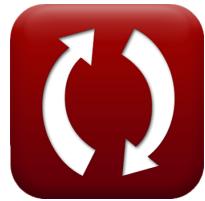




calculatoratoz.com



unitsconverters.com

Spezialradare Formeln

Rechner!

Beispiele!

Konvertierungen!

Lesezeichen calculatoratoz.com, unitsconverters.com

Größte Abdeckung von Rechnern und wächst - **30.000+ Rechner!**

Rechnen Sie mit einer anderen Einheit für jede Variable - **Eingebaute Einheitenumrechnung!**

Größte Sammlung von Maßen und Einheiten - **250+ Messungen!**

Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden zu **TEILEN!**

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)



Liste von 21 Spezialradare Formeln

Spezialradare ↗

1) Amplitude des Referenzsignals ↗

fx $A_{\text{ref}} = \frac{V_{\text{ref}}}{\sin(2 \cdot \pi \cdot \omega \cdot T)}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $40.19712V = \frac{1.25V}{\sin(2 \cdot \pi \cdot 99\text{rad/s} \cdot 50\mu\text{s})}$

2) Amplitude des vom Ziel in Reichweite empfangenen Signals ↗

fx $A_{\text{rec}} = \frac{V_{\text{echo}}}{\sin((2 \cdot \pi \cdot (f_c + \Delta f_d) \cdot T) - \left(\frac{4 \cdot \pi \cdot f_c \cdot R_o}{c}\right))}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $125.8165V = \frac{101.58V}{\sin((2 \cdot \pi \cdot (3000\text{Hz} + 20\text{Hz}) \cdot 50\mu\text{s}) - \left(\frac{4 \cdot \pi \cdot 3000\text{Hz} \cdot 40000\text{m}}{c}\right))}$

3) Bereichsauflösung ↗

fx $\Delta R = \frac{2 \cdot H_a \cdot H_t}{R_o}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $9\text{m} = \frac{2 \cdot 450\text{m} \cdot 400\text{m}}{40000\text{m}}$

4) CFA-Gleichstromeingang ↗

fx $P_{\text{dc}} = \frac{P_{\text{out}} - P_{\text{drive}}}{\eta_{\text{cfa}}}$

[Rechner öffnen ↗](#)

ex $27\text{W} = \frac{96.46\text{W} - 70\text{W}}{0.98}$



5) CFA-HF-Antriebsleistung ↗

fx $P_{\text{drive}} = P_{\text{out}} - \eta_{\text{cfa}} \cdot P_{\text{dc}}$

Rechner öffnen ↗

ex $70\text{W} = 96.46\text{W} - 0.98 \cdot 27\text{W}$

6) CFA-HF-Ausgangsleistung ↗

fx $P_{\text{out}} = \eta_{\text{cfa}} \cdot P_{\text{dc}} + P_{\text{drive}}$

Rechner öffnen ↗

ex $96.46\text{W} = 0.98 \cdot 27\text{W} + 70\text{W}$

7) Doppler-Frequenzverschiebung ↗

fx $\Delta f_d = \frac{2 \cdot v_t}{\lambda}$

Rechner öffnen ↗

ex $20\text{Hz} = \frac{2 \cdot 5.8\text{m/s}}{0.58\text{m}}$

8) Echosignalspannung ↗**fx****Rechner öffnen** ↗

$$V_{\text{echo}} = A_{\text{rec}} \cdot \sin \left((2 \cdot \pi \cdot (f_c + \Delta f_d) \cdot T) - \left(\frac{4 \cdot \pi \cdot f_c \cdot R_o}{[c]} \right) \right)$$

ex

$$101.7281\text{V} = 126\text{V} \cdot \sin \left((2 \cdot \pi \cdot (3000\text{Hz} + 20\text{Hz}) \cdot 50\mu\text{s}) - \left(\frac{4 \cdot \pi \cdot 3000\text{Hz} \cdot 40000\text{m}}{[c]} \right) \right)$$

