

北京航空航天大学研究生院《现代雷达系统理论》

第2讲 雷达基础

北京航空航天大学电子信息工程学院 许小剑 2020年秋季学期

Xu: Radar Systems, Chapter-02



第2讲 雷达基础

- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射



第2讲 雷达基础

- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射

Xu: Radar Systems, Chapter-02

•



带限(band-limited) 信号的不同表示方式

(1) 幅度与相位(Amplitude & Phase)表示

$$s(t) = A(t)\cos[\omega_0 t + \phi(t)]$$

A(t): 自然包络(natural envelop)

如果是s(t)是随机高斯噪声信号,则: A(t)服从瑞利分布 $\phi(t)$ 服从均匀分布

Xu: Radar Systems, Chapter-02



(2) 复数信号(Complex)表示

$$s(t) = \operatorname{Re}\{u(t)e^{j\omega_0 t}\}\$$

$$u(t) = A_I(t) + jA_O(t)$$
 复包络(complex envelop)

$$A_I(t) = A(t)\cos\phi(t)$$
 同相分量(I)

$$A_O(t) = A(t) \sin \phi(t)$$
 正交分量(Q)

$$A(t) = |u(t)| = \sqrt{A_I^2(t) + A_Q^2(t)}$$

$$\phi(t) = \tan^{-1} \frac{A_Q(t)}{A_I(t)}$$

常常直接写为: $S(t) = u(t)e^{j\omega_0 t}$

Xu: Radar Systems, Chapter-02

5



(3) 同相与正交相位(In-Phase & Quadrature)表示

$$s(t) = \operatorname{Re}\{u(t)e^{j\omega_0 t}\}\$$



$$s(t) = A_I(t)\cos\omega_0 t - A_Q(t)\sin\omega_0 t$$

$$A_I(t) = A(t)\cos\phi(t)$$
 同相分量(I)

$$A_O(t) = A(t) \sin \phi(t)$$
 正交分量(Q)



(4)解析信号(Analytic)表示

$$s(t) = \frac{1}{2} [u(t)e^{j\omega_0 t} + u^*(t)e^{-j\omega_0 t}]$$

有以下关系:

$$u(t) = A_{I}(t) + jA_{Q}(t)$$

$$A(t) = |u(t)| = \sqrt{A_{I}^{2}(t) + A_{Q}^{2}(t)}$$

$$\phi(t) = \tan^{-1} \frac{A_{Q}(t)}{A_{I}(t)}$$

(它反映了复信号的实部与虚部之间满足Hilbert变换关系的本质)

Xu: Radar Systems, Chapter-02

.



电压、功率与能量

在本课程中,对于雷达信号S(t),不加说明地简记为

电压
$$= s(t)$$

功率
$$= |s(t)|^2$$

能量(E)
$$= \int_{-\infty}^{\infty} |s(t)|^2 dt$$

尽管不严谨, 但不至于出现混淆。



信号及其傅里叶变换

以角频率 ω 表示:

$$S(\omega) = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t)e^{-j\omega t}dt$$

$$s(t) \Leftrightarrow S(\omega)$$

$$s(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{+\infty} S(\omega) e^{j\omega t} d\omega$$

以空间频率 ƒ表示:

$$S(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t)e^{-j2\pi ft}dt$$

$$s(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} S(f)e^{j2\pi ft}df$$
(式中2π常数通常可能被忽略

$$s(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} S(f)e^{j2\pi ft} df$$

Xu: Radar Systems, Chapter-02

(式中2π常数通常可能被忽略!)

9



卷积关系:

$$s_1(t) * s_2(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} s_1(\tau) s_2(t-\tau) d\tau$$

有

$$s_1(t) * s_2(t) \Leftrightarrow S_1(f) \cdot S_2(f)$$

和

$$S_1(t) \cdot S_2(t) \Leftrightarrow S_1(f) * S_2(f)$$



第2讲 雷达基础

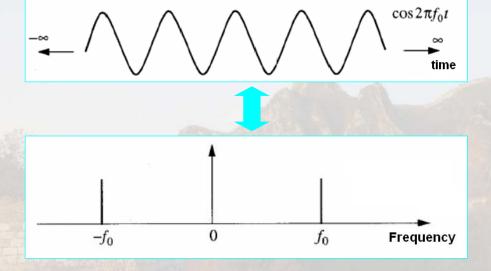
- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射

