Радиолокационные наблюдения нелинейных волновых процессов в прибрежной зоне

М.Г. Булатов, М.Д. Раев, Е.И. Скворцов

Институт космических исследований РАН 117997 Москва, Профсоюзная, 84/32 E-mail: <u>mbulatov@mx.iki.rssi.ru</u>

Анализируются результаты радиолокационного эксперимента, направленного на изучение нелинейной динамики волновых систем, возникающих на морской поверхности в различных условиях волнообразования. Выявлены и объяснены различия пространственно-временных радиоизображений морской поверхности на горизонтальной и вертикальной поляризациях зондирующего сигнала. На разных стадиях развития волнения по пространственно-частотным спектрам радиоизображений определен диапазон групповых и фазовых скоростей, а также степень нелинейности поверхностных волн. Получены оценки амплитуды нелинейной поверхностной волны, хорошо согласующиеся с результатами контактных измерений.

Введение

Настоящая работа посвящена анализу результатов радиолокационного эксперимента, направленного на изучение микроволновыми методами нелинейной динамики волновых систем в прибрежной зоне. Особенность нашего эксперимента состояла в том, что радиолокатор высокого разрешения работал с неподвижной антенной, ориентированной в направлении, противоположном генеральному направлению распространения волн. В этом случае радиоизображения, полученные в координатах время – дальность, и их двумерные фурье-спектры позволяют исследовать дисперсионные свойства волн, модулирующих сигнал обратного рассеяния.

Возможности такого подхода, по-видимому впервые, были продемонстрированы в [1], где были представлены данные зондирования морской поверхности в Х-диапазоне. Спектральная обработка радиолокационных данных, полученных в таком формате, была использована для исследования дисперсионных характеристик волн зыби [2], для изучения в лабораторных и натурных условиях групповой структуры волнения, течений, статистики обрушений [3–7]. В [8] этим методом были зарегистрированы и исследованы четырехволновые слабонелинейные взаимодействия гравитационных волн.

В настоящей работе исследовались дисперсионные характеристики нелинейных поверхностных волн в зависимости от скорости встра и времени разгона, а также возможность определения амплитуды поверхностной нелинейной волны по пространственно-частотным спектрам радиоизображения.

Параметры радиолокатора, формирование и анализ RTI-диаграмм

Радиолокационные измерения осуществлялись с помощью импульсного двухполяризационного радиолокатора 3-см диапазона, длительность импульса которого была равна 50 нс, излучаемая импульсная мощность составляла 7,5 кВт. Сигнал с выхода приемника преобразовывался с частотой 25 МГц в цифровой 8ми разрядный код и поступал в компьютер для визуализации и дальнейшей обработки.

В азимутальной плоскости ширина диаграммы направленности антенны составляла 1°, в вертикальной плоскости — 22°. Радиолокатор, позволяющий реализовать разрешение по дальности $\Delta r = 5$ м, был установлен на высоте 8 м над уровнем моря. Границы зоны обзора по дальности $R_{\text{мин.}}$ и $R_{\text{макс.}}$ составили приблизительно 200 и 1300 м, соответственно. Размеры элемента разрешения в азимутальной плоскости L, соответствующие минимальной и максимальной дальности, составили примерно $L_{\text{мин.}} = 3,5$ м и $L_{\text{макс.}} = 17$ м. В пределах зоны обзора угол зондирования относительно надира менялся от 88 до 89,6°.

Регистрация радиолокационных сигналов на горизонтальной (ГГ) и вертикальной (ВВ) поляризациях проводилась попеременно в течение 10–15 мин на каждой из поляризаций.

Радиоизображение подстилающей поверхности на координатной плоскости время – расстояние формируется совокупностью точек, яркость каждой из которых пропорциональна средней интенсивности сигнала, рассеянного элементом поверхности, расположенным в момент времени *t* на удалении *R*, площадь которого $s = \Delta r \times L$. Радиоизображение, полученное в таком формате, обычно для краткости называемое *RTI*диаграммой (range-time intensity diagram), по существу представляет собой матрицу, каждая строка которой состоит из последовательности значений интенсивности сигналов, рассеянных элементами поверхности, расположенными на одинаковом удалении от антенны в различные моменты времени. Максимальное число строк такой матрицы равно числу элементов разрешения в пределах зоны обзора $R_{\text{макс}}/\Delta r$, а число столбцов — числу временных отсчетов сигнала за время наблюдения. В нашей работе число отсчетов дальности составляло 256, временной интервал между отсчетами выбирался порядка 0,5-1 с.

