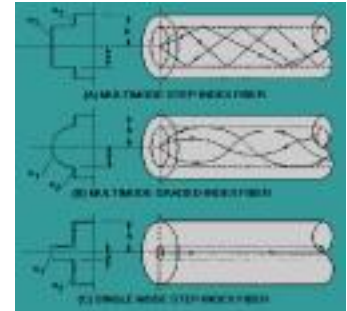
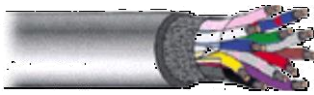
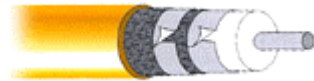


# Mezzi Trasmissivi 1



## **LINEE DI TRASMISSIONE: Cavo coassiale**



- Conduttore interno
- Calza conduttrice coassiale
- Dielettrico di separazione
- Guaina di protezione

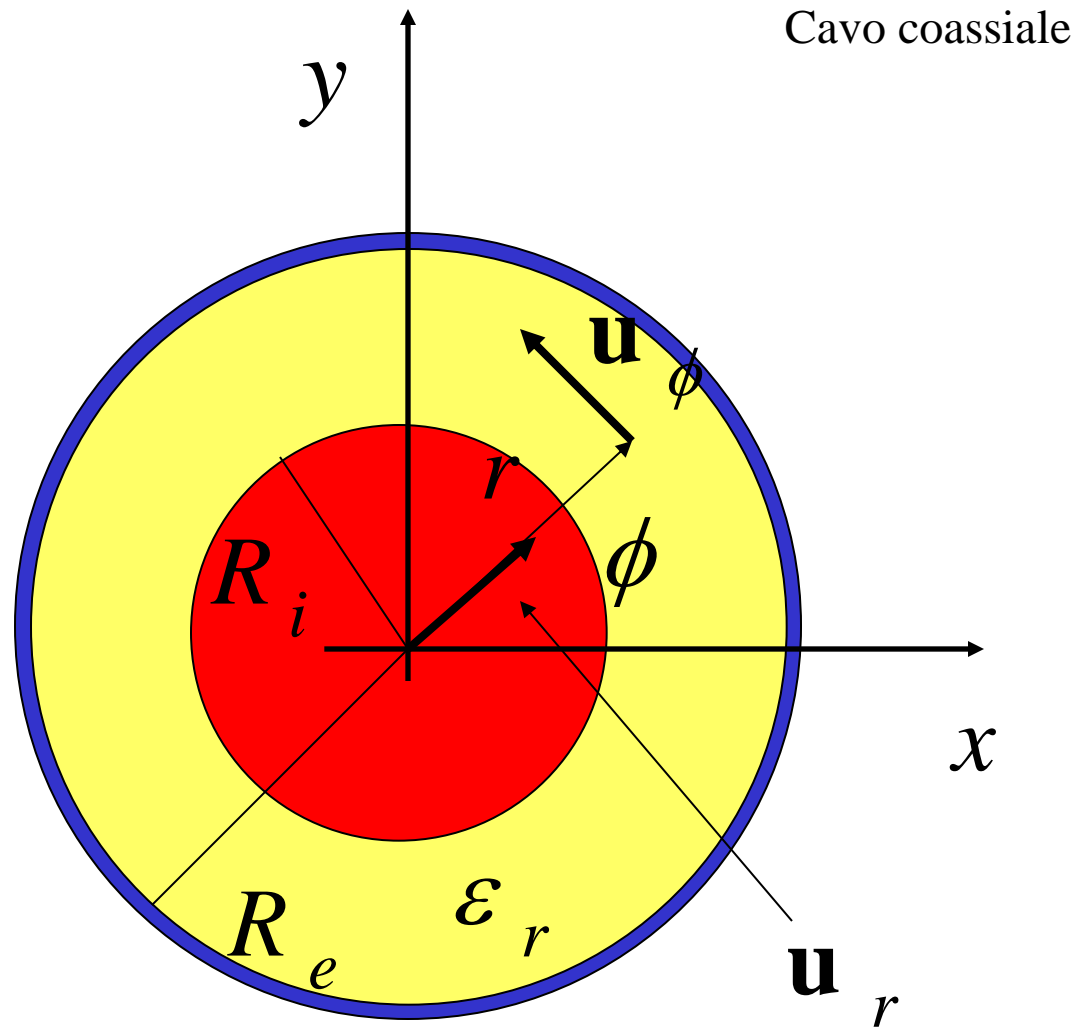
# EQUAZIONI DI MAXWELL PER I FASORI IN ASSENZA DI SORGENTI

$$\nabla \times \hat{\mathbf{H}} = j\omega\varepsilon \hat{\mathbf{E}}$$

$$\nabla \times \hat{\mathbf{E}} = -j\omega\mu \hat{\mathbf{H}}$$

$$\nabla \cdot \nabla \times \hat{\mathbf{H}} = j\omega\varepsilon \nabla \cdot \hat{\mathbf{E}} = 0$$

$$\nabla \cdot \nabla \times \hat{\mathbf{E}} = -j\omega\mu \nabla \cdot \hat{\mathbf{H}} = 0$$



