



Câmara Anecoica DETI — IT

Laboratório de Radiofrequência 2013

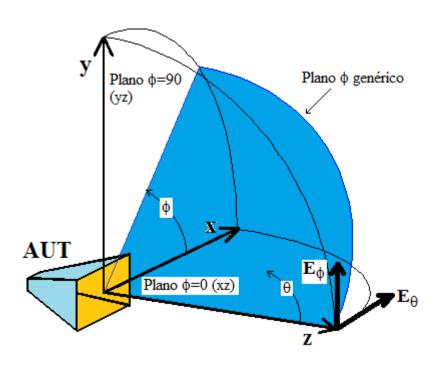
http://labrf.av.it.pt hmostardinha@av.it.pt

José rocha Pereira Hugo Mostardinha

Esta apresentação tem por objetivo ilustrar como o sistema da câmara funciona e como se move a antena nele instalada.

Também se pretende mostrar como são realizados os dois processos normais de medida duma antena.

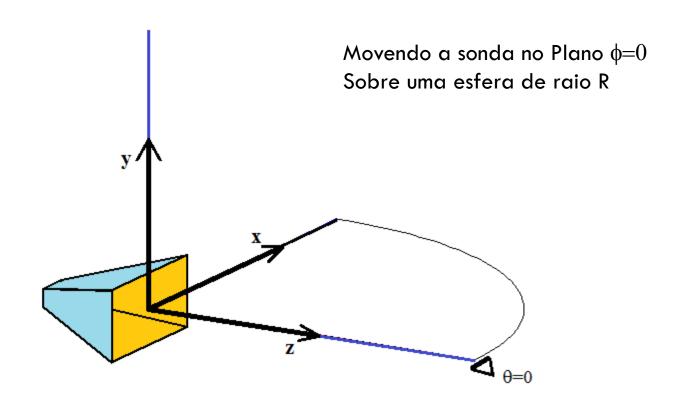
(Esta apresentação é <u>automática</u>)

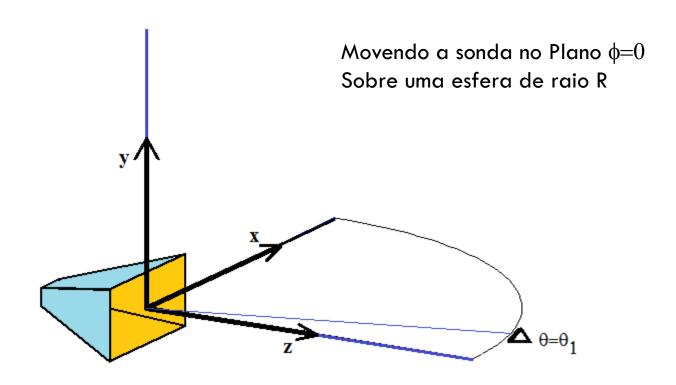


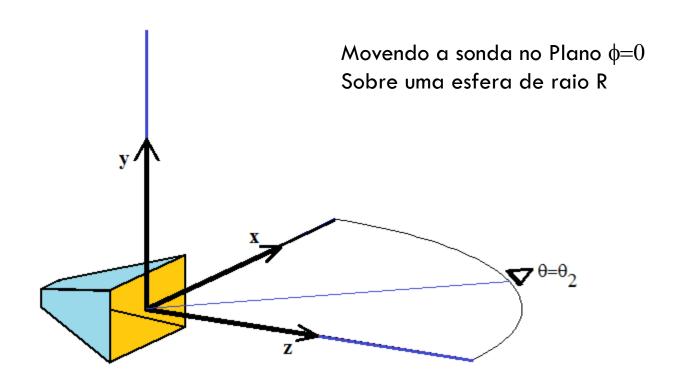
Todas as medidas são referidas ao Sistema de Coordenadas Esférico, representado na figura ao lado.

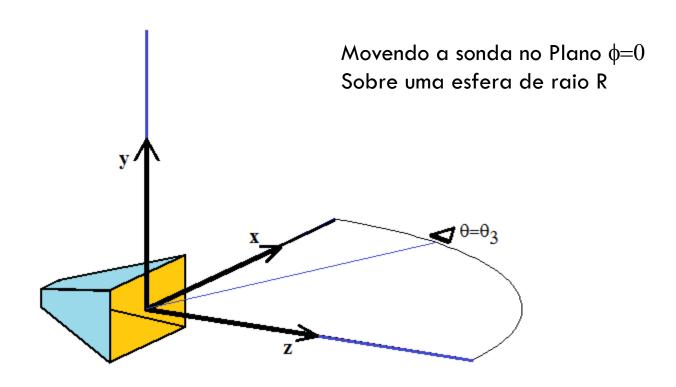
O sistema de eixos é solidário com a antena em teste (*Antenna Under Test*) (AUT).

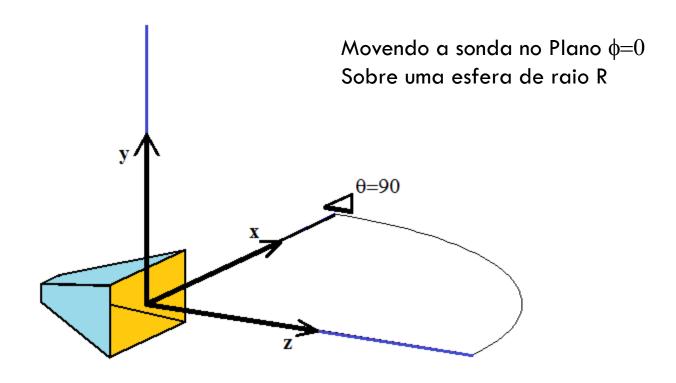
- Consideremos que a AUT está a emitir.
- O diagrama de radiação da antena é o registo da densidade de potência radiada em função da direção.
- Então para obter o diagrama poderemos mover uma sonda sobre uma esfera de raio constante, para que todas as medidas sejam feitas à mesma distância, sendo portanto apenas dependentes da direção (θ,ϕ) .
- Este processo está ilustrado nos slides seguintes.

