2023年B题讲解与 真题复现

主讲人: 颖老师



一、赛题解析

问题背景

【真题阐述】 海底地形图作用关键,多波束测深系统因测量范围大、速度快、精度高,适合大面积海底地形勘探。测线相邻条带需 10% - 20% 重叠率,因海底地形复杂,不能简单按平均水深设测线间隔,需建数学模型设计合理间隔,避免重叠率过高或过低,提升探测效率与准确性。需要解决的问题如下:

测线方向垂直平面与海底坡面交线面角为α时:

建立多波束测深覆盖宽度、相邻条带重叠率的数学模型,并用其计算表1指标值。

2、待测海域为矩形、测线方向与海底坡面法向水平投影夹角为β时:

建立矩形海域多波束测深覆盖宽度模型,用其探究表 2 所列位置的覆盖宽度。

3、矩形海域 (南北长 2 海里、东西宽 4 海里、深度 110m, 西深东浅):

综合 1、2 的模型,设计测线,满足测线完全覆盖、测量长度最短、重叠率η∈[10%,20%]。

4、现有南北长 5 海里、东西宽 4 海里单波束测深数据的海域:

设计多波束测量布线方案,使条带尽可能覆盖海域、η尽可能≤20%、测线总长度最短。 计算测线总长度、漏测海区占比、η>20%部分总长度。

02

问题一的分析与求解

1. 问题一的分析与求解

【第一小问】: 重叠率定义基于水平状态,海底不平坦时坡度影响计算,需修正重叠率以适配复杂地形,通过几何关系简图,在二维平面计算海水深度、覆盖宽度、重复率。求解步骤如下:

一、问题分析与传统定义失效

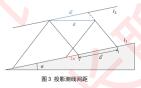
传统重叠率公式: $\eta = 1 - d/W$ 在倾斜海底地形中失效 ($\eta_1 < \eta_2$, 与实际情况相反) 需要重新定义重叠率以适应倾斜地形

二、改进重叠率定义

新定义: η = 1 - (W - L_{re})/W

关键概念: d'=W-L_{re} (投影<mark>测线间距)</mark>

消除坡度影响,适用于各种地形





问题一: 坡度影响重叠率计 質

1. 问题一的分析与求解

【第一小问】: 重叠率定义基于水平状态,海底不平坦时坡度影响计算,需修正重叠率以适配复杂地形,通过几何关系简图,在二维平面计算海水深度、覆盖宽度、重复率。求解步骤如下:

三、几何模型构建

建立海底坡度角α与测量参数关系

海水深度公式: x_{Dj} = x_{Di} + Δd·tanα

覆盖宽度分解为左右两部分计算

四、覆盖宽度公式推导

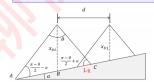
使用正弦定理建立几何关系

最终公式: W_i = x_{Di}· $\sin(\theta/2)[1/\sin((\pi-\theta)/2+\alpha) +$

 $1/\sin((\pi-\theta)/2-\alpha)$

投影长度: W_{投影} = W_{i,总}·cosα





度、重复率

图 4 相关位置简图

 $W_i \cdot cos\alpha$

1. 问题一的分析与求解

【第一小问】: 重叠率定义基于水平状态,海底不平坦时坡度影响计算,需修正重叠率以适配复杂地形,通过几何关系简图,在二维平面计算海水深度、覆

五、重叠率计算模型

基于投影的公式: $\eta = 1 - d'/W$

投影间距: $d' = d \cdot \sin(\pi/2 - \theta/2)/\sin(\pi/2 - \alpha + \theta/2)$

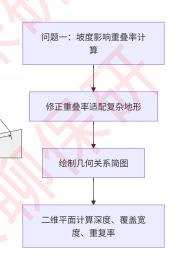
适用于斜面及复杂地形

盖宽度、重复率。求解步骤如下:

六、参数计算

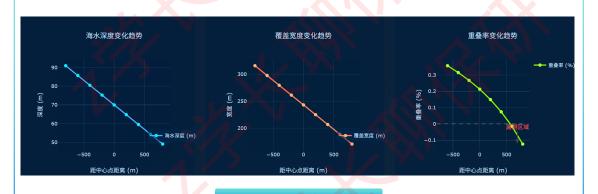
輸入参数: 坡度角 α =1.5°, 开角 θ =120°, 间距d=200m, 中心深度70m 计算步骤:

计算各点海水深度; 计算各点覆盖宽度; 计算与前一条测线的重叠率



1. 问题一的分析与求解

【第一小问】: 重叠率定义基于水平状态,海底不平坦时坡度影响计算,需修正重叠率以适配复杂地形,通过几何关系简图,在二维平面计算海水深度、覆盖宽度、重复率。求解步骤如下:



