
Il Radar

Pierfrancesco Lombardo

Il Radar

Che cosa è un radar?

Ogni dispositivo che rivela e localizza oggetti irradiando energia elettromagnetica e utilizzando l'eco riflesso dall'oggetto può essere classificato come un RADAR.

RADIO Detection And Ranging

Radare Primario e Secondario

Tipica installazione di radar per Controllo del Traffico Aereo Civile:

Radare secondario

Sfrutta risposta del trasponder a bordo dell'aeromobile

Radare primario

Sfrutta riflessione del segnale da parte dell'aeromobile

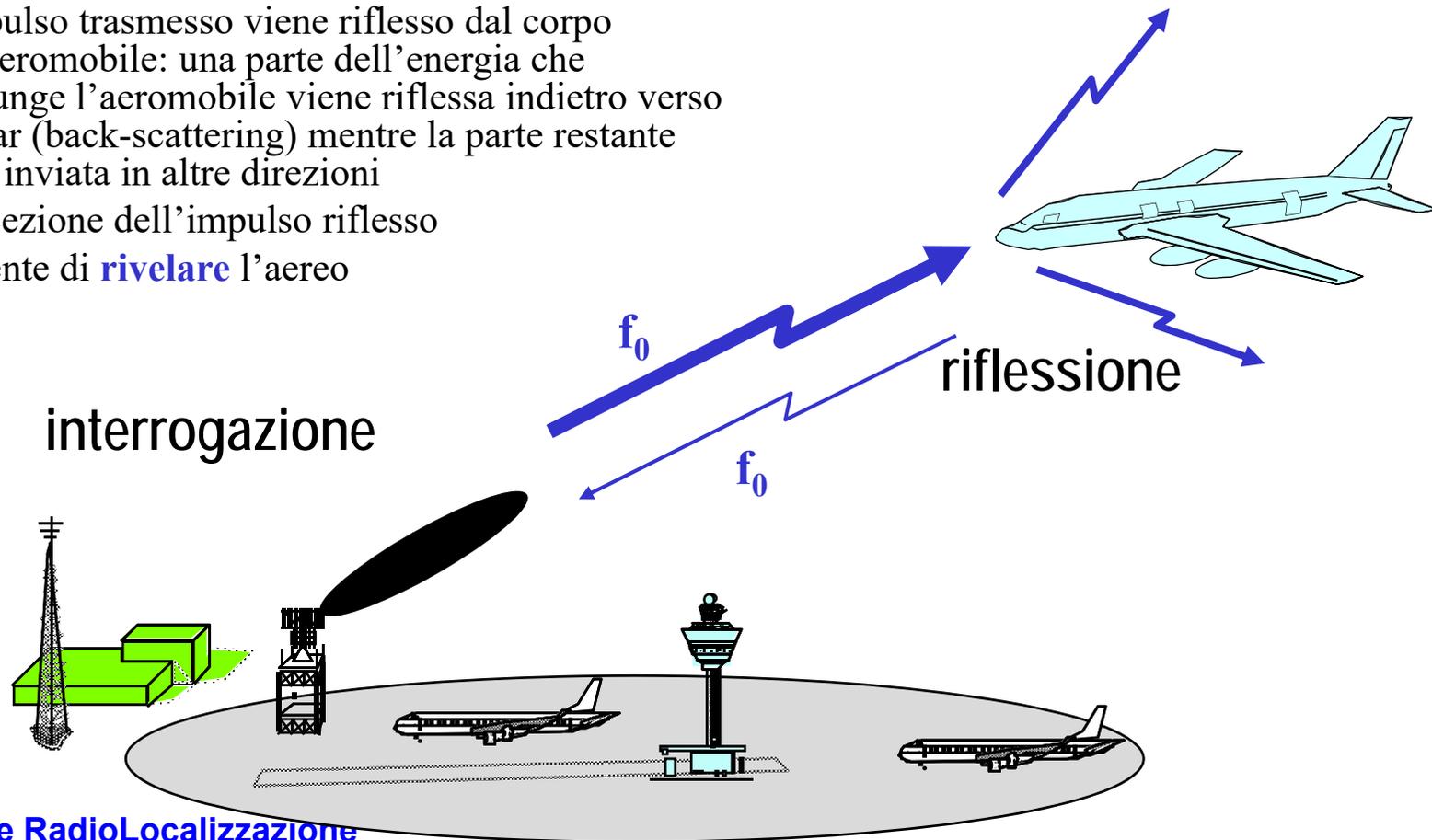


RadioTecnica e RadioLocalizzazione da: "A Family of Radars for Advanced Systems", E. Giaccari, C.A. Penazzi, Alta Frequenza, Aprile 1989

Il Radar Primario

- **Principio di funzionamento:**

- Il radar invia un impulso (ad esempio di forma rettangolare) su una frequenza portante assegnata
- L'impulso trasmesso viene riflesso dal corpo dell'aeromobile: una parte dell'energia che raggiunge l'aeromobile viene riflessa indietro verso il radar (back-scattering) mentre la parte restante viene inviata in altre direzioni
- La ricezione dell'impulso riflesso consente di **rivelare** l'aereo



La rivelazione Radar (I)

