DOI: 10. 19650/j. cnki. cjsi. J2311507

# 高精度微波时频传递链路体制设计及关键技术

孟志军1, 闫恩齐1, 陈 林2, 高帅和3, 郭熙业1

(1. 国防科技大学智能科学学院 长沙 410073; 2. 中国电子科技集团公司第 29 研究所 成都 610036;3. 中国科学院国家授时中心 西安 710600)

**摘 要:**高精度时间频率的产生和超高精度时频信号的传递是现代物理学、天文学和计量科学的基础,中国空间站高精度时频 科学实验系统已随"梦天舱"成功发射,标志着我国天地融合、立体交叉的国家时频系统建设迈出了关键一步。介绍了高精度 时频科学实验系统项目的基本情况以及微波时频传递链路的研究进展,重点阐述了高精度时频系统微波传递链路的信号体制 设计,基于提出的信号体制设计了同频+三频两种微波时频传递链路比对模式并给出了钟差比对模型,最后通过仿真及在轨实 测数据分析表明设计的微波时频传递链路可实现亚皮秒级伪距测量精度。

关键词:高精度;微波链路;时频传递;信号体制

中图分类号: TH76 文献标识码: A 国家标准学科分类代码: 420.40

# System design and key technologies of high-precision microwave time-frequency transmission links

Meng Zhijun<sup>1</sup>, Yan Enqi<sup>1</sup>, Chen Lin<sup>2</sup>, Gao Shuaihe<sup>3</sup>, Guo Xiye<sup>1</sup>

(1. College of Intelligence Science and Technology, National University of Defense Technology, Changsha 410073, China; 2. The 29th Research Institute of China Electronics Technology Group Corporation, Chengdu 610036, China; 3. National Time Service Center, Chinese Academy of Sciences, Xi'an 710600, China)

**Abstract**: The generation of high-precision time-frequency signals and the transmission of ultra-high-precision time-frequency signals are the foundation of modern physics, astronomy, and metrology. The high-precision time-frequency scientific experimental system of the Chinese space station has been successfully launched with the "Mengtian" cabins, which marks a crucial step in the construction of Chinese national time-frequency system with integration and interchange of space and ground. This article provides an overview of the high-precision time-frequency scientific experimental system project and the research progress of microwave time-frequency transmission links, with focus on the signal system design of the microwave transmission link in high-precision time-frequency and three-frequency transmission link comparison modes of the same-frequency and three-frequency are designed, and a clock difference comparison model is provided. Finally, simulation and in-orbit measurement data analysis show that the designed microwave time-frequency transmission link can achieve sub-picosecond pseudo-range measurement. **Keywords**; high-precision; microwave link; time-frequency transmission; signal system

0 引 言

超高精度时频传递技术对于现代物理学、天文学以 及计量科学具有重要意义,在卫星导航、地球物理等应用 领域有着重要价值。原子钟是一种高精度时间频率基准 源,其利用原子两个能级之间的跃迁信号产生频率基准, 空间微重力环境为提高原子钟频率稳定度提供了有利条

收稿日期:2023-05-31 Received Date: 2023-05-31

件,因此,在空间建立高精度时间频率基准与地面原子钟 系统进行超高精度时频传递,并以此为基础开展基础物 理实验或其他应用研究是国际上的重要研究课题,同时 也是国家航天科技实力的重要体现。

美国国家航空航天局(the National Aeronoutics and Space Administration, NASA)和欧洲空间局(European Space Agency, ESA)竞相开展空间原子钟计划,如NASA 的深空光学时钟任务(deep space optical clock mission,

105

DSAC)项目(http://www.nasa.gov/feature/jpl/deepspace-atomic-clock-moves-towardincreased-spacecraft-autonomy, http://www. nasa. gov/feature/the-deep-spaceatomic-clock)、美国-沙特-德国合作的小型时空不对称 研究 (mini space time asymmetry research, mSTAR)任 务<sup>[1-2]</sup>、ESA 的空间原子钟系综(atomic clock ensemble in space, ACES)和空间光学时钟(space optic clocks, SOC)<sup>[34]</sup>计划等。NASA 的 DSAC 任务在 2019 年 6 月成 功将汞离子光钟发射进入轨道,测得天稳定度为 3×10-15 ~5×10<sup>-15</sup>@1 day<sup>[5]</sup>。mSTAR 任务计划将频率稳定度均 达到或超过10-15的碘光钟和光学腔频率源搭载在低轨 卫星上,测量 Kennedy-Thorndike 系数以测试狭义相对 论<sup>[7]</sup>,具体实施计划未见报道。ACES 项目计划将一台激 光冷原子铯钟(projet d'Horloge atomique par refroidissement d'Atomes en orbit, PHARAO)和一台空间主动型氢钟 (space hydrogen maser, SHM) 部署至国际空间站 (international space station, ISS),在空间完成高精度时间 频率产生和星地超高精度时间频率传递两个关键技术问 题<sup>[6]</sup>。为进行相互验证,采用微波比对链路(microwave link,MWL)和激光比对链路(European laser timing,ELT) 两种双向时间频率传递方式实现。MWL 采用 Ku 波段上 下行与S波段下行信号链路设计,测距方式为载波相位和 码相位同时测量,2014年5月,MWL 工程样机完成全部测 试,在 300 s 处时间偏差(time deviation, TDEV)达到亚皮 秒,长期稳定度优于5ps<sup>[7]</sup>。该项目原预计于2017年上半 年发射,但是载荷研制任务进度相较预期滞后至今仍未发 射。2005年提出的 SOC 项目是 ACES 的后续计划,设计性 能在 ACES 基础上提升至少一个数量级,原计划于 2020 年 左右将光格晶钟部署至国际空间站上,产生更高精度的时间 频率信号并开展星地时频比对<sup>[8]</sup>,目前无后续详细报道。

