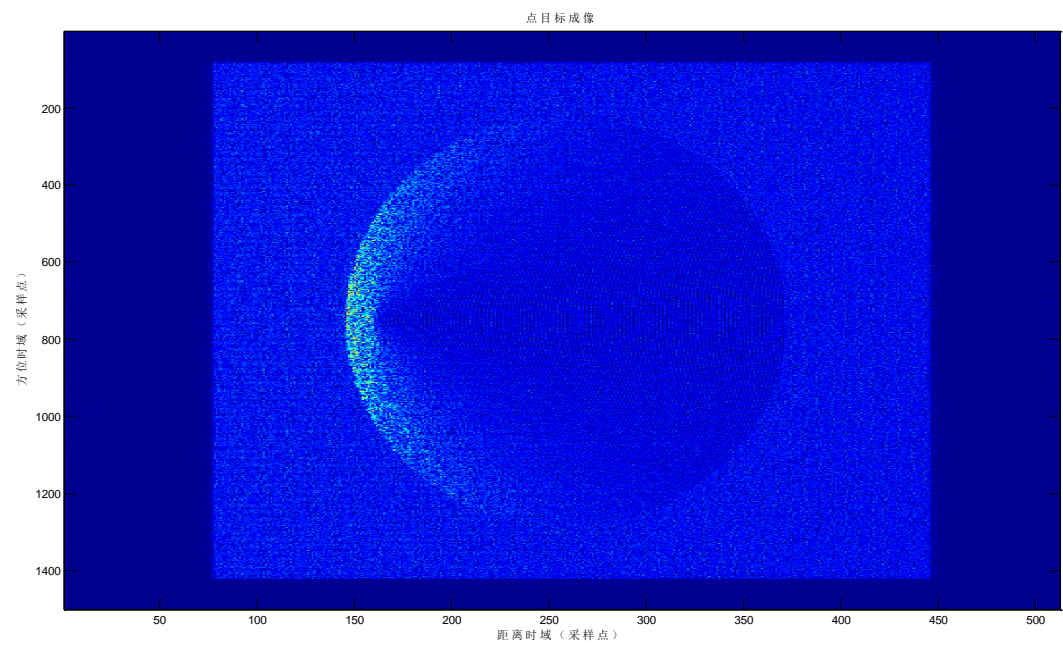


图3 1300m×1000m矩形场景，其中有一个半径为 400m，高度是 350m 的圆锥体

场景中的 参考点 (x 的点数, y 的点数)	坐标 (x, y, z)	不同的 天线	最近斜距	天线 A 与天线 B 的最近斜距差 $\Delta r = r_A - r_B$	两天线到目标的斜距差所对应的 相位差 $\phi = \frac{4\pi}{\lambda} \Delta r = \frac{4\pi}{\lambda} (r_A - r_B)$	两个不同参考点的相位差的 差
E 点 (1,1)	X: 6421.07 m Y: -500 m Z: 0m	天线 A	9551.45	3.3606 m	746.0706 (弧度, 下同)	
		天线 B	9548.08			
F 点 (1,501)	X: 6421.07 m Y: 500 m Z: 0m	天线 A	9551.45	3.3606 m	746.0706	$\phi_F - \phi_E = 0$
		天线 B	9548.08			
G 点 (326,1)	X: 7721.07 m Y: -500 m Z: 0m	天线 A	10469.71	3.6868 m	818.4891	$\phi_G - \phi_E = 72.4185$ $\approx 23.0515\pi \approx 11.5258 \times (2\pi)$
		天线 B	10466.03			
H 点 (326,501)	X: 7721.07 m Y: 500 m Z: 0m	天线 A	10469.71	3.6868 m	818.4891	$\phi_H - \phi_E = 72.4185$ $\approx 23.0515\pi \approx 11.5258 \times (2\pi)$
		天线 B	10466.03			
P 点 (163.5, 251)	X: 7071.07 m Y: 0 m Z: 350 m	天线 A	9755.65	3.6235 m	804.4337	$\phi_P - \phi_E = 58.3631$ $\approx 18.5776\pi \approx 9.2888 \times (2\pi)$
		天线 B	9752.03			

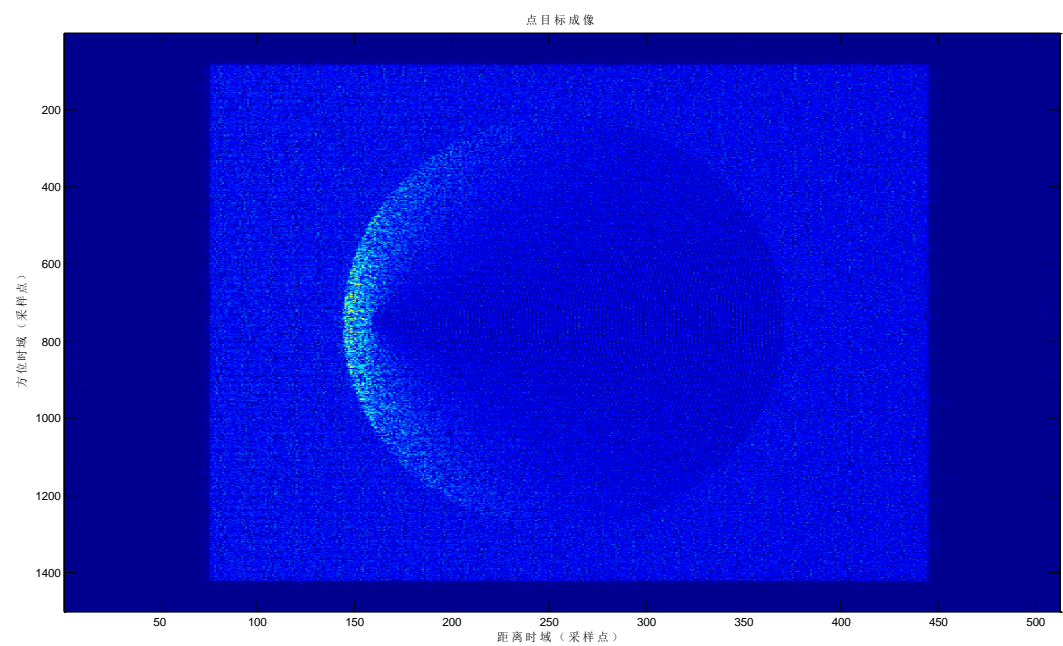
P.S.点 P 在场景中的所有点中无法直接取到，因为 x 轴的坐标设置使得点 P 的坐标刚好位于第 163 个点和第 164 个点之间。因此我将其记为第 163.5 个点，其实这是无法取到的，但是其相应坐标等数值都可以计算，因此表中依然将其列出。