9) Effizienz des Kreuzfeldverstärkers (CFA) ↗

fx $\eta_{\text{cfa}} = \frac{P_{\text{out}} - P_{\text{drive}}}{P_{\text{dc}}}$

Rechner öffnen ↗

ex $0.98 = \frac{96.46\text{W} - 70\text{W}}{27\text{W}}$



10) Entfernung von Antenne 1 zum Ziel im Monopulsradar ↗

$$\text{fx } s_1 = \frac{R_o + s_a}{2} \cdot \sin(\theta)$$

Rechner öffnen ↗

$$\text{ex } 17320.7\text{m} = \frac{40000\text{m} + 0.45\text{m}}{2} \cdot \sin(60^\circ)$$

11) Entfernung von Antenne 2 zum Ziel im Monopulsradar ↗

$$\text{fx } s_2 = \frac{R_o - s_a}{2} \cdot \sin(\theta)$$

Rechner öffnen ↗

$$\text{ex } 17320.31\text{m} = \frac{40000\text{m} - 0.45\text{m}}{2} \cdot \sin(60^\circ)$$

12) Geglättete Position ↗

$$\text{fx } X_{in} = x_{pn} + \alpha \cdot (x_n - x_{pn})$$

Rechner öffnen ↗

$$\text{ex } 40\text{m} = 74\text{m} + 0.5 \cdot (6\text{m} - 74\text{m})$$

13) Gemessene Position beim N-ten Scan ↗

$$\text{fx } x_n = \left(\frac{X_{in} - x_{pn}}{\alpha} \right) + x_{pn}$$

Rechner öffnen ↗

$$\text{ex } 6\text{m} = \left(\frac{40\text{m} - 74\text{m}}{0.5} \right) + 74\text{m}$$

14) Geschmeidige Geschwindigkeit ↗

$$\text{fx } v_s = v_{s(n-1)} + \frac{\beta}{T_s} \cdot (x_n - x_{pn})$$

Rechner öffnen ↗

$$\text{ex } 9.3\text{m/s} = 11\text{m/s} + \frac{8}{320\text{s}} \cdot (6\text{m} - 74\text{m})$$



15) Parameter für die Geschwindigkeitsglättung ↗**Rechner öffnen** ↗

fx $\beta = \left(\frac{v_s - v_{s(n-1)}}{x_n - x_{pn}} \right) \cdot T_s$

ex $8 = \left(\frac{9.3 \text{m/s} - 11 \text{m/s}}{6 \text{m} - 74 \text{m}} \right) \cdot 320 \text{s}$

16) Phasendifferenz zwischen Echosignalen im Monopulsradar ↗**Rechner öffnen** ↗

fx $\Delta_\Phi = 2 \cdot \pi \cdot s_a \cdot \frac{\sin(\theta)}{\lambda}$

ex $4.221774 \text{rad} = 2 \cdot \pi \cdot 0.45 \text{m} \cdot \frac{\sin(60^\circ)}{0.58 \text{m}}$

17) Positionsglättungsparameter ↗**Rechner öffnen** ↗

fx $\alpha = \frac{x_{in} - x_{pn}}{x_n - x_{pn}}$

ex $0.5 = \frac{40 \text{m} - 74 \text{m}}{6 \text{m} - 74 \text{m}}$

18) Referenzspannung des CW-Oszillators ↗**Rechner öffnen** ↗

fx $V_{ref} = A_{ref} \cdot \sin(2 \cdot \pi \cdot \omega \cdot T)$

ex $1.249996 \text{V} = 40.197 \text{V} \cdot \sin(2 \cdot \pi \cdot 99 \text{rad/s} \cdot 50 \mu\text{s})$

