

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Воронежский государственный университет»

Физический факультет
Кафедра электроники

Исследование зарядовой модели излучения импульсных сигналов

Отчет по НИРС
Направление 03.04.03 «Радиофизика»
Специализация «Информационные системы»

Обучающийся
Руководитель
Зав. кафедрой

д. ф.-м. н., профессор

Д. В. Шаповалов
П. А. Кретов
А. М. Бобрешов

Воронеж
2019

Оглавление

Введение.....	2
1 Зарядовая модель излучения импульсных сигналов.....	4
2 Поле точечного заряда.....	10
2.1 Поле постоянного во времени точечного заряда.....	10
2.2 Поле изменяемого точечного заряда.....	14
3. Частная антенна.....	18
3.1. Антенна Бабочка.....	18
Заключение.....	19
Листинг А.....	20

Введение

К сожалению, в литературе крайне сложно найти четкое разделение антенн на импульсные и сверхширокополосные (СШП). Этот факт осложняет соотношение результатов теоретических к экспериментальным исследованиям, относящихся к СШП и импульсным антеннам и наоборот. Однако, любую импульсную антенну можно считать СШП, но не всякая СШП антенна может использоваться в качестве импульсной. Как пример можно привести интересную и насыщенную фактическим материалом монографию [1], в которой описываются вопросы, относящиеся как к СШП, так и импульсным антеннам без четкого разделения, вперемежку.

Важная роль в СШП импульсных сигналах играет измерение характеристик антенн импульсным методом [2]. В качестве основных преимуществ импульсного метода измерения перед частотным здесь, как и при измерении радиолокационных характеристик, а именно, измерение основных характеристик антенны (диаграммы направленности, коэффициента усиления, входного сопротивления и др.) в широкой полосе частот без использования безэховых камер. Так же, что не мало важно, данный метод позволяет измерять диаграмму направленности без вращения антенны, при небольшом числе датчиков. Здесь вместо движения в пространстве используется изменение сигналов во времени, а значит, вместо пространственных радиоголограмм, применяемых в антенной технике [3], можно использовать временные радиоголограммы.

Возможности сверхскоростной видеоимпульсной радиосвязи можно назвать наименее исследованными в настоящее время. Некоторые аспекты СШП связи описаны в [4]. Очевидно, для повышения скорости передачи информации следует увеличивать полосу пропускания канала.

Основные подходы к процессам излучения, рассеяния и приёма электромагнитных волн основаны на рассмотрении этих процессов во временной области. Ввиду [5], временной подход обладает наглядностью и допускает про-

стую физическую интерпретацию происходящих процессов, которая позволила построить модель излучения и приема волн [6], названную зарядовой моделью.

Однако, из-за больших объёмов данных, рассчитываемых во временном подходе, расчёт антенны может занимать весьма длительное время, в отличие от зарядовой модели. В некоторых моментах, этот фактор может быть критичным. Зарядовая модель, в свою очередь занимает гораздо меньше времени, но, к сожалению, с меньшей точностью, что не мешает получить предварительные данные по конкретно выбранной антенне. Так же, на данный момент, этот метод является одним из наименее исследованных.

1 Зарядовая модель излучения импульсных сигналов

При подаче на вход антенны кратковременного импульса возникает возбуждение, сосредоточенное на одном или нескольких локальных участках антенны. Положение этих возбужденных участков изменяется во времени, в виду их движения вдоль проводников. Такие перемещающиеся в пространстве участки малых размеров удобно считать движущимися сосредоточенными зарядами. Сумму полей, создаваемых этими зарядами можно в данном случае считать полем излучения антенны.

Сформулированные выше положения можно описать исходя из **рис. 1.1**. На **рис. 1.1,а** показано условное расположение силовых линий вокруг провода в некоторый момент времени. Электрическое поле \vec{E} отлично от нуля на небольшом участке проводника. По нормальной составляющей поля E_n можно подсчитать поверхностную плотность заряда $\sigma_{\text{пов}}$:

$$\sigma_{\text{пов}}(t) = \epsilon E_n(t)$$

Поверхностную плотность заряда также можно подсчитать через уравнение непрерывности, при условии, что известен ток в проводнике.

Зависимость поверхностной плотности заряда от поперечных координат может не учитываться при рассмотрении тонких проводников. Зависимость линейной плотности заряда ρ от продольной координаты l изображена на **рис. 1.1,б**. На **рис. 1.1,в** показан заменяющий этот распределенный заряд, сосредоточенный заряд q , движущийся вдоль проводника с некоторой скоростью v , зависящей от времени t . Полагается, что поле излучения этого сосредоточенного заряда близко к истинному полю $\vec{E}(\vec{r}, t)$ на **рис. 1.1,а**.

Представление излучения проволочных антенн полями сосредоточенных движущихся зарядов составляет суть зарядовой модели. Потому как ток по определению представляет движение зарядов, переход при расчетах от токов к зарядам погрешности не вносит.

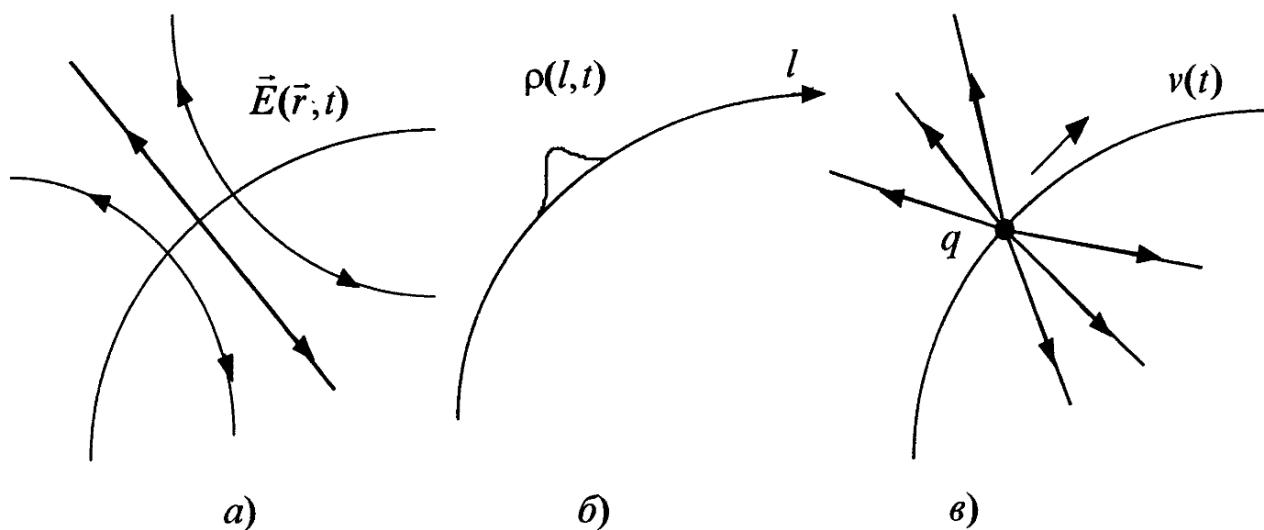


Рис.1.1. Зарядовая модель антенны:
 а -силовые линии поля вблизи проводника, возбужденного импульс-
 ным сигналом; б - зависимость плотности заряда на проводнике от
 продольной координаты; в - поле сосредоточенного заряда, заме-
 няющего распределенный.