Xu: Radar Systems, Chapter-02

11

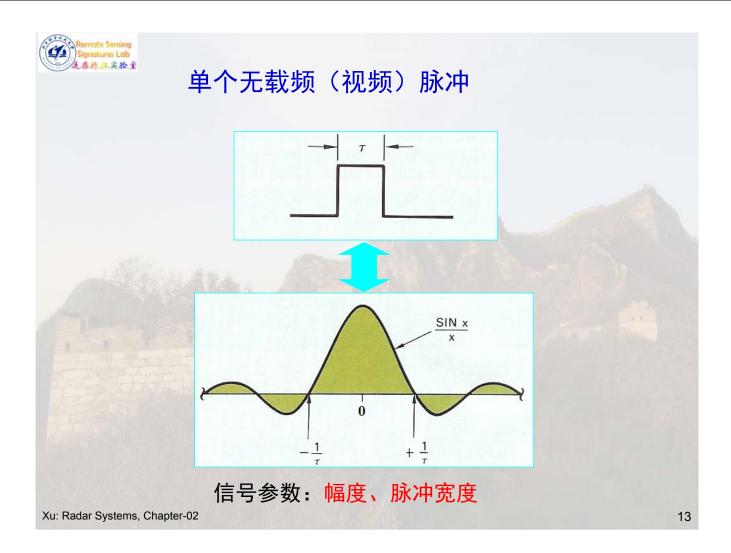


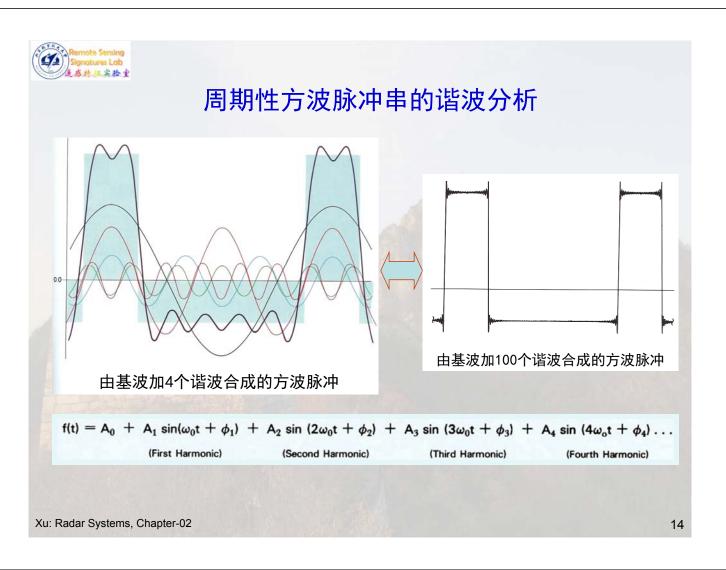
连续正弦波

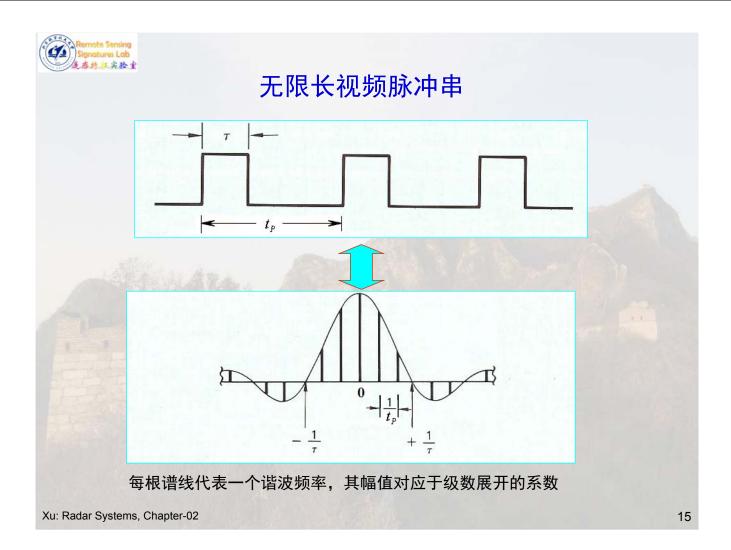


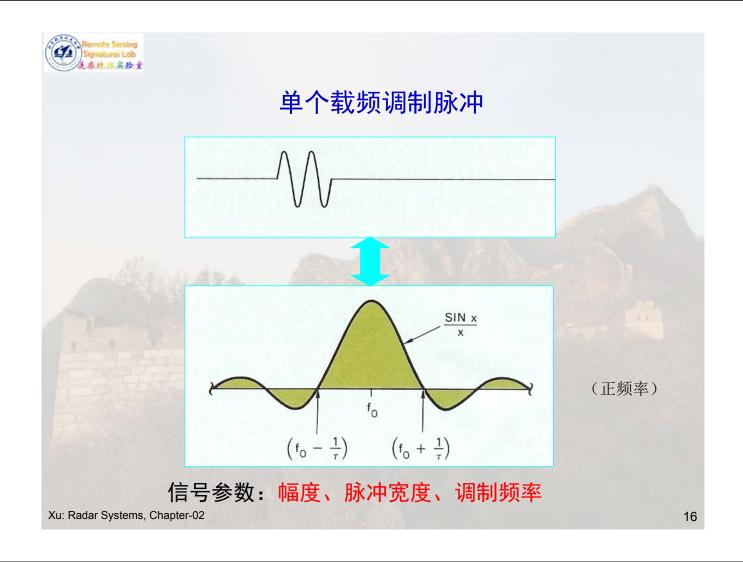
$$f_1(t) = A\cos\omega_0 t \iff F_1(\omega) = A\pi[\delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0)]$$

