s}(\theta) = \left[\sum_{k} y(k) / K\right] - A_{\circ}$$
⁽²⁾

3.2 降噪处理法

k

阈值检测法利用门限衡量信号的有无,若门限 选择过高,将损失一些有用信息,若门限选择过低, 将增加无用信息的比例。阈值检测法还导致了新序 列 y(k)中高斯白噪声的平均值不再为0。这些都给 气泡散射强度的估计带来了误差。所以,在降噪处 理法中,首先消除高频噪声的影响。降噪处理法也 是在时域内进行的。利用数字式移动平均算法对测 量信号 x(n)进行降噪处理,改善它的信噪比

$$y(k) = \begin{cases} x(k) & k < T \\ \frac{1}{T} \sum_{i=1}^{T} x(k-i) & k \ge T \end{cases}$$
(3)

从而得到一个新的序列 y(k), T 是移动因子^[16,17]。 设 μ_y 为 y(k)的平均值,则 θ 散射角时的散射功率 为

$$P_{s}(\theta) = \frac{\sum_{n} \left[\mid x(n) - \mu_{y} \mid \right]}{2N} \,. \tag{4}$$

3.3 功率谱估计法

鉴于信号频域分析具有独到的优越性,将气泡 散射信号当作平稳随机过程,对信号进行功率谱估 计,这是一个统计平均的频谱特性。用给定的一组 样本数据估计一个平稳随机信号的功率谱密度称为 功率谱估计。功率谱估计能够给出被分析对象的功 率随频率的分布情况,提取信号中的有用信息。稳 定随机信号 *x*(*n*)的功率谱是其自相关函数 *R*_{xx}的傅 里叶变换,即

$$S_{xx}(f) = \sum_{-\infty}^{+\infty} R_{xx}(m) e^{-2\pi j f m/f_s}, \qquad (5)$$

其中 $R_{xx}(m) = \lim_{N \to \infty} \frac{1}{N} \sum_{0}^{N-1} x(n) x(n+m), f_s$ 为采样 频率。

功率谱密度定义为

$$P_{xx}(f) = S_{xx}(f)/f_{so}$$
(6)

然后对气泡散射脉冲所覆盖的频率范围积分得到 θ 散射角时的散射功率为

$$P_{s}(\theta) = \int_{f_{1}}^{f_{2}} P_{xx}(f), \qquad (7)$$

其中, f₁和 f₂分别为气泡散射脉冲所覆盖的频率 范围的下限和上限^[11]。

4 结果分析

图 3~5 分别为阈值检测法、降噪处理法和功率 谱估计法的处理结果,图中三条曲线分别为 Mie 理 论结果、气泡散射强度和没有气泡时水的散射强度 (是指螺旋桨不旋转时水散射信号的平均值)。

与 Mie 计算结果^[16]相比,阈值检测法的偏差最 大,而功率谱估计法的偏差最小。将散射信号当作 平稳随机过程来处理,即意味着统计量不随时间变 化。阈值检测法是以平均值来估计气泡散射强度 的,在利用门限选择有用信息时,将低于门限值的大





Fig. 3 Angular scattering property of bubbles obtained by using the threshold detection





Fig. 4 Angular scattering property of bubbles obtained by using the noise elimination method





量小信号剪辑掉,在实验中发现真正能体现每一个 角度散射特征的恰恰是这些被割舍掉的小信号。从 图 3 中可以发现,前向小角度的偏差要小于后向小 角度的偏差,这是由于前向小角度的散射较强,决定 气泡散射特性的脉冲大部分都高于门限,而后向小 角度的信号相对来说特别弱,决定气泡散射特性的 脉冲大部分低于门限,因此,大部分有用信息都被割 舍掉了。虽然水散射强度低于气泡散射的测量值, 但却高于气泡散射的理论计算值,这是不可能的。 所以,以平均值为核心的阈值检测法不能真实地反 映出气泡和水的散射特性。

降噪处理法是以绝对偏差为中心来估计气泡散 射强度的,移动因子 T 是一个重要的量,决定了降 噪之后波形的光滑程度和计算速度。当 T 取不同 值时对图 2 所示的散射角 155°时测量信号分别进行 处理^[16],结果发现 T 越大,波形就越光滑,气泡散射 脉冲的幅值就越小,同时脉冲被展宽,脉冲与时间轴 围成的面积不变。移动平均算法的滤波效果也与 T 有关,T 越大,滤波效果越明显。当 T=500 时,该 算法才能对高于 4000 Hz 的频率部分起到一定的滤 波作用,此时信号的时域特征受到了严重影响。要 想保持良好的时域特性,应该令 T 很小,大约 10 左 右,而这时频域滤波效果又很差。移动平均算法的 致命缺陷是不能隔离直流分量。

虽然降噪处理法存在着上述不足,但与阈值检测法相比,处理结果仍然有了一定的改善,尤其是后向散射。从图 4(T=50)可以看出水的散射和气泡群的散射强度十分接近,降噪处理法不能将气泡和水的散射区别开来。