Modo TEM

$$E_z = 0 \quad H_z = 0$$

Inoltre, a causa della simmetria azimutale, ha senso cercare una soluzione che non dipenda da  $\phi$ :

$$\partial_{\phi} = 0$$

$$\nabla \cdot \hat{\mathbf{E}} = 0 = \frac{1}{r} \partial_r \left( r \hat{E}_r (r, z) \right)$$

$$\text{essendo } E_z = 0$$

$$[\hat{\mathbf{E}}] = \text{V/m}$$

$$r \hat{E}_r(r, z) = Cost \cdot \hat{V}(z) \Rightarrow \hat{E}_r(r, z) = \frac{Cost}{r} \hat{V}(z)$$

$C$  si determina imponendo che:

$$\int_{R_i}^{R_e} \hat{E}_r(r, z) dr = \int_{R_i}^{R_e} \frac{Cost}{r} \hat{V}(z) dr =$$

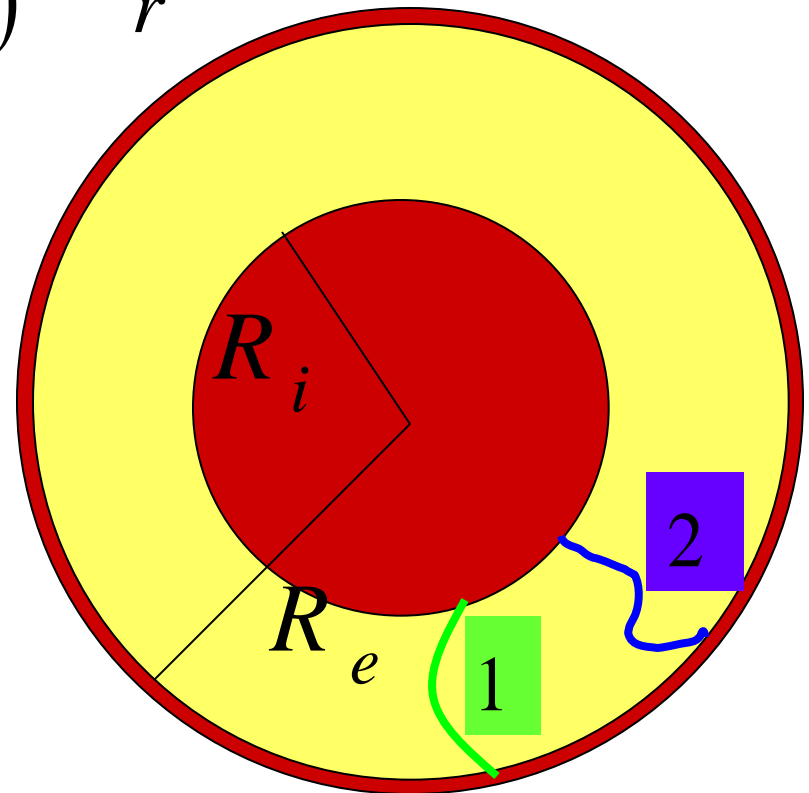
$$= Cost \cdot V(z) \ln \left( \frac{R_e}{R_i} \right) = V(z) \Rightarrow Cost = \frac{1}{\ln(R_e / R_i)}$$

