

# HF II Formelsammlung: (Stand Januar 2000)

**FORMELSAMMLUNG aus HF1**

Skineffekt beim ebenen Leiter  $\vec{i}(x) := \vec{i}(0) \cdot e^{-\frac{x}{d}}$  Eindringtiefe  $\delta := \sqrt{\frac{1}{\rho \cdot f \cdot \mu \cdot k}}$

langgestreckter Runddraht:  $R := \frac{1}{k \cdot d \cdot D \cdot p}$  induktiver Anteil:  $\vec{Z} := R \cdot (1 + i)$

**Eigeninduktivität** RLs Glied:  $\vec{Z}_1 := R + i \cdot \omega \cdot L$  z.B. Zyl. Leiter:  $K = (l / 2\pi r) \quad H = k \cdot l$

$$L_s := \mu \int_V k^2 dV$$

**Eigenkapazität** RCp Glied:  $\vec{Y}_2 := \frac{1}{R} + i \cdot \omega \cdot C_p$  falls  $\omega RC_p < 0.1$ :  $ZR = ca R^*(1 - j\omega RC_p)$

$$\vec{Z}_2 := R \cdot \left[ \frac{1}{1 + (\omega \cdot R \cdot C_p)^2} - i \frac{\omega \cdot R \cdot C_p}{1 + (\omega \cdot R \cdot C_p)^2} \right]$$

**Gesamtimpedanz** ungefähr:  $\vec{Z} := R + i \cdot \omega \cdot (L_s - R^2 \cdot C_p)$   $R = \sqrt{\frac{L_s}{C_p}}$

Kompensation d. Blindwiderstandes:  $L_s := R^2 \cdot C_p$

**Eigeninduktivität bei Kondensatoren:**

$$C := \frac{C}{1 - \omega^2 \cdot L_s \cdot C} \quad \text{mit } C \geq C \quad f_R := \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L_s \cdot C}}$$

Verlustfaktor eines Kondensators:  $\tan(\delta_c) := \frac{P}{Q} = \text{ungefähr: } \frac{R_s}{|X_c|}$

frequenzabhängiger Widerstand:  $R_s := \frac{1}{\omega C} \cdot \tan(\delta_c) \quad \frac{1}{\omega C} := |X_c|$

**Eigenkapazität bei Spulen:**  $L = \frac{L}{1 - \omega^2 \cdot L \cdot C_p} \quad f_R := \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L \cdot C_p}}$

Verlust bei Spulen:  $R_s := 2 \cdot \frac{P}{I^2} \quad \tan(\delta_L) := \frac{R_s}{\omega \cdot L}$

Güte  $Q_L = \frac{1}{\tan(\delta_L)} \quad Q_L := \frac{\omega \cdot L}{R_s}$

**Kapitel 1.2 Passive lineare Schaltungen**

$$\vec{Z} = \frac{1}{\vec{Y}} = \frac{1}{G + i \cdot B} := \frac{G}{G^2 + B^2} - i \frac{B}{(G^2 + B^2)} = R + i \cdot X$$

**Breitbandkompensation:**  $X_s = \text{ungefähr } R^2 \cdot B_p$  (Bedingung)  $\sqrt{X_s \cdot B_p} < 1$  (Frequenzbereich)

**Tiefpaßkompensation:**  $L := R^2 \cdot C \quad f_g = \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L \cdot C}} \quad f_g = \frac{1}{2 \cdot p \cdot RC}$

**Hochpaßkompensation:**  $C := \frac{L}{R^2} \quad f_g = \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L \cdot C}} \quad f_g = \frac{1}{2 \cdot p \cdot \frac{L}{R}}$

**Bandpaßkompensation:**  $f_R = \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L_s \cdot C_s}} \quad f_R := \frac{1}{2 \cdot p \cdot \sqrt{L_p \cdot C_p}}$

$$R^2 = \frac{X_s}{B_p} \quad R^2 := \sqrt{\frac{L_s \cdot L_p}{C_s \cdot C_p}} \quad R^2 = \frac{L_p}{C_s} \quad R^2 := \frac{L_s}{C_p}$$

$$\frac{1}{K} := \frac{L_s}{L_p} \quad \frac{1}{K} = \sqrt{\frac{L_s \cdot C_p}{C_s \cdot L_p}}$$

$$f_{g1,2} = \frac{1}{2} \cdot f_R \cdot (\sqrt{k+4} + \sqrt{k})$$

**Kapitel 1.3. Hochfrequenzleitungen**

$$\vec{i} \cdot \vec{b} := i \cdot \frac{2 \cdot P}{l} \quad \text{mit } l = \frac{c}{f} \quad \text{aus } \vec{r} := a \cdot e^{-l \cdot b} \quad [\beta] = 1/m$$