На рис. 1 показаны *RTI*-диаграммы, полученные при вертикальной и горизонтальной поляризациях зондирующего сигнала. Рассеиватели радиоволн, движущиеся вдоль луча антенны, отображены на рис. 1 в виде темных полос — треков, наклон которых определяется скоростью движения рассеивателей, их проекции на ось дальности — расстояниями, пройденными рассеивателями по направлению к радиолокатору, а проекции на ось времени — продолжительностью отдельных актов рассеяния («временем жизни» рассеивателей).



Рис. 1. Типичные RTI-диаграммы, полученные на вертикальной (ВВ) и горизонтальной (ГГ) поляризациях зондирующего сигнала

Сравнение диаграмм на рис. 1, показывает, что характер треков на вертикальной и горизонтальной поляризациях существенно отличается. Если на диаграмме, полученной на вертикальной поляризации, в основном наблюдаются сплошные полосы, протяженность которых составляет несколько элементов разрешения по дальности, то на горизонтальной поляризации трек разбивается на отдельные короткие выбросы. Это различие связано с особенностями обратного рассеяния электромагнитных волн при настильных углах зондирования [9]. Детальный анализ этих особенностей выходит за рамки настоящей статьи, отметим только, что на основе трехмасштабной композиционной модели [10] наблюдаемые на горизонтальной поляризации всплески объясняются образованием вынужденной ряби на гребнях волн промежуточных масштабов (длиной порядка 1 м), когда крутизна последних достигает предельных значений в результате взаимодействия с энергонесущими волнами длиной порядка десятков метров и более. В этом случае частота повторения выбросов и их продолжительность должны определяться характерным временем взаимодействия, а их интенсивность — крутизной волн промежуточных масштабов. На вертикальной поляризации сигнал обратного рассеяния определяется резонансной рябью, создаваемой локальным ветром и модулируемой длинными волнами, Механизм этой модуляции вполне соответствует обычной двухмасштабной модели рассеяния электромагнитных волн морской поверхностью [10].

Пространственно-частотные спектры в различных условиях волнообразования

Поскольку треки на *RTI*-диаграмме вызваны модуляцией мелкомасштабных рассеивателей крупными волнами, то двумерный Винеровский спектр *RTI*-диаграммы, называемый также ω -*k*-диаграммой, характеризует спектр модулирующих поверхностных волн, масштабы которых согласованы с пространственным разрешением радиолокатора. Известно, что спектральный состав поверхностного волнения в области энергонесущих волн определяется средней скоростью ветра, временем и длиной разгона. Исследования спектров модулирующих поверхностных волн в условиях изменяющейся ветровой «накачки» являлось одной из задач наших экспериментов, которые были проведены в октябре 2003 г. на Черном море, в Голубой бухте (район г. Геленджика) [11].

Измерения проводились с выходящего в море на 200 м пирса, на конце которого были установлены радиолокатор, струнный волнограф и на высоте 10 м — измеритель скорости ветра. Синоптическая обстановка в ходе трехдневных непрерывных радиолокационных измерений определялась прохождением циклона.

В течение первого дня наблюдений скорость ветра оставалась стабильной и составляла порядка 6 м/с (порывами до 8–9 м/с) К вечеру скорость ветра упала до 3–4 м/с, а к утру третьего дня резко возросла до 8–10 м/с (порывами до 12 м/с). Как показали оценки спектров возвышений, данные радиолокационных измерений были последовательно получены в условиях развитого, затухающего и развивающегося волнения.

Пространственно-частотные спектры показаны на рис. 2, яркость каждого пикселя на этом рисунке обратно пропорциональна интенсивности соответствующей спектральной компоненты.

