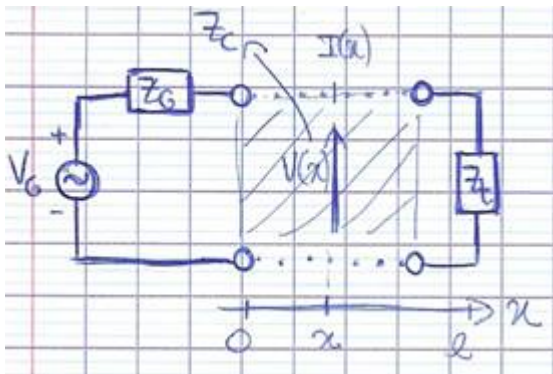




## PHY 3102 - Hyperfréquences

### Lignes



$$V(x) = Ae^{-\gamma x} + Be^{\gamma x}$$

Le premier terme représente une onde progressive vers les  $x$  croissants, et le second vers les  $x$  décroissants.

$$I(x) = \frac{1}{Z_C}(Ae^{-\gamma x} + Be^{\gamma x})$$

**Coefficient de propagation :**  $\gamma = \alpha + i\beta$

$\alpha$  est l'atténuation du signal,  $\beta$  la partie propagative.

**Remarque.** *Sans perte*  $\Leftrightarrow$  *sans atténuation*  $\Leftrightarrow \alpha = 0$

**Vitesse de phase :**  $v_\phi = \frac{\omega}{\beta}$

**Coefficient de reflexion :**  $\Gamma(x) = \frac{B(x)}{A(x)} = \frac{Be^{\gamma x}}{Ae^{-\gamma x}} = \frac{B}{A}e^{2\gamma x}$

**Coefficient de reflexion en bout de ligne :**  $\Gamma_t = \frac{Z_t - Z_c}{Z_t + Z_c}$

**Rapport d'ondes stationnaires :**  $ROS = \frac{1 + |\Gamma_t|}{1 - |\Gamma_t|}$

**Puissance transmise à la charge par le générateur :**

$$P = \frac{1}{2} \operatorname{Re}(VI^*) = \frac{1}{2} R_t |I|^2 \quad \text{d'où} \quad P = \frac{1}{2} R_t \frac{|V_g|^2}{|Z_g + Z_t|^2}$$

$$P = P_{max} \Leftrightarrow Z_t = Z_g^* \Leftrightarrow P_{max} = \frac{1}{8} \frac{|V_g|^2}{R_g} \quad (\text{atteinte en } x = 0, \text{ là où se trouve le générateur}).$$

**Remarque.**

$$Z_g = R_g + jX_g$$

$$Z_t = R_t + jX_t$$



## Guides d'ondes (orientés suivant z) - Note : $\vec{B} = \mu\vec{H}$

Mode TE (Transverse Electrique) :  $H_z \neq 0$  et  $E_z = 0$

Mode TM (Transverse Magnétique) :  $E_z \neq 0$  et  $H_z = 0$

Mode TEM (Transverse Electrique Magnétique) :  $H_z \neq 0$  et  $E_z \neq 0$

### Guide Rectangulaire (Milieu homogène sans pertes) :

Soit  $\underline{u}$  une composante de  $\vec{E}$  ou  $\vec{H}$ . Par l'équation de Helmholtz :

$$\Delta u + k^2 u = 0 \Leftrightarrow \frac{d^2 u_x}{dx^2} + \frac{d^2 u_y}{dy^2} + \frac{d^2 u_z}{dz^2} + k^2 u = 0$$

avec :  $k = k_0 n = k_0 \sqrt{\epsilon_r} = \frac{\omega}{c} \sqrt{\epsilon_r} = \omega \sqrt{\epsilon \mu_0}$   
 $(\lambda = \frac{\lambda_0}{n})$

( $n = \sqrt{\epsilon_r}$  : indice du milieu,  $c = \frac{1}{\sqrt{\mu_0 \epsilon_0}}$ ,  $k_z = \frac{2\pi}{\lambda}$ ,  $\omega = 2\pi f$ )