**Wellenamplituden bei dämpfungsfreien Leitungen:**

$$\vec{a}(z) := \vec{a}(0) \cdot e^{-i \cdot bz} \quad \vec{b}(z) := \vec{b}(0) \cdot e^{-i \cdot bz}$$

$$\vec{a}(0) := \vec{a}_0 \quad \vec{b}(0) := \vec{b}_0$$

$$\vec{U}(z) := \sqrt{z_0} \cdot [\vec{a}(z) + \vec{b}(z)] \quad \vec{I}(z) = \frac{1}{\sqrt{z_0}} \cdot [\vec{a}(z) - \vec{b}(z)]$$

$$\vec{a}(z) := \frac{1}{2} \left[ \frac{\vec{U}(z)}{\sqrt{z_0}} + \vec{I}(z) \cdot \sqrt{z_0} \right] \quad \vec{b}(z) := \frac{1}{2} \left[ \frac{\vec{U}(z)}{\sqrt{z_0}} - \vec{I}(z) \cdot \sqrt{z_0} \right]$$

$$P := \frac{1}{2} \cdot \text{Re} \left[ \vec{U} \cdot \vec{I}^* \right] \quad \text{Stern} \quad P := \frac{1}{2} \cdot \left[ |\vec{a}|^2 - |\vec{b}|^2 \right]$$

(transportierte Leistung)

**Reflexionsfaktor am Leitungsende:**

$$\vec{r} := \frac{\vec{b}(0)}{\vec{a}(0)} \quad |\vec{r}| \leq 1 \quad \vec{r} := \frac{z - z_0}{z + z_0} \quad \vec{z} := z_0 \cdot \frac{1 + \vec{r}}{1 - \vec{r}}$$

**Kurzschluß am Leitungsende:**

$$\vec{U}(z) := 2 \cdot \sqrt{z_0} \cdot \vec{a}_0 \cdot i \cdot \sin(\mathbf{b} \cdot z) \quad \vec{I}(z) := \frac{2 \cdot \vec{a}_0}{\sqrt{z_0}} \cdot \cos(\mathbf{b} \cdot z)$$

$$\vec{z}(l) := i \cdot z_0 \cdot \tan(\mathbf{b} \cdot l)$$

**Leerlauf am Leitungsende:**

$$\vec{U}(z) := 2 \cdot \sqrt{z_0} \cdot \vec{a}_0 \cdot i \cdot \cos(\mathbf{b} \cdot z) \quad \vec{I}(z) := i \cdot \frac{2 \cdot \vec{a}_0}{\sqrt{z_0}} \cdot \sin(\mathbf{b} \cdot z)$$

$$\vec{z}(l) := \frac{-i \cdot z_0}{\tan(\mathbf{b} \cdot l)}$$

**Wellenwiderstand am Leitungsende:**

$$\vec{U}(z) := \sqrt{z_0} \cdot \vec{a}_0 \cdot e^{i \cdot \mathbf{b} \cdot z} \quad \vec{I}(z) = \frac{1}{\sqrt{z_0}} \cdot \vec{a}_0 \cdot e^{i \cdot \mathbf{b} \cdot z} \quad \vec{z}(l) := z_0$$

**Allgemeiner Leitungsabschluß:**

$$\vec{z}(l) := z_0 \cdot \frac{\vec{z}(0) + i \tan(\mathbf{b} \cdot l)}{1 + i \frac{\vec{z}(0)}{z_0} \cdot \tan(\mathbf{b} \cdot l)}$$

$$\vec{r}(l) := \frac{\vec{b}_0}{\vec{a}_0} \cdot e^{-i \cdot 2 \cdot \mathbf{b} \cdot l} \quad \vec{r} := [\vec{r}(l)] \cdot e^{i \cdot 2 \cdot \mathbf{b} \cdot l}$$