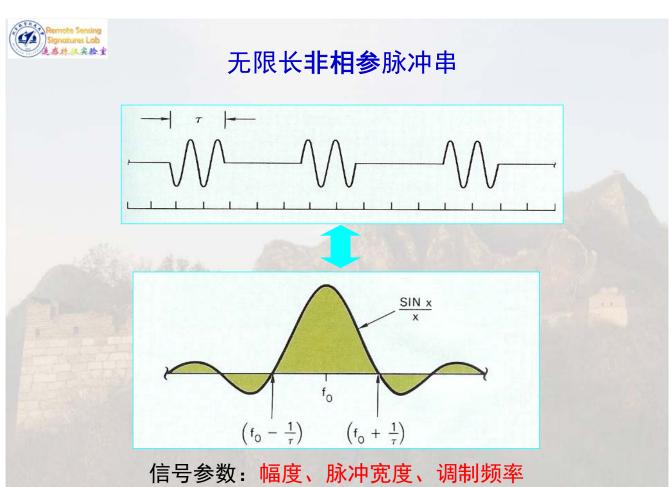
信号参数:幅度、频率





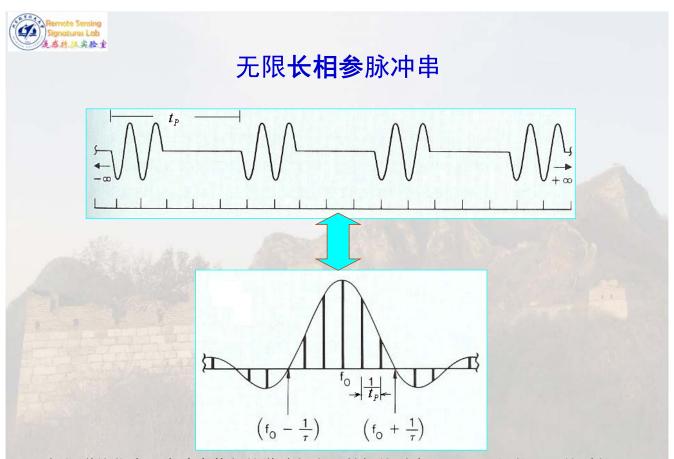






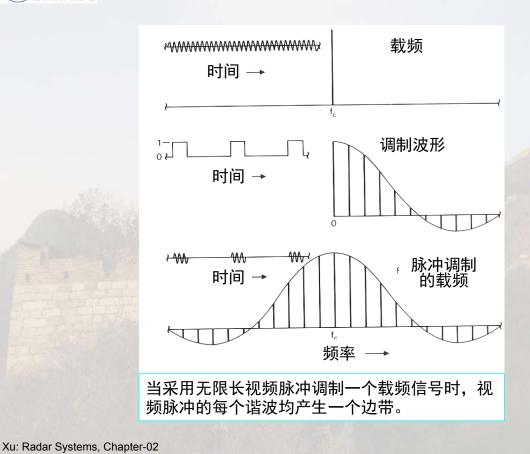
Xu: Radar Systems, Chapter-02

17



每根谱线代表一个偏离载频的谐波频率,其幅值对应于Fourier级数展开的系数



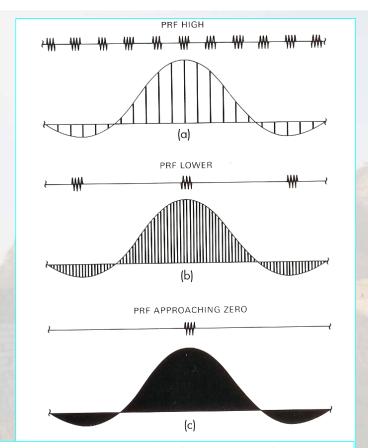




高脉冲重复频率

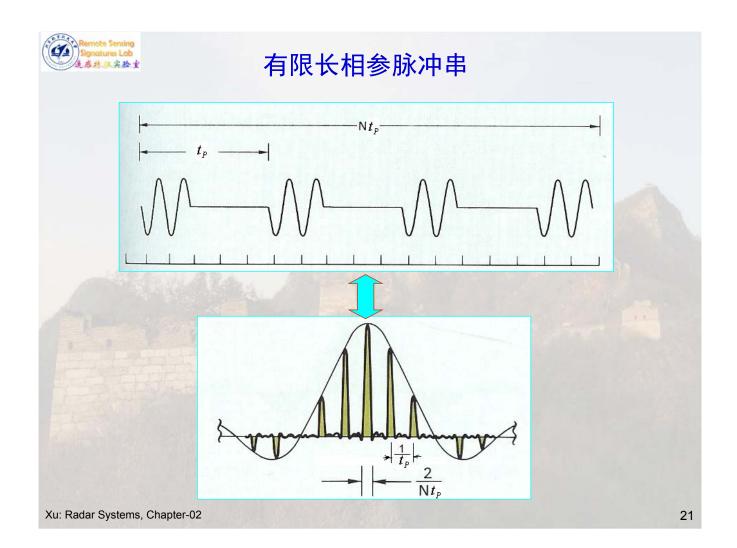
低脉冲重复频率

脉冲重复频率趋于零

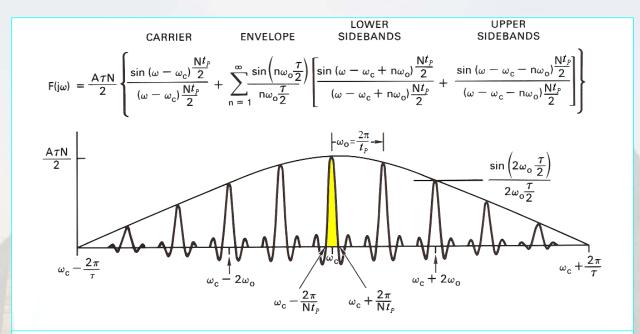


无限长连续脉冲串及其频谱: PRF越高, 谱线间距越大; 随着PRF趋于0, 频谱变成连续谱。

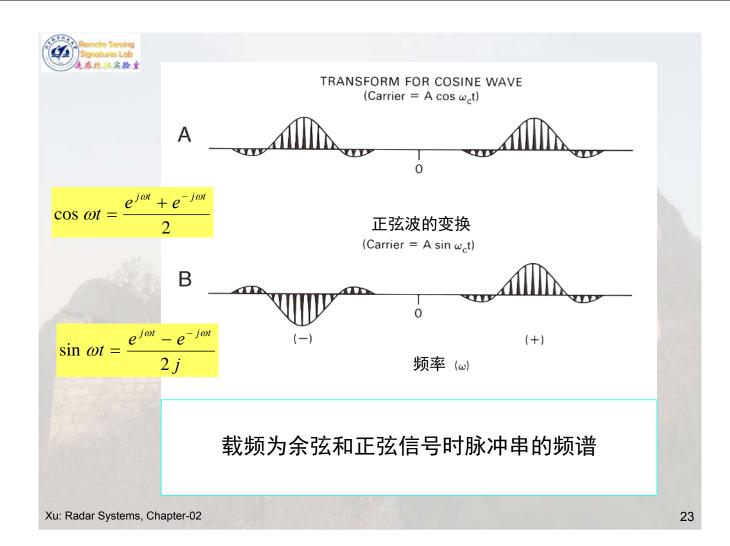
Xu: Radar Systems, Chapter-02

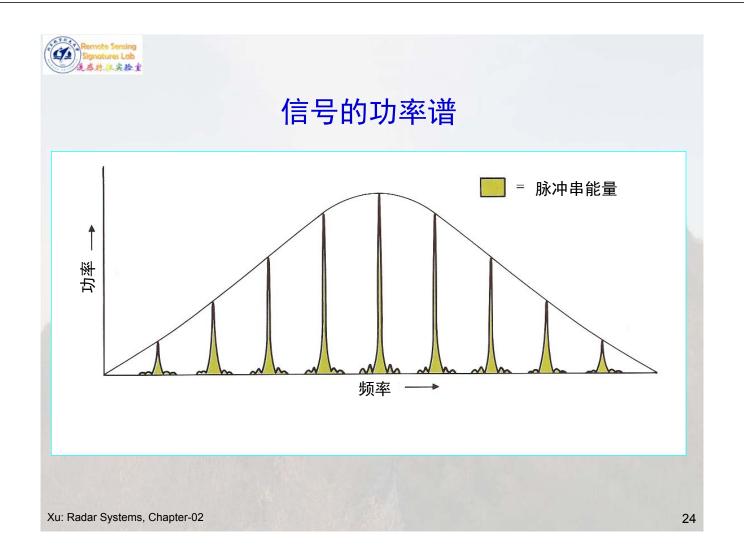






N个矩形脉冲组成的脉冲串其傅立叶频谱的正频率部分:脉宽au,脉冲重复周期 $_p$,载频 $f_c=rac{\omega_c}{2\pi}$







第2讲 雷达基础

- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射

Xu: Radar Systems, Chapter-02

25



Maxwell 方程

$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t}$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t}$$

$$\mathbf{D} = \varepsilon \mathbf{E}$$

$$\mathbf{B} = \mu \mathbf{H}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

$$\mathbf{J} = \sigma \mathbf{E}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho_{\nu}$$

式中,J表示传导电流密度(A/m); D表示电位移矢量(coul/m); B表示磁感应强度(web/m); σ 反映媒质导电的性能,称为导电率(conductivity); ε 反映媒质极化的性能,称为介电常数(permittivity); 而 μ 则反映媒质磁化的性能,称为磁导率(permeability)



$$\nabla \times \mathbf{H} = \mathbf{J} + \frac{\partial \mathbf{D}}{\partial t} = \mathbf{J} + \varepsilon \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t}$$

Ampere's law:

total current density equals to the sum of conduction current density and the displacement current density.

