

## Ondas Móveis



### 1 – Introdução 1.1 – Conceito de onda móvel

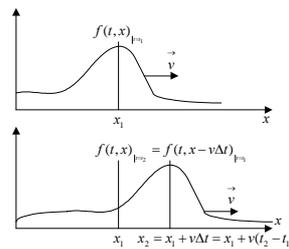
Uma função  $f(t,x)$  descreve o perfil de variação de uma onda móvel (velocidade  $v$ ) no espaço  $x$  e no tempo  $t$ .

Para que o perfil de variação  $f(t,x)$  caracterize uma onda móvel, deve satisfazer a equação de onda seguinte:

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = \frac{1}{v^2} \times \frac{\partial^2 f}{\partial t^2}$$

Em termos gráficos tem-se uma função de duas variáveis e um gráfico tridimensional.

Para simplificar a representação, fixa-se ou  $t$  ou  $x$ .



$$v = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1}$$

## Ondas Móveis



A equação de ondas admite como solução, para o perfil de onda a solução  $f(t,x) = g_1(t,x) + g_2(t,x) = g_1(x-vt) + g_2(x+vt)$ , em que:

- (1) -  $g_1(x-vt)$  é a onda directa (no sentido positivo do eixo dos  $xx$ ) pois à medida que o tempo decorre ( $t$  aumenta),  $x$  também tem de aumentar para que  $x-vt$  seja zero.
- (2) -  $g_2(x+vt)$  é a onda inversa (no sentido negativo do eixo dos  $xx$ ) pois à medida que o tempo decorre ( $t$  aumenta),  $x$  tem de diminuir para que  $x+vt$  seja zero.

### 1.2 – Onda plana monocromática (OPM)

Só tem uma frequência e a frente de onda é plana (num plano perpendicular ao eixo dos  $xx$   $f(t,x)$  tem sempre o mesmo valor, para um instante de tempo  $t$  fixo).

São ondas cujo perfil de onda é dado genericamente por

$$f(t,x) = \sqrt{2}A_0 \cos(\omega t \pm \beta x \pm \phi)$$

## Ondas Móveis



Onde

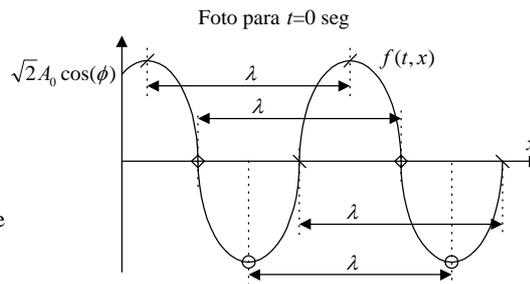
- (1) -  $A_0$  é amplitude da OPM;
- (2) -  $\omega$  é a frequência angular em rad/s e está relacionada com o tempo  $t$ ;
- (3) -  $\beta$  é a constante de fase em rad/m e está relacionada com o espaço  $x$ ;
- (4) -  $\phi$  é a fase inicial da OPM em radianos.

O perfil de variação de uma OPM é sinusoidal.

A velocidade de propagação  $v$  de uma OPM é

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

em que  $\lambda$  é o comprimento de onda em metros.



## Ondas Móveis



### 2 – Ondas electromagnéticas

#### 2.1 – Ondas electromagnéticas tipo OPM (agora é a 3D e o $z$ vai substituir o $x$ )

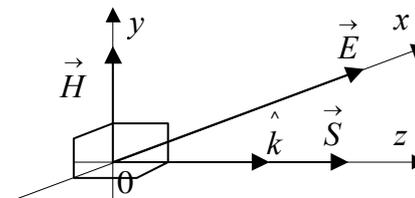
Uma onda electromagnética contém as componentes vectoriais

- (1) - campo eléctrico  $\vec{E}$ ;
- (2) - campo magnético  $\vec{H}$ .

Tanto  $\vec{E}$  como  $\vec{H}$  são perpendiculares entre si e são ambos perpendiculares à direcção de propagação, que contém o vector  $\vec{S}$  dado pelo **produto vectorial**

$$\vec{S} = \vec{E} \times \vec{H} \quad (-\vec{H} \times \vec{E}).$$

$\vec{S}$  chama-se vector de Poynting e “aponta” no sentido de propagação da OPM ( $\vec{S} = S \hat{k}$ )  $\rightarrow \vec{v} = v \hat{k}$ , paralelo a  $\vec{S}$ .