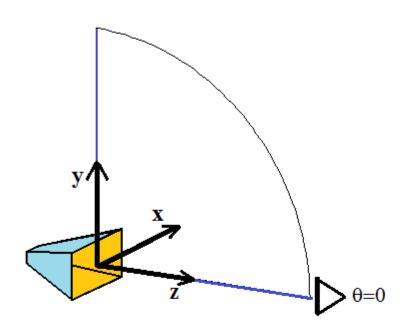


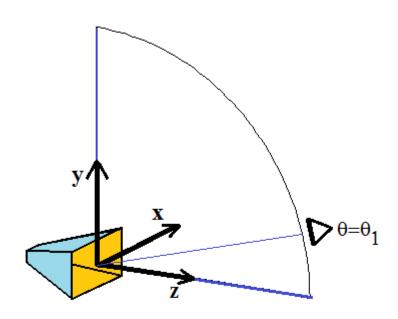


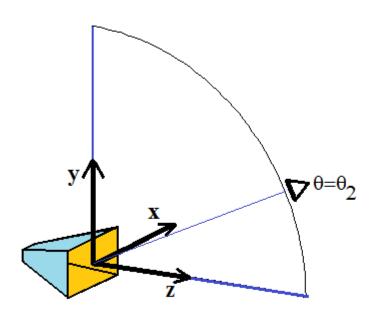


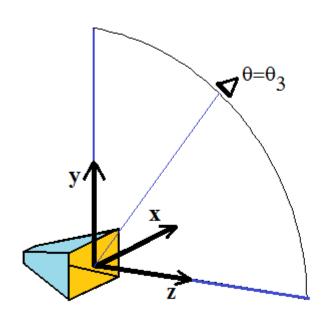


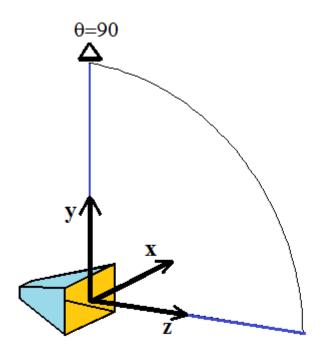


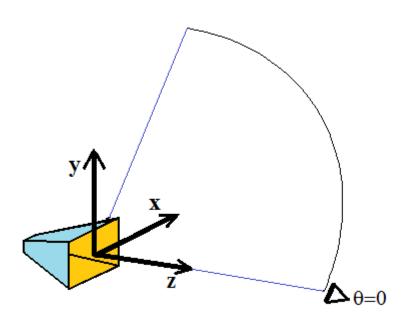


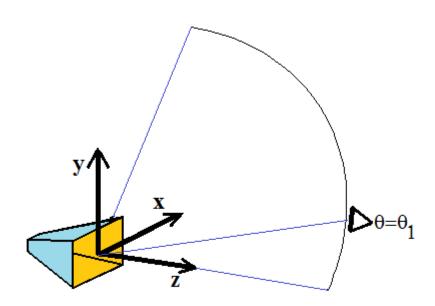


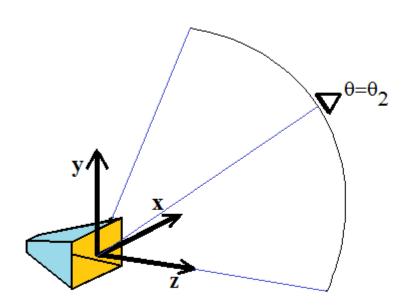


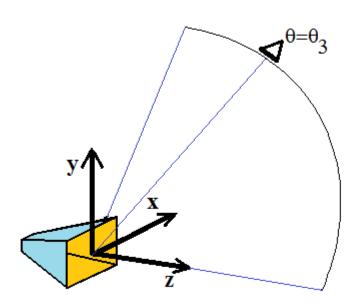


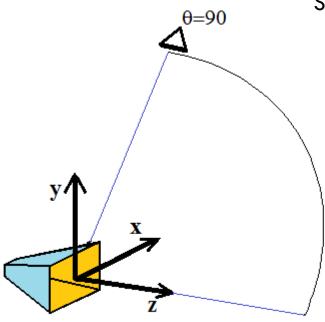




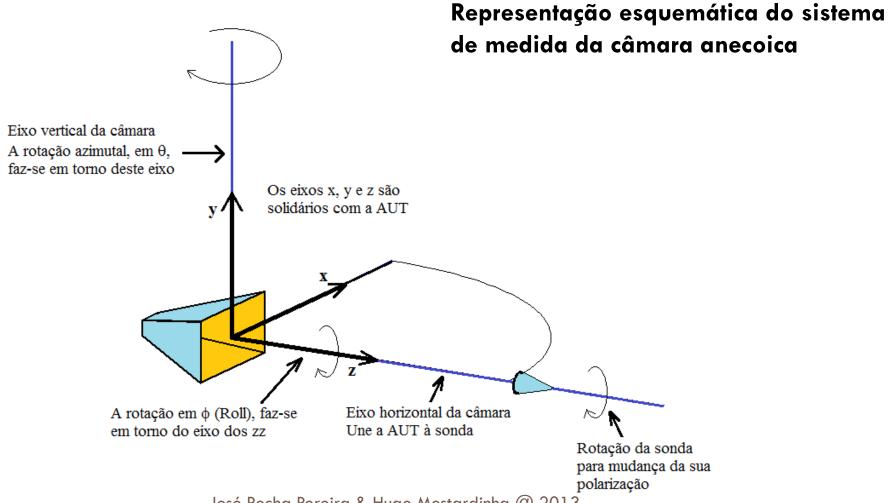






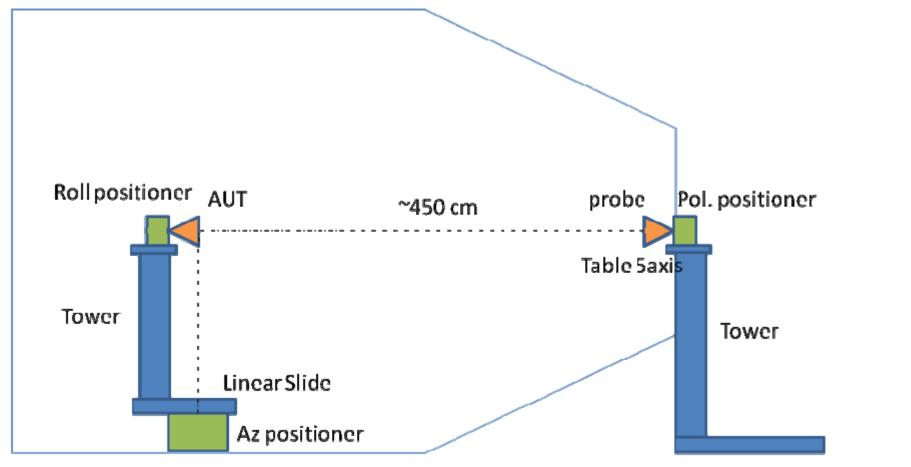


- O processo ilustrado nos slides anteriores implicaria a movimentação duma sonda sobre uma esfera com um raio R que poderá ser de muitos metros.
- Como é evidente isto é impraticável.
- No entanto, é possível obter os mesmos resultados, mantendo a sonda fixa e movendo a AUT de forma apropriada através de movimentos de rotação em torno de dois eixos.
- Este processo está ilustrado no slide seguinte.



José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013

Sistema de medida da câmara anecoica



José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013

Linear Slide on floor

Posicionador da sonda de medida

Este posicionador é composto por uma torre, que se pode deslocar linearmente sobre uma estrutura presa ao chão, na qual está montado um posicionador rotativo para rodar a sonda em polarização. Este posicionador pode suportar um peso vertical de 50kg e um momento de 25kgm. A folga é menor do que 2' e a resolução angular é de 0.01°.

- Posicionador da antena a medir (AUT)
- Posicionador rotativo em azimute (ângulos θ) Este posicionador pode suportar um peso vertical de 1300kg e um momento de 400kgm. A folga é menor do que 2' e a resolução angular é de 0.01°. Presa a este posicionador está fixada uma estrutura que se pode deslocar linearmente. Sobre esta estrutura está fixada uma torre no topo da qual está montado um posicionador rotativo para rodar a AUT em Φ.

Posicionador rotativo em Roll (ângulos φ)

Este posicionador pode suportar um peso vertical de 100kg e um momento de 40kgm. A folga é menor do que 2' e a resolução angular é de 0.01°.

Todos os posicionadores rotativos estão equipados com juntas rotativas de RF especificadas até 20GHz e optical encoders para o posicionamento angular.

Por omissão, as posições iniciais são as seguintes:

- θ =0°, eixo dos z alinhado com o eixo da câmara.
- ϕ =0°, plano xz, (plano ϕ =0) na posição horizontal.
- Polarização da sonda horizontal. (Ângulo=0°).

Sistema de RF

Os equipamentos estão interligados por cabos semirrígidos e flexíveis com conectores SMA.

Os sinais são medidos por um VNA da R&S.

Software de comando e processamento

Todo o processo de posicionamento e aquisição é comandado por um software específico correndo em Windows.

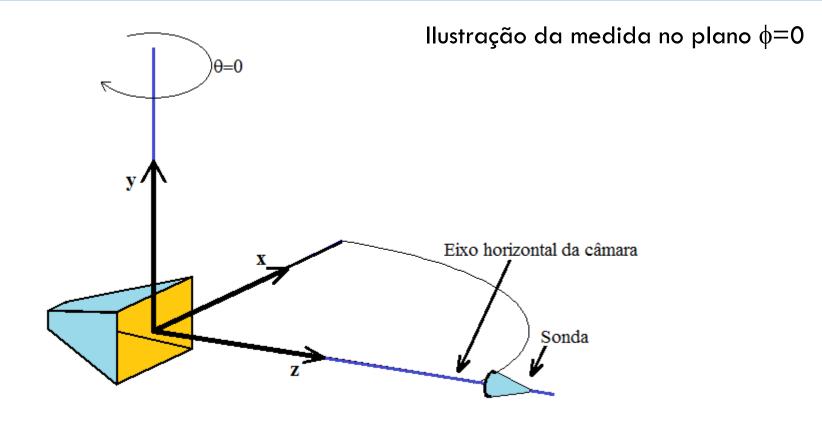
Este mesmo software realiza as transformações de campo próximo/campo distante e armazena todos os dados e apresenta os diversos resultados.

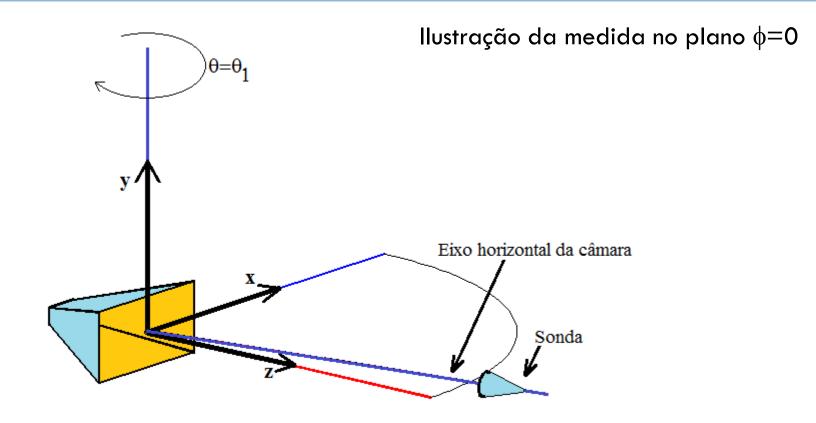
Usando o sistema Instalado na câmara

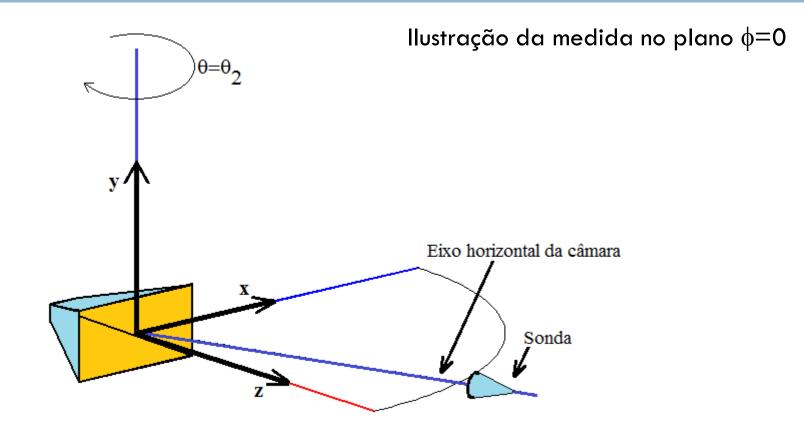
Suponhamos que se pretende medir o diagrama no plano (xz), plano $\phi=0^{\circ}$.

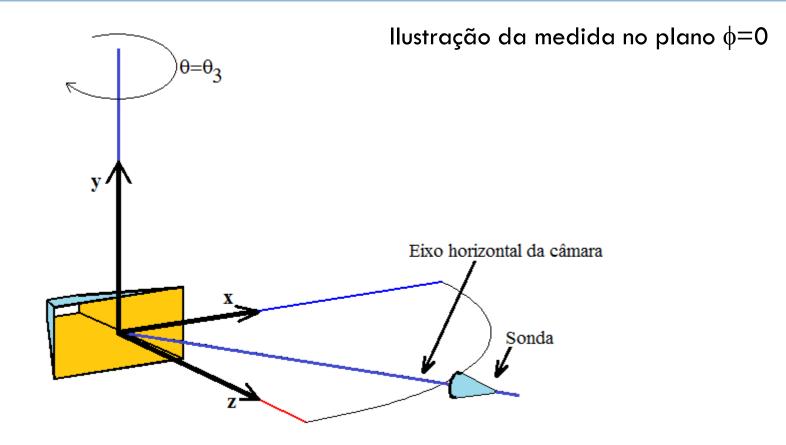
- 1. Deve-se colocar o eixo dos z alinhado com o eixo da câmara, θ =0°.
- 2. Deve-se colocar o plano xz (plano ϕ =0) horizontal
- 3. Fazer um varrimento em θ com um incremento apropriado

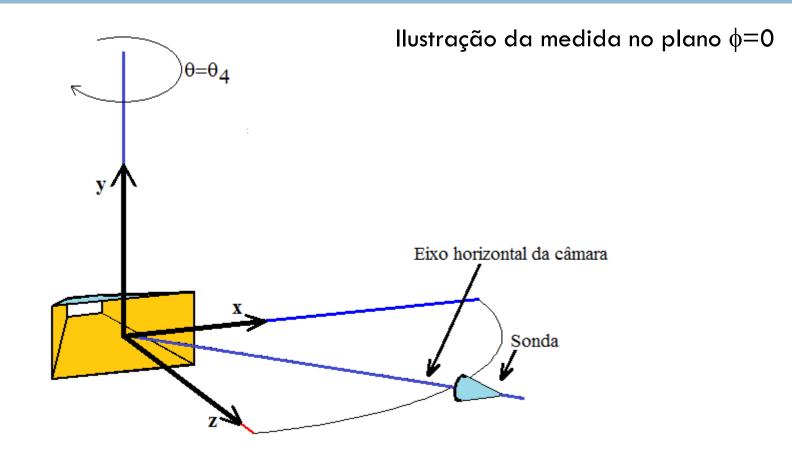
Esta medida está esquematicamente ilustrada nos slides seguintes