中国载人航天工程在空间站"梦天"实验舱上设计 搭载了高精度时频科学实验系统,已于 2022 年 10 月 31 日成功发射入轨,通过主动氢原子钟、冷原子铷微波 钟以及冷原子锶光钟 3 种不同类型空间原子钟组合,在 空间站上建立起精度极高的时间频率运行系统。

本文主要阐述中国空间站"梦天"实验舱高精度时 频实验柜微波时频传递链路信号体制设计及相关关键技 术。微波时频传递链路是通过微波无线电双向精密测距 实现空地时间频率比对的测量通信链路。

### 1 高精度时频实验柜<sup>[9]</sup>

高精度时频实验柜科学实验系统是通过不同特性原 子钟组合,在空间站构建超高精度时间频率产生和运行系 统,开展基础物理理论检验,并支持通过微波和激光传递 链路向地面提供超高精度时间频率信号。主要由实验舱 内的主动氢原子钟、冷原子铷微波钟、冷原子锶光钟、窄线 宽激光器、飞秒光梳、频率比对与分配单元、频率信号穿舱 传递单元以及精密定轨单元等组成,以及实验舱外配备的 高精度激光和微波时间频率传输和比对载荷组成。

高精度微波时频传递链路包括空间段和地面段两个 部分,空间段由空间站"梦天"实验舱搭载时频柜微波链 路传递载荷(对地安装),微波链路载荷以时频柜光信号 为参考,产生高精度的下行测量信号以及接收地面站注 入的上行测量信号;地面段配置了北京、上海、西安3套 微波链路地面站,通过地面传递网络将各站的参考源统 一,实现对空间站微波时频信号的分布式连续跟踪和测 量。微波链路传递载荷与地面站之间通过双向时间比对 实现对空间站原子钟组的特性评估。

为验证与评估微波传递链路设备的附加时频传递误差,在地面分别构建了基于不同氢钟基准的非同源测试场景和使用同一氢钟基准的同源测试场景,实测场景如图1所示<sup>[10]</sup>。



图1 地面模拟实测场景



微波传递链路地面测试结果的 TDEV 为 2.93× 10<sup>-14</sup>/s、4.19×10<sup>-14</sup>/300 s、6.90×10<sup>-14</sup>/10 000 s、2.71× 10<sup>-13</sup>/86 400 s,附加频率稳定度(allan deviation, ADEV) 为 5.07×10<sup>-14</sup>/s、5.31×10<sup>-16</sup>/300 s、2.36×10<sup>-17</sup>/10 000 s、 7.46×10<sup>-18</sup>/86 400 s<sup>[10]</sup>。

### 2 高精度微波时频传递链路信号体制设计

高精度微波时频传递链路信号体制设计包括 4 个方 面,分别为多址方式设计、调制方式设计、扩频伪码设计 以及信号帧结构设计。

#### 2.1 多址方式设计

考虑高精度微波时频传递链路采用伪码+载波测量 方式,故其多址方式采用码分多址+频分多址设计,空间 站时频传递载荷设计为"发射双频 (*f*<sub>1</sub>,*f*<sub>2</sub>) 扩频信号+接 收单频( $f_3$ ) 扩频信号"模式,对应地面站设计为"发射单 频( $f_3$ ) 扩频信号 + 接收双频( $f_1, f_2$ ) 扩频信号"模式,地 面站利用接收的双频( $f_1, f_2$ ) 信号进行伪距或者载波相 位电离层时延校正,以减小星地信号传输路径电离层引 入的时延误差,提高时频传递精度。

双频伪距电离层时延校正值 I at 可以表示为:

$$\begin{cases} I_{\rho_1} = \frac{f_2^2}{f_1^2 - f_2^2} (\rho_2 - \rho_1) \\ I_{\rho_2} = \frac{f_1^2}{f_2^2 - f_1^2} (\rho_1 - \rho_2) \end{cases}$$
(1)

