# 基于混沌激光干涉的分布式光纤声音传感

王宇1, 靳宝全1,2,张建国1,王东1,张明江1,王安帮1,王云才1,2\*

<sup>1</sup>太原理工大学新型传感器与智能控制教育部重点实验室,山西太原 030024; <sup>2</sup>煤与煤层气共采国家重点实验室,山西 晋城 048000

摘要 提出了一种基于混沌激光干涉的分布式光纤声音传感系统,利用外腔反馈式半导体混沌激光作为传感光源,借助非等长的马赫-曾德尔双臂引入干涉光程差,通过直线型 Sagnac 结构克服了环形干涉系统的互易效应,利用频谱的零频点实现了声音信号的分布式定位。实验结果表明,该系统可实时提取1 kHz 的单音信号及 200~ 900 Hz 频率范围内的语音信号。与传统的宽带放大自发辐射激光相比,基于混沌激光干涉的传感系统具有更好的 声音频响曲线、更高的检测灵敏度以及均匀的平面指向性,并在 12 km 长的单模光纤上实现了宽谱声音定位,为分 布式光纤声音传感系统提供了一种新的灵敏度提升方案。

关键词 传感器;光纤光学;混沌激光;光纤传感;声音检测;激光干涉 中图分类号 TN247 **文献标识码** A

doi: 10.3788/AOS201838.0328016

# Distributed Optical Fiber Acoustic Sensing Based on Chaotic Laser Interference

Wang Yu<sup>1</sup>, Jin Baoquan<sup>1,2</sup>, Zhang Jianguo<sup>1</sup>, Wang Dong<sup>1</sup>,

Zhang Mingjiang<sup>1</sup>, Wang Anbang<sup>1</sup>, Wang Yuncai<sup>1,2</sup>

<sup>1</sup> Key Laboratory of Advanced Transducers and Intelligent Control System of Ministry of Education,

Taiyuan University of Technology, Taiyuan, Shanxi 030024, China;

<sup>2</sup> State Key Laboratory of Coal and CBM Co-mining, Jincheng, Shanxi 048000, China

**Abstract** A distributed optical fiber acoustic sensing system based on chaotic laser interference is proposed, which uses the external cavity feedback semiconductor chaotic laser as the sensing light source, and the non-equal length of Mach-Zehnder arms for the introduction of the interference optical path difference. The reciprocal effect of the annular interference system is overcome by the linear Sagnac structure. The spectral null-frequency point is applied to realize the distributed location of sound signals. The experimental results show that, this system can real-time extract the single-tone signal with a frequency of 1 kHz and the voice signal in the frequency range of 200-900 Hz. Compared with the traditional broadband amplified spontaneous emission laser, this acoustic sensing system based on chaotic laser interference has a better sound frequency response curve, a higher detection sensitivity and a uniform plane directivity. Moreover, a broad-spectrum sound positioning in a 12 km single-mode fiber is achieved, which provides a new sensitivity enhancement solution for the distributed optical fiber acoustic sensing system. Key words sensors; fiber optics; chaotic laser; optical fiber sensing; sound detection; laser interference **OCIS codes** 280.4788; 060.2370; 290.5900; 040.2840

1 引 言

光纤传感系统具有体积小、质量轻、耐环境腐 蚀、抗电磁干扰的优点,作为其重要应用之一的光纤 声音传感在水声通信、语音监听、生化检测、交通监 控等领域取得了一定进展<sup>[1-4]</sup>。基于激光干涉原理 的光纤声音传感技术因其结构简单、成本低廉、可分 布测量等优点成为当前研究的热点之一。该技术利

收稿日期: 2017-11-01; 收到修改稿日期: 2017-12-24

**基金项目**:国家自然科学基金(51504161)、山西省重点研发计划社会发展项目(201703D321037)、山西省煤层气联合研究 基金(2015012005,2016012011)、山西省应用基础研究项目(201701D221115)、山西省回国留学人员科研资助项目(2016-035)