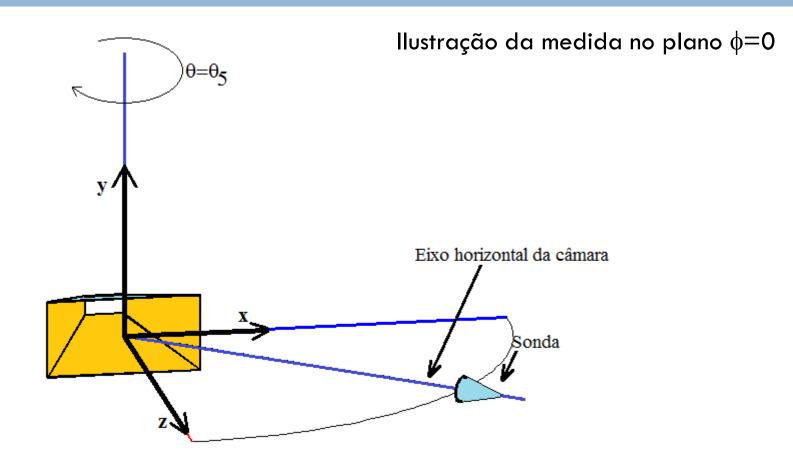










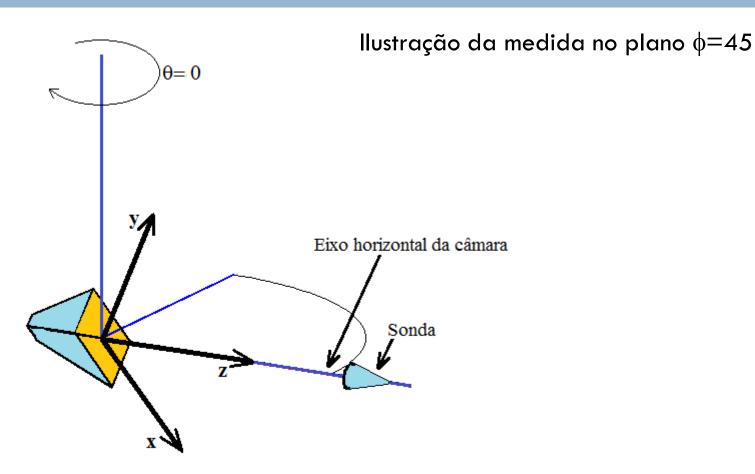


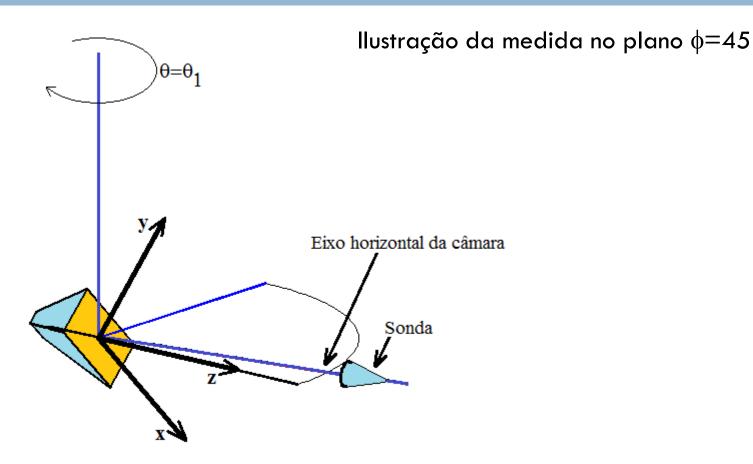
Usando o sistema montado na câmara

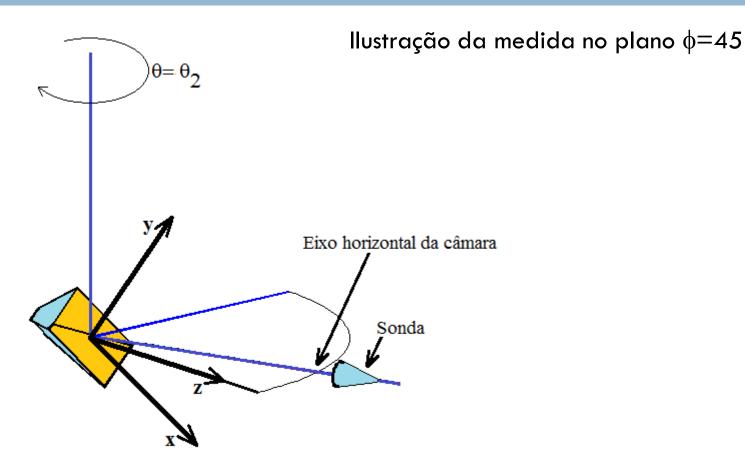
Suponhamos que se pretende medir o diagrama no plano ϕ =45°.

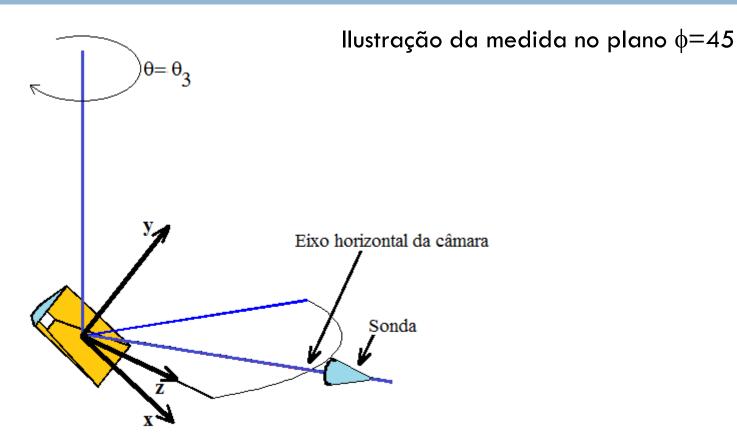
- 1. Deve-se colocar o eixo dos z alinhado com o eixo da câmara, θ =0°.
- 2. Deve-se colocar o plano ϕ =45 horizontal
- 3. Fazer um varrimento em θ com um incremento apropriado

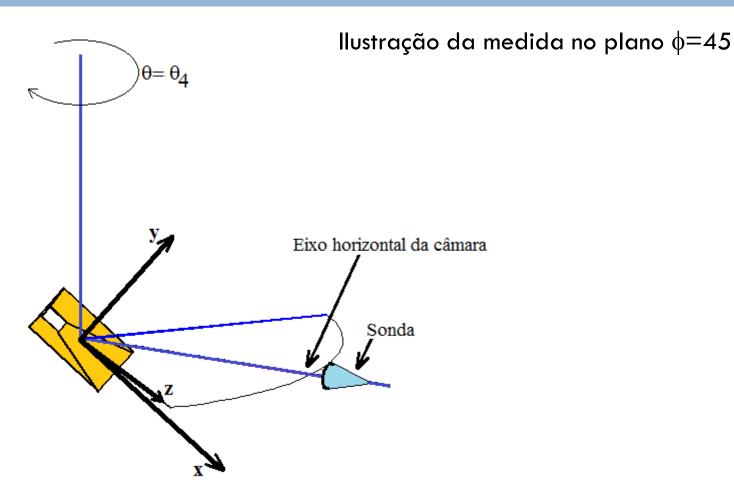
Esta medida está esquematicamente ilustrada nos slides seguintes



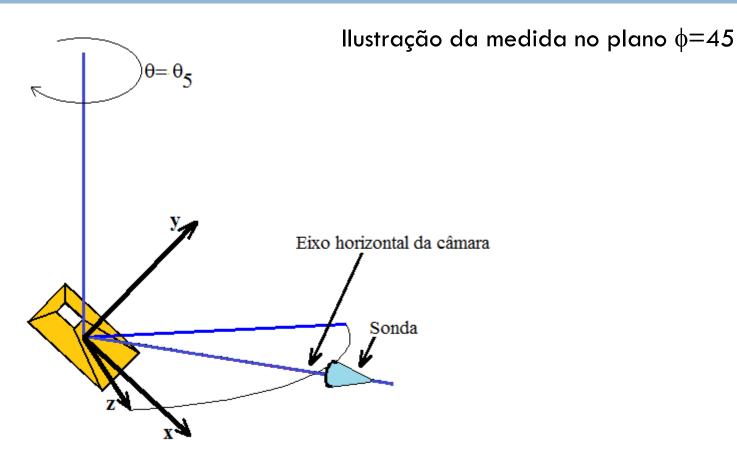








José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013

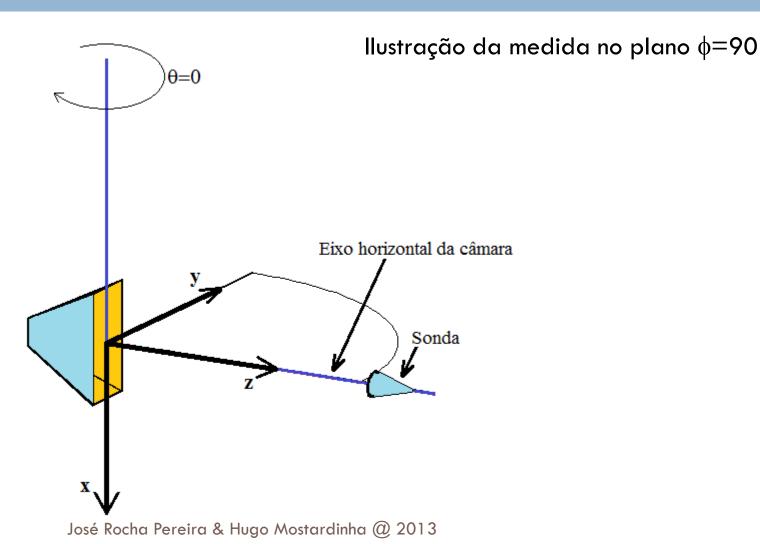


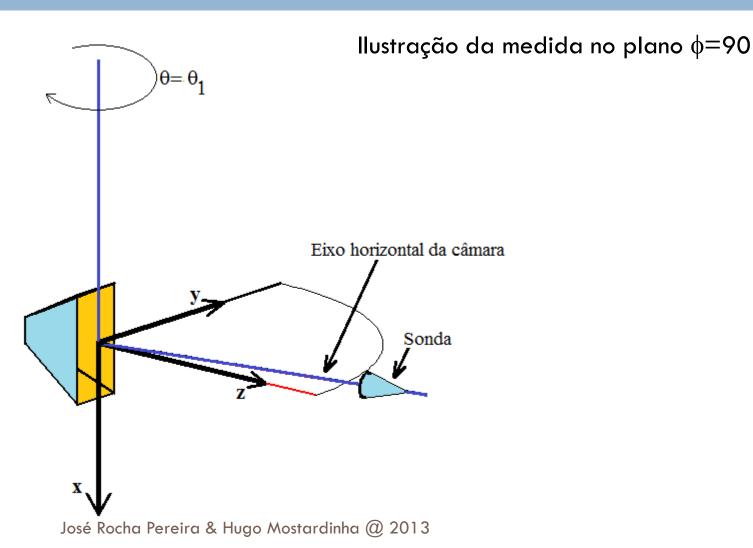
Usando o sistema montado na câmara

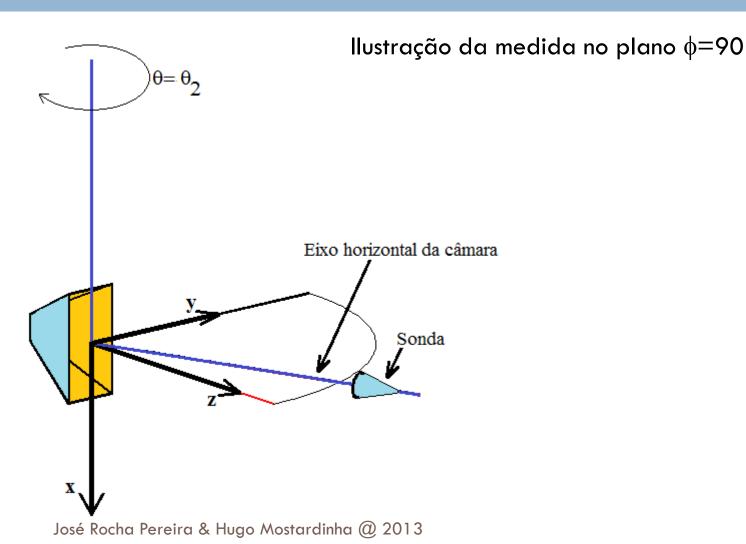
Suponhamos que se pretende medir o diagrama no plano (yz), plano ϕ =90°.