On pose ensuite<sup>1</sup> :  $u(x, y, z) = u_x(x)u_y(y)u_z(z)$ , d'où :

$$\vec{E}(x, y, z) = \vec{E}_0(x, y)e^{-jk_z z} = (\vec{E}_T + E_z \vec{u}_z)e^{-jk_z z}$$

$$\vec{H}(x, y, z) = \vec{H}_0(x, y)e^{-jk_z z} = (\vec{H}_T + H_z \vec{u}_z)e^{-jk_z z}$$

$$\begin{cases} u_x(x) = A_x \cos k_x x + B_x \sin k_x x \\ u_y(y) = A_y \cos k_y y + B_y \sin k_y y \end{cases}$$

$$\vec{H} \text{ ou } \vec{E} = (A_x \cos k_x x + B_x \sin k_x x)(A_y \cos k_y y + B_y \sin k_y y)e^{-jk_z z}$$

$k_z$  : constante de propagation du mode

$\vec{E}_0, \vec{H}_0$  : répartition de champ transverse

**Equation de dispertion** :  $k = f(\omega)$

**Vitesse de phase** :  $v_\phi = \frac{\omega}{k_z}$

**Vitesse de groupe** :  $v_g = \frac{d\omega}{dk}$

**Milieu non dispersif** :  $k_z = a\omega$ , ( $a \in \mathbb{R}$ ) ici, ssi  $k_z = k$

**Milieu dispersif** :  $k_z \neq a\omega$ , ( $a \in \mathbb{R}$ ) ici, ssi  $k_z \neq k$

**Equation de séparation** :  $k_x^2 + k_y^2 + k_z^2 = k^2$

**Remarque.** Dans un guide homogène de type tube parfaitement conducteur (guide rectangulaire, circulaire, etc), seuls les modes TE ou TM peuvent exister.

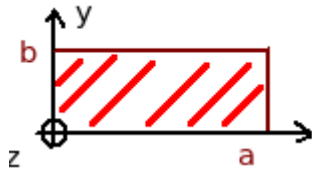
1. Parce qu'on constate mathématiquement que ça marche.



## Mode TE dans un guide homogène parfaitement conducteur

Mode TE :  $E_z = 0 \Rightarrow$  On cherche  $H_z$ .

Pour cela, posons  $\vec{E} = (E_x, E_y, E_z)$  et  $\vec{H} = (H_x, H_y, H_z)$



Conditions aux limites :  $\vec{E} = \vec{0}$  dans les parois :

$E_y(0, [0, b], z) = E_y(a, [0, b], z) = 0$ , et  
 $E_x([0, a], 0, z) = E_x([0, a], b, z) = 0$ , d'où :

$$B_x = B_y = 0, k_x = \frac{n\pi}{a} \{n \in \mathbb{N}\}, k_y = \frac{m\pi}{b} \{m \in \mathbb{N}\}$$

$$D'où : H_z = H_0 \cos\left(\frac{n\pi}{a}x\right) \cos\left(\frac{m\pi}{b}y\right) e^{-jk_z z}$$

Remarque. En milieu dispersif :

$$\vec{E}_T = \frac{1}{k^2 - k_z^2} \left[ j\omega\mu \begin{pmatrix} -\frac{dH_z}{dy} \\ \frac{dH_z}{dx} \end{pmatrix} - jk_z \begin{pmatrix} -\frac{dE_z}{dx} \\ \frac{dE_z}{dy} \end{pmatrix} \right]$$

$$\vec{H}_T = \frac{-1}{k^2 - k_z^2} \left[ j\omega\varepsilon \begin{pmatrix} -\frac{dE_z}{dy} \\ \frac{dE_z}{dx} \end{pmatrix} + jk_z \begin{pmatrix} -\frac{dH_z}{dx} \\ \frac{dH_z}{dy} \end{pmatrix} \right]$$

$$Ici, E_z = 0 \text{ donc finalement : } \vec{E}_T = \frac{1}{k^2 - k_z^2} j\omega\mu \begin{pmatrix} -\frac{dH_z}{dy} \\ \frac{dH_z}{dx} \end{pmatrix} \text{ et } \vec{H}_T = \frac{-1}{k^2 - k_z^2} jk_z \begin{pmatrix} -\frac{dH_z}{dx} \\ \frac{dH_z}{dy} \end{pmatrix}$$

## Mode TM dans un guide homogène parfaitement conducteur

Mode TM :  $H_z = 0 \Rightarrow$  On cherche  $E_z$ .