$$\left[ \hat{V}(z) \right] = V$$

$C$  è adimensionale

Cavo coassiale

$$\hat{E}_r(r, z) = \frac{1}{\ln(R_e / R_i)} \frac{\hat{V}(z)}{r}$$



In una sezione  $z$  qualsiasi

$\int_{R_i}^{R_e}$  è indipendente dal cammino percorso



$$\begin{aligned}\hat{\mathbf{H}}(r, z) &= \frac{1}{-j\omega\mu} \nabla \times (\mathbf{u}_r \hat{E}_r(r, z)) = \\ &= \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r} \begin{vmatrix} \mathbf{u}_r & r\mathbf{u}_\phi & \mathbf{u}_z \\ \partial_r & \partial_\phi & \partial_z \\ \hat{E}_r(r, z) & 0 & 0 \end{vmatrix} =\end{aligned}$$

$$= \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r} \partial_z \hat{E}_r(r, z) r\mathbf{u}_\phi = \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{d\hat{V}(z)}{dz} \mathbf{u}_\phi$$

$$[\hat{\mathbf{H}}] = \text{A/m}$$

$$\hat{H}_\phi = \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{d\hat{V}(z)}{dz}$$

# Rotore in un sistema di coordinate arbitrario

$$\nabla \times \mathbf{A} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \mathbf{e}_1 & h_2 \mathbf{e}_2 & h_3 \mathbf{e}_3 \\ \partial_{u_1} & \partial_{u_2} & \partial_{u_3} \\ h_1 A_{u_1} & h_2 A_{u_2} & h_3 A_{u_3} \end{vmatrix}$$

$h_i$  *coefficiente metrico*,  $\mathbf{e}_i$  *versore*,  $u_i$  *coordinata*

In una sezione  $z$ , l'integrale di linea del campo  $E$  non dipende dal cammino ed è possibile definire univocamente una tensione:

Ciò dipende dal fatto che il flusso di  $\mathbf{H}$  attraverso una qualsiasi superficie normale alla direzione di propagazione è nullo, essendo nulla la componente assiale di  $\mathbf{H}$

D'altra parte:  $\hat{E}_r(r, z) \mathbf{u}_r = \frac{1}{j\omega\epsilon} \nabla \times \left( \hat{H}_\phi(r, z) \mathbf{u}_\phi \right) =$

$$= \frac{1}{j\omega\epsilon} \nabla \times \left( \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{d\hat{V}(z)}{dz} \mathbf{u}_\phi \right) =$$

$$\boxed{k^2 = \omega^2 \mu\epsilon} = - \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{1}{k^2} \frac{d^2 \hat{V}(z)}{dz^2} \mathbf{u}_r$$

$$\hat{E}_r(r, z) = \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \hat{V}(z) = - \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{1}{k^2} \frac{d^2 \hat{V}(z)}{dz^2}$$

Necessariamente:

$$\hat{V}(z) = - \frac{1}{k^2} \frac{d^2 \hat{V}(z)}{dz^2}$$

$$\hat{V}(z) = V^+ \exp(-jkz) + V^- \exp(+jkz)$$

$$\hat{E}_r(r, z) = \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \hat{V}(z)$$

Nel dominio del tempo:

$$\begin{aligned}\operatorname{Re} \left\{ \hat{E}_r(r, z) \exp(-j\omega t) \right\} &= \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \operatorname{Re} \left\{ \hat{V}(z) \exp(-j\omega t) \right\} = \\ &= \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} V(z, t)\end{aligned}$$

