



FIG. 4

<p>Abstract: Apparatus for detecting the presence of a speed detection system includes a microcontroller, a laser detector circuit coupled to the microcontroller, a radar detector circuit coupled to the microcontroller and a display coupled to the microcontroller, wherein the microcontroller receives signals from the laser detector and radar detector circuits and in response to the signals fed thereto, the microcontroller provides an output signal indicating which of the laser and radar detector circuits fed a signal thereto.</p> <p>Claim: What is claimed is:</p> <p>1. A method of operating a radar detector having a swept VCO to detect the presence of a receiver circuit, the method including the steps of:</p> <p>stopping the sweep of the VCO at a predetermined time;</p> <p>tuning the VCO to emit a signal at a single fixed frequency for a predetermined time period;</p> <p>detecting a signal having a changing frequency;</p> <p>determining if said detected signal has a predetermined signal characteristic; and in response to said determining step, if the detected signal has the predetermined signal characteristic then operating the VCO such that the VCO does not emit a signal which is detectable by the receiver circuit.</p> <p>2. The method of claim 1 wherein the step of operating the VCO such that the VCO does not emit a signal which is detectable by the receiver circuit includes the step of tuning the VCO to emit a signal which is not detectable by the receiver circuit.</p>	<p>Резюме: Аппарат для того, чтобы обнаружить присутствие системы обнаружения скорости включает микродиспетчера, лазерный кругооборот датчика, соединенный микродиспетчеру, радарный кругооборот датчика, соединенный микродиспетчеру и показу, соединенному микродиспетчеру, в чем микродиспетчер получает сигналы от лазерных кругооборотов датчика датчика и радара и в ответ на сигналы, питаемые к тому, микродиспетчер обеспечивает сигнал продукции, указывающий, какой из кругооборотов датчика лазера и радара накормил сигнал к тому.</p> <p>Требование: То, что требуется:</p> <p>1. Метод действия радарным датчиком, имеющим охваченный VCO, чтобы обнаружить присутствие кругооборота приемника, метода включая шаги:</p> <p>остановка зачистки VCO в predetermined время;</p> <p>настройка VCO, чтобы испустить сигнал в единственной неподвижной частоте для predetermined периода времени;</p> <p>обнаружение сигнала, имеющего изменяющуюся частоту;</p> <p>определяя если сказано у обнаруженного сигнала есть predetermined особенность сигнала; и в ответ на сказанный шаг определения, если у обнаруженного сигнала есть predetermined особенность сигнала, тогда управляющая VCO таким образом, чтобы VCO не испустил сигнал, который обнаружим кругооборотом приемника.</p> <p>2. Метод требования 1 в чем шаг действия VCO таким образом, чтобы VCO не испустил сигнал, который обнаружим кругооборотом приемника, включает шаг настройки VCO, чтобы испустить сигнал, который не обнаружим receiver circuit.</p>
---	---

<p>3. The method of claim 1 wherein prior to said stopping step, performing the step of:</p> <p>periodically sweeping the VCO between a first frequency and a second different frequency and wherein the steps of stopping the sweep of the VCO at the predetermined time and emitting the signal at the single frequency for the predetermined timeperiod are performed during a predetermined one of the periodic sweeps.</p> <p>4. The method of claim 3 wherein the VCO emits the signal at the single frequency for a time period in the range of 140 to 215 milliseconds.</p> <p>5. The method of claim 1 wherein the step of operating the VCO such that the VCO does not emit a signal which is detectable by the receiver circuit includes the step of tuning the VCO to emit a signal outside the frequency range of the receivercircuit.</p> <p>6. The method of claim 3 wherein in response to said determining step, if the detected signal does not have the predetermined signal characteristic then returning to the step of periodically sweeping between the first frequency and the seconddifferent frequency .</p> <p>7. The method of claim 3 wherein the step of operating the VCO such that the VCO does not emit a signal which is detectable by the receiver circuit includes the step of:</p> <p>tuning the VCO to emit a non-detectable signal having a frequency outside the range of frequencies between the first frequency and the second frequency wherein the VCO emits the non-detectable signal for a pre-determined period of time.</p>	<p>3. Метод требования 1 в чем до сказанного шага остановки, выполняя шаг:</p> <p>периодически охватывая VCO между первой частотой и второй различной частотой и в чем шаги остановки зачистки VCO в predetermined время и испускание сигнала в единственной частоте для predetermined timeperiod выполнены во время predetermined из периодических зачисток.</p> <p>4. Метод требования 3 в чем VCO испускает сигнал в единственной частоте какое-то время период в диапазоне 140 - 215 миллисекунд.</p> <p>5. Метод требования 1 в чем шаг действия VCO таким образом, чтобы VCO не испустил сигнал, который обнаружим кругооборотом приемника, включает шаг настройки VCO, чтобы испустить сигнал вне частотного диапазона receivercircuit.</p> <p>6. Метод требования 3 в чем в ответ на сказанный шаг определения, если у обнаруженного сигнала нет predetermined особенности сигнала, затем возвращаясь к шагу периодической уборки между первой частотой и seconddifferent частотой.</p> <p>7. Метод требования 3 в чем шаг действия VCO таким образом, чтобы VCO не испустил сигнал, который обнаружим кругооборотом приемника, включает шаг:</p> <p>настраивая VCO, чтобы испустить необнаружимый сигнал, имеющий частоту вне диапазона частот между первой частотой и второй частотой в чем, VCO испускает необнаружимый сигнал для predetermined промежутка времени.</p>
---	---

<p>8. The method of claim 7 wherein after the step of emitting the non-detectable signal for the pre-determined period of time performing the steps of:</p> <p>tuning the VCO to emit the signal at the single frequency; and determining if a received signal has the predetermined signal characteristics.</p> <p>9. A radar detector having a circuit for detecting a signal having a changing frequency emitted by a receiver circuit, the circuit comprising:</p> <p>first means, coupled to a local oscillator signal source, said first means for periodically changing the frequency of a local oscillator signal emitted by the local oscillator signal source between a first frequency and a second different frequency;</p> <p>second means, coupled to said first means, said second means for stopping the sweep of the local oscillator signal source at a predetermined time during a predetermined one of the periodic sweeps such that the local oscillator signal source emits a signal at a single frequency for a predetermined time period;</p> <p>third means, coupled to said second means, said third means for detecting the signal having a changing frequency emitted by the receiver circuit; and fourth means, coupled to said third means, said fourth means for controlling the local oscillator signal source such that in response to said third means detecting the signal from the receiver circuit, said fourth means controls the local oscillator signal source such that the radar detector does not emit a signal detectable by the receiver circuit.</p>	<p>8. Метод требования 7 в чем после шага испускания необнаружимого сигнала для predetermined промежутка времени, выполняющего шаги:</p> <p>настройка VCO, чтобы испустить сигнал в единственной частоте; и определение, есть ли у полученного сигнала predetermined особенности сигнала.</p> <p>9. Радарный датчик, имеющий кругооборот для того, чтобы обнаружить сигнал, испускающий изменяющуюся частоту кругооборотом приемника, кругооборот, включающий:</p> <p>первые средства, соединенные на местный генератор, сигнализируют источник, сказал, что первые средства для того, чтобы периодически изменить частоту местного сигнала генератора, испускаемого местным генератором, сигнализируют источник между первой частотой и секунда different frequency;</p> <p>второе средство, соединенное к сказанному сначала, означает, сказал, что вторые средства для того, чтобы остановить зачистку местного генератора сигнализируют источник в predetermined время во время predetermined из периодических зачисток таким образом, чтобы местный источник сигнала генератора emitsa сигнализировал в единственной частоте для predetermined периода времени;</p> <p>третьи средства, соединенные на сказанные вторые средства, сказали третьи средства для того, чтобы обнаружить сигнал, испускающий изменяющуюся частоту кругооборотом приемника; и четвертые средства, соединенные на сказанные третьи средства, сказали, что четвертые средства для того, чтобы управлять местным генератором сигнализируют источник таким образом, который в ответ на сказанную треть означает обнаруживать сигнал от кругооборота приемника, сказал, что четвертое средство управляет источником сигнала local oscillator таким образом, чтобы радарный датчик не испустил сигнал, обнаружимый кругооборотом приемника.</p>
--	---

<p>10. The circuit of claim 9 wherein said third means comprises:</p> <p>means for demodulating the received signal; and means for determining if the received signal has a predetermined signal characteristic.</p> <p>11. The circuit of claim 10 wherein said second means periodically stops changing the frequency of the local oscillator signal source such that the local oscillator signal source emits the signal at the single frequency for the predetermined time period.</p> <p>12. The circuit of claim 11 wherein after the local oscillator signal source emits the signal at the single frequency for the predetermined time period, if said third means detects the presence of a signal emitted by the receiver circuit then said fourth means tunes the local oscillator signal source to provide a non-detectable signal having a frequency outside the range of frequencies between the first frequency and the second frequency wherein the local oscillator signal source emits the non-detectable signal for a predetermined period of time.</p> <p>13. The circuit of claim 12 wherein after the local oscillator signal source emits the non-detectable signal for the predetermined period of time said fourth means tunes the local oscillator signal source to emit the signal at the single frequency; and said means for detecting determines if the signal from the receiver circuit is present.</p> <p>14. A radar detector comprising:</p> <p>a VCO;</p> <p>a tuning circuit, coupled to the VCO, said tuning circuit for providing a sweep signal to said VCO such that said VCO provides a signal which periodically sweeps between a first frequency and a second different frequency;</p>	<p>10. Кругооборот требования 9 в чем сказал, что третье средство включает:</p> <p>средства для того, чтобы демодулировать полученный сигнал; и средства для того, чтобы определить, есть ли у полученного сигнала предопределенная особенность сигнала.</p> <p>11. Кругооборот требования 10 в чем сказал, что второе средство периодически прекращает изменяться, частота местного генератора сигнализируют источник таким образом, чтобы местный источник сигнала генератора испустил сигнал в единственной частоте в течение predetermined time периода.</p> <p>12. Кругооборот требования 11 в чем после местного генератора сигнализирует, что источник испускает сигнал в единственной частоте для предопределенного периода времени, если сказанное третье средство обнаруживает присутствие сигнала, испускаемого кругооборотом приемника then said, четвертое средство настраивается, местный генератор сигнализируют источник, чтобы обеспечить необнаружимый сигнал, имеющий частоту вне диапазона частот между первой частотой и второй частотой в чем, местный источник сигнала генератора испускает then non-обнаружимый сигнал для предопределенного промежутка времени.</p> <p>13. Кругооборот требования 12 в чем после местного генератора сигнализирует, что источник испускает необнаружимый сигнал для предопределенного промежутка времени, сказал, что четвертое средство настраивается, местный генератор сигнализируют источник, чтобы испустить сигнал в single frequency; и сказанное средство для того, чтобы обнаружить определяет, присутствует ли сигнал от кругооборота приемника.</p> <p>14. Радарный датчик, включающий:</p> <p>VCO;</p> <p>настраивающийся кругооборот, соединенный к VCO, сказал настраивающийся кругооборот для того, чтобы обеспечить сигнал зачистки сказанному VCO таким образом, который сказал, что VCO обеспечивает сигнал, который периодически несется между первой частотой и</p>
---	--

<p>a processor, coupled to said tuning circuit, wherein in response to a signal from said processor, said tuning circuit stops the sweep of said VCO at a predetermined time such that said VCO emits a signal at a single frequency for a predetermined time period; and a detector circuit, coupled to said processor, said detector circuit for detecting a signal having a predetermined signal characteristic, and wherein in response to said detector circuit detecting a signal having the predetermined signal characteristic, said tuning circuit stops the sweep signal and tunes said VCO to emit a signal having a frequency outside the frequency range between the first frequency and the second frequency.</p> <p>15. The radar detector of claim 14 wherein said detector circuit comprises:</p> <p>a demodulator circuit for demodulating the received signal; and a detector diode for detecting the received signal thereby detecting the presence of the receiver circuit.</p> <p>16. The radar detector of claim 15 wherein said VCO emits the signal having the frequency outside the frequency range between the first frequency and the second frequency for a predetermined time period.</p> <p>17. The radar detector of claim 16 wherein after said VCO emits the signal having the frequency outside the frequency range between the first frequency and the second frequency for the predetermined time period, said tuning circuit tunes the VCO to emit a signal at the single frequency.</p> <p>18. The radar detector of claim 17 wherein after said VCO emits the signal at the single frequency, said detector circuit determines if a signal having the predetermined signal characteristic is</p>	<p>второй различной частотой;</p> <p>процессор, соединенный к сказанному настраиваемому кругообороту, в чем в ответ на сигнал от сказанного процессора, сказал, что настройка кругооборота останавливает зачистку сказанного VCO в predetermined time период; и кругооборот датчика, соединенный на сказанный процессор, сказал, что кругооборот датчика для того, чтобы обнаружить сигнал, имеющий predetermined time особенность сигнала, и в чем в ответ на сказанный кругооборот датчика, обнаруживающий сигнал, имеющий predetermined signal characteristic, сказал, что настройка кругооборота останавливает сигнал зачистки, и мелодии сказали VCO, чтобы испустить сигнал, имеющий частоту вне частотного диапазона между первой частотой и второй частотой.</p> <p>15. Радарный датчик требования 14 в чем сказал, что кругооборот датчика включает:</p> <p>кругооборот демодулятора для того, чтобы демодулировать полученный сигнал; и диод датчика для того, чтобы обнаружить полученный сигнал, таким образом обнаруживающий присутствие кругооборота приемника.</p> <p>16. Радарный датчик требования 15 в чем сказал, что VCO испускает сигнал, имеющий частоту вне частотного диапазона между первой частотой и второй частотой для predetermined time периода времени.</p> <p>17. Радарный датчик требования 16 в чем после того, как сказано VCO испускает сигнал, имеющий частоту вне частотного диапазона между первой частотой и второй частотой для predetermined time периода времени, сказал, что настройка кругооборота настраивается, VCO испускают сигнал в единственной частоте.</p> <p>18. Радарный датчик требования 17 в чем после того, как сказано VCO испускает сигнал в единственной частоте, сказал, что кругооборот датчика определяет, присутствует ли сигнал, имеющий predetermined time особенность сигнала.</p>
--	--

<p>present.</p> <p>Description: FIELD OF THE INVENTION</p> <p>This invention relates to detectors and more particularly to vehicle speed sensing systems.</p> <p>BACKGROUND OF THE INVENTION</p> <p>As is known in the art, speed detection systems may be used to determine the speed of moving objects, such as ground based or airborne motor vehicles for example. It is often desirable for the operator of the moving vehicle to know when the speed of the vehicle is being measured. For example, it may be desirable for an operator of a moving automobile to know when the speed of the automobile is being detected by a speed detection system.</p> <p>As is also known, such speed detection systems may utilize either radar or laser devices in their operation. A speed detection system which utilizes radar may generally be referred to as a so-called radar gun. Radar guns typically include a microwave signal source which emits a signal having a frequency in either the X, K or Ka frequency regions of the electromagnetic spectrum. Furthermore, radar guns may emit signals in either a continuous or a pulsed mode.</p> <p>A laser speed detection system or so-called laser gun, on the other hand, includes a laser which is a device that converts input power into a very narrow, intense beam of coherent energy at a single optical frequency, generally, but not necessarily, within the visible to infrared frequency region of the electromagnetic spectrum. Like radar guns, laser guns may also operate either continuously or in a pulsed mode. Laser guns generally operate in a pulsed mode due to input power requirements, cooling problems, and other considerations of the laser. The pulse width of the output of a</p>	<p>Описание: ОБЛАСТЬ ИЗОБРЕТЕНИЯ</p> <p>Это изобретение имеет отношение с датчиками и более подробно с системами ощущения скорости транспортного средства.</p> <p>ФОН ИЗОБРЕТЕНИЯ</p> <p>Как известен в искусстве, системы обнаружения скорости могут использоваться, чтобы определить скорость перемещения объектов, таких как основание базируемые или бортовые автомашины например. Часто желательно для оператора движущегося транспортного средства знать, когда the speed транспортного средства измеряется. Например, может быть желательно для оператора движущегося автомобиля знать, когда скорость автомобиля обнаруживается системой обнаружения скорости.</p> <p>Как также известен, такие системы обнаружения скорости могут использовать или радар или лазерные устройства в их операции. Система обнаружения скорости, которая использует радар, может вообще упоминаться как так называемое радарное оружие. Радарное оружие типично включает источник сигнала microwave, который испускает сигнал, имеющий частоту или в этих X, K или в областях частоты Ka электромагнитного спектра. Кроме того, радарное оружие может испустить сигналы или в непрерывном или в пульсировавшем способе.</p> <p>Лазерная система обнаружения скорости или так называемое лазерное оружие, с другой стороны, включают лазер, который является устройством, которое преобразовывает входную мощность в очень узкий, интенсивный луч последовательной энергии в единственной оптической частоте, вообще, но not necessarily, в пределах видимого к инфракрасной области частоты электромагнитного спектра. Как радарное оружие, лазерное оружие может также работать или непрерывно или в пульсировавшем способе. Лазерное оружие вообще работает в пульсировавшем способе, должен вводить power requirements, охлаждая проблемы, и другие рассматривания лазера. Ширина импульса продукции пульсировавшего лазера типично</p>
---	--

<p>pulsed laser is typically on the order of nanoseconds or picoseconds.</p> <p>As is also known, there exists two particular classes of detecting systems generally referred to as radar detectors and laser detectors. A radar detector is a device used to detect the presence of a radar gun. A laser detector, on the otherhand, is a device used to detect the presence of a laser gun. Typically, devices which detect the presence of radar guns are unable to detect the presence of laser guns. Similarly, devices capable of detecting the presence of laser guns are unable to detect the presence of radar guns.</p> <p>Radar detectors typically detect signals having frequencies in the X-band, K-band and Ka-band frequency ranges. Such radar detectors often include a fixed frequency oscillator which generates a signal in the X-band frequency range. Theseo-called third harmonic of some X-band signals, however, fall generally within the Ka-band frequency range. Thus, one problem with conventional radar detectors which detect signals in the Ka-band frequency range is that such radar detectors may providean alarm in response to the third harmonic signal of the fixed frequency oscillator of a nearby radar detector rather than in response to a signal emitted from a radar gun. This is generally referred to as a "false alarm" or simply "falsing."</p> <p>For example, the third harmonic signal of a fixed frequency dielectric resonant oscillator (DRO) having a fundamental signal at a frequency of 11.550 GHz is a signal having a frequency of 34.650 GHz. Thus, conventional radar detectors havingKa-band detection capability detect the 34.650 GHz signal and sound false alarms in response thereto.</p> <p>Laser detectors also have problems with sounding false alarm signals in response to light signals emitted from sources</p>	<p>находится на заказе наносекунд или пикосекунд.</p> <p>Как также известен, там существует два специфических класса обнаружения систем, вообще называемых радарными датчиками и лазерными датчиками. Радарный датчик - устройство, используемое, чтобы обнаружить присутствие радарного оружия. Лазерный датчик, на otherhand, является устройством, используемым, чтобы обнаружить присутствие лазерного оружия. Как правило, устройства, которые обнаруживают присутствие радарного оружия, неспособны обнаружить присутствие лазерного оружия. Точно так же устройства, способные к обнаружению присутствия лазерного оружия, являются неспособным todetect присутствие радарного оружия.</p> <p>Радарные датчики типично обнаруживают сигналы, имеющие частоты в X-группе, K частотные диапазоны Ka-группы и группа. Такие радарные датчики часто включают неподвижный генератор частоты, который производит сигнал в частотном диапазоне X-группы. Названный третьей гармоникой некоторой X-группы сигнализирует, однако, падение вообще в пределах частотного диапазона Ka-группы. Таким образом, одна проблема с обычными радарными датчиками, которые обнаруживают сигналы в частотном диапазоне Ka-группы, состоит в том, что такие радарные датчики могут тревога providean в ответ на третий гармонический сигнал неподвижного генератора частоты соседнего радарного датчика, а не в ответ на сигнал, испускаемый от радарного оружия. Это вообще упоминается как "ложная тревога" или просто "falsing".</p> <p>Например, третий гармонический сигнал неподвижного диэлектрика частоты резонансный генератор (DRO) наличие фундаментального сигнала в частоте 11.550 ГГц является сигналом, имеющим частоту 34.650 ГГц. Таким образом, обычная радарная способность обнаружения havingKa-группы датчиков обнаруживают сигнал на 34.650 ГГц и кажутся ложными тревогами в ответе к тому.</p> <p>У лазерных датчиков также есть проблемы с зондированием ложными сигнальными сигналами в ответ на световые сигналы, испускаемые из</p>
--	---

other than laser guns. Laser detectors may also pose an additional problem in that they may be expensive, and may require accurate or pre-determined alignment or positioning of the laser detector within the path of a laser beam in order to function properly. Such systems are thus impractical for use by personnel on moving airborne and ground-based vehicles.

It would, therefore, be desirable to provide a detection device which detects the presence of both laser and radar speed detection systems and which is able to distinguish between signals provided from speed detection systems and signals provided from other detection devices such as other radar detectors.

SUMMARY OF THE INVENTION

In accordance with the present invention, a detector device includes a microcontroller having coupled thereto a laser detector a radar detector and a display. The microcontroller receives signals from the laser and radar detectors and provides an output signal to the display indicating which of the detectors fed a signal thereto. With this particular arrangement, a detector which detects signals emitted from both radar and laser guns is provided. The detector device may further include a housing in which the microcontroller, radar detector and laser detector are disposed with the radar detector being disposed above the laser detector. The laser detector includes a lens array positioned in front of a detector to thus provide a laser detector having a relatively wide field of view and higher sensitivity with minimal costs. The lens array may be provided as a high optical gain lens array which provides amplified signals to the detector which may for example be provided as a single photodiode. The detector converts the light signals fed thereto to electrical signals which are fed to an analog signal processing circuit. The analog signal processor circuit may be provided to

источников кроме лазерного оружия. Лазерные датчики могут также изложить дополнительную проблему, в которой они могут быть дорогими, и может require accurate или predetermined выравнивание или расположение лазерного датчика в пределах пути лазерного луча, чтобы функционировать должным образом. Такие системы таким образом непрактичны для использования персоналом при перемещении бортовых и наземных транспортных средств.

Поэтому, было бы желательно обеспечить устройство обнаружения, которое обнаруживает присутствие и систем обнаружения скорости лазера и радара и которое в состоянии различить сигналы, обеспеченные от систем обнаружения скорости, и сигнализирует provided from другие устройства обнаружения, такие как другие радарные датчики.

РЕЗЮМЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

В соответствии с существующим изобретением, устройство датчика включает микродиспетчера, соединявшего к тому лазерный датчик радарный датчик и показ. Микродиспетчер получает сигналы от датчиков лазера и радара и сигнал продукции provides an на показ, указывающий, какой из датчиков на кормил сигнал к тому. С этой специфической договоренностью обеспечен датчик, который обнаруживает сигналы, испускаемые и от радара и от лазерного оружия. Устройство датчика может далее включать a housing, в котором микродиспетчер, радарный датчик и лазерный датчик расположены с радарным датчиком, располагаемым выше лазерного датчика. Лазерный датчик включает множество линзы, помещенное перед датчиком, чтобы таким образом обеспечить laser detector наличие относительно широкой области представления и более высокой чувствительности с минимальными затратами. Множество линзы может быть обеспечено как высокое оптическое множество линзы выгоды, которое обеспечивает усиленные сигналы датчику, который может например быть обеспечен как single photodiode. Датчик преобразовывает световые сигналы, питаемые к тому к электрическим сигналам, которые питаются к аналоговому кругообороту обработки сигнала. Аналоговый кругооборот процессора сигнала может быть обеспечен, чтобы максимизировать выгоду и минимизировать шум

maximize gain and minimize noise of electrical signals prior to feeding the signal to a digital output circuit. The radar detector includes a voltage controlled oscillator (VCO) coupled to a first mixer. The VCO provides a swept frequency local oscillator (LO) signal to the mixer to provide a pair of signals in a first intermediate frequency (IF) range in response to a single signal emitted from a radar gun. The pair of first IF signals are fed to a second mixer. A second LO signal source provides a second LO signal at a first discrete frequency to an LO input port of the second mixer. The second LO signal and the pair of first IF signals are combined in the second mixer to provide a pair of IF signals in a second IF frequency range. In response to a signal from the microcontroller at a predetermined time, the second LO source provides a second LO signal at a second discrete frequency. The second LO signal at the second discrete frequency is fed to the LO port of the second mixer. The second mixer combines the LO signal at the second discrete frequency with a first IF signal to provide a third IF signal in the second IF frequency range. Thus three signals in the second IF frequency range are provided from the second mixer. The three IF signals may be used in a frequency band identification scheme to thus allow the microcontroller to correctly identify the frequency band of the signal emitted from the radar gun. The first mixer may be provided having an antiparallel diode pair fed through a pair of co-planar waveguide transmission lines coupled to RF and LO signal ports of the mixer. The co-planar waveguide transmission lines provide LO leakage signals having an orthogonal phase relationship at the RF port of the mixer. Thus, local oscillator signals propagating toward the RF port are cancelled. This renders the radar detector non-detectable by receiver circuits which are provided to detect the presence of a radar detector. Furthermore, the radar detector local oscillator signal source

электрического сигнала prior к кормлению сигнала к кругообороту цифрового выхода. Радарный датчик включает управляемый генератор напряжения (VCO), соединенный к первому миксеру. VCO обеспечивает охваченную частоту местный генератор (ЛО) сигнал к миксеру, чтобы предоставить паре сигналов в первой промежуточной частоте (ЕСЛИ) диапазон в ответ на единственный сигнал испускал от радарного оружия. Пара первого, ЕСЛИ сигналы питаются к второму миксеру. Вторая ЛО сигнализирует, что источник обеспечивает второй сигнал ЛО в первой дискретной частоте to an входной порт ЛО второго миксера. Вторая ЛО сигнализирует и пара первого, ЕСЛИ сигналы объединены во втором миксере, чтобы предоставить паре ЕСЛИ сигналы через секунду ЕСЛИ частотный диапазон. В ответ на сигнал от микродиспетчера в a predetermined время второй источник ЛО обеспечивает второй сигнал ЛО во второй дискретной частоте. Второй сигнал ЛО во второй дискретной частоте питается порту ЛО второго миксера. Второй миксер комбинирует сигнал ЛО в second discrete частоте с первым ЕСЛИ сигнал обеспечить одну треть ЕСЛИ сигнал во втором ЕСЛИ частотный диапазон. Таким образом три сигнала во втором, ЕСЛИ частотный диапазон обеспечен от второго миксера. Три, ЕСЛИ сигналы могут использоваться в частоте band identification схема таким образом позволить микродиспетчеру правильно идентифицировать диапазон частот сигнала, испускаемого от радарного оружия. Первый миксер может быть обеспечен, имея антипараллельную диодную пару, питаемую через пару со-строгального станка waveguide transmission линии, соединенные к RF и портам сигнала ЛО миксера. Компланарные линии передачи волновода обеспечивают сигналы утечки ЛО, имеющие ортогональные отношения фазы в порту RF миксера. Таким образом, местный генератор сигнализирует propagating toward, порт RF отменен. Это отдает радарный датчик, необнаружимый кругооборотами приемника, которые обеспечены, чтобы обнаружить присутствие радарного датчика. Кроме того, радарный датчик, местный источник сигнала генератора может быть установлен настроенный to thus, обнаруживает присутствие таких кругооборотов приемника. Когда присутствие такого кругооборота приемника обнаружено, радарный датчик существующего изобретения обеспечивает сигнальный сигнал и изменяется, частота VCO сигнализируют источник к частоте который is outside частотный диапазон,

may be fixed tuned to thus detect the presence of such receiver circuits. When the presence of such a receiver circuit is detected, the radar detector of the present invention provides an alarm signal and changes the frequency of the VCO signal source to a frequency which is outside the frequency range detectable by the receiver circuit. The radar detector periodically checks for the existence of such receiver circuits. If a receiver circuit is detected, the microcontroller changes the frequency of the VCO signal to thus "hide" the local oscillator signal until such time that the receiver circuit is no longer detected. The radar detector may optionally include a vehicle on board radar detector circuit which decodes signals provided from collision avoidance systems and thus minimizes the number of undesirable false alarm signals which are emitted from the radar detector in response to signals received from such collision avoidance systems.

In accordance with a further aspect of the present invention a method of verifying the source of a received laser pulse includes the steps of receiving a first signal pulse, receiving a second signal pulse, comparing the time elapsed between receiving the first and second signal pulses with a first threshold value and comparing the number of pulses received within a predetermined time period with a second threshold value. With this particular technique, a method of minimizing the number of false alarms generated by a laser detector in response to electromagnetic interference or other extraneous optical signals is provided. By counting the number of pulses and the elapsed time between received pulses the periodicity and thus the so-called signature of the laser signal source is determined. Thus, a laser detector operating in accordance with this technique is able to distinguish a laser signal pulse emitted from a laser Sun from a laser pulse generated from other sources.

обнаружимый кругооборотом приемника. Радарный датчик периодически проверяет на существование таких кругооборотов приемника. Если кругооборот приемника обнаружен, микродиспетчер изменяет частоту сигнала VCO таким образом "скрыть" местный сигнал генератора до такого времени, когда кругооборот приемника больше не обнаружен. Радарный датчик может произвольно включать транспортное средство на борту радарного кругооборота датчика, который расшифровывает сигналы, обеспеченные от систем предотвращения столкновения and thus, минимизирует число нежелательных ложных сигнальных сигналов, которые испускаются от радарного датчика в ответ на сигналы, полученные от таких систем предотвращения столкновения.

В соответствии с дальнейшим аспектом существующего изобретения метод подтверждения источника полученного лазерного пульса включает шаги получения первого пульса сигнала, получения второго пульса сигнала, сравнение времени протекло between receiving первый и второй пульс сигнала с первым пороговым значением и сравнением числа пульса, полученного в пределах predetermined периода времени со вторым пороговым значением. С этой специфической техникой обеспечен метод уменьшения числа off false тревоги, произведенные лазерным датчиком в ответ на электромагнитное вмешательство или другие посторонние оптические сигналы. Считая число пульса и затраченное время между полученным пульсом периодичность и таким образом таким-образом-called signature лазерного источника сигнала определена. Таким образом, лазерный датчик, работающий в соответствии с этой техникой, в состоянии отличить лазерный пульс сигнала, испускаемый от лазерного Солнца от лазерного пульса, произведенного из других источников.

BRIEFDESCRIPTION OF THE DRAWINGS	BRIEFDESCRIPTION РИСУНКОВ
<p>The foregoing features of this invention as well as the invention itself may be more fully understood from the following detailed description of the drawings in which</p>	<p>Предшествующие особенности этого изобретения так же как самого изобретения могут быть более полно поняты из следующего детального описания рисунков в который</p>
<p>FIG. 1 is a block diagram of a combination radar/laser detector system;</p>	<p>РИС. 1 - блок-схема системы датчика радара/лазера комбинации;</p>
<p>FIG. 1A is a block diagram of a combination laser/radar detector system including a pair of microprocessors;</p>	<p>РИС. 1А - блок-схема системы датчика лазера/радара комбинации включая пару микропроцессоров ;</p>
<p>FIG. 1B is a perspective view of a combination radar/laser detector system disposed in a housing;</p>	<p>РИС. 1В - перспективное представление системы датчика радара/лазера комбинации, расположенной в жилье;</p>
<p>FIG. 2 is a diagram of a laser detector which may be used in the system of FIG. 1;</p>	<p>РИС. 2 - диаграмма лазерного датчика, который может использоваться в системе РИС. 1;</p>
<p>FIG. 3 is a top view of a lens array which may be used in the laser detector of FIG. 2;</p>	<p>РИС. 3 - вид сверху множества линзы, которое может использоваться в лазерном датчике РИС. 2;</p>
<p>FIG. 3A is a front view of the lens array of FIG. 3 taken along lines 3A--3A;</p>	<p>РИС. 3А - переднее представление множества линзы РИС. 3 взятые с собой линии 3А - 3А;</p>
<p>FIG. 3B is a front view of the lens array of FIG. 3 taken along lines 3B--3B;</p>	<p>РИС. 3В - переднее представление множества линзы РИС. 3 взятые с собой линии 3В - 3В;</p>
<p>FIG. 3C is a side view of the lens array of FIG. 3 taken along lines 3C--3C;</p>	<p>РИС. 3С - вид сбоку множества линзы РИС. 3 взятые с собой линии 3С - 3С;</p>
<p>FIG. 3D is a schematic diagram of a printed circuit board on which a lens array and a photodetector are disposed;</p>	<p>РИС. ТРЕХМЕРНЫЙ - схематическая диаграмма печатной платы, на которой расположены множество линзы и фотодатчик;</p>
<p>FIG. 3E is a top view of a lens array;</p>	<p>РИС. 3Е - вид сверху множества линзы;</p>
<p>FIG. 4 is a flow diagram of a portion of the processing performed in the processor of FIG. 1 to provide an output on the display;</p>	<p>РИС. 4 - блок-схема части обработки, выполненной в процессоре РИС. 1, чтобы обеспечить продукцию на дисплее;</p>
<p>FIG. 5 is a block diagram of a radar detection circuit which may be used in the system of FIG. 1;</p>	<p>РИС. 5 - блок-схема радарного кругооборота обнаружения, который может использоваться в системе РИС. 1;</p>

<p>FIGS. 6 and 6A are plots of frequency vs. time illustrating the relative timing of detected signals in the X, K and Ka frequency bands;</p> <p>FIG. 7 is a plot of frequency vs. time illustrating the relative time separations between a pair of detected signals in the X, K and Ka frequency bands;</p> <p>FIG. 8 is a plot of frequency vs. time illustrating the relative timing of a JERK signal and a pair of detected signals for a received signal having a frequency in the X-band frequency range;</p> <p>FIG. 9 is a plot of frequency vs. time illustrating the timing of the JERK signal and a pair of detected signals for a received signal having a frequency in the K-band frequency range;</p> <p>FIG. 10 is a plot of frequency vs. time illustrating the timing of the JERK signal and a pair of detected signals for a received signal having a frequency in the Ka-band frequency range;</p> <p>FIG. 11 is a plot illustrating the sweep periods of a radar detector having a receiver detection mode;</p> <p>FIG. 12 is a plot illustrating the alarm pattern during a VCO receiver detection mode;</p> <p>FIG. 13 is a schematic diagram of a radar detector circuit; and</p> <p>FIG. 14 is a schematic diagram of a mixer circuit.</p> <p>DESCRIPTION OF THE PREFERRED EMBODIMENTS</p> <p>Referring now to FIG. 1, a combination laser/radar detector 10 includes a laser detector circuit 12 and a radar detector circuit 14. Laser detector 12 and radar detector 14 are each coupled to a microcontroller 16. Microcontroller 16 receives signals fed thereto from each of</p>	<p>РИС. 6 И 6А - заговоры частоты против времени, иллюстрируя относительный выбор времени обнаруженных сигналов в этих X, K и диапазонах частот Ка;</p> <p>РИС. 7 - заговор частоты против времени, иллюстрируя относительные разделения времени между парой обнаруженных сигналов в этих X, K и диапазонами частот Ка;</p> <p>РИС. 8 - заговор частоты против времени, иллюстрируя относительный выбор времени сигнала ТОЛЧКА и пару обнаруженных сигналов для полученного сигнала, имеющего частоту в частотном диапазоне X-группы;</p> <p>РИС. 9 - заговор частоты против времени, иллюстрируя выбор времени сигнала ТОЛЧКА и пару обнаруженных сигналов для полученного сигнала, имеющего частоту в K частотного диапазона группы;</p> <p>РИС. 10 - заговор частоты против времени, иллюстрируя выбор времени сигнала ТОЛЧКА и пару обнаруженных сигналов для полученного сигнала, имеющего частоту в частотном диапазоне Ка-группы;</p> <p>РИС. 11 - заговор, иллюстрирующий периоды зачистки радарного датчика, имеющего способ обнаружения приемника;</p> <p>РИС. 12 - заговор, иллюстрирующий сигнальный образец во время способа обнаружения приемника VCO;</p> <p>РИС. 13 - схематическая диаграмма радарного кругооборота датчика; и</p> <p>РИС. 14 - схематическая диаграмма кругооборота миксера.</p> <p>ОПИСАНИЕ ПРИВИЛЕГИРОВАННЫХ ВОПЛОЩЕНИЙ</p> <p>Обращаясь теперь к РИС. 1, датчик лазера/радар комбинации 10 включает лазерный кругооборот датчика 12 и радарный кругооборот датчика 14. Лазерный датчик 12 и радарный датчик 14 каждый соединены микродиспетчеру 16. Микродиспетчер 16 получает сигналы, питаемые к тому от каждого из датчиков лазера и радара 12, 14 и в ответе к тому</p>
--	---

<p>the laser and radar detectors 12, 14 and in response thereto microcontroller 16 provides control signals to the laser and radar detectors and to a display 18.</p> <p>Display 18 may include for example a panel of light emitting diodes (LEDs). Alternatively or in addition thereto, display 18 may include a liquid crystal display (LCD) a vacuum fluorescent (VF) or an LED segment display and the corresponding driver circuits. Those of ordinary skill in the art will recognize, of course, that other types of displays may also be used.</p> <p>It should be noted that microcontroller 16 is here shown as a single microcontroller coupled to both the laser and radar detectors 12, 14. As shown in FIG. 1A, however, in an alternate embodiment of detector system 10 a pair of microcontrollers 16, 16' may be provided with a first one of the pair being coupled to a first one of the laser and radar detectors 12, 14 and a second one of the pair of microcontrollers being connected to a second one of the laser and radar detectors 12, 14. The choice between using a single microcontroller or a pair of microcontrollers may be made according to a variety of factors including but not limited to the cost of manufacturing the detector system 10 having one microcontroller compared with the cost of manufacturing the detector system 10 having a plurality of separate microcontrollers.</p> <p>Additionally, in determining whether to provide the system having a single or multiple processors, considerations such as the speed of the microprocessor relative the signal processing requirements for a so-called radar detector detector mode and the amount of user input/output interaction should be taken into account. Another factor to consider is the amount of signal processing overhead required to provide visual and sound indicators to a user via</p>	<p>микродиспетчер 16, обеспечивает управляющие сигналы датчикам лазера и радара и на показ 18.</p> <p>Показ 18 может включать например группу светодиодов (LEDs). Альтернативно или кроме того к тому, показ 18, может включать жидкокристаллический дисплей (ЖИДКОКРИСТАЛЛИЧЕСКИЙ МОНИТОР) вакуум, флуоресцентный (ТОНАЛЬНАЯ ЧАСТОТА) или ВЕДОМЫЙ показ сегмента и corresponding driver кругообороты. Таковые из обычного навыка в искусстве признают, конечно, что другие типы показов могут также использоваться.</p> <p>Нужно отметить, что микродиспетчера 16 здесь показывают как единственный микродиспетчер, соединенный и на датчики лазера и на радара 12, 14. Как показано в РИС. 1А, однако, в дополнительном воплощении системы датчика 10 паре micro-controllers 16, 16' можно предоставить первый пары, соединяемой на первый из датчиков лазера и радара 12, 14 и второй пары микродиспетчеров, связываемых со вторым из датчиков лазера и радара 12, 14. The choice между использованием единственного микродиспетчера или пары микродиспетчеров может быть сделан согласно множеству факторов включая, но не ограничен стоимостью производства системы датчика 10 наличия одного микродиспетчера по сравнению со стоимостью of manufacturing система датчика 10 наличия множества отдельных микродиспетчеров.</p> <p>Дополнительно, в определении, обеспечить ли систему, имеющую единственные или многократные процессоры, рассмотрения, такие как скорость родственника микропроцессора, требования обработки сигнала для так называемого радарного способа датчика датчика and the количество пользовательского взаимодействия входа/продукции должны быть приняты во внимание. Другим фактором, чтобы рассмотреть является количество сигнала, обрабатывающего наверху требуемый предоставить визуальные и звуковые индикаторы пользователю через LEDs,</p>
--	---

<p>LEDs, LCDs and a tone generator for example.</p> <p>Since laser guns are less common and the reaction time thereto must be faster, in those cases where both laser and radar alarm signals are generated, the laser alarm signals have priority over the radar signals.</p> <p>Referring now to FIG. 1B detector 10 is shown to further include a housing 11 in which the laser detector circuit 12, radar detector circuit 14, microcontroller 16 and display 18 are disposed. Since radar detector 14 protrudes farther from the housing than does laser detector 12, laser detector 12 is disposed below radar detector 14. If laser detector 12 were placed above radar detector 14 then any light rays emanating from a relatively low elevation may be obstructed by the radar detector 14 and thus would not be received by laser detector 12. Thus to avoid having any of the field of view of laser detector 12 blocked, laser detector 12 is disposed in the housing 11 below radar detector 14.</p> <p>It should be noted, however, that in some applications it may be beneficial to dispose laser detector 12 above the radar detector 14. The particular placement of radar detector 12 relative to laser detector 14 should be made such that each detector 12, 14 is provided having an optimum field of view and minimum blockage or other interference from the other detector.</p> <p>A first window 72 is disposed in front of laser detector 12 and a second window 73 is disposed in front of radar detector 14. Windows 72, 73 should be provided from a material which is substantially transparent to signals having frequencies in the regions of interest in the electromagnetic spectrum. Window 72 may also be provided from a material which filters light in the lower frequency ranges to thus reduce the effect of background light such as sunlight and streetlights.</p>	<p>LCDs и генератор тона например.</p> <p>Так как лазерное оружие меньше распространено, и время реакции к тому должно быть быстрее, в тех случаях, где и сигналы тревоги лазера и радара произведены, у лазерных сигнальных сигналов есть приоритет над радарными сигналами.</p> <p>Обращение теперь к датчику РИС. 1В 10, как показывают, далее включает жилье 11, в котором лазерный кругооборот датчика 12, радарный кругооборот датчика 14, микродиспетчер 16 и показывают 18, расположены. Так как радарный датчик 14 высовывается дальше от the housing, чем делает лазерный датчик 12, лазерный датчик 12 расположен ниже радарного датчика 14. Если лазерный датчик 12 был помещен выше радарного датчика, 14 тогда любых световых лучей, происходящих от относительно низкого возвышения, могут быть затруднены радарным датчиком 14 and, таким образом не был бы получен лазерным датчиком 12. Таким образом, чтобы избежать иметь любую область представления лазерного датчика 12 заблокированных, лазерных датчиков 12 расположены в жилье 11 ниже радарного датчика 14.</p> <p>Нужно отметить, однако, что в некоторых заявлениях это может быть выгодно, чтобы расположить лазерный датчик 12 выше радарного датчика 14. Специфическое размещение радарного датчика 12 относительно лазерного датчика 14 должно быть сделано таким, что each detector 12, 14 обеспечен, имея оптимальную область представления и минимальной блокировки или другого вмешательства от другого датчика.</p> <p>Первое окно 72 расположено перед лазерным датчиком 12, и второе окно 73 расположено перед радарным датчиком 14. Windows 72, 73 должна быть обеспечена от материала, который существенно прозрачен к сигналам, имеющим частоты in the области интереса к электромагнитному спектру. Окно 72 может также быть обеспечено от материала, который фильтрует свет в более низких частотных диапазонах, чтобы таким образом уменьшить эффект фонового света, такого как солнечный свет и уличные фонари.</p>
--	--

Referring now to FIG. 2, laser detector circuit 12 includes a lens 20 disposed about a photodiode detector 22. Lens 20 will be described in detail in conjunction with FIGS. 3-3C below. Suffice it here to say that lens 20 provides the laser detector 12 having a particular field of view such that laser beam incident on a surface 20a of lens 20 are focused on photodiode 22 such that photodiode 22 provides a signal in response thereto.

The detector signal corresponds to an electrical signal which here is provided as a current pulse which is fed to an analog signal processor circuit 23 at an input port 23a. The photocurrent is capacitively coupled to the input resistor to develop a signal voltage which is fed to the 1st gate of MOSFET 24 having a relatively high input impedance at a control electrode 24a. A second electrode 24b of transistor 24 is coupled through a DC bias circuit 26 to a first reference potential V_{REF} . A third electrode 24c of transistor 24 is coupled to a second reference potential, here provided as ground, through a resistor R1 and a bypass capacitor C1.

Transistor 24 is here provided as a dual gate metal oxide field effect transistor (MOSFET) which may be of the type manufactured by Philips and identified as part number BF998 for example. Those of ordinary skill in the art will recognize of course that any type of transistor having similar electrical characteristics and capable of responding to the output signal from photodiode detector 22 may also be used. Such transistors include but are not limited to, high electron mobility transistors (HEMTs), bi-polar junction transistors (BJT) or any other type of transistor well known to those of ordinary skill in the art. It should be noted, however, that transistor 24 should be selected such that inclusion thereof does not significantly increase the noise figure (NF) of laser detector 12. For example transistor 24 is preferably provided having a noise figure of less than about 1

Обращаясь теперь к РИС. 2, лазерный кругооборот датчика 12 включает линзу 20 расположенный о датчике фотодиода 22. Линза 20 будет описана подробно в соединении с РИС., 3-3С ниже. Удовлетворите это здесь, чтобы сказать, что линза 20 обеспечивает laser detector 12 наличия специфической области представления таким образом, чтобы инцидент лазерного луча на поверхности 20а линзы 20 был сосредоточен на фотодиоде 22 таким образом, чтобы фотодиод 22 обеспечил сигнал в ответе к тому.

Сигнал датчика соответствует электрическому сигналу, который здесь обеспечен как импульс тока, который питается к аналоговому кругообороту процессора сигнала 23 во входном порту 23а. Фотопоток емкостно соединен к входному резистору to develop напряжение сигнала, которое питается к 1-ым воротам MOSFET 24 наличия относительно высокого входного импеданса в электроде контроля 24а. Второй электрод 24b транзистора 24 соединен через кругооборот уклона DC 26 к первой ссылке potential V_{REF} . Третий электрод 24c транзистора 24 соединен к второму справочному потенциалу, здесь обеспеченному как основание, через резистор R1 и конденсатор обхода C1.

Транзистор 24 здесь обеспечен как двойной транзистор эффекта области окиси металла ворот (MOSFET), который может иметь тип, произведенный Philips и идентифицированный как число BF998 части например. Таковые из обычного навыка в искусстве признают of course, который любой тип транзистора, имеющего подобные электрические особенности и способный к ответанию на продукцию, сигнализирует от датчика фотодиода 22, может также использоваться. Такие транзисторы включают, но не ограничены, высокие электронные транзисторы подвижности (HEMTs), биполярные транзисторы соединения (БИПОЛЯРНЫЙ ПЛОСКОСТНОЙ ТРАНЗИСТОР) или никакой другой тип транзистора, известного таковым из обычного навыка в искусстве. Нужно отметить, однако, что транзистор 24 должен быть отобран таким образом, чтобы включение этого не сделало значительно increase the шумового числа (NF) лазерного датчика 12. Например транзистор 24 предпочтительно обеспечен, имея шумовое число

<p>decibel (dB) at the operating frequencies of interest, a transfer admittance typically of about 24 milli siemens, an input capacitance at gate 24a typically of about 2.4 pico-Farads (pF) and a feedback capacitance of 25 femto-farads. Transistor 24 amplifies the voltage signal developed across resistor R9 and provides an amplified signal at drain electrode 24b.</p> <p>The amplified signal is fed from drain electrode 24b to an input port 28a of an integrated video amplifier/filter circuit 28. Video amplifier/filter circuit 28 may, for example, be of the type manufactured by Signetics and Motorola and identified as part number NE-592. However any integrated amplifier/filter circuit having similar electrical characteristics may also be used. It should also be noted that a separate amplifier and filter circuit may be used to provide the overall gain and filter characteristics of integrated amplifier/filter circuit 28.</p> <p>Amplifier/filter circuit 28 has coupled thereto external filter circuit components including an inductor L1 having a value typically of about 100 nano-Henries (nH) and a capacitor C2 having a value typically of about 100 pF. By appropriately coupling inductor L1 and capacitor C2 to circuit 28, circuit 28 may provide high-pass, low-pass or band-pass filter characteristics in addition to providing gain. In this particular embodiment, inductor L1 and capacitor C2 are coupled such that circuit 28 is provided having a band-pass filter characteristic. Thus, amplifier/filter circuit 28 rejects signals having frequencies above and below the band-pass region.</p> <p>Here the band-pass frequency region is between 2.0 MHz and 80 MHz. Thus amplifier/filter circuit 28 limits bandwidth and thus noise to therefore increase the signal to noise ratio (SNR) of laser circuit 12.</p>	<p>меньше чем приблизительно 1 децибела (децибел) в операционных частотах интереса, доступ передачи типично приблизительно 24 milli siemens, an input емкость в воротах 24a типично приблизительно 2.4 пикофарад (pF) и емкость обратной связи 25 femto-farads. Транзистор 24 усиливает сигнал напряжения, развитый через резистор R9, и обеспечивает усиленный сигнал в электроде утечки 24b.</p> <p>Усиленный сигнал питается от электрода утечки 24b входному порту 28a интегрированного видео кругооборота усилителя/фильтра 28. Видео кругооборот усилителя/фильтра 28 может, например, иметь тип, произведенный Signetics и Моторолой and identified как НЕОН числа части 592. Однако любой интегрированный кругооборот усилителя/фильтра, имеющий подобные электрические особенности, может также использоваться. Нужно также отметить, что отдельный кругооборот усилителя и фильтра может использоваться, чтобы обеспечить полные особенности фильтра gain and интегрированного кругооборота усилителя/фильтра 28.</p> <p>Кругооборот усилителя/фильтра 28 соединил к тому внешние компоненты кругооборота фильтра включая катушку индуктивности L1, имеющий ценность типично приблизительно 100 nano-Henries (nH) и конденсаторного C2, имеющего ценность типично приблизительно 100 pF. appropriately coupling катушкой индуктивности L1 и конденсаторный C2, чтобы обойти 28, кругооборот 28 может обеспечить высокий проход, низкий проход или особенности полосового фильтра в дополнение к обеспечению выгоды. В этом специфическом воплощении катушка индуктивности L1 и конденсаторный C2 соединены таким образом, чтобы circuit 28 был обеспечен, имея особенность полосового фильтра. Таким образом, кругооборот усилителя/фильтра 28 отклоняет сигналы, имеющие частоты выше и ниже полосно-пропускающей области.</p> <p>Здесь полосно-пропускающая область частоты между 2.0 МГц и 80 МГц. Таким образом кругооборот усилителя/фильтра 28 полос пропускания пределов и таким образом шум, чтобы поэтому увеличить сигнал к шумовому отношению (ОТНОШЕНИЕ СИГНАЛ - ШУМ) лазерного кругооборота 12.</p>
---	--

Amplifier/filter circuit 28 then feeds a filtered and amplified signal to a base electrode 30a of a bipolar junction transistor (BJT) 30. An emitter electrode 30b of BJT 30 is coupled through a DC bias circuit 31 to the reference voltage V_{REF} . BJT 30 provides an amplified signal at a collector 30c which is coupled to output port 23b of analog signal processor circuit 23. Thus, BJT 30 provides voltage amplification to the signal pulse and reference voltage fed thereto at base electrode 30a. Collector electrode 30c provides translation of impulse signals to logic levels and discrimination to noise.