Погрешность возникает при переходе от реальных движений к упрощенным и, следовательно, замене распределенных зарядов сосредоточенными.

Представим аргументы в пользу зарядовой модели. Приведем результаты эксперимента, численного анализа и на модели в частотной области, которые убедили бы в справедливости зарядовой модели.

Рассмотрим простейший асимметричный вибратор — штырь над идеально проводящей плоскостью, возбуждаемый у основания (рис.1.2,а). Известно [7], что характеристики такой антенны приближенно могут быть подсчитаны, если считать, что ток в штыре распределен так же, как в отрезке длинной линии, разомкнутой на конце, т.е. распределение тока имеет характер стоячей волны с узлом на конце.

Рассмотрим возбуждение антенны на рис. 1.2,а импульсным сигналом и будем полагать, что представление об антенне как об отрезке длинной линии, разомкнутой на конце, справедливо для всех частот в спектре возбуждающего импульса. Для анализа антенны при этом предположении следует определить ток или закон движения заряда в отрезке линии на рис. 1.2,б

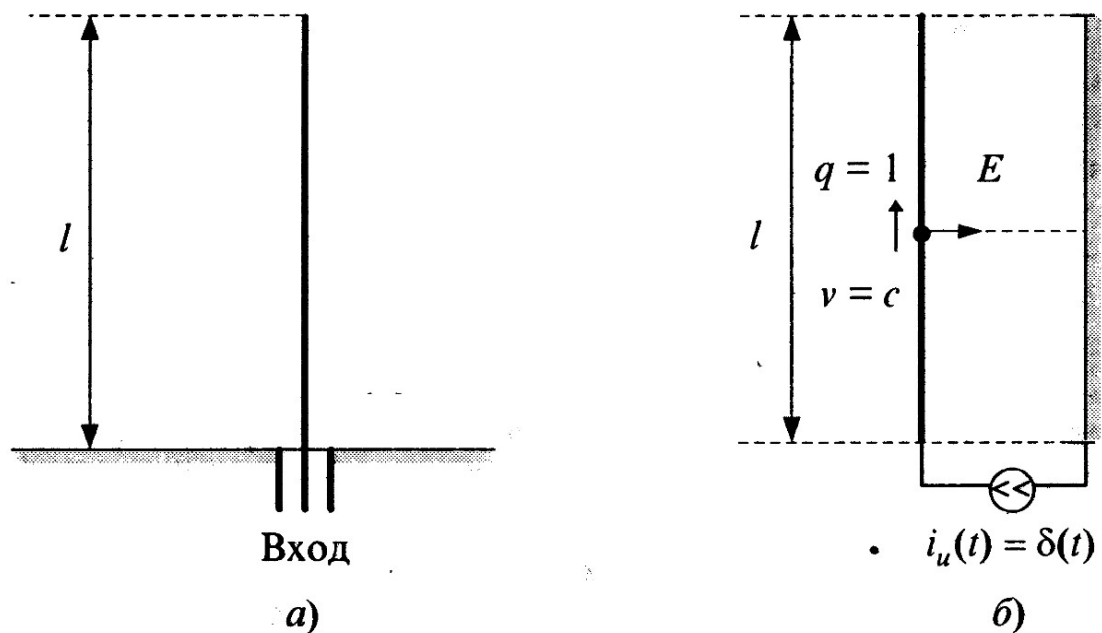


Рис.1.2. Модель вибраторной антенны:
а - несимметричный вибратор; б - отрезок длинной линии, заменяющий вибратор, возбуждаемый импульсным сигналом.

В воздушной длинной линии импульсный сигнал распространяется без искажений, и по достижении конца линии, возвращается обратно. Допустим, что линия и источник согласованы на всех частотах, тогда переотражений возникать не будет. Пространственные размеры возбужденного в линии участка Δl определяются длительностью импульса Δt ($\Delta l = c \Delta t$) и при δ -импульсном виде сигнала, равны нулю, т.е. этот заряд можно считать сосредоточенным. Величина заряда определяется интегралом от входного тока:

$$q = \int_{-\infty}^{\infty} \delta(t) dt = 1 .$$

Если при подаче на штырь δ -импульсного тока в нем возникает единичный сосредоточенный заряд, частотный и временной подходы к физическим процессам в штыревой антенне окажутся не противоречащими друг другу. Этот заряд движется со скоростью света от основания штыря к вершине, отражается от нее и возвращается обратно ко входу. Если сопротивление на входе согласовано с волновым сопротивлением штыря, то этот заряд поглощается на входе, иначе возникают многократные переотражения. Для учета влияния идеально проводящей плоскости следует рассмотреть зеркальное движение противоположного по знаку заряда.

Таким образом, зарядовая модель соответствует представлению проволочной антенны в рассмотрении её как воздушная длинная линия с постоянным волновым сопротивлением. Далее, будем полагать, что в проволочных антеннах при импульсном возбуждении распространяются сосредоточенные заряды. Так же, траектории движения зарядов определяются формой проводников, а скорость движения равна скорости света. Это антенной и было названо зарядовой моделью проволочной антенны[6].

В качестве второй группы аргументов в пользу зарядовой модели существуют результаты экспериментов [8][9]. В указанных работах приведены экспериментальные результаты по возбуждению проволочных антенн импульсным сигналом. Отмечается, что результаты эксперимента получают

качественное объяснение, если считать, что по антенне движется со скоростью света сосредоточенный заряд. Излучение возникает при изменении направления движения заряда (изменении скорости).

Приведённые в данной работе вычисления основаны на принципах, изложенных в [6], авторы которых утверждают то, что эта модель может быть использована не только для качественного объяснения физических процессов, но и при расчетах для анализа и синтеза антенн во временной области.