作者简介: 王宇(1986—),男,博士,副教授,主要从事光纤传感方面的研究。E-mail: wangyu@tyut.edu.cn

\* 通信联系人。E-mail: wangyc@tyut.edu.cn

用迈克耳孙干涉法、法布里-珀罗干涉法<sup>[5]</sup>、Sagnac 干涉法[6]等原理,通过声压改变探测光程及干涉条 纹,借助相位解调技术实现声音信号提取。微弱声 音信号提取最关键的环节是提升传感系统的灵敏 度,国内外研究人员为此开展了一系列研究。吴东 方等[7]以镀铝振膜作为拾音探头,与光纤耦合器构 成动态马赫-曾德尔(M-Z)干涉光路来提取频率为 1 kHz的声音信号。Sun 等<sup>[8]</sup>提出了一种高灵敏度 的单模-多模-单模光纤拾音探头结构,可以检测到 频率在 20 kHz 以内的声音信号。Wu 等<sup>[9]</sup>将氧化 石墨烯膜作为敏感材料用于法布里-珀罗结构的拾 音探头上,在100~2×104 Hz之间获得了平缓的声 音感知响应曲线。Huang 等<sup>[10]</sup>针对输气管线气体 泄漏时发出的宽带声信号,借助相位产生载波技术 实现了相位信号解调与分布式定位。Wang 等<sup>[11]</sup>提 出了一种改进型的二次傅里叶解调算法以提高声音 信号的分布式定位精度。Ye 等<sup>[12]</sup>采用倒谱方法进 行时延估计,可实现信号的分布式多点定位。

针对光纤拾音探头的提升方案具有灵敏度高、 频响特性好等优点,但其与传统的声学传感器类似, 均为点式检测,测量距离相对较短,且存在不易利用 光缆或光纤结构进行推广的问题。分布式光纤传感 技术具有多点检测、测量距离长等优点,但灵敏度相 对较低的缺陷限制了其工程应用。

具有宽频谱、类噪声、无周期特性的混沌激光近 年来已在保密通信、随机数产生、波分复用无源光网 络(WDM-PON)等领域得到了应用<sup>[13-16]</sup>。混沌系 统对初始状态敏感,研究人员尝试将其与光纤传感 技术结合来提升检测性能,并取得了重要进展。 Mimuro等<sup>[17]</sup>借助混沌光纤环形腔中周期性混沌同 步技术,实现了对外界环境温度的感知。Jáuregui 等<sup>[18-19]</sup>分析了混沌光纤环形腔中混沌吸引子的数学 模型对外界参数的依赖性,得到该结构可以用于应 变、光纤折射率及衰减等多参数传感的结论。单超 等<sup>[20-21]</sup>利用偏振混沌光纤环形激光器,将传感光纤 作为混沌光源的一部分,利用相邻两帧混沌波形的 互相关运算检测外界入侵的扰动。上述研究表明, 混沌激光在提升光纤传感检测的性能方面具有广阔 的应用前景。

本研究提出了一种基于混沌激光干涉的分布式 光纤声音传感系统,利用非等臂长的 M-Z 结构引入 双路混沌激光的干涉光程差,通过直线型 Sagnac 结 构克服了传统环形干涉系统的互易效应,实验研究 了该系统的灵敏度和频响范围的提升效果,并对系 统的声音指向性能和定位性能进行了分析,研究结 论为分布式光纤声音传感系统提供了一种新的灵敏 度提升方案。

# 2 传感系统与原理

#### 2.1 混沌激光干涉系统

图 1 所示为用于声音传感实验的混沌激光干涉 系统,主要包括混沌光纤激光器与声音传感系统,图 中虚线框内为混沌激光源的结构图。分布式反馈 (DFB)激光器生成中心波长为 1549.27 nm 的连续 混沌激光,随后用偏振控制器(PC)调整激光的偏振 态,再用 50:50 的光纤耦合器(FC)将光束一分为 二,一束光作为激光器的输出注入到传感系统,另一 束光用于实现激光器内的光反馈。可变光衰减器 (VOA)可以通过光纤反射镜(M)调整反射后的反 馈光强度,最后利用光隔离器(OI)避免后向散射光 进入到激光发射器中,从而增加激光光源输出的稳 定性。