Maxwell第一方程:

解决了交变场中电流连续性的问题;揭示了变化的电场 (即位移电流)也能激发磁场,传导电流和位移电流都是产 生磁场的源。这种被激发的磁场都是有旋的,即磁力线是围 绕着电流的闭合曲线。

Xu: Radar Systems, Chapter-02

27



$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} = -\mu \frac{\partial \mathbf{H}}{\partial t}$$

Faraday's law of induction:

the induced electric field is not a conservative field.

Maxwell第二方程:

表示磁场激发电场的定量关系,即空间上任一点电场强度的旋度等于该点磁感应强度的时间减少率。可以看出,变化的磁场所激发的电场,其性质与静电场不同。静电场是无旋的,而感应电场是有旋的。形象地讲,静电场的电力线是有始有终的,而感应电场的电力线是围绕着感应线的闭合曲线。



$$\nabla \cdot \mathbf{B} = 0$$

Gauss's law: for magnetic field

这是磁通连续性原理的微分形式。它说明恒定电流磁场 是个无散场,在磁场中处处既无"源点"也无"汇点",磁 感应线是个无头无尾的闭合曲线。

Xu: Radar Systems, Chapter-02

29



$$\nabla \cdot \mathbf{D} = \rho_{v}$$

Gauss's law: for electric field

高斯定理的微分形式:

电场是一发散性的有源 场,电荷是电场的发散源。

 $\rho_{v} > 0$,表示该点是场的"源点",电感应线由此点向外发散;

 ρ_{v} < 0,表示该点是场的"汇点",电感应线向此点汇聚;

 $\rho_{v} = 0$,表示该点电感应线既不发散也不汇聚。



时谐场:向量形式的Maxwell方程

Maxwell方程:

$$\nabla \times \dot{\mathbf{H}} = \dot{\mathbf{J}} + j\omega \dot{\mathbf{D}}$$

$$\nabla \times \dot{\mathbf{E}} = -j\omega \dot{\mathbf{B}}$$

$$\nabla \cdot \dot{\mathbf{B}} = 0$$

$$\nabla \cdot \dot{\mathbf{D}} = 0$$

时谐因子: $e^{j\omega t}$

构造方程:

$$\dot{\mathbf{D}} = \varepsilon \dot{\mathbf{E}}$$

$$\dot{\mathbf{B}} = \mu \dot{\mathbf{H}}$$

$$\dot{\mathbf{J}} = \sigma \dot{\mathbf{E}}$$

Constitutive relationship:

for electric field for magnetic field

Ohm's law

Xu: Radar Systems, Chapter-02

31



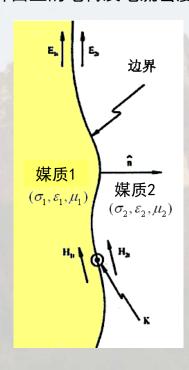
边界条件

当电磁波通过两个不同媒质边界时,边界附近的电磁场需要满足一定的规则,即边界条件,它把场量、介质的材料特性及边界面上的电荷及电流密度联

系在一起。边界条件可以从基本的电磁定律得到。

标量形式	矢量形式
$E_{t1} = E_{t2}$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\mathbf{E}_1 - \mathbf{E}_2) = 0$
$H_{t1} - H_{t2} = J_s$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\mathbf{H}_1 - \mathbf{H}_2) = \mathbf{J}_s$
$B_{n1} = B_{n2}$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{B}_1 - \mathbf{B}_2) = 0$
$D_{n1} - D_{n2} = \rho_s$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{D}_1 - \mathbf{D}_2) = \rho_s$
$J_{n1} = J_{n2}$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{J}_1 - \mathbf{J}_2) = 0$
$\frac{J_{t1}}{\sigma_1} = \frac{J_{t2}}{\sigma_2}$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\frac{\mathbf{J}_1}{\sigma_1} - \frac{\mathbf{J}_2}{\sigma_2}) = 0$

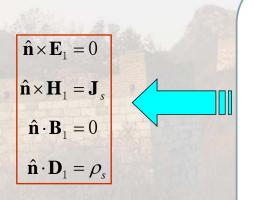
其中下标t和n分别代表该场量的切向和法向分量。





完纯导体边界条件

- □ 当两种媒质都非导体时,则E、H的切向分量和D、B的法向分量在边界连续。
- □ 若其中一种媒质是完纯导体,假设媒质2是完纯导体,则在媒质2中所有的场量都为0。于是,导体(媒质2)与非导体介质(媒质1)的边界条件简化为:



标量形式	矢量形式
$E_{t1} = E_{t2}$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\mathbf{E}_1 - \mathbf{E}_2) = 0$
$H_{t1} - H_{t2} = J_s$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\mathbf{H}_1 - \mathbf{H}_2) = \mathbf{J}_s$
$B_{n1} = B_{n2}$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{B}_1 - \mathbf{B}_2) = 0$
$D_{n1} - D_{n2} = \rho_s$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{D}_1 - \mathbf{D}_2) = \rho_s$
$J_{n1} = J_{n2}$	$\hat{\mathbf{n}} \cdot (\mathbf{J}_1 - \mathbf{J}_2) = 0$
$\frac{J_{t1}}{\sigma_1} = \frac{J_{t2}}{\sigma_2}$	$\hat{\mathbf{n}} \times (\frac{\mathbf{J}_1}{\sigma_1} - \frac{\mathbf{J}_2}{\sigma_2}) = 0$

Xu: Radar Systems, Chapter-02

33



电磁场的基本性质:

- >同其它实物一样, 场是客观存在的;
- ▶电磁场具有<u>独立存在</u>的性质。因为场一经产生,即使电荷消失,它还可以继续存在;
- ▶ 电磁场也具有微粒的属性。电磁场的基本粒子叫光子。 由量子力学可知,光子与实物粒子一样,也具有能量、动量和质量;
- ▶电磁场与实物粒子可以<mark>相互转化</mark>。如正负电子可以转化 为一对光子,而光子也可以转化成负电子与正电子对。



电磁场不同于通常由电子、质子、中子等基本粒子所构成的实物,它是一种特殊的物质:

- □ 电磁场的基本成份是光子, 它没有静止质量;
- □ 实物可以以任意不大于光速的速度在空间运动或加速运动, 但电磁场在真空中只能以光速运动;
- □ 实物原子所占据的空间不能同时为另一原子所占据 , 但 同一空间内可以存在许多电磁场而不发生影响。

Xu: Radar Systems, Chapter-02

35



电磁波的传播速度:

$$V = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon\mu}}$$

式中 ε , μ 分别为传播介质的介电常数和磁导率。

自由空间中:

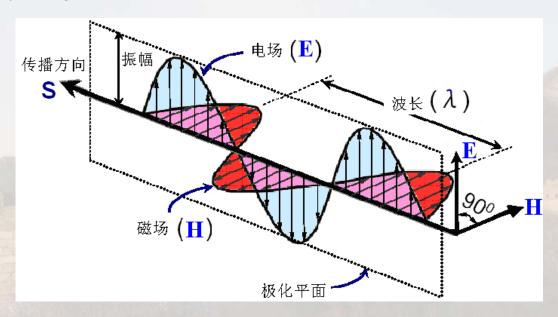
$$\varepsilon = \varepsilon_0 = 8.854187817 \times 10^{-12} \text{ F/m}$$

$$\mu = \mu_0 = 4\pi \times 10^{-7} \text{ H/m}$$

$$c = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon_0 \mu_0}} = 2.998 \times 10^8 \text{ m/s} \approx 3 \times 10^8 \text{ m/s}$$



Poynting 矢量:



 $S = E \times H$

Xu: Radar Systems, Chapter-02

37



第2讲 雷达基础

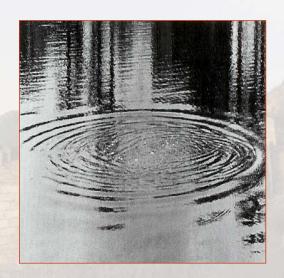
- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射

Xu: Radar Systems, Chapter-02

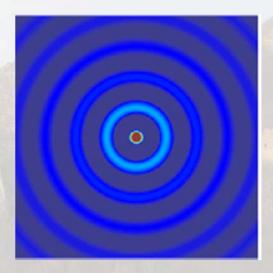


球面波和平面波

当波源在介质中振动时,振动将沿着各个方向传播,形成波动。



机械振动波: 纵波



电磁振荡波: 横波

Xu: Radar Systems, Chapter-02

39



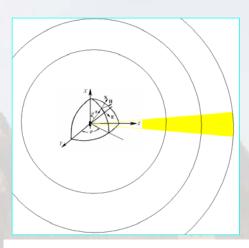
波前(Wavefront):

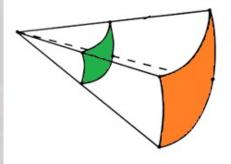
为了形象地描述在某一时刻波动所传播到各点的位置,可以想象将这些点联结成一个面,这个面叫做<mark>波前</mark>。

波阵面:

为了形象地描述波动传播时介质中各点振动相位之间的相互关系,我们将振动相位相同的各点联结成面,这种面叫做<mark>波</mark>阵面。

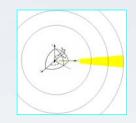
□波前实际上就是最前面的波阵面







球面波-平面波之间的相位差



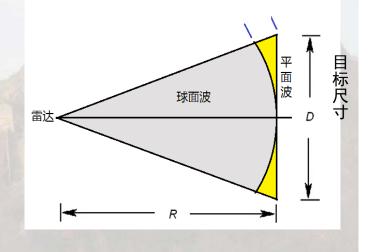
横向偏移量x处入射相位相对于目标中心处的偏差量:

$$\Delta\theta = \frac{2\pi}{\lambda} \cdot [(x^2 + R^2)^{1/2} - R]$$
Taylor \mathbb{R} \mathbb{R} $(1+x)^{1/2} = 1 + \frac{1}{2}x - \dots$

$$\Delta\theta \approx \frac{2\pi}{\lambda} \cdot \frac{x^2}{2R}$$

若目标尺寸为D, 取

$$x = D/2$$



$$\Delta \theta_D \approx \frac{\pi}{4R} \cdot \frac{D^2}{\lambda}$$

Xu: Radar Systems, Chapter-02



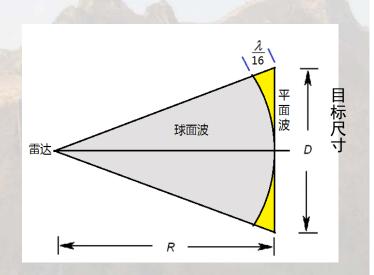
远场区准则(Rayleigh):

Rayleigh准则要求把球面波近似看成平面波时,两者波阵面之间单程、 单边相位差不大于22.5°(π/8,相当于双程、双边90°),也即距离差为 $\lambda/16$,有

$$\Delta\theta_D \approx \frac{\pi}{4R} \cdot \frac{D^2}{\lambda} \leq \frac{\pi}{8}$$

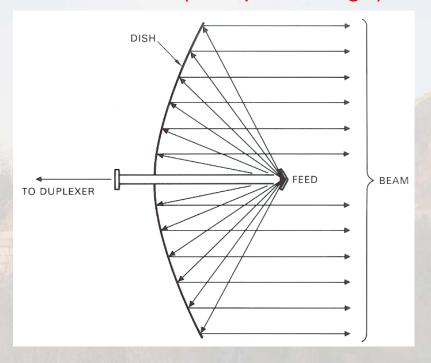


$$R \ge \frac{2D^2}{\lambda}$$





平面波生成—— 紧缩场(Compact Range)