Для антенн, содержащих металлические поверхности и металлические тела, также можно применить зарядовую модель, хотя и не без некоторых трудностей. При подаче импульсного воздействия на такие антенны возникают возбужденные локальные участки, но они в некоторый момент времени сосредоточены около каких-либо линий на поверхности, т. е. приходится рассматривать движение заряженных линий на поверхности тела. Конечно, при этом указать априорно характер движения зарядов еще сложнее, чем для проволочных антенн. Вывод общих соотношений, связывающих характер движения зарядов на поверхности тела с геометрическими характеристиками поверхности, представляет важную задачу для дальнейшего развития импульсной электродинамики.

Основное достоинство зарядовой модели — это наглядность, причем не только в представлении физических процессов, но и при выполнении расчетов.

Мы также проверили данные [6] выкладки для случая треугольной антенны при помощи компьютерного вычисления [10] и соотнесли с данными полученными в CST Studio Suite. Полученные данные не противоречат друг другу.

2 Поле точечного заряда

В виду отсутствия полного вывода формул у авторов зарядовой теории [6], в данной работе был произведён их вывод из уравнений Максвелла.

Отдельно стоит так же отметить труды американского лауреата нобелевской премии по физике, Ричарда Фейнмана [11]. На основании полученных формул, а так же выводах Фейнмана для поля заряда постоянного во времени, можем расширить задачу поиска общего решения до нахождения поля, в котором заряд будет изменяться со временем.

2.1 Поле постоянного во времени точечного заряда

Представим вывод формулы для вычисления электрического поля заряда постоянного во времени на основании известных [12] из курса теоретической физики уравнений Максвелла:

$$\nabla \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \vec{B} = 0$$

$$c^2 \nabla \times \vec{B} = \frac{\vec{j}}{\epsilon_0} + \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} ,$$

а так же, их решений:

$$\vec{E} = -\nabla \phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A} ,$$

при потенциалах:

$$\phi(1, t) = \int \frac{\rho\left(2, t - \frac{r_{12}}{c}\right)}{4\pi\epsilon_0 r_{12}} dV_2$$

$$\vec{A}(1, t) = \int \frac{\vec{j}\left(2, t - \frac{r_{12}}{c}\right)}{4\pi\epsilon_0 c^2 r_{12}} dV_2 .$$

Опираясь на вывод потенциалов Лиенара-Вихерта [12][13], найдём решения для представленных потенциалов:

Выведем отдельно скалярный потенциал.

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 \vec{r}} dV ,$$

где $\vec{r} = |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Вынесем постоянную часть за скобку интегрирования.

$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Отбросим на время постоянную часть, для упрощения записи и понимания дальнейших действий.

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Приведём к интегралу по 4 переменным

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV ,$$

где $\tau = t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$, и $\rho(\vec{r}, t) = q\delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))$,

тогда выражение скалярного потенциала принимает вид:

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \int \frac{q\delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV$$

После тривиальных действий с изменением порядка интегрирования, а так же выноса заряда, потому как мы приняли его постоянным по времени:

$$\phi(\vec{r}, t) = q \int \frac{\delta(t' - \tau)}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} d\tau$$

Воспользуемся приведённым в [14] правилом интегрирования названным правилом параметризации Фейнмана $\int g(x) \delta(f(x) - \alpha) dx = \frac{g(x_0)}{f'(x_0)}$, при $f(x_0) = \alpha$

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} (t' - (t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|))} = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} t' - \frac{\partial}{\partial t'} t + \frac{1}{c} (\frac{\partial}{\partial t'} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|)}$$

Исходя из **прил.1**, имеем:

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{n}\vec{\beta}}, \text{ где } \vec{\beta} = \vec{v}(t'), \text{ а } \vec{n} = \frac{(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|}.$$

Переходим во время $t' = \tau$.

Тогда скалярный потенциал примет вид:

$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta})}$$

Найдём теперь решение уравнения для векторного потенциала. В ходе вывода будем руководствоваться схожими рассуждениями.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 c^2 \vec{r}} dV,$$

где $\vec{r} = |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 c^2 |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Вынесем постоянную часть за скобку интегрирования.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 c^2} \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Отбросим на время постоянную часть, для упрощения записи и понимания дальнейших действий

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Приведём к интегралу по 4 переменным

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV,$$

где $\tau = t - \frac{1}{c}|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$, и $\vec{j}(\vec{r}, t) = q\vec{v}(t')\delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))$,

тогда выражение скалярного потенциала принимает вид:

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \int \frac{q\vec{v}(t')\delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV$$

После тривиальных действий с изменением порядка интегрирования, а также выноса заряда, потому как мы приняли его постоянным по времени.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = q \int \frac{\vec{v}(t') \delta(t' - \tau)}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} d\tau$$

Воспользуемся приведённым в [13] правилом интегрирования названным правилом параметризации Фейнмана $\int g(x) \delta(f(x) - \alpha) dx = \frac{g(x_0)}{f'(x_0)}$, при $f(x_0) = \alpha$

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'}(t' - (t - \frac{1}{c}|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|))} = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'}t' - \frac{\partial}{\partial t'}t + \frac{1}{c}(\frac{\partial}{\partial t'}|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|)}$$

Исходя из **прил.1**, имеем:

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{n}\vec{\beta}}, \text{ где } \vec{\beta} = \vec{v}(t'), \text{ а } \vec{n} = \frac{(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|}.$$

Переходим во время $t' = \tau$.

Тогда скалярный потенциал примет вид:

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{\vec{\beta}}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta})}$$

Используя **прил.2** и **прил.4**, убеждаемся в правильности данных формул, найдя калибровку Лоренца $\frac{d\phi}{dt} + c^2 \nabla \vec{A} = 0$:

$$\begin{aligned} \frac{d\phi}{dt} &= \frac{d}{dt} \left(\frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta})} \right) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{c\vec{n}\vec{\beta} - c\vec{\beta}^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\dot{\vec{\beta}}}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \\ \nabla \vec{A} &= \nabla \left(\frac{-q}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{\vec{\beta}}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \right) = \frac{-q}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{\vec{n}\vec{\beta} - \vec{\beta}^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\frac{\dot{\vec{\beta}}}{c}}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \end{aligned}$$

Как можем заметить, равенство выполняется. Сумма данных величин будет равна нулю.

