编号: R

市属高校产学研成果申请书

项目名称:	电动汽车充电桩自动识别系统	的研发设计
项目负责人	: 陈 敏	
申报类别:	√□转化型成果 □培育	型成果
申报单位:	武汉软件工程职业学院	(盖章)
合作单位:	武汉芯印象光电科技有限公司	(盖章)_
申报日期:	2016年5月20日	

武汉市教育局制

编写说明

- 1.市属高校产学研成果申请书编写要求:
- (1) 总体目标集中、明确、可考核,要充分考虑技术、经济等方面的可行性;
 - (2) 研究任务和内容重点突出,设置合理;
 - (3) 所选定的技术路线切实可行, 关键点突出、创新点明确;
 - (4) 配套条件落实;
- (5) 经费预算根据充分,支出合理,符合有关规定,配套经费落实;
 - (6) 相关证明文件等附件齐全。
 - 2.提供的资料、数据必须真实准确,不得弄虚作假。
 - 3.涉及到外文缩写要注明全称。
 - 4.页面不敷可自行加页。
 - 5.采用 A4 纸打印,装订整洁,一式 5 份。
 - 6.申请书须加盖学校及合作单位公章方为有效。

项目基本信息

	姓名	陈敏	性别	女	出生年月	19830607		
成果负责人	本科以来学历 /学位经历(包 括毕业时间、	2006.7 武汉理 科学士	职称	讲师				
	专业、学历、学位)	2010.12 武汉理	!工大学工业	职务	无			
	主要科研经历及成果	一 一						
	联系电话	13971621504		E-mail	185507810@qq.com			
起始时间	2016年10月1	В	终止时间		2018年 12	月		
成果类型	□ 1.应用基础研究							
技术领域	□1.信息技术 □2.生命健康							
主要研究 内容(100 字以内)	(1)设计双目图像采集、缓存电路,FPGA 控制及调试、通信电路等。 (2)编程实现双目图像的快速、同步采集及缓存。 (3)设计充电桩插座的图像特征识别、定位算法。 (4)调试硬件,编程实现图像采集、缓存、插座识别和定位等功能。							
主要考核 目标及技 术经济指 标(100 字 以内)	(1)设计的装置能够在 0.1 秒内采集并缓冲同一时刻的双目图像,可显示图像到液晶显示屏,单摄像头拍摄图像分辨率为 1000*500 像素,双目分辨率为 2000*500 像素。 (2)对充电桩的识别、定位,误差小于等于 5% ,识别及定位时间小于等于 2 秒。 (3)研制的单台设备,具有较好的用户体验。 (4)研制的单台设备,硬件成本低。							
预期主要 成果形式	□ 1.新工艺 □ √2.新产品 □3.新材料 □4.新技术 □ √5.研究(咨询)报告 □ 6.其他(请注明)							
预期取得专 利	□ 1.国外发明专利 □ 2.国内发明专利□ 3.实用新型专利□ √4.其他(实物)							
其他需要 说明事项	无							

主要研究人员

序号	姓名	年龄	学历	职称	从事专业	工作单位	在项目中承担 任务及作用	本人签名
1	江中华	43	研究生	副教授	电气自动化	武汉软件工程职 业学院	项目的规划,实施;硬件电路设计;软件程序设计;	
2	陈雨	32	研究生	工程师	电子技术	武汉芯印象光电 科技有限公司	硬件电路设计; 软件程序设计;	
3	董英英	36	本科	副教授	电气自动化	武汉软件工程职 业学院	参与制定课题研究方案、 实施步骤等;	
4	李晓莉	33	研究生	讲师	电气自动化	武汉软件工程职 业学院	整理资料,软件程序设计;	
5	李汉成	35	研究生	讲师	电气自动化	武汉软件工程职 业学院	搜索相关的参考文献,软件程序设计;	

(一) 立项依据(意义和必要性,国内外现状和技术发展趋势,市场需求及竞争态势分析,)

1、项目的意义和必要性

目前,世界汽车产业进入全面交通能源转型期,全球汽车工业为破解能源、环境制约,实现可持续发展,长期以来一直在积极探索和努力推动交通能源动力系统转型,而电动汽车已经成为了新能源汽车的发展方向,因其节能、环保等优点已得到国家政策的大力支持推广。目前普遍认可纯电动汽车是完全环保产品,该类产品具有零排放、无污染、能源节约、使用成本低等优点。

电动汽车是零污染、零排放的新能源绿色产品,具有良好的发展前景,而电动汽车的能量补给是其发展的前提和基础。而目前主要的能量补给形式是公共充电桩,并且公共充电桩分散不集中。传统的充电桩一般设置较矮,且车辆的取电端设置在车辆的侧面,主要方便于人工操作;一般充电桩的充电电压较高,人工插高压枪存在一定的危险性;故人工充电存在一定的危险性且长时间操作会增加人的工作量。

因此,现有的充电方式不能作为一种通用的充电方式,目前需要提出一种新型智能化的充电模式。而实现电动汽车充电智能化的首要条件就是需要检测出充电桩与充电汽车之间的各个方向的距离。而本系统主要就是利用图像处理的方法来检测充电汽车与充电桩之间的多维距离。具有重大的应用价值。