紧缩场工作原理

Xu: Radar Systems, Chapter-02

43



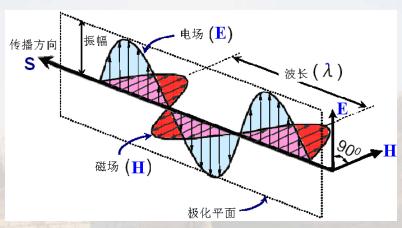
第2讲 雷达基础

- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射



电磁波的极化

极化(polarization)与极化波:



在电波传播时,电场矢量在垂直于传播方向的平面内呈现具有 确定规律的振动,这种现象称为极化或偏振,这种波称为极化波。

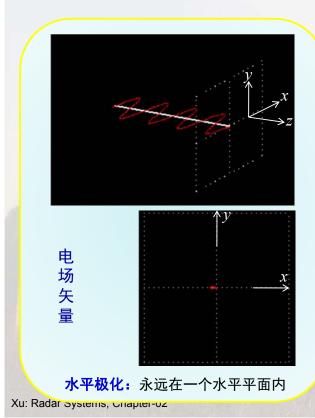
□ 波的极化是由电场的方向决定的。

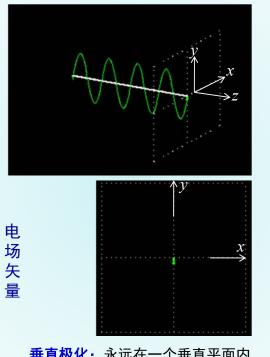
Xu: Radar Systems, Chapter-02

45



雷达波的极化、极化合成与分解 线极化



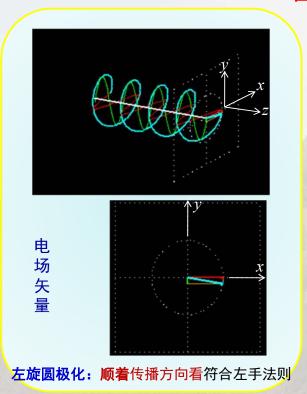


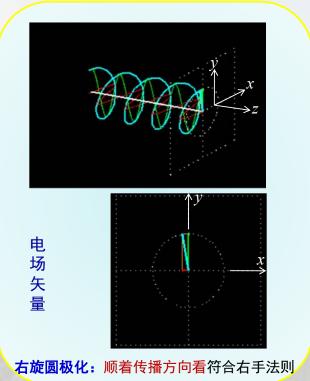
垂直极化: 永远在一个垂直平面内



雷达波的极化、极化合成与分解

圆极化



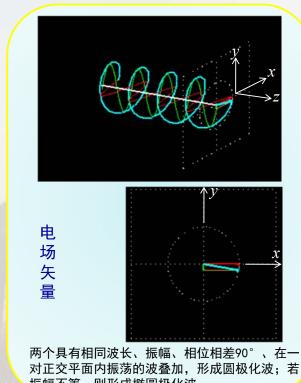


Xu: Radar Systems, Chapter-02

47

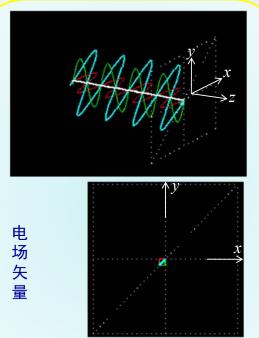


雷达波的极化、极化合成与分解 极化合成与分解



振幅不等,则形成椭圆极化波。

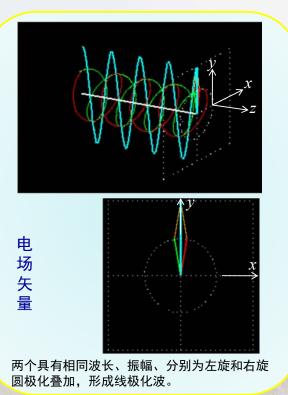
Xu: Radar Systems, Chapter-02



两个具有相同波长、振幅和相位、在一对正交平 面内振荡的线极化波叠加,形成45°线极化波; 若振幅不等,则形成其他角度的线极化波。



雷达波的极化、极化合成与分解 --- 极化合成与分解



小结:

- ■水平与垂直线极化构成一对正 交极化:
- 左旋与右旋圆极化也构成一 对正交极化;
- 这是雷达中使用最广泛的两对正交极化基。当然,也还存在 其他形形色色的正交极化基:
- 不同极化波之间可以相互合成与分解;
- 两个线极化波叠加可合成椭 圆极化波;
- 两个分别为左、右旋的圆极 化叠加可合成线极化波。

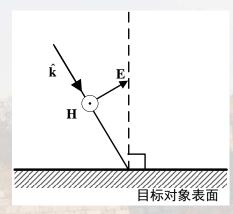
49

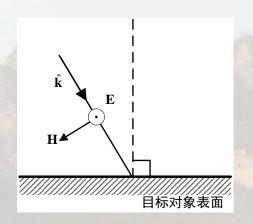
Xu: Radar Systems, Chapter-02



电磁场理论 vs 雷达测量中的"极化"

电磁场理论:





参考面:入射面(目标位置)

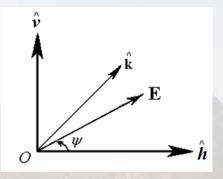
极化分解 { 平行极化: 电场矢量平行于入射面(极化方向取决于入射角) 垂直极化: 电场矢量垂直于入射面(极化方向与入射角无关)

(平行-Parallel; 垂直-Perpendicular)



雷达测量:

参考面:水平面(地面,与目标无关)



(水平-Horizontal, 垂直-Vertical)

水平极化和垂直极化的电场矢量方向均与雷达的观测方向有关。

两种极化分解:

"垂直"极化: 名称相同, 含义完全不同!