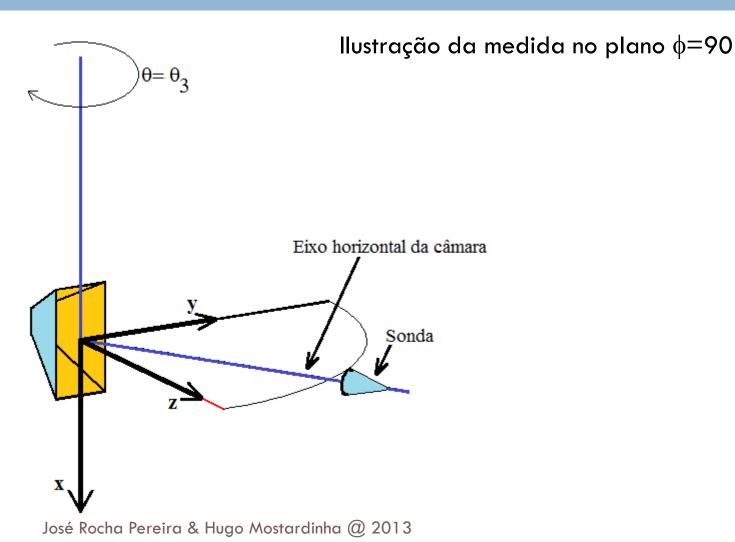
- 1. Deve-se colocar o eixo dos z alinhado com o eixo da câmara, θ =0°.
- 2. Deve-se colocar o plano yz (plano ϕ =90) horizontal
- 3. Fazer um varrimento em θ com um incremento apropriado

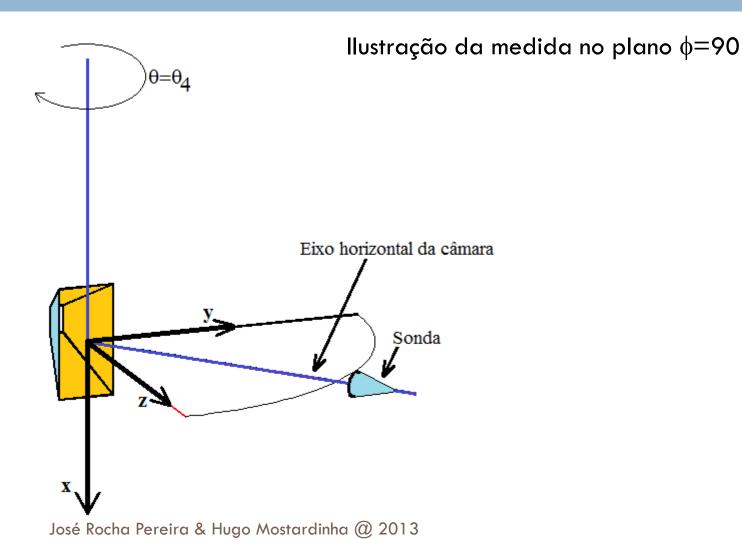
Esta medida está esquematicamente ilustrada nos slides seguintes

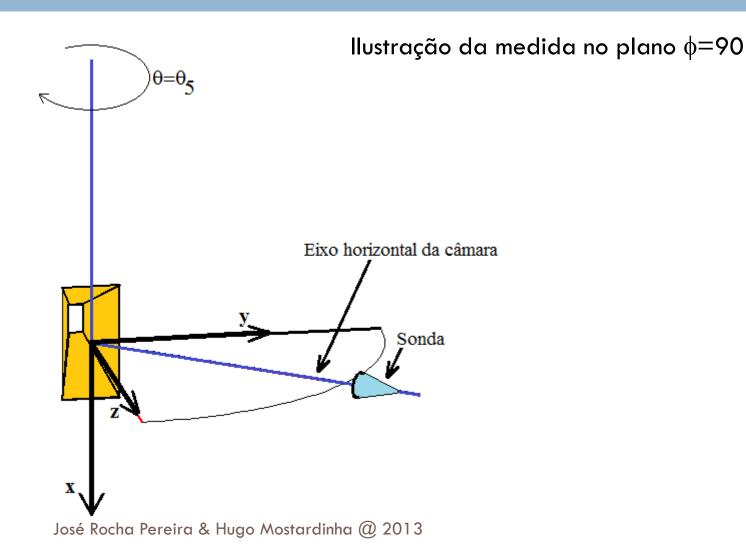












Este método de medir é apropriado se forem poucos os planos ϕ que se querem medir. Na maior parte dos casos só se fazem medidas nos planos principais $\phi=0$ e $\phi=90$ e ocasionalmente no plano $\phi=45$.

Estas medidas são feitas uma de cada vez e normalmente para cada plano fazem-se duas medidas, uma com a sonda em polarização horizontal e outra com a sonda em polarização vertical.

Pode-se portanto dizer que neste método se dão saltos (step) em ϕ e se fazem varrimentos (sweep) em θ .

As medidas ilustradas nos slides anteriores poderiam portanto ser feitas usando os seguintes parâmetros de entrada:

		ANG. I. (°)	ANG. F. ($^{\circ}$)	INCRTO. (°)
Salto	ROLL	0	90	45
(Step)				
		ANG. I. (°)	ANG. F. ($^{\circ}$)	INCRTO. (°)
Varrimento	AZM	0	$\theta_{\mathtt{5}}$	$\theta_{\sf inc}$
(Sweep)				

Há certos tipos de medida de antenas que necessitam que se faça medições em muitos planos ϕ .

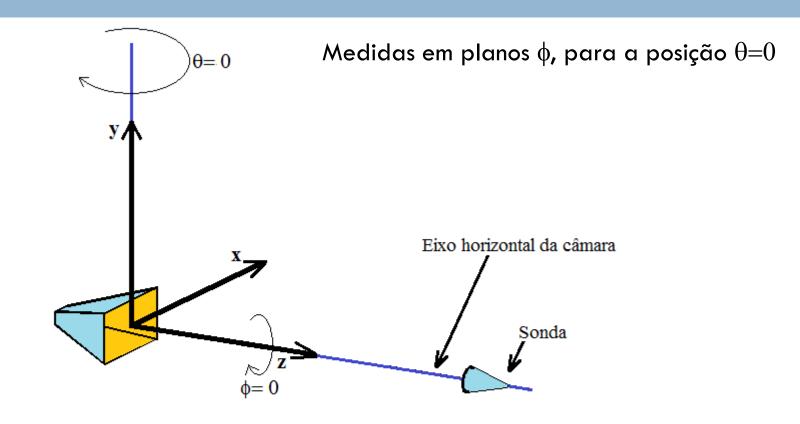
O caso mais relevante é o das **medidas em campo próximo**, para posterior transformação para campo distante.

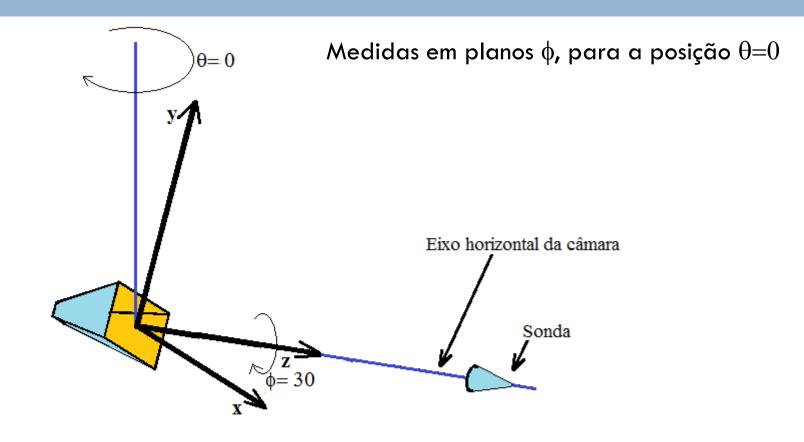
Neste caso, é muito mais eficiente fazer as medições em todos os planos ϕ , para cada posição θ , do que medir um plano ϕ de cada vez.

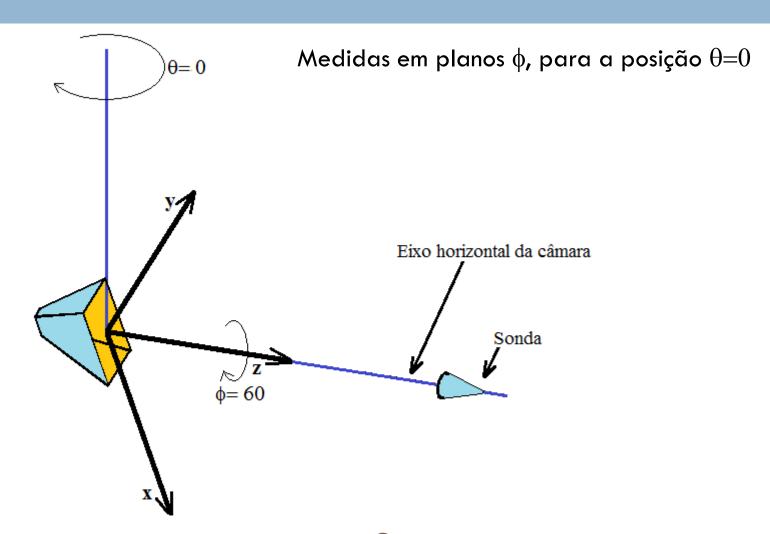
Isso quer portanto dizer que se dão saltos (step) em θ e se fazem varrimentos (sweep) em ϕ .