2、国内外现状及技术发展趋势

首先近几年的国外的充电系统及充电站的研究在多个领域都获得了迅猛发展。 一方面是采用如计算机技术、控制技术、人工智能技术等,融合应用到充电产品中, 使其从功能单一的充电机向多功能充电系列产品转化,并提高其安全性能和智能化 程度;另一方面,充电机功能的拓展也刺激了对其相关领域深入研究的需求。目前 的智能充电系统必须具备的功能包括:电流、电压、时间和电量等参数的监测、计 量和显示,智能化的人机交互和消费应用功能。

但目前主要的智能充电方式为无线充电,使用线圈感应来实现无线充电,但是 该充电方式要求司机要较为准确的将汽车停靠在充电设备发射端,然后由磁吸合充 电。这样对司机的停车要求较高。

而本系统的设计主要解决的问题就是电动汽车识别充电桩,然后利用执行机构 将充电头自动送至车辆取电端,具有较好的应用前景。

3、市场需求及竞争态势分析

电动汽车已经成为了新能源汽车的发展方向,已得到国家政策的大力支持和推 广,目前,我国电动汽车充换电站及充电桩数量已居世界第一。但目前电动汽车的 充电连接主要都是手动实现充电桩和电动汽车的连接,而充电桩一般都建在室外, 充电电压较高,所以充电桩和电动汽车的手动连接受恶劣天气的影响较大,并存在 一定的安全隐患。而本课题主要实现的是电动汽车和充电桩的自动识别,为实现电 动车智能充电奠定良好的基础,该系统的设计自动化程度高,电动汽车行业作为一 个新型行业,受到国家的大力支持和推广,因此具备很大的市场潜力。

本课题采用图像处理的方法实现电动汽车和充电桩的自动识别,实时性高,成本低,具备高效、便捷等特点。

(二)基础条件(前期所取得的成果或技术、工艺情况,国内外在该技术领域的专利情况,现有技术基础和工作基础:包括相关领域的试验及示范基地建设情况,研究开发队伍和产学研结合等情况)

1、己取得的相关研究成果

研究成员已取得的相关研究成果如下:

课题: "多轴自动张力控制器",校企合作社会服务项目,已经完成。"双切刀自动制袋系统研制"校企合作社会服务项目,已经完成。"《单片板及其接口技术试验平台研制》",武汉市教育局课题,已结题; "校内生产性实训基地建设新模式研究",湖北省教育厅 2009 年立项,已结题。

论文:公开发表 "高速等比例图像采集处理系统设计" "Carrier Frequency Estimation Algorithm for Continuous Phase Modulation", "完全响应 CPFSK 信号模拟器设计与实现", "基于 S3C2440 的 WindML 图形驱动设计""基于 VisualC++6.0 通信信号频谱监测仿真系统的设计与实现"等多篇论文。

专利:

"基于 80c196kc 张力制动控制系统""基于 DOS 自动制袋监控系统"前期工作参阅的参考文献:

刘娟娟 电动汽车充电桩运营模式研究 科技管理研究

孟祥军 梁涛 电动汽车智能充电桩的设计与实现 信息技术与信息化 鲁莽 周小兵 张维 国内外电动汽车充电设施发展状况研究 华中电力

2、该技术领域的专利情况

华闻霞 刘立江 刘立河 一种电动汽车智能充电接入系统 赵建虎 蒋平 张成家 电动车智能充电装置

3、现有技术基础和工作基础

本项目与武汉芯印象光电科技有限公司共同研发。该公司是武汉软件工程职院电子工程学院的产学研合作基地。该公司长期致力于机器视觉及工业自动化设备的研发、生产、销售,对各种单目 CMOS/CCD 成像设备的研发有丰富的产品经验。本项目设计双目成像电路时,可借鉴该公司部分摄像头的硬件电路。依托该公司提供的实验平台,可以有效支持项目开发。

研究开发队伍由高校教师与企业工程师组成,在课题项目相关的领域方面积累了丰富的经验,收集并掌握了大量的相关资料和信息,并取得了一定的成果。

在校企合作产学研结合中,课题研发队伍的教师前期参与了武汉芯印象光电科技有限公司的FPGA mini 控制系统的设计和改造,熟悉该公司的技术要求和研发平台,因此可以预期取得较好的研究效果。

(四)研究路径与方法

课题项目研究路径与方法如下:

- (1)项目预研法。调查了解实际工艺参数要求,查阅相关技术文献,合理分析与综合,设计初步解决方案。
- (2) 现场调研法。现场观察和了解设备的实际情况,确认电动车和充电桩的距离范围,修订设计方案。
- (3) 电路设计与调试法。设计图像采集系统和控制系统,再根据具体硬件系统编写适合的软件程序并调试。
 - (4) 现场调试法。在现场进行系统联调。
- (5) 经验总结法。将课题项目研究内容、过程加以归纳,进行综合资料整理,撰写相关的阶段性小结,及时肯定研究成果,修订研究方案,撰写有关论文、案例等。
- (五)预期成果(成果的形式,应用和产业化前景分析,可能取得的专利及知识产权分析)
- 1、项目成果形式