式中: $\rho_k$ 表示频点 k 的伪距测量结果, k = 1, 2。

双频载波相位电离层延时校正值 I<sub>14</sub> 可以表示为:

$$\begin{cases} I_{\varphi_1} = \frac{f_2^2}{f_1^2 - f_2^2} (\lambda_1 \varphi_1 - \lambda_2 \varphi_2) \\ I_{\varphi_2} = \frac{f_1^2}{f_2^2 - f_1^2} (\lambda_2 \varphi_2 - \lambda_1 \varphi_1) \end{cases}$$
(2)

式中: $\lambda_k$ 表示频点k载波波长, $\varphi_k$ 表示频点k载波相位测量结果,k = 1,2。

#### 2.2 调制方式设计

高精度微波时频传递链路信号体制调制方式设计为 载波频点 $f_k(k = 1, 2, 3)$ 下 QPSK 扩频伪码调制模式,调 制信号结构中设计测量与通信两个正交支路,将测量支 路与通信支路在频点 $f_k(k = 1, 2, 3)$ 上分别进行不同伪码 序列扩频,得到码分多址+频分多址的 QPSK 调制扩频信 号结构表达式如下:

$$S^{i} = A_{Mk}C^{i}_{Mk}(t)D^{i}_{Mk}\cos(2\pi f_{k}t + \varphi^{i}_{Mk}) + A_{Ck}C^{i}_{Ck}(t)D^{i}_{Ck}\sin(2\pi f_{k}t + \varphi^{i}_{Ck})$$

$$\Rightarrow \mu \quad ; = \pm \pm \infty \ln \sharp d\Xi \pm \mu \, \text{mb} \, \Xi \pm \Im \, [\Xi \pm \Lambda] = \pm \pm \pi \ln |\Xi|.$$

$$(3)$$

式中:i表示空间载荷或地面节点编号; $A_{Mk}$ 表示频点k的测量支路信号振幅; $C_{Mk}^{i}(t)$ 表示频点k的测量支路扩

频码序列; $D_{m}^{i}(t)$ 表示频点 k 的测量支路调制数据码序 列; $f_k$ 表示频点 k 的载波频率; $\varphi_{M}^i$ 表示频点 k 的测量支 路载波初相; $A_{ck}$  表示频点 k 的通信支路信号振幅;  $C_{ck}^{i}(t)$ 表示频点 k 的通信支路扩频码序列;  $D_{ck}^{i}(t)$ 表示频 点 k 的通信支路调制的数据码序列; $\varphi_{\alpha}^{i}$  表示频点 k 的通 信支路载波初相。测量支路  $A_{\mu\nu}C^{i}_{\mu\nu}(t)D^{i}_{\mu\nu}\cos(2\pi f_{\mu}t +$  $\boldsymbol{\varphi}_{m}$ )完成高精度伪码和载波相位测量,为不影响测量 精度,测量支路只调制扩频码序列,不调制数据码,即  $D_{M}^{i}(t) = 1$ 。通信支路  $A_{ci}C_{ci}^{i}(t)D_{ci}^{i}\sin(2\pi f_{i}t + \varphi_{ci}^{i})$  在 调制扩频码序列的基础上,调制数据码 $D_{ci}^{i}(t)$ ,用于传输 单向伪距测量结果及遥测信息等通信数据。数据码  $D^{i}_{ca}(t)$ 符号速率可以根据数据传输速率需求以及天地信 号灵敏度进行灵活设计与切换,单个数据码符号宽度需 与扩频码宽度保持整倍数关系。测量支路与通信支路的 幅度Amk、Ack 可根据提高测量支路灵敏度以及实际通信 天地链路预算进行灵活配比。载波频率 $f_k(k = 1, 2, 3)$ 依 据测量精度需求进行设计,根据载波相位测量误差 公式[11],

$$\sigma_{PLL} = \frac{1}{2\pi f_k} \sqrt{\frac{B_{carrL}}{C/N_0} \left(1 + \frac{1}{2T_{coh}C/N_0}\right)} \tag{4}$$

式中: $B_{carl}$ 为载波环路噪声带宽; $C/N_0$ 为信号载噪比;  $T_{coh}$ 为积分时间。载波频率越高,测量误差 $\sigma_{PLL}$ 越小,测量精度越高。

#### 2.3 扩频伪码设计

高精度微波时频传递链路信号体制扩频伪码设计包 括扩频伪码速率、扩频伪码周期以及扩频伪码序列设计。

1)扩频伪码速率设计

扩频伪码速率设计依据系统测量精度需求以及工作 带宽限制,一方面,根据伪码测量误差公式<sup>[11]</sup>:

$$\sigma_{DLL} = \begin{cases} \sqrt{\frac{B_{codeL}}{2C/N_0}} D\left(1 + \frac{2}{(2-D)T_{coh}C/N_0}\right), & D \ge \frac{\pi}{B_{fe}T_c} \\ \sqrt{\frac{B_{codeL}}{2C/N_0}} \left(\frac{1}{B_{fe}T_c} + \frac{B_{fe}T_c}{\pi - 1}\left(D - \frac{1}{B_{fe}T_c}\right)^2\right) \left(1 + \frac{2}{(2-D)T_{coh}C/N_0}\right), & \frac{1}{B_{fe}T_c} < D < \frac{\pi}{B_{fe}T_c} \\ \sqrt{\frac{B_{codeL}}{2C/N_0}} \frac{1}{B_{fe}T_c} \left(1 + \frac{1}{T_{coh}C/N_0}\right), & D \le \frac{1}{B_{fe}T_c} \end{cases}$$
(5)