As medidas ilustradas nos slides seguintes ilustram este tipo de medida, usando como parâmetros de entrada os seguintes:

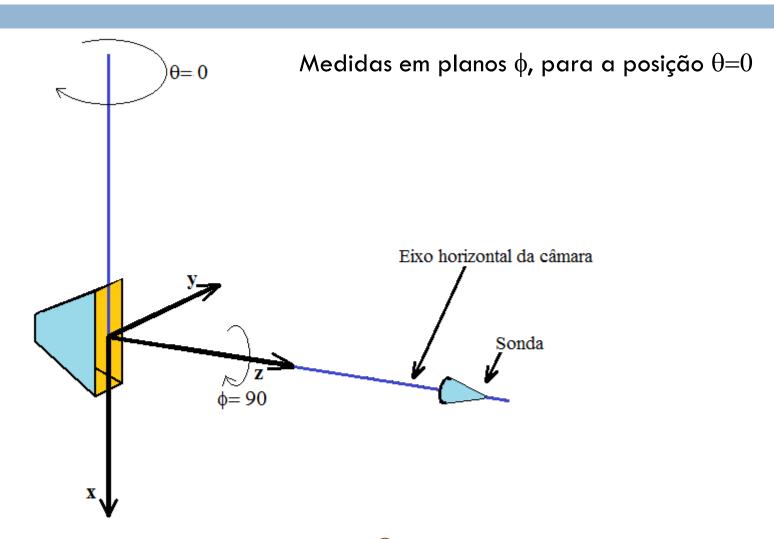
		ANG. I. (°)	ANG. F. ($^{\circ}$)	INCRTO. (°)
Salto	AZM	Ο	θ_{2}	$\Theta_{\sf inc}$
(Step)				
Varrimento	ROLL	ANG. I. (°)	ANG. F. ($^{\circ}$)	INCRTO. ($^{\circ}$)
(Sweep)		0	330	30



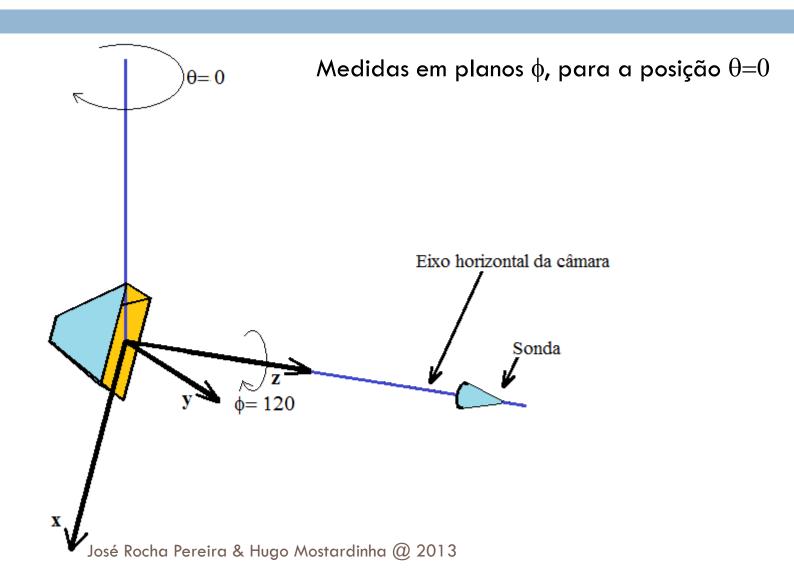


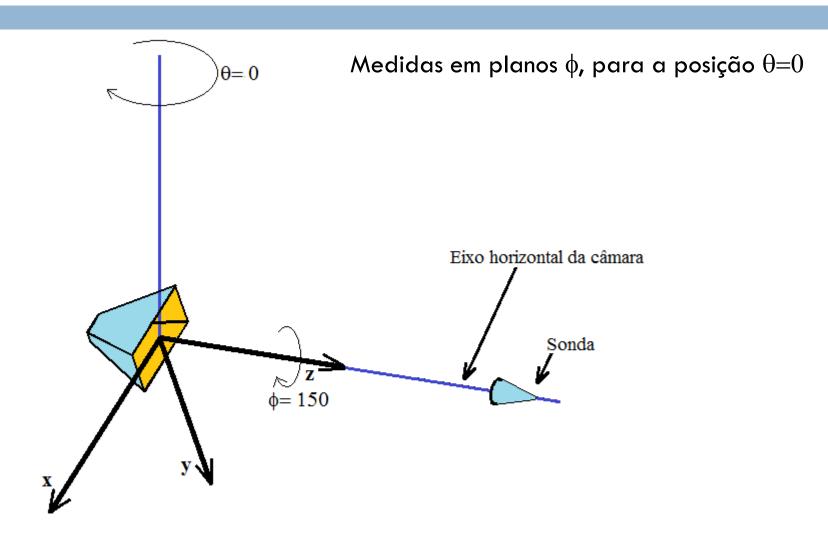


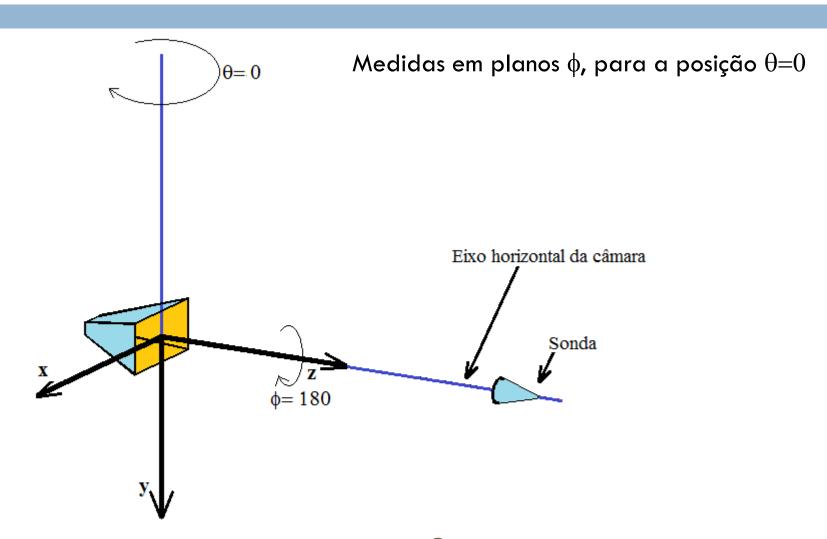
José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013



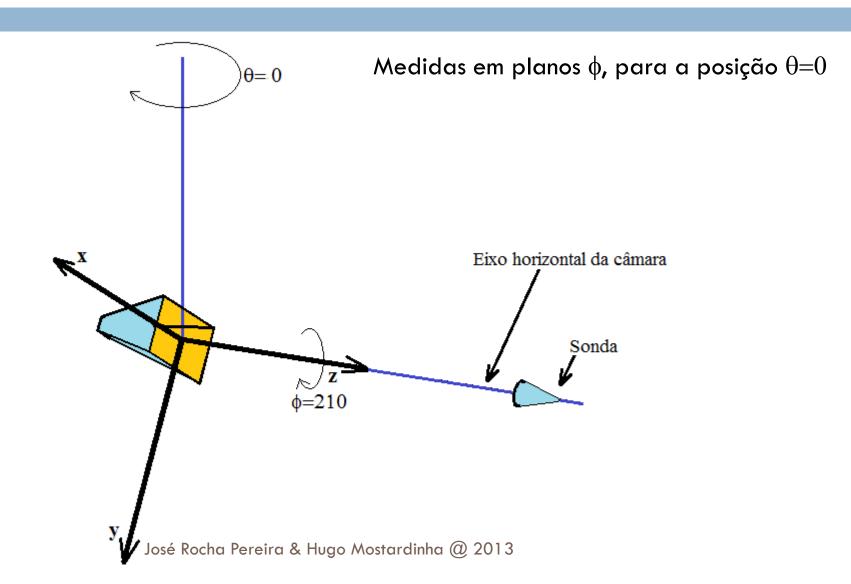
José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013

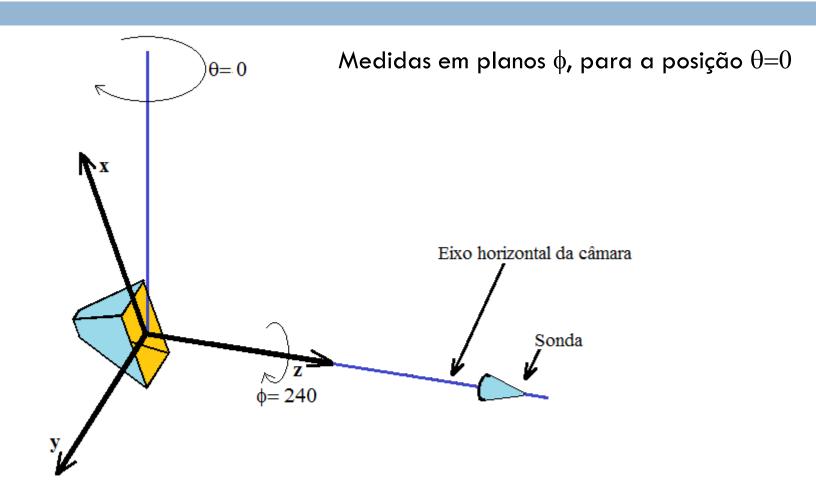


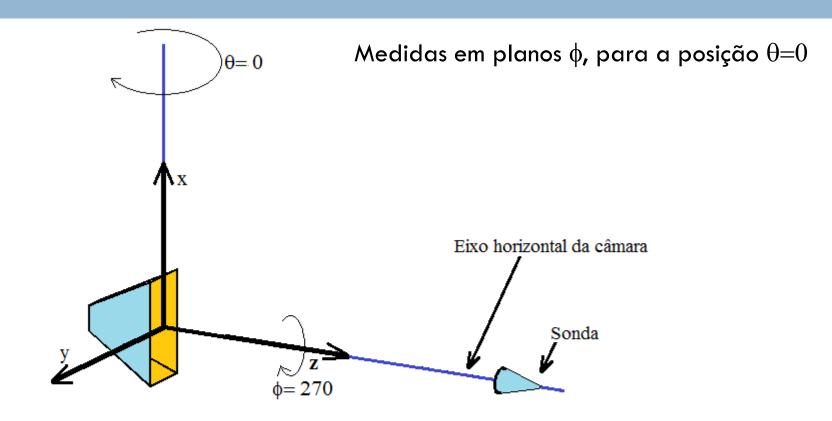


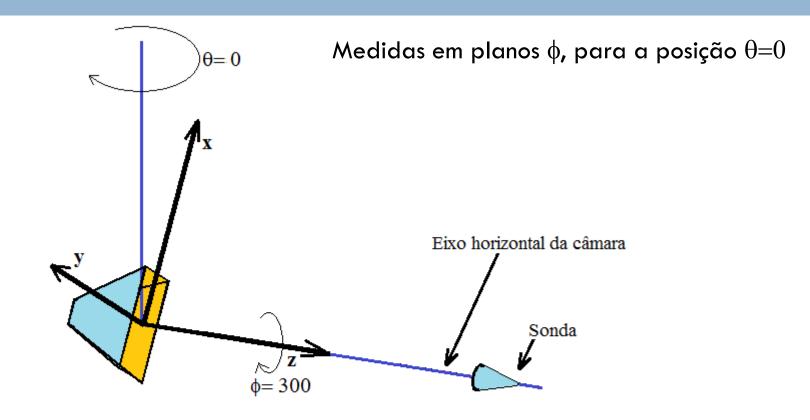


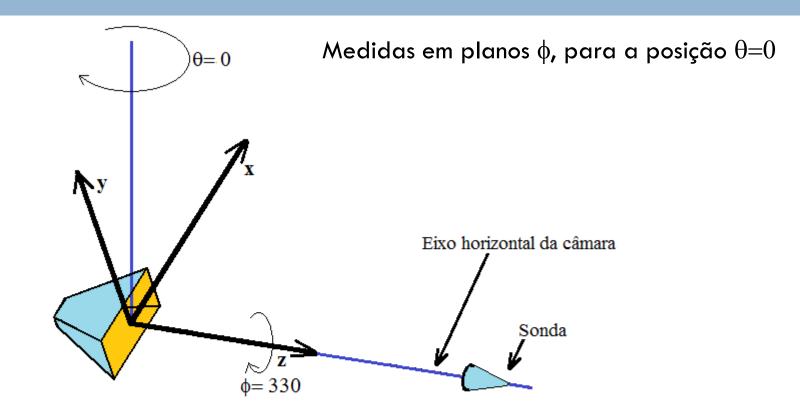
José Rocha Pereira & Hugo Mostardinha @ 2013