项目成果形式主要为实物和相关技术资料。

2、应用和产业化前景分析

电动汽车已经成为了新能源汽车的发展方向,已得到国家政策的大力支持和推 广,而电动汽车的智能充电是未来电动汽车带动发展的最主要产业之一,本课题解 决了电动汽车智能充电最根本的问题,具备很好的产业化前景。

3、可能取得的专利及知识产权分析

该课题内容较新颖,可能能够取得以下两方面的专利:

- (1) 一种便携式的双目图像同步采集、缓存电路
- (2) 充电桩插座图像特征识别及定位算法

(六) 进度安排	:						
开始时间	结束时间	结束时间 工作内容及重			容及重	点	总体进度
2016年11月	2016年12月	月 项目研究方案指定,查料;				10%	
2017年1月	2017年6月	实际工	艺i	周研,总	性行硬件	电路设计;	40%
2017年7月	2018年6月			系统和[星序设计		里系统电路设	80%
2018年7月	2018年12月	生产现	场词	周试,惠	隆理资料	,项目总结。	100%
(七) 经费预算							
申请经费		3万元	万元 校内配套经费		经费	3万元	
合作方投入经费		万元	1	能争取 经费	(到的其	万元	
合计:	6万元						
	支出	预算(包	括原	斤有可得	見经费)		
支出工	支出金	支出金额		支出理由			
耗材费	2万	2万 硬件电路设计耗材					
数据分析调试费	1万	1万 软件程序设计及现场调试					
调研费	2万	2万 企业及差旅费					
小型会议费	0.5万	0.5万 课题成员集中开会及课题结题会			题会议		
资料费及印刷费	0.5万	0.5万 资料邮寄费、通讯费、打印费			费		
(八)校内主管部门意见 (万		(九) 合作	九)合作单位意见			(十) 学校意见	
负责人签名: 负责人签		责人签名	责人签名:		-	负责人签名:	
部门公章	立口	邓门公章		1	部门公章		
年	月日	<u>2</u>	年	月日	∃	年	月日

(十一)有关附件: 1、前期科研成果的说明材料; 2、相关技术领域的专利检索、查新报告等材料; 3、合作单位基本情况(包括单位规模、性质、主要产品、资产、营业额、盈利、研发等情况)4.校企合作协议(合同)

附件1、前期科研成果的说明材料

- (1)课题:"多轴自动张力控制器",校企合作社会服务项目,已经完成。"双切刀自动制袋系统研制"校企合作社会服务项目,已经完成。"单片板及其接口技术试验平台研制",武汉市教育局课题,已结题; "校内生产性实训基地建设新模式研究",湖北省教育厅 2009 年立项,已结题。
- (2)论文:公开发表"高速等比例图像采集处理系统设计""Carrier Frequency Estimation Algorithm for Continuous Phase Modulation","完全响应 CPFSK 信号模拟器设计与实现","基于 S3C2440 的 WindML 图形驱动设计","基于 VisualC++6.0 通信信号频谱监测仿真系统的设计与实现"等多篇论文。

(3) 专利:

申请获批两个相关系统的专利"基于 80c196kc 张力制动控制系统""基于 DOS 自动制袋监控系统"。

附件2、项目相关技术领域的专利检索、查新报告等材料

(1) 参考文献

刘娟娟 电动汽车充电桩运营模式研究 科技管理研究 孟祥军 梁涛 电动汽车智能充电桩的设计与实现 信息技术与信息化 鲁莽 周小兵 张维 国内外电动汽车充电设施发展状况研究 华中电力 (2)专利:

1、一种电动汽车智能充电接入系统

该发明专利公开了一种电动汽车智能充电接入系统,包括智能充电引导系统和基于无线通信网络的车辆认证系统;所述智能充电引导系统包括中央服务器、移动通信网络及Internet、充电站端数据采集系统和车载信息采集终端。

- 专利类型:发明型
- 申请人: 山东天海科技股份有限公司
- 发明人: 华闻霞 刘立江 刘立河 刘建勇 韩玉冰 李超 张发忠
- 申请号: 201410249300.3
- 申请公布号: CN 104022549 A
- 申请公布日: 2014.09.03
- 2、电动车智能充电装置

该实用新型专利公开了一种电动车智能充电装置,包括: 充电桩、执行机构、 充电头,所述执行机构与所述充电桩连接,所述充电头与所述执行机构连接,所述 充电头与所述执行机构连接,所述执行机构用于自动识别车辆并将所述充电头送至 车辆取电端。

- 专利类型:实用新型
- 专利权人: 天津市松正电动汽车技术股份有限公司

● 发明人: 赵建虎 蒋平 张成家

● 申请号: 201520130897. X

● 申请日: 2015.03.06

● 授权公告号: CN 204465066 U

● 授权公告日: 2015.07.08

附件3、合作单位基本情况

武汉芯印象光电科技有限公司是武汉软件工程职院电子工程学院的产学研合作基地。该公司长期致力于机器视觉及工业自动化设备的研发、生产、销售,对各种单目 CMOS/CCD 成像设备的研发有丰富的产品经验。本项目设计双目成像电路时,可借鉴该公司部分摄像头的硬件电路。依托该公司提供的实验平台,可以有效支持项目开发。