03

问题二的分析与求解

问题二的分析与求解

基于太阳位置和定日镜参数的阴影长度计算方法

【第二小问】: 沿用问题一模型并扩展,**当前深度由距初始航线距离决** 定,从深度与坡度入手,完善矩形海域多波束测深覆盖宽度模型。求解 步骤如下:

一、核心目标

- 建立数学模型描述**阴影长度与太阳位置**的关系
- 考虑定日镜的几何尺寸(6m×6m)
- 计算不同时刻的阴影长度变化
- 验证β=135°特殊情况下的阴影特性

二、参数定义与坐标系建立

建立以定日镜中心为原点的三维坐标系,定义关键参数:定日镜尺寸:

 $6m \times 6m$; 太阳高度角: β ; 太阳方位角: γ ; 阴影投影平面: 地面(z=0)



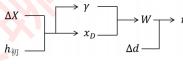


图 6 相关参数关系

基于太阳位置和定日镜参数的阴影长度计算方法

【第二小问】: 沿用问题一模型并扩展, **当前深度由距初始航线距离决定**, 从深度与坡度入手, 完善矩形海域多波束测深覆盖宽度模型。求解步骤如下:

三、光线方向向量确定

根据太阳位置角度**计算光线方向向量**;其中 γ 为太阳方位角, β 为太阳高度角

四、定日镜顶点坐标计算

考虑定日镜高度和旋转, 计算四个顶点在三维空间中的坐标:

- 镜面高度: h_m = 4m镜面尺寸: 6m×6m
- 考虑法向量和倾斜角度的影响



基于太阳位置和定日镜参数的阴影长度计算方法

【第二小问】: 沿用问题一模型并扩展, **当前深度由距初始航线距离决定**, 从<mark>深度与坡度入手</mark>, 完善矩形海域多波束测深覆盖宽度模型。求解步骤如下:

五、阴影投影计算

利用光线方程**计算各顶点在地面的投影**: x_{2} 投影 = x_{2} 0 + t_{1} L_x; y_{2} 投影 = y_{2} 0 + t_{1} L_y; 当 z_{2} = 0 时, t_{2} = t_{2} 0 比, t_{3} 2 可以

六、阴影长度公式推导

基于几何关系推导阴影长度公式:

 $W_w = x_D \cdot \sin(\theta/2) \cdot (1/\sin(\theta/2-\gamma) + 1/\sin(\theta/2+\gamma))$ 其中 θ 为定日镜的张角, γ 为太阳方位角



基于太阳位置和定日镜参数的阴影长度计算方法

【第二小问】: 沿用问题一模型并扩展, **当前深度由距初始航线距离决定**, 从**深度与坡度入手**, 完善矩形海域多波束测深覆盖宽度模型。求解步骤如下:

七、不同时刻计算

根据时间计算对应的太阳角度,代入公式计算阴影长度:

- · 获取不同时刻的β和γ值
- •代入阴影长度公式
- •考虑 Δx 与 β 的关系: $\Delta x = x_0 \cos(\pi \beta) \cdot \tan(\alpha)$

八、结果验证与分析

验证计算结果的合理性: 检查β=135°时的特殊情况; 分析阴影长度随时

间的变化趋势;对比理论值与实际观测的合理性

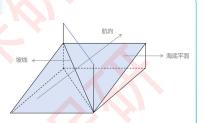


图 7 航向坡线关系图

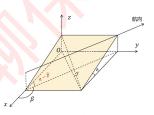


图 8 $\beta=135$ °时几何关系图

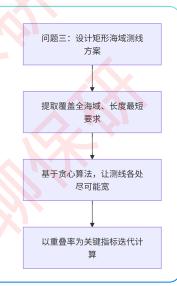
04

问题三的分析与求解

1. 问题三的分析

【第三小问】: 在特定矩形海域设计测线方案, 要求覆盖全海域且长度最短, 基于贪心算法, 以重叠率为关键指标迭代计算, 使测线各处尽可能宽以缩短长度。求解步骤如下:

- 一、阶段一:问题分析与建模
- ① 海域几何建模: 建立海域坐标系, 定义测线覆盖宽度函数
 - 建立直角坐标系
 - 定义海域边界约束
 - 确定测线方向角度范围
- ② 覆盖宽度函数:根据测线方向建立覆盖宽度计算模型
 - w_i = f(γ, x_D,i) 函数建立
 - 考虑不同深度的宽度变化
 - 重叠率计算方法确定



1. 问题三的分析

【第三小问】: 在<mark>特定矩形海域设计测线方案</mark>, 要求覆盖全海域且长度最短,

基于贪心算法,以重叠率为关键指标迭代计算,使测线各处尽可能宽以缩短长

度。求解步骤如下:

一、阶段一: 问题分析与建模

③ 优化目标建立: 建立测线总长度最小化目标函数

目标函数: S = ∫w_i Δx约束条件: 完全覆盖海域

重叠率约束: η ∈ [10%, 20%]