Output port 23b is coupled to a latch circuit 32 at an input port 32a. Analog processor 23 thus receives electrical signals fed thereto from photodetector 22 and provides an appropriately filtered and amplified electrical signal to latch circuit 32 at input port 32a.

It should be noted that processor circuit 23 is preferably disposed on a ground plane which acts as a shield and prevents extraneous external signals from interfering with or degrading the operation of processor 23.

Latch circuit 32 is here provided as a reset-set (RS) latch and may be provided, for example, from a plurality of logic gates. RS latch 32 is here provided from a plurality of complementary metal oxide semiconductor (CMOS) NOR logic gates 36-44. Logic gate 36 has a first input port coupled to the signal processing circuit output port 23b. A second input port of logic gate 36 is coupled to ground. Logic gate 36 feeds an output signal to a pair of input ports of logic gate 40. Logic gate 40 has an output port coupled to a first input port of logic gate 42. Logic gate 44 has a first input port coupled to the output port of logic gate 42 and a second input port coupled to a microcontroller. The

Кругооборот усилителя/фильтра 28 тогда корм фильтрованный и усиленный сигнал на основной электрод 30a биполярного транзистора соединения (БИПОЛЯРНЫЙ ПЛОСКОСТНОЙ ТРАНЗИСТОР) 30. Электрод эмитента 30b БИПОЛЯРНОГО ПЛОСКОСТНОГО ТРАНЗИСТОР А30 соединен через кругооборот уклона DC 31 к ссылке V_{REF} . КАСАТЕЛЬНО Биполярного плоскостного транзистора 30 обеспечивает усиленный сигнал в коллекционере 30c, который соединен, чтобы произвести порт 23b аналогового кругооборота процессора сигнала 23. Таким образом, БИПОЛЯРНЫЙ ПЛОСКОСТНОЙ ТРАНЗИСТОР 30 обеспечивает увеличение напряжения пульсу сигнала и справочному напряжению, питаемому к тому в base electrode 30a. Электрод коллекционера 30c обеспечивает перевод сигналов импульса к логическим уровням и дискриминации к шуму.

Порт продукции 23b соединен к кругообороту замка 32 во входном порту 32a. Аналоговый процессор 23 таким образом получает электрические сигналы, питаемые к тому от фотодатчика 22, и обеспечивает соответственно фильтрованный и усиленный электрический сигнал запереть circuit 32 во входном порту 32a.

Нужно отметить, что кругооборот процессора 23 предпочтительно расположен на самолете основания, который действует как щит и препятствует посторонним внешним сигналам вмешаться в или ухудшить операцию процессора 23.

Кругооборот замка 32 здесь обеспечен как установленный в сброс (РТС) замок и может быть обеспечен, например, от множества логических ворот. РТС запирается 32, здесь обеспечен от множества дополнительного металлического окисного полупроводника (CMOS), НИ логических ворот 36-44. У логических ворот 36 есть первый входной порт, соединенный к сигналу, обрабатывающему порт продукции кругооборота 23b. Второй входной порт логических ворот 36 соединен, чтобы основать. Логические ворота 36 кормов сигнал продукции паре входных портов логических ворот 40. Логические ворота 40 hasan производят порт, соединенный к первому входу, держат логические ворота в строевой стойке 42. У логических ворот 44 есть первый входной порт, соединенный порту продукции логических ворот

<p>microcontroller provides a reset signal RSTLTCH to the second input port of logic circuit 44. The output of logic circuit 44 is coupled to a second input port of logic circuit 42.</p> <p>When latch circuit 32 receives a pulse from processor 23, a signal having a high logic level is provided at a latch circuit output port 32b. The latch circuit 32 output is held high until microcontroller 49 provides the reset signal LTCHRST to NOR gate 44.</p> <p>Referring now to FIGS. 3-3C, in which like elements are provided having like reference designations throughout the several views, a lens array 50 which may be used in laser detection 12 of FIG. 2 for example, includes a plurality of lenses 50a, 50b and 50c. Each lens 50a-50c includes first and second opposing lens surfaces. Lens array 50 also includes a frame 58 having three apertures in which lenses 50a-50c are disposed.</p> <p>Lens frame 58 includes a pair of arm regions 62, 64 each of which have a pair of mounting posts 66 (FIGS. 3B, 3C) projecting from a first surface thereof. Mounting posts 66 are coupled to a printed circuit board and thus to housing 11 (FIG. 1B) to secure the lenses 50a, 50b, 50c in a predetermined position.</p> <p>The lenses 50a, 50c are here disposed in the apertures of the frame 58 such that lenses 50a, 50c here respectively form angles alpha and beta with respect to a center line 61. The focal point of the lenses 50a-50c coincide at a point F at which a photodetector diode (70 FIG. 3D) will be disposed.</p> <p>Lens 50a-50c may be made from a molded plastic material such as acrylic or any other material having like optical characteristics and may be manufactured using any well known manufacturing technique. The surface accuracy of lenses 50 should be selected to provide the</p>	<p>42 и второму входному порту, соединенному микродиспетчеру. Микродиспетчер обеспечивает сигнал сброса RSTLTCH to the второй входной порт логического кругооборота 44. Продукция логического кругооборота 44 соединена второму входному порту логического кругооборота 42.</p> <p>Когда кругооборот замка 32 получает пульс от процессора 23, сигнал, имеющий высокий логический уровень, обеспечен в порту продукции кругооборота замка 32b. Кругооборот замка 32 продукции считаются высокими до микродиспетчера 49, обеспечивает, сброс сигнализируют LTCHRST to NOR ворта 44.</p> <p>Обращаясь теперь к 3-3С РИС., в котором как элементы обеспечены, имея как справочные обозначения в течение нескольких представлений, множество линзы 50, который может использоваться в лазерном обнаружении 12 из РИС. 2 например, включает множество линз 50a, 50b и 50c. Каждая линза 50a-50c включает сначала и вторые противостоящие поверхности линзы. Множество линзы 50 также включает структуру 58 наличия трех апертур, в которых расположены линзы 50a-50c.</p> <p>Структура линзы 58 включает пару областей руки 62, 64 каждый из которых имеют пару установки должностей 66 (РИС. 3В, 3С) проектирующий от первой поверхности этого. Установка должностей 66 соединена к печатной плате и таким образом к жилью 11 (РИС. 1В), чтобы обеспечить линзы 50a, 50b, 50c в predetermined положении.</p> <p>Линзы 50a, 50c здесь расположены в апертурах структуры 58 таким образом, чтобы линзы 50a, 50c здесь соответственно сформировали угловую альфу и бета относительно линии центра 61. Фокус линз 50a-50c совпадает в пункте F в whicha диоде фотодатчика (70 РИС. ТРЕХМЕРНЫХ) будет расположен.</p> <p>Линза 50a-50c может быть сделана из формованного пластмассового материала, такого как акриловая краска или любой другой материал, имеющий как оптические особенности, и может быть произведена, используя любую известную технологию производства. Поверхностная точность линз 50 должен be selected, чтобы</p>
---	---

<p>detector having a desired sensitivity. One of ordinary skill in the art will know how to select a particular surface accuracy in combination with the other circuit components such that the laser system is provided having a predetermined amount of sensitivity.</p> <p>Here alpha and beta are each 42 degrees. The particular angles were selected according to a variety of factors including but not limited to the size of the photodiode being used, the maximum allowable size of array 50 as limited by the desired size of the housing 11 (FIG. 1B), and the field of view which is desired to be covered. Theoretically, with this configuration of lens array, a single photodiode can cover a 180 degree field of view and a 360 degree field of view can be covered with two photodiodes and two arrays arranged in diametrically opposing directions as shown in FIG. 3E.</p> <p>Those of ordinary skill in the art will recognize of course that angles other than 42 degrees could also be used dependent upon the particular packaging size constraints and the size and electrical characteristics of the photodiode used. Furthermore, in some applications it may be advantageous to use more or fewer than three lenses. For example, 4 or more lenses may be used to provide a lens array having a wider field of view than the present three lens array. Of course, predetermined package size, if the number of lenses is increased then the diameter of each lens should be concomitantly reduced to thus fit within the package size.</p> <p>It should be noted however that since a blind spot may exist in the regions between the lenses 50a-50c an odd number of lenses may be preferred to thus avoid the possible existence of a blind spot along the center line of the lens array 50. In some applications, however, it may be preferred to have a blind spot along a centerline of the lens array 20'. Thus in such an application an even</p>	<p>обеспечить датчик, имеющий желательную чувствительность. Один из обычного навыка в искусстве будет знать, как выбрать специфическую поверхностную точность в комбинации с другими компонентами кругооборота таким образом, чтобы лазерная система была обеспечена, имея predetermined количество чувствительности.</p> <p>Здесь альфа и бета - каждый 42 степени. Специфические углы были отобраны согласно множеству факторов включая, но не ограничены размером используемого фотодиода, максимальным допустимым размером множества 50 как ограничено desired size жилья 11 (РИС. 1B), и область представления, которое желательно, чтобы быть покрытым. Теоретически, с этой конфигурацией множества линзы, единственный фотодиод может покрыть 180 областей степени представления, и 360 областей степени представления могут быть покрыты two photodiodes и двумя множествами, устроенными в диаметрально противоположных направлениях как показано в РИС. 3E.</p> <p>Таковые из обычного навыка в искусстве признают конечно, что углы кроме 42 степеней могли также использоваться зависящие от специфических упаковочных ограничений размера и размера и электрических особенностей используемого фотодиода. Кроме того, в некоторых заявлениях может быть выгодно использовать больше или меньше чем три линзы. Например, 4 или больше линзы могут использоваться, чтобы обеспечить множество линзы, имеющее более широкую область представления чем существующие три множества линзы. Конечно, predetermined package размер, если число линз увеличено тогда, диаметр каждой линзы должен быть concomitantly, уменьшенным, чтобы таким образом соответствовать в пределах размера пакета.</p> <p>Нужно отметить однако, что, так как мертвая точка может существовать в областях между линзами 50a-50c, нечетное число линз может быть предпочтено, чтобы таким образом избежать, чтобы возможное существование мертвой точки вдоль линии центра линзы выстроило 50. Заявления In some, однако, это может быть предпочтено, чтобы иметь мертвую точку вдоль средней линии множества линзы 20'. Таким образом в таком заявлении четное число линз,</p>
---	--

<p>number of lenses spaced symmetrically about the centerline may be used.</p> <p>Moreover, while lenses 50a-50c are here symmetrically disposed about centerline 61, lenses 50a-50c need not be symmetrically disposed. Also here each lens 50a, 50b, 50c is provided having a round shape, however, in some applications other shapes may be preferred. For example, the lenses 50a, 50b, 50c may be provided having any external shape if the surfaces of the lens are provided having appropriate shapes.</p> <p>Center lens 50b is here provided having a substantially round shape and a diameter typically of about 0.342 inches (in). A first surface of lens 50b is provided having a spherical shape and more particularly is provided having a spherical radius typically of about 0.362 in. A second surface of the lens 50b is here provided having a substantially flat shape. Such a plano-convex shaped lens is preferably used to avoid excessive spherical aberration.</p> <p>Side lenses 50a, 50c are provided having substantially round shapes. Each lens 50a, 50c has a diameter typically of about 0.342 in a first surface having a spherical shape with a spherical radius typically of about 0.394 and a second substantially flat surface opposite the spherical surface.</p> <p>Each lens 50a-50c may be provided as a unitary piece or alternatively each lens may be provided from a plurality of separate lenses, each arranged to provide an overall lens. The particular number of pieces, materials and manufacturing techniques used to fabricate individual lenses 50a-50c and lens array 50 may of course be selected to provide lens array 50 as a low cost, durable lens array 50.</p> <p>The photodiode includes as an integral part thereof a die and a lens having a hemispherical shape disposed about the die. Thus by taking into account</p>	<p>располагаемых симметрично о средней линии, может использоваться.</p> <p>Кроме того, в то время как линзы 50a-50c здесь симметрично расположены о средней линии 61, линзы 50a-50c не должны быть симметрично расположены. Также здесь каждая линза 50a, 50b, 50c обеспечена, имея круглую форму, однако, в некоторых заявлениях другой shapes may быть предпочтенной. Например, линзы 50a, 50b, 50c могут быть обеспечены, имея любую внешнюю форму, если поверхности линзы обеспечены, имея соответствующие формы.</p> <p>Линза центра 50b здесь обеспечена, имея существенно круглую форму и диаметр типично приблизительно 0.342 дюймов (в). Первая поверхность линзы 50b обеспечена, имея сферическую форму и более подробно обеспечена, имея сферический radius typically приблизительно 0.362 в. Вторая поверхность линзы 50b здесь обеспечена, имея существенно плоскую форму. Такая линза плоско-выпуклой формы предпочтительно используется, чтобы избежать чрезмерного сферического отклонения.</p> <p>Линзы стороны 50a, 50c обеспечены, имея существенно круглые формы. У каждой линзы 50a, 50c типично есть диаметр приблизительно 0.342 в первой поверхности, имеющей сферическую форму со сферическим радиусом типично приблизительно 0.394 и second substantially плоской поверхности напротив сферической поверхности.</p> <p>Каждая линза 50a-50c может быть обеспечена как унитарная часть, или альтернативно каждая линза может быть обеспечена от множества отдельных линз, каждый устроенный, чтобы обеспечить полную линзу. Специфическое число частей, материалов и manufacturing techniques имело обыкновение изготавливать отдельные линзы 50a-50c, и линза выстраивают 50, может конечно быть отобран, чтобы обеспечить, линза выстраивают 50 как низкая цена, длительное множество линзы 50.</p> <p>Фотодиод включает как неотъемлемая часть этого умирание и линза, располагающая форму hemispherical об умирании. Таким образом, принимая во внимание преломление через линзу</p>
--	---

<p>refraction through the photodiode lens, lens array 50 was here provided having a relatively short focal length.</p> <p>In the particular embodiment described herein, because of the electrical and physical characteristics of the diode, an increase or decrease in the circumferential length of lens array 50 would fail to substantially improve the performance of the laser detector. This is because the diode has limitations including a particular size of die which limits the field angle.</p> <p>If, however, another photodiode having a photodiode lens with a larger diameter coupled thereto as an integral part of the photodiode and a larger die size were used, it may be advantageous to increase the number of lenses 50a-50c in lens array 50 (e.g. from 3 to 5) to provide a larger field of view. Furthermore, the ratio of the lens diameter to the lens focal length, generally referred to as the lens speed, has been optimized for this particular geometry and photodiode type. However, the particular lens speed and positioning of lens array 50 relative to the photodiode is selected to provide optimum performance and depends of course on the particular photodiode characteristics and the maximum allowable size of lens array 50.</p> <p>Ideally, each lens 50a-50c in lens array 50 should be arranged along a line corresponding to the circumference of a circle having a particular radius. The center of the circle should correspond to the position at which the photodiode will be disposed. The total circumference may be computed as $2\pi R$ for a given radius, R and is equivalent to 360 mechanical degrees. The maximum angle covered by a single photodiode is 180 mechanical degrees. Two photodiodes will be required to cover 360 degrees.</p> <p>The maximum circumferential length along which the lenses 50a-50c should be disposed is predetermined and may be</p>	<p>фотодиода, множество линзы 50 было здесь обеспечено, имея относительно короткую центральную длину.</p> <p>В специфическом воплощении, описанном здесь, из-за электрических и физических особенностей диода, увеличение или уменьшение в периферической длине линзы выстраивают 50, было бы не в состоянии существенно улучшить работу лазерного датчика. Это - то, потому что у диода есть ограничения включая специфический размер, умиряют который пределы полевой угол.</p> <p>Если, однако, другой фотодиод, имеющий линзу фотодиода с большим диаметром, соединенным к тому, как, неотъемлемая часть фотодиода и большего умирает, размер использовался, может быть выгодно увеличить число линз 50a-50c в линзе array 50 (например, от 3 до 5), чтобы обеспечить большую область представления. Кроме того, отношение диаметра линзы к линзе центральная длина, вообще называемая скоростью линзы, было оптимизировано для этой специфической геометрии и типа фотодиода. Однако, the particular скорость линзы и расположение линзы выстраивают 50 относительно фотодиода, отобран, чтобы обеспечить оптимальную работу и зависит конечно от специфических особенностей фотодиода, и максимальный допустимый размер линзы выстраивают 50.</p> <p>Идеально, каждая линза 50a-50c в линзе выстраивает 50, должен быть устроен вдоль линии, соответствующей окружности круга, имеющего специфический радиус. Центр круга должен соответствовать положению, в котором фотодиод будет be disposed. Полная окружность может быть вычислена как $2\pi R$ для данного радиуса, R и эквивалентно до 360 механических степеней. Максимальный угол, охваченный единственным фотодиодом, является 180 механическими степенями. Два фотодиода будут cover 360 degrees обязаны.</p> <p>Максимальная периферическая длина, вдоль которой должны быть расположены линзы 50a-50c, predetermined и может быть выражена в</p>
--	--

expressed in mechanical degrees. By dividing the number of lenses to be used in the lens array into the angle corresponding to the maximum circumferential length along which the lenses may be disposed, the angular positioning of each lens is provided. Thus where a predetermined number of lenses are used and the maximum circumferential length is known, the maximum diameter of each lens may be computed by dividing the number of lenses into the maximum circumferential length. Furthermore, such computation also provides angular spacing between the lenses which here corresponds to an angle of 42 degrees.

The particular spherical radius of each lens may be selected using conventional ray tracing techniques taking into account spherical aberrations resulting from the light passing through each of the curved surfaces. The total dispersion or spread of the image about the focal spot should not exceed the size of the photodiode at a particular preselected plane. Here the spherical radius of the center and side lenses have been optimized to provide lens array 50 having desirable performance characteristics. The spherical radius of lenses 50a-50c are adjusted such that the largest fraction of any off-axis ray bundles should reach the active area of the photodiode die, after being refracted through lens array 50 and the photodiode lens. It should be noted that the window 72 (FIG. 1B) should also be taken into account when optimizing the spherical radius of the lenses 50a-50c.

In this particular embodiment the response along the central axis is being maximized. It is desirable therefore to maximize the gain response on the center lens which is accomplished by maximizing the diameter of the center lens. The side lenses 50a, 50c are then provided having a diameter as large as possible after the diameter of the center lens 50b has been fixed. Thus this embodiment may be particularly useful

механических степенях. Деля число линз, которые будут использоваться в линзе, выстраивают в угол, соответствующий the maximum периферическая длина, вдоль которой могут быть расположены линзы, угловое расположение каждой линзы обеспечено. Таким образом, где predetermined число линз используется, и максимальная периферическая длина известна, максимальный диаметр each lens может быть вычислен, деля число линз в максимальную периферическую длину. Кроме того, такое вычисление также обеспечивает угловой интервал между линзами, которые здесь соответствует углу 42 степеней.

Специфический сферический радиус каждой линзы может быть отобран, используя обычный луч, прослеживающий методы, принимающие во внимание сферические отклонения, следующие из света, проходящего через каждую из кривых поверхностей. Полная дисперсия или spread of изображение о центральном пятне не должны превысить размер фотодиода в специфическом предварительно отобранном самолете. Здесь сферический радиус центра и линз стороны был оптимизирован, чтобы обеспечить, линза выстраивают 50 имеющих желательных performance characteristics. Сферический радиус линз 50a-50c приспособлен таким образом, чтобы наибольшая фракция любых связей луча вне оси достигла, активная область фотодиода умирают, будучи преломленным через линзу выстраивает 50 и линза фотодиода. It should быть отмеченным, что окно 72 (РИС. 1B) должно также быть принято во внимание, оптимизируя сферический радиус линз 50a-50c.

В этом специфическом воплощении максимизируется ответ вдоль центральной оси. Желательно поэтому максимизировать ответ выгоды на линзе центра, которая достигнута, максимизируя диаметр линзы центра. side lenses 50a, 50c тогда обеспечены, имея диаметр как можно больше после того, как диаметр линзы центра 50b был установлен. Таким образом это воплощение может быть особенно полезным, когда лазерный сигнал, который будет обнаружен, существенно приезжает эта ось.

when the laser signal to be detected is substantially along this axis.

In other applications, however, it may be desirable to provide each lens 50a-50c having equal diameters or even to provide the side lenses 50a, 50c having larger diameters than center lens 50b.

Referring now to FIG. 3D, a portion of lens array 50 is shown disposed on a printed circuit board 68 on which a photodetector 70 and a plurality of electrical components 79 are also disposed. A window 72 is disposed about an outer surface of the lens. Lens array 50 focuses light incident thereon onto the photodetector 70 such that photodetector 70 provides an electrical signal in response to the light signal fed thereto.

As mentioned above, lenses 50a, 50b are disposed in apertures of frame 58 having side sections 62, 64. Each side section 62, 64 has a pair of posts 66 projecting from a surface thereof. The printed circuit board 68 has a corresponding pair of holes in which the posts are disposed.

Posts 66 may be press fit to the printed circuit board and then fastened to the printed circuit board using a sonic welding technique or any technique well known to those of ordinary skill in the art.

Referring now to FIG. 3E a lens array 50' includes a first plurality of lenses 50a', 50b' and 50c' each having first and second opposing lens surfaces. Lenses 50a'-50c' are disposed in a frame 58'. Lens array 50' also includes a second plurality of lenses 50a'', 50b'' and 50c'' each having first and second opposing lens surfaces. Lenses 50a''-50c'' are disposed in a frame 58''.

Frames 58', 58'' each include mounting posts 66', 66'' projecting from a first surface thereof. Mounting posts 66', 66'' may be coupled to a printed circuit board and a housing secure the lenses 50a'-50c'

В других заявлениях, однако, может быть желательно обеспечить каждую линзу 50a-50c наличие равных диаметров или даже обеспечить линзы стороны 50a, 50c наличие больших диаметров чем линза центра 50b.

Обращаясь теперь к РИС. ТРЕХМЕРНОМУ, части линзы выстраивает 50, показан расположенным на печатной плате 68, на котором также расположен фотодатчик 70 и множество электрических деталей 79. Окно 72 расположено о внешней поверхности the lens. Множество линзы 50 центров освещают инцидент вслед за тем на фотодатчик 70 таким образом, чтобы фотодатчик 70 обеспечил электрический сигнал в ответ на световой сигнал, питаемый к тому.

Как упомянуто выше, линзы 50a, 50b расположены в аперттурах структуры 58 секций стороны наличия 62, 64. У каждой секции 62 стороны, 64 есть пара должностей 66 проектирования от поверхности этого. У печатной платы 68 есть соответствующая пара of holes, в котором расположены должности.

Должности 66 могут быть запрессовкой к печатной плате и затем закрепленный к печатной плате, используя звуковую сварочную технику или любую технику, известную таковым из обычного навыка в искусстве.

Обращение теперь к РИС. 3E, множество линзы 50' включает первое множество линз 50a', 50b' и 50c' каждый имеющий сначала и вторая противостоящая линза появляются. Линзы 50a' - 50c' расположены в структуре 58'. Множество линзы 50' также включает second plurality линз 50a'', 50b'' и 50c'' каждый имеющий сначала и вторая противостоящая линза появляются. Линзы 50a'' - 50c'' расположены в структуре 58''.