附件 4. 校企合作协议

校企技术合作协议书

甲方: 武汉软件工程职业学院 乙方: 武汉芯印象光电科技有限公司 (以下简称甲方)

(以下简称乙方)

为推行产学结合、校企合作的人才培养模式,促进学校专业建设与企业发展。 甲乙双方希望能在产品技术研发、教师实践锻炼、学生实习就业等方面建立长期 的合作关系。本着优势互补、互惠双赢的原则,经双方友好协商,达成如下校企 技术合作协议;

一、合作宗旨

建立学院与企业之间长期稳定的产学研合作关系,充分利用甲方科研能力和 乙方的生产条件与市场资源,优势互补,促进科学技术的产业转化,实现技术研 发与市场运营的紧密结合。

甲乙双方在技术研发、学生顶岗实习、毕业生就业、企业员工培训等方面进 行互惠双赢的长期合作。

二、合作范围

乙方可根据公司发展状况,优先接受甲方学生实习和招聘甲方毕业生就业, 甲方应为乙方招聘到优秀毕业生提供方便,乙方如需对员工进行电气电工方面的 培训,甲方应提供场地和师资。甲方如有青年教师到企业锻炼,乙方可作适当安 挂。

三、技术合作方式及条件

- 1、甲方可排教师在乙方兼职,协助乙方研发机器视觉及工业自动化系统。
- 2、甲方教师在乙方的研发工作,应分项目立项,另订项目研发会同。
- 3、乙方全力支持甲方教师的研发工作,提供研发工作所需的条件。承担研 发所需的全部费用。
 - 4、甲方对兼职教师从事研发工作所需的工作时间提供支持。

四、技术合作的权利与义务

1、技术合作项目由乙方投资,甲方兼职教师为乙方开发,产品所有权属于 乙方。

- 2、甲方不承担产品研发过程中的经费投资风险。
- 3、对开发成功的产品乙方出具兼职教师的研发证明、甲方具有展示宣传的 权限。
 - 4、在双方合作过程中,甲方不干涉乙方企业内部管理。
- 5、甲方教师在兼职研发过程中,研发应理解和支持兼职教师保证完成规定 的教学任务。
 - 6、技术合作项目的研发经费由项目合同确定。

五、保密条款

- 1、甲、乙双方所提供给对方的一切资料,专项技术和对项目的策划设计要 严格保密,并只能在合作双方的业务范围内使用。
- 2、甲、乙双方研发小组人员应保证其在乙方期间所接触的保密资料,专项 技术予以保密。
- 3、凡未经双方同意而直接,间接,口头或者书面的形式向第三方提供涉及 保密内容的行为均属泄密。

六、其他

- 1、甲、乙双方在执行本协议时发生争议,可通过双方友好协商解决, 若经 双方调解无效,可向有关仲裁机构提请仲裁。
- 2、本协议未尽事宜,双方可另订补充协议或项目合同,与本协议同样具有 法律效用。
 - 3、本协议一式两份,双方各执一份。
 - 4、本协议经双方签章生效。



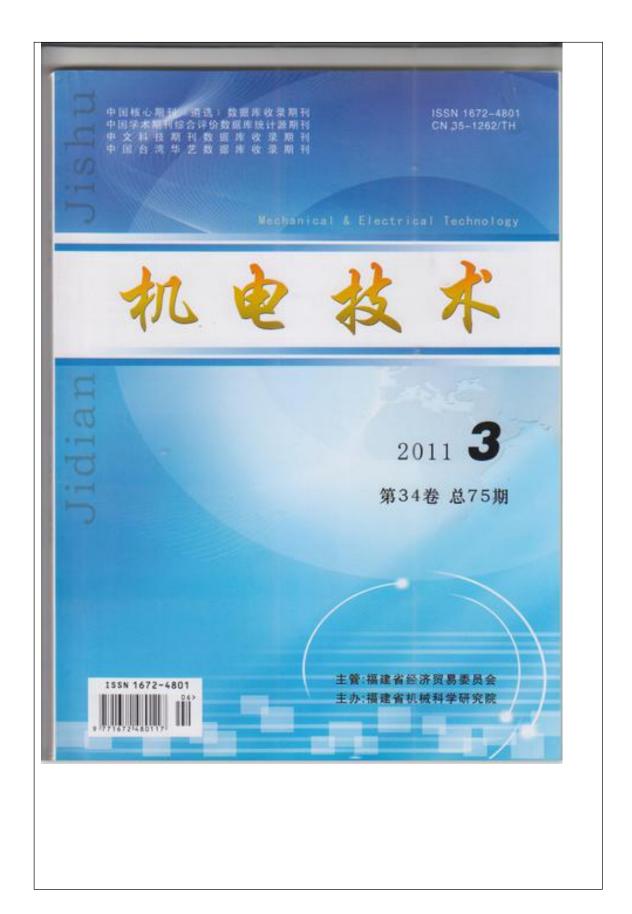


备注: 前期科研成果支撑材料









Contents 目 次



机电技术

第3期

双月刊 1977年創刊 2011年 第34章 (总第75期)