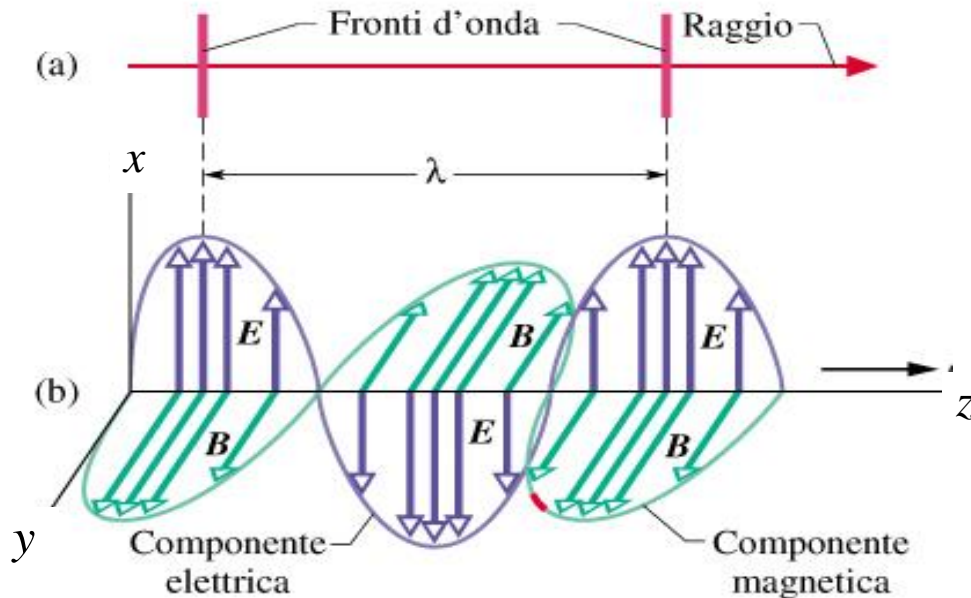
$$\begin{aligned}V(z, t) &= \operatorname{Re} \left\{ \hat{V}(z) \exp(-j\omega t) \right\} = \\ &= V^+ \cos(\omega t - kz) + V^- \cos(\omega t + kz)\end{aligned}$$

$$V^\pm \in \mathfrak{R}$$

# Costante di propagazione $k$

$$V^+(z, t) = f^+(t - z/v) = V^+ \cos [\omega (t - z/v)]$$

$$= V^+ \cos(\omega t - kz)$$



$$v = \frac{\omega}{k} = \frac{\omega}{\omega \sqrt{\mu\epsilon}} = \frac{1}{\sqrt{\mu\epsilon}} = c$$

*Lunghezza d'onda*

$$\lambda = \frac{2\pi}{k} = \frac{2\pi}{\omega} v = \frac{v}{f}$$

Il campo magnetico:

$$\begin{aligned}\hat{H}_\phi &= \frac{-jk}{-j\omega\mu} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \left[ V^+ \exp(-jkz) - V^- \exp(+jkz) \right] \\ &= \sqrt{\frac{\varepsilon}{\mu}} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \left[ V^+ \exp(-jkz) - V^- \exp(+jkz) \right]\end{aligned}$$



## IMPEDENZA INTRINSECA E IMPEDENZA D'ONDA

Propagazione di un' onda piana  $\hat{E}_x^+$ ,  $\hat{H}_y^+$   
in un mezzo illimitato e omogeneo  $(\varepsilon, \mu)$

$$\frac{\hat{E}_x^+}{\hat{H}_y^+} = \text{impedenza intrinseca} \quad [\Omega] = \sqrt{\frac{\mu}{\varepsilon}}$$

$$\frac{\hat{E}_r^+}{\hat{H}_\phi^+} = \text{impedenza d' onda} \quad [\Omega] = \sqrt{\frac{\mu}{\varepsilon}}$$

Attenzione , Quest' ultima espressione vale per un coax !!

Nel dominio del tempo:

$$\begin{aligned}
 H_{\phi}(z, t) &= \operatorname{Re} \left\{ \hat{H}_{\phi} \exp(j \omega t) \right\} = \\
 &= \sqrt{\frac{\varepsilon}{\mu}} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \left[ V^{+} \cos(\omega t - kz) - V^{-} \cos(\omega t + kz) \right]
 \end{aligned}$$

$$V^{\pm} \in \mathfrak{R}$$

La corrente totale che fluisce nel conduttore interno

$$\begin{aligned}
 \hat{I} &= \oint_{r=R_i} \hat{H}_\phi R_i d\phi = \\
 &= \sqrt{\frac{\varepsilon}{\mu}} \frac{1}{R_i \ln(R_e / R_i)} 2\pi R_i \left[ V^+ \exp(-jkz) - V^- \exp(+jkz) \right] = \\
 &= 2\pi \sqrt{\frac{\varepsilon}{\mu}} \frac{1}{\ln(R_e / R_i)} \left[ V^+ \exp(-jkz) - V^- \exp(+jkz) \right] = \\
 &= I^+ \exp(-jkz) + I^- \exp(+jkz)
 \end{aligned}$$