Структуры 58', 58'' каждый включает повышающиеся должности 66', 66'' проектирования от первой поверхности этого. У станка отправляет 66', 66'' может быть соединен к печатной плате, и жилье обеспечивают

<p>and 50a"-50c" in a predetermined positionas described above in conjunction with FIGS. 3-3D.</p> <p>The lenses 50a', 50c' are disposed in the frame 58' such that lenses they respectively form angles .alpha.' and .beta.' with respect to a center line 61'. The focal point of the lenses 50a'-50c' coincide at a point at which a photodetector diode70' is disposed. Similarly, lenses 50a", 50c" are disposed in the frame 58" such that lenses they respectively form angles .alpha." and .beta." with respect to center line 61'. The focal point of the lenses 50a"-50c" coincide at a point at which aphotodetector diode 70" is disposed.</p> <p>Lens 50a'-50c" may be made from a molded plastic material such as acrylic or any other material having like optical characteristics and may be manufactured using any well known manufacturing technique. The surface accuracy of the lenses50a'-50c" should be selected to provide the detector having a desired sensitivity. One of ordinary skill in the art will know how to select a particular surface accuracy in combination with the other circuit components such that the laser system isprovided having a predetermined amount of sensitivity.</p> <p>Theoretically, by disposing photodiodes 70' and 70" and lenses 50a'-50c' and 50a"-50c" in diametrically opposing directions as shown in FIG. 3E, laser light can be detected over a 360 degree field of view.</p> <p>FIG. 4 shows a flow diagram of the processing performed in microcontroller 49 (FIG. 2) of detector module 12 (FIGS. 1 and 2) to produce an output on display 18 (FIG. 1). In the flow diagram, the rectangular elements (typified by element 100)herein denoted "processing blocks" represent computer software instructions or groups of instructions. The diamond shaped elements (typified by element 82)</p>	<p>линзы 50a '-50c' и 50a"-50c" в predetermined positionas, описанном выше в соединении с 33-ыми РИС..</p> <p>Линзы 50a', 50c' расположены в структуре58' таким образом, чтобы линзы они соответственно сформировали углы.alpha.' и.beta. 'относительно линии центра 61'. Фокус линз 50a '-50c' совпадает в пункте, в котором расположен фотодатчик diode70'. Точно так же линзы 50a", 50c" расположены в структуре58" таким образом, чтобы линзы они соответственно сформировали углы.alpha. "и.beta." относительно линии центра 61'. Фокус линз 50a "-50c" совпадает в пункте, в котором расположен aphotodetector диод 70".</p> <p>Линза 50a '-50c" может быть сделана из формовавшего пластмассового материала, такого как акриловая краска или любой другой материал, имеющий как оптические особенности, и может быть произведена, используя любую известную технологию производства. Поверхностная точность lenses50a '-50c" должна быть отобрана, чтобы обеспечить датчик, имеющий желательную чувствительность. Один из обычного навыка в искусстве будет знать, как выбрать специфическую поверхностную точность в комбинации с другими компонентами кругооборота таким образом что лазерная система isprovided наличие predetermined количества чувствительности.</p> <p>Теоретически, располагая фотодиоды 70' и 70" и линзы 50a '-50c' и 50a"-50c" в диаметрально противостоящих направлениях как показано в РИС. 3E, лазерный свет может быть обнаружен по 360 областям степени представления.</p> <p>РИС. 4 показывает блок-схему обработки, выполненной в микродиспетчере 49 (РИС. 2) модуля датчика 12 (РИС. 1 И 2), чтобы произвести продукцию, демонстрирующуюся 18 (РИС. 1). В блок-схеме прямоугольные элементы (символизированный элементом 100) здесь обозначенные "блоки обработки" представляют инструкции программного обеспечения или группы инструкций. Алмаз сформировал элементы (символизированный элементом 82) здесь,</p>
---	--

herein denoted "decision blocks" represent computer software instructions or groups of instructions which affect the execution of the computer software instructions represented by the processing blocks. The flow diagram does not depict syntax or any particular computer programming language. Rather, the flow diagram illustrates the functional information one skilled in the art requires to generate computer software to perform the processing required of microcontroller 49 (FIG. 1). It should be noted that many routine program elements such as initialization of loops and variables and the use of temporary variables are not shown.

Turning now to FIG. 4, after an initialization procedure is concluded the system implements a loop in which laser detector 12 waits to receive laser pulses as shown in decision block 82. If no pulses were received then processing continues to the remainder of the program during which time user interfaces and the like are serviced as shown in processing block 114. In processing block 114, the program generates audio tones, drives display LEDs and senses switches for user input.

However, if pulses were received then a pair of timers are simultaneously started. The laser detector checks to see if a first one of the pair of timers is running as shown in decision block 86. If the first timer is not running, then the first and second timers are re-started as shown in processing blocks 88, 90.

The first and second timers run for predetermined periods of time which are selected based upon the characteristics of the laser gun. For example if the laser gun emits pulses at frequencies between 100 Hz and 1 KHz, then the first and second timers should preferably be provided having periods of ten (10) milliseconds (msecs) and one (1) msec respectively.

обозначенные "блоки решения" представляют инструкции программного обеспечения или группы инструкций, которые затрагивают выполнение инструкций программного обеспечения, представленных блоками обработки. Блок-схема не изображает синтаксис или любой специфический язык программирования. Скорее блок-схема иллюстрирует функциональную информацию, которую одно квалифицированное в искусстве запрашивает, чтобы произвести программное обеспечение, чтобы выполнить обработку, требуемую микродиспетчера 49 (РИС. 1). Нужно отметить, что много обычных элементов программы, таких как инициализация петель и переменных и использование временных переменных не показывают.

Поворачиваясь теперь к РИС. 4, после того, как процедура инициализации завершена орудия системы петля, в которой лазерный датчик 12 ждет к пульсу лазера приемника как показано в блоке решения 82. Если никакой пульс не был получен, затем обрабатывая, продолжает до остаток от программы, во время которой пользовательские интерфейсы времени и т.п. обслуживаются как показано в обработке блока 114. В обработке блока 114, программа производит звуковые тоны, показ двигателей LEDs и выключатели чувств для пользовательского входа.

Однако, если пульс был получен тогда, пара таймеров одновременно начата. Лазерные проверки датчика, чтобы видеть, бежит ли первый пары таймеров как показано в решении, блокируют 86. Если впервые приехавший не бежит, то first and вторые таймеры перезапущены как показано в обработке блоков 88, 90.

Первые и вторые таймеры бегут за predetermined промежутками времени, которые отображены основанные на особенностях лазерного оружия. Например, если лазерное оружие испускает пульс в частотах между 100 гц и 1 КГц, то первое и second timers должны предпочтительно быть обеспечены, имея периоды десяти (10) миллисекунд (msecs) и одна (1) мс соответственно.

One msec is the period of time by which 1 KHz pulses are spaced, while ten msec is the period of time by which 100 Hz pulses are spaced. Thus, in this example where the laser gun emits pulses at frequencies between 100 Hz and 1 KHz, if the first and second timers each start at a time designated T.sub.0 and another pulse is received before the 1 msec timer has expired then the frequency of repetition is over 1 KHz and the system can conclude that this laser pulse did not emanate from a laser gun having the predetermined characteristics.

Similarly, if a subsequent pulse arrives and the 1 msec timer has expired but the 10 msec timer has not yet expired then this indicates the repetition rate is less than 1 KHz but greater than 100 Hz. Thus in this case the system should recognize that the pulses are received from a laser gun.

If both timers have expired then the frequency is less than 100 Hz and the system can conclude that the pulses are not from a laser gun having the requisite characteristics. Thus if the pulse periods are too short (e.g. less than 1 msec) or the pulse periods are too long (e.g. greater than 10 msec) then logic circuitry, for example microprocessor 16, associated with the laser detector rejects the pulses as not being emitted from a laser gun. Thus, if the receiver receives a continuous stream of pulses and the stream of pulses fail to have appropriate characteristics then an alarm signal would not be generated.

Thus, in this example a recognition window between 100 Hz to 1 KHz is established by checking a pair of timers. By using a pair of timers to establish the recognition window and by counting pulses, this method increases noise immunity and signal recognition of the laser gun signature.

It should be noted that timers may be set at values other than 1 msec and 10 msec.

Одна мс - промежуток времени, которым располагается пульс на 1 КГц, в то время как десять мс - промежуток времени, которым располагается пульс на 100 гц. Таким образом, в этом примере, где лазерное оружие испускает пульс в частотах между 100 гц и 1 КГц, если first and second таймеры каждое начало за один раз определяло T.sub.0 и другой пульс, получен прежде, чем таймер на 1 мс истек тогда, частота повторения составляет БОЛЕЕ ЧЕМ 1 КГц, и система может завершить, что этот лазерный пульс не происходил от лазера gun having predetermined characteristics.

Точно так же, если последующий пульс прибывает, и таймер на 1 мс истек, но таймер на 10 мс еще не истек тогда, это указывает, что норма повторения составляет МЕНЬШЕ ЧЕМ 1 КГц, но больше чем 100 гц. Таким образом в этом случае система должен recognize that пульс получаться от лазерного оружия.

Если оба таймера истекли тогда, частота составляет меньше чем 100 гц, и система может завершить, что пульс не от лазерного оружия, имеющего необходимые особенности. Таким образом, если периоды пульса слишком коротки (например, меньше чем 1 мс), или the pulse periods являются слишком длинными (например, больше чем 10 мс) тогда логическая схема, например микропроцессор 16, связанный с лазерным датчиком отклоняет пульс как не испускаемый от лазерного оружия. Таким образом, если приемник получает непрерывный поток of pulses, и поток пульса не в состоянии иметь соответствующие особенности тогда, сигнальный сигнал не был бы произведен.

Таким образом, в этом примере окно признания между 100 гц к 1 КГц установлено, проверяя пару таймеров. При использовании пары таймеров, чтобы установить окно признания и считая пульс, этот метод увеличивает шумовую неприкосновенность и signal recognition лазерной подписи оружия.

Нужно отметить, что таймеры могут быть установлены за ценности кроме 1 мс и 10 мс. В

<p>In some applications it may be desirable to set the first timer to be longer than ten msec. For example thirteen msec may be used. In other applications, however, it may be desirable to set the timer at less than ten msec. For example 7 msec may provide an optimized result.</p> <p>Similarly the second timer may be provided having a time longer or less than one msec. For example 0.5 msec or 2 msec may be used. Suffice it to say that the particular values of timer constants may be provided such that the receiver is provided having optimum detection characteristics.</p> <p>After the first and second timers are reset in processing blocks 88, 90 processing continues to processing block 92 where a pulse counter is reset. After the pulse counter is reset, processing continues to the remainder of the program as shown in processing block 114.</p> <p>If in decision block 86 decision is made that the first timer is running, then processing continues to decision block 96 where it is determined whether the second timer is also running. If the second timer is running then processing continues through processing blocks 88-92 as described above. However, if the second timer is not running, then processing continues to decision block 98 where it is determined whether the received pulse is the second pulse in a stream of pulses.</p> <p>If the received pulse is the second pulse which has been received then, as shown in processing block 100, the pulse period of the first pulse is computed from the first timer and processing continues to the remainder of the program as shown in processing block 114.</p> <p>The pulse period is computed by measuring the time between the leading edges of two consecutive pulses. Thus, the pulse period of the first pulse is computed by measuring the elapsed time</p>	<p>некоторых заявляемых может быть желательно заставить впервые приехавшего быть более длинным чем десять мс. Например тринадцать мс могут использоваться. В других заявляемых, однако, может быть желательно установить таймер в меньше чем десяти мс. Например 7 мс могут обеспечить оптимизированный результат.</p> <p>Так же второй таймер может быть обеспечен, имея время дольше или меньше чем одна мс. Например 0.5 мс или 2 мс могут использоваться. Удовлетворите это, чтобы сказать, что специфические ценности констант таймера могут быть обеспечены таким образом что приемник обеспечен наличие оптимальных особенностей обнаружения.</p> <p>После того, как первые и вторые таймеры перезагружены в обработке блоков 88, 90 обработок продолжают к обработке блока 92, где прилавок пульса перезагружен. После того, как прилавок пульса перезагружен, обработка продолжается к остатку от программы как shown in обрабатывающий блок 114.</p> <p>Если в блоке решения 86 решений приняты это, впервые приехавший бежит, то обработка продолжается к блоку решения 96, где это определено, бежит ли второй таймер также. Если второй таймер управляет тогда обработкой continues through обрабатывающие блоки 88-92 как описано выше. Однако, если второй таймер не бежит, то обработка продолжается к блоку решения 98, где это определено, является ли полученный импульс вторым импульсом в потоке импульса.</p> <p>Если полученный импульс - второй импульс, который был получен тогда, как показано в обработке блока 100, период импульса первого импульса вычислен от первого таймера, и обработка продолжается к остатку от программы как показано in processing, блокируют 114.</p> <p>Период импульса вычислен, измеряя время между передними краями двух последовательного импульса. Таким образом, период импульса первого импульса вычислен, измеряя затраченное время между обнаружением переднего края первого импульса</p>
---	--

<p>between detecting the leading edge of the first pulse and the leading edge of the second pulse. Once the first pulse period is established, all future pulse periods are compared to it taking into account a threshold value. This process is repeated until a new first pulse is again received and the processing starts over.</p> <p>If in decision block 98 decision is made that this is not the second pulse, then processing continues to decision block 104 where it is determined whether the period between received pulses is within a preselected threshold value. If the period is not within the threshold value, then the system concludes that this is not a valid laser pulse signal and processing continues to processing blocks 88-92 as described above.</p> <p>Thus on the next received pulse and on all subsequent pulses the periods are compared with the period of the first pulse. The subsequent pulse periods need not be identical to the first pulse period, rather, they merely need to be within a predetermined threshold value of the first pulse period. Thus the subsequent pulse periods can differ from the first pulse period by a predetermined amount. This predetermined amount corresponds to the threshold value which may be an empirically derived constant value based on the signature of a laser gun.</p> <p>If the period is within the threshold value of the first pulses, then processing proceeds to processing block 106 where the pulse counter is incremented. Processing then proceeds to decision block 108 where it is determined whether the number of required pulses has been received. If the number of required pulses has not been received then processing continues to processing block 114 where the remainder of the program is executed.</p> <p>If the number of required pulses has been received then processing continues to processing block 112 where a laser alarm signal is generated. Processing then</p>	<p>and the leading edge of the second pulse. Как только первый период пульса установлен, все будущие периоды пульса по сравнению с ним принимающий во внимание пороговое значение. Этот процесс повторен, пока новый первый пульс снова не получен и processing starts.</p> <p>Если в блоке решения 98 решений приняты это, это не второй пульс, то обработка продолжается к блоку решения 104, где это определено, является ли период между полученным пульсом в пределах предварительно отобранного порогового значения. Если период не в пределах порогового значения, то система завершает, что это не действительный лазерный сигнал пульса и обработка, продолжается к обработке блоков 88-92 как описано выше.</p> <p>Таким образом на следующем полученном пульсе и на всем последующем пульсе периоды по сравнению с периодом первого пульса. Последующие периоды пульса не должны быть идентичными первому периоду пульса, скорее они просто должны быть в пределах predetermined порогового значения первого периода пульса. Таким образом последующие периоды пульса могут отличаться с первого периода пульса predetermined количеством. Это predetermined количество соответствует пороговому значению, которое может быть empirically derived постоянной ценностью, основанной на подписи лазерного оружия.</p> <p>Если период в пределах порогового значения первого пульса, то, обрабатывая доходы к обработке блока 106, где прилавок пульса увеличен. Обработка тогда продолжается к блоку решения 108, где это определено, было ли число of required пульс получено. Если число необходимого пульса не было получено, затем обрабатывая, продолжается к обработке блока 114, где остаток от программы выполнен.</p> <p>Если число необходимого пульса было получено, затем обрабатывая, продолжается к обработке блока 112, где лазерный сигнальный сигнал произведен. Обработка тогда продолжается к</p>
--	---

<p>continues to the remainder of the program as shown in processing block 114 and the system services user interfaces and waits to receive another pulse.</p> <p>Since particular laser guns have particular characteristics, or so-called signatures, related to the particular modulation scheme used by the laser source it is possible to determine from which type of laser gun a signal originated. Consequently, to determine the source of the detected laser signal, the periodicity of the received laser pulses are compared with known values. Thus, it is possible to have processing occur and an alarm signal generated only in response to receiving a series of laser pulses having a particular pattern. For example, it may be desirable to generate an alarm signal only after receiving six or eight pulses having substantially common periods. In the present invention a predetermined number of pulses must be received within a predetermined amount of time in order to have processing continue. Thus, in processing steps 104, 106 and 108 the system checks the spacing between a series of pulses and also checks to see if a predetermined number of pulses have been received within a predetermined period of time and are consistent in pulse to pulse periodicity according to a predetermined threshold.</p> <p>For example, assume an initial pulse is received at a time $T_{sub.0}$ which starts the 10 ms and 1 ms timers. At $T_{sub.0} + 1$ msec the 1 msec timer expires. At $T_{sub.0} + 5$ msec another pulse is received. The contents of the 10 msec timer are saved, both timers are reset, and the pulse counter is incremented.</p> <p>At $T_{sub.0} + 10$ msec a third pulse is received. The contents of the 10 msec timer are compared with the previously stored value from the first two pulses. If the difference is less than the threshold the processing is permitted to continue. This process repeats until N pulses are</p>	<p>остатку от программы как показано в обработке блока 114, и the system пользователь услуг взаимодействует и ждет, чтобы получить другой пульс.</p> <p>Так как у специфического лазерного оружия есть специфические особенности, или так называемые подписи, связанные со специфической схемой модуляции, используемой лазерным источником, который возможно определить от которого тип лазерного оружия порожденный сигнал. Следовательно, чтобы определить источник обнаруженного лазерного сигнала, периодичность полученного лазерного пульса по сравнению с известными ценностями. Таким образом, возможно иметь обработку, происходят и сигнальный сигнал, произведенный только в ответ на получение a series лазерного пульса, имеющего специфический образец. Например, может быть желательно произвести сигнальный сигнал только после получения шести или восьми пульса, имеющего существенно общие периоды. В существующем изобретении predetermined число pulses must быть полученными в пределах predetermined количества времени, чтобы иметь обработку продолжаются. Таким образом, в обработке шагов 104, 106 и 108 система проверяет интервал между рядом пульса и также проверяет, чтобы видеть, последовательно ли predetermined число pulses have, полученный в пределах predetermined промежутка времени и, в пульсе к периодичности пульса согласно predetermined порогу.</p> <p>Например, предположите, что начальный пульс, получают за один раз $T_{sub.0}$, который начинает таймеры на 1 миллисекунду и на 10 миллисекунд. В $+1$ мс $T_{sub.0}$ истекает таймер на 1 мс. В $+5$ мс $T_{sub.0}$ получен другой пульс. Содержание таймера на 10 мс спасено, оба таймера перезагружены, и прилавок пульса увеличен.</p> <p>В $+10$ мс за треть $T_{sub.0}$ получен пульс. Содержание таймера на 10 мс по сравнению с ранее сохраненной ценностью от первых двух пульса. Если различие - меньше чем порог, обработке разрешают продолжиться. Эти повторения процесса до N пульс получены, в котором времени зондирована тревога.</p>
--	--

<p>received, at which time the alarm is sounded.</p> <p>If it is desired to check for a specific laser source signature then the threshold values and the timer values of the first and second timers may be selected and adjusted accordingly.</p> <p>The present invention thus provides a method for detecting any number of pulses, while generating an alarm condition after detecting a minimum number of pulses. Here for example, the alarm signal is generated after detecting 6 consecutive pulses.</p> <p>It should be noted, however, that the alarm signal could be generated in response to fewer or more than 6 pulses. For example, the alarm signal could be generated after receiving only two pulses or after receiving 8 pulses. In this particular application six pulses were empirically determined to provide the laser detector having an optimum response characteristic.</p> <p>The particular number of pulses to be detected before an alarm signal is generated however should be selected according to a variety of factors including but not limited to how quickly it is desired to generate the alarm signal and the probability of emitting a false alarm signal. Thus, if two pulses generated an alarm signal then the alarm signal would be generated relatively quickly, however, the number of false alarm signals would also be increased. On the other hand if eight pulses were required to generate an alarm signal then the alarm signal would be generated relatively slowly, however, there would be relatively few if any false alarm signals generated. Therefore process of the present invention sets an alarm condition reliably with the least number of pulses from the detection circuitry.</p> <p>In the case where a single microcontroller is used to control both the laser and radar</p>	<p>Если это желательно, чтобы проверить на определенную лазерную исходную подпись тогда, пороговые значения и ценности таймера первых и вторых таймеров могут быть отобраны и приспособлены соответственно.</p> <p>Существующее изобретение таким образом обеспечивает метод для того, чтобы он обнаружил любое число пульса, производя сигнальное условие после обнаружения минимального числа пульса. Здесь например, сигнальный сигнал произведен после обнаружения 6 consecutive pulses.</p> <p>Нужно отметить, однако, что сигнальный сигнал мог быть произведен в ответ на меньше или больше чем 6 пульса. Например, сигнальный сигнал мог быть произведен после получения только двух пульса или после получения 8 пульса. В этом particular application шесть пульса был опытным путем решен обеспечить лазерный датчик, имеющий оптимальную особенность ответа.</p> <p>Специфическое число пульса, который будет обнаружен перед сигнальным сигналом, произведено, однако должен быть отобран согласно множеству факторов включая, но не ограничен тем, как быстро это желательно, чтобы произвести сигнальный сигнал и the probability испускания ложного сигнального сигнала. Таким образом, если бы два пульса произвел сигнальный сигнал тогда, то сигнальный сигнал был бы произведен относительно быстро, однако, число ложных сигнальных сигналов будет также увеличено. С другой стороны, если бы eight pulses были обязаны производить сигнальный сигнал тогда, то сигнальный сигнал производился бы относительно медленно, однако, были бы относительно немногие, если бы какие-нибудь ложные сигнальные сигналы произвели. Поэтому процесс существующего изобретения устанавливает alarm condition достоверно с наименьшим количеством числа пульса от схемы обнаружения.</p> <p>В случае, где единственный микродиспетчер используется, чтобы управлять и датчиками лазера</p>
--	---

detectors, the laser detector, the user interface and the radar detector are each serviced in processing step 114. Microcontroller 49 preferably services each portion of the system each time through the processing loop. Those of ordinary skill in the art will recognize of course that the system may also be interrupt driven.

Referring now to FIG. 5, a radar detector circuit 150 includes a microwave antenna 152 which here is responsive to signals in the X-band, K-band and Ka-band frequency ranges. Microwave antenna 152 may be provided for example as a horn antenna, a printed circuit antenna or any other antenna which is responsive to signals in a predetermined range of frequencies. Furthermore, antenna 152 may be provided from a plurality of separate antennas each of which, for example, is responsive to signals in a particular one of the X, K and Ka frequency bands. In the case where more than one antenna is used, each of the antennas should feed a signal to mixer 154, or alternatively each antenna may feed one of a plurality of mixers each of which may be similar to mixer 154.

Antenna 152 has an output port coupled to a mixer circuit 154 at an RF input port 154a. A local oscillator (LO) signal source 156 which may be provided as a voltage controlled oscillator (VCO), for example, feeds an LO signal to an LO input port 154b of mixer 154. In response to the RF and LO signals fed thereto, mixer 154 provides a first intermediate frequency (IF) signal at an IF output port 154c. The first IF signal is provided having a frequency which may correspond to the sum or difference of the frequencies of the RF and LO signals and any of their harmonics. Here the first IF signal is provided having a frequency which corresponds to the difference of the frequencies of the RF and LO signals and their harmonics.

и радара, лазерным датчиком, пользовательским интерфейсом и радарным датчиком, каждый обслуживаются в обработке шага 114.

Микродиспетчер 49 предпочтительно услуги каждой части системы каждый раз через петлю обработки. Таковые из обычного навыка в искусстве признают конечно, что система может также быть прерываемой, который везут.

Обращаясь теперь к РИС. 5, радарный круговой датчик 150 включает микроволновую антенну 152, который здесь отзывчиво к сигналам в X-группе, K частотные диапазоны Ka-группы и группа. Микроволновая антенна 152 может быть обеспечена например как роговая антенна, a printed антенна круговорота или любая другая антенна, которая отзывчива к сигналам в определенном диапазоне частот. Кроме того, антенна 152 может быть обеспечена от множества отдельных антенн, каждая из которых, например, отзывчива к сигналам в a particular один из этих X, K и диапазонов частот Ka. В случае, где больше чем одна антенна используется, каждая из антенн должна накормить сигнал миксеру 154, или альтернативно каждая антенна может накормить одно из множества миксеров, каждый из которых может быть similar to миксером 154.

Антенне 152 соединили порт продукции к круговороту миксера 154 во входном порту RF 154a. Местный генератор (ЛО), источник сигнала 156, который может быть обеспечен как напряжение, управлял генератором (VCO), например, питается, сигнал ЛО ЛО вводил port 154b миксера 154. В ответ на RF и сигналы ЛО, питаемые к тому, миксер 154 обеспечивает первую промежуточную частоту (ЕСЛИ) сигнал в ЕСЛИ порт продукции 154c. Первое, ЕСЛИ сигнал обеспечен, имея частоту, которая может соответствовать сумме or difference частот RF и сигналов ЛО и любой их гармоники. Здесь первое, ЕСЛИ сигнал обеспечен, имея частоту, которая соответствует различию частот RF и сигналов ЛО и их гармоники.