中国核心期刊(通远)数据单收乘期刊 中国学术期刊综合評价数据单纯计度期刊 中文 科技 期 刊数 据 庫 政 乘 期刊 中 国 台 湾 华 乙 数 揚 準 政 乗 期 刊

国际标准刊号: ISSN1672-4801 国内统一刊号: CN35-1262/TH

计算机技术应用

朱晓明 席文明(2)
李捌飞 李柱等 (6)
邵明李光娟等(9)
- 张良英 泰立庆等(12)
刘学胜 (15)
一貫存給 唐苏明等(18)
李艳芳 杨松等(21)
注 猛程 用(24)
陈 敏(27)
- 刘先奎 韩祖行等(32)
一
- 杨磊居 白艳萍等(40)

机电研究及设计制造

机电研光及以时制造	
等离子体隐身技术在航空领域的应用模索 电泵地方标准技术指标确定原则 3xx16.5m电动病产单梁桥式起至机主梁设计	刘寿涛 刘汝兵(42)
电泵地方标准技术指标确定原则	马栋棋 (47)
3x 16.5m电动葫芦单梁桥式起重机主梁设计	美为旅(50)
气幕式旋转电弧传感器结构设计	
一种脚拉助戏自行车	- 线艺斌 马文斌等(57)
气幕式旋转电弧传感器结构设计 一种脚拉助或自行车 阿球将拍机械手设计与实验研究	···韩 良 柳髭麟等 (59)
封闭式行星惟盘无级变速器差动轮系的选型分析	
3G网络视频监控在装载机上的应用	黄鹤艇(69)
HC-G15可编程控制器在装载机上的应用	
一种智能三根逆变系统的设计	
基于GAN-bus的自动焊接控制系统设计 基于H桥及SPWM间隔的大功率交流恒流逐	易招評 (78)
基于H桥及SPWM词制的大功率交流但流距	杨 松 李艳芳等(80)
线型聚能水射流的数值模拟	赵书题 陈国光等(83)
灰关联分析聚能装药药型罩对射流性能的影响…	…雷文星 赵君官等(86)
红外遥控小汽车设计	···王建平 袁 申等(89)
小型微波暗室的静区分析	- 刘汝兵 刘海涛 (92)
深孔加工可转动负压抽屑装置的研究与设计	· 吴 新 关世玺等(94)
套料钻的应用及研究现状 配气机构动力学仿真	雷春牛 张春元 (97)
配气机构动力学仿真	第一平 张真等(100)
发动机曲柄连杆机构运动及动力特性分析与仿真	李 鹏 张保成等(103)
	焦健(106)
高速PCB中过孔电容的分析	- 杨荣彬 胡玉生 (107)

高速等比例图像采集处理系统设计

陈敏

(武汉教件工程职业学院 电子信息与自动化工程系, 源水 武汉 430205)

擴 要。提出了一种基于 FPGA 与 DSP 的高速等比例而像采集处理系统的设计方法。通过对相视學光频率与被拍摄物体的运动进行同步以达到等比例地采集物体表面而像信息的目的。并以高计算性统的数字信号处理器 DM642 为侧像处理核心。通过其内部角域的 PCI 我口再用像数据传输到 PCI 主机上、提出了一种通用的图像数据采集处理流程、采用双爆存机制、使得面像数据的传输与处理同时进行。充分利用系统变谱、提高系统实时性。

关键词: 用像采集: DM642: FPGA: PCI

中图分类号: TP391.41 文献标识码: A 文章编号: 1672-4801(2011)03-027-03

机器视觉已被广泛地应用于工业检测领域。 如基于机器视觉的布匹表面衰点检测^{III}以及等假表面缺陷检测^{III}等。这些检测通常都是由CCD线 阵相机对传送带上运动的物体表面进行成像并由 图像采集处理系统进行图像采集和数字处理,由 于拍摄对象为运动物体。所以需要对物体的运动 以及相机的曝光进行同步,以达到 1:1 等比例采 集的目的。防止采集到的图像拉伸变形^{III}。而且 工业检测往往是在线完成的。对图像处理系统的 数据处理和传输能力提出了较高的要求。本文提出了一种基于FPGA和DSP的图像采集处理系统。 选用TI公司DM642 作为核心数字信号处理器,并 采用良好的硬件及软件构架,使得该系统能等比 例的在线采集并处理拍摄到的图像数据。

1 视觉平台的总体结构

本视觉平台主要针对线阵CCD相机而设计,用于对传送带上运动的物体表面进行成像。以DALSA公司的Spyder2 线阵相机为例。其数器接口符合Camera Link规范。分辨率可达 2048 个像素。视觉平台处理系统以DM642 为核心。其主频可达 600 MHz¹⁴,其外部的SDRAM、FLASH以及FPGA通过DM642 的外部存储器接口(EMIF)与其相连接。并分别占用其CEO、CEI、CE2 口(如图 1 所示)。FPGA选用ALTERA公司的CYCLONE II EP2C5Q208C7,其内部含有 4608 个逻辑单元 II EP2C5Q208C7,其内部含有 4608 个逻辑单元的 EPCCD线阵相机相连,并通过增量式编码器的输入脉冲来控制相机的曝光,使其与线拍摄物体的运动同步,以达到等比例采集的目的。DSP