式中: $B_{codel}$ 为伪码环路噪声带宽;D为前后相关器间距;  $B_{fe}$ 为射频前端带宽; $T_e$ 为扩频伪码宽度。 $T_e$ 越窄,即伪 码速率越高,误差 $\sigma_{DLL}$ 越低,伪距测量精度越高;另一方 面,系统3 dB工作带宽大于2 倍伪码速率,即伪码速率 越高,系统工作带宽越大,系统具有更佳的多径抑制性 能,但系统实现难度也越高,故扩频伪码速率需根据系统 实际需求平衡设计。

2) 扩频伪码周期设计

扩频伪码周期设计主要解决天地测量伪距模糊度问

题,对扩频伪码周期T设计约束为:

$$T \ge \frac{\mathrm{MAX}(\rho_{sG})}{c} \tag{6}$$

式中: c 为真空光速; p<sub>sc</sub> 为空间站与地面站之间的伪距时 延。即扩频伪码周期 T 大于等于最大天地传播时延以保 证天地伪距时延在一个伪码周期内,故不存在测距解算 伪码周期数模糊问题。

### 3) 扩频伪码序列设计

扩频伪码序列设计采用线性移位寄存器、混沌扩频 序列等方式生成,在生成扩频伪码序列后,根据扩频伪码 周期和伪码速率对扩频伪码序列进行截短,得到备选码 组,再在备选码组的集合中,依据互相关性能、自相关性 能、平衡性等指标筛选得到最终的优选码组<sup>[12]</sup>。

#### 2.4 信号帧结构设计

针对 QPSK 扩频调制信号,其信号帧结构设计如图 2 所示,将整个扩频调制信号按时间片划分,每个时间片长 度为1s,对于测量支路,为提高测量精度,不调制数据, 每个时间片只包含循环扩频码序列,循环码周期码片数 N与单个扩频伪码宽度  $T_e$ 的乘积即扩频伪码周期 T,扩 频伪码周期 T除需满足式(6)外,还需满足时间片1s内 的周期数为整数;对于通信支路,每个时间片除包含循环 扩频码序列,同时调制数据码符号,单个数据码符号宽度  $T_d$ 根据通信速率确定,但  $T_d/T_e$  需保持整倍数关系,以便 数据码符号解调。



图 2 信号帧结构设计



与现有信号体制相比,本文针对高精度时频传递的 体制设计优点如下。

1)支持单频点+多频点载波频率,可以利用双频测 定减小电离层时延误差,提高测量精度;利用高频点、高 伪码速率提高测量精度,进而提高时频传递精度,同时, 伪码速率越高,信号工作带宽越大,具有更佳的多径抑制 性能,能够减小多径带来的测量误差,提高测量精度。

2)支持测通一体,信号结构分为测量支路与通信支路,测量支路实现高精度测量,通信支路传输单向测量结果,辅助完成双向时频传递解算,不需要额外建立通信渠道传输测量结果。

3)支持参数灵活配置,可根据传递精度需求、天地距离 以及在轨软硬件限制,灵活配置载波频点、扩频伪码速率、扩 频伪码周期、通信速率、测量通信功率比等信号参数。

### 3 高精度微波时频传递链路比对模式设计

高精度微波时频传递链路钟差比对设计三频+同频 两种模式。

### 3.1 三频时间比对模式

三频模式下,根据高精度微波时频传递链路信号体 制设计,空间站时频传递载荷设计为"发射双频  $(f_1,f_2)$ 扩频信号 + 接收单频 $(f_3)$  扩频信号"模式,对应地面站 设计为"发射单频 $(f_3)$  扩频信号 + 接收双频 $(f_1,f_2)$  扩频 信号"模式。空间站在  $t_0$  时刻接收地面站信号测量得到 伪距 $\rho_{cs,f_3}$ ,地面站接收空间站时刻  $t_0$ 发射的信号,测量得 到伪距 $\rho_{sc,f_1}$ 和 $\rho_{sc,f_2}$ 。以地面站原子钟作为基准,即可认 为地面站钟差为 0,则在地心惯性系下,三频模式伪距观 测方程为:

$$\begin{cases} \rho_{GS,f_{3}} = |\mathbf{R}_{S}(t_{0}) - \mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Snd})| + cx_{S}(t_{0}) + c\delta_{S,f_{3}}^{Rev} + c\delta_{G,f_{3}}^{Snd} + \delta_{GS,f_{3}}^{ion}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Snd}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{GS}^{Rev}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Snd}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{GS}^{rel_{period}} + \delta_{GS}^{ren} - \delta_{GS}^{PCO} + \varepsilon_{GS,f_{3}} \\ \rho_{SG,f_{1}} = |\mathbf{R}_{S}(t_{0}) - \mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Rev})| - cx_{S}(t_{0}) + c\delta_{S,f_{1}}^{Snd} + c\delta_{G,f_{1}}^{Rev} + \delta_{SG,f_{1}}^{sen}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Rev}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{1}}^{rel_{period}}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Rev}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{2}}^{rel_{period}}(\mathbf{R}_{S}^{rel_{period}}) + \delta_{SG,f_{2}}^{PCO} + \varepsilon_{SG,f_{1}} \\ \rho_{SG,f_{2}} = |\mathbf{R}_{S}(t_{0}) - \mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Rev})| - cx_{S}(t_{0}) + c\delta_{S,f_{2}}^{Snd} + c\delta_{S,f_{2}}^{Rev} + \delta_{SG,f_{2}}^{sen}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{Rev}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{2}}^{rel_{period}}(\mathbf{R}_{S}(t_{G}^{rel_{period}}) + \delta_{SG,f_{2}}^{rel_{period}}(\mathbf{R}_{S}(t_{G}^{rel_{period}}) + \delta_{SG,f_{2}}^{sen}(\mathbf{R}_{G}(t_{G}^{rel_{period}}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{2}}^{sen}(\mathbf{R}_{S}(t_{G}^{rel_{period}}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{2}}^{sen}(\mathbf{R}_{S}(t_{G}^{rel_{period}}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG,f_{2}}^{sen}(\mathbf{R}_{S}^{rel_{period}} + \delta_{SG,f_{2}}^{sen} - \delta_{SG}^{PCO} + \varepsilon_{SG,f_{3}} \end{cases}$$

式中:  $R_s$  和  $R_c$  分别为空间站和地面站在惯性系中的矢量位置;  $x_s$  为空间站钟差;  $\delta^{snd}$  和  $\delta^{Rev}$  分别为信号发射通 道和接收通道硬件传输时延;  $\delta^{ion}$  为电离层时延;  $\delta^{iro}$  为对 流层时延;  $\delta^{rel_period}$  为相对论周期效应等效时延;  $\delta^{gra}$  为地 球引力场造成的等效传输时延;  $\delta^{pco}$  为天线相位中心偏 移等效时延;  $\varepsilon$  为测距噪声。根据伪距  $\rho_{cs,f_3}$ ,  $\rho_{sc,f_1}$ , 可解 算出空间站  $t_0$  时刻钟差  $x_s(t_0)$  为:

$$\begin{aligned} x_{S}(t_{0}) &= \left\{ \left( \rho_{GS,f_{3}} - \rho_{SG,f_{1}} \right) - c \left( \delta_{S,f_{3}}^{Rev} - \delta_{S,f_{1}}^{Snd} \right) - c \left( \delta_{G,f_{3}}^{Rev} - \delta_{G,f_{1}}^{Rev} \right) - \left[ \delta_{GS,f_{3}}^{inn} \left( \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Snd}), \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) \right) \right) - \delta_{SG,f_{1}}^{inn} \left( \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Rev}), \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) \right) \right] - \left[ \delta_{SG,f_{3}}^{iro} \left( \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Rev}), \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) \right) \right] - \left| \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) - \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Snd}) \right| + \left| \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) - \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Rev}) \right| - \delta_{GS}^{rel\_period} + \delta_{SG}^{rel\_period} - \delta_{GS}^{gra} + \delta_{SG}^{gra} - \delta_{GS}^{Sra} + \delta_{SG}^{sra} - \delta_{GS}^{Sra} + \delta_{SG}^{sra} - \varepsilon_{GS,f_{3}} + \varepsilon_{SG,f_{3}} \right\} / 2c \end{aligned}$$

$$\tag{8}$$

其中,空间站与地面站设备发射通道与接收通道组 合时延 $\delta^{\text{Shd}}$ 和 $\delta^{\text{Rev}}$ 可以提前地面精确标定,惯性系下地面 站坐标 $R_{G}(t_{C}^{\text{Shd}})$ 和 $R_{G}(t_{C}^{\text{Rev}})$ 为已知,空间站坐标 $R_{S}(t_{0})$ 可根据空间站事后精密轨道计算得出,电离层时延 $\delta^{\text{in}}$ 可 根据伪距 $\rho_{SG,f_{1}}$ , $\rho_{SG,f_{2}}$ 组合差分模型式(1)或(2)计算得 出,对流层时延 $\delta^{\text{rev}}$ 可利用伪距 $\rho_{SG,f_{1}}$ , $\rho_{GS,f_{3}}$ 的对流层色散 时延模型进行修正<sup>[13-14]</sup>,相对论周期效应等效时延  $\delta^{\text{rel_period}}$ 和引力时延 $\delta^{\text{gra}}$ 可通过空间站事后精密轨道参数 进行模型修正<sup>[15-18]</sup>,天线相位中心偏移 $\delta^{\text{pco}}$ 通过空间站 姿态模式进行修正<sup>[18-19]</sup>。