# IMPEDENZA CARATTERISTICA

$$Z_0 = \frac{V^+ \exp(-jkz)}{I^+ \exp(-jkz)} = \frac{\sqrt{\mu / \varepsilon} \ln(R_e / R_i)}{2\pi}$$

$$\hat{I}(z) = \frac{1}{Z_0} \left[ V^+ \exp(-jkz) - V^- \exp(+jkz) \right]$$

$$Z_0 = - \frac{V^- \exp(+jkz)}{I^- \exp(+jkz)}$$

## Capacità per unità di lunghezza

Carica per unità di lunghezza

$\hat{\rho}_l$

$$\varepsilon \hat{E}_r(R_e, z) \mathbf{u}_r \cdot 2\pi R_e \mathbf{u}_r = \hat{\rho}_l$$

$$[\hat{\rho}_l] = \text{C/m}$$

$$\varepsilon \frac{1}{R_e \ln(R_e / R_i)} \hat{V}(z) \mathbf{u}_r \cdot 2\pi R_e \mathbf{u}_r = \hat{\rho}_l$$

## Capacità per unità di lunghezza

$$C = \frac{\hat{\rho}_l}{\hat{V}(z)} = \frac{2\pi\epsilon}{\ln(R_e / R_i)} \quad [\text{F/m}]$$

## Induttanza per unità di lunghezza

$$\Phi_B = \mu \int_{R_i}^{R_e} \hat{H}_\phi dr = \int_{R_i}^{R_e} \mu \frac{\hat{I}(z)}{2\pi r} dr = \mu \frac{\hat{I}(z)}{2\pi} \ln(R_e / R_i)$$

$$L = \frac{\Phi_B}{\hat{I}(z)} = \frac{\mu \ln(R_e / R_i)}{2\pi} \text{ [H/m]}$$

## Velocità e Costante di propagazione

$$v = \frac{1}{\sqrt{LC}} = \sqrt{\frac{2\pi}{\mu \ln(R_e / R_i)} \frac{\ln(R_e / R_i)}{2\pi\epsilon}} = \frac{1}{\sqrt{\mu\epsilon}}$$