混沌激光经 3×3 耦合器注入非等臂长的 M-Z 结构中,其中一条臂由 4 km 长的延迟光纤组成,另 一条臂由光纤跳线组成,从而造成两路激光的干涉 光程差。探测光经 2×1 耦合器进入传感光纤中,最 后通过 1×2 耦合器返回到 3×3 耦合器,形成直线 型 Sagnac 结构,克服了传统环形干涉系统的互易效



图 1 声音传感实验装置 Fig. 1 Experimental setup of acoustic sensing

应。当传感光纤的某一部分受到外界声波信号的影响时,光纤中传输光的相位将会被调制,从而携带外界声音信号的有效信息进入信号解调系统中。光电探测器会检测到光相位的变化,并由数据采集卡(DAQ)转换为数字信号,最终由上位机系统实现待测声音的提取与存储。

通过调节 VOA 改变反射后的反馈光强度,使 激光系统的状态依次发生周期、倍周期、混沌的状态 变化<sup>[22]</sup>。利用时滞系统表征混沌激光电场:

$$\dot{E}(t) = -\alpha E_0(t - \tau_0), \qquad (1)$$

式中 $\alpha$ 为 VOA 的衰减系数, $E_0$ 为 DFB 激光器输出 的激光电场,t为时间, $\tau_0$ 为激光在反射过程中引入 的随机时延。通过改变衰减系数和时延均可使系统 进入混沌态,系统呈现类噪声的波形分布。

混沌激光注入  $3 \times 3$  耦合器后经过两条可干涉 光路,并最终在  $3 \times 3$  耦合器处产生干涉。所经过 的光程包括混沌激光输出端的引导光纤光程(A)、  $3 \times 3$  耦合器输入端的引导光纤光程(B)、光纤跳 线光程(C)、延迟光纤光程(D)、首端传输光纤光 程( $L_1$ )、拾音探头光纤光程(P)、末端传输光纤光 程( $L_2$ )、反射光纤光程( $L_e$ )。具体路径包括混沌激 光路径 1(A-B-D- $L_1$ -P- $L_2$ - $L_e$ - $L_2$ -P- $L_1$ -C)和混沌 激光路径 2(A-B-C- $L_1$ -P- $L_2$ - $L_e$ - $L_2$ -P- $L_1$ -D)。

因而,探测器处可感知到的电场的表达式为

$$E_{1} = -\alpha E_{0} (t - \tau_{0}) \exp\{j\omega_{c}(t - \tau_{0}) + j\Delta\phi(\omega_{s})[\sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{1}) + \sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{2})] + j\psi_{1}\}, \qquad (2)$$

$$E_{2} = -\alpha E_{0} (t - \tau_{0}) \exp\{j\omega_{c}(t - \tau_{0}) + j\Delta\phi(\omega_{s})[\sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{3}) + j\Delta\phi(\omega_{s})] + j\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{3}) + j\omega_{s}(t - \tau$$

$$\sin\omega_{s}(t-\tau_{0}-\tau_{4})]+\mathrm{j}\psi_{2}\},\qquad(3)$$

式中 $\omega_c$ 为光载波的角频率, $\omega_s$ 为声波信号的角频 率, $\Delta\phi(\omega_s)$ 为经声波信号调制的相位信号幅值, $\phi_1$ 和 $\phi_2$ 均为光载波的任意相位角, $\tau_1,\tau_2,\tau_3,\tau_4$ 为时 延。设n为光纤折射率, $c_0$ 为光速,则(2)式与(3)式 中的时延分别表示为

$$\tau_{1} = n(A + B + D + L_{1} + P)/c_{0}, \quad (4)$$
  
$$\tau_{2} = n(A + B + D + L_{1} + 2P + 2L_{2} + L_{e})/c_{0}, \quad (5)$$

$$\tau_{3} = n(A + B + C + L_{1} + P)/c_{0},$$
 (6)