天线 A 的成像结果



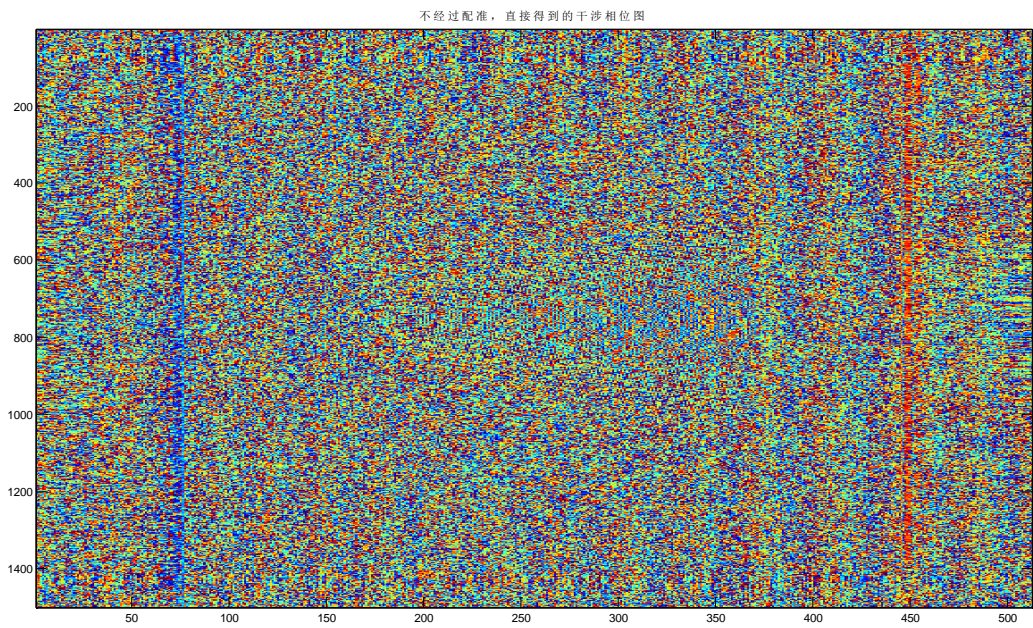
天线 A 的成像结果

天线 B 的成像结果



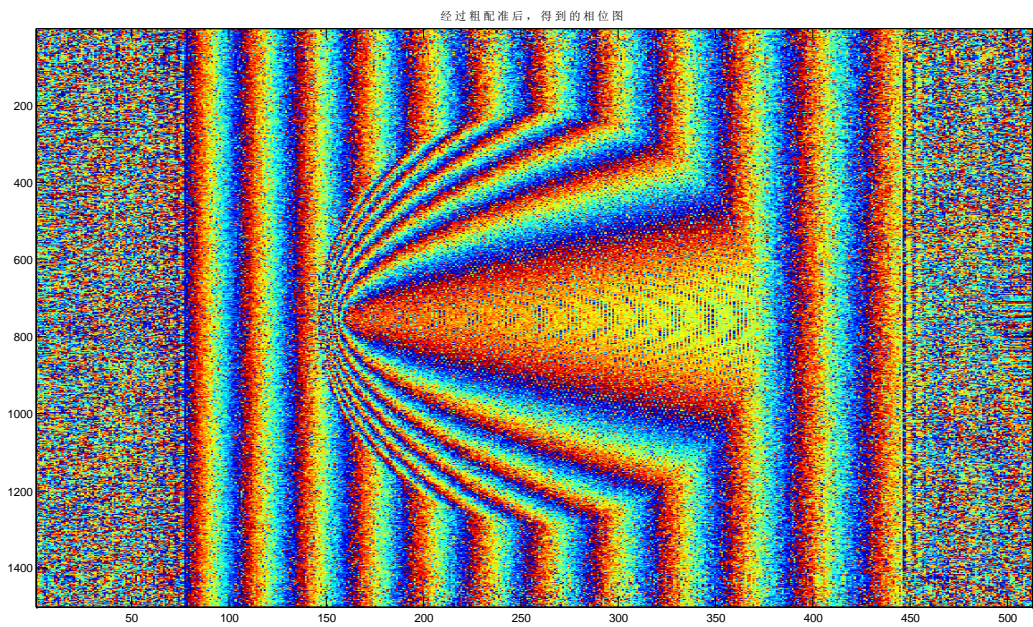
天线 B 的成像结果

没有经过配准时，直接将天线 A 和天线 B 的复共轭相乘，得到相位图为：



没有经过配准时，得到的相位图

经过粗配准后，将天线 A 和天线 B 的复共轭相乘，得到相位图为：



经过粗配准后，得到的相位差