Большинство спектральных компонент на ω -*k*-диаграмме развитого волнения (рис. 2a) группируются вдоль кривых $\omega = \sqrt{gk}$ (кривая *l*) и $\omega = \sqrt{2gk}$ (кривая *2*), отображающих ω -*k*-компоненты первой и второй связанных гармоник нелинейных гравитационных волн, для которых при неизменном профиле распространяющейся нелинейной волны основная и высшие гармоники имеют одну и ту же фазовую скорость V_{Φ} , а волновые числа и частоты высших гармоник должны удовлетворять равенствам $k^n = nk$ и $\omega^n = \sqrt{ngk}$, где n = 1, 2, 3, На рис. 2а этим условиям удовлетворяют компоненты, волновые числа которых соответствуют точкам пресечения с дисперсионными кривыми *l* и *2* прямой $\omega = V_{\Phi}^{\text{мин.}}k$, и $\omega = \tilde{V}_{\Phi}k$, наклоны которых соответствуют максимальной — $V_{\Phi}^{\text{макс.}} = 8,8$ м/с, минимальной — $V_{\Phi}^{\text{мин.}} = 4$ м/с и фазовой скорости волновой компоненты максимальной интенсивности $\tilde{V}_{\Phi} = 6,1$ м/с, которая практически равна средней скорости ветра (5,8 м/с).



Рис. 2. Пространственно-частотные спектры, полученные в условиях постоянной (а), уменьшающейся (б) и увеличивающейся скорости ветра (в)

Ниже кривой l на ω -k-диаграмме расположены точки, для которых дисперсионная зависимость хорошо апроксимируется прямой $\omega(k) = \frac{1}{2}\tilde{V}_{\Phi}k$, наклон которой равен групповой скорости $V_{\rm rp.} = \frac{1}{2}\tilde{V}_{\Phi}$ цуга волн, фазовая скорость центральной компонентой которого равна \tilde{V}_{Φ} . Это означает, что в этой области спектра флюктуации мощности сигнала обратного рассеяния связаны с образованием групп волн. Как известно, при формировании волнового пакета в результате интерференции образуются волны, высоты которых существенно превосходят высоты интерферирующих волн. При формировании таких волн происходит усиление сигнала обратного с образованием вынужденной ряби[10], а также малоразмерных структур различных типов [12], что приводит к появлению на *RTI*- диаграмме всплесков, частота появления которых определяется периодом огибающей волнового пакета. Это создает в спектре модуляции мощности компоненты, дисперсионные характеристики которых отражают динамику группы волн.

Рассмотрим теперь ω-k-диаграммы, полученные в условиях затухающего и развивающегося волнения, представленные на рис. 26 и 2в. Очевидное различие ω-k-диаграмм, показанных на рис. 2а и 2б, состоит в отсутствии высших гармоник в спектре затухающего волнения, что является результатом уменьшения крутизны и амплитуды ветровых волн при уменьшении ветровой накачки. Диапазон фазовых скоростей, отмеченный на рис. 26 двумя пунктирными линиями, проходящими через крайние точки дисперсионной кривой, составляет 4,5–8 м/с, что несколько превышает диапазон флюктуаций скорости ветра (3,5-7 м/с). Последнее означает, что регистрируемые радаром и отображаемые рис. 26 спектральные компоненты есть свободные волны, не связанные с действием затухающего локального ветра. При превращении ветровых волн в свободные волны зыби происходит их гармонизация, что и приводит к уменьшению уровня высших гармоник в ω-k-спектре.

Характерная особенность спектра рис. 2в (случай развивающегося волнения) — отсутствие линии групповых скоростей. Это объясняется, по-видимому, малым временем разгона, в течение которого групповая структура волн не успела сформироваться. Диапазон фазовых скоростей, выделенный пунктирными линиями, соответствует крайним значениям волновых компонент, имеющих заметный уровень вторых гармоник. Значения $V_{\Phi}^{\text{макс.}} \approx 12 \text{ м/с}$, и $V_{\Phi}^{\text{мин.}} \approx 6 \text{ м/с}$ хорошо согласуются с диапазоном флюктуаций скорости ветра..

Оценка интенсивности модулирующих нелинейных поверхностных волн

В общем случае на ω -k-диаграмме могут отображаться *n* дисперсионных кривых и для волны, фазовая скорость которой равна V_{Φ} , интенсивность *i*-й гармоники $E_i(k)$ определятся в точке пресечения соответствующей дисперсионной кривой и прямой $\omega = V_{\Phi}k$. Суммарная интенсивность флуктуаций мощности сигнала E(k), вызванных модуляцией нелинейной волной, содержащей *n* гармоник, определяется суммой интенсивностей $E(k) = \sum_{i=1}^{n} E_i(ik)$. Попытка определения амплитуд гармоник нелинейных поверхностных волн

на основе этих соотношений делалась в [4], однако сопоставление результатов с данными прямых контактных измерений возвышений поверхности проведено не было.

