第十二章 高空探测

12.1 探空气球与无线电探空仪

常用手段 雷达、无线电探空仪、卫星探测、火箭探测、飞机探测

高空气象观测 测量近地面层以上大气的物理、化学特性的方法和技术

测定大气各高度上的温度、湿度、气压、风向、风速为主。

探空气球 悬挂无线电探空仪,由充有氢气的探空气球携带无线电探空仪上升,进行温压湿的测量

飞到 30-40km, 上升速度 6-8m/s, 大约 1.5h

分类 膨胀型: 最常用, 不断上升, 一般用于垂直探测; 由伸缩性大的橡胶制成, 内有氢气

非膨胀型:用于水平探测,制作定高气球,系留气球;球皮由聚乙烯塑料薄膜,在超压状态下工作,无伸缩性

上升气球、平移气球、下降气球(火箭或飞机释放,后释放降落伞,下降探测)

无线电探空仪 一种遥测仪器,将感应的气象要素值转换为无线电信号,不断地向地面发送。

悬挂于探空气球下方 8m 左右。约 300-500g,覆盖有防水纸与泡沫构成。

12.2 高空温压湿观测

GTS1 无线电探空仪

内有温度传感器、湿度传感器、智能转换器(含气压)、发射机(应答机(二次雷达))、电池五部分

温度: 棒状热敏电阻 -80~40℃

湿度: 高分子湿敏电阻 出厂时都密封在带有干燥剂的玻璃瓶中,一旦打开,要及时使用 气压: 硅阻固态压力传感器 10-1050hPa 气压传感器安装在电路板上 (在智能转换器上)

智能转换器:将物理量转换为二进制代码

12.3 高空风观测

气球浮力 F

球内氢气重力 G \checkmark 球皮和附加物重力 B \checkmark

空气阻力 R

观测方法
① 利用飞机、气球将测风仪器带到高空

② 通过跟踪测风气球的运动轨迹来计算风向风速,会产生水平位移

受力分析 气球上升过程的受力,气球升速的变化情况

气球浮力 $F_{\varnothing} = \rho g V$ 氢气重力: $G = \gamma g V$ 球皮和附加物: \mathbf{B} (ρ 空气密度, γ 氢气密度, V 气球的体积)

总举力: 与气球同体积的空气重力与氢气重力之差 $E = (\rho - \gamma)gV$

总举力不能够完全决定气球能否上升,只有净举力才能完全决定

静举力: $A = E - B = (\rho - \gamma)gV - B$ 其一般<mark>不随气球上升而改变</mark>。因此,认为升速为一恒定值

假设: 1. 球内部的气体压力≈周围的空气压力

2. 气球内外温度是相等的

3. 氢气的扩散逸出可忽略, 球内气体质量不变

由假设可得:球内氢气密度正比于外界空气密度的变化,反比于气球的体积的变化。

$$V
ho = V_0
ho_0 = 常量$$
 $V\gamma = V_0\gamma_0 = 常量$ $A = (\rho - \gamma)gV - B = (\rho V - \gamma V)g - B$ $A_0 = A$

 $A_0 = (\rho_0 - \gamma_0) g V_0 - B = (\rho_0 V_0 - \gamma_0 V_0) g - B$

空气阻力: $R=c\frac{\rho}{g}s\omega^2$ s 为气球面积 ω 为气球速度 c 为阻力系数

常用气球升速公式 $\omega = b\rho^{-\frac{1}{6}} \sqrt{A}$ b 为一略微变化的固定值。

影响因子: 1. A 与 B: 若要增加升速,则增加 A,减小 B

- 2. 空气密度 ρ 的变化, 气球的升速是随空气密度的减小而缓慢增大的
- 3. 空气阻力系数 c. 在乱流很强时, 空气阻力系数减小, 使计算值偏低
- 4. 垂直气流对升速的影响很大(尤其在复杂地形区)
- 5. 渗透和扩散的影响, 导致气球升速变小

误差:实际升速与计算升速差别为<mark>两头大中间小</mark>。近地面实际升速更大(空气的乱流运动的影响),高空实际升速更小(氢气渗透量增加)。

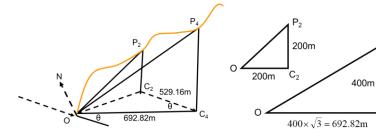
12.4 高空风速风向计算

主要方法 单经纬仪定点测风、双经纬仪定点测风、矢量法计算气球高度、二次雷达测风 单经纬仪定点测风

原理:使用一台经纬仪,在一个固定的地点,观测<mark>跟踪气球</mark>移动的轨迹来确定高空的风向风速 经纬仪能够测的**仰角与方位角**,由垂直高度得到升速。

升速确定,某一瞬时气球在空间的位置对地面有一个垂直投影点,测得<mark>某一个时段</mark>内气球投影点的位移,就 是气球在这段时间内的水平位移,由此测得对应高度上的风向风速。

例题: 测风气球的升速 $w = 100 \, \text{米/} \Delta$; 第 2 分钟的仰角 $\alpha_2 = 45^\circ$,方位角 $\beta_2 = 30^\circ$; 第 4 分钟的仰角 $\alpha_4 = 30^\circ$,方位角 $\beta_4 = 45^\circ$; 求: 第 2-4 分钟平均风速和风向?



关键在于求出角度 θ

$$V = \frac{\overline{C_2 C_4}}{(4-2) \times 60} = \frac{529.16}{120} \approx 4.4 m / s$$

 $G = 30+15+11=56^{\circ}$

优点: 简单易操作

缺电: 假定气球升速为定值, 计算气球高度存在误差, 较为古老

雷达测风

原理: 借助**仰角、方位角和斜距**来定位气球, 测量准确。雷达波段 L

二次雷达测风: 所跟踪的目标是<mark>有源</mark>的,气球上有应答机,有效提高测量距离(200km 水平 30km 垂直)

优点:全自动观测

缺点: 要求雷达发射机发射频率大, 耗电量大, 探测距离低, 距离远时回波弱 (平均高度 10 km, 斜距最大约 60 km)