Для нахождения поля обратимся к **вспомогательным уравнениям 3 и 5**.

$$\begin{aligned} \vec{E} &= \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \left[\vec{n} \left(1 - \vec{\beta}^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) - \vec{\beta} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) \right] - \\ &- \frac{q}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{c}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \left[\vec{\beta} \left(\vec{n}\vec{\beta} - \vec{\beta}^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) + |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|\frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) \right] = \end{aligned}$$

вынесем за скобки $\frac{q}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{(|\vec{r}-\vec{r}_0(\tau)|)^2(1-\vec{n}\vec{\beta})^3}$, тогда записанное выше

уравнение примет вид:

$$\begin{aligned}
&= \left[\vec{n} \left(1 - \beta^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) - \beta(1 - \vec{n}\vec{\beta}) \right] - \left[\dot{\vec{\beta}} \left(\vec{n}\vec{\beta} - \beta^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) + |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) \right] = \\
&= \vec{n} \left(1 - \beta^2 + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) - \vec{\beta} + \vec{n}\vec{\beta}^2 - \vec{n}\vec{\beta}^2 + \vec{\beta}^3 - (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \vec{\beta} - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) = \\
&= \vec{n} - \vec{\beta}^2 \vec{n} + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \vec{n} - \vec{\beta} + \vec{\beta}^3 - (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \vec{\beta} - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) = \\
&= (\vec{n} - \vec{\beta}) \left((\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) + \vec{n}(1 - \beta^2) - \vec{\beta}(1 - \beta^2) - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) = \\
&= (\vec{n} - \vec{\beta}) \left((\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) + (\vec{n} - \vec{\beta})(1 - \beta^2) - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} (1 - \vec{n}\vec{\beta}) = \\
&= (\vec{n} - \vec{\beta})(1 - \beta^2) + |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| (\vec{n} - \vec{\beta}) - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| (\vec{n}(\vec{n} - \vec{\beta})) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} =
\end{aligned}$$

Возвращаясь к константам, получим:

$$\begin{aligned}
\vec{E} &= \frac{q}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \times \\
&\times \left[(\vec{n} - \vec{\beta})(1 - \beta^2) + |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| \left(\vec{n} \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right) (\vec{n} - \vec{\beta}) - |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| (\vec{n}(\vec{n} - \vec{\beta})) \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} \right]
\end{aligned}$$

Полученное выражение не противоречит идее о зарядовой модели, и наоборот, её подтверждает. В источниках [6] и [11] так же можно встретить её сокращённый вариант записи. Указывать его здесь не имеет особого смысла. Приведённый выше вариант является удобным для понимания происходящего процесса. Однако, здесь возникает проблема в случае необходимости обсчёта антенны, для которой заряд будет переменной величиной. Помимо излучения на местах смены траектории, ещё вклад будет вносить и тот факт, что на единичной площадке антенны заряд будет претерпевать некоторые изменения. Само же нахождение такой формулы не является столь же тривиальным. К примеру Фейнман в [11] указывает на сложность нахождения приведённой выше формулы, а в [6] авторы описывают попытки вывода формул для изменяющегося заряда и их не удачу в процессе.

2.2 Поле изменяемого точечного заряда

В попытках решения представленной ранее проблемы, был произведён вывод формулы для вычисления электрического поля изменяемого заряда. Опираясь на предыдущий вывод, на уже упомянутых [12] уравнений Максвелла, можем записать:

$$\nabla \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$$

$$\nabla \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\nabla \cdot \vec{B} = 0$$

$$c^2 \nabla \times \vec{B} = \frac{\vec{j}}{\epsilon_0} + \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} ,$$

а так же, их решений:

$$\vec{E} = -\nabla \phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$$

$$\vec{B} = \nabla \times \vec{A} ,$$

при потенциалах:

$$\phi(1, t) = \int \frac{\rho\left(2, t - \frac{r_{12}}{c}\right)}{4\pi\epsilon_0 r_{12}} dV_2$$

$$\vec{A}(1, t) = \int \frac{\vec{j}\left(2, t - \frac{r_{12}}{c}\right)}{4\pi\epsilon_0 c^2 r_{12}} dV_2 .$$

Так же, опираясь на вывод потенциалов Лиенара-Вихерта [12][13], найдём решения для представленных потенциалов:

Выведем отдельно скалярный потенциал.

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 \vec{r}} dV ,$$

где $\vec{r} = |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Вынесем постоянную часть за скобку интегрирования.

$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Отбросим на время постоянную часть, для упрощения записи и понимания дальнейших действий.

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Приведём к интегралу по 4 переменным

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV ,$$

где $\tau = t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$, и $\rho(\vec{r}, t) = q(t') \delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))$,

тогда выражение скалярного потенциала принимает вид:

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \int \frac{q(t') \delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV$$

После тривиальных действий с изменением порядка интегрирования.

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{q(t') \delta(t' - \tau)}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} d\tau$$

Воспользуемся приведённым в [14] правилом интегрирования названным

правилом параметризации Фейнмана $\int g(x) \delta(f(x) - \alpha) dx = \frac{g(x_0)}{f'(x_0)}$, при $f(x_0) = \alpha$

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} (t' - (t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|))} = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} t' - \frac{\partial}{\partial t'} t + \frac{1}{c} (\frac{\partial}{\partial t'} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|)}$$

Исходя из **прил.1**, имеем:

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{n} \vec{\beta}} , \text{ где } \vec{\beta} = \vec{v}(t') , \text{ а } \vec{n} = \frac{(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} .$$

Переходим во время $t' = \tau$.

Тогда скалярный потенциал примет вид:

$$\phi(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q(\tau)}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)| (1 - \vec{n} \vec{\beta})}$$

Найдём теперь решение уравнения для векторного потенциала. В ходе вывода будем руководствоваться схожими рассуждениями.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 c^2 |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV ,$$

где $|\vec{r}| = |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{4\pi\epsilon_0 c^2 |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Вынесем постоянную часть за скобку интегрирования.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 c^2} \int \frac{\vec{j}(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Отбросим на время постоянную часть, для упрощения записи и понимания дальнейших действий

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} dV$$

Приведём к интегралу по 4 переменным

$$\phi(\vec{r}, t) = \int \int \frac{\rho(\vec{r}, t')}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV ,$$

где $\tau = t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|$, и $\vec{j}(\vec{r}, t) = q(t') \vec{v}(t') \delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))$,

тогда выражение скалярного потенциала принимает вид:

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \int \frac{q \vec{v}(t') \delta(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} \delta(t' - \tau) d\tau dV$$

После тривиальных действий с изменением порядка интегрирования.