На рис. За и 3б показаны нормированные по максимуму распределения по частоте ω-k-компонент, принадлежащих дисперсионным кривым l и 2 рис. 2б и 2в. Сплошными линиями на этих графиках обозначены распределения первых гармоник, а пунктирной линией на рис. 3б показано распределение интенсивностей вторых гармоник. Ниже на рис. 3в и 3г представлены нормированные частотные спектры возвышений, рассчитанные по показаниям струнного волнографа, полученным на том же временном интервале, что и радиоизображения. Сравнение распределений интенсивностей ω-k-компонент по частоте с соответствующими спектрами возвышений показывает, что форма распределений и форма спектров хорошо согласуются.



Рис. 3. Распределения по частоте (а, б) первых (сплошная линия) и вторых (пунктир) гармоник пространственночастотных спектров и соответствующие им спектры возвышений морской поверхности (в, г)

Так как интенсивность компонент модуляционного спектра пропорциональна квадрату амплитуд модулирующих волн, то отношение интенсивностей спектральных пиков, соответствующих основной и удвоенной частоте модулирующей волны, должно быть равно отношению интенсивностей на тех же частотах компонент спектра возвышений.

Отношение интенсивности спектрального максимума в спектре рис. 3г, соответствующего основной волне модуляции (частота 0,16 Гц), к интенсивности спектрального пика на удвоенной частоте составляет 8,5 дБ, а отношение интенсивностей первой и второй гармоник в ω -*k*-спектре на тех же частотах равно 10 дБ. Причина различия вполне очевидна: в спектре, полученном по показаниям волнографа, в области высоких частот регистрируются как гармоники нелинейной волны, так и свободные волны удвоенной частоты. Хотя эти волны и удовлетворяют дисперсионному соотношению $\omega = \sqrt{gk}$, соответствующие им компоненты модуляционного спектра не отображаются на дисперсионной кривой *l* из-за недостаточного разрешения радиолокатора по дальности (для $\Delta r = 5$ м волновое число Найквиста составляет 0,63 рад/м). Считая, что отношение квадратов амплитуд первой и второй гармоник поверхностной модулирующей волны с волновым числом *k* соответствует отношению интенсивностей первой и второй гармоник в ω -*k*-спектре, можно, задавшись пространственно-временной моделью нелинейной волны, оценить ее амплитуду.

При явно ветровом узконаправленном потоке волн в качестве такой модели естественно выбрать модель Стокса [13], для которой амплитуды второй и первой гармоник (ξ_2 и ξ_1) связаны соотношением: $\xi_2 = \left(\frac{1}{2}ak\right)\xi_1$ [14]. Тогда отношение интенсивностей второй гармоники ω -*k*-спектра к первой равно (1)²

$$\left(\frac{1}{2}ak\right)^{-}$$
. Для определенного по ω -*k*-диаграмме значения $\left(\frac{\xi_2}{\xi_1}\right) \approx 0,1$ отношение амплитуды нелинейной

модулирующей волны *a* к ее длине $\Lambda = \frac{2\pi}{k}$ составляет величину порядка 0.01. По результатам измерений,

выполненных с помощью стандартного волнографического буя, во время радиолокационных наблюдений длины волн в области спектрального максимума составили 45–50 м, а высота волн 30 % обеспеченности находилась в пределах 0,5–0,65 м, что соответствует отношению $a/\Lambda \approx 0,08$ –0,09.

Выводы

В заключение сформулируем основные результаты работы:

экспериментально получены пространственно-временные радиоизображения морской поверхности и выявленны различия в форме треков, наблюдаемых на горизонтальной и вертикальной поляризациях зондирующего сигнала;

2) в различных условиях волнообразования (установившееся, развивающееся и затухающее волнение) получены пространственно-частотные спектры модуляции рассеянных сигналов, анализ которых позволил определить степень нелинейности поверхностных волн и диапазон групповых и фазовых скоростей поверхностных волн в зависимости о стадии развития волнения, а также выделить спектральные компоненты модуляционного спектра, возникающие при образовании волновых пакетов;

 показано, что по пространственно-частотным спектрам модуляции могут быть получены оценки амплитуды нелинейной поверхностной волны, хорошо согласующиеся с результатами контактных измерений.

