**Алгоритм преобразования ближняя зона – дальняя зона**

Генератор сигналов

Приемник

Ближняя зона

*Ex(x,y),Ey(x,y)*

Угловой спектр волны

*Ax(kx,ky),Ay(kx,ky)*

Угловой спектр волны зонда

*Px(kx,ky),Py(kx,ky)*

Калибровочная антенна

Скорректированный спектра

*Fx(kx,ky),Fy(kx,ky)*

Диаграмма направленности в дальней зоне

*Eθ(r,θ,φ),Eφ(r,θ,φ)*

Измеряемая антенна

Поверхность сканирования

ПК

ПК



Гетеродин



Драйвер управления шаговыми двигателями

У

См

Зонд

Генератор сигналов



Конекторный блок

См

У

Измеряемая АФАР