Pour cela, on utilise les mêmes notations et les conditions aux limites de  $\vec{E}$ . On trouve :

$$E_z = E_0 \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{m\pi}{b}y\right) e^{-jk_z z}$$

## CONCLUSIONS SUR LES GUIDES

### Equation de séparation

$$\left(\frac{n\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{m\pi}{b}\right)^2 + k_z^2 = k^2 = \left(\frac{\omega}{c} \sqrt{\varepsilon_r}\right)^2$$

$\rightarrow k_z = f(\omega)$  (on a bien un milieu dispersif car  $k_z \neq \alpha\omega$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ .)

Fréquence de coupure  $k_z = 0$  et  $k = k_c$

$$k_c^2 = \left(\frac{n\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{m\pi}{b}\right)^2 = k^2 = \left(\frac{\omega_c}{c} \sqrt{\varepsilon_r}\right)^2$$



## Bruits / Non linéarités

Puissance :  $N = k_B T \Delta f$

(puissance de bruit)

$T$  : Température

$k_B$  : Constante de Boltzman

$\Delta f$  : Bande passante.

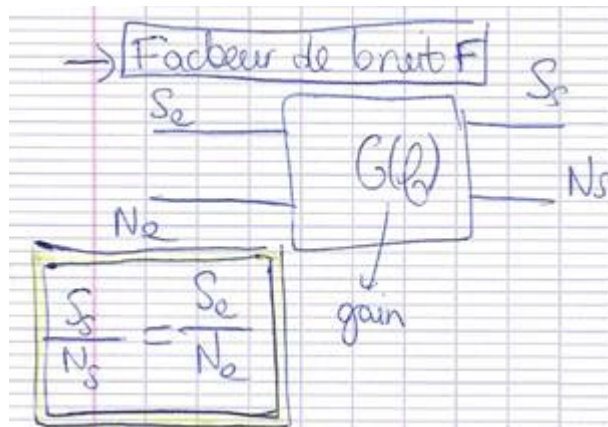
Loi de Plank :

$$\text{Si } hf \ll k_B T, \frac{dW}{df} = k_B T$$

(densité spectrale de bruit)

$$\frac{dW}{df} = \frac{hf}{\exp\left(\frac{hf}{k_B T}\right) - 1}$$

Facteur de bruit  $F$  :



$$N_e = k_B T_0 \Delta f$$

$$N_s \geq G N_e$$

$$S_s = G S_e$$

$$N_s = F G N_e$$

$N_{e/s}$  est le bruit en entrée/sortie du composant.

Quadripôle  $G(f)$  parfait  $\Rightarrow N_s = G N_e$

Quadripôle  $G(f)$  imparfait  $\Rightarrow N_s = G N_e + N_q$ ,  
où  $N_q$  est le bruit du composant.

Remarque.  $F_{dB} = 10 \log F \text{ (dB)} \Leftrightarrow F = 10^{\frac{F_{dB}}{10}}$  (linéaire<sup>2</sup>)

Enfinement :  $F = \frac{\left(\frac{S}{N}\right)_e}{\left(\frac{S}{N}\right)_s} = \frac{1}{G} \frac{N_s}{N_e}$  et en série :  $F = F_1 + \frac{F_2 - 1}{G_1} + \frac{F_3 - 1}{G_1 G_2} + \dots + \frac{F_n - 1}{G_1 G_2 \dots G_{n-1}}$

Remarque. En optimisation de circuits, il faut donc choisir  $G_1$  le plus élevé et  $F_1$  le plus faible pour obtenir  $F$  le plus petit possible.

## Non linéarités - Cas théorique

Si  $V_e(t) = A \cos \omega t$  et  $V_s(t) = \alpha_1 V_e(t) + \alpha_2 V_e^2(t) + \alpha_3 V_e^3(t)$  (non-linéarité d'ordre 3 pour  $V_s(t)$ ) :

— L'harmonique  $n$  est proportionnelle à  $A^n$

—  $\alpha_1 V_e(t)$  est le comportement fondamental de  $V_s(t)$

Si  $V_e(t) = A_1 \cos \omega_1 t + A_2 \cos \omega_2 t$ , il y a apparition pour  $V_s(t)$  des produits d'intermodulation :