$$k = \omega \sqrt{LC} = \omega \sqrt{\mu\epsilon}$$

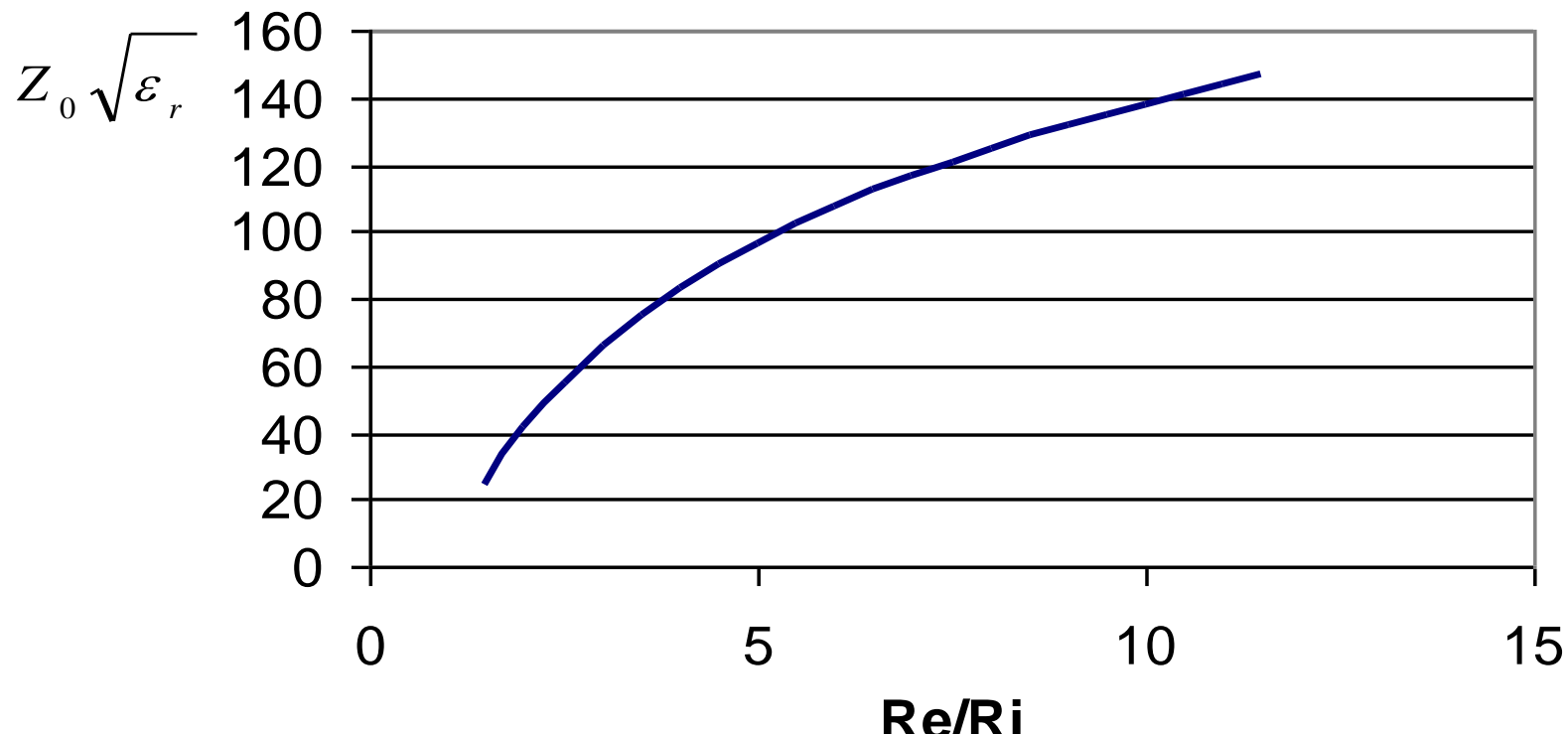


Impedenza caratteristica in funzione di  
induttanza e capacità per unità di lunghezza

$$Z_0 = \sqrt{\frac{L}{C}} = \sqrt{\frac{\mu}{\varepsilon}} \frac{\ln(R_e / R_i)}{2\pi}$$

# Impedenza caratteristica

$$Z_0 \approx 60 / \sqrt{\epsilon_r} \ln (R_e / R_i)$$



Più dettagli sulle dimensioni di cavi veri al sito

<http://www.micro-coax.com/products/cable/semi-rigid/>

$$\hat{H}_{\phi} = \frac{\hat{I}(z)}{2\pi r} = \frac{1}{-j\omega\mu} \frac{1}{r \ln(R_e / R_i)} \frac{d\hat{V}(z)}{dz}$$

$$\frac{d\hat{V}(z)}{dz} = -j\omega\mu \frac{\ln(R_e / R_i)}{2\pi} \hat{I}(z) = -j\omega L \hat{I}(z)$$

$$\hat{V}(z) = -\frac{1}{k^2} \frac{d^2 \hat{V}(z)}{dz^2}$$

$$\frac{d^2 \hat{V}(z)}{dz^2} = -j\omega L \frac{d\hat{I}(z)}{dz} = -k^2 \hat{V}(z)$$

$$\frac{d\hat{V}(z)}{dz} = -j\omega L \hat{I}(z)$$

$$\frac{d\hat{I}(z)}{dz} = -j\omega C \hat{V}(z)$$



$$\hat{V}(z) = \hat{V}_1 \quad \hat{V}(z + \Delta z) = \hat{V}_2$$

$$\hat{I}(z) = \hat{I}_1 \quad \hat{I}(z + \Delta z) = -\hat{I}_2$$

$$\hat{V}_2 - \hat{V}_1 = -j\omega L \Delta z \hat{I}_1$$

$$-\hat{I}_2 - \hat{I}_1 = -j\omega C \Delta z \hat{V}_1$$

$$\hat{V}_2 = \hat{V}_1 - j\omega L \Delta z \hat{I}_1$$

$$\hat{I}_2 = + j\omega C \Delta z \hat{V}_1 - \hat{I}_1$$

$$\begin{bmatrix} \hat{V}_2 \\ \hat{I}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -j\omega L \Delta z \\ +j\omega C \Delta z & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{V}_1 \\ \hat{I}_1 \end{bmatrix}$$