 $\tau_4 = n \left( A + B + C + L_1 + 2P + 2L_2 + L_e \right) / c_0 \,. \tag{7}$ 

根据(2)~(7)式,探测器接收到的干涉总光强 可以表示为

$$I = (E_{1} + E_{2})(E_{1} + E_{2})^{*} = 2\alpha^{2}E_{0}^{2}(t - \tau_{0})\{1 + \cos\{\Delta\phi(\omega_{s})[\sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{1}) + \sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{2}) - \sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{3}) - \sin\omega_{s}(t - \tau_{0} - \tau_{4})] + (\psi_{1} - \psi_{2})\}\},$$
(8)  
$$\vec{x} + \vec{x} \vec{x} \vec{y} \vec{y} \vec{u}_{s}.$$

由于两路激光经过的光纤长度相等且环境影响 相同, $\phi_1 = \phi_2$ 可近似相等。定义 $\tau_T = \tau_1 + \tau_4 = \tau_2 + \tau_3 = n(2A + 2B + C + D + 2L_1 + 3P + 2L_2 + L_e) ÷ c_0, 则(8)式中的于涉项可以简化为$ 

$$I_{\rm int} = 2\alpha^2 E_0^2 (t - \tau_0) \cos \left[ 4\Delta \phi(\boldsymbol{\omega}_s) \cos \boldsymbol{\omega}_s \left( t - \tau_0 - \frac{\tau_{\rm T}}{2} \right) \times \sin \boldsymbol{\omega}_s \left( \frac{\tau_3 - \tau_2 + \tau_4 - \tau_1}{4} \right) \cos \boldsymbol{\omega}_s \left( \frac{\tau_3 - \tau_2 - \tau_4 + \tau_1}{4} \right) \right],$$
(9)

设 $\tau_d = (\tau_3 - \tau_2 + \tau_4 - \tau_1)/2 = n(D-C)/c_0$ 为 光在延迟光纤中传播的时间, $\tau_x = (\tau_3 - \tau_2 - \tau_4 + \tau_1)/4 = n[L_2 + (P+L_e)/2]/c_0$ 为光从声源传播到 末端反射光纤的时间。由于混沌激光内部反射光经 过的光程较短,随机时延 $\tau_0$ 与声波频率 $\omega_s$ 的乘积趋 近于零,因而 sin $\omega_s \tau_0 \approx \omega_s \tau_0$ 。由声音信号调制而成 的相位信号 $\phi_s(t)$ 可进一步简化为

$$\phi_{s}(t) = \left[ 4\Delta\phi(\omega_{s})\sin\omega_{s}\left(\frac{\tau_{d}}{2}\right)\cos\omega_{s}\tau_{x} \right] \times \left[ \sqrt{1 - (\omega_{s}\tau_{0})^{2}}\cos\omega_{s}\left(t - \frac{\tau_{T}}{2}\right) + \omega_{s}\tau_{0}\sin\omega_{s}\left(t - \frac{\tau_{T}}{2}\right) \right]_{s}$$
(10)

由于干涉信号 *I*<sub>int</sub>是余弦函数,其相移 φ<sub>s</sub>(*t*)为 零时,附近的信号检测灵敏度最低,而且无法识别相 移的正负,故须要进行相位偏置<sup>[23]</sup>。受混沌激光随 机时延 τ<sub>0</sub>的影响,系统静态工作点的相移不再为 零,实现了静态工作点的偏置,从而可使系统的灵敏 度得到提升。

#### 2.2 混沌激光的特性

在图 2(a) 所示的时序图中, 混沌激光时域特 征呈现出类噪声的无规则波动形态。在图 2(b) 所 示的频谱图上, 当峰值功率下降 10 dBm 时, 激光 带宽约为 8.16 GHz; 在 0~25 GHz 的频率范围 内, 混沌信号同基底噪声存在明显的功率差异。 在图 2(c) 所示的光谱图上, 混沌激光的中心波长 约为 1549.272 nm, 线宽约为 0.19 nm。在图 2(d) 所示的自相关曲线中, 可以观察到显著的"图钉" 型函数特征, 且噪声水平较低, 具有低自相关噪声 的特性。