$\{PIM_2\} = \{\omega_1 \pm \omega_2\}$ ,  $\{PIM_3\} = \{2\omega_1 \pm \omega_2, 2\omega_2 \pm \omega_1\} \dots \{PIM_n\} = \{k\omega_1 \pm (n-k)\omega_2\}_{k \in [1, n]}$

$$\text{Dynamique sans parasite : } SDFR = P_{\text{entréeMAX}} - P_{\text{entréeMIN}}$$

2. Pour une puissance par exemple : dBm  $\leftrightarrow$  mW



## Multipôles : composantes à plusieurs bornes

quadripôle : 2 voies d'accès = 4 bornes

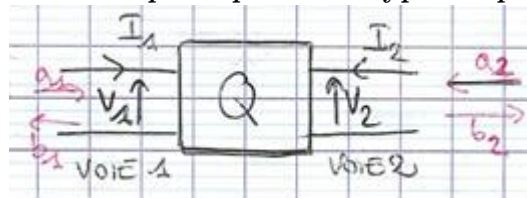
hexapôle : 3 voies d'accès = 6 bornes

octopôle : 4 voies d'accès = 8 bornes

### Caractérisation d'un multipôle (n voies) :

→ 2n variables à déterminer : n tensions, n courants.

#### Cas du quadripôle en hyperfréquences



$a_i$  : partie transmise sur la voie  $i$

$b_i$  : partie réfléchiée vers la voie  $i$

$Z_i = R_i + jX_i$  : impédance caractéristique du côté  $i$ .

On souhaite exprimer simplement  $b_i$  en fonction de  $a_i$  (et en déduire  $P_i$ )

→ On définit la matrice de diffusion  $S$  par :

$$a_i = \frac{V_i + R_i I_i}{2\sqrt{R_i}}, b_i = \frac{V_i - R_i^* I_i}{2\sqrt{R_i}}$$

$$\text{Servent à définir : } P_i = \frac{|a_i|^2 - |b_i|^2}{2}$$

(puissance transmise sur la voie  $i$ )

$$\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix} = S \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} \\ S_{21} & S_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} b_1 = S_{11}a_1 + S_{12}a_2 \\ b_2 = S_{21}a_1 + S_{22}a_2 \end{cases}$$

**Conclusions** Les coefficients de  $S$  définissent :

$S_{11} = \left. \frac{b_1}{a_1} \right|_{a_2=0}$  : Coefficient de réflexion en entrée quand  $a_2 = 0$

$S_{22} = \left. \frac{b_2}{a_2} \right|_{a_1=0}$  : Coefficient de réflexion en sortie quand  $a_1 = 0$

$S_{21} = \left. \frac{b_2}{a_1} \right|_{a_2=0}$  : Coefficient de transmission 1 → 2 quand  $a_2 = 0$

$S_{12} = \left. \frac{b_1}{a_2} \right|_{a_1=0}$  : Coefficient de transmission 2 → 1 quand  $a_1 = 0$



### Interpretation physique

$S_{ii}$  : Coefficient de réflexion sur la voie  $i$ .  $S_{ii} = \frac{b_i}{a_i}$  quand les autres voies sont adaptées.

- $S_{ii} = 0 \Leftrightarrow b_i = 0$  donc pas de réflexion sur la voie  $i$
- $S_{ii} = 1 \Leftrightarrow b_i = a_i$  donc réflexion totale sur la voie  $i$

$S_{ij}$  : Coefficient de transmission  $j \rightarrow i$ .  $S_{ij} = \frac{b_i}{a_j}$

- $S_{ij} = 0 \Leftrightarrow b_i = 0$  donc pas de transmission  $j \rightarrow i$
- $S_{ij} = 1 \Leftrightarrow b_i = a_j$  donc transmission totale  $j \rightarrow i$

**Remarque.**  $S_{ii} = \Gamma_i = \frac{Z_i - Z_c}{Z_i + Z_c}$ , donc

$Z_i$	$\Gamma_i$
0	-1
$\infty$	1
$Z_c$	0

(court-circuit)  
(circuit ouvert)

La voie  $i$  est donc dite **adaptée** s'il n'y a pas de réflexion ( $\Gamma_i = 0$ )  
et **désadaptée** s'il y a réflexion ( $\Gamma_i \neq 0$ )

**Remarque.** Pas de lien a priori entre non réflexion et transmission totale :  
Il ne faut pas oublier les éventuelles pertes lors de la transmission.