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \int \frac{q(t') \vec{v}(t') \delta(t' - \tau)}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} d\tau$$

Воспользуемся приведённым в [13] правилом интегрирования названным

правилом параметризации Фейнмана $\int g(x) \delta(f(x) - \alpha) dx = \frac{g(x_0)}{f'(x_0)}$, при $f(x_0) = \alpha$

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} (t' - (t - \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|))} = \frac{\delta(t' - \tau)}{\frac{\partial}{\partial t'} t' - \frac{\partial}{\partial t'} t + \frac{1}{c} (\frac{\partial}{\partial t'} |\vec{r} - \vec{r}_0(t')|)}$$

Исходя из **прил.1**, имеем:

$$\delta(t' - \tau) = \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{n} \vec{\beta}} , \text{ где } \vec{\beta} = \vec{v}(t') , \text{ а } \vec{n} = \frac{(\vec{r} - \vec{r}_0(t'))}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|} .$$

Переходим во время $t' = \tau$.

Тогда скалярный потенциал примет вид:

$$\vec{A}(\vec{r}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{q(\tau)\vec{\beta}}{|\vec{r} - \vec{r}_0(t')|(1 - \vec{n}\vec{\beta})}$$

Используя [прил.6](#) и [прил.8](#), убеждаемся в правильности данных формул,

найдя калибровку Лоренца $\frac{d\phi}{dt} + c^2 \nabla \vec{A} = 0$:

$$\begin{aligned} \frac{d\phi}{dt} &= \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q(\tau)\vec{\beta}}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta})} \right) = \frac{-1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \times \\ &\times \left(\dot{q}(\tau) [|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta})] - q(\tau) [-\vec{n}\vec{\beta}c + \vec{\beta}^2c - (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\dot{\vec{\beta}}] \right) \\ \nabla \vec{A} &= \nabla \left(\frac{-1}{4\pi\epsilon_0 c} \frac{q(\tau)\vec{\beta}}{(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|)^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \right) = \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \times \\ &\times [(|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta}))(\vec{\beta}\dot{q}(\tau) + \dot{\vec{\beta}}q(\tau)) - q(\tau)\vec{\beta}(\vec{n}\vec{\beta}c + \vec{\beta}^2c - (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))\dot{\vec{\beta}})] \end{aligned}$$

Можно без особых ухищрений заметить факт не выполнения калибровки.

Однако, если в данном случае предположить, что $q = const$, то условие выше выполняется. Этот факт можно объяснить нарушением закона сохранения энергии на антеннах подобного типа. Если на участке не происходит изменения заряда, то, следовательно, закон сохранения энергии выполняется. Иначе возникнут погрешности, что мы и наблюдаем в данном случае.

Для нахождения поля обратимся к [вспомогательным уравнениям 7 и 9](#).

Опустим тривиальные преобразования и перейдём сразу к искомой формуле:

$$\begin{aligned} \vec{E} &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} q(\tau) \times \\ &\times \left[\vec{n} - \vec{\beta}(\vec{\beta}^2 + (1 - \vec{n}\vec{\beta})) + \frac{\dot{\vec{\beta}}}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta}) + (\vec{r} - \vec{r}_0(\tau))(\vec{n} + \vec{\beta}) \right] + \\ &+ \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{1}{|\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|^2 (1 - \vec{n}\vec{\beta})^3} \dot{q}(\tau)(\vec{n} + \vec{\beta}) \frac{1}{c} |\vec{r} - \vec{r}_0(\tau)|(1 - \vec{n}\vec{\beta}) \end{aligned}$$

Таким образом, получили выражение для вычисления электрического поля антенны с переменным зарядом. В целях подтверждения её, мы произвели расчёт [частного случая](#) антенны по этой формуле, а так же сравнили с результатами широко признанной в узких кругах программой моделирования антенн CST Studio Suit для всё той же антенны.

3 Частная антенна

В пользу приведённых выше формул, проведём моделирование **нескольких** антенн при помощи численного моделирования на языке программирования Python и расчёта модели в программе CST Studio Suite. Опорным критерием для нас будет энергетическая диаграмма направленности антенны. Ввиду того, что метод FDTD (Finite Difference Time Domain, или же метод конечных разностей во временной области), используемый в CST очень хорошо исследован, а так же сама программа обрела определённую популярность и доверие среди инженеров, результаты полученные из неё можно считать достоверными. Сравнением исчисленных программно данных с результатами полученными в CST докажем правдивость зарядовой модели и полученных формул.

3.1 Код

То что вычисление полей антенны является весьма трудоёмким процессом, пожалуй, не является секретом. В связи с этим, данные выражения были перенесены в программный код. В качестве языка программирования был выбран язык Python версии 3.X. Выбор этого языка был не случайным: он позволяет значительно упростить процесс написания алгоритмов вычисления, в первую очередь, за счёт встроенных функций языка. Так же, благодаря внутренним требованиям по написанию кода, определённым в стандартах Python, удаётся достичь высокого удобства чтения функций. Однако, за такие достоинства приходится расплачиваться скоростью выполнения программы. Хотя и не многим, но он уступает в производительности таким языкам, как С. Но несмотря на это, скорость обчёта полей не уступает скорости сходных антенн, но с более распространённым методом FDTD. И за это тоже приходится чем-то жертвовать. В данном случае - точностью измерений.

Описанные ниже участки кода приведены в соответствующих листнигах в конце работы.

В **листинге 1** приведены вспомогательные функции для векторной алгебры, которых не хватило из стандартного набора.

Функция `_dot` принимает на вход два вектора и вычисляет сумму перемноженных координат. `_sqMagnitude` вызывает `_dot`, передавая на вход один и тот же вектор дважды, тем самым получаем квадрат диагонали прямоугольного треугольника, построенного в прямоугольной системе координат по двум точкам, записанным в данном векторе. `_magnitude` возвращает корень из квадрата диагонали, полученного ранее. `_distance` определяет расстояние между двумя точками в двумерной плоскости. `_normalize` вычисляет норму вектора и возвращает его нормированное значение, тем самым создаёт нормированное векторное пространство. `_proj` выдаёт проекцию одного вектора на другой. `_directions` генерирует точки наблюдения поля.

3.2 CST Studio Suite

CST Studio Suite - это, по заверению разработчиков, высокопроизводительный пакет программного обеспечения для электромагнитного анализа в трёхмерном пространстве, предназначенный для проектирования, анализа и оптимизации электромагнитных компонентов и систем.