将FPGA采集到的原始图像数据通过其内部集成 的PCI接口发送到PCI主机上,同时DSP还将负责 对这些数据进行处理,并根据处理的编果控制其 GPIO的输出。

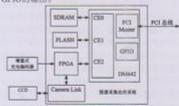
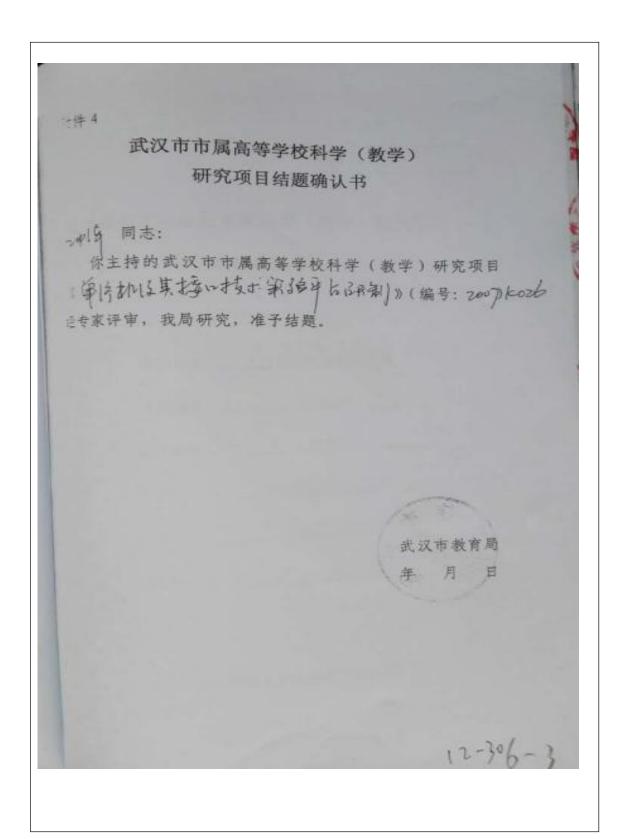
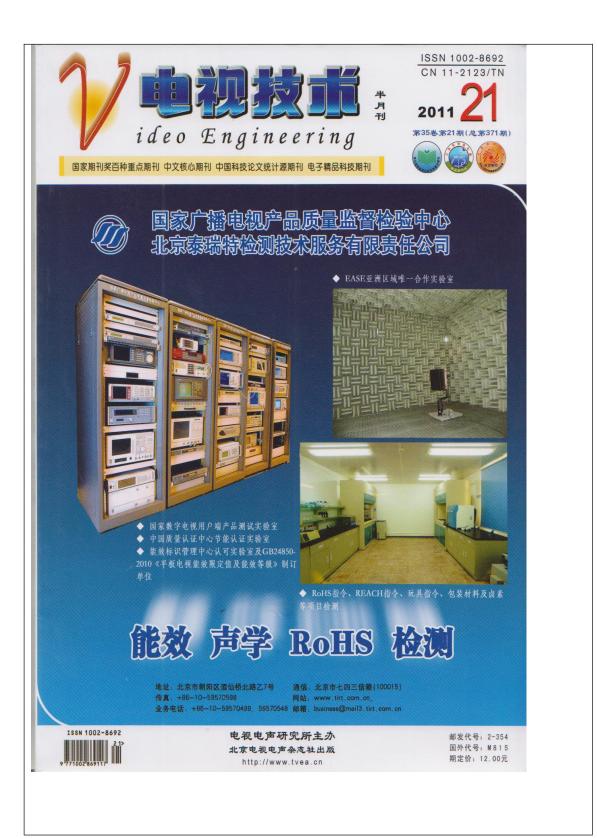


图 1 范德某条处理系统硬件结构框图

2 图像采集模块

作者能介、訓練(1983-)、女、硕士、助教、研究方向、机器报记、





文章编号:1002-8692(2011)21-0095-02

基于Visual C++6.0通信信号频谱监测 仿真系统的设计与实现

董英英1,甄姬娜2,王启峰3

(1. 武汉软件工程职业学院,湖北 武汉 430205;2. 郑州大学升达经贸管理学院,河南 郑州 451191; 3. 海军工程大学 电子工程学院,湖北 武汉 430033)

【摘 要】根据无线电通信频谱监测系统原理进行建模,形成了各种常用信号音频和视频模型。为了显示信号时域和频域波形 设计了基于Formview类的显示控制程序。在显示控制程序的控制下实现了依据建立的信号模型对各种通信信号的仿真,显示 了模拟器的效果图。

【关键词】通信信号;快速傅里叶变换;仿真系统

【中图分类号】TN949;TN82

【文献标识码】A

Design and Implement of Communication Signal Emulator Based on Visual C++6.0

DONG Yingying', ZHEN Jina2, WANG Qifeng

(1. Wuhan Vocational College of Software and Engineering, Wuhan 430205, China;

2. Department of Information Management, Shengda College of Economics & Trade Management, Zhengzhou 451191, China; 3. College of Electronics Engineering, Naval University of Engineering, Wuhan 430033, China)

[Abstract] The model of radio monitoring system is fulfilled by the principle which audio and video signal are produced. The control program on visual C++6.0 Formview calss is designed in order to easily display time domain signals and frequency domain wave shape. The Simulation is achieved on the signal models by the control program designed, and emulator interface picture is displayed.