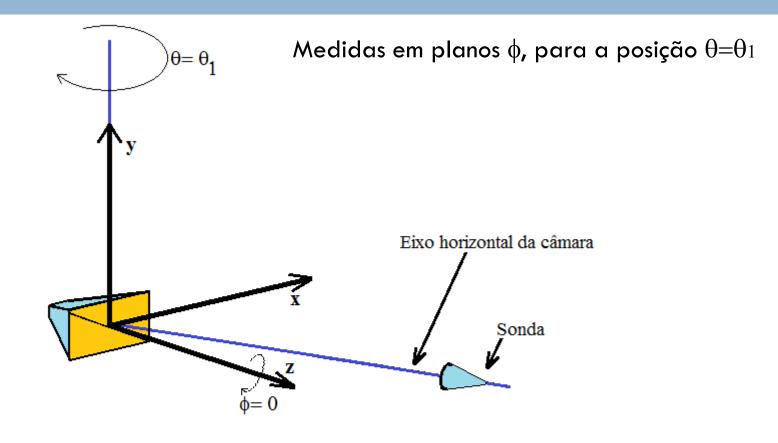


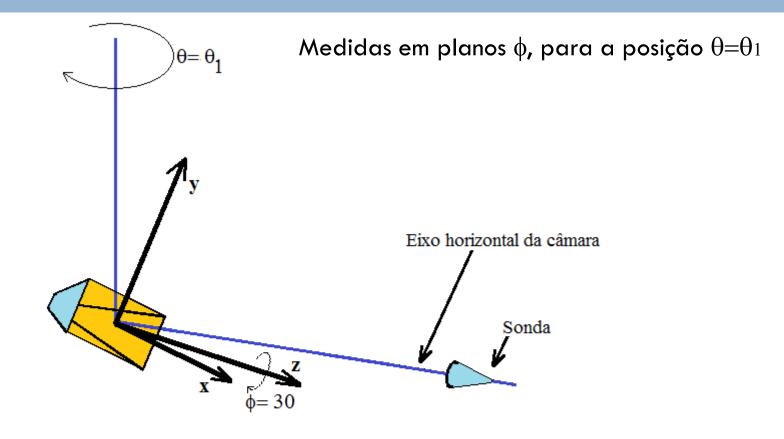


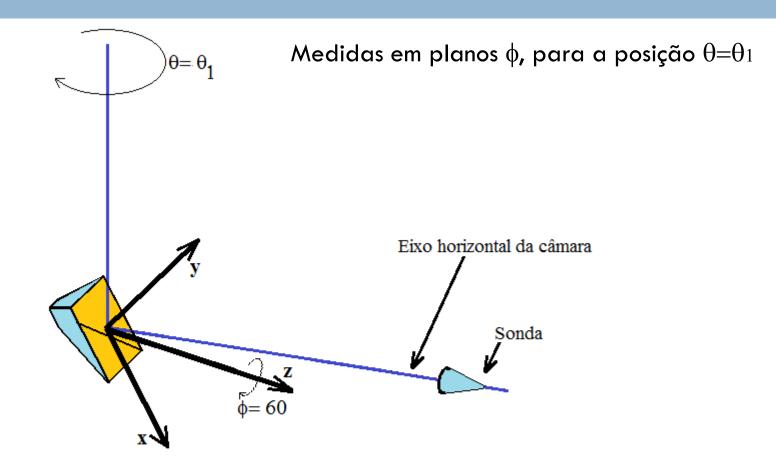


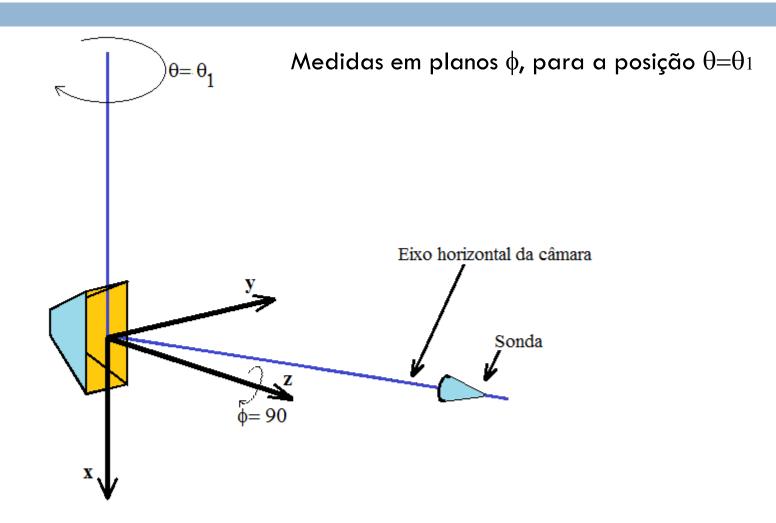


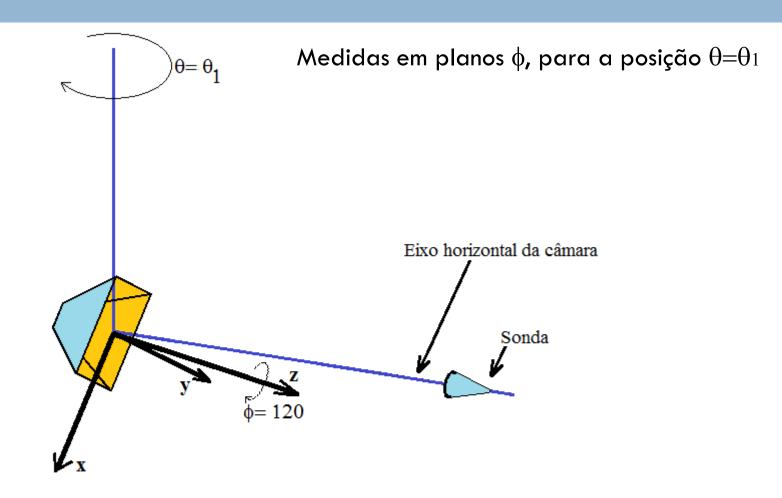


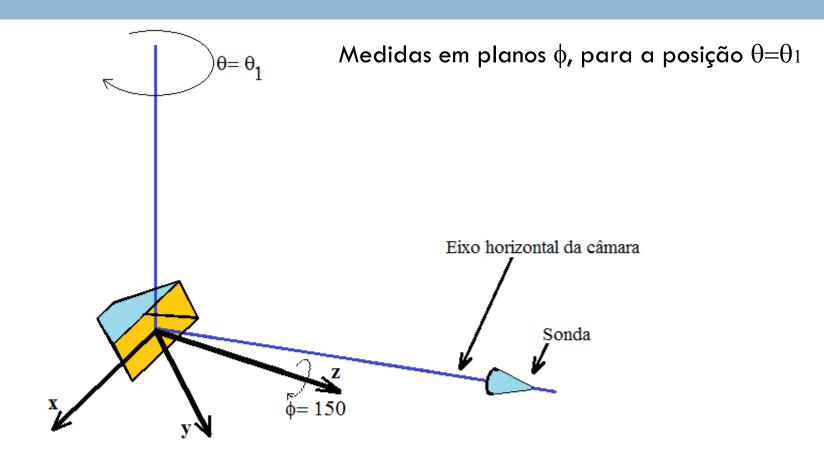


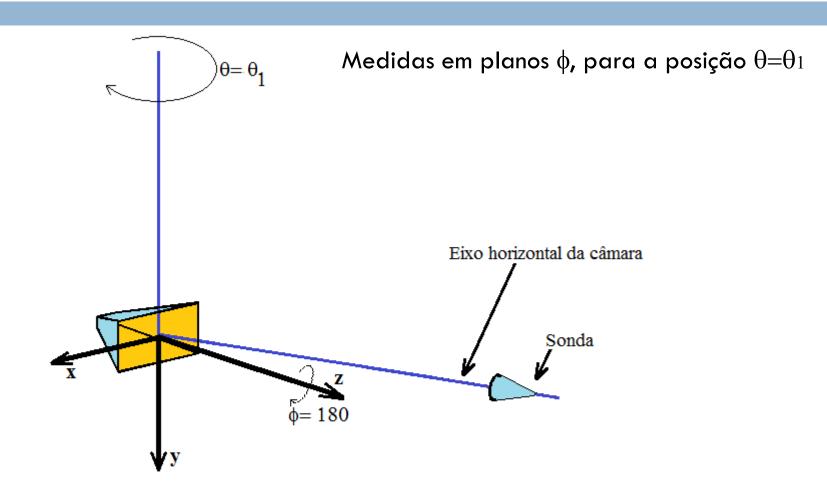


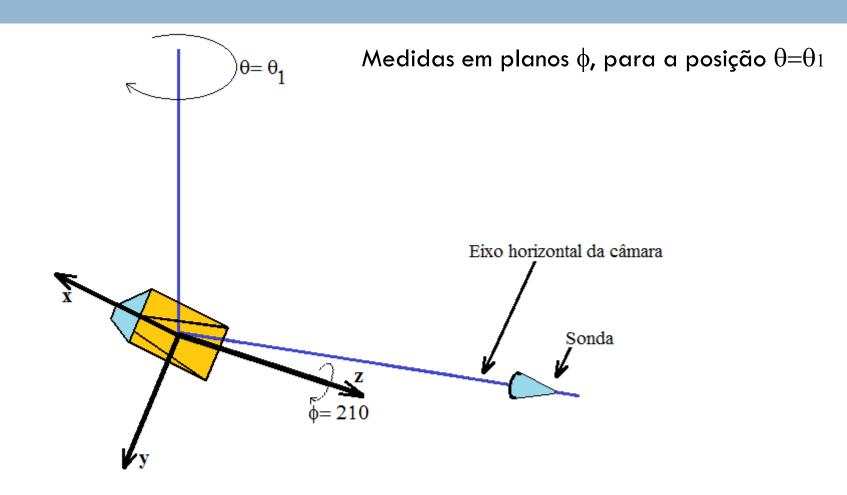


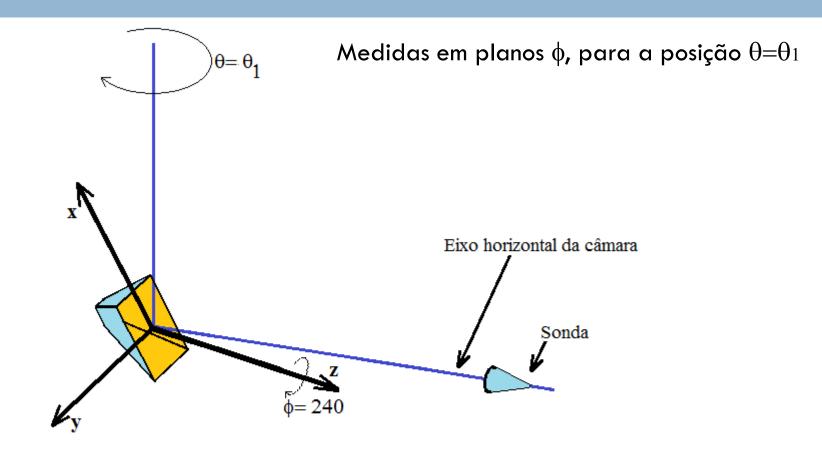


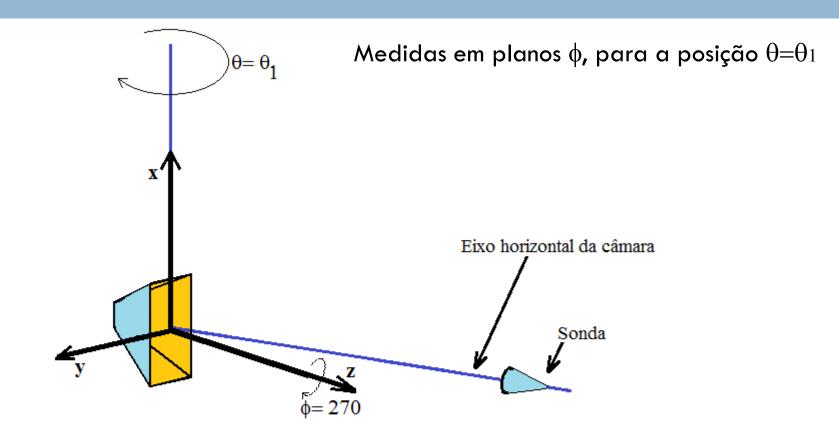