### Propriétés éventuelles de la matrice S

**Réciprocité :**  $\forall ij, S_{ij} = S_{ji}$

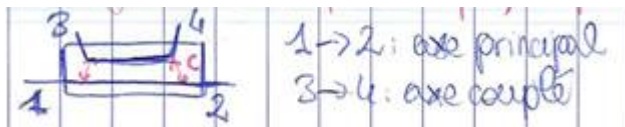
**Antiréciprocité :**  $\forall i \neq j, S_{ij} = -S_{ji}$

**Adaptation :**  $\forall i, S_{ii} = 0$

**Unilatéralité :**  $\forall ij, S_{ij} = 0$  et  $S_{ji} \neq 0$

**Idéalité (pas de perte) :**  $SS^{t*} = Id$ , où  $S^{t*}$  est la transconjuguée de  $S$ .

**Le coupleur directif** Il s'agit d'un octopôle adapté, réciproque et sans pertes.



On définit pour ce composant :

**Coefficient de couplage :**  $C_{dB} = 20 \log |S_{41}| = 20 \log |S_{23}|$  car  $S_{41} = S_{23}$

**Isolation :**  $I_{dB} = 20 \log \frac{1}{|S_{21}|} = -20 \log |S_{21}| = -20 \log |S_{43}|$  car  $S_{21} = S_{43}$

**Directivité :**  $D_{dB} = 20 \log \frac{|S_{41}|}{|S_{21}|} = I_{dB} + C_{dB}$ , car  $D = I \cdot C$



## Rayonnement et antennes

→ coordonnées sphériques  $(r, \theta, \phi)$  dans la base  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_\phi)$

Cadre : approximation des "champs lointains" (domaine de rayonnement des sources) :  $r > \frac{2D^2}{\lambda}$ , où  $r$  est la distance au point d'observation et  $D$  diamètre de la plus petite sphère centrée à l'origine et contenant l'ensemble des sources (=antenne).

Dans ce cadre, l'onde a **localement** une structure d'onde plane ; on peut donc à partir de  $\vec{E}(r)$  déduire  $\vec{H}(r)$  par<sup>3</sup> :  $\vec{H}(M) = \frac{1}{\eta} \vec{u}_r \wedge \vec{E}(r)$  ; avec  $\eta = \sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}}$  l'impédance d'onde

du milieu diélectrique (dans l'air,  $\eta_0 = 120\pi$ )

### Vecteur de Poynting

Sa partie réelle est la densité de flux de puissance<sup>4</sup> :  $\vec{\Pi}(M) = \vec{E}(M) \wedge \vec{H}(M) = \frac{1}{2\eta} \|\vec{E}(M)\|^2$

### Principe de superposition

En résumé, linéarité des champs engendrés par les sources si le milieu est linéaire.

### Théorème de translation

La translation d'une source (en champ lointain) ne modifie que la phase du champ rayonné.

Densité de puissance :  $\vec{U}(\theta, \phi) = r^2 \vec{\Pi}(\theta, \phi)$

### Directivité

$$D(\theta, \phi) = \frac{U(\theta, \phi)}{U_{moyen}} \quad \text{avec} \quad U_{moyen} = \frac{P_{rayonnée}}{4\pi} \quad \text{avec} \quad P_{rayonnée} = \int_{\phi=0}^{2\pi} \int_{\theta=0}^{\pi} \Pi(r, \theta, \phi) r^2 \sin \theta d\theta d\phi$$

**Remarque.** Si on demande de calculer la directivité de cette antenne pour  $\theta, \rho$  quelconques :

$D = \frac{U_{max}}{U_{moyen}} \rightarrow$  directivité dans sa direction de rayonnement maximal ;

d'où  $U_{max} = r^2 \Pi(r, \theta_0, \rho_0)$ , avec  $(\theta_0, \rho_0)$  la direction de rayonnement maximal.

2 types de rayonnement : **directif** (une seule direction de rayonnement max)

et **omnidirectionnel** (rayonnement maximal dans tous les directions).