[Key words] communication signal; FFT; simulator

0 引言

随着通信技术的发展,对通信信号模拟器的需求将 越来越大,可以用于对学生的培养,进行通信设备测试 等。对通信信号的模拟可以分为软件模拟和硬件模拟, 软件模拟就是由计算机按照数学模型产生信号,经济、 方便存储和重演,基于Visual C++6.0通信信号模拟器就 是有时域、频域数据,有基带、载波和已调信号等模拟部 分组成的多用途信号模拟器。

Visual C++6.0介绍

Visual C++6.0是 Microsoft 公司推出的功能强大的语 言产品之一,它是在Windows环境下进行大型软件开发 的首选。Visual C++6.0以标准C++为基础,并在此基础 上进行了大量的扩展,以适应开发各种 Windows 应用程 序的需要。

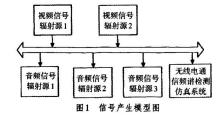
2 通信信号频谱监测系统原理

基金项目:国家"863"计划项目(2009AAJ208)

无线电通信系统从原理上可以分为模拟调制系统

和数字调制系统。所谓调制是按照基带信号的变化规

律去改变载波某些参数的过程。通信信号包括基带信 号、载波和已调波。其中模拟调制系统是用模拟信号去 调制载波,如调幅信号、调频信号等;数字调制信号是用 数字信号去调制载波,如相移键控信号、频移键控信号 等。这些信号包括了语音信号和视频信号。视频信号 基带带宽远大于音频信号的基带带宽,在仿真时考虑到 了这些特点的区别。通信信号频谱检测系统分布式仿 真的结构如图1所示。中间的一条中空的粗线是用双绞 线和路由器连接在一起的数据通道。无线电视频信号 和音频信号辐射源以及无线电通信频谱监测系统是用 计算机进行模拟。



2011年第35卷第21期(总第371期)

| Transmitting & receiving | 传输与接收

3 信号仿真模型的设计

3.1 信号流程图设计

信号模型的设计包括基带信号的设计、载波信号设 计和调制信号的设计。基带信号的设计包括模拟基带信 号和数字基带信号,模拟基带信号采用多单频叠加的办 法实现,而数字信号基带信号产生随机的二进制编码,这 样符合通信码的规律,具有最大信息量;载波使用各种频 率和各种幅度的正弦波。已调制信号的设计包括数字已 调信号和模拟已调信号。数字已调信号包括 2ASK, 2FSK, 2PSK, 用0和1分别改变信号的幅度、频率和相 位。模拟已调信号是用产生的模拟基带信号改变其载波 的幅度或频率,根据需要对数据进行FFT变换,并显示频 率一幅度图,傅里叶变换时先调整时域数据的顺序,然后 采用"碟形算法"直接算出信号幅度谱,注意进行信号形 成时采样间隔大于2倍的信号载波频率,为了使信号圆 滑美观,使采用频率大于载波频率的6倍以上,在进行实 验时采用2倍载波频率以上的采样频率即可。通信信号 组合产生原理如图2所示。

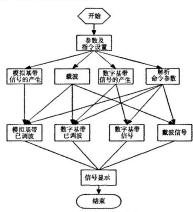


图2 信号产生模型图

信号流程包含了参数设置层、基带信号、载波产生层、调制信号产生层和信号的空间衰减层,按照电磁波在空间的衰减模型进行衰减,得到信号的强度。根据最后信号的情况对监测到的信号进行波形显示和参数显示。

3.2 信号类模型设计

在工程中新建类,命名为SignalFunc,在头文件中添加信号产生函数和数据存储结构。其主要数据变量和函数为:添加时域数据存储数组 Public float WaveDataTime [2048]; 频域数据存储数组 float WaveDataFreq[2048]; 函数有 void Func2ASK(float WaveDataTemp[2048]), void

Func2PSK(floatWaveDataTemp[2048]), void unc2FSK(floatWaveDataTemp[2048])等。傅里叶变换函数模型为基2时域抽取FFT。

根据被选中的信号类型,先产生基带信号,再产生调制信号,最后进行傅里叶变换计算,变换后的数据存入频谱数据结构。

4 频谱监测系统显示控制程序的设计 与实现

显示控制程序的设计与实现分为程序流程设计和显示界面设计。

4.1 程序控制流程设计

选定一种信号类型进行参数设置,如果不进行参数设置将采用程序初始化的默认设置进行模型计算。根据设置的参数产生64 kbit 数据,因为该模拟器默认一帧数据为64 kbit。导入显示数据存储结构,进行判断需要显示的信号类别,如果需要显示的是频域信息,则需要进行快速傅里叶变换。其详细流程如图3所示。