**Vergleich der Sonderfälle:**

**Anpassung**  $\vec{z}(0) = Z$   
 $l=0 \quad s=1 \quad m=1$

**Kurzschluß**  $\vec{z}(0) = 0$   
 $l=-1 \quad s=\infty \quad m=0$   
 (alles zurück)

**Leerlauf**  $\vec{z}(0) = \infty$   
 $l=1 \quad s=\infty \quad m=0$   
 (alles zurück ohne Phasensprung)

$\lambda/2$  Leitung -> keine Änderung an  $\vec{Y}$   
 $\lambda/4$  Leitung -> Betrag bleibt, Phase dreht um 180 Grad,  $\vec{Y}$

### Kapitel 2. Beschreibung von linearen Schaltungen mit $r$ und $s$

Spannungsquelle :

$$\bar{r}_g := \frac{\bar{z}_g - z_0}{\bar{z}_g + z_0} \quad \bar{b} := \bar{b}_s \quad \bar{b}_s := \bar{U}_s \cdot \frac{\sqrt{z_0}}{\sqrt{\bar{z}_g + z_0}}$$

Stromquelle :

$$\bar{r}_g := \frac{\bar{Y}_0 - \bar{Y}_g}{\bar{Y}_0 + \bar{Y}_g} \quad \text{mit } \bar{Y}_0 := \frac{1}{z_0} \quad \bar{b}_s := \bar{I}_s \cdot \frac{\sqrt{Y_0}}{\bar{Y}_0 + \bar{Y}_g}$$

S - Matrix :

$$\begin{bmatrix} \bar{b}_1 \\ \bar{b}_2 \end{bmatrix} := \begin{bmatrix} \bar{S}_{11} & \bar{S}_{12} \\ \bar{S}_{21} & \bar{S}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \bar{a}_1 \\ \bar{a}_2 \end{bmatrix} \quad S_{11}, S_{22}, \dots$$

$$\bar{S}_{11} = \frac{\bar{b}_1}{\bar{a}_2} \quad <= 1 \quad \text{für } a_2=0 \quad \text{Reflexionsfaktor an Tor 1, wenn lastseitig reflexionsfrei abgeschlossen ist.}$$

Zur Berechnung : Abschließen mit Last  $Z$

$$\bar{S}_{12} = \frac{\bar{b}_1}{\bar{a}_2} \quad \text{für } a_1=0 \quad \text{Übertragungsfaktor "rückwärts" wenn Eingang reflexionsfrei abgeschlossen}$$

$$\bar{S}_{12} = \frac{1}{F} (1 + \bar{S}_{11})$$

### Kapitel 3. Leistung einer HF-Quelle

$$P := \frac{1}{2} \cdot |\bar{b}_s| \cdot \frac{1 - (|\bar{r}_L|)^2}{(1 - \bar{r}_g \cdot \bar{r}_L)^2}$$

für  $P = P_{\max}$   $-\bar{f}_g \Rightarrow \bar{f}_L$  somit  $|\bar{r}_L| := |\bar{r}_g|$  somit  $\bar{r}_L = (\bar{r}_g)^{\text{stern}}$

somit  $P_{\max} := \frac{1}{2} \cdot (\bar{b}_s)^2 \cdot \frac{1}{1 - (|\bar{r}_g|)^2}$  somit  $P_{\max} := P_V$

### Kapitel 4. Leistungsübertragung eines Zweitores

$$\bar{r}_E := \bar{S}_{11} + \frac{\bar{S}_{12} \cdot \bar{S}_{21} \cdot \bar{r}_L}{1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_L} \quad \bar{r}_A := \bar{S}_{22} + \frac{\bar{S}_{12} \cdot \bar{S}_{21} \cdot \bar{r}_g}{1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_g}$$

$$\text{Spannungsverstärkung } \bar{v}_u := \frac{\bar{S}_{21}}{1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_L} \cdot \frac{\bar{r}_L + 1}{1 + \bar{r}_E}$$

$$\text{Stromverstärkung } \bar{v}_i := \frac{\bar{S}_{21}}{1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_L} \cdot \frac{\bar{r}_L - 1}{1 - \bar{r}_E}$$

$$\text{Klemmenleistungsverstärkung } \bar{G} = \frac{(\bar{S}_{21})^2}{(1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_L)^2} \cdot \frac{1 - (|\bar{r}_L|)^2}{1 - (|\bar{r}_E|)^2}$$

$$\text{verfügbare Leistungsverstärkung } \bar{G}_v = \frac{1 - (|\bar{r}_g|)^2}{(1 - \bar{S}_{11} \cdot \bar{r}_g)^2} \cdot \frac{1}{1 - (|\bar{r}_A|)^2} \cdot (\bar{S}_{21})^2$$