The first IF signal is coupled from IF port 154c by means of a filter 157, here having a low pass filter characteristic, to an input port 158a of a first IF amplifier 158. IF amplifier 158 feeds the first IF signal as an input signal to an RFinport port 160a of a second mixer 160. Mixer 160 is fed by a second LO signal source 162 at an LO input port 160b. In response to the first IF and LO signals fed thereto, mixer 160 provides a second IF signal at an IF output port 160c. The second IF signal is provided having a frequency which corresponds to the sum or difference of the frequencies of the signals fed to mixer terminals 160a, 160b. Here the second IF signal is provided having a frequency which corresponds to the difference of the frequencies of first IF and second LO signals.

Amplifier 158 and second LO source 162 each receive an IF mode control signal IF.sub.-- MODE.sub.-- CONTROL from microprocessor 49. Second LO source 162 also receives a frequency control signal, generally referred to as a JERK signal, from microprocessor 49. The JERK signal and IF.sub.-- MODE.sub.-- CONTROL signal will be described further below in conjunction with FIGS. 6-10. In general overview, however, the JERK and IF.sub.-- MODE.sub.-- CONTROL signals are used to ensure that radar detection circuit 150 emits an alarm signal only in response signals emitted by a radar speed determination apparatus such as a so-called radar gun, for example, rather than from some other miscellaneous microwave signal source such as another radar detector for example, a so-called police radar detector (PRD).

Mixer 160 feeds the second IF signal to an input port of an FM amplifier/limiter/discriminator circuit 164. Discriminator circuit 164 feeds a discriminator output signal generally referred to as an S-curve to an input port of a vehicle on board radar detector circuit

Первое, ЕСЛИ сигнал соединен от того, ЕСЛИ порт 154с посредством фильтра 157, здесь имея низкий проход фильтрует особенность, входному порту 158а первого ЕСЛИ усилитель 158. ЕСЛИ усилитель 158 кормов первое, ЕСЛИ сигнал как входной сигнал порту RFinport 160а второго миксера 160. Миксер 160 питается источником сигнала второй ЛО 162 во входном порту ЛО 160b. В ответ на первое, ЕСЛИ и ЛО сигналы питались к тому, миксер 160 обеспечивает секунду ЕСЛИ сигнал в ЕСЛИ порт продукции 160с. Второй IF сигнал обеспечен, имея частоту, которая соответствует сумме или различию частот сигналов, питаемых на терминалы миксера 160а, 160b. Здесь второе, ЕСЛИ сигнал обеспечен, имея частоту, которая соответствует различию thefrequencies первых, ЕСЛИ и вторая ЛО сигнализирует.

Усилитель 158 и второй источник ЛО 162 каждый получает, ЕСЛИ управляющий сигнал способа IF.sub. - MODE.sub. - УПРАВЛЯЕТ от микропроцессора 49. Второй источник ЛО 162 также получает управляющий сигнал частоты, вообще называемый сигналом ТОЛЧКА, from microprocessor 49. Сигнал ТОЛЧКА и IF.sub. - MODE.sub. - УПРАВЛЯЮЩИЙ СИГНАЛ будут описаны далее ниже в соединении с РИС. 6-10. В общем кратком обзоре, однако, ТОЛЧКЕ и IF.sub. - MODE.sub. - УПРАВЛЯЮЩИЕ СИГНАЛЫ используются, чтобы гарантировать, что radardetection кругооборот 150 испускает сигнальный сигнал только в сигналах ответа, испускаемых радарным аппаратом определения скорости, таких как так называемое радарное оружие, например, а не от некоторой другой разной микроволновой печи сигнализируют источник, такой как другой radardetector например, так называемый полицейский радарный датчик (PRD).

Миксер 160 кормов второе, ЕСЛИ сигнал входному порту ИЗ кругооборота усилителя/ограничителя/дискриминатора 164. Кругооборот дискриминатора 164 корма сигнал продукции дискриминатора, вообще называемый S-кривой входному порту транспортного средства на boardradar кругообороте датчика 165.

<p>165. Circuit 165 detects the presence of proximate vehicle on board sensing systems.</p> <p>Vehicle on board sensing systems generally refer to the so-called collision avoidance systems used in vehicles such as trucks, buses, cars and the like to warn of the possibility of imminent or impending collisions. Many vehicle on board sensing systems emit signals in the K-band frequency range, for example. Generally, the vehicle on board sensing systems emit signals having a particular modulation characteristic to allow the vehicle on board sensing system to measure the distance to a proximate object. For example, the vehicle on board sensing system may be provided as an FM signal having a particular FM deviation and modulated at a frequency of about 60 KHz.</p> <p>Thus, when conventional radar detectors encounter vehicles equipped with a vehicle on board sensing system, conventional radar detector circuits emit alarm signals which incorrectly identify the vehicle on board sensing system as a radar speed detection system. That is, conventional radar detectors emit a false alarm signal.</p> <p>In the present invention however, circuit 165 is tuned to receive signals having a modulation characteristic which corresponds to the modulation characteristic of a vehicle on board sensing system. When such a signal is detected the circuit 165 provides a signal which prevents any false alarm signals from being provided. In the present system, this is accomplished by circuit 165 providing a signal at an output port thereof to microprocessor 49. Upon receipt of such a signal, the microprocessor forbids any K-band alarm signals for the duration of the vehicle on board sensing modulation. In one embodiment circuit 165 may include</p>	<p>Кругооборот 165 обнаруживает присутствие ближайшего транспортного средства на борту ощущения систем.</p> <p>Транспортное средство на борту ощущения систем вообще посылает к так называемым системам предотвращения столкновения, используемым в транспортных средствах, таких как грузовики, автобусы, автомобили и т.п. предупредить относительно возможности неизбежных или нависших столкновений. Многие транспортное средство на борту sensing systems испускают сигналы в К частотного диапазона группы, например. Вообще, транспортное средство на борту ощущения систем испускает сигналы, имеющие специфическую особенность модуляции, чтобы позволить транспортному средству на борту ощущения системы измерять расстояние к объекту арroximate. Например, транспортное средство на борту ощущения системы может быть обеспечено как ИЗ сигнала, имеющего деталь ИЗ отклонения, и смодулировано в частоте ПРИБЛИЗИТЕЛЬНО 60 КГц.</p> <p>Таким образом, когда обычные радарные датчики сталкиваются с транспортными средствами, оборудованными транспортным средством на борту ощущения системы, обычные радарные кругообороты датчика испускают сигнальные сигналы, которые неправильно идентифицируют транспортное средство на борту ощущения системы как радар speed detection система. Таким образом, обычные радарные датчики испускают ложный сигнальный сигнал.</p> <p>В существующем изобретении однако, кругооборот 165 настроен, чтобы получить сигналы, имеющие особенность модуляции, которая соответствует особенностям модуляции транспортного средства на борту ощущения системы. Когда такой сигнал обнаружен кругооборот 165 provides сигнал, который препятствует любым ложным сигнальным сигналам быть обеспеченным. В существующей системе это достигнуто кругооборотом 165 обеспечений сигнала в порту продукции этого на микропроцессор 49. По получении такого сигнала the microprocessor запрещает любой К сигналов тревоги группы для продолжительности транспортного средства на борту ощущения модуляции. В одном кругообороте воплощения 165 может включать декодер тона, обеспеченный,</p>
--	---

<p>a tone decoder provided as a phase locked loop (PLL) circuit. The tone decoder circuit is provided having a time constant such that the tone decoder demodulates the modulated vehicle on board sensing signal and thus detects the modulation signal (e.g. the 60 KHz modulation signal). When the modulated signal is detected, circuit 165 provides a signal at an output port thereof. Microprocessor 49 polls circuit 165 and when microprocessor 49 detects the output signal provided from circuit 165, microprocessor 49 ignores the signal alarm line for K-band signals. It should be noted however, that valid X and Ka band signals should still cause an alarm signal to be generated. Microprocessor inhibits any K-band alarms as long as circuit 165 continues to provide the output signal. Thus circuit 165 minimizes the number of alarm signals generated in response to the presence of an operating vehicle on board sensing system. That is, the radar detector of the present invention provides a minimal number of false alarm signals generated in response to the presence of operating vehicle on board sensing systems. It should be noted that circuit 165 may be appropriately "tuned" to respond to any signal having a known modulation scheme. Thus circuit 165 may be used to detect the presence of signals emitted from other types of circuits in addition to vehicle on board sensing systems.</p> <p>Discriminator 164 also feeds an S-curve signal to a first input port 166a of an analog sweep stop circuit 166. Analog sweep stop circuit 166 also receives, at a second input port 166b, a SWPSTOP signal from the microprocessor. Sweep stop circuit 166 feeds a signal to an alarm circuit 168 which may include a comparator circuit for example.</p> <p>Sweep stop circuit 166 also feeds a signal to sweep circuit 170. Sweep circuit 170 additionally provides a sweep signal to</p>	<p>поскольку фаза захватила петлю (PLL) кругооборот. Кругооборот декодера тона - provided having время, постоянное таким образом, чтобы декодер тона демодулировал смодулированное транспортное средство на борту ощущения сигнала и таким образом обнаружил сигнал модуляции (например, сигнал модуляции на 60 КГц). Когда смодулированный сигнал обнаружен, кругооборот 165 обеспечивает signal at порт продукции этого. Микропроцессор 49 кругооборотов опросов 165 и когда микропроцессор 49 обнаруживает сигнал продукции, обеспеченный от кругооборота 165, микропроцессор 49, игнорирует линию тревоги сигнала для K сигналов группы. Это должно быть отмечено однако, что действительный X and Ka сигналы группы должен все еще заставить сигнальный сигнал быть произведенным. Микропроцессор запрещает любой K тревог группы, пока кругооборот 165 продолжает обеспечивать сигнал продукции. Таким образом кругооборот 165 минимизирует число произведенного in response сигнальных сигналов к присутствию операционного транспортного средства на борту ощущения системы. Таким образом, радарный датчик существующего изобретения обеспечивает минимальное число ложных сигнальных сигналов, произведенных в ответ на присутствие операционного транспортного средства на борту sensing systems. Нужно отметить, что кругооборот 165 может быть соответственно "настроен", чтобы ответить на любой сигнал, имеющий известную схему модуляции. Таким образом кругооборот 165 может использоваться, чтобы обнаружить присутствие сигналов, выпускаемых от других типов кругооборотов кроме того to vehicle на борту ощущения систем.</p> <p>Дискриминатор 164 также корм сигнал S-кривой первому входному порту 166a аналоговой зачистки останавливает кругооборот 166. Аналоговый кругооборот остановки зачистки 166 также получает, во втором входном порту 166b, сигнал SWPSTOP от микропроцессора. Охватите stop circuit 166 кормов сигнал к сигнальному кругообороту 168, который может включать кругооборот компаратора например.</p> <p>Кругооборот остановки зачистки 166 также корм сигнал охватить кругооборот 170. Кругооборот зачистки 170 дополнительно обеспечивает сигнал</p>
---	--

the microprocessor through a band-edge detector circuit 172. Sweep circuit 170 may be provided for example as the typedescribed in U.S. Pat. No. 4,315,261 issued Feb. 9, 1992 and assigned to the assignee of the present invention and incorporated herein by reference. Sweep circuit 170 is coupled to LO source 156 at a sweep control port 156a.

The radar detector of the present invention operates in accordance with a predetermined frequency plan. In this frequency plan, the choice of LO and IF frequencies minimizes the amount of interference provided from signals having frequencies which correspond to fundamental and second harmonic frequencies generated by local oscillator signal sources of other radar detector systems. Furthermore, the frequency plan results in a radar detector having a VCO which provides fundamental frequencysignals over a relatively narrow frequency range while still allowing the radar detector to detect signals over a super wide band frequency range.

That is, the radar detector of the present invention operates in three separate frequency bands, here the X, K and Ka frequency bands. The VCO, however, only provides to mixer 154 LO signals having a fundamental frequency between 11.238 GHz and 11.895 GHz. Thus signals in the frequency range of 10.500 GHz to 10.550 GHz may be detected by signals in the fundamental frequency band of the VCO 156.

VCO 156 also provides to mixer 154 so-called harmonics of the fundamental frequency VCO signals. By providing signals at the second harmonic frequencies to mixer 154, mixer 154 can receive signals in K-band frequency range from antenna 152 and provide IF signals in the first IF frequency range at IF port 154c. Thus, the second harmonic signals provided by VCO 156 and/or mixer 154, allows detection of signals having frequencies in the K-band

зачистки микропроцессору через кругооборот датчика края группы 172. Кругооборот зачистки 170 может быть обеспечен например как typedescribed в Стандартных США. Номер 4 315 261 выпущенного 9 февраля 1992 и назначенного на представителя существующего изобретения и включенный здесь ссылкой. Кругооборот зачистки 170 соединен источнику ЛО 156 в порту контроля за зачисткой 156a.

Радарный датчик существующего изобретения работает в соответствии с predetermined частоты. В этом плане частоты выбор ЛО и ЕСЛИ частоты минимизирует количество вмешательства, обеспеченного от сигналов, имеющих frequencies which, соответствует фундаментальным и вторым гармоническим частотам, произведенным местными источниками сигнала генератора других радарных систем датчика. Кроме того, план частоты приводит к радарному датчику, имеющему VCO, который обеспечивает фундаментальный frequencysignals по относительно узкому частотному диапазону, все еще позволяя радарный датчик обнаружить сигналы по широкому частотному диапазону группы высшего качества.

Таким образом, радарный датчик существующего изобретения работает в трех отдельных диапазонах частот, здесь эти X, K и диапазоны частот Ka. VCO, однако, только обеспечивает миксеру 154 сигнала ЛО, имеющие фундаментальную частоту между 11.238 ГГц and 11.895 ГГц. Таким образом сигналы в частотном диапазоне 10.500 ГГц к 10.550 ГГц могут быть обнаружены сигналами в фундаментальном диапазоне частот VCO 156.

VCO 156 также обеспечивает миксеру 154 так называемой гармонике фундаментальной частоты сигналы VCO. Обеспечивая сигналы во вторых гармонических частотах к миксеру 154, миксер 154 может получить сигналы в K частотного диапазона группы от антенны 152 and provide ЕСЛИ сигналы в первом ЕСЛИ частотный диапазон в ЕСЛИ порт 154c. Таким образом, вторые гармонические сигналы, обеспеченные VCO 156 и/или миксер 154, позволяют обнаружение сигналов, имеющих частоты в K частотного диапазона группы и в особенности в frequencyrange между 24.005 ГГц и

<p>frequency range and in particular in the frequency range between 24.005 GHz and 24.250 GHz.</p> <p>Likewise, the third harmonic signals provided by VCO 156 and/or mixer 154, allow detection of signals in the Ka-band frequency range received by antenna 152. In particular, the system can detect signals in the frequency range between 33.4-36.0GHz.</p> <p>When the LO signal sweeps by an RF signal emitted by a radar gun in the X, K or Ka frequency bands, mixer 154 generates a pair of IF signals having frequencies corresponding to 900 and 920 MHz.</p> <p>VCO 156 provides an LO signal which sweeps in frequency from 11.895 GHz to 11.238 GHz in 375 milli-seconds (msec). A guard band may also be included to account for temperature drift and stability and to ensure that the system is always able to cover the entire desired frequency range. If radar circuit 150 receives a signal, microprocessor 49 performs processing on the signal to determine if the received signal is in the X-band frequency range. If the signal is identified as a valid X-band signal and there are no other received signals then the processor emits an ALARM signal.</p> <p>The band identification and alarm signals are generated in the following manner. VCO 156 sweeps through the full frequency range. All responses received as a result of the full sweep are processed in microprocessor 49 to determine the frequency band of the received signal and to determine if a corresponding alarm signal should be generated. The order in which the X, K and K.sub.a band signals are alarmed are prioritized such that K.sub.a -band alarm signals receive first priority, K-band alarms receive second priority and X-band alarms receive third priority.</p>	<p>24.250 ГГц.</p> <p>Аналогично, третьи гармонические сигналы, обеспеченные VCO 156 и/или миксер 154, позволяют обнаружение сигналов в частотном диапазоне Ka-группы, полученном антенной 152. В частности система может обнаружить сигналы в частотном диапазоне между 33.4-36.0GHz.</p> <p>Когда зачистки сигнала ЛО сигналом RF, испускаемым радарным оружием в этих X, K или диапазонах частот Ka, миксер 154, производят пару ЕСЛИ сигналы, имеющие частоты, соответствующие 900 и 920 МГц.</p> <p>VCO 156 обеспечивает сигнал ЛО, который несется в частоте от 11.895 ГГц до 11.238 GHz в 375 миллисекундах (мс). Группа охраны может также быть включена, чтобы составлять температурный дрейф и стабильность и гарантировать, что система всегда - способный to cover весь желательный частотный диапазон. Если радарный кругооборот 150 получает сигнал, микропроцессор 49 выполняет обработку на сигнале определить, находится ли полученный сигнал в частотном диапазоне X-группы. Если сигнал идентифицирован как действительный X-band signal и нет никаких других полученных сигналов тогда, процессор испускает СИГНАЛЬНЫЙ сигнал.</p> <p>Идентификация группы и сигнальные сигналы произведены в следующей манере. VCO 156 зачисток через полный частотный диапазон. Все ответы, полученные в результате полной зачистки, обработаны в микропроцессоре 49, чтобы определить frequency band полученного сигнала и определить, должен ли соответствующий сигнальный сигнал быть произведен. Заказ, в котором встревожены эти X, K и сигналы группы K.sub.a, расположен по приоритетам таким образом, чтобы K.sub.a - сигналы тревоги группы получили привилегию, K band alarms получают второй приоритет, и тревоги X-группы получают третий приоритет.</p>
---	--

<p>The processor first determines if the received signal could be a valid Ka-band signal. If the processor does not indicate that the signal may be a Ka-band signal, then K-band or X-band signal criteria is checked, depending upon the location of the detected signal in the sweep. If it is determined that multiple-band signals exist, the alarm signal which is set is based on a predetermined priority. Thus, the X-band alarm is typically set when only an X-band signal is detected.</p>	<p>Процессор сначала определяет, мог ли бы полученный сигнал быть действительным сигналом Ка-группы. Если процессор не указывает, что сигнал может быть сигналом Ка-группы, то К группы или критериев сигнала X-группы проверен, в зависимости от местоположения of the обнаруженный сигнал в зачистке. Если это решено, чтобы сигналы многократной группы существовали, сигнальный сигнал, который установлен, основан на определенном приоритете. Таким образом, будильник X-группы типично поставлен, когда только сигнал X-группы обнаружен.</p>
<p>If the received signal could be a valid Ka-band signal then a PRD sweep is performed to ensure the received Ka-band signal is not the third harmonic of another radar detector. In the PRD sweep, the processor verifies that the received signal is a valid Ka-band signal by triggering VCO 156 to initiate a second LO signal sweep referred to as the band select sweep. In the band select sweep the system determines if the received signal is a third harmonic of another radar detector or if the received signal is a valid Ka-band radar signal from a speed detection device such as a so-called radar gun.</p>	<p>Если полученный сигнал мог бы быть действительным сигналом Ка-группы тогда, зачистка PRD выполнена, чтобы гарантировать, что полученный сигнал Ка-группы не третья гармоника другого радарного датчика. В зачистке PRD процессор проверяет, что полученный сигнал is a действительный сигнал Ка-группы, вызывая VCO 156, чтобы начать вторую ЛО сигнализирует зачистку, называемую группой избранная зачистка. В избранной группе несутся, система определяет, является ли полученный сигнал третьей гармоникой другого радарного датчика или если сигнал the received - действительный радарный сигнал Ка-группы от устройства обнаружения скорости, такого как так называемое радарное оружие.</p>
<p>If no PRD signal is detected then the Ka-band alarm signal is generated. Thus, in all cases the responses are recorded, analyzed and an alarm signal is generated for one band only.</p>	<p>Если никакой сигнал PRD не обнаружен тогда, сигнал тревоги Ка-группы произведен. Таким образом, во всех случаях ответы зарегистрированы, проанализированы, и сигнальный сигнал произведен для одной группы только.</p>
<p>A signal BAND.sub.-- EDGE is provided as the output of a band-edge circuit 172. The BAND.sub.-- EDGE signal is used to determine the time positions of the X-band and K-band signals. The BAND-EDGE signal is held high at 229 msec in the sweep which corresponds to the end of the K-band time interval as shown in FIG. 6. If a signal is received during the K-band time interval which has some characteristics which correspond to the K-band signals but other characteristics which do not and the BAND.sub.-- EDGE signal is high, the probability is that the</p>	<p>Сигнал BAND.sub. - КРАЙ обеспечен как продукция кругооборота края группы 172. BAND.sub. - сигнал КРАЙ используется, чтобы определить положения времени X-группы и К сигналов группы. Сигнал КРАЙ ГРУППЫ считается высоким в 229 мс в sweep which, переписывается до конца К временного интервала группы как показано в РИС. 6. Если сигнал получен во время К временного интервала группы, у которого есть некоторые особенности, которые соответствуют К сигналов группы, но других особенностей, которые не делают и the BAND.sub. - сигнал КРАЙ высок, вероятность состоит в том, что полученный сигнал - сигнал Ка-группы, и</p>

received signal is a Ka-band signal and the system is alarmed accordingly. Thus, the BAND.sub.-- EDGE signal is used to help distinguish between signals in the K and Ka frequency bands.

Referring now to FIG. 6, a plot of frequency versus microprocessor timing normalized to the period of a single VCO sweep is shown. It is desirable for the microprocessor to differentiate between received signal frequencies in the X, K and Ka frequency bands and to provide such information to a user through display 18. Since the microprocessor cannot directly differentiate between received signal frequencies another scheme must be devised such that the microprocessor can distinguish received signals in the X, K and Ka frequency bands.

This may be accomplished by having the microprocessor measure time periods as will be described in conjunction with FIG. 6A. Alternatively the microprocessor may distinguish between received signal frequencies based on measured VCO tuning voltage as will be described below.

VCO 156 (FIG. 5) may be provided as digitally controlled oscillator or a varactor-tuned oscillator. In the case where a varactor tuned oscillator is used, VCO 156 uses the voltage controlled capacitance of a varactor diode to accomplish the electronic tuning. Thus, a start voltage applied to VCO 156 tunes VCO 156 such that VCO 156 provides a signal having an initial or start frequency. Likewise, a stop voltage applied to VCO 156 tunes VCO 156 such that VCO 156 provides a signal having an ending or stop frequency.

As described above in conjunction with FIG. 5, in this particular embodiment the VCO start and stop frequencies correspond to frequencies of 11.895 GHz and 11.238 GHz. Ideally, a linear voltage applied to VCO 156 results in VCO 156

система встревожена соответственно. Таким образом, BAND.sub. - сигнал КРАЯ используется, чтобы помочь различить сигналы в К и диапазонах частот Ка.

Обращаясь теперь к РИС. 6, заговор частоты против выбора времени микропроцессора, нормализованного к периоду единственной зачистки VCO, показывают. Желательно для микропроцессора дифференцироваться между полученными частотами сигнала в этих X, K и группах Ka frequency и предоставить такую информацию пользователю через показ 18. Так как микропроцессор не может непосредственно дифференцироваться между полученными частотами сигнала, другая схема должна быть разработана таким образом, чтобы микропроцессор мог отличить received signals в этих X, K и диапазонах частот Ка.

Это может быть достигнуто при наличии периодов времени меры по микропроцессору, как будет описан в соединении с РИС. 6А. Альтернативно микропроцессор может различить полученные частоты сигнала, основанные на взвешенном VCO tuning voltage, как будет описан ниже.

VCO 156 (РИС. 5) может быть обеспечен как в цифровой форме управляемый генератор или varactor-настроенный генератор. В случае, где varactor настроил генератор, используется, VCO 156 использования, напряжение управляло емкостью varactor диода, чтобы достигнуть настройки the electronic. Таким образом, напряжение начала относилось к VCO 156 мелодий VCO 156 таким образом, чтобы VCO 156 обеспечил сигнал, имеющий частота начала или начальная буква. Аналогично, напряжение остановки относилось к VCO 156 мелодий VCO 156 таким образом, чтобы VCO 156 обеспечил сигнал, имеющий an ending или частоту остановки.

Как описано выше в соединении с РИС. 5, в этом специфическом воплощении начало VCO и частоты остановки соответствуют частотам 11.895 ГГц и 11.238 ГГц. Идеально, линейное напряжение относилось к VCO 156 результатов в VCO 156 обеспечений a corresponding линейное изменение в

providing a corresponding linear change in VCO signal frequency. Practically, however, varactor diodes typically have a nonlinear response to such a VCO tuning voltage. Thus, although the VCO tuning voltage may be linear, typically VCO 156 does not provide a correspondingly linear change in frequency.