Отметим также, что использование ω -*k*-диаграмм, отображающих дисперсионные характеристики связанных гармоник нелинейной волны, позволяет определить мощность компонент модуляционного спектра, создаваемых этими гармониками, исключив модуляцию, создаваемую свободными волнами на тех же частотах. Традиционные методы измерений с помощью волнографов возможность такого разделения не допускают.

Работа была выполнена при поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (проекты № 05-02-16384 и № 04-02-16629), а также благодаря поддержке Отделением ФН РАН в рамках Программы фундаментальных исследований «Проблемы радиофизики» (раздел «Радиофизические методы диагностики окружающей среды»).

Литература

- 1. Розенберг А.Д. Измерение морского волнения радиолокационным амплитудным методом // АН СССР, Океанология. 1981. Т. 21. Вып. 2. С. 197–292.
- Ivanov A.V., Gershenzon V.E. Experimental Investigations of Sea Surface Waves with a Stationary Doppler Imaging Radar // A Symposium on the Air-Sea Interface, Radio and Acoustic Sensing, Turbulence and Wave Dynamic Spectra. Marseilles, France, June 24–30, 1993. Book of Abstracts. P. 89.
- 3. *Fraiser S., McIntosh R.* Nonlinearities and Reverse Traveling Energy Observed in Wavenumber-Frequency Spectra of X-Band Ocean Backscatter // Proc. IGARSS'96. USA, Lincoln, Ne, May 1996. V. 4. P. 1730–1732.
- 4. Lamont-Smith T., Fuchs J., Tulin M.P. Laboratory Investigations of LGA scattering from wind-generated waves and wave groups // Proc. IGARSS'98. USA, Seattle, Wa, July 1998. V. 3. P. 1219–1222.
- 5. *Lamont-Smith T*. The Estimation of Ocean Current from ω-κ Analysis of Radar Data, // Proc. IGARSS'96. USA, Lincoln, Ne, May 1996. V. 4. P. 1742–1744.
- 6. *Hesany V., Plant W.J., Keller W., Hayes K.* Observed Space-Time Structure of Radar Backscatter from the Ocean Surface // Proc. IGARSS'96. USA, Lincoln, Ne, May 1996. V. 3. P. 1733–1735.
- Phillips O.M., Posner F.L., Hansen J.P. High Range Resolution Radar Measurements of Speed Distribution of Breaking Events in Wind-Generation Ocean Waves: Surface Impulse and Wave Energy Dissipation Rates // J. of Physical Oceanography. 2001. V. 31. P. 450–460.
- 8. Bulatov M.G, Raev M.D., Skvorsov E.I. Dynamics of Sea Waves in Coastal Region According to Date of High-Resolution Radar Observation // Physics of Wave Phenomena, Allerton Press, Inc. 2004. V. 12(1). P. 18–24.
- 9. Булатов М.Г., Кравцов Ю.К., Лаврова О.Ю. и др. Физические механизмы формирования аэрокосмических радиолокационных изображений Океана // УФН. 2003. Т. 173. № 1, Январь. С. 67–89.
- Plant W.J. A Model for Microwave Doppler Sea Return at High Incident Angles: Bragg Scattering from Bound, Tilted Waves // J. Geophys. Res. 1997. V. 102. N° C9. P. 131–146.
- 11. Булатов М.Г., Кравцов Ю.А., Кузьмин А.В. и др. Микроволновые исследования морской поверхности в прибрежной зоне (Геленджик, 1999–2002 гг.). М.: Книжный дом «Университет», 2003. 136 с.
- Sletten Mark A., West Jim C., Liu Xinan, Duncan Jim H. Radar Investigation of Breaking Water Waves at low Grazing Angles with Simultaneous High-Speed Optical Imagery // Radio Science, 2003. V. 38. N° 6. P. 1801–1819.
- 13. Лакомб А. Физическая океанография // М.: Мир, 1974. 495 с.
- 14. Юэн Г., Лэйк Б. Нелинейная динамика гравитационных волн на глубокой воде // М.: Мир, 1987. 179 с.