图 2 混沌激光。(a)时序图;(b)频谱图;(c)光谱图;(d)自相关图 Fig. 2 Chaotic laser. (a) Time series; (b) power spectrum; (c) optical spectrum; (d) autocorrelogram

# 3 实验结果与分析

# 3.1 声音的时频特性

实验中的传感光纤由三段单模光纤构成,第一 段为12 km 长的光纤,第二段为缠绕于圆筒外壁的 长度可调的光纤探头,第三段为100 m 长的尾纤。 通过扬声器向10 m 长的光纤探头播放固定频率的 单音信号及青年男性的语音信号,由上位机系统存 储声音的时域波形,并求出其对应的频谱,结果如 图 3 所示。图 3(a)所示为检测到的频率为1 kHz 单音信号的时域及频域波形,图 3(b)所示为青年男 性语音信号的时频曲线。可以看出,男性语音的频 率范围为 200~900 Hz,包含在人类正常发音的频 率范围 100~1.1×10<sup>3</sup> Hz 之内。

### 3.2 声音感知性能的对比

为了进一步研究光纤声音传感系统的频率响应 特性,用声压计记录光纤探头位置处的声压强度,通 过调节扬声器播放声音的强度以保证探头处的声压 保持为 88 dBA(dBA 为声音 A 计权单位)。随后改 变扬声器播放的声音频率,获取不同频率下的声音 信号的输出电压的峰峰值,如图 4 所示,其中蓝色曲 线反映基于混沌激光的声音传感系统的频率响应,



图 3 时域与频域曲线。(a) 1 kHz 单音信号;(b)青年男性语音信号

Fig. 3 Time and frequency domain curves. (a) Single-tone signal with frequency of 1 kHz; (b) voice signal of young male



红色曲线反映基于放大自发辐射(ASE)光源的声音 传感系统的频率响应。在 80 Hz 以内,基于两类激 光光源的声音传感系统的输出电压幅值均在0.75 V 以下。在 80~1×10<sup>4</sup> Hz 频率范围内,基于 ASE 光 源的输出电压幅值以1 V 为中心进行波动,而基于 混沌激光的输出电压幅值以1.5 V为中心进行波动。 从 10 kHz 起至实验检测的上限频率 20 kHz,ASE 光源系统的输出电压幅值曲线上升缓慢,约在 1.25 V左右波动;而混沌激光系统的输出电压在部 分频率时可增大至 3 V。整体上,在相同实验条件 下,混沌激光系统的频率响应幅值均大于 ASE 光源 系统的,表明在人耳可听的声波频率范围(20~2× 10<sup>4</sup> Hz)内,基于混沌激光的系统可输出更高强度的 声音信号。

灵敏度可体现声音传感系统将声压转化为电平的能力,高灵敏度的系统会输出高电平,从而不须要后级电路进行性能增益。为了进一步对比基于混沌激光与 ASE 激光的声音传感性能,将拾音探头处的声压强度统一为 94 dBA,扬声器输出频率为 1 kHz 的单音信号,并改变拾音探头光纤的长度(5,10, 15 m)。基于混沌激光与基于 ASE 光源的传感系统的声音传感灵敏度的对比图如图 5(a)所示,可以看到,基于 ASE 光源的传感系统的灵敏度整体在 200 mV/Pa以下,而基于混沌激光的传感系统的灵敏度可达 600 mV/Pa,约为前者的三倍左右,进一步证明基于混沌激光的系统可有效提升声音的感知能力。

由图 5(a)也可观察到,系统的灵敏度与探头光 纤长度呈现正相关性,为了验证这一结论,针对基于 混沌激光的声音传感系统,在 0.5~15 m 范围内改 变探头光纤的长度,并在每一长度下进行 20 组重复 实验。图 5(b)所示为不同的探头光纤长度所对应 的灵敏度。因此,可根据具体的灵敏度需求来选择 合适的探头光纤长度。