В программе, по выбору, представлено несколько основных алгоритмов, для обработки полей моделируемых антенн. В случае, рассматриваемом в данной работе, более всего уместен метод FDTD.

Для моделирования антенны реализован специальный трёхмерный редактор, позволяющий так же визуально наблюдать саму модель, что очень помогает в обнаружении конструктивных ошибок при проектировании.

Что бы просчитать поле в заданной точке необходимо задать в пространстве пробный заряд, настроить программу для вычислений соответствующим с поставленной задачей образом и отдать команду на вычисление.

Рассчитанные данные, а так же различные компоненты и некоторые настройки для программы вычисления. На иллюстрации (ИЛЛЮСТРАЦИЯ) представлен общий вид окна дизайнера программы, а на (ИЛЛЮСТРАЦИЯ) показан пример окна настройки вычислений.

Так же, отметим, что данная программа снискала огромную популярность среди инженеров и учёных, которые работают в области исследований антенн.

В виду перечисленных выше достоинств этой программы, было решено в производимых вычислениях опираться на неё. Как упоминалось ранее больший интерес представляет энергетическая диаграмма направленности. Получив исчисленные данные из программы описанной в предыдущем пункте, можно сравнить диаграмму направленности полученной из формул с той, что была просчитана по другому известному и популярному алгоритму в CST Studio Suite.

Вставить иллюстрации

Ожидается, что максимумы и минимумы, как и общая картина, совпадут по направлению. Однако, численные значения могут быть различны, в виду различающейся точности в вычислениях.

3.3 Антенна «Бабочка»

У данной антенны существует много названий. Наиболее распространённые — бабочка и крыло летучей мыши. Для упрощения, будем использовать первый вариант. Такие имена антенна получила за свою характерную форму (**ИЛЛЮСТРАЦИЯ**). Если исходить из разрезного полуволнового вибратора и стараться придать ему широкий частотный диапазон, надо превратить его в «толстый» вибратор. Для этого плечо вибратора выполняется в виде треугольной плоскости (**ИЛЛЮСТРАЦИЯ ВЫШЕ**). Такие вибраторы известны в области УКВ как широкополосные излучатели. Можно ещё больше расширить полосу частот вибратора, если добавить два взаимно параллельных короткозамкнутых четвертьволновых проводника. Так же можно дополнить треугольники до прямоугольников, при этом оба проводника образуют полуволновую щель между ними. Здесь возбуждение осуществляется в геометрической середине щели. В принципе, это будет щелевой излучатель, отличающийся тем, что вертикальная щель даёт горизонтальную поляризацию. Чтобы улучшить распределение тока и частотную характеристику, плечо вибратора прогибают, и его контур начинает напоминать плечо летучей мыши в размахе.

Однако, в данном случае больший интерес представляет именно конструкция «бабочки». Выбор треугольников в антенне экономит материал и позволяет четко задавать вход антенны в виде треугольников, расположенных рядом. Повышенный емкостный краевой эффект вызывает значительное укорочение вибратора. Входное сопротивление, коэффициент укорочения и частотный интервал этого волнового вибратора определяются углом раскрыва α .

По конструктивным соображениям в области УКВ угол раскрыва α выбирают близким 30° , но в ДМВ диапазоне предпочитают углы от 60° до 80° , обеспечивающие большую ширину полосы частот.

При $\alpha = 30^\circ$ входное сопротивление вибратора составляет около 350 Ом, а его длина достигает 0.8λ . В этих условиях относительная ширина интервала частот $f = 0.65f_m$. Чтобы снизить вес и парусность, треугольники делают из перфорированной жести или мелкой металлической сетки. Используют также решетчатые конструкции из прутка.

Изменение входного сопротивления в зависимости от угла раскрыва происходит лишь в узком интервале изменений последнего, а само сопротивление почти постоянно в относительно широком интервале частот. Углы от 60° до 80° являются оптимальными. Им соответствует входное сопротивление 160-200 Ом и коэффициент укорочения около 0.73. Реактивная составляющая входного импеданса и её частотный ход пренебрежимо малы, а длина l благодаря широкополосности излучателя слабо влияет на основные параметры.

Как известно(ссыл), «узкий» волновой вибратор даёт усиление 1.8 дБ относительно настроенного полуволнового вибратора. Достаточно широкополосный плоский вибратор работает на значительно более высоких частотах, чему способствует частотная зависимость его импеданса. В высокочастотной области вибратор окажется, естественно электрически длиннее 1λ . Поэтому усиление растёт с частотой и способно достигать 4 dBd.

Не смотря на очень высокую популярность подобных антенн в телевизионной области, их вопрос освещен в литературе крайне слабо.

Построив модель данной антенны в CST Studio Suite, как показано на рис. (1,2) получаем опорную диаграмму направленности рис(3). Теперь остаётся построить данную модель в коде, произвести вычисления, согласно выведенным ранее формулам и сверить диаграммы направленности.

Обратим внимание на то, что бесконечно малые величины в данном случае не учитываются, однако при возникновении необходимости в более точных вычислениях, точность можно повысить, учтя их.

Как можем заметить, при параметрах антенны, $X_{min} = \dots$; $X_{max} = \dots$; $Y_{min} = \dots$; $Y_{max} = \dots$; мы имеем совпадение диаграмм. В значениях 0° , 180° мы наблюдаем минимумы мощности, при этом максимумы так же совпадают. Стоит так же отметить, что результат не зависит от конкретных значений антенны. Приведённые здесь параметры являются лишь примером её задания.

Таким образом, используя пример антенны «бабочка», имеем совпадение выведенных формул для импульсной теории заряда с хорошо известным и излюбленным многими инженерами методом конечных разностей во временной области. Однако, справедливости ради стоит отметить, что это ещё не даёт права утверждать, что приведённые в данной работе формулы всегда верны. Потому проведём измерения ещё **на двух типах** антенн.

3.4 Антенна «перевернутая F»

Для дальнейших доказательств произведём симуляцию антенны, называемой в англоязычной литературе как «inverted F», что в переводе на русский будет «перевернутая Ф». Однако, это не совсем точный перевод. Как показано на **рис.(1)**, данная антенна получила своё название за счёт своей формы, напоминающей латинскую букву F.