#### 3.2 同频时间比对模式

通过同频对消技术,空间站与地面站时频传递载荷 可设计为发射与接收采用同一频率同时收发的同频模 式。同样,以地面站原子钟作为基准,地面站钟差为0, 则在地心惯性系下,伪距观测方程为:

$$\begin{cases} \rho_{GS} = |\mathbf{R}_{S}(t_{0}) - \mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Snd})| + cx_{S}(t_{0}) + c\delta_{S}^{Rev} + \\ c\delta_{G}^{Snd} + \delta_{GS}^{inn}(\mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Snd}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{GS}^{tro}(\mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Snd}), \\ \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{GS}^{rel\_period} + \delta_{GS}^{gra} - \delta_{GS}^{PCO} + \varepsilon_{GS} \\ \rho_{SG} = |\mathbf{R}_{S}(t_{0}) - \mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Rev})| - cx_{S}(t_{0}) + c\delta_{S}^{Snd} + \\ c\delta_{G}^{Rev} + \delta_{SG}^{ion}(\mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Rev}), \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG}^{tro}(\mathbf{R}_{C}(t_{G}^{Rev}), \\ \mathbf{R}_{S}(t_{0})) + \delta_{SG}^{rel\_period} + \delta_{SG}^{gra} - \delta_{SG}^{PCO} + \varepsilon_{SG} \end{cases}$$
(9)

在同频模式下进行钟差解算,式(9)中电离层时延  $\delta_{\cdot}^{ion}$ 、对流层时延 $\delta_{\cdot}^{ico}$ 以及天线相位中心偏移 $\delta_{\cdot}^{pco}$ 可双向 对消,故根据伪距 $\rho_{cs}$ 、 $\rho_{sc}$ ,得出空间站 $t_0$ 时刻的钟差  $x_s(t_0)为$ :

 $\begin{aligned} x_{S}(t_{0}) &= \left\{ \left( \rho_{GS} - \rho_{SC} \right) - c \left( \delta_{S}^{Rev} - \delta_{S}^{Snd} \right) - c \left( \delta_{G}^{Snd} - \delta_{G}^{Rev} \right) - \right. \\ &\left. \left| \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) - \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Snd}) \right| + \left| \boldsymbol{R}_{S}(t_{0}) - \boldsymbol{R}_{G}(t_{G}^{Rev}) \right| - \right. \end{aligned}$ 

 $\delta_{cs}^{rel_period} + \delta_{sc}^{rel_period} - \delta_{cs}^{gra} + \delta_{sc}^{sc} - \varepsilon_{cs} + \varepsilon_{sc} \}/2c$  (10) 同理,式(10)中空间站与地面站设备发射与接收通 道组合时延 $\delta_{c}^{snd}$ 和 $\delta_{c}^{Rev}$ 可以提前地面精确标定,惯性系下 地面站坐标  $R_c(t_c^{snd})$ 和 $R_c(t_c^{Rev})$ 为已知,空间站坐标  $R_s(t_0)$ 可根据空间站事后精密轨道计算得出,相对论周 期效应等效时延 $\delta_{c}^{rel_period}$ 和引力时延 $\delta_{c}^{sra}$ 可通过空间站事 后精密轨道参数进行模型修正<sup>[15-18]</sup>。

## 4 高精度微波时频传递链路伪距仿真与在 轨验证

### 4.1 伪距测量精度仿真

根据高精度微波时频传递链路信号体制设计,伪 距测量采用伪码+载波相位测量方式,载波相位测量精 度高,再利用伪码测量值实现载波相位整周模糊度解 算。根据式(4),仿真选取典型参数,载波环路噪声带 宽  $B_{cart}$  = 15 Hz,积分时间  $T_{coh}$  = 1 ms,得到载波频率  $f_k$ 、载噪比  $C/N_0$  与载波相位测量精度  $\sigma_{PLL}$  的关系如图 3 所示。



Fig. 3 The measurement accuracy diagram of carrier phase

由图 3 可知,当接收信号载噪比范围  $C/N_0 > 45$  dB· Hz 时,只要载波频率  $f_k > 20$  GHz,载波相位测量精度  $\sigma_{PLL} < 0.2$  ps。

根据式(5),仿真选取典型参数,伪码环路噪声带宽  $B_{codeL} = 0.5$  Hz,积分时间  $T_{coh} = 1$  ms,前后相关器间距 D = 0.5,射频前端带宽  $B_{fe} = 500$  MHz,得到扩频码速率  $R_e(R_e = 1/T_e)$ 、载噪比  $C/N_0$  与伪码测量精度 $\sigma_{DLL}$ 的关系 如图 4 所示。



对于载波频率 $f_{k} > 20$  GHz,其载波相位一周为 50 ps, 根据伪距取整估算法求解载波相位整周模糊度<sup>[11,20]</sup>,要 求伪距测量精度优于 25 ps。根据图 4,当接收信号载噪 比范围  $C/N_{0} > 48$  dB·Hz 时,只要伪码速率  $R_{c} > 60$  Mcps, 伪码相位测量精度  $\sigma_{DLL} < 25$  ps。