阈值检测和降噪处理方法估计的都是信号的一 阶矩,并且都是在时域内完成的,两种方法处理得到 的气泡角散射特性在曲线发展趋势和数值上均与 Mie 理论计算结果不符,也不能将气泡散射和水的 散射区别开。而功率谱估计法则是以信号的二阶 矩——自相关函数为基础进行的,从图 5 中可以看 出利用功率谱估计法处理得到的气泡散射随散射角 的分布特性与 Mie 理论计算结果吻合得很好,能够 反映出散射强度随散射角的变化规律,数值上与 Mie 理论结果处于相同数量级上,并以其为中心上 下波动。没有气泡时水散射强度低于气泡散射的理 论值和测量值接近 1 个数量级,可见,利用功率谱估 计对信号的频域分析可以将气泡散射和水散射区 别开。

5 结 论

提出了气泡激光散射信号的两种时域处理方法:阈值检测和降噪处理法,以及一种频域处理方法:功率谱估计法。基于频域的功率谱估计能够很好地将气泡激光散射信号从各种噪声中提取出来,利用功率谱估计法处理得到的气泡激光散射强度随散射角的分布特性与 Mie 理论结果吻合得很好,同时能区分开气泡和水的光散射。实验研究表明功率谱估计是最合理的气泡激光散射信号的处理方法。结果进一步表明利用激光可以探测到水中气泡的存在,从而实现用激光探测鱼群或舰船等水下目标。

参考文献

- 1 G. E. Davis. Scattering of light by an air bubble in water[J]. J. Opt. Soc. Am., 1955, 45(7): 572~581
- 2 P. L. Marston. Critical angle scattering by a bubble: physicaloptics approximation and observations [J]. J. Opt. Soc. Am., 1979, 69(9): 1205~1211
- 3 D. Stramski. Gas microbubbles: an assessment of their significance to light scattering in quiescent seas [C]. SPIE, 1994, 2258:704~710
- 4 X. Zhang, M. R. Lewis, B. D. Jonhnson. Influence of bubbles on scattering of light in the ocean [J]. Appl. Opt., 1998, 37 (27): 6525~6536

光

- 5 A. A. Kokhanovsky. Optical properties of bubbles[J]. J. Opt.
 A. Pure Appl. Opt., 2003, 5: 47~52
- 6 M. Xia, K. Yang, X. Zhang *et al.*. Monte Carlo simulation of backscattering signal from bubbles under water[J]. J. Opt. A: Pure Appl. Opt., 2006, 8: 350~354
- 7 X. Zhang, M. Lewis. The volume scattering function of natural bubble populations[J]. *Limnol. Oceanogr.*, 2002, 47(5): 1273 ~1282
- 8 Zhang Jiansheng. The development and measurement of ship wake optical specialty[D]. Xi'an: Xi'an Institute of Optics and Precision Mechanics, Chinese Academy of Sciences, 2001: 140~ 158

张建生. 尾流的光学特性研究与测量[D]. 西安:中国科学院西 安光学精密机械研究所, 2001:140~158

9 Wang Jiang'an, Jiang Xingzhou, Ma Zhiguo et al.. Study on back light-scattering property of bubbles in ship wake[J]. Laser Technology, 2005, 29: 205~206 王江安,蒋兴舟,马治国 等. 舰船尾流气泡后向光散射特性研究

主社女,将六方,与冶固等. 脱船尾弧飞泡后间无散别得性研究 [J]. 激光技术,2005,29:205~206

10 Li Zengrou, Liu Jifang, Deng Zhongfang. Study of attenuation characteristic of ship wake's backward scattered light based on the detection of optical power[J]. Acta Photonica Sinica, 2006, 35: 1417~1420

李增荣,刘继芳,邓仲芳.尾流后向散射光功率衰减特性研究 [J].光子学报,2006,35:1417~1420

11 Zhao Weijiang, Su Liping, Ren Deming et al.. Measurement on the angular scattering properties of wake bubbles[J]. Chinese J. Lasers, 2008,35(5):744~747 赵卫疆,苏丽萍,任德明等. 尾流气泡激光散射的测量[J]. 中国 激光, 2008,35(5):744~747

- 12 Su Liping, Zhao Weijiang, Ren Deming *et al.*. The backscattering property experiment research of wake bubbles [C]. SPIE, 2007, 6595: 659524
- 13 Ji Yanjun, He Junhua, Zheng Li et al.. Analyzing signal applying time-dependent Fourier transform[J]. Acta Photonica Sinica, 2004, 33(12): 1533~1536
 纪延俊,何俊华,郑 黎等.应用短时 Fourier 变换对尾流光学 信号分析[J]. 光子学报, 2004, 33(12): 1533~1536
- 14 Zhang Jiangsheng, He Junhua, Ji Bangjie et al.. Managing of wake optical signal[J]. Acta Photonica Sinica, 2005, 34(8): 1274~1277

张建生,何俊华,冀邦杰等.尾流光学信号的处理方法[J].光 子学报,2005,**34**(8):1274~1277

- 15 Liping Su, Weijiang Zhao, Xiaoyong Hu et al.. Experimental investigation on wake profile detection by laser[J]. Chin. Opt. Lett., 2007, 5(10):609~612
- 16 Su Liping. Investigation on laser scattering property and profile simulation of wake[D]. Herbin: Harbin Institute of Technology, 2007:59~113

苏丽萍.舰船尾流的激光散射特性和轮廓的半实物仿真研究 [D].哈尔滨:哈尔滨工业大学,2007:59~113

17 Gao Jinzhan. Weak Signal Detection [M]. Beijing: Tsinghua University Press, 2004.134~136 京巫上 第四位長時期 [M] 北京 連体十倍単版社 2004.124

高晋占. 微弱信号检测[M]. 北京:清华大学出版社, 2004.134~136