### Kapitel 4. Leistungsübertragung eines Zweitores (Fortsetzung)

$$\text{Übertragungsleistungsverstärkung } \bar{G}_T := \frac{1 - (|\bar{r}_g|)^2}{(1 - \bar{S}_{11} \cdot \bar{r}_g)^2} \cdot \frac{1 - (|\bar{r}_L|)^2}{(1 - \bar{S}_{22} \cdot \bar{r}_L)^2} \cdot (|\bar{S}_{21}|)^2$$

$$\bar{r}_g := \frac{A_1 - \sqrt{(A_1)^2 - (2 \cdot \bar{B}_1)^2}}{2 \cdot \bar{B}_1} \quad \bar{r}_L := \frac{A_2 - \sqrt{(A_2)^2 - (2 \cdot \bar{B}_2)^2}}{2 \cdot \bar{B}_2}$$

$$A_1 := 1 + (|\bar{S}_{11}|)^2 - (|\bar{S}_{22}|)^2 - (|\det(\bar{S})|)^2$$

$$A_2 := 1 + (|\bar{S}_{22}|)^2 - (|\bar{S}_{11}|)^2 - (|\det(\bar{S})|)^2$$

$$\bar{B}_1 := \bar{S}_{11} - (\bar{S}_{22})^{\text{stern}} \cdot \det(\bar{S}) \quad \bar{B}_2 := \bar{S}_{22} - (\bar{S}_{11})^{\text{stern}} \cdot \det(\bar{S})$$

$$(\bar{G}_T)^{\max} = \frac{\bar{S}_{21}}{\bar{S}_{12}} \cdot (k - \sqrt{k^2 - 1}) \quad k = \frac{1 + (|\det(\bar{S})|)^2 - (|\bar{S}_{11}|)^2 - (|\bar{S}_{22}|)^2}{2 \cdot |\bar{S}_{12}| \cdot |\bar{S}_{21}|}$$

### Kapitel 5. Stabilitätskreise

$$\bar{M}_e = \bar{S}_{11} + (\bar{S}_{22})^{\text{stern}} \cdot \frac{\bar{S}_{12} \cdot \bar{S}_{21}}{1 - (|\bar{S}_{22}|)^2} \quad \bar{R}_E = \frac{|\bar{S}_{12}| \cdot |\bar{S}_{21}|}{1 - (|\bar{S}_{22}|)^2}$$

$$\bar{M}_a = \bar{S}_{22} + (\bar{S}_{11})^{\text{stern}} \cdot \frac{\bar{S}_{12} \cdot \bar{S}_{21}}{1 - (|\bar{S}_{11}|)^2} \quad \bar{R}_A = \frac{|\bar{S}_{12}| \cdot |\bar{S}_{21}|}{1 - (|\bar{S}_{11}|)^2}$$

Stabilität  $|\bar{S}_{12}| \neq 0$  und  $k \geq 1$

### Kapitel 6.1 Rechenregeln mit komplexen Zahlen

$$\bar{Z} := a + i \cdot b \quad \bar{Z} := \cos(f) + i \cdot \sin(f)$$

$$|\bar{Z}| = \sqrt{a^2 + b^2} \quad f := \arctan\left(\frac{\text{Im}(\bar{Z})}{\text{Re}(\bar{Z})}\right) \quad \bar{Z} := |\bar{Z}| \cdot e^{i \cdot f}$$

$$\bar{Z}_1 + \bar{Z}_2 := a_1 + a_2 + i \cdot (b_1 + b_2) \quad \bar{Z}_1 - \bar{Z}_2 := a_1 - a_2 + i \cdot (b_1 - b_2)$$

$$\bar{Z}_1 \cdot \bar{Z}_2 := (|\bar{Z}_1|) \cdot (|\bar{Z}_2|) \cdot e^{i \cdot (f_1 + f_2)}$$

$$\frac{\bar{Z}_1}{\bar{Z}_2} := \frac{|\bar{Z}_1|}{|\bar{Z}_2|} \cdot e^{i \cdot (f_1 - f_2)} \quad (\bar{Z})^n := (|\bar{Z}|)^n \cdot e^{i \cdot n \cdot f}$$

$$\bar{Z} := \frac{a + i \cdot b}{c + i \cdot d} \quad \text{komplex conj. erweitern } \rightarrow \bar{Z} := \frac{a \cdot c + b \cdot d + i \cdot (b \cdot c - a \cdot d)}{c^2 + d^2}$$