#### 4.2 伪距在轨试验验证

根据空间站"梦天"实验舱高精度时频实验柜初步 功能验证阶段在轨测试,以 2023 年 4 月 7 日空间站-西 安站微波时频传递链路在轨实测数据为例进行分析说 明。测试采用三频模式,考虑到本文只对微波时频传递 链路的伪距测量精度进行评估,不对空间距离运动非对 称误差、电离层时延、对流层时延以及相对论效应时延进 行修正,故采用地面接收双频伪距差分拟合残差法对实 测数据进行处理,即先将式(7)中ρ<sub>sc,f1</sub>和ρ<sub>sc,f2</sub>进行伪距 差分得到:

 $\boldsymbol{\rho}_{diff} = \boldsymbol{\rho}_{SG,f_1} - \boldsymbol{\rho}_{SG,f_2} = c(\boldsymbol{\delta}_{S,f_1}^{Snd} - \boldsymbol{\delta}_{S,f_2}^{Snd}) + c(\boldsymbol{\delta}_{G,f_1}^{Rev} - \boldsymbol{\delta}_{G,f_2}^{Rev}) + \boldsymbol{\delta}_{SG,f_1}^{ion}(\boldsymbol{R}_G(\boldsymbol{t}_G^{Rev}), \boldsymbol{R}_S(\boldsymbol{t}_0)) - \boldsymbol{\delta}_{SG,f_2}^{ion}(\boldsymbol{R}_G(\boldsymbol{t}_G^{ev}), \boldsymbol{R}_S(\boldsymbol{t}_0)) + \boldsymbol{\varepsilon}_{SG,f_1} - \boldsymbol{\varepsilon}_{SG,f_2}$ (11)

其中,差分伪距 $\rho_{ij}$ 包含电离层双频差分时延(存在 传播空间单位截面积电子数导致的缓变趋势项)<sup>[21]</sup>,收 发硬件差分常量时延以及测量随机误差,对 $\rho_{ij}$ 进行高 阶拟合并求得拟合残差如图 5 所示。



图 5 双频差分伪距及拟合残差



由图 5(b)的差分伪距拟合残差统计求得标准方差  $\sigma=0.278$  ps,表明微波时频传递链路伪距测量精度可达 亚皮秒级。

### 5 结 论

本文根据空间站微波时频传递链路研究进展,重点 阐述了高精度时频系统微波传递链路的信号体制及链路 比对模式设计等关键技术,通过伪距测量精度仿真及在 轨实测数据分析表明微波时频传递链路单向伪距测量精 度达到亚皮秒级。下一步将结合精密轨道、大气修正模 型以及相对论修正模型对时频实验柜空间原子钟组完成 在轨性能评估。

#### 参考文献

- [1] SCHULDT T, NAGEL M, KEETMAN A, et al. The STAR mission: Space time asymmetry research [C]. 46th Rencontres de Moriond on Gravitational Waves and Experimental Gravity, 2011:429-430.
- SCHULDT T, SARAF S, STOCHINO A, et al. mSTAR: Testing special relativity in space using high performance optical frequency references [C]. IFCS-EFTF, 2015.
- [3] CACCIAPUOTI L, SALOMON C. Space clocks and fundamental tests: The ACES experiment [J]. The European Physical Journal Special Topics, 2009, 172 (1):57-68.
- [4] SCHILLER S, GÖRLITZ A, NEVSKY A, et al. The space optical clocks project: Development of highperformance transportable and breadboard optical clocks and advanced subsystems [C]. 2012 European Frequency and Time Forum (EFTF), 2012: 412-418.
- [5] BURT E A, PRESTAGE J D, TJOELKER R L, et al. Demonstration of a trapped-ion atomic clock in space[J]. Nature, 2021, 595(7865): 43-47.
- [6] HESS M P, STRINGHETTI L, HUMMELSBERGER B, et al. The ACES mission: System development and test status [J]. Acta Astronautica, 2011, 69 (11-12): 929-938.
- [7] PHILIPPE L, MASSONNET D, CACCIAPUOTI L, et al. The ACES/PHARAO space mission [J]. Comptes Rendus Physique, 2015, 16(5):540-552.
- [8] ORIGLIA S, PRAMOD M S, SCHILLER S, et al. An optical lattice clock breadboard demonstrator for the I-SOC mission on the ISS [C]. Lasers & Electro-optics Europe & European Quantum Electronics Conference, 2017.
- [9] 中国载人航天办公室.中国空间站科学实验资源手册[Z]. 2019:38-40.

China Manned Space Office. China space station scientific experiment resource manual [Z]. 2019:38-40.

[10] 高帅和,张首刚,潘志兵,等. 一种用于空间光学频率 信号稳定度评估的微波双向测量系统[J]. 电子学报, 2023,51(8):2043-2049.