Перевернутая F базируется на четверть-волновых монопольных антеннах. Такая проволочная антенна была изобретена в 1940-х годах **ССЫЛЬ**. В данной антенне питание соединено с промежуточной точкой по длине антенны, а не с основанием. Основание же соединено с землёй. Преимущество этого соединения заключается в том, что входное сопротивление антенны зависит от расстояния точки подачи

Перевернутая антенна F-это эволюция базовой четвертьволновой monopольной антенны. Проволочная антенна типа F была изобретена в 1940-х годах. [1] в этой антенне питание соединено с промежуточной точкой по длине антенны, а не с основанием. Основание соединено с землей. Преимущество этого способа заключается в том, что входное сопротивление антенны зависит от расстояния точки подачи от заземленного конца. Часть антенны между точкой подачи и плоскостью заземления по существу ведет себя как заглушка короткого замыкания. Таким образом, проектировщик может сопоставить антенну с импедансом системы, установив положение точки подачи (радиочастотные системы обычно имеют импеданс системы 50 ом, тогда как монополь $\lambda/4$ имеет импеданс 36,5 ом).[2]

Перевернутая L-образная антенна представляет собой monopольную антенну, изогнутую параллельно плоскости Земли. Он имеет преимущество компактности и меньшей длины, чем монополь $\lambda/4$, но недостаток очень низкого импеданса, как правило, всего несколько ом. Инвертированная антенна F сочетает в себе преимущества обеих этих антенн; она обладает компактностью инвертированной антенны L и возможностью согласования импеданса F-типа.[3]

Перевернутая антенна F была впервые предложена в 1958 году группой ученых из Гарварда во главе с Ронольдом У. П. Кингом. Антенна Кинга была в проволочной форме и предназначалась для использования в ракетах для телеметрии.[5]

The inverted-F antenna is an evolution of the basic quarter-wave [monopole antenna](#). The wire F-type antenna was invented in the 1940s.[1] In this antenna the feed is connected to an intermediate point along the length of the antenna instead of to the base. The base is connected to ground. The advantage of doing this is that the input impedance of the antenna is dependent on the distance of the feed point from the grounded end. The portion of the antenna between the feedpoint and the ground plane is essentially behaving

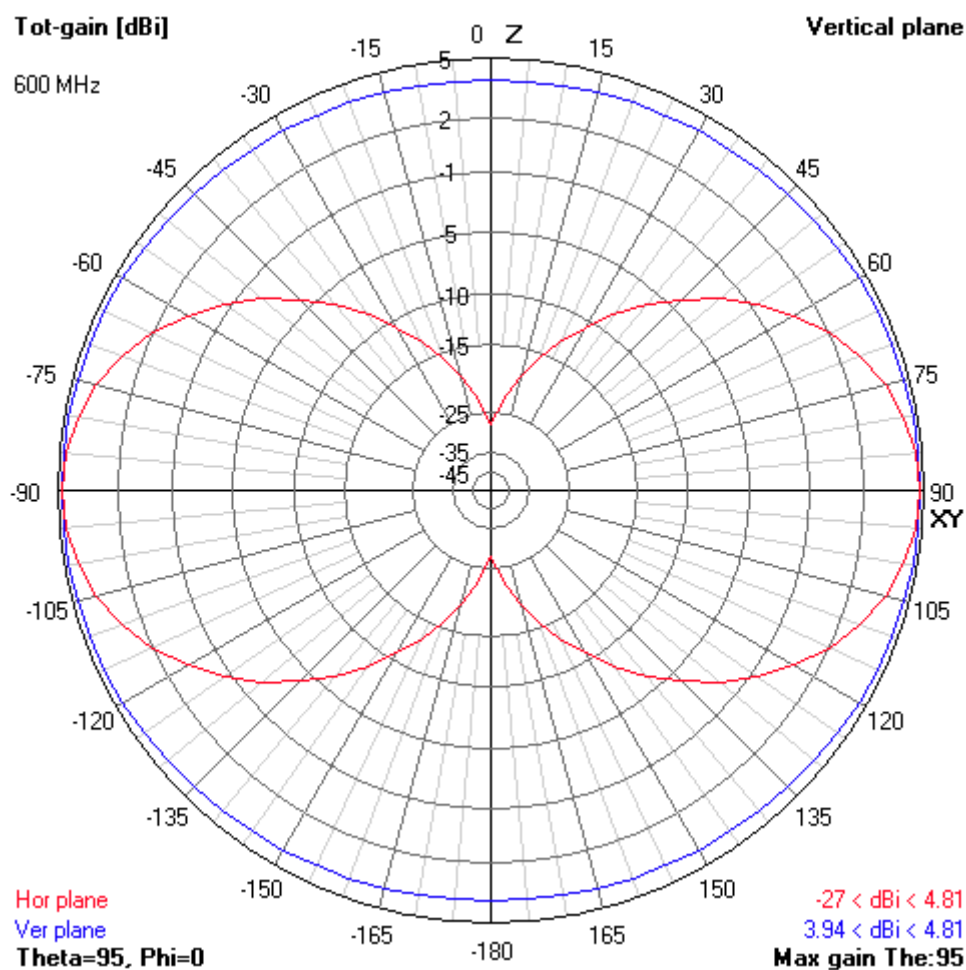
as a short-circuit [stub](#). Thus, the designer can match the antenna to the system impedance by setting the position of the feed point (RF systems commonly have a system impedance of $50\ \Omega$ whereas a $\lambda/4$ monopole has an impedance of $36.5\ \Omega$).[\[2\]](#)