## Ondas Móveis



Se o campo eléctrico for  $\vec{E} = \sqrt{2}E_0 \cos(\omega t \pm \beta z \pm \phi) \hat{i}$ ,  
então o campo magnético é  $\vec{H} = \sqrt{2}H_0 \cos(\omega t \pm \beta z \pm \phi) \hat{j}$ .

### 2.2 - Fasores

Vai somente considerar-se o campo eléctrico.

Ao campo real  $\vec{E} = \sqrt{2}E_0 \cos(\omega t \pm \beta z \pm \phi) \hat{i}$ ,  
corresponde o fasor  $\underline{\vec{E}} = E_0 e^{j(\pm \beta z \pm \phi)} \hat{i}$ .

### 2.3 - Polarização de ondas electromagnéticas

É utilizado o vector campo eléctrico para caracterizar a polarização de ondas EM.

## Ondas Móveis



Explica o facto de se ter de utilizar antenas “deitadas” (apontadas na horizontal), e “em pé” (apontadas na vertical).

O campo eléctrico já pode ter componentes vectoriais segundo o eixo dos yy além do eixo dos xx.

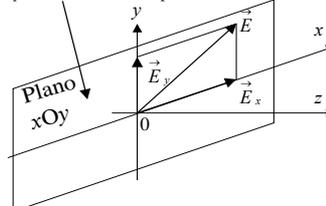
Se,  $\vec{E} = \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_y) \hat{j}$

então,

$$\underline{\vec{E}} = E_x e^{j(\pm \beta z + \phi_x)} \hat{i} + E_y e^{j(\pm \beta z + \phi_y)} \hat{j} =$$

$$= \underline{q} \times (\hat{i} + A e^{j\phi} \hat{j}) \times e^{\pm j\beta z}, \text{ com } \begin{cases} A = E_y / E_x \\ \phi = \phi_y - \phi_x \\ \underline{q} = E_x e^{\pm j\phi_x} \end{cases}$$

Plano vertical, onde se vai projectar a ponta do vector campo eléctrico

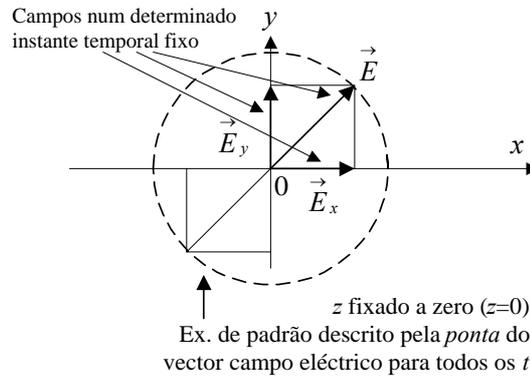


## Ondas Móveis



Fixa-se uma posição,  $z = 0$ , e projecta-se o vector campo eléctrico total durante todos os instantes, no plano  $xy$ . e vai-se ver que padrão ele descreveu nesse plano.

O padrão descrito define o tipo de polarização.



## Ondas Móveis



### 2.3.1 – Polarização linear segundo o eixo dos $xx$

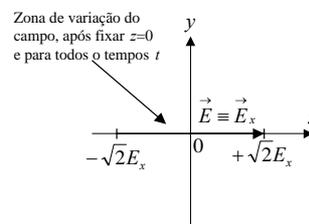
Tome-se  $A = 0$ , ou seja,  $E_y = 0$ , reduzindo-se o campo real a

$$\vec{E} = \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i}$$

Facilmente se constata que o campo apresenta componente vectorial segundo os  $xx$ .

O campo fasorial é  $\underline{\vec{E}} = \underline{q} e^{\pm j\beta z} \hat{i}$

A polarização diz-se linear, porque o padrão descrito pelo vector campo eléctrico é uma recta.



## Ondas Móveis



### 2.3.2 – Polarização linear com ângulo de 45° com o eixo dos xx

Nesta situação  $A = 1$  e  $\phi = \phi_y - \phi_x = 0^\circ$ , sendo o campo real dado por

$$\vec{E} = \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_y) \hat{j}$$

As componentes segundo os xx e os yy, são iguais. O padrão é uma recta, mas fazendo um ângulo de 45° com os xx.