Furthermore, each varactor diode typically has slightly different tuning capacitance characteristics. That is, each varactor is not identically tuned between a start and a stop frequency. Thus, because of the aforementioned problems with varactor diodes, VCO tuning characteristics typically vary between a plurality of VCOs.

Due to such nonlinear tuning characteristics, a particular voltage applied to the VCO provides a signal having a frequency which may be different than the frequency expected from application of that particular VCO tuning voltage to an ideal VCO. Consequently the VCO is said to have a nonlinear frequency response. Moreover the curvature of the slope between the start and stop frequencies is unknown. It is thus necessary to devise a scheme to linearize the VCO frequency response.

Because the curvature of slope between the start and stop VCO signal frequencies is unknown, it is relatively difficult to determine the precise frequency at a particular point in time during the VCO sweep. Thus a plurality of calibration signals 180a, 180b and 180c are injected into the sweep at the start, middle and end points of the VCO frequency sweep.

The largest deviation from an expected signal frequency tends to occur toward the center of the VCO sweep. Thus in the present invention, calibration signal 180b having a frequency of 10.610 GHz is injected into the sweep to act as a calibration point to effectively linearize the VCO tuning frequency.

частоте сигнала VCO. Фактически, однако, varactor диоды типично имеют нелинейный ответ на такой VCO настраиваемое напряжение. Таким образом, хотя VCO, настраиваемое напряжение может быть линейным, типично VCO 156, не обеспечивает асоответствующим образом линейное изменение в частоте.

Кроме того, у каждого varactor диода типично есть несколько различные настраиваемые особенности емкости. Таким образом, каждый varactor тождественно не настроен между началом и частотой остановки. Таким образом, из-за вышеупомянутых проблем с varactor диоды, VCO настраиваемые особенности типично изменяются между множеством VCOs.

Из-за таких нелинейных настраиваемых особенностей, специфическое напряжение относится к VCO, обеспечивает сигнал, имеющий частоту, которая может быть различной чем частота, ожидаемая от заявления того специфического VCO настраиваемое напряжение к идеальному VCO. Следовательно у VCO, как говорят, есть нелинейная частотная характеристика. Кроме того искривление наклона между началом и частотами остановки неизвестно. Таким образом необходимо разработать схему линеаризовать частотную характеристику VCO.

Поскольку искривление наклона между началом и остановкой, частоты сигнала VCO неизвестны, относительно трудно определить точную частоту в специфическом пункте вовремя во время зачистки VCO. Таким образом множество calibration signals 180a, 180b и 180c введено в зачистку в начале, середина и конечные точки зачистки частоты VCO.

Наибольшее отклонение от ожидаемой частоты сигнала имеет тенденцию происходить к центру зачистки VCO. Таким образом в существующем изобретении, сигнал 180b калибровки, имеющий частоту 10.610 GHz, введен в зачистку, чтобы действовать как calibration point, чтобы эффективно линеаризовать VCO настраиваемая частота.

The BAND.sub.-- EDGE signal is adjusted in response to the externally injected calibration signal 180b. The BAND.sub.-- EDGE signal provided from the band-edge comparator will be described in conjunction with FIG. 13. Since the VCO tuning voltage is provided having a relatively linear characteristic between the start voltage and stop voltage, by injecting the calibration signal which typically falls at the midway point of the VCO tuning voltage an accurate calibration indicator is provided. Thus, the need for a VCO linearization board is eliminated.

Furthermore, the present technique results in a sliding calibration scheme. That is, the occurrence of the calibration signal in time is based on VCO tuning voltage linearity rather than time. The microprocessor thus "slides" a window either forward or back in time within the VCO sweep period such that the calibration signal is injected at the midway point of the VCO tuning voltage.

A sweep start period occurs within an initial 25 msec time band. This time period could be reduced to 10 msec for example to minimize the amount of time required for the overall VCO sweep period here shown to be 450 msec. A second 25 msec window corresponds to a guard band. A second guard band is also provided prior to reaching the ending frequency. Thus the operating frequency range of the radar system (i.e. 11.895 GHz to 11.238 GHz) is covered in 375 msec which corresponds to a tuning rate of 1.85 MHz/msec (657 MHz/375 msec).

This tuning rate was selected such that the detector output signal generally referred to as S-curves do not become asymmetric. Furthermore, since processing depends upon the ability to detect a pair of first IF signals having frequencies of respectively 899 MHz and 921 MHz, both of these signals and the ability to look at the time spacing

BAND.sub. - сигнал КРАЯ приспособлен в ответ на внешне введенный сигнал 180b калибровки. BAND.sub. - сигнал КРАЯ, обеспеченный от компаратора края группы, будет описан в соединении с РИС. 13. Начиная с VCO tuning voltage обеспечен, имея относительно линейную особенность между напряжением начала и напряжением остановки, вводя сигнал калибровки, который типично падает в на полпути пункт VCO настраивающееся напряжение точный индикатор калибровки is provided. Таким образом, от необходимости в правлении линеаризации VCO избавляют.

Кроме того, существующая техника приводит к скользящей схеме калибровки. Таким образом, возникновение сигнала калибровки вовремя основано на VCO настраивающаяся линейность напряжения, а не время. Микропроцессор таким образом "двигает" окно either forward или назад вовремя в пределах периода зачистки VCO таким образом, чтобы сигнал калибровки был введен в на полпути пункт VCO настраивающееся напряжение.

Период начала зачистки происходит в пределах начальной группы времени на 25 мс. Этот период времени мог быть уменьшен до 10 мс например, чтобы минимизировать количество времени, требуемое в течение полного периода зачистки VCO, который, как здесь показывают, был 450 мс. Вторые 25 msec window соответствуют группе охраны. Второй группе охраны также предоставляют до достижения заканчивающейся частоты. Таким образом операционный частотный диапазон радарной системы (то есть 11.895 ГГц к 11.238 ГГц) покрыт 375 мс, который соответствует tuning rate 1.85 МГц/мс (мс на 657 МГц/375).

Эта настраивающаяся норма была отобрана таким образом, чтобы датчик произведенный сигнал, вообще называемый S-кривыми, не стал асимметричным. Кроме того, так как обработка зависит от способности обнаружить пару первого, ЕСЛИ сигналы, имеющие частоты of respectively 899 МГц и 921 МГц, оба из этих сигналов и способности смотреть в это время интервал между парой сигналов, требуются. Таким образом важно

between the pair of signals is required. It is thus important not to sweep too rapidly since this could result in one of the pair of signals having a weak or even nondetectable amplitude level and then the processor will not recognize the received input signal as a valid signal. A tuning rate of 1.85 MHz/msec prevents such problems.

As shown in FIG. 6, signals in the Ka-band frequency range may be detected during any time within the entire 375 msec VCO sweep over the operating frequency of the system. Two segmented portions of the time interval 186, 188 correspond to those times during the sweep in which signals in the X-band and K-band frequencies may be detected.

The criteria for screening valid received signals from invalid received signals is based on a plurality of factors. One factor is the time period in the sweep during which the signal occurred. For example if the signal was received in the range of the K-band window 188, this may indicate a signal in the K-band frequency range was received. Second, the time spacing between the pair of signals is compared with a predetermined value. Third, the system determines if an appropriate response to the JERK signal exists. This three level screening is used to validate signals received in the K-band or X-band frequency ranges. Since Ka-band signals may occur at any time during the 50 msec-425 msec range of the VCO sweep period, the time in the sweep period during which the signal is received has no meaning for Ka-band signals. The technique for classifying Ka-band signals will be described below in conjunction with FIG. 10.

Referring now to FIG. 6A, a plot of frequency versus microprocessor timing normalized to the period of a single VCO sweep is shown. In this alternate embodiment, the microprocessor tracks time intervals to differentiate between signal frequencies. A sweep start period

не нестись слишком быстро, так как это могло привести к одной из пары сигналов, имеющих а weak или даже необнаружимого уровня амплитуды, и затем процессор не будет признавать полученный входной сигнал как действительный сигнал. Настраиваемая норма 1.85 МГц/мс предотвращает такие проблемы.

Как показано в РИС. 6, сигналы в частотном диапазоне Ka-группы могут быть обнаружены в течение любого времени в пределах всей зачистки VCO на 375 мс по операционной частоте системы. Две сегментированные части временного интервала 186, 188 соответствуют тем временам во время зачистки, в которой могут быть обнаружены сигналы в X-группе и K частот группы.

Критерии для того, чтобы показать на экране действительные полученные сигналы от полученных сигналов инвалида основаны на множестве факторов. Один фактор - период времени в зачистке, во время которой произошел сигнал. Например, если сигнал был получен в range of K окна 188 группы, это может указать, что сигнал в K частотного диапазона группы был получен. Во-вторых, время, делая интервалы между парой сигналов по сравнению с predetermined ценностью. В-третьих, система определяет, существует ли соответствующий ответ на сигнал the JERK. Эти три экранирования уровня используется, чтобы утвердить сигналы, полученные в K частотные диапазоны X-группы или группа. Так как сигналы Ka-группы могут произойти в любое время во время диапазона на 50 мс 425 мс периода зачистки VCO, у времени в sweep period, во время которого получен сигнал, нет никакого значения для сигналов Ka-группы. Техника для того, чтобы классифицировать сигналы Ka-группы будет описана ниже в соединении с РИС. 10.

Обращаясь теперь к РИС. 6A, заговор частоты против выбора времени микропроцессора, нормализованного к периоду единственной зачистки VCO, показывают. В этом дополнительном воплощении микропроцессор отслеживает временные интервалы, чтобы дифференцироваться между signal frequencies.

occurs within an initial 25 msec time band. This time period could be reduced to 10 msec for example to minimize the amount of time required for the overall VCO sweep period here shown to be 450 msec. A second 25 msec window corresponds to a guard band. A second guard band is also provided prior to reaching the ending frequency. Thus, the operating frequency range of the radar system (i.e. 11.895 GHz to 11.238 GHz) is covered in 375 msec which corresponds to the tuning rate of 1.85 MHz/msec (657 MHz/375 msec) described above.

The system compensates for VCO frequency drift by providing the 25 msec guard band at both the beginning and end of the VCO sweep. This prevents any uncovered frequency regions generally referred to as "holes" from developing in the middle of the VCO frequency band.

As in the scheme describe above in conjunction with FIG. 6, the band identification scheme still depends upon the ability to detect a pair of first IF signals having frequencies of about 899 MHz and 921 MHz. Thus, both of these signals and the ability to look at the time spacing between the pair of signals is required.

As shown in FIG. 6A, signals in the Ka-band frequency range may be detected during any time within the 50 msec to 425 msec sweep period of VCO 156. Two segmented portions of the time interval correspond to those times during the sweep in which signals in the X-band and K-band frequencies may be detected.

The criteria for screening valid received signals from invalid received signals is based on a plurality of factors. First, the particular time in the sweep during which the received signal was detected is used. For example, if the signal was received in the range of 167 msec after sweep start this may indicate a signal in the K-band frequency range was received. Second,

Период начала зачистки происходит в пределах начальной группы времени на 25 мс. Этот период времени мог быть уменьшен до 10 мс например, чтобы минимизировать количество времени, требуемое в течение полного периода зачистки VCO, который, как здесь показывают, был 450 мс. Вторые 25 msec window соответствуют группе охраны. Второй группе охраны также предоставляют до достижения заканчивающейся частоты. Таким образом, операционный частотный диапазон радарной системы (то есть 11.895 ГГц к 11.238 ГГц) покрыт 375 мс, который соответствует the tuning норме 1.85 МГц/мс (мс на 657 МГц/375) описанный выше.

Система дает компенсацию за дрейф частоты VCO, предоставляя группе охраны на 25 мс в обоих начало и конец зачистки VCO. Это предотвращает любые открытые области частоты, вообще называемые "отверстиями" от развития в середине of the VCO диапазон частот.

Как в схеме описывают выше в соединении с РИС. 6, схема идентификации группы все еще зависит от способности обнаружить пару первого ЕСЛИ сигналы, имеющие частоты приблизительно 899 МГц и 921 МГц. Таким образом, оба из этих сигналов и the ability, чтобы смотреть в это время интервал между парой сигналов требуются.

Как показано в РИС. 6A, сигналы в частотном диапазоне Ka-группы могут быть обнаружены в течение любого времени в пределах 50 мс к периоду зачистки на 425 мс VCO 156. Две сегментированных части временного интервала соответствуют тем временам во время зачистки в which signals в X-группе, и K частот группы может быть обнаружен.

Критерии для того, чтобы показать на экране действительные полученные сигналы от полученных сигналов инвалида основаны на множестве факторов. Во-первых, определённое время в зачистке, во время которой был обнаружен полученный сигнал, используется. Например, если сигнал was received в диапазоне 167 мс после зачистки начинается, это может указать, что сигнал в K частотного диапазона группы был получен. Во-

the time spacing between the pair of signals is compared with a predetermined value. Third, the system determines if an appropriate response to the JERK signal exists. This three level screening is used to validate K-band or X-band frequencies. As mentioned above in conjunction with FIG. 6, the technique for classifying Ka-band signals will be described below in conjunction with FIG. 10.

Referring now to FIG. 7, a plot of frequency vs. time illustrating the relative time separations between pairs of detected signals S.sub.x1, S.sub.x2 ; S.sub.k1, S.sub.k2 and S.sub.ka1, S.sub.ka2 in the X, K and Ka frequency bands is shown. The spacing patterns T_x, T_k, T_{ka} of the respective pairs of S-curve signals generated as a result of receiving two first IF signals having respective frequencies of 899 MHz and 921 MHz may be measured and compared to a predetermined value to see which one, if any, of the predetermined frequency ranges the pair of signals correspond to. That is, the pair of signals S.sub.1, S.sub.2, are spaced by a time T.sub.x then the received signal was in a first predetermined frequency band here corresponding to the X-band.

If the signals S.sub.1, S.sub.2 are spaced by a time T.sub.K then the received signal was in a second predetermined frequency band here corresponding to the K-band frequency range. Likewise, if the pair of signals S.sub.1, S.sub.2 are spaced by a time T.sub.Ka then the received signal was in a third predetermined frequency band here corresponding to the Ka-band frequency range.

The actual IF frequencies are determined by fixed tuned resonant circuits coupled to discriminator 164 (FIG. 5). The IF frequency Therefore will vary slightly from unit to unit and also in accordance with tolerance values available in the associated circuit components. Thus the actual second IF frequency is

вторых, время, делая интервалы между парой сигналов по сравнению с predetermined ценностью. В-третьих, система определяет, существует ли an appropriate ответ на сигнал ТОЛЧКА. Эти три экранирования уровня используется, чтобы утвердить K частоты X-группы или группа. Как упомянуто выше в соединении с РИС. 6, техника для того, чтобы классифицировать сигналы Ka-группы будет описана ниже in conjunction с РИС. 10.

Обращаясь теперь к РИС. 7, заговору частоты против времени, иллюстрируя относительные разделения времени между парами обнаруженных сигналов S.sub.x1, S.sub.x2; S.sub.k1, S.sub.k2 и S.sub.ka1, S.sub.ka2 в этих X, K и диапазонах частот Ka показывают. Образцы The spacing T_x, T_k, T_{ka} соответствующих пар сигналов S-кривой произвел в результате получения два первый, ЕСЛИ сигналы, имеющие соответствующие частоты 899 МГц и 921 МГц, могут быть измерены и по сравнению с predetermined ценностью, чтобы видеть, какому, если таковые вообще имеются, predetermined частотных диапазонов пара сигналов соответствует. Таким образом, пара сигналов, S.sub.1, S.sub.2, располагаются временем T.sub.x тогда полученный сигнал, была в первом predetermined диапазоне частот, здесь соответствующем the X-группе.

Если сигналы S.sub.1, S.sub.2 располагаются временем T.sub.K тогда полученный сигнал был во втором predetermined диапазоне частот, здесь соответствующем K частотного диапазона группы. Аналогично, если пара сигналов S.sub.1, S.sub.2 располагаются by a время T.sub.Ka тогда полученный сигнал был в predetermined диапазоне частот трети, здесь соответствующем частотному диапазону Ka-группы.

Фактическое, ЕСЛИ частоты определены неподвижными настроенными резонансными кругооборота, соединенными к дискриминатору 164 (РИС. 5). ЕСЛИ Частота Поэтому изменится немного от единицы до единицы и также в соответствии с ценностями терпимости, доступными в the associated компонентах кругооборота. Таким образом фактическая

<p>approximately 11 MHz and therefore the pair of first IF signals are provided having frequencies typically of about 899 and 921 MHz respectively. For simplicity, however, the frequencies will here be assumed to be 900 MHz and 920 MHz.</p> <p>Thus, In this particular example, if signals S.sub.1 S.sub.2 are spaced by a time corresponding to 12.6 msec then the pair of signals was generated in response to a received signal having a frequency in the X-band frequency range. That is, the signal corresponds to detection of a signal at the fundamental frequency of the radar detection circuit.</p> <p>If, however the signals S.sub.1, S.sub.2 are spaced by a time corresponding to 6.34 msec then the pair of signals S.sub.1, S.sub.2 were generated in response to a received signal having a frequency in the K-band frequency range.</p> <p>Similarly, if the signals S.sub.1, S.sub.2 are spaced by a time corresponding to 4.2 msec then the pair of signals S.sub.1, S.sub.2 were generated in response to a received signal having a frequency in the Ka-band frequency range.</p> <p>It is possible of course due to noise and extraneous signals for any of the pairs of signals i.e. the so-called signatures, to be generated at any point in the sweep. Thus to distinguish between valid and invalid signals, the signature must also have a corresponding valid JERK response signal.</p> <p>The JERK response signal will be described in detail below in conjunction with FIGS. 7-10. Suffice it here to say that a valid signal must fall somewhere near or within a predetermined time region of the full sweep period and the signal must have the corresponding valid JERK and un-JERK response signals.</p> <p>Referring now to FIG. 8, a plot is shown which illustrates the timing of the signal</p>	<p>секунда, ЕСЛИ частота составляет приблизительно 11 МГц и поэтому пара первого, ЕСЛИ сигналы обеспечены, имея частоты типично приблизительно 899 и 921 МГц соответственно. Для простоты, однако, the frequencies будет здесь принятым, чтобы быть 900 МГц и 920 МГц.</p> <p>Таким образом, В этом специфическом примере, если сигналы S.sub.1 S.sub.2 располагаются временем, соответствуя 12.6 мс тогда, пара сигналов была произведена в ответ на полученный сигнал, имеющий частоту в частотном диапазоне X-группы. Таким образом, the signal соответствует обнаружению сигнала в фундаментальной частоте радарного кругооборота обнаружения.</p> <p>Если, однако сигналы S.sub.1, S.sub.2 располагаются временем, соответствуя 6.34 мс тогда пара сигналов S.sub.1, S.sub.2 были произведены в ответ на полученный сигнал, имеющий частоту в К частотного диапазона группы.</p> <p>Точно так же, если сигналы S.sub.1, S.sub.2 располагаются временем, соответствуя 4.2 мс тогда пара сигналов S.sub.1, S.sub.2 были произведены в ответ на полученный сигнал, имеющий частоту в частотном диапазоне Ка-группы.</p> <p>Возможно конечно из-за шума и посторонних сигналов для любой из пар сигналов то есть так называемых подписей, быть произведенным в любом пункте в зачистке. Таким образом, чтобы различить действительные и недействительные сигналы, подпись должен also have соответствующий действительный сигнал ответа ТОЛЧКА.</p> <p>Сигнал ответа ТОЛЧКА будет описан подробно ниже в соединении с РИС. 7-10. Удовлетворите это здесь, чтобы сказать, что действительный сигнал должен упасть где-нибудь рядом или в пределах предопределенной области времени полного периода зачистки и сигнала must have соответствующий действительный ТОЛЧОК и сигналы ответа нетолчка.</p> <p>Обращаясь теперь к РИС. 8, заговор показывают, который иллюстрирует выбор времени обработки</p>
--	---

<p>processing of the JERK and un-JERK signals which occurs if the received signal is an X-band signal.</p> <p>When receiving signals in the X-band frequency range the signals of interest have a frequency typically of about 10 GHz. VCO signal source 156, however, provides an LO signal having a frequency typically of about 11 GHz. Thus the frequency of the LO signal fed to mixer 154 is higher than the frequency of the RF signal a condition generally referred to as a high side LO.</p> <p>As shown in FIG. 6, the LO signal source sweeps from a high frequency to a low frequency. Thus the first IF signal provided from mixer 154 decreases with frequency as a function of time.</p> <p>The first IF signal is fed to mixer 160 (FIG. 5) along with the second LO signal initially provided having a frequency of 910 MHz. Mixer 160 provides a second IF having signal at a first frequency typically of about 10 MHz. The second LO signal source 162 has a variable reactance under control of the microprocessor via the jerk control line 163 (FIG. 5). The microprocessor provides the JERK signal to the LO source 162 such that the reactance of source 162 is changed to consequently cause a discrete change in frequency to the signal provided by source 162.</p> <p>The first time the first received IF signal is within typically of about 10 MHz of the second LO frequency 910 MHz a first S-curve signal 190 is generated and a corresponding alarm signal 200 is generated. Thus, when the IF signal frequency equals 920 MHz a first alarm signal 200 is generated.</p> <p>The discriminator S-curve has a relatively rapid transition between the positive and negative regions of the curve. However as a function of signal strength, as the frequency of the second IF signal approaches the pole of discriminator 164</p>	<p>сигнала ТОЛЧКА и сигналов нетолчка, который происходит, если полученный сигнал - сигнал X-группы.</p> <p>Получая сигналы в частотном диапазоне X-группы у сигналов интереса типично есть частота приблизительно 10 ГГц. VCO сигнализируют, что источник 156, однако, обеспечивает сигнал ЛО, имеющий частоту типично приблизительно 11 ГГц. Таким образом частота of the сигнал ЛО, питаемый к миксеру 154, выше, чем частота RF сигнализирует условие, вообще называемое высокой стороной ЛО.</p> <p>Как показано в РИС. 6, источник сигнала ЛО несется от высокой частоты до низкой частоты. Таким образом первое, ЕСЛИ сигнал обеспечил от миксера 154 уменьшения с частотой как функция времени.</p> <p>Первое, ЕСЛИ сигнал питается к миксеру 160 (РИС. 5) наряду со вторым сигналом ЛО первоначально обеспеченное наличие частоты 910 МГц. Миксер 160 обеспечивает секунду, имея сигнал в первой частоте типично приблизительно 10 МГц. У второй ЛО signal source 162 есть переменный реактанс под контролем микропроцессора через линию контроля за толчком 163 (РИС. 5). Микропроцессор предоставляет сигнал ТОЛЧКА источнику ЛО 162 таким образом, чтобы реактанс источника 162 был изменен, чтобы следовательно вызвать изменение a discrete в частоте к сигналу, обеспеченному источником 162.</p> <p>В первый раз, когда первое, полученное, ЕСЛИ сигнал, в пределах типично приблизительно 10 МГц второй частоты ЛО 910 МГц, первый сигнал 190 S-кривой произведен, и соответствующий сигнальный сигнал 200 произведен. Таким образом, когда, ЕСЛИ сигнал frequency equals 920 МГц первый сигнальный сигнал 200 произведен.</p> <p>У S-кривой дискриминатора есть относительно быстрый переход между положительными и отрицательными областями кривой. Однако как функция силы сигнала, поскольку частота второго, ЕСЛИ сигнал приближается к полюсу дискриминатора 164 then a ответа, произведена.</p>
--	---

<p>then a response is generated.</p> <p>Consequently as indicated in FIG. 8 the stronger the received signal the earlier in time the S-curve is generated. Thus for stronger signals an alarm signal may actually be generated earlier and earlier in time. However, the stronger the received signal, the more mistuning which exists.</p> <p>On the other hand, if the received signal has a relatively small amplitude then the signal is generally not detectable until the signal is precisely at 910 MHz. Thus, several S-curves 190 are shown in FIG. 8 to represent the various times at which the S-curve signal is generated depending on the above-mentioned factors.</p> <p>Consequently the leading edge of the alarm signal may also have a variation in time corresponding to the generation of the S-curves. However the transition from the positive peak of the discriminator S-curve signal to the negative peak of the S-curve signal is relatively rapid, thus the transition point remains relatively constant regardless of the received signal strength.</p> <p>On the falling edge 200a of alarm signal 200 the microprocessor emits a signal 201 having a low logic level on the jerk control line 163 (FIG. 5). This causes LO source 162 to switch frequencies within a predetermined period of time. The JERK signal causes the second LO source 162 to provide an LO signal having a frequency which is higher, in this example, by 5 MHz, than the frequency of the LO signal initially provided by source 162.</p> <p>This frequency switch may be accomplished by making a transistor collector-base capacitance of source 162 emulate the capacitance of a varactor diode. Thus the collector-base capacitance is changed as a function of bias signal. This change in capacitance changes the frequency of the signal</p>	<p>Следовательно как обозначено в РИС. 8 более сильное полученный сигнал ранее вовремя S-кривая произведена. Таким образом для более сильных сигналов сигнальный сигнал может фактически быть произведен ранее и ранее вовремя. Однако, чем более сильные thereceived сигнализируют, тем больше mistuning, которое существует.</p> <p>С другой стороны, если у полученного сигнала есть относительно маленькая амплитуда тогда, сигнал вообще не обнаружим, пока сигнал не точно в 910 МГц. Таким образом, несколько S-кривых 190, как показывают, в РИС. 8 представляют различные времена atwhich, сигнал S-кривой произведен в зависимости от вышеупомянутых факторов.</p> <p>Следовательно у переднего края сигнального сигнала может также быть изменение во время, соответствуя поколению S-кривых. Однако переход от положительного пика сигнала S-кривой дискриминатора к отрицательному пику сигнала theS-кривой относительно быстр, таким образом пункт перехода остается относительно постоянным независимо от полученной силы сигнала.</p> <p>На падающем краю 200a сигнального сигнала 200 микропроцессор испускает сигнал 201, имеющий низкий логический уровень на линии контроля за толчком 163 (РИС. 5). Это заставляет источник ЛО 162 переключать частоты в пределах predetermined промежутка времени. JERKsignal заставляет второй источник ЛО 162 обеспечивать сигнал ЛО, имеющий частоту, которая выше, в этом примере, на 5 МГц, чем частота сигнала ЛО, первоначально обеспеченного источником 162.</p> <p>Этот выключатель частоты может быть достигнут, делая емкость основы коллекционера транзистора источника 162, подражают емкости varactor диода. Таким образом основная коллекционером емкость изменена как функция сигнала уклона. Это изменение incapacitance изменяет частоту сигнала, обеспеченного из источника ЛО 162.</p>
--	--

provided from LO source 162.