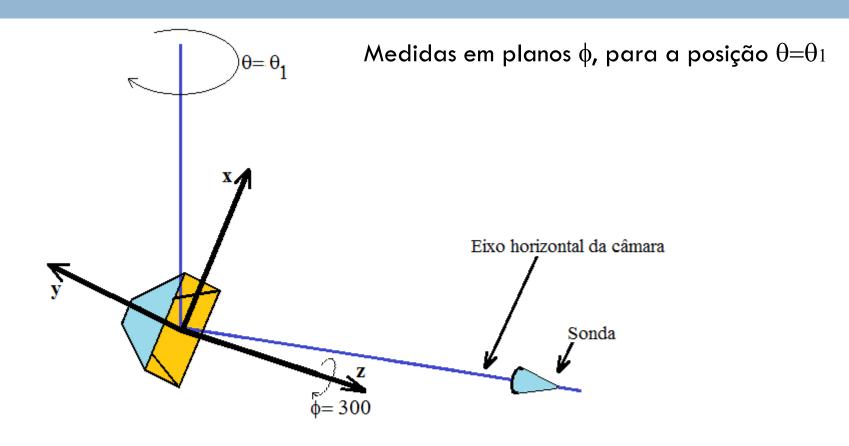


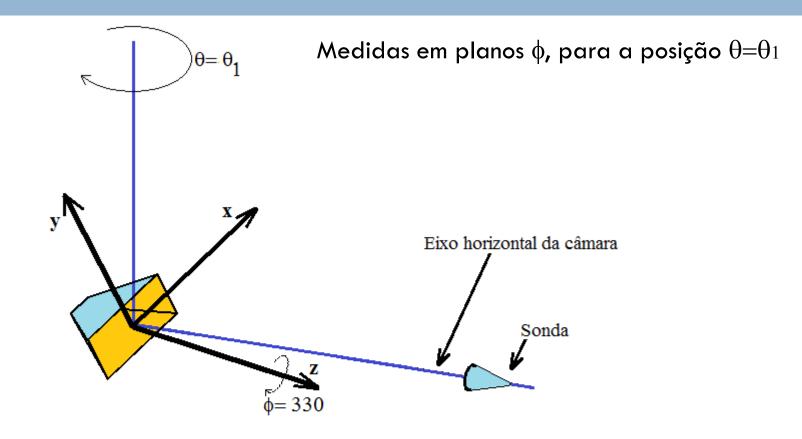


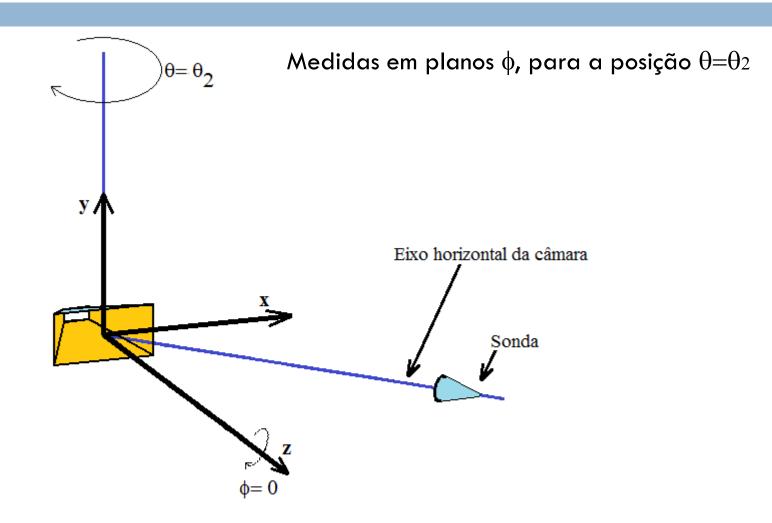


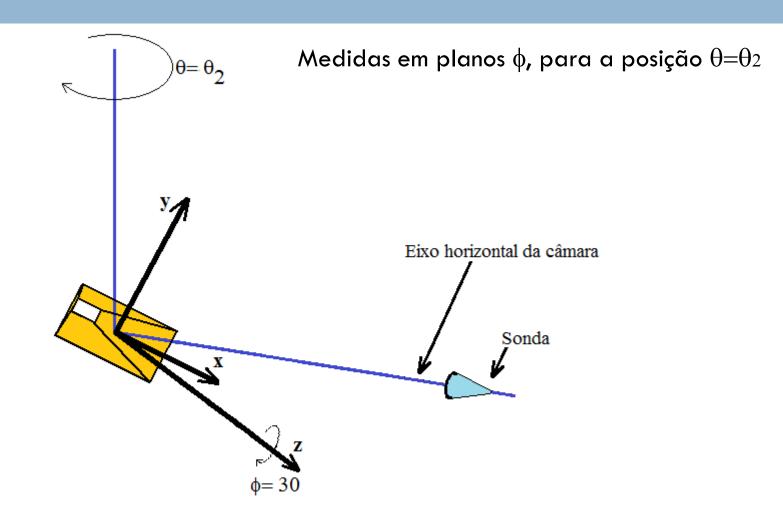


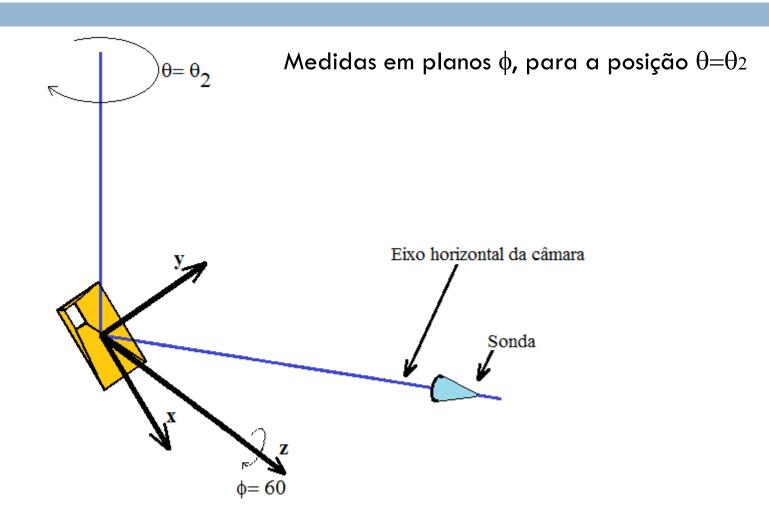


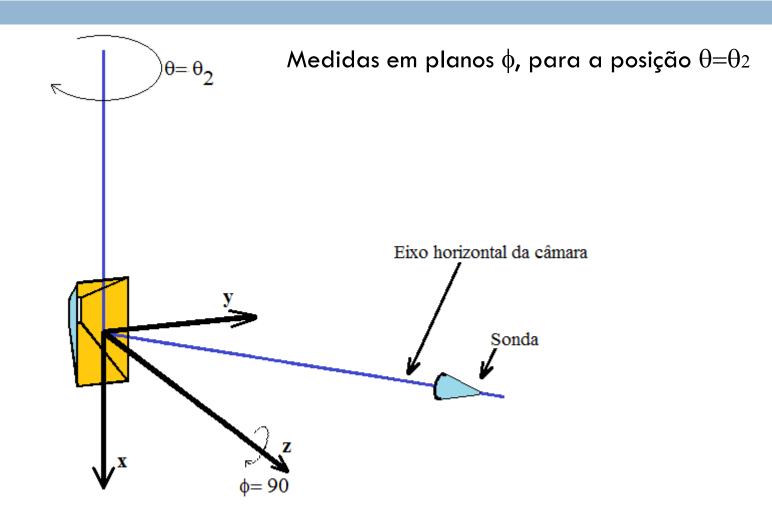


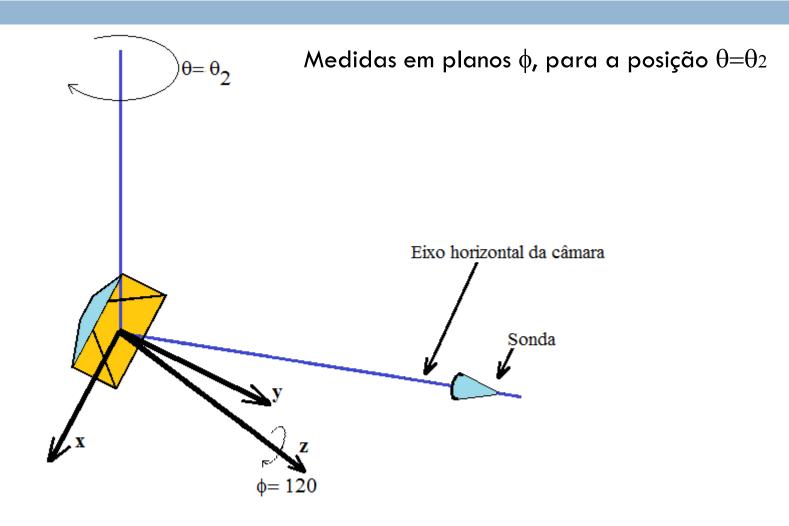


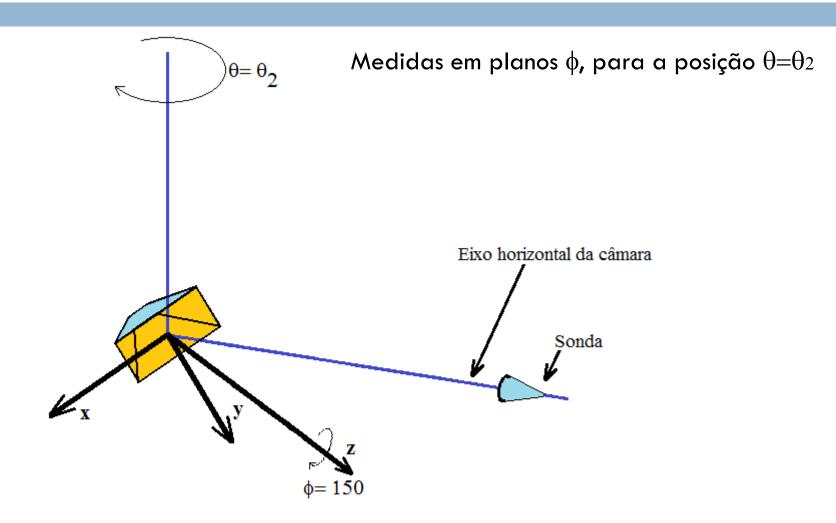


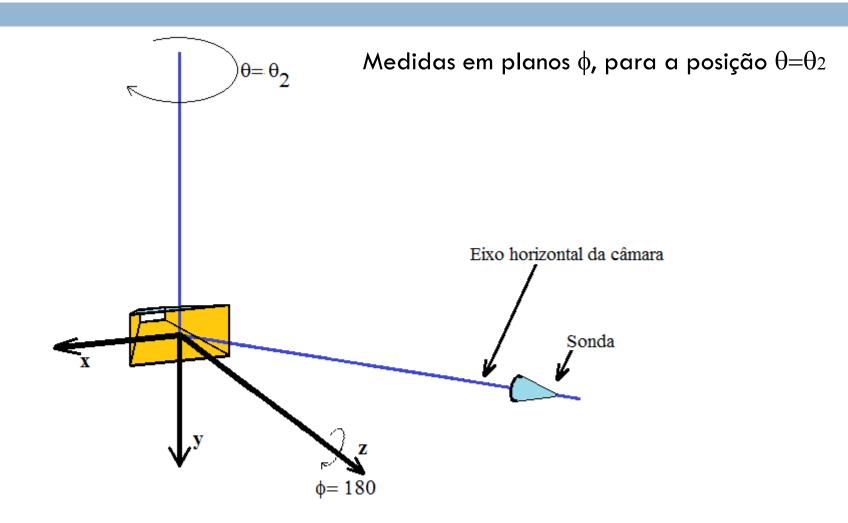


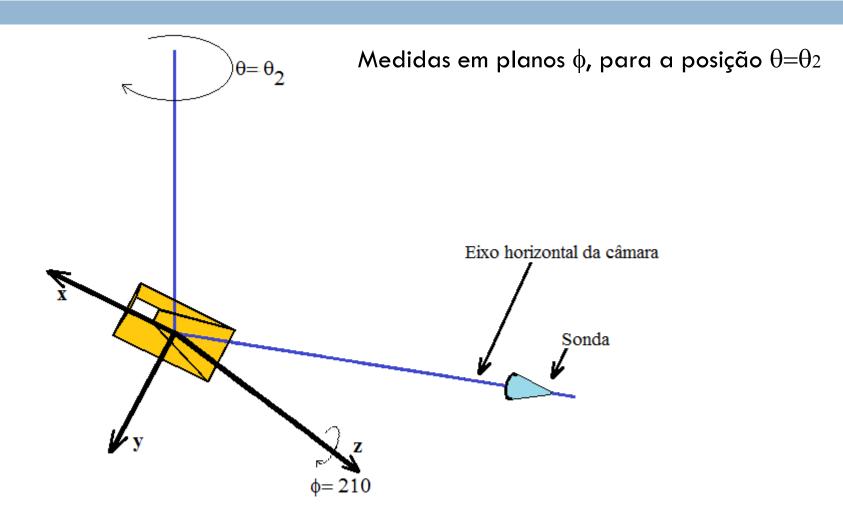


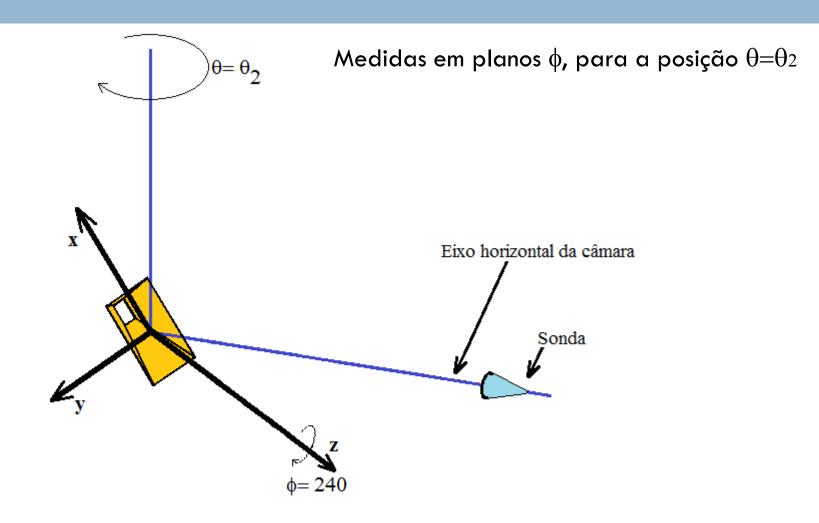


