## ПРИНЦИПЫ ШУМОВОГО СОГЛАСОВАНИЯ В АКТИВНЫХ МАГНИТНЫХ АНТЕННАХ

А.Е. Курочкин

Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники 220013, г. Минск, ул. П. Бровки, 6, kanc@bsuir.by

Повышение реальной чувствительности активных магнитных антеннах возможно за счет обеспечения условия согласования по шумам. Существует несколько способов решения этой задачи.

Первый способ: выбор оптимального значения индуктивности магнитной антенны  $L_{MA}$  из условия  $R_{ront}$  = const =  $\omega_c L_{MA}$ , где  $R_{ront}$  - оптимальное сопротивление источника сигнала,  $\omega_c$  — рабочая частота. Второй способ: изменение значения  $R_{ront}$  при заданном значении  $L_{MA}$  путём введения в AMA дополнительного пассивного согласующего трансформатора. Недостаток: этот путь не отвечает современным требованиям интегрализации и миниатюризации устройства. Третий способ: трансформация с помощью активных элементов (АЭ). При  $R_{ront} > \omega_c L_{MA}$  можно применить параллельное включение п идентичных АЭ на входе AMA. Это позволит изменять значение  $R_{ront\Sigma}$  согласно выражению  $R_{ront\Sigma} = R_{ront}/n$ . В этом случае устройство работает как повышающий трансформатор с коэффициентом трансформации

$$n = \sqrt{\frac{R_{ront}}{\omega_c L_{MA}}}.$$

Если  $R_{\text{гопт}} < \omega_c L_{\text{MA}}$ , то ситуацию может улучшить последовательное включение АЭ, что реализуется в дифференциальном усилителе. Число АЭ в каждом плече дифференциального усилителя равно

$$n = \sqrt{\frac{\omega_c L_{MA}}{R_{ront}}}$$
,

где п округляется до ближайшего целого числа. Недостаток активной трансформации заключается в невозможности получения дробного значения коэффициента трансформации.

Четвёртый способ: изменение шумовых параметров АЭ. Значение  $R_{\rm ront}$  зависит от режима работы АЭ по постоянному току. Поэтому эффективным будет решение задачи шумового согласования, например, для биполярного транзистора путём выбора оптимальной величины тока эмиттера. Достоинство метода: возможность плавного регулирования и шумового согласования при изменении частоты настройки АМА.

На рис.1 представлены входные каскады, в которых реализованы третий (рис.1, а) и четвёртый (рис.1, б) способы шумового согласования в АМА.

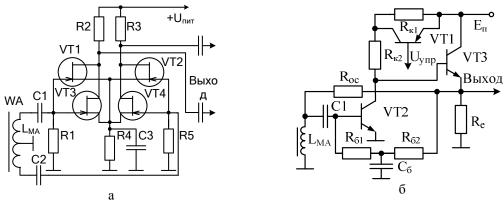


Рис. 1 – Схемы шумового согласования АМА