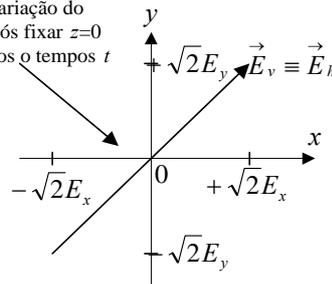
O campo fasorial é

$$\vec{E} = \underline{q} \times (\hat{i} + \hat{j}) \times e^{\pm j\beta z}$$

Este vector também explica os 45°.

$$\arg(\vec{E}) = \arctg(1) = 45^\circ$$

Zona de variação do campo, após fixar  $z=0$  e para todos o tempos  $t$



## Ondas Móveis



### 2.3.3 – Polarização circular à esquerda

Nesta situação  $A = 1$  e  $\phi = -90^\circ$ .

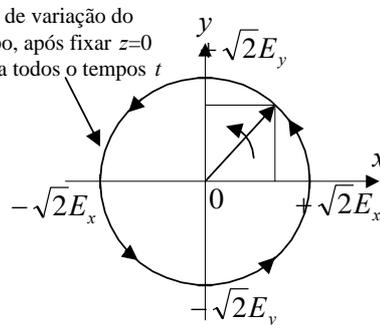
$$\begin{aligned} \vec{E} &= \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_y - \frac{\pi}{2}) \hat{j} = \\ &= \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \text{sen}(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{j} \end{aligned}$$

$$\vec{E} = \underline{q} \times \left( \hat{i} + e^{-j\frac{\pi}{2}} \hat{j} \right) \times e^{\pm j\beta z}$$

$$|\vec{E}| = \sqrt{2}E_x = \sqrt{2}E_y$$

$$\arg(\vec{E}) = \omega t + \phi_x = \omega t + \phi_y + \frac{\pi}{2}$$

Zona de variação do campo, após fixar  $z=0$  e para todos o tempos  $t$



### 2.3.4 – Polarização circular à direita

## Ondas Móveis



Nesta situação  $A = 1$  e  $\phi = +90^\circ$ .

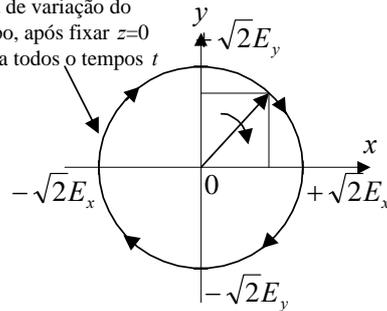
$$\begin{aligned}\vec{E} &= \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_y + \frac{\pi}{2}) \hat{j} = \\ &= \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} - \sqrt{2}E_y \text{sen}(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{j}\end{aligned}$$

$$\vec{E} = \underline{q} \times \left( \hat{i} + e^{+j\frac{\pi}{2}} \hat{j} \right) \times e^{\pm j\beta z}$$

$$|\vec{E}| = \sqrt{2}E_x = \sqrt{2}E_y$$

$$\begin{aligned}\arg(\vec{E}) &= -\omega t - \phi_x = \\ &= -\omega t - \phi_y - \frac{\pi}{2}\end{aligned}$$

Zona de variação do campo, após fixar  $z=0$  e para todos o tempos  $t$



## Ondas Móveis



### 2.3.5 – Polarização elíptica à esquerda

A polarização circular é um caso especial da elíptica, em que  $A = E_y / E_x = 1$ .

Tome-se o caso  $A = 2$  e  $\phi = -90^\circ$ :

$$\begin{aligned}\text{Campo real: } \vec{E} &= \sqrt{2}E_x \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + \sqrt{2}E_y \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_y - \frac{\pi}{2}) \hat{j} = \\ &= \sqrt{2}E_0 \cos(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{i} + 2\sqrt{2}E_0 \text{sen}(\omega t \pm \beta z + \phi_x) \hat{j}\end{aligned}$$

$$\text{Campo fasorial: } \vec{E} = \underline{q} \times \left( \hat{i} + 2e^{+j\frac{\pi}{2}} \hat{j} \right) \times e^{\pm j\beta z}$$

Módulo do vector campo eléctrico (eq. elipse):

$$\begin{aligned}|\vec{E}(t, z)| &= \sqrt{E_x^2(t, z) + E_y^2(t, z)} \\ &= \sqrt{2E_0^2 \cos^2(\omega t - \beta z) + 4 \times 2E_0^2 \text{sen}^2(\omega t - \beta z)} \\ &= \sqrt{2}E_0 \sqrt{1 + 3\text{sen}^2(\omega t - \beta z)}\end{aligned}$$

Zona de variação do campo, após fixar  $z=0$  e para todos o tempos  $t$