Xu: Radar Systems, Chapter-02

51



第2讲 雷达基础

- 2.1 雷达信号:基本概念
- 2.2 脉冲波形及其频谱特性
- 2.3 Maxwell 方程与边界条件
- 2.4 球面波和平面波概念
- 2.5 电磁波的极化
- 2.6 平面波的反射、折射、绕射和散射

Xu: Radar Systems, Chapter-02



平面波的传播

理想均匀媒质:

- 在空间任一点,媒质的性质都是相同的,即媒质的电特性参 数(介电常数和磁导率)不随位置而变化;
- ◆ 媒质的性质与场强的大小无关;
- 媒质的性质同电场和磁场的取向无关;
- ▶ 媒质中没有自由电荷,即 ρ_{v} 处处都等于零。

Xu: Radar Systems, Chapter-02

53



复数信号:
$$\dot{\mathbf{E}}(x,y,z,t) = \dot{\mathbf{E}}_{\mathbf{m}}(x,y,z)e^{j\omega t}$$

$$\nabla \times \dot{\mathbf{H}} = \dot{\mathbf{J}} + j\omega\dot{\mathbf{D}}$$

$$\nabla \times \dot{\mathbf{E}} = -j\omega\dot{\mathbf{B}}$$

$$\nabla^{2}\dot{\mathbf{E}} + k^{2}\dot{\mathbf{E}} = 0$$

$$\nabla^{2}\dot{\mathbf{H}} + k^{2}\dot{\mathbf{H}} = 0$$

k: 波数, 即波的空间频率

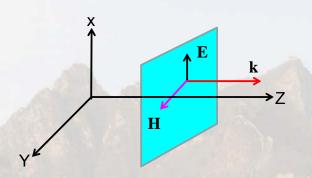
$$k = \omega \sqrt{\varepsilon \mu}$$
 自由空间
$$k = \frac{2\pi}{\lambda}$$



平面波的传播:

$$E_x = E_m e^{j(\omega t - kz + \phi_0)}$$

$$H_{y} = H_{m}e^{j(\omega t - kz + \phi_{0})}$$



$$H_{m} = \frac{E_{m}}{\eta}$$

$$\eta = \sqrt{\frac{\mu}{\varepsilon}}$$

(波阻抗,在自由空间: $\eta = 120\pi \approx 377 \Omega$)

Xu: Radar Systems, Chapter-02

55



理想均匀介质中均匀简谐平面波的基本性质:

- □ 均匀平面波在能流传播方向上没有电场和磁场分量, E、H和传播矢量k相互垂直,满足右手螺旋关系,称为横电磁波(TEM)
- □ 振幅不变,相位随时间和空间位置连续变化
 - 在任一确定空间位置, 电磁场都随时间正弦振动
 - 在任一确定时刻, 电磁场随随空间正弦分布
- □ 波阻抗**η**为常数,且为实数,并且

$$E_m = \eta H_m$$

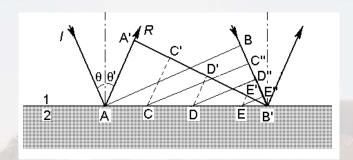
• 电场和磁场不仅具有相同的波形,且在同一点的相位也相同;

□波的传播速度

$$v = \frac{1}{\sqrt{\varepsilon \mu}}$$



平面波的反射



平面波的反射定律:

人射线、反射线和介质分界面的法线在同一平面内, 并 且入射角等于反射角,即

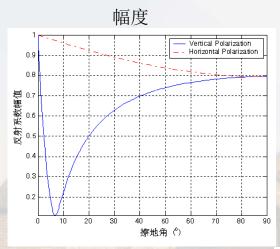
$$\theta = \theta'$$

Xu: Radar Systems, Chapter-02

57

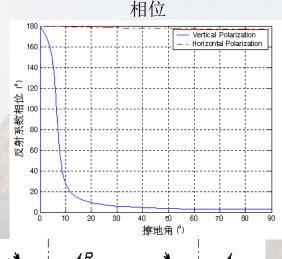


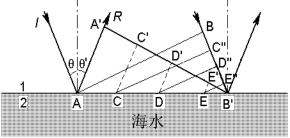
例: 平静海水的菲涅尔反射系数



$$\Gamma_{V} = \frac{\varepsilon \sin \theta_{i} - \sqrt{\varepsilon - \cos^{2} \theta_{i}}}{\varepsilon \sin \theta_{i} + \sqrt{\varepsilon - \cos^{2} \theta_{i}}}$$

$$\Gamma_{H} = \frac{\sin \theta_{i} - \sqrt{\varepsilon - \cos^{2} \theta_{i}}}{\sin \theta_{i} + \sqrt{\varepsilon - \cos^{2} \theta_{i}}}$$



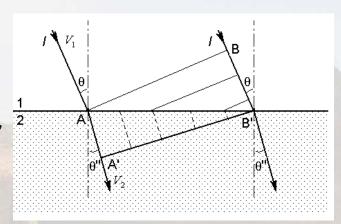




平面波的折射

平面波的折射定律:

人射线、折射线和介质 分界面的法线在同一平面内,¹/₂ 并且入射角的正弦与折射角 的正弦之比等于波在两种介 质中的速度之比。



$$\frac{\sin \theta}{\sin \theta''} = \frac{V_1}{V_2}$$

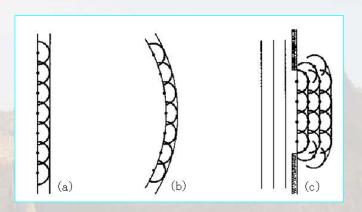
Xu: Radar Systems, Chapter-02

59

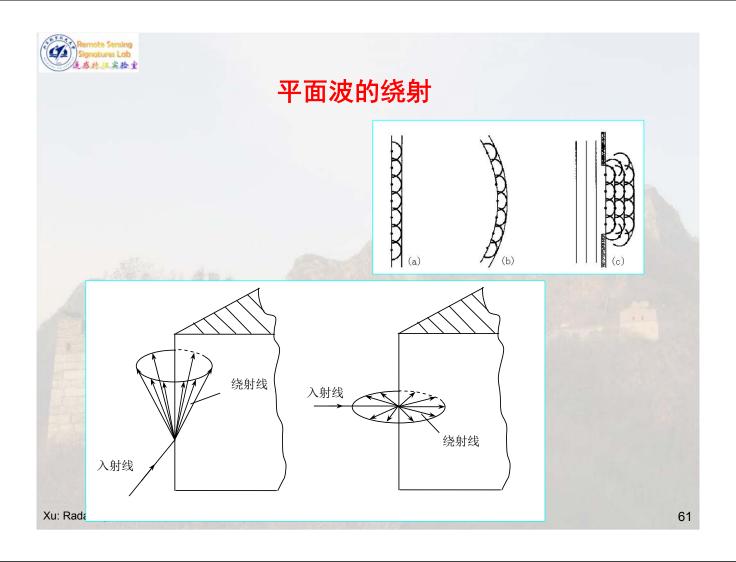


惠更斯原理

- (1) 平面波在传播过程 中保持为平面波;
- (2) 柱面波或球面波在 传播过程中仍保持为柱面波 或球面波;