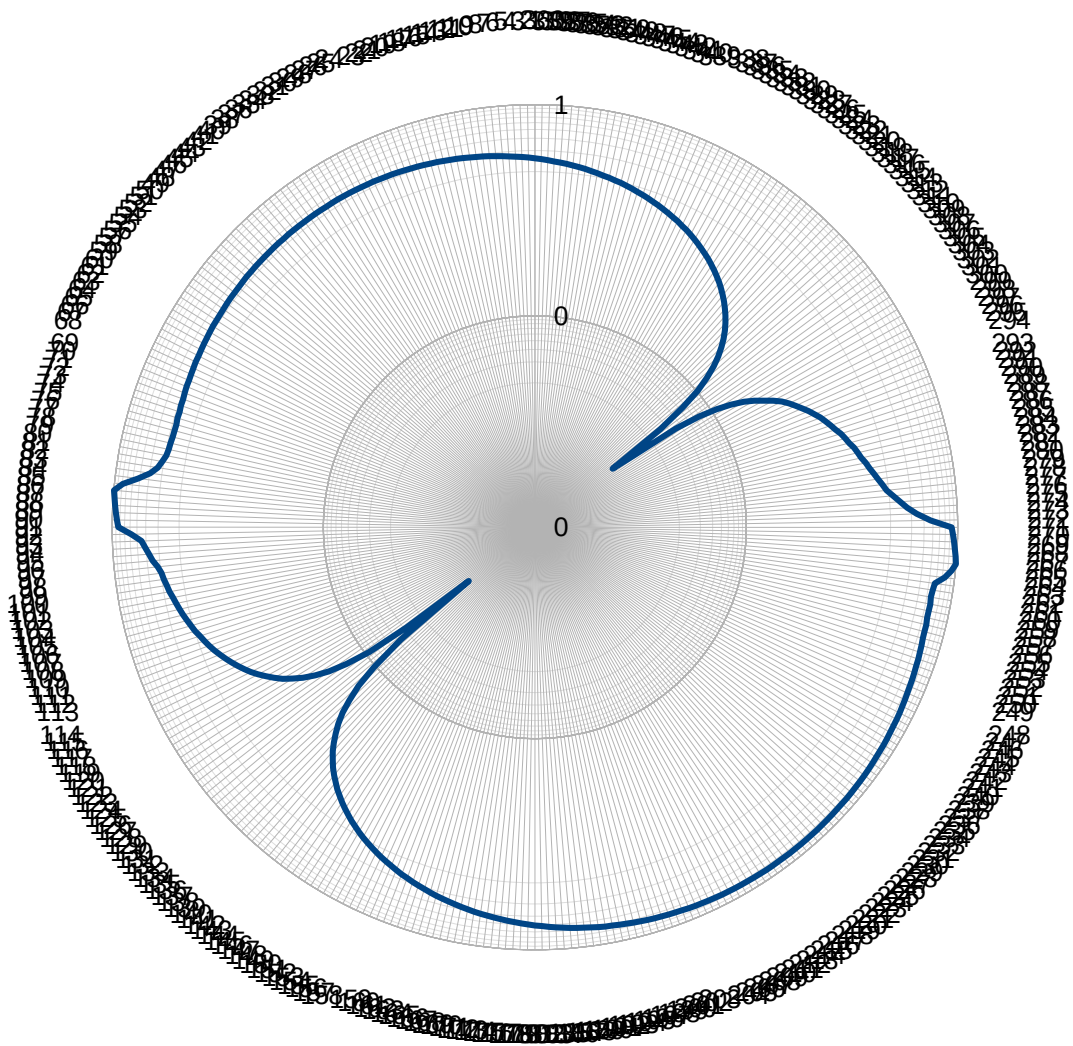
The inverted-L antenna is a monopole antenna bent over to run parallel to the ground plane. It has the advantage of compactness and a shorter length than the $\lambda/4$ monopole, but the disadvantage of a very low impedance, typically just a few ohms. The inverted-F antenna combines the advantages of both these antennae; it has the compactness of the inverted-L and the impedance matching capability of the F-type.[\[3\]](#)

The inverted-F antenna was first proposed in 1958 by the group at [Harvard](#) led by [Ronold W. P. King](#).[\[4\]](#) King's antenna was in wire form and was intended for use in missiles for [telemetry](#).[\[5\]](#)

3.1 Антенна Бабочка

Диаграмма направленности излучения BowTie немного отличается от дипольной. Вверх/вниз BowTie излучает на 3-4 dB слабее чем вперёд/назад. В стороны подавляет излучение значительно сильнее, чем классический диполь. За счёт этого усиление вперёд/взад на центральной частоте около 4.8 dBi (против 2.15 dBi диполя), а в полосе частот 400...800 МГц плавно растёт с 3.6 dBi до 6.7 dBi.





Заключение

В предоставленной работе была исследована применимость зарядовой модели по отношению к треугольной антенне. Из полученных данных можно сделать вывод о том, что данный метод расчёта полей не противоречит методу конечных разностей.

Простота заложенных в неё понятий обеспечивает относительно лёгкое понимание процесса излучения импульсных сигналов, но в то же время, вывод необходимых формул занимает отдельное место среди тяжёлых, и в то же время весьма увлекательных задач.

Проблема подобного излучения не была исследована полностью в данной работе, и потому представляет особый интерес для дальнейшего изучения. Помимо нахождения общих формул, есть задача о представлении последних в численных методах для решения связанных с этим методом задач на программной основе, в связи с выдающейся трудоёмкостью данного процесса.

Листинг А

Файл math_func.h

```
#ifndef MATH_FUNC_H_INCLUDED
#define MATH_FUNC_H_INCLUDED
#pragma once
#include <iostream>
```

Список литературы

- 1: H. Schantz, Ultrawideland Antennas, Artech House, 2005
- 2: Пономарёв Д. М. и др., Способ определения диаграммы направленности антенны в диапазоне частот, Б. И., 1988
- 3: Бахрах Л. Д., Курочкин А. П., Голография в микроволновой технике, М.: Сов. радио, 1979
- 4: Милстайн Л. Б., Методы подавления помех в системах радиосвязи с широкополосными сигналами, ТИИЭР, 1988
- 5: Астанин Л. Ю., Костылев А. А., Основы сверхширокополосных радиолокационных измерений, М.: Радио и связь, 1989
- 6: Ковалев И. П., Пономарев Д. М., Анализ процессов излучения и приёма импульсных сигналов во временной области, М.: Радио и связь, 1996
- 7: Фрадин Ф. З., Антенно-фидерные устройства, М.: Связь, 1977
- 8: Ковалев И. П., Пономарев Д. М., Ключев Е. А., Нестационарные процессы в проволочных антеннах при импульсном возбуждении, Радиотехника и электроника, 1991
- 9: Небабин В. Г., Гришин В. К., Методы и техника радиолокационного распознавания: современное состояние, тенденции развития, перспективы, Зарубежная радиоэлектроника, 1992
- 10: , , , ,
- 11: Фейнман Р., Лейтон Р., Сендс М., Фейнмановские лекции по физике, М., 2004
- 12: Ландау Л. Д., Лифшиц Е. М., Теория поля (Теоретическая физика, т. II), М.: Физматлит, 2003
- 13: Е.Ю. Петров, ИЗЛУЧЕНИЕ ЭЛЕКТРОМАГНИТНЫХ ВОЛН ДВИЖУЩИМИСЯ ЗАРЯЖЕННЫМИ ЧАСТИЦАМИ, Нижегородский государственный университет им. Н. И. Лобачевского, 2019
- 14: Weinberg, Steven, The Quantum Theory of Fields, Volume I, Cambridge: Cambridge University Press, 2008