Table of Contents


```
clear all; clc;
E_in = [1;0];
```

R -> R

```
J_ret0 = J_ret(pi/4, 1.25*pi/2);
J_ret1 = J_ret(-pi/4, 1.25*pi/2);
J_pol1 = J_pol(0);
E_ut1 = J_pol1*J_ret1*J_ret0*E_in
I_1 = (abs(E_ut1(1)))^2 + (abs(E_ut1(2)))^2
```

```
E_ut1 =

  -0.3827 + 0.9239i
   0.0000 + 0.0000i


I_1 =

    1.0000
```

R -> L

```
J_ret0 = J_ret(pi/4, 1.25*pi/2);
J_ret1 = J_ret(pi/4, 1.25*pi/2);
J_pol1 = J_pol(0);
E_ut2 = J_pol1*J_ret1*J_ret0*E_in
I_2 = (abs(E_ut2(1)))^2 + (abs(E_ut2(2)))^2
```

```
E_ut2 =

   0.1464 - 0.3536i
   0.0000 + 0.0000i


I_2 =

    0.1464
```

L -> R

```
J_ret0 = J_ret(-pi/4, 1.25*pi/2);
J_ret1 = J_ret(-pi/4, 1.25*pi/2);
J_pol1 = J_pol(0);
E_ut3 = J_pol1*J_ret1*J_ret0*E_in
I_3 = (abs(E_ut3(1)))^2 + (abs(E_ut3(2)))^2
```

```
E_ut3 =

   0.1464 - 0.3536i
   0.0000 + 0.0000i


I_3 =

    0.1464
```

L -> L

```
J_ret0 = J_ret(-pi/4, 1.25*pi/2);
J_ret1 = J_ret(pi/4, 1.25*pi/2);
J_pol1 = J_pol(0);
E_ut4 = J_pol1*J_ret1*J_ret0*E_in
I_4 = (abs(E_ut4(1)))^2 + (abs(E_ut4(2)))^2
```

```
E_ut4 =

  -0.3827 + 0.9239i
   0.0000 + 0.0000i


I_4 =

    1.0000
```

Published with MATLAB® R2017a