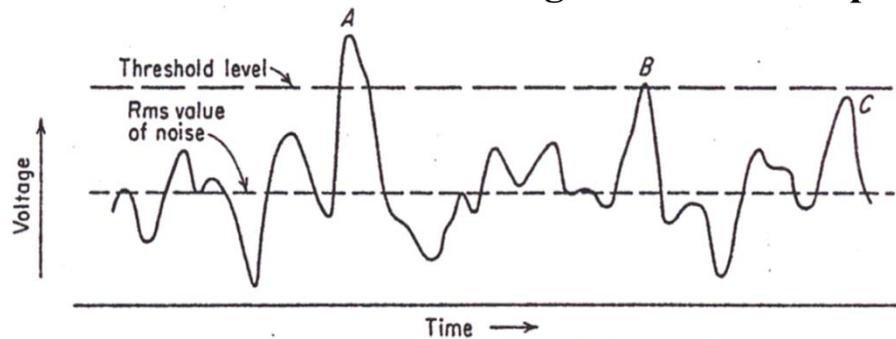
RIVELAZIONE \Rightarrow la presenza del bersaglio è rivelata rivelando la presenza dell'eco relativa

Come fa il radar a rivelare la presenza dell'eco relativa ad un bersaglio?



il segnale ricevuto, opportunamente elaborato, è confrontato con un livello di soglia:

- segnale ricevuto sotto la soglia: **bersaglio assente**
- segnale ricevuto sopra la soglia: **bersaglio presente**



Involuppo del segnale di uscita dal RX radar vs tempo.

PROBLEMA: il segnale ricevuto è dato dalla somma dell'eco dal bersaglio (componente utile da rivelare) e da segnali di disturbo (indesiderati):

- **Noise**: rumore termico in genere di origine interna al ricevitore;
- **Clutter**: echi da bersagli ambientali quali terra, mare, pioggia;

RadioTecnica e RadioLocalizzazione

La rivelazione Radar (II)

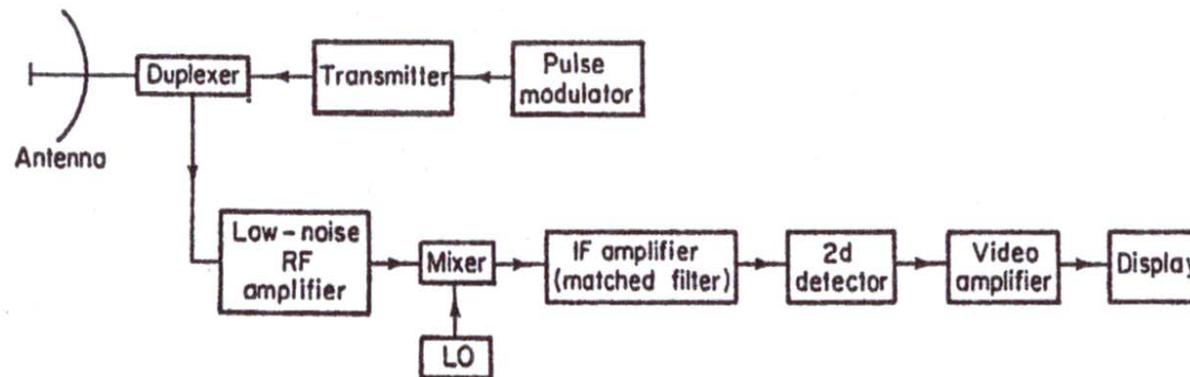


Diagramma a blocchi di un radar ad impulsi.



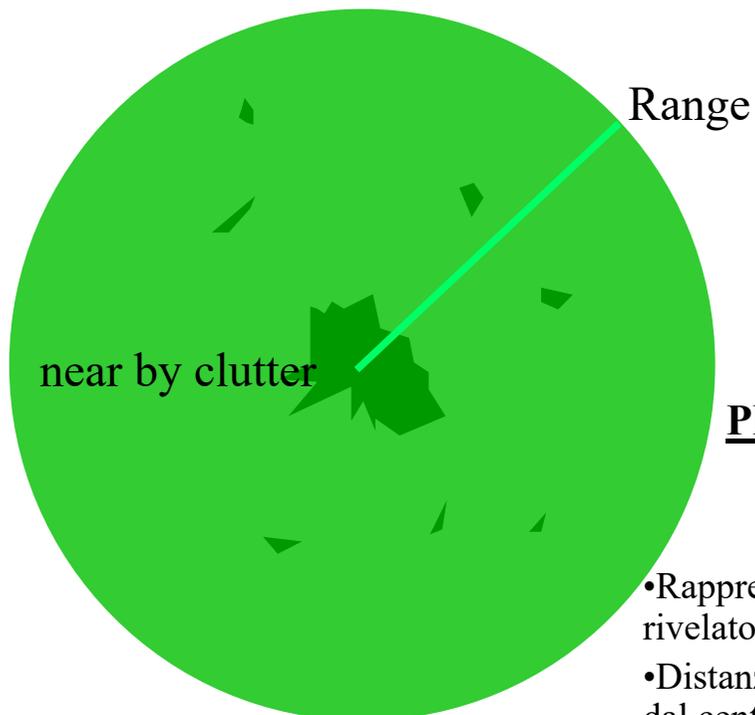