GAO S H, ZHANG S G, PAN Z B, et al. A microwave bidirectional measurement system for evaluating the stability of spatial optical frequency signal [J]. Acta Electronica Sinica, 2023, 51(8):2043-2049.

[11] 谢钢. GPS 原理与接收机设计 [M]. 北京:电子工业 出版社, 2009.

> XIE G. Principles of GPS and receiver design [M]. Beijing:Publishing House of Electronics Industry, 2009.

[12] 朱建锋. 卫星导航信号扩频码构造、优选和增强接收

技术研究[D]. 北京:北京理工大学, 2015.

ZHU J F. Research on the construction, optimization, and enhanced reception techniques of spread spectrum codes for satellite navigation signals [D]. Beijing: Beijing Institute of Technology, 2015.

- [13] HOBIGER T, PIESTER D, BARON P. A correction model of dispersive troposphere delays for the ACES microwave link [J]. Radio Science, 2013, 48 (2): 131-142.
- [14] SUN X, SHEN W B, SHEN Z, et al. Formulation to test gravitational redshift based on the tri-frequency combination of ACES frequency links [J]. European Physical Journal C, 2021, 81:634.
- [15] LARSON K M, ASHBY N, HACKMAN C, et al. An assessment of relativistic effects for low Earth orbiters: the GRACE satellites [J]. Metrologia, 2007, 44(6): 484-490.
- [16] GUO Y M, BAI Y, ZHANG S G, et al. Relativistic effects on satellite-ground two-way precise time synchronization [J]. Information, 2021, 12(10): 422.
- [17] GUO Y M, BAI Y, GAO S H, et al. A satellite-ground precise time synchronization method and analysis on time delay error caused by motion [C]. China Satellite Navigation Conference (CSNC 2021) Proceedings, 2021.
- [18] GUO Y M, GAO S H, BAI Y, et al. A new space-toground microwave-based two-way time synchronization method for next-generation space atomic clocks [J]. Remote Sensing, 2022, 14:528.
- [19] XIE X, ZHAO Q L, LIU J N, et al. Orbit and clock analysis of BDS-3 satellites using inter-satellite link observations [J]. Journal of Geodesy, 2020, 94(7): 1-18.
- [20] DEDES G, GOAD C. Real-time cm-level GPS positioning of cutting blade and Earth moving equipment[J]. Proceedings of the National Technical Meeting Navigating the Earth & Beyond, 1994 (1): 587-594.
- PARKINSON B W, ENGE P K, SPILKER J J. Global positioning system: Theory and applications [ M ].
   Washington: American Institute of Aeronautics and Astronautics, 1996.

作者简介



**孟志军**,2009年于湖南师范大学获得学 士学位,2012年于华中科技大学获得硕士学 位,2017年于国防科技大学获得博士学位, 现为国防科技大学副研究员,主要研究方向 为空间仪器工程。 E-mail:mzj727@126.com Meng Zhijun received his B. Sc. degree in 2009 from Hunan Normal University, received his M. Sc. degree in 2012 from Huazhong University of Science and Technology, received his Ph. D. degree in 2017 from National University of Defense Technology, now he is an Associate Research Fellow in National University of Defense Technology. His main research interests is space instrument engineer.



陈林,2004年于电子科技大学获得学士 学位,2007年于电子科技大学获得硕士学 位,2022年于国防科技大学获得博士学位, 现为中国电子科技集团公司第二十九所教 授级高级工程师,主要研究方向为卫星导 航、空间有效载荷技术。

E-mail: 40134384@ qq. com

**Chen Lin** received his B. Sc. degree from University of Electronic Science and Technology of China in 2004, M. Sc. degree from University of Electronic Science and Technology of China in 2007, and Ph. D. degree from National University of Defense Technology in 2022. He is currently a professional engineer at the 29th Research Institute of China Electronics Technology Group Corporation. His main research interests include satellite navigation and space payload technology.



高帅和,2008年于吉林大学获得学士学位,2012年于哈尔滨工程大学获得博士学位,现为中国科学院国家授时中心正高级工程师,主要研究方向为卫星导航、时频传递。 E-mail: gaoshuaihe@ntsc.ac.cn

Gao Shuaihe received his B. Sc. degree

from Jilin University in 2008, and Ph. D. degree from Harbin Engineering University in 2012. He is currently a senior engineer at National Time Service Center of the Chinese Academy of Sciences. His main research interests include satellite navigation and time-frequency transmission.



**郭熙业**(通信作者),分别在 2003 年、 2005 年和 2010 年于国防科技大学获得学士 学位、硕士学位以及博士学位,现为国防科 技大学副研究员,主要研究方向为天基智能 以及精密时空测量。

E-mail: 13574832047@163.com

**Guo Xiye** (Corresponding author) received his B. Sc., M. Sc., and Ph. D. degrees all from National University of Defense Technology in 2003, 2005, and 2010, respectively. He is currently an associate research fellow at National University of Defense Technology. His main research interests include spacebased intelligent system, precise positioning and timing.