BearRangeDecodeTop

方位以及距离解码单元设计

系统结构如图所示：

1. 外部的方位输入（包括舰首码）模块
2. 外部的同步时钟输入（包括时钟在线监测计数器）
3. 方位码解码（输出正北信号，扇区信号，以及正北信号）
4. 距离码解码（输出距离码，正逆程信号）
5. 配置以及状态寄存器模块