By switching the frequency of the LO source 162 a JERK response signal 192 is generated. A second alarm signal 202 is generated in response to the JERK response signal 192. When the processor detects the rising edge 202a of the second alarm signal 202, the processor emits a signal 203 having a high logic level on the jerk control line 163. This causes LO source 162 to return to its initial frequency of about 910 MHz and a third S-curve signal response 194 is thus generated. The third signal 194 is the signal which would be generated regardless of use of the JERK signal. The third response 194 is generated after the JERK signal is removed and thus is referred to as an un-JERKED response signal.

Thus whenever a valid signal is present, three alarm signals 200, 202, 204 are generated. The first and third signals 200, 204 are spaced by a time $T_{sub.1}$ which is dependant upon the IF frequency and the sweep rate. For a received signal in the X-band frequency range the spacing $T_{sub.1}$ corresponds to a time of about 12.6 msec. Thus the two outside signals 200, 204 occur as if no JERK signal had been used. The JERK response 202, on the other hand is always within the time window between the first and third signals 202, 204.

Since the frequency of the IF signal is known to change at a particular rate and the frequency change which occurs in response to the JERK signal is known to correspond to 5 MHz, then the second and third alarm signal should be spaced by a time $T_{sub.Z}$ typically corresponding to about 3 msec. Thus to verify that an X-band signal is received, the location of the signal within the sweep was known, the JERK signal resulted in an additional signal being provided, and each of the signals were provided having predetermined response and spacing characteristics. Before generating an

Переключая частоту источника ЛО 162 сигнал 192 ответа ТОЛЧКА произведен. Второй сигнальный сигнал 202 произведен в ответ на сигнал 192 ответа ТОЛЧКА. Когда процессор обнаруживает возрастающий край 202a второго alarm signal 202, процессор испускает сигнал 203, имеющий высокий логический уровень на линии контроля за толчком 163. Это заставляет источник ЛО 162 возвращаться к его начальной частоте приблизительно 910 МГц, и третий ответ сигнала S-кривой 194 таким образом произведен. third signal 194 является сигналом, который был бы произведен независимо от использования сигнала ТОЛЧКА. Третий ответ 194 произведен после того, как сигнал ТОЛЧКА удален и таким образом упоминается как недергавший сигнал ответа.

Таким образом всякий раз, когда действительный сигнал присутствует, три тревоги сигнализируют 200, 202, 204 произведены. Первые и третьи сигналы 200, 204 располагаются временем $T_{sub.1}$, который является иждивенцем на ЕСЛИ частота и норма зачистки. Для полученного сигнала in the частотный диапазон X-группы интервал $T_{sub.1}$ соответствует времени приблизительно 12.6 мс. Таким образом два внешних сигнала 200, 204 происходят, как будто никакой сигнал ТОЛЧКА не использовался. Ответ ТОЛЧКА 202, с другой стороны всегда в пределах окна времени between the сначала, и треть сигнализирует 202, 204.

Так как частота, ЕСЛИ сигнал, как известно, изменяется по специфической норме и изменению частоты, которое происходит в ответ на сигнал ТОЛЧКА, как известно, соответствует 5 МГц, тогда второй и третий сигнальный сигнал должен быть расположен time $T_{sub.Z}$ типично соответствующий приблизительно 3 мс. Таким образом, чтобы проверить, что сигнал X-группы получен, местоположение сигнала в пределах зачистки было известно, сигнал ТОЛЧКА привел к дополнительному сигналу, обеспечиваемому, и каждый из сигналов were provided предопределявший ответ и делающий интервалы между особенностями. Прежде, чем произвести сигнальный сигнал, процессор по существу

alarm signal, the processor essentially examines three timing relationships. First, the processor determines where in the sweep the signal first occurred. Second the processor examines the JERK response signal and third, the processor examines the un-JERKED response signal. Thus if each of these elements are satisfied, the system may conclude that an X-band signal has been received and thus an X-band alarm signal is generated so indicating this.

Referring now to FIG. 9, the frequency and timing relationships between signals generated in response to a received signal having a frequency in the K-band frequency range is shown. The K-band frequency of interest is typically in the range of about 24 GHz. Two times the VCO fundamental frequency is typically in the range of about 23 GHz. Thus, the mixer 154 now operates as a difference mixer with the LO signal frequency being lower than the frequency of the received signal.

VCO source 156 still sweeps from a high starting frequency to a low ending frequency in a 375 msec time period. Thus a valid K-band signal produces an IF signal having a frequency which increases with respect to time as indicated by curve 209.

As in the X-band case, microprocessor 49 generates a JERK signal 210 at the falling edge of the first alarm signal 212 generated in response to an S-curve signal 214. However, since the IF signal is increasing in frequency, when the second LO source 162 is provides a signal having a higher frequency in response to the JERK signal, a second S-curve signal 216 is generated shortly after the first S-curve signal 214. The JERK signal 210 is then disabled at the edge of a second alarm signal 218 and the VCO frequency sweep continues to provide a third S-curve signal 220 and a corresponding alarm signal 222. Again it should be noted that the third S-curve signal 220

исследует три отношения выбора времени. Во-первых, процессор определяет, где в зачистке сигнал сначала произошел. Процессор Second the исследует сигнал ответа ТОЛЧКА и в-третьих, процессор исследует недергавший сигнал ответа. Таким образом, если каждый из этих элементов удовлетворен, система может завершить, что сигнал X-группы был получен, и таким образом X-группа alarm signal произведена, так указывая это.

Обращаясь теперь к РИС. 9, частоту и выбор времени отношений между сигналами, произведенными в ответ на полученный сигнал, имеющий частоту в К частотного диапазона группы, показывают. К частоты группы интереса типично находится в диапазоне of about 24 ГГц. Два раза фундаментальная частота VCO типично находится в диапазоне приблизительно 23 ГГц. Таким образом, миксер 154 теперь работает как миксер различия с частотой сигнала ЛО, являющейся ниже чем частота полученного сигнала.

Источник VCO 156 все еще зачистки от высокой стартовой частоты до низкой частоты окончания в периоде времени на 375 мс. Таким образом действительный К сигнала группы производит, ЕСЛИ сигнал, имеющий частоту, которая увеличивается относительно времени как обозначено кривой 209.

Как в случае X-группы, микропроцессор 49 производит сигнал 210 ТОЛЧКА на падающем краю первого сигнального сигнала 212, произведенного в ответ на сигнал 214 S-кривой. Однако, начиная с, ЕСЛИ сигнал увеличивается в частоте, когда второй LO source 162, обеспечивает сигнал, имеющий более высокую частоту в ответ на сигнал ТОЛЧКА, второй сигнал 216 S-кривой произведен вскоре после первого сигнала 214 S-кривой. Сигнал 210 ТОЛЧКА - тогда инвалид на краю второго сигнального сигнала 218 and, зачистка частоты VCO продолжает обеспечивать третий сигнал 220 S-кривой и соответствующий сигнальный сигнал 222. Снова нужно отметить, что третий сигнал 220 S-кривой произошел бы независимо от использования сигнала ТОЛЧКА. Первое и кривая третьей 214, 220 и тревога

<p>would have occurred regardless of use of the JERK signal. The first and third S-curve 214, 220 and alarm signals 212, 222 thus correspond to the pair of signals needed to generate a valid alarm signal.</p> <p>The first and third signals 214, 220 and 212, 222 are here spaced by a Time $T_{sub.3}$ related to the frequency of the second harmonic LO signal and the sweep rate. Thus, the spacing between the first and third S-curve signals is about one-half the time spacing in the X-band case which corresponds to about 6.3 msec.</p> <p>The total change in received signal frequency between the first and third alarm signals 212, 222 is about 20 MHz. However, a zero beat signal occurs one-half way between the first and third alarm signals. The frequency change provided by the JERK signal is selected to correspond to about one-fourth the frequency distance between a first signal and zero beat. Thus the frequency change introduced by the JERK signal is selected to be about 5 MHz.</p> <p>Other frequency changes besides 5 MHz could also be used. For example, the change in frequency provided by application of the JERK signal could be provided as 2.5 MHz or 7.5 MHz. It should be noted, however, that if the frequency change caused by the application of the JERK signal is selected to be smaller than 5 MHz, then microprocessor 49 must be capable of measuring relatively small increments of time. Similarly, if the frequency change caused by the application of the JERK signal is selected to be larger than 5 MHz, then when making comparisons between signals in the K and Ka-band frequency ranges, the VCO nonlinearity could appear to become even more pronounced.</p> <p>Processing for identification of X and K-band signals may be accomplished on the same sweep. Processing to identify signals in the Ka-band frequency range</p>	<p>сигнализируют 212, 222 таким образом соответствуют паре сигналов, должен был произвести действительный сигнальный сигнал.</p> <p>Первые и третьи сигналы 214, 220 и 212, 222 здесь располагаются Временем $T_{sub.3}$, связанный с частотой второй гармоники сигнал ЛО и норма зачистки. Таким образом, интервал между первыми и третьими сигналами S-кривой о половине the time делающий интервалы в случае X-группы, который соответствует приблизительно 6.3 мс.</p> <p>Полное изменение в полученной частоте сигнала между первой и третьей тревогой сигнализирует 212, 222 приблизительно 20 МГц. Однако, нулевой сигнал удара происходит половина пути между первыми и третьими сигнальными сигналами. Изменение частоты, обеспеченное сигналом the JERK, отобрано, чтобы соответствовать приблизительно одной четверти расстояние частоты между первым сигналом и нулевым ударом. Таким образом изменение частоты вводит сигналом ТОЛЧКА, отобран, чтобы быть приблизительно 5 МГц.</p> <p>Другие изменения частоты помимо 5 МГц могли также использоваться. Например, изменение в частоте, обеспеченной заявлением сигнала ТОЛЧКА, могло быть обеспечено как 2.5 МГц или 7.5 МГц. Нужно отметить, однако, что, если изменение частоты caused by заявление сигнала ТОЛЧКА отобрано, чтобы быть меньшим чем 5 МГц, то микропроцессор 49 должен быть способным к измерению относительно маленьких приращений времени. Точно так же, если изменение частоты, вызванное заявлением ТОЛЧКА, сигнализирует is selected, чтобы быть большим чем 5 МГц, то, делая сравнения между сигналами в частотных диапазонах K и Ka-группы, нелинейность VCO, могло казаться, стала еще более явной.</p> <p>Обработка для идентификации X и K сигналов группы может быть достигнута на той же самой зачистке. Обработка, чтобы идентифицировать сигналы в частотном диапазоне Ka-группы может</p>
---	--

<p>may require an additional sweep as will be explained in conjunction with FIG. 10.</p> <p>Referring now to FIG. 10, the frequency and timing relationship between signals generated in response to a received signal in the Ka-band frequency range is shown. In the embodiment described herein, the total operational Ka-band frequency range is typically of about 33.4 GHz to 36 GHz.</p> <p>In the Ka-band frequency range, the LO signal provided by VCO 156 may have a frequency either below or above the frequency of the RF signal received by antenna 152. Consequently, depending on whether the LO signal frequency is above or below the received RF signal frequency, the first IF signal may be provided having either a decreasing frequency or an increasing frequency with respect to time as indicated by curves 250, 251. Thus, one JERK signal response 252 may be provided for an IF signal having an increasing frequency and a second different JERK signal response 254 may be provided for an IF signal having a decreasing frequency.</p> <p>In the Table is shown an example of an operating frequency range which may be used in a radar detector similar to the radar detector circuit 14 (FIG. 1). In the Table, the VCO provides an LO signal which sweeps in frequency from 11.885 GHz to 11.259 GHz in 370 msec. It should be noted that microcontroller 49 may be programmed such that particular frequency ranges within the overall frequency range may be excluded from the operational bandwidth of the device. Thus, it is possible to provide a radar detector having different operational frequency regions while still providing detector coverage over the total frequency range.</p>	<p>потребовать, чтобы дополнительная зачистка как была объяснена в соединении с РИС. 10.</p> <p>Обращаясь теперь к РИС. 10, частоту и выбор времени отношений между сигналами, произведенными в ответ на полученный сигнал в частотном диапазоне Ка-группы, показывают. В воплощении, описанном здесь, полная эксплуатационная частота Ка-группы range is типично приблизительно 33.4 ГГц к 36 ГГц.</p> <p>В частотном диапазоне Ка-группы у сигнала ЛО, обеспеченного VCO 156, может быть частота или ниже или выше частоты сигнала RF, полученного антенной 152. Следовательно, в зависимости от того, является ли частота сигнала ЛО выше или ниже the received RF частотой сигнала, первое, ЕСЛИ сигнал может быть обеспечен, имея или уменьшающуюся частоту или увеличивающуюся частоту относительно времени как обозначено кривыми 250, 251. Таким образом, один ответ сигнала ТОЛЧКА 252 может быть предусмотрен, ЕСЛИ signal having увеличивающаяся частота и второй различный ответ сигнала ТОЛЧКА 254 может быть предусмотрен ЕСЛИ сигнал, имеющий уменьшающуюся частоту.</p> <p>В Столе показан пример операционного частотного диапазона, который может использоваться в радарном датчике, подобном радарному кругообороту датчика 14 (РИС. 1). В Столе VCO обеспечивает сигнал ЛО, который охватывает в частоте от 11.885 ГГц to 11.259 ГГц в 370 msec. Нужно отметить, что микродиспетчер 49 может быть запрограммирован таким образом, чтобы специфические частотные диапазоны в пределах полного частотного диапазона могли быть исключены из эксплуатационной полосы пропускания устройства. Таким образом, это возможно на providea радарный датчик, имеющий различные эксплуатационные области частоты, все еще обеспечивая освещение датчика по полному частотному диапазону.</p>
---	---

TABLE LO FREQ 3d Harmonic LO below RF LO above RF Time (msec) (MH.sub.z) (MH.sub.z) (MH.sub.z) (MH.sub.z)	ТАБЛИЦА ЛО ФРЕК 3-ья Гармоника ЛО ниже ЛО RF выше Времени RF (мс) (MH.sub.z) (MH.sub.z) (MH.sub.z) (MH.sub.z)
<p style="text-align: right;">0</p> 11885.0 35655.0 36535.0 34775.0 10 11868.135604.3 36484.3 34724.3 20 11851.2 35553.6 36433.6 34673.6 30 11834.3 35502.9 36382.9 34622.9 40 33817.4 35452.2 36332.2 34572.2 50 11800.5 35401.5 36281.5 34521.5 60 11783.6 35350.8 36230.8 34470.8 70 11766.7 35300.1 36180.1 34420.1 80 11749.835249.4 36129.4 34369.4 90 11732.9 35198.7 36078.7 34318.7 100 11716.0 35148.0 36028.0 34268.0 110 11699.1 35097.3 35977.3 34217.3 120 11682.2 35046.6 35926.6 34166.6 130 11665.3 34995.9 35875.9 34115.9 140 11648.4 34945.2 35825.2 34065.2 15011631.5 34894.5 35774.5 34014.5 160 11614.6 34843.8 35723.8 33963.8 170 11597.7 34973.1 35673.1 33913.1 180 11580.8 34742.4 35622.4 33862.4 190 11563.9 34691.7 35571.7 33811.7 200 11547.0 34641.0 35521.0 33761.0 210 11530.1 34590.3 35470.3 33710.3 220 11513.2 34539.6 35419.6 33659.6 230 11496.3 34488.9 35368.9 33608.9 240 11479.4 34438.2 35318.2 33558.2 250 11462.5 34387.5 35267.5 33507.5 260 11445.6 34336.8 35216.8 33456.8 270 11428.7 34286.1 35166.1 33406.1 280 11411.8 34235.4 35115.433355.4 290 11394.9 34184.7 35064.7 33304.7 300 11378.0 34134.0 35014.0 33154.0 310 11361.1 34083.3 34963.3 33203.3 320 11344.2 34032.6 34912.6 33152.6 330 11327.3 33981.9 34861.9 33101.9 340 11310.4 33931.2 34811.2 33051.2 350 11293.5 33880.534760.5 33000.5 360 11276.6 33829.8 34709.8 32949.8 370 11259.7 33779.1 34659.1 32899.1	<p style="text-align: right;">0</p> 11885.0 35655.0 36535.0 34775.0 10 11868.135604.3 36484.3 34724.3 20 11851.2 35553.6 36433.6 34673.6 30 11834.3 35502.9 36382.9 34622.9 40 33817.4 35452.2 36332.2 34572.2 50 11800.5 35401.5 36281.5 34521.5 60 11783.6 35350.8 36230.8 34470.8 70 11766.7 35300.1 36180.1 34420.1 80 11749.835249.4 36129.4 34369.4 90 11732.9 35198.7 36078.7 34318.7 100 11716.0 35148.0 36028.0 34268.0 110 11699.1 35097.3 35977.3 34217.3 120 11682.2 35046.6 35926.6 34166.6 130 11665.3 34995.9 35875.9 34115.9 140 11648.4 34945.2 35825.2 34065.2 15011631.5 34894.5 35774.5 34014.5 160 11614.6 34843.8 35723.8 33963.8 170 11597.7 34973.1 35673.1 33913.1 180 11580.8 34742.4 35622.4 33862.4 190 11563.9 34691.7 35571.7 33811.7 200 11547.0 34641.0 35521.0 33761.0 210 11530.1 34590.3 35470.3 33710.3 220 11513.2 34539.6 35419.6 33659.6 230 11496.3 34488.9 35368.9 33608.9 240 11479.4 34438.2 35318.2 33558.2 250 11462.5 34387.5 35267.5 33507.5 260 11445.6 34336.8 35216.8 33456.8 270 11428.7 34286.1 35166.1 33406.1 280 11411.8 34235.4 35115.433355.4 290 11394.9 34184.7 35064.7 33304.7 300 11378.0 34134.0 35014.0 33154.0 310 11361.1 34083.3 34963.3 33203.3 320 11344.2 34032.6 34912.6 33152.6 330 11327.3 33981.9 34861.9 33101.9 340 11310.4 33931.2 34811.2 33051.2 350 11293.5 33880.534760.5 33000.5 360 11276.6 33829.8 34709.8 32949.8 370 11259.7 33779.1 34659.1 32899.1
<p>The first column of the Table shows the dynamic system time in msec. The second column shows the fundamental frequency of the LO source 156 at the corresponding dynamic times. Thus, an LO signal having a frequency of 11.885 GHz is here shown at 0 msec while in</p>	<p>Первая колонка Таблицы показывает динамическое время системы в мс. Вторая колонка показывает фундаментальную частоту источника ЛО 156 в соответствующие динамические времена. Таким образом, сигналу ЛО, имеющему частоту 11.885 ГГц, здесь показывают 0 мс, в то время как в РИС. 6 тот же самый сигнал, как показывали бы,</p>

<p>FIG. 6 the same signal would be shown to occur at the 50 msec time period. The third column shows the frequencies of the third harmonic of the LO signal.</p> <p>The fourth and fifth columns show the frequencies corresponding to the low side LO and high side LO cases. That is, the IF signal may be a result of a low side LO (Column 4) or of a high side LO (Column 5). Thus, during the time period between 0 msec and 280 msec the IF signal may have a decreasing frequency.</p> <p>Similarly during the time period between 80 msec and 375 msec the IF signal may have an increasing frequency. Finally during the time period between 80 msec and 280 msec the IF signal may be the result of either a low side LO or a high side LO and thus in this region the IF signal may have a frequency which either decreases or increases with time.</p> <p>Referring now to FIGS. 11 and 12, it is known that there exist receiver circuits which are specifically provided to detect the presence of a radar detector circuit such as radar detector circuit 14 (FIG. 1). Such receiver circuits typically detect the presence of a radar detection circuit by detecting the first LO signal of the radar detector. Thus a person having such a receiver circuit is able to detect a vehicle equipped with a radar detector.</p> <p>One particular type of such a receiver circuit includes an LO signal source having a swept signal source which provides a signal having a triangular shape. That is, the signal source sweeps between first and second different frequencies in a predetermined amount of time. Such receiver circuits are effective for determining the existence of radar detectors which use a fixed frequency oscillator.</p> <p>The radar detector of the present invention, however, uses a swept frequency oscillator e.g. VCO 156 (FIG.</p>	<p>произошел бы в периоде времени на 50 мс. Третья колонка показывает частоты третьей гармоники сигнала ЛО.</p> <p>Четвертые и пятые колонки показывают частоты, соответствующие низкой стороне ЛО и высокая сторона случаи ЛО. Таким образом, ЕСЛИ сигнал может быть результатом низкой стороны ЛО (Колонка 4) или высокой стороны ЛО (Колонка 5). Таким образом, во время периода времени between 0 мс и 280 мс, ЕСЛИ у сигнала может быть уменьшающаяся частота.</p> <p>Так же во время периода времени между 80 мс и 375 мс, ЕСЛИ у сигнала может быть увеличивающаяся частота. Наконец во время периода времени между 80 мс и 280 мс, ЕСЛИ сигнал может быть результатом или низкой стороны ЛО или высокой стороны ЛО and таким образом в этой области, ЕСЛИ у сигнала может быть частота, которая или уменьшается или увеличивается со временем.</p> <p>Обращаясь теперь к РИС. 11 И 12, известно, что там существуют кругообороты приемника, которые определенно обеспечены, чтобы обнаружить присутствие радарного кругооборота датчика, такого как радарный кругооборот датчика 14 (РИС. 1). Такие кругообороты приемника typically detect присутствие радарного кругооборота обнаружения, обнаруживая первый сигнал ЛО радарного датчика. Таким образом человек, имеющий такой кругооборот приемника, в состоянии обнаружить транспортное средство, оборудованное радарным датчиком.</p> <p>Один специфический тип такого кругооборота приемника включает источник сигнала ЛО, имеющий охваченный источник сигнала, который обеспечивает сигнал, имеющий треугольную форму. Таким образом, источник сигнала несетя между первыми и вторыми различными частотами в a predetermined количестве времени. Такие кругообороты приемника эффективны для того, чтобы определить существование радарных датчиков, которые используют неподвижный генератор частоты.</p> <p>Радарный датчик существующего изобретения, однако, использует охваченный генератор частоты например. VCO 156 (РИС. 1), а не неподвижный</p>
--	--

<p>1) rather than a fixed frequency oscillator. Thus both the radar detector 14 (FIG. 1) of the present invention and the above specified receiver circuit sweep frequencies. Consequently, the LO signals of each system sweep past each other in time. Thus, with the present invention it is relatively difficult for such a receiver circuit to detect the presence of radar detector 14 since two frequencies are sweeping past each other.</p> <p>Furthermore, as shown in FIG. 11, in the present invention every third sweep performed by VCO 156 includes a check sweep portion 270 during which the present invention operates as a fixed frequency device. That is, LO source 156 stops the sweep and emits a signal at a single frequency for a time period $T_{sub}CS$, which may, for example, typically be about 140 msec. Thus, radar detector 14 can receive the sweep signal emitted from the receiver circuit. Consequently, if the sweep rate, sweep frequency and modulation wave shape of the receiver circuit are known then the presence of the receiver circuit may be detected.</p> <p>If no receiver circuit is detected then the radar detector returns to the normal radar sweep frequency mode of operation. If, however, a receiver circuit is detected then radar detector 14 provides an alarm signal, and radar detector 14 "goes to sleep" for a predetermined period of time. This may be accomplished for example, by tuning VCO 156 to provide a signal having a frequency outside the frequency range of the receiver circuit. VCO 156 would emit such a signal for a pre-determined period of time T corresponding to 20 seconds for example. After the predetermined period of time, the radar detector again attempts to determine if the receiver circuit is present. This sequence is repeated until radar detector 14 no longer detects the presence of the receiver. Radar detector 14 then returns to its normal processing mode and resumes its normal</p>	<p>генератор частоты. Таким образом и радарный датчик 14 (РИС. 1) существующего изобретения и вышеупомянутое specified receiver частоты зачистки кругооборота. Следовательно, сигналы ЛО каждой системы проносятся мимо друг друга вовремя. Таким образом, с существующим изобретением для такого кругооборота приемника относительно трудно обнаружить присутствие радарного датчика 14, так как two frequencies проносятся мимо друг друга.</p> <p>Кроме того, как показано в РИС. 11, в существующем изобретении каждая третья зачистка, выполненная VCO 156, включает часть зачистки проверки 270, во время которого существующее изобретение работает как неподвижное устройство частоты. Таким образом, источник ЛО 156 остановок sweep and испускает сигнал в единственной частоте какое-то время период $T_{sub}CS$, который может, например, типично составлять приблизительно 140 мс. Таким образом, радарный датчик 14 может получить сигнал зачистки, испускаемый от кругооборота приемника. Следовательно, если норма зачистки, sweep frequency и форма волны модуляции кругооборота приемника известны тогда, присутствие кругооборота приемника может быть обнаружено.</p> <p>Если никакой кругооборот приемника не обнаружен тогда, радарный датчик возвращается к нормальному радарному режиму работы частоты зачистки. Если, однако, кругооборот приемника обнаружен тогда, радарный датчик 14 обеспечивает сигнальный сигнал, и радарный датчик 14 "идет to sleep" для predetermined промежутка времени. Это может быть достигнуто например, настраивая VCO 156, чтобы обеспечить сигнал, имеющий частоту вне частотного диапазона кругооборота приемника. VCO 156 испустил бы такой сигнал в течение predetermined period of времени T соответствие 20 секундам например. После predetermined промежутка времени радарный датчик снова пытается определить, присутствует ли кругооборот приемника. Эта последовательность повторена, пока радарный датчик 14 больше не обнаруживает the presence приемника. Радарный датчик 14 тогда возвращения к его нормальному способу обработки и resume это нормальные шаги зачистки.</p>
--	---

sweep steps.