二、阶段二: 数学模型推导

① **测线间距计算**:推导相邻测线间<mark>最优间距公式</mark>

•基于重叠率计算间距

• 考虑海域边界效应

• 递推公式建立



问题三:设计矩形海域测线 方案

提取覆盖全海域、长度最短

要求

基干含心算法, 计测线各外

尽可能宽

以重叠率为关键指标迭代计

1. 问题三的分析

【第三小问】: 在特定矩形海域设计测线方案, 要求覆盖全海域且长度最短,

基于贪心算法,以重叠率为关键指标迭代计算,使测线各处尽可能宽以缩短长

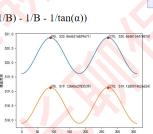
度。求解步骤如下:

二、阶段二: 数学模型推导

② 深度递推公式: 建立测线深度位置递推计算公式

 $x_Di = x_D(i-1) - (\sin(\theta/2)/A) \times (1/\tan(\alpha)) / (\eta \cdot \sin(\theta/2) \cdot (1/A + 1/B) - 1/B - 1/\tan(\alpha))$

- ③ 迭代求解算法:设计迭代优化算法求解最优方案
 - 初始化第一条测线位置
 - 递推计算后续测线位置
 - 检查海域覆盖完整性
- 三、阶段三: 算法实现与优化
- ① **多方向优化**:尝试**不同测线方向**,寻找最优布局



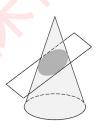


图 9 较浅较深情况(左)与单独抽取的圆锥结构(右)

问题三:设计矩形海域测线 方案

提取覆盖全海域、长度最短 要求

基干含心算法, 计测线各处

尽可能宽

1. 问题三的分析

【第三小问】: 在**特定矩形海域设计测线方案**, 要求覆盖全海域且长度最短,

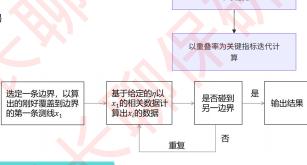
基于贪心算法,以重叠率为关键指标迭代计算,使测线各处尽可能宽以缩短长

度。求解步骤如下:

三、阶段三: 算法实现与优化

① **多方向优化**:尝试**不同测线方向**,寻找最优布局

- •90°、270°方向优化
- 斜向测线方案比较
- 最优方向角度确定
- ② 重叠率优化: 在约束范围内寻找最优重叠率
 - •η ∈ [10%, 12.2%] 精细搜索
 - 测线数量与长度平衡
 - 边界效应处理



问题三:设计矩形海域测线 方案

1. 问题三的分析

【第三小问】: 在特定矩形海域设计测线方案, 要求覆盖全海域且长度最短,

基于贪心算法,以重叠率为关键指标迭代计算,使测线各处尽可能宽以缩短长

度。求解步骤如下:

三、阶段三: 算法实现与优化

③ 路径优化: 优化测线连接顺序, 减少总航行距离

- •字形连接方式设计
- 起点终点优化
- •转向次数最小化

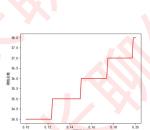
核心技术难点

1. 边界处理:海域边界处测线覆盖宽度的特殊处理

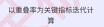
2. 递推稳定性: 避免数值计算中的发散问题

3. 多目标优化: 平衡测线数量与总长度的关系

4. 路径连接:设计高效的测线连接策略







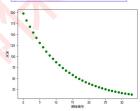


图 13 不同重叠率与测线数量关系(左)与测线位置(右)

05

问题四的分析与求解

1. 问题四的分析

【第四小问】: 单波束测深数据离散,需用学习模型拟合为连续,从航向确定和重叠率考虑,以局部最优解组成总体最优解,设计测量方案后统计测线总长、漏测占比、重叠超 20% 路线总长。求解步骤如下:

核心任务

根据给定的多波束测深数据,进行数据预处理、三维地形建模,并**设计最优的海底勘测航线路径**。数据包含海底单波束测量的测深深度数据,海域范围大且数据单位不统一。

- 一、 阶段一: 数据预处理与可视化
- ① 数据导入与清洗:从.xlsx文件读取海底单波束测量数据
 - 读取测深深度数据
 - •统一数据单位格式
 - •识别和处理异常值,数据完整性检查



1. 问题四的分析

【第四小问】: 单波束测深数据离散, 需用学习模型拟合为连续, 从航向确定

和重叠率考虑,以局部最优解组成总体最优解,设计测量方案后统计测线总长、

漏测占比、重叠超 20% 路线总长。 求解步骤如下:

- 一、 阶段一: 数据预处理与可视化
- ② 三次样条插值: 使用三次样条插值处理稀疏数据
 - 分段三次样条插值
 - 处理边界条件
 - 保证数据连续性
 - 提高数据密度和精度
- ③ 三维可视化: 创建海底<mark>地形三维图和等深线图</mark>
 - •3D表面图生成, 等深线地图绘制
 - 颜色映射优化, 交互式可视化界面