图 5 (a)基于混沌激光与基于 ASE 光源的传感系统的 声音传感灵敏度的对比图;(b)不同长度的光纤探头的 灵敏度变化曲线

Fig. 5 (a) Sound sensing sensitivity comparison of sensing systems based on chaotic laser and ASE light source;

(b) sensitivity variation curves of fiber

## probes with different lengths

吴东方<sup>[24]</sup>报道的系统灵敏度达到 500 mV/Pa, 杜江<sup>[25]</sup>报道的光纤麦克风的灵敏度为 100 mV/Pa, 王巧云<sup>[26]</sup>研发的光纤法布里-珀罗声波传感器的灵 敏度为 31 mV/Pa、李瑞等<sup>[27]</sup>报道的光纤声传感器 的灵敏度为 16 mV/Pa。而基于混沌激光的传感系 统的灵敏度可达 600 mV/Pa,说明基于混沌激光的 系统可有效提升声音的感知能力。

#### 3.3 声音指向性

指向性也是声音传感系统的一项重要参数,可 描述系统在空间各个方向上拾取声音的能力。图 6 所示为基于混沌激光的光纤声音传感系统的声音指 向性的测试装置及分布图。图 6(a)中探头光纤的 长度选取为 10 m,扬声器仍输出频率为 1 kHz 的单 音信号。扬声器头部距拾音探头边缘的距离固定为 20 cm,并沿实验台上绘制的圆周,每隔 12°进行位 置调整与输出电压测试。图 6(b)所示为拾音探头 处声压等级为 98 dBA 与 108 dBA 时对应的指向性



图 6 声音指向性的(a)测试装置和(b)分布图 Fig. 6 (a) Testing device and (b) distribution map of sound directivity

分布极坐标图,其中圆周上的角度表示扬声器沿圆周 的偏转角度,可以看出,基于混沌激光的光纤声音传 感系统在水平平面内的指向性分布较为均匀,可从所 有方向均衡地拾取声音,这为工程应用提供了便利。

#### 3.4 声音定位研究

基于直线型 M-Z-Sagnac 光路结构的系统可利 用零频点位置对外界宽谱的相位调制信号进行定 位<sup>[10]</sup>。为此,利用剪刀规律敲击铁质橱柜上表面, 产生类冲击的声音信号,空间分布图如7(a)所示。 剪刀敲击处距地面高为 1.2 m, 与右侧放置了拾音 探头光纤的可移动实验台水平相距 1.5 m。同时, 利用拾音探头下厚度约为 2 mm 的橡胶垫与橡胶质 地的滑轮,有效排除敲击振动信号在固体介质中产 生的干扰。检测到的声音信号的时域特性如 图 7(b)所示,可观察到较大环境噪声下规律的声 音信号。图7(c)所示为信号的频谱,可以在频率 f<sub>0</sub>=4220 Hz 处得到一个明显的零频点,利用距离 公式  $L = c_0 / 4n f_0^{[10]}$  可以求得对应的声源位置为 11.848 km,与利用光时域反射仪测得的拾音探头距 末端的实际距离(12.1 km)相差 252 m。图 7(d)所 示为重复性实验所得的误差分布图,可以看出误差 在±400 m 以内。



图 7 (a)空间分布图;(b)敲击声音信号的时序图;(c)敲击声音信号的频谱图;(d)误差分布图 Fig. 7 (a) Spatial distribution; (b) time sequence diagram of knocking signal; (c) power spectrum of knocking signal; (d) error distribution chart

4 结 论

设计了一种基于混沌激光干涉的分布式光纤声

音传感系统,利用混沌信号的随机时延可进行相位 偏置的特点,结合直线型 M-Z-Sagnac 光路结构,实 现了人类语音信号的高灵敏采集与宽谱声音信号的 分布式定位。与传统的 ASE 光源相比,基于混沌激 光干涉的声音传感系统具有更高的灵敏度、更好的 频率响应以及均匀的平面指向性,从而为分布式光 纤声音传感系统提供了一种新的灵敏度提升方案, 在特殊环境下微弱声音信号的提取应用中有一定的 推广前景。