### Kapitel 6.2. Elektronische Bauteile

Spulen:  $\mu_0 = 1.256 \cdot 10^{-6} \frac{\text{Vs}}{\text{Am}}$

Zylinderspule  $L := \frac{N^2 \cdot \mu_0 \cdot \mu_r \cdot A}{l_m}$  Ringspule  $L = \mu_0 \cdot \mu_r \cdot \frac{N^2 \cdot A}{2 \cdot p \cdot R_m}$

Kondensator:  $\epsilon_r = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{\text{As}}{\text{Vm}}$  Plattenkondensator:  $C = \epsilon_0 \cdot \epsilon_r \cdot \frac{A}{s}$

Zylinderkondensator:  $C = \epsilon_0 \cdot \epsilon_r \cdot \frac{2 \cdot p \cdot l}{\ln\left(\frac{r_a}{r_c}\right)}$  Block:  $C = \epsilon_0 \cdot \epsilon_r \cdot \frac{l \cdot b}{s}$

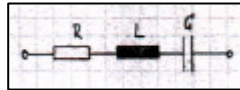
### Kapitel 7. Determinante einer Matrix 2x2

$$M := \begin{bmatrix} \overline{a_{11}} & \overline{a_{12}} \\ \overline{a_{21}} & \overline{a_{22}} \end{bmatrix} \quad \det(M) := \overline{a_{11}} \cdot \overline{a_{22}} - \overline{a_{12}} \cdot \overline{a_{21}}$$

### Kapitel 7.1 Netzwerke

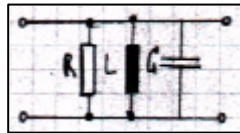
#### Rs-Ls-Cs - Glied

$$\overline{Z}_s := \frac{1}{R} + i \cdot \omega \cdot L - i \cdot \frac{1}{\omega \cdot C}$$



#### Rp-Lp-Cp - Glied

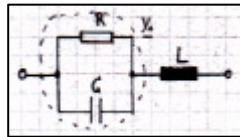
$$\overline{Y}_p := G + \frac{1}{x_c} + \frac{1}{x_L}$$



mit  $G := \frac{1}{R}$   $x_c := \frac{1}{i \cdot \omega \cdot C}$   $x_L := i \cdot \omega \cdot L$

#### Rp-Cp-Ls - Glied

$$\overline{Y}_1 := \left( \frac{1}{R} + i \cdot \omega \cdot C \right)$$



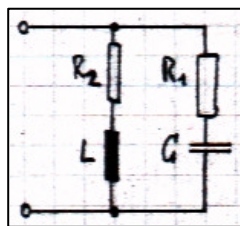
$$\overline{Z}_{ges} := \overline{Z}_1 + i \cdot \omega \cdot L$$

#### R<sub>2</sub>-L || R<sub>1</sub>-C - Glied

$$\overline{Z}_1 := R_1 - i \cdot \frac{1}{\omega \cdot C}$$

$$\overline{Z}_2 := R_2 + i \cdot \omega \cdot L$$

$$\overline{Z}_{ges} := \frac{\overline{Z}_1 \cdot \overline{Z}_2}{\overline{Z}_1 + \overline{Z}_2}$$



### Kapitel 8. Streifenleitungen

Erinnerung an Koaxkabel :

Wellenlänge auf der Leitung:  $l_L := \frac{l_0}{\sqrt{\epsilon_r}}$  Wellenlänge im Vakuum:  $l_0 := \frac{c_0}{f}$

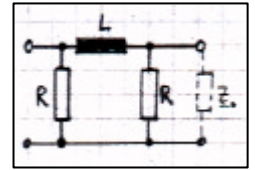
Eigenschaften von Streifenleitern (Näherungen):

$$\epsilon_{r, Luft} = 1 \quad 1 < \epsilon_{r, eff} < \epsilon_r$$

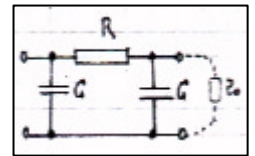
### Kapitel 7.1 Netzwerke (Fortsetzung)