Referring briefly to FIG. 12, the time spacing S.sub.1 between a pair of un-JERKED signals 280, 282 resultant from a signal sweep performed by a receiver circuit allows the radar detector processor to compute the receiver circuit sweep rate. The time spacing designated S.sub.2 is a result of the present constant VCO frequency. The time spacing S.sub.3 may be used to compute the rate between which the receiver circuit repeats its sweep (i.e. the period). After the values S.sub.1 and S.sub.3 are computed they are compared with values indicative of a receiver circuit. If the S.sub.1 and S.sub.3 values match the threshold values, then the radar detector processor concludes that a receiver circuit has been detected. Thus both the S.sub.1 and S.sub.3 values are required to verify that the received signal is provided by a receiver circuit.

The leading edge of alarm signal 280 occurs at a relatively imprecisely defined point in time since it is dependent on the strength of the received signal. The falling edge of alarm signal 280 however, occurs at a relatively well defined point in time. In a similar manner, the leading edge of alarm signal 282 occurs at a relatively well defined point in time while the falling edge occurs at an imprecisely defined point in time. Thus, the spacing S.sub.1 is measured from the falling edge of alarm signal 280 and the rising edge of alarm signal 282. Similarly the spacings S.sub.2 and S.sub.3 are measured between rising edges of alarm signals as shown. Those of ordinary skill in the art will recognize of course that either edge of the alarm signals may also be used as long as an accurate measurement may be made.

Referring now to FIG. 13 a radar detector circuit 300 includes an analog signal processing portion 302 which receives a signal from a microwave mixer at an input port 301. Analog processing circuit

Обращаясь кратко к РИС. 12, время, делая интервалы между S.sub.1 между парой недергавших сигналов 280, 282 результата от зачистки сигнала, выполненной кругооборотом приемника, позволяют радарному процессору датчика вычислять норму зачистки кругооборота приемника. The time интервал между определяемым S.sub.2 является результатом существующей постоянной частоты VCO. Время, делая интервалы между S.sub.3 может использоваться, чтобы вычислить норму, между которой кругооборот приемника повторяет свою зачистку (то есть период). После ценностей S.sub.1 и S.sub.3 are computed они по сравнению с ценностями, показательными из кругооборота приемника. Если ценности S.sub.1 и S.sub.3 соответствуют пороговым значениям, то радарный процессор датчика завершает, что кругооборот приемника был обнаружен. Таким образом оба, S.sub.1 and S.sub.3 ценности обязаны проверять, что полученный сигнал обеспечен кругооборотом приемника.

Передний край сигнального сигнала 280 происходит в относительно неточно определенном пункте вовремя, так как это зависит на основании полученного сигнала. Падающий край сигнального сигнала 280 однако, происходит в относительно хорошо определенное point in время. В подобной манере передний край сигнального сигнала 282 происходит в относительно хорошо определенном пункте вовремя, в то время как падающий край происходит в неточно определенном пункте вовремя. Таким образом, интервал S.sub.1 измерен от падающего края of alarm сигнал 280 и возрастающий край сигнального сигнала 282. Так же интервалы S.sub.2 и S.sub.3 измерены между возрастающими краями сигнальных сигналов как показано. Таковые из обычного навыка в искусстве признают конечно, что любой край alarm signals может также использоваться, пока точное измерение может быть сделано.

Обращение теперь к РИС. 13, радарный кругооборот датчика 300 включает аналоговую часть обработки сигнала 302, который получает сигнал от микроволнового миксера во входном порту 301. Кругооборот обработки аналога 302

<p>302 couples an appropriately filtered and amplified signal through a transformer 304 to the input port of a detector 306. Detector 306 may be provided, for example, as an FM detector chip manufactured by ROHM and identified as part no. BA4111F.</p> <p>FM detector chip 306 generates the so-called S-curve signals which are fed along a signal path 308 to the input port of a comparator 310. The output of comparator 310 is normally high and when the signal level of the S curve fed thereto reaches a predetermined threshold the signal level at the output port of comparator 310 is switched to a low state.</p> <p>The output of comparator 310 is fed to an input port of a second comparator 312. A second input port of comparator 312 is coupled to a reference voltage V_{REF}. The output of comparator 312 is normally low, however when the signal fed from comparator 310 causes the output of comparator 312 to go high, an alarm signal is provided at terminal 314.</p> <p>As mentioned above, the output of comparator 310 is normally high. However, when the output signal from comparator 310 goes low transistor 318 is biased into its nonconduction state and thus provides an open circuit impedance characteristic between transistor 320 and transistor 321.</p> <p>When comparator 310 provides a low voltage signal the base electrode of transistor 318, goes low and transistor 318 is biased into its non-conduction state. This open circuits the constant current sink which is reducing the voltage on capacitor C1 such that the sweep voltage at the output port of the noninverting sweep amplifier 322 remains fixed at the voltage and consequently VCO frequency that initially generated the alarm signal. If the signal was above threshold, the analog sweep stop will remain until the voltage at</p>	<p>пары соответственно пропущенный and amplified сигнализирует через трансформатор 304 входному порту датчика 306. Датчик 306 может быть обеспечен, например, как ИЗ чипа датчика, произведенного ROHM, и идентифицировал как часть номер BA4111F.</p> <p>ИЗ чипа датчика 306 производит так называемые сигналы S-кривой, которые питаются вдоль пути сигнала 308 входному порту компаратора 310. Продукция компаратора 310 обычно высока и когда уровень сигнала кривой S, питаемой к тому reaches a predetermined порог уровень сигнала в порту продукции компаратора 310, переключен к низкому государству.</p> <p>Продукция компаратора 310 питается входному порту второго компаратора 312. Второй входной порт компаратора 312 соединен к справочному напряжению V_{REF}. Продукция компаратора 312 обычно низка, однако когда сигнал накормил from comparator 310 причинами продукция компаратора 312, чтобы пойти высоко, сигнальный сигнал обеспечен в терминале 314.</p> <p>Как упомянуто выше, продукция компаратора 310 обычно высока. Однако, когда сигнал продукции от компаратора 310 идет, на низкий транзистор 318 оказывают влияние в его государство непроводимости и таким образом обеспечивает импеданс разомкнутой цепи characteristic between транзистор 320 и транзистор 321.</p> <p>То, когда компаратор 310 обеспечивает, низкое напряжение сигнализируют основной электрод транзистора 318, идет низко, и на транзистор 318 оказывают влияние в его государство непроводимости. Это разомкнутые цепи постоянный текущий слив, который уменьшает напряжение на capacitor C1 таким образом, чтобы напряжение зачистки в порту продукции усилителя зачистки неинвертирования 322 осталось неподвижным в напряжении и следовательно частоте VCO, которая первоначально произвела сигнальный сигнал. Если сигнал был выше порога, аналоговая зачистка stop will остаются, пока напряжение во входе к компаратору 312 не</p>
--	--

<p>the input to comparator 312 has decreased through resistor R101. Secondly, if the signal is strong enough to cause the discharge of capacitor C2 then comparator 312 changes state to indicate an alarm.</p> <p>Band-edge comparator 324 is connected to the negative going sweep voltage and changes state (output goes high) typically about one-half way through the sweep. Thus band-edge comparator 324 has a first input port coupled to a reference potential and a second input port coupled to the output port of the sweep start amplifier 322.</p> <p>Band-edge comparator 324 receives the signals fed thereto and provides a BAND.sub.-- EDGE signal to the microprocessor through a voltage divider circuit 326 such that the output signal provided by band-edge comparator 324 is provided having a voltage level within a range accepted by the microprocessor.</p> <p>The signal BAND.sub.-- EDGE is provided at the output of band-edge voltage divider circuit 326. The reference voltage may be adjusted during a test mode to provide a logic level 1 output at a particular VCO tuning voltage which as described above in conjunction with FIG. 6 is selected to be near the midpoint tuning voltage of the VCO.</p> <p>Alternatively as described in conjunction with FIG. 6A, the reference voltage may be adjusted during a test mode to provide a logic level 1 output at a particular point in time. In this case, the point in time should preferably be defined to be at the end of the K-band period.</p> <p>The microprocessor provides an IF.sub.-- BAND.sub.-- SELECT signal to the analog signal processor 302 to thus switch the signal processing from the radar speed detector mode to the receiver circuit listening mode.</p>	<p>уменьшило через резистор R101. Во-вторых, если сигнал достаточно силен, чтобы заставить разгрузку конденсаторного C2 тогда компаратор 312 государств изменений указывать тревогу.</p> <p>Компаратор края группы 324 связан с отрицательным идущим напряжением зачистки и изменяет государство (продукция идет высоко), типично о половине пути через зачистку. Таким образом у компаратора края группы 324 есть первый входной порт, соединенный к ссылке potential and второй входной порт, соединенный порту продукции усилителя начала зачистки 322.</p> <p>Компаратор края группы 324 получает сигналы, питаемые к тому, и обеспечивает BAND.sub. - сигнал КРАЯ на микропроцессор через кругооборот сепаратора напряжения 326 таким образом, чтобы сигнал продукции, обеспеченный компаратором края группы 324, был обеспечен, имея a voltage уровень в пределах диапазона, принятого микропроцессором.</p> <p>Сигнал BAND.sub. - КРАЙ обеспечен в продукции кругооборота сепаратора напряжения края группы 326. Справочное напряжение может быть приспособлено во время испытательного способа, чтобы обеспечить логическую продукцию уровня 1 в специфическом VCO настраивающемся напряжении, которое как described above в соединении с РИС. 6 отобрано, чтобы быть около настраивающего напряжения середины VCO.</p> <p>Альтернативно как описано в соединении с РИС. 6А, справочное напряжение может быть приспособлено во время испытательного способа, чтобы обеспечить логическую продукцию уровня 1 в специфическом пункте вовремя. В этом случае, пункт вовремя должен предпочтительно быть определен, чтобы разбить конец К периода группы.</p> <p>Микропроцессор обеспечивает IF.sub. - BAND.sub. - ИЗБР АННЫЙ сигнал на аналоговый процессор сигнала 302, чтобы таким образом переключить обработку сигнала от радарного способа датчика скорости до кругооборота приемника, слушая способ.</p>
---	---

<p>The microprocessor activates the IF.sub.- - BAND.sub.-- SELECT signal on two occasions. First, the IF.sub.-- BAND.sub.-- SELECT signal is activated to disable the second LO signal, to thus tune the receiver to about 11 MHz during the PRD sweep to verify a valid Ka-Band signal. Second, the microprocessor activates the IF.sub.-- BAND.sub.-- SELECT signal to position the IF band select at 11 MHz for the radar detector search.</p> <p>The microprocessor also provides the JERK signal on an input terminal 330 through a transistor switch circuit 332 coupled to the analog signal processing circuit 302.</p> <p>The microprocessor also provides a sweep start signal denoted SWPSTART at terminal 334 to the input port of sweep start amplifier 322. The sweep start signal SWPSTART charges a capacitor C1 to a predetermined level. The capacitor is coupled between a node N1 and ground.</p> <p>Transistor 320 is provided having a first electrode coupled to node N1, a second electrode coupled to a reference potential V.sub.REF and a third electrode coupled through a series resistor R1 to a first electrode of the transistor 318. Thus, when the capacitor is charged to a predetermined level transistor 320 is biased into its conduction state and thus provides a signal path to ground through transistors 318 and 321. The impedance characteristic of transistor 320 sets the slope of the sweep.</p> <p>That is, the sweep start signal SWPSTART charges capacitor C1 to typically about 5.0 volts in the time interval of about 25 milliseconds. Transistor 320 collector terminal is a very high DC impedance the exact magnitude of which is controlled by the potentiometer coupled to the base of transistor 320. This very high impedance constitutes a constant current sink and the voltage at node N1 may be computed as</p>	<p>Микропроцессор активизирует IF.sub. - BAND.sub. - ИЗБРАННЫЙ сигнал в двух случаях. Во-первых, IF.sub. - BAND.sub. - ИЗБРАННЫЙ сигнал активизирован, чтобы повредить второй сигнал ЛО, чтобы таким образом настроить приемник приблизительно к 11 МГц во время PRD охватывают to verify действительный сигнал Ka- группы. Во-вторых, микропроцессор активизирует IF.sub. - BAND.sub. - ИЗБРАННЫЙ сигнал к положению, ЕСЛИ группа выбирает в 11 МГц для радарного поиска датчика датчика.</p> <p>Микропроцессор также обеспечивает сигнал ТОЛЧКА на входном терминале 330 через кругоборот выключателя транзистора 332 соединенный к аналоговому кругобороту обработки сигнала 302.</p> <p>Микропроцессор также обеспечивает, сигнал начала зачистки обозначил SWPSTART в терминале 334 входному порту усилителя начала зачистки 322. Начало зачистки сигнализирует, что SWPSTART заряжает конденсаторный C1 к предопределенному уровню. Конденсатор - coupled between узел N1 и основание.</p> <p>Транзистор 320 обеспечен, сцепление первый электрод к узлу N1, второй электрод, соединенный к справочному потенциалу V.sub.КАСАТЕЛЬНОИ третий электрод соединил через добавочный резистор R1 на первый электрод транзистора 318. Таким образом, когда конденсатор заряжен на предопределенный транзистор уровня 320, оказан влияние в его государство проводимости и таким образом обеспечивает путь сигнала, чтобы основать через транзисторы 318 и 321. Особенность импеданса транзистора 320 наборов наклон the sweep.</p> <p>Таким образом, сигнал начала зачистки SWPSTART заряжает конденсаторный C1, типично приблизительно 5.0 вт во временном интервале приблизительно 25 миллисекунд. Транзистор 320 терминалов коллекционера - очень высокий импеданс DC, точная величина которого управляется by the потенциометр, соединенный к основе транзистора 320. Этот очень высокий импеданс составляет постоянный текущий слив и напряжение в узле, N1 может быть вычислен как $V_{sub.0} = (I_{sub.amps} \cdot T_{sub.Секунды}) / C_{sub.}$</p>
---	--

<p>$V_{sub.0} = (I_{sub.amps} \cdot T_{sub.Seconds}) / C_{sub.Farads}$</p> <p>As mentioned above, when transistor 318 receives a low signal from comparator 310 transistor 318 is biased into its nonconduction state and thus provides an open circuit impedance characteristic between the third electrode of transistor 320 and ground.</p> <p>The BAND.sub.-- EDGE signal is provided from the output voltage divider circuit 326 and, as described above in conjunction with FIG. 6, is used to distinguish X-band signals from K-band signals because of the relative time relations between the two bands. As mentioned above, comparator 324 is adjusted in test to provide a high output signal at a particular point in the VCO tuning voltage or at a particular point in time as described in conjunction with FIG. 6A. If the timing approach is used then the time is selected to be at the end of the K-band detection region which corresponds to 229 msec as shown in FIG. 6. In the preferred embodiment, the point is selected to be at the midway voltage of the VCO voltage tuning range. The BAND.sub.--EDGE signal is thus also used to help differentiate between the K and X-band signals.</p> <p>The BAND.sub.-- EDGE signal is used to ensure that any jerk responses in timing that may have been generated during the time interval corresponding to the K-band time interval region are properly interpreted. That is, if a signal is generated that has some characteristics of a K-band signal and some characteristics not associated with a valid K-band signal and at 229 msec the BAND.sub.-- EDGE signal came high the probability is that it is a K-band signal and the system is alarmed accordingly. Thus, the BAND.sub.-- EDGE signal is also used to help distinguish between signals in the K and X frequency bands.</p>	<p>Farads</p> <p>Как упомянуто выше, когда транзистор 318 получает низкий сигнал от компаратора, на 310 транзисторов 318 оказывают влияние в его государство непроводимости и таким образом обеспечивают особенность импеданса разомкнутой цепи между третьим электродом транзистора 320 and ground.</p> <p>BAND.sub. - сигнал КР АЯ обеспечен от кругооборота сепаратора выходного напряжения 326 и, как описано выше в соединении с РИС. 6, используется, чтобы отличить сигналы X-группы от К сигналов группы из-за относительных отношений времени между the two группами. Как упомянуто выше, компаратор 324 приспособлен в тесте, чтобы обеспечить высокий сигнал продукции в специфическом пункте в VCO настраиваемое напряжение или в специфическом пункте вовремя как описано в соединении с РИС. 6А. Если подход выбора времени - used then, время отобрано, чтобы быть в конце К области обнаружения группы, которая соответствует 229 мс как показано в РИС. 6. В привилегированном воплощении пункт отобран, чтобы быть в на полпути напряжение настраиваемого диапазона напряжения VCO. BAND.sub. - сигнал КР АЯ таким образом также используется, чтобы помочь дифференцироваться между сигналами К и X-группы.</p> <p>BAND.sub. - сигнал КР АЯ используется, чтобы гарантировать, что любые ответы толчка в выборе времени, который, возможно, был произведен во время временного интервала, соответствующего К области временного интервала группы, должным образом интерпретируются. Таким образом, если сигнал - generated that, имеет некоторые особенности К сигнала группы и некоторых особенностей, не связанных с действительным К сигнала группы и в 229 мс BAND.sub. - сигнал КР АЯ прибыл высоко, вероятность состоит в том, что это - К сигнала группы, и система встревожена соответственно. Таким образом, BAND.sub. - сигнал КР АЯ также используется, чтобы помочь различить сигналы в К и X диапазонах частот.</p>
--	---

Referring now to FIG. 14, a mixer 350 which may be of the type used in radar circuit 150 (FIG. 5) is shown having an RF input terminal 350a, an LO input terminal 350b and an IF output terminal 350c. The mixer 350 includes a first RF propagation network 352 provided from a pair of microstrip strip conductors coupled by a capacitor 354. A first end of the RF propagation network 352 is coupled to the RF input terminal 350A and a second end of the RF propagation network 352 is coupled to first end of a second RF propagation network here provided as a Co-planer waveguide transmission line. A second end of transmission line 353 is coupled to a first terminal of an antiparallel connected diode pair 356.

Mixer 350 further includes an IF output circuit 357. If output circuit 357 includes a first transmission line resonator 358 having a relatively high impedance characteristic to signals at the RF and LO frequencies. A transmission line resonator 360 selected having a length such that RF frequency signals are prevented from propagating to the output port 350c is coupled to transmission line 358.

The LO signal is fed to the input terminal 350b along a 50 ohm microstrip transmission line 362. Microstrip transmission line 362 is then coupled to a co-planer wave guide transmission line 364. The LO signal propagates along the co-planer waveguide transmission line 364. The LO signal propagates along transmission line 164 having a known field configuration. Co-planar transmission line 364 branches into section 364a, 364b at the connection point with the antiparallel diode pair 356. Thus, in this instance the field configuration is such that the local oscillator signal propagating on each of the branches have an orthogonal phase relationship. Thus, any leakage of the local oscillator signal propagating toward RF terminal 350a is cancelled due to the

Обращаясь теперь к РИС. 14, миксер 350, который может иметь тип, используемый в радарном кругообороте 150 (РИС. 5), показывают, вводя RF терминал 350a, ЛО вводит терминал 350b и ЕСЛИ терминал 350c продукции. Миксер 350 включает первый RF propagation network 352 обеспеченный от пары проводников полосы микрополосы, соединенных конденсатором 354. Первый конец сети распространения RF 352 соединен на входной терминал 350A RF, и второй конец сети распространения RF 352 соединен к первому end of вторая сеть распространения RF, здесь обеспеченная как линия передачи волновода со-строгального станка. Второй конец линии передачи 353 соединен на первый терминал связанной диодной пары антипараллели 356.

Миксер 350 далее включает ЕСЛИ кругооборот продукции 357. Если кругооборот продукции 357 включает первый резонатор линии передачи 358 наличия относительно высокой особенности импеданса к сигналам в частотах ЛО и RF. Линия передачи resonator 360 отобранное наличие длины таким образом, чтобы сигналам частоты RF препятствовали размножиться порту продукции 350c, соединена к линии передачи 358.

Сигнал ЛО питается на входной терминал 350b вдоль линии передачи микрополосы на 50 омов 362. Линия передачи микрополосы 362 тогда соединена к линии передачи гида волны со-строгального станка 364. Сигнал ЛО размножается вдоль линии передачи волновода со-строгального станка 364. Сигнал ЛО размножает вдоль линии передачи 164 наличия известной полевой конфигурации. Компланарная линия передачи 364 ветви в секцию 364a, 364b при связи указывают с антипараллельной диодной парой 356. Таким образом, в этом случае полевая конфигурация такова, что у местного сигнала генератора, размножающегося на каждой из ветвей, есть ортогональные отношения фазы. Таким образом, любая утечка местного сигнала генератора, размножающегося к терминалу 350a RF is cancelled из-за ортогональных отношений фазы, размножающихся между двумя оружием ветви. Таким образом, нет существенно никакого сигнала

<p>orthogonal phase relationship propagating between the two branch arms. Thus, there is substantially no LO leakage signal at the RF port 350a.</p> <p>Therefore, when a radar detector such as that shown in FIG. 1 is provided having mixer 350, radar detector 14 becomes nondetectable by the aforementioned receiver circuits described in conjunction with FIGS. 11 and 12 because the radiated signals which could be detected by such receiver circuits are suppressed in mixer 350. This is true regardless of whether the receiver circuit is listening for signals at the LO fundamental frequency or for signals having a frequency corresponding to a harmonic of the LO signal frequency.</p> <p>Having described preferred embodiments of the invention, it will now become apparent to one of skill in the art that other embodiments incorporating the concepts may be used. It is felt, therefore, that these embodiments should not be limited to disclosed embodiments but rather should be limited only by the spirit and scope of the appended claims.</p>	<p>утечки ЛО в порту RF 350a.</p> <p>Поэтому, когда радарный датчик такой как тот показанный в РИС. 1 обеспечен, имея миксер 350, радарный датчик 14 становится необнаружимым вышеупомянутыми кругооборотами приемника, описанными в соединении с РИС. 11 и 12, потому что излученный сигнал, который мог быть обнаружен такими кругооборотами приемника, подавлен в миксере 350. Это верно независимо от того, прислушивается ли кругооборот приемника к сигналам в ЛО фундаментальная частота или для сигналов, имеющих частоту, соответствующую гармонической частоте сигнала ЛО.</p> <p>Описав предпочтительные воплощения изобретения, это теперь станет очевидным для одного из навыков в искусстве, что другие воплощения, включающие понятия, могут использоваться. Чувствуется, поэтому, что эти воплощения не должны быть ограничены в disclosed воплощения а скорее должны быть ограничены только духом и областью приложенных требований.</p>
---	---