#### 参考文献

- [1] Tang B, Huang J B, Gu H C, et al. Frequency response characteristics of sound pressure sensitivity of distributed feedback fiber laser hydrophone[J]. Acta Optica Sinica, 2017, 37(4): 0406001.
  唐波,黄俊斌,顾宏灿,等.分布反馈式光纤激光水 听器的声压灵敏度频率响应特性[J].光学学报, 2017, 37(4): 0406001.
- [2] Furstenau N, Horack H, Schmidt W. Extrinsic Fabry-Perot interferometer fiber-optic microphone[J]. IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement, 1998, 47(1): 138-142.
- [3] Tsai C L, Fann C S, Wang S H, et al. Paramagnetic oxygen measurement using an optical-fiber microphone[J]. Sensors and Actuators B: Chemical, 2001, 73(2/3): 211-215.
- [4] Konlel H J, Paschereit C O, Röhle I. A fiber-optical microphone based on a Fabry-Perot interferometer applied for thermo-acoustic measurements[J]. Measurement Science and Technology, 2010, 21(1): 209-213.
- [5] Fan Z, Wang S, Liu T G, et al. Research of optical fiber Fabry-Perot acoustic vibration sensing demodulation system based on dual tunable lasers[J]. Laser & Optoelectronics Progress, 2016, 53(4): 042801.
  樊茁, 王双, 刘铁根,等. 基于双可调谐激光器的光 纤法布里-珀罗声振动传感解调系统研究[J]. 激光与 光电子学进展, 2016, 53(4): 042801.
- [6] Wang X Z, Jiang J B, Li Y, et al. Influence of impact on the performance of Sagnac fiber interferometer[J]. Chinese Journal of Lasers, 2017, 44(7): 0706003.
  王晓章,蒋军彪,李毅,等.冲击对 Sagnac 光纤干涉 仪性能的影响[J].中国激光, 2017, 44(7): 0706003.
- [7] Wu D F, Jia B. Theoretical and experimental research of all-fiber microphone based on M-Z interferometer[J]. Chinese Journal of Sensors and Actuators, 2007, 20(7): 1528-1530.
  吴东方,贾波.基于 M-Z 动态干涉仪的全光纤麦克风

研究[J]. 传感技术学报, 2007, 20(7): 1528-1530.

[8] Sun A, Semenova Y L, Farrell G. A novel highly sensitive optical fiber microphone based on single mode-multimode-single mode structure[J]. Microwave &. Optical Technology Letters, 2011, 53(2): 442-445.