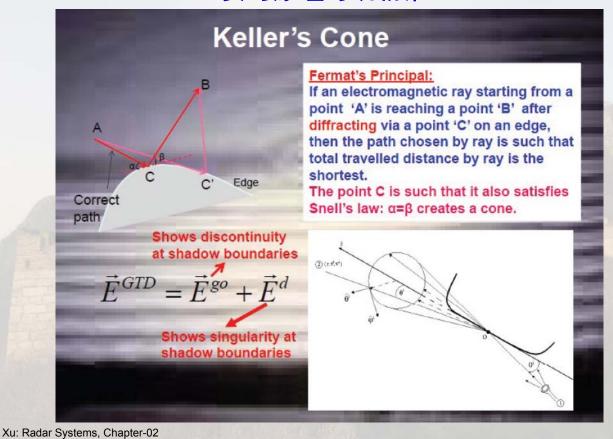
(3) 当平面波穿过孔隙传播时,通过空隙后的波将超出孔径范围,并在孔径边缘出发生弯曲,此即所谓的绕射现象。



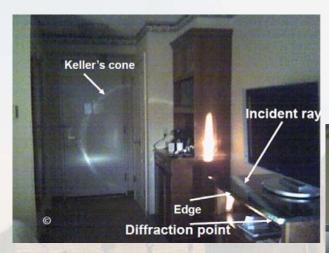




费马原理与凯勒锥







Y. Rahmat-Samii, GTD, UTD and STD: A historical revisit, IEEE APWC'2012, Cape Town, SA, Sept. 2012.

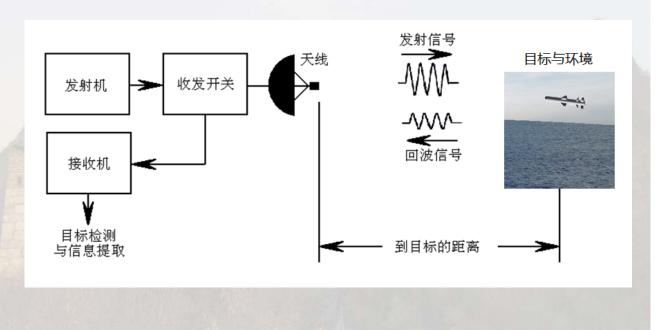


Observation by Prof. Rahmat-Samii in a hotel room in Florida

Xu: Radar Systems, Chapter-02



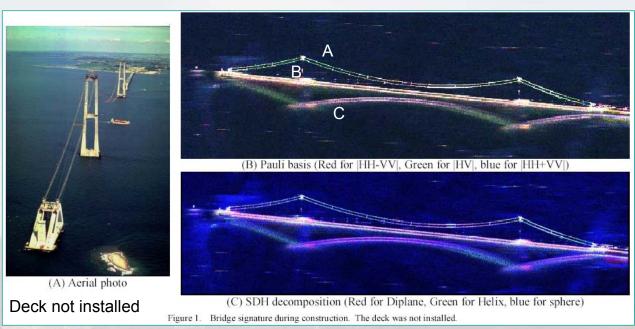
为什么电磁理论对于雷达如此重要?





Xu: Radar Systems, Chapter-02

海面上高架桥的极化SAR图像,显示出多径散射的典型特征



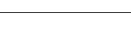
- A -- Single bounce
- B Double bounce: radar-cable/tower-sea-radar/sea-cable/tower-radar
- C Triple bounce: radar-sea-cable/tower-sea-radar

Courtesy of J.S. Lee, T.L. Ainsworth, E. Krogagor and W. M. Boerner, "Polarimetric Analysis of radar signatures of a manmade structure", Proc. IGARSS 2006.





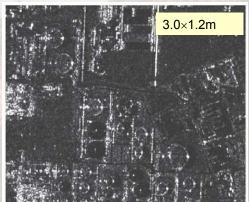
机场驻泊飞机的SAR图像

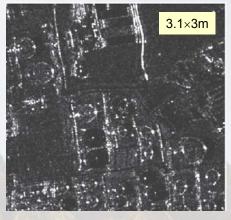


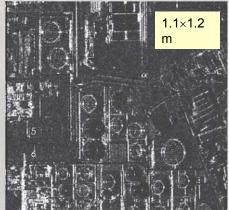
Xu: Radar Systems, Chapter-02

雷达图像中体现了复杂的电磁散射机理。地面储油罐的光学图像和雷达图像比









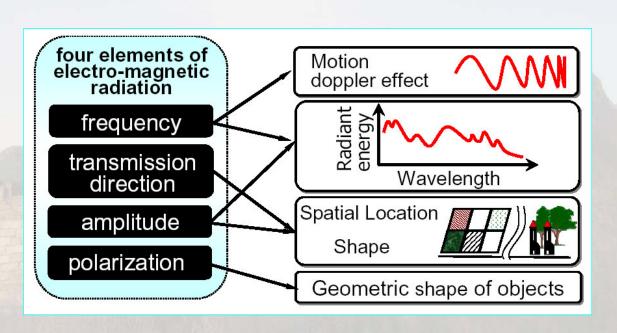
Xu: Radar Systems, Chapter-02

68



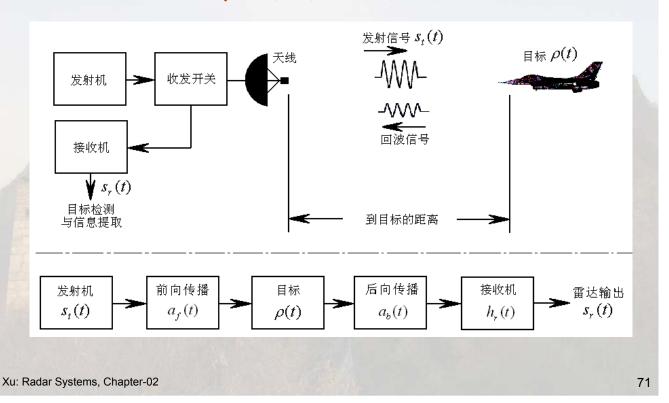


电磁波属性 vs 雷达遥感特征





分析和解决目标与环境对雷达波的散射 问题,主要依靠电磁散射理论





谢谢, 请批评指正

许小剑

北京航空航天大学电子信息工程学院

Tel: 010-82316065

Email: xiaojianxu@buaa.edu.cn

Xu: Radar Systems, Chapter-02