#### P - Schaltung

$$\overline{Y}_e := \frac{1}{Z_1} + \frac{1}{Z_3 + \frac{1}{\frac{1}{Z_2} + \frac{1}{Z_0}}}$$



$$\overline{F} := \frac{1}{1 + \frac{Z_3}{Z_1} + \frac{Z_3}{Z_0}}$$



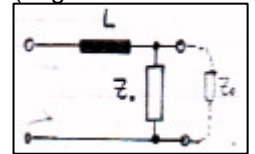
z.B. mit C-R-C:

$$\overline{Y}_{CRC} := i \cdot \omega \cdot C + \frac{1}{R + \frac{1}{Y_0 + i \cdot \omega \cdot C}}$$

#### L-Z<sub>0</sub> - Glied

(abgeschlossen mit Z<sub>0</sub>)

$$\overline{Z}_{ges} := i \cdot \omega \cdot L + \frac{Z_0}{2}$$



### Kapitel 8. Streifenleitungen (Fortsetzung)

für  $\frac{w}{h} \leq 1$   $\epsilon_{r, eff} := \frac{\epsilon_r + 1}{2} + \frac{\epsilon_r - 1}{2} \cdot \left[ \frac{1}{\sqrt{1 + 12 \cdot \frac{h}{w}}} + 0.04 \cdot \left( 1 - \frac{w}{h} \right)^2 \right]$

für  $\frac{w}{h} > 1$   $\epsilon_{r, eff} := \frac{\epsilon_r + 1}{2} + \frac{\epsilon_r - 1}{2} \cdot \left[ \frac{1}{\sqrt{1 + 12 \cdot \frac{h}{w}}} \right]$

Wellenwiderstand (Näherungen):

für  $\frac{w}{h} \leq 1$   $Z_L := \frac{60}{\sqrt{\epsilon_{r, eff}}} \cdot \ln \left( 8 \cdot \frac{h}{w} + \frac{1}{4} \cdot \frac{w}{h} \right) \quad [\Omega]$

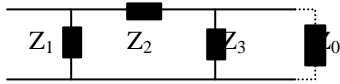
für  $\frac{w}{h} > 1$   $Z_L := \frac{1}{\sqrt{\epsilon_{r, eff}}} \cdot \frac{120 \cdot p}{1.393 + \frac{w}{h} + 0.667 \cdot \ln \left( 1.44 + \frac{w}{h} \right)} \quad [\Omega]$

Wellenlänge auf der Leitung:

$$l_L := \frac{l_0}{\sqrt{\epsilon_{r, eff}}} \quad (\text{wie Koaxkabel})$$

Π - Schaltung:

$$Y_e := \frac{1}{Z_1} + \frac{1}{Z_3 + \frac{1}{\frac{1}{Z_2} + \frac{1}{Z_0}}}$$



S Matrix : wenn symmetrisch:

$$S_{21} = S_{12}$$

$$S_{11} = S_{22}$$

Signalflußgraph:

**Wellenamplituden = Knoten**

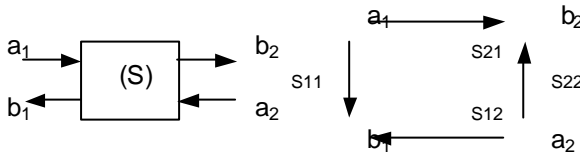
Knoten sind durch Zweige verbunden.

**Zweige = S - Parameter**

Zweige verlaufen von unabhängigen Knoten zu abhängigen Knoten (gek. durch Pfeile).

Rechenregel:

**Knotensignal = S ankommender Signale**



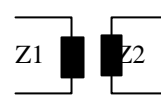
Spule

$$x_L := i2\pi \cdot fL$$

Kondensator

$$x_C := -i \cdot \frac{1}{2\pi \cdot fC}$$

Übertrager



$$\dot{U} := \sqrt{\frac{Z_2}{Z_1}}$$

Transformation in Richtung Last:

$$\bar{r}_g := \frac{Z_g - Z_0}{Z_g + Z_0} \quad \text{mit} \quad \beta := \frac{2\pi}{\lambda} \quad \text{ist} \quad \bar{r}_L := \bar{r}_g \cdot e^{i \cdot 2\pi \cdot l}$$