- [9] Wu Y, Yu C B, Wu F, et al. A highly sensitive fiberoptic microphone based on graphene oxide membrane[J]. Journal of Lightwave Technology, 2017, 35(19): 4344-4349.
- [10] Huang S C, Lin W W, Tsai M T, et al. Fiber optic in-line distributed sensor for detection and localization of the pipeline leaks[J]. Sensors and Actuators A: Physical, 2007, 135(2): 570-579.
- [11] Wang B J, Pi S H, Jia B, et al. Location performance fading for multiple disturbances in distributed Sagnac optical fiber interferometer[J]. Microwave & Optical Technology Letters, 2015, 57(10): 2294-2298.
- [12] Ye Z, Wang J, Wang C, et al. A positioning algorithm realized multilateration for distributed fiber-optic sensor[J]. Microwave & Optical Technology Letters, 2016, 58(12): 2913-2917.
- [13] Wang Y C. Generation and applications of chaotic laser[J]. Laser & Optoelectronics Progress, 2009, 46(4): 13-21.
  王云才. 混沌激光的产生与应用[J].激光与光电子 学进展, 2009, 46(4): 13-21.
- [14] Yan S L. Theoretical studies on chaotic semiconductor laser dual-directional secure communication system[J]. Chinese Journal of Lasers, 2005, 32(11): 1503-1509.
  颜森林.半导体激光器混沌双向保密通信系统理论 研究[J].中国激光, 2005, 32(11): 1503-1509.
- [15] Yang H B, Wu Z M, Tang X, et al. Influence of feedback strength on the characteristics of the random number sequence extracted from an external-cavity feedback semiconductor laser[J]. Acta Physica Sinica, 2015, 64(8): 084204.
  杨海波,吴正茂,唐曦,等.反馈强度对外腔反馈半
  - 导体激光器混沌熵源生成的随机数序列性能的影响[J].物理学报,2015,64(8):084204.
- [16] Jiang N, Liu D, Zhang C F, et al. Modeling and simulation of chaos-based security-enhanced WDM-PON[J]. IEEE Photonics Technology Letter, 2013, 25(19): 1912-1915.
- [17] Mimuro M, Suzuki K, Imai Y. Coherence effect on temperature sensing based on periodic chaos synchronization using optical fiber ring resonators[C]. SPIE, 2005, 5855: 795-798.
- [18] Jáuregui C, López-Higuera J M, Cobo A, et al. Multiparameter sensor based on a chaotic fiber-ring resonator[J]. Journal of the Optical Society of America B, 2006, 23(10): 2024-2031.
- [19] Jáuregui C, Quintela A, Lomer M, et al. Optical fiber sensor based on a chaotic fiber ring resonator[C] // Proceedings of 2005 IEEE/LEOS Workshop on Fibres and Optical Passive Components, 2005, 23(10): 329-334.

- [20] Shan C, Fang N, Wang L T, et al. Chaotic fiber fence system and intrusion location method[J]. Acta Optica Sinica, 2010, 30(2): 335-339.
  单超,方捻,王陆唐,等. 混沌光纤围栏系统及其入 侵定位方法[J]. 光学学报, 2010, 30(2): 335-339.
- [21] Fang N, Qin H J, Wang L T, et al. Experimental investigation of sensitivity improvement of chaotic fiber ring laser sensing system with embedded Sagnac interferometer[C]. SPIE, 2014, 9233: 92330M.
- [22] Yue H H. Investigation of secure communication and waveform recognition based on chaos[D]. Dalian: Dalian University of Technology, 2015: 8-10.
  岳荷荷.基于混纯的保密通信和波形识别的应用研 究[D].大连:大连理工大学, 2015: 8-10.
- [23] Tan J, Chen W M, Wu J, et al. Study on long distance pipeline destruction alarm technology based on Sagnac/Mach-Zehnder interferometers[J]. Acta Photonica Sinica, 2008, 37(01): 67-72.
  谭靖,陈伟民,吴俊,等.基于萨格奈克/双马赫-曾 德干涉原理的长途管道破坏预警技术研究[J].光子

学报,2008,37(1):67-72.

- [24] Wu D F. Study on Sagnac interferometric fiber optic sensor and its location technology Sagnac[D]. Shanghai: Fudan University, 2008: 63-64.
  吴东方.干涉式光纤声传感器及其定位技术研究[D].上海:复旦大学, 2008: 63-64.
- [25] Du J. Design and implementation of fiber-optic probe for fiber optic microphone detection system[D]. Chengdu: University of Electronic Science and Technology of China, 2015: 31-33.
  杜江.用于光纤麦克风探测系统的光纤探头设计与 实现[D].成都:电子科技大学, 2015: 31-33.
- [26] Wang Q Y. Fiber Fabry-Perot acoustic wave sensor and its application[D]. Dalian: Dalian University of Technology, 2010: 61-62.
  王巧云.光纤法布里一珀罗声波传感器及其应用研 究[D].大连:大连理工大学, 2010: 61-62.
- [27] Li R, Xiao W, Yao D. Experimental system research of fiber acoustic sensor[J]. Opto-Electronic Engineering, 2009, 36(6): 131-134.
  李瑞,肖文,姚东.光纤声传感器的实验系统研究[J].光电工程, 2009, 36(6): 131-134.