19) Spitzenquantisierungskeule ↗**Rechner öffnen** ↗

fx $Q_{max} = \frac{1}{2^{2 \cdot B}}$

ex $0.130308 = \frac{1}{2^{2 \cdot 1.47}}$



20) Vorhergesagte Position des Ziels **Rechner öffnen** 

fx
$$x_{pn} = \frac{X_{in} - (\alpha \cdot x_n)}{1 - \alpha}$$

ex
$$74m = \frac{40m - (0.5 \cdot 6m)}{1 - 0.5}$$

21) Zeit zwischen Beobachtungen **Rechner öffnen** 

fx
$$T_s = \left(\frac{\beta}{v_s - v_{s(n-1)}} \right) \cdot (x_n - x_{pn})$$

ex
$$320s = \left(\frac{8}{9.3m/s - 11m/s} \right) \cdot (6m - 74m)$$



Verwendete Variablen

- **A_{rec}** Amplitude des empfangenen Signals (*Volt*)
- **A_{ref}** Amplitude des Referenzsignals (*Volt*)
- **B** Mittlerer Lappen
- **f_c** Trägerfrequenz (*Hertz*)
- **H_a** Antennenhöhe (*Meter*)
- **H_t** Zielhöhe (*Meter*)
- **P_{dc}** Gleichstromeingang (*Watt*)
- **P_{drive}** CFA HF-Antriebsleistung (*Watt*)
- **P_{out}** CFA-HF-Ausgangsleistung (*Watt*)
- **Q_{max}** Spitzenquantisierungskeule
- **R_o** Bereich (*Meter*)
- **s₁** Entfernung von Antenne 1 zum Ziel (*Meter*)
- **s₂** Entfernung von Antenne 2 zum Ziel (*Meter*)
- **s_a** Abstand zwischen Antennen im Monopulsradar (*Meter*)
- **T** Zeitraum (*Mikrosekunde*)
- **T_s** Zeit zwischen Beobachtungen (*Zweite*)
- **V_{echo}** Echosignalspannung (*Volt*)
- **V_{ref}** Referenzspannung des CW-Oszillators (*Volt*)
- **v_s** Geglättete Geschwindigkeit (*Meter pro Sekunde*)
- **v_{s(n-1)}** (*n-1*te geglättete Scangeschwindigkeit (*Meter pro Sekunde*)
- **v_t** Zielgeschwindigkeit (*Meter pro Sekunde*)
- **X_{in}** Geglättete Position (*Meter*)
- **x_n** Gemessene Position beim N-ten Scan (*Meter*)
- **x_{pn}** Vorhergesagte Zielposition (*Meter*)
- **α** Positionsglättungsparameter
- **β** Geschwindigkeitsglättungsparameter



- $\Delta\phi$ Phasendifferenz zwischen Echosignalen (Bogenmaß)
- Δf_d Doppler-Frequenzverschiebung (Hertz)
- ΔR Bereichsauflösung (Meter)
- η_{cfa} Effizienz des Kreuzfeldverstärkers
- θ Winkel im Monopulsradar (Grad)
- λ Wellenlänge (Meter)
- ω Winkelfrequenz (Radian pro Sekunde)



Konstanten, Funktionen, verwendete Messungen

- **Konstante:** pi, 3.14159265358979323846264338327950288
Archimedes' constant
- **Konstante:** [c], 299792458.0 Meter/Second
Light speed in vacuum
- **Funktion:** sin, sin(Angle)
Trigonometric sine function
- **Messung:** Länge in Meter (m)
Länge Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Zeit in Mikrosekunde (μ s), Zweite (s)
Zeit Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Geschwindigkeit in Meter pro Sekunde (m/s)
Geschwindigkeit Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Leistung in Watt (W)
Leistung Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Winkel in Grad ($^{\circ}$), Bogenmaß (rad)
Winkel Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Frequenz in Hertz (Hz)
Frequenz Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Elektrisches Potenzial in Volt (V)
Elektrisches Potenzial Einheitenumrechnung ↗
- **Messung:** Winkelfrequenz in Radian pro Sekunde (rad/s)
Winkelfrequenz Einheitenumrechnung ↗



Überprüfen Sie andere Formellisten

- [Radar Formeln](#) ↗
- [Spezialradare Formeln](#) ↗

Fühlen Sie sich frei, dieses Dokument mit Ihren Freunden zu TEILEN!

PDF Verfügbar in

[English](#) [Spanish](#) [French](#) [German](#) [Russian](#) [Italian](#) [Portuguese](#) [Polish](#) [Dutch](#)

8/2/2023 | 11:32:15 PM UTC

[Bitte hinterlassen Sie hier Ihr Rückkoppelung...](#)