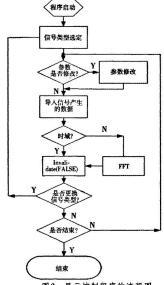


图3 显示控制程序的流程图

4.2 频谱监测系统界面设计及信号显示

界面设计主要包括信号显示区和参数显示及控制 区。信号显示区包括信号选定的信号类型及数学模型产 生数据并显示区,控制显示控件即控制显示时域或者频 域信息。参数显示和控制区是一个表格,显示必要参数,

(下转第104页)

96 1 电视技术 2011年第35卷第21期(总第371期)

| Transmitting & receiving | 传输与接收

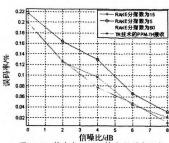


图7 TR技术与RAKE技术误码率比较

能。仿真表明,基于TR技术的脉冲超宽带系统码间干扰和误码率等性能要比未采用TR技术的超宽带系统性能好,而且结构相比采用RAKE接收的脉冲超宽带系统的结构更为简单、可靠。

参考文献:

- OPPERMANN I, HAMALEINEN M I, IINATTI J.UWB theory and applications[M].[S.l.]; John Wiley and Sons, 2004.
- [2] SIWIAK K, MCKEOWN D. Ultra-wideband radio technology[M].[S. l.]: John Wiley and Sons, 2004.
- [3] FCC.FCC report and order for part 15 acceptance of ultra wideband (UWB) systems from 3.1-10.6 GHz[R].Washington: FCC, 2002.
- [4] Hashemi H. The indoor radio propragation channel[J]. Proceeding of the IEEE, 1993, 81(7):943–968.

- [5] KLEIN A, BAIER P W. Linear unbiased data estimation in mobile radio systems applying CDMA[J].IEEE Journal on Selected Areas in Communications, 1993, 11(7):1058-1066.
- ZHOU C. Impulsive radio propagation and time reversed MIMO systemfor UWB wireless communications[D]. Tennessee: Technological University, 2008.
- [7] FINK M. Time reversal of ultrasonic fields-part 1; basic principles[J].
 IEEE Trans. Ultrasonics, Ferroelectdes and Frequency Control, 1992,39(5):555-566.
- [8] TURIN W, JANA R, GHASSEMZADEH S S, et al. Autoregressive modelingof an Indoor UWB Channel[C]//Proc. IEEE Conference on Ultra Wideband Systems and Technologies.[S.l.]: IEEE Press, 2002: 71-74.
- [9] PROAKIS J G. Digital communication[M].3rded, New York: Mc-Graw-Hill International Editions, 1995.
- [10] TURIN G L, CLAPP F D, JOHNSTON T L, et al. A statistical model of urban multipath propagation[J].IEEE Transactions on Vehicular Technology, 1972, 21(1):1-9.

作者简介:

汪钰凯(1987—),硕士生,主要从事超宽带通信与无线定位方面 的研究·

陈国平(1979—),副教授,从事微波成像、移动通信方面的研究; 田增山(1968—),教授,博士,从事个人通信、蜂窝无线定位方面的研究。

责任编辑;许 盈

收稿日期:2011-05-19

(上接第96页)

可以双击表格第一列和任一格,改变这一条目对应的参数,同时信号显示区显示对应的时域或者频域信息。图 4是2PSK信号的频谱。

时域信号形式如图5所示,为2PSK信号时域信号。



图4 信号频谱显示图(截图)



图5 时域信号显示图(截图)

5 小结

介绍了Visual C++6.0,并利用编程环境构建了通信信号频谱监测仿真系统。该系统对常规视频和音频信号进行建模仿真,根据控制命令进行显示信号相应的时域信号图或者频谱图,还可以对所产生的数据用于其他相关的试验,具有扩展性,已经被应用到工程项目中,还可以进一步扩展为学生的通信系统仿真试验平台。

参考文献:

- [1] 卢晓红,麻硕士,贾振元. 虚拟波形发生器的研究与开发[J].仪器仪 表学报,2006(6):1803-1804.
- [2] 胡合松,胡荣强,基于VC++的虚拟声卡示波器设计[J]. 仪器仪表 学报,2006(5):59-60.
- [3] 胡广书. 数字信号处理[M].北京:清华大学出版社,1998.
- [4] 徐晓刚,高兆法,王秀娟. Visual C++ 6.0 人门与提高[M]. 北京:清 华大学出版社,1999.
- [5] 乔林,杨志刚,刘文杰. Visual C++6.0程序设计[M]. 北京:中国铁道出版社,1999.

责任编辑:孙 卓

收稿日期:2011-05-04

104 V电视技术

2011年第35卷第21期(总第371期)

附件2

2016年市属高校产学研成果汇总表

单位: (盖章)

编号	成果名称	负责人	学科类别	成果类别	完成时间	申请经费(元)
1	电动汽车充电桩自动识别系统的研发设计	陈敏	智能制造	应用开发	2018年12月	6万元

备注: "完成时间"一栏按照"201×年××月"的格式填写。