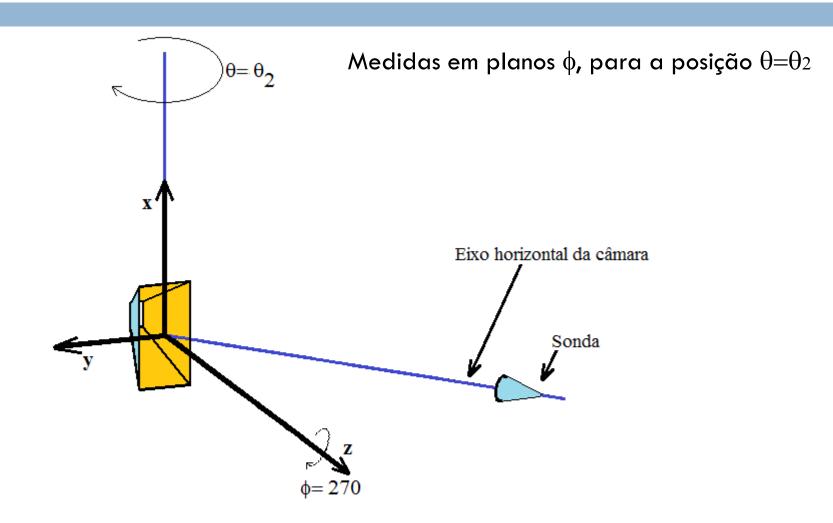


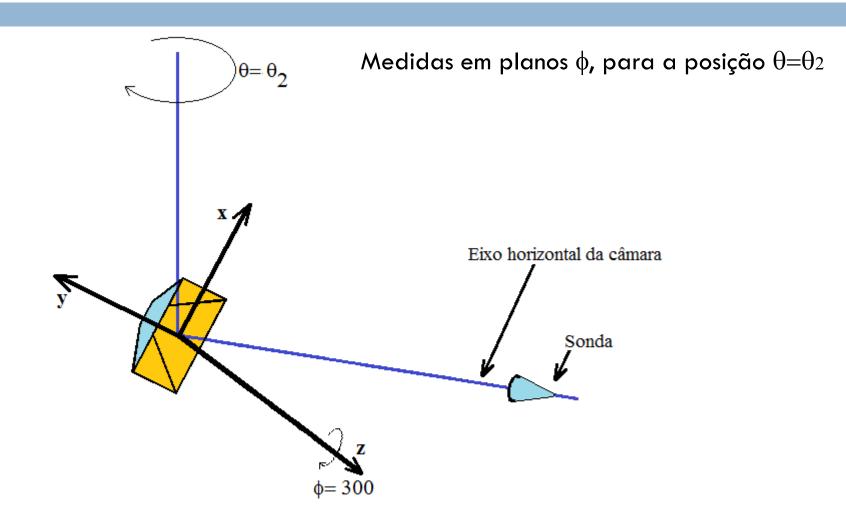


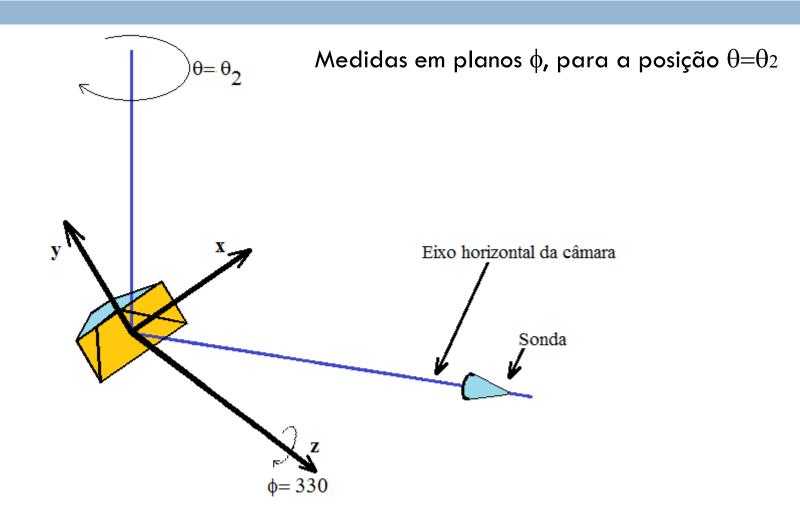












Quando se pretende fazer uma medida sobre uma esfera completa, deve-se variar o θ de 0 a 180 e o ϕ de 0 a 360.

Se se pretender meia esfera, deve-se variar o θ de 0 a 90 e o ϕ de 0 a 360.

Se se desejar apenas um angulo sólido de abertura θ a, deve-se variar o θ de 0 a θ a e o ϕ de 0 a 360.