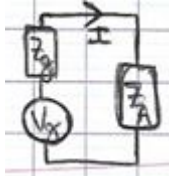
3.  $\vec{H}(M) = \mu \vec{B}(M)$

4. Puissance rayonnée par unité de surface



## Antenne à l'émission

Circuit équivalent :



- $Z_g = R_g + jX_g$  : impédance interne
- $V_g$  : f.e.m (générateur)
- $Z_A$  : charge de l'antenne

## Bilan de puissance

$$P_{dispo} = P_{entrée} = P_{alimentation} = \frac{|V_g|^2}{8R_g} \left( = \frac{|V_{g\ eff}|^2}{4R_g} \right)$$

$P_{dispo}$  est la puissance disponible pour le générateur. C'est une puissance max ( $Z_A = Z_g^*$ )

Coeff de réflexion en puissance : 
$$\Gamma = \frac{Z_A - Z_g^*}{Z_A + Z_g}$$

$$\rightarrow P_{incidente} = P_e - P_{réfécchie} = P_e - |\Gamma|^2 P_e = (1 - |\Gamma|^2) P_e$$

$$\rightarrow P_{dissipée} = (1 - e_{cd}) P_{incidente} = \frac{1}{2} R_L |I|^2$$

$e_{cd} = \frac{R_r}{R_r + R_L}$  est le coeff d'efficacité lié aux pertes ohmiques

( $e_{cd} \leq 1$ , avec égalité ssi pas de pertes)

$R_L$  est la résistance de pertes

$$\Rightarrow \frac{1}{2} R_r |I|^2 = P_{rayonnée} = P_{incidente} - P_{dissipée} = e_{cd} P_{incidente} = e_{cd} (1 - |\Gamma|^2) P_e$$

$\frac{1}{2} R_r |I|^2 = P_{rayonnée} = e_{cd} (1 - |\Gamma|^2) P_e = k_{eff} P_e$ , où  $k_{eff}$  est le facteur d'efficacité de l'antenne.

**Remarque.**  $R_A (= \Re(Z_A)) = (R_r + R_L) \left| \frac{I}{I_e} \right|^2$  ( $I_e$  courant présent à l'alimentation de l'antenne)

**Gain :** 
$$G(\theta, \rho) = \frac{U(\theta, \rho)}{U_{ref}(\theta, \rho)}$$

— Si on demande de "Calculer le gain de l'antenne",  $G = \frac{U_{max}}{U_{ref}(\theta, \rho)}$

— Si le milieu est isotrope :  $G_{iso}(\theta, \rho) = \frac{U(\theta, \rho)}{U_{ref\ iso}(\theta, \rho)}$ , avec  $U_{ref\ iso}(\theta, \rho) = \frac{P_e}{4\pi}$

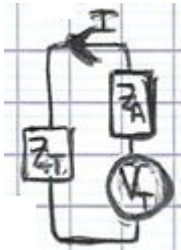
$$\left\{ \begin{array}{l} G_{iso} = \frac{U}{\frac{P_e}{4\pi}} \\ D = \frac{P_{rayonnée}}{4\pi} \end{array} \right. \Rightarrow G_{iso}(\theta, \rho) = \frac{P_{rayonnée}}{P_e} D(\theta, \rho) = k_{eff} D(\theta, \rho) \leq D(\theta, \rho)$$





POUGNES PHOENIX TSP

## Antenne en réception



Circuit équivalent :

- $Z_T$  : impédance du récepteur charge terminale
- $V_T$  : f.e.m. (générateur)
- $Z_A$  : charge de l'antenne

Aire équivalente en réception :

$$A_{eq}(\theta, \rho) = \frac{\lambda^2}{4\pi} G(\theta, \rho)$$

**BILAN DE LIAISON EN ESPACE LIBRE :**  $\boxed{\frac{P_r}{P_e} = \frac{G_e G_r}{A_{attel}}}$  (oui c'est important)

$A_{attel} = \left(\frac{4\pi d}{\lambda}\right)^2$  est l'atténuation en espace libre,  $d$  la distance entre l'émetteur et le récepteur  
 $P_r$  est la puissance transmise au récepteur

## Diagramme de rayonnement

C'est la représentation graphique de  $\Pi$  ou  $U$  (en puissance) ou de  $E(M)$  (en champ)

Normalisés :  $\frac{\pi}{\pi_{max}} / \frac{U}{U_{max}}$  ou  $\frac{E}{E_{max}}$

Logarithmiques :  $10 \log \Pi$  ou  $10 \log U$  ou  $20 \log E$

Logarithmiques normalisés :  $10 \log \frac{\pi}{\pi_{max}}$  etc...