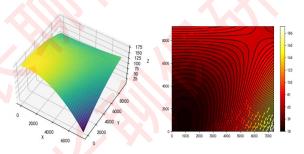


图 15 海底深度三维图 (左) 与等深线地形图 (右)

1. 问题四的分析

【第四小问】: 单波束测深数据离散,需用学习模型拟合为连续,从航向确定和重叠率考虑,以局部最优解组成总体最优解,设计测量方案后统计测线总长、漏测占比、重叠超 20% 路线总长。求解步骤如下:

- 二、阶段二: 机器学习模型建立
- ① 模型选择与训练: 采用随机森林模型进行地形拟合
 - •尝试线性回归、支持向量机等模型
 - 随机森林模型效果最佳
 - •达到99.999%拟合精度
 - 模型参数优化调整
- ② 梯度计算:基于训练模型计算任意点的梯度信息
 - •梯度单位向量: $\nabla g(x_i, y_i)$, 在该梯度上的坡度: $\alpha(x_i, y_i)$
 - •在该点深度: x D(x i, y i), 测线探测区域宽度: w(x i, y i)



问题四: 单波束数据离散

用学习模型拟合为连续

1. 问题四的分析

【第四小问】: 单波束测深数据离散, 需用学习模型拟合为连续, 从航向确定

和重叠率考虑,以局部最优解组成总体最优解,设计测量方案后统计测线总长、

漏测占比、重叠超 20% 路线总长。求解步骤如下:

二、阶段二: 机器学习模型建立

③ **优化目标设定**:建立多目标优化函数

•目标函数: min(L 总)/min(S 海-S)

约束条件: 重叠率≥10%

• 最短航线方向确定

• 航行成本最小化

三、阶段三: 航线路径优化算法

① **自适应航线算法**:结合**贪心思想和微分思想的"飞蛾火焰"**算法

•直线应对大源距方案, 地图微分化处理

适应度函数设计, 动态调整策略



设计方案后统计总长、漏测占比等

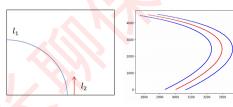


图 19 航线图示说明(左)航线运行方向及覆盖示意图(右)

1. 问题四的分析

【第四小问】: 单波束测深**数据离散**,需用学习模型拟合为连续,从航向确定和重叠率考虑,**以局部最优解组成总体最优解**,设计测量方案后统计测线总长、漏测占比、重叠超 20% 路线总长。求解步骤如下:

- 三、阶段三: 航线路径优化算法
- ② 测线间距计算:基于重叠率要求计算最优测线间距
 - 重叠率计算: η(x i, y i) = L 垂/w(x i, y i)
 - 间距递推公式应用
 - 边界条件处理
 - 实时调整测线位置
- ③ 区域分割优化:将海域分割为多个子区域独立优化
 - •参考等深线进行区域划分,各区域独立进行航线规划
 - •子区域间连接路径优化,"己"字形航线设计

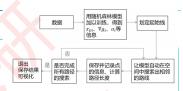


图 21 航线计算流程图示



谢谢

主讲人: 颖老师

欢迎关注微信公众号"z学长聊保研",回复"资料"免费领取【数模竞赛国奖精华资料】

• 领取免费资料

竞赛资料免费领取

关注微信公众号"z学长聊保研",即可免费获取由本人亲自整理的【数模竞赛国奖精华资料】

| 【z学长聊保研】小白进阶大神学习干货2023最新版 丛 ④ | [3] 遗传算法课件 |
|-------------------------------|---|
| 【z学长聊保研】算法大全 | [2] 数据分析课件 [1] 机器学习课件 |
| 【z学长聊保研】数据库大全 | [4] 数学建模-算法-汇总-zip [4] 模型算法大全(30+种常用算法模型+课件讲义代码).zip |
| [z学长聊保研] 书籍大全 | [6] origin绘图软件安装+数程 |
| [z学长聊保研] 软件大全 | [5] Lingo軟件安裝+軟程 [4] Latex软件安裝+軟程 - |
| [z学长聊保研] 模型大全 | [3] Visio软件安装+数程 |
| [z学长聊保研]论文大全 | [2] Spis软件安装 + 数程 [1] MATLAB软件安装 + 数程 |

b站账号:z学长聊保研 小红书:z学长聊保研 抖音: z学长聊保研

• 使用方法

★ 关注微信公众号 "z学长聊保研", 领免费学习资料



- ▶ 数学建模资料(超 全matlab代码+模型…)
- ▶ 40+国一获奖资料
- ▶ 数学建模开源模型
- ▶ 超全数学建模干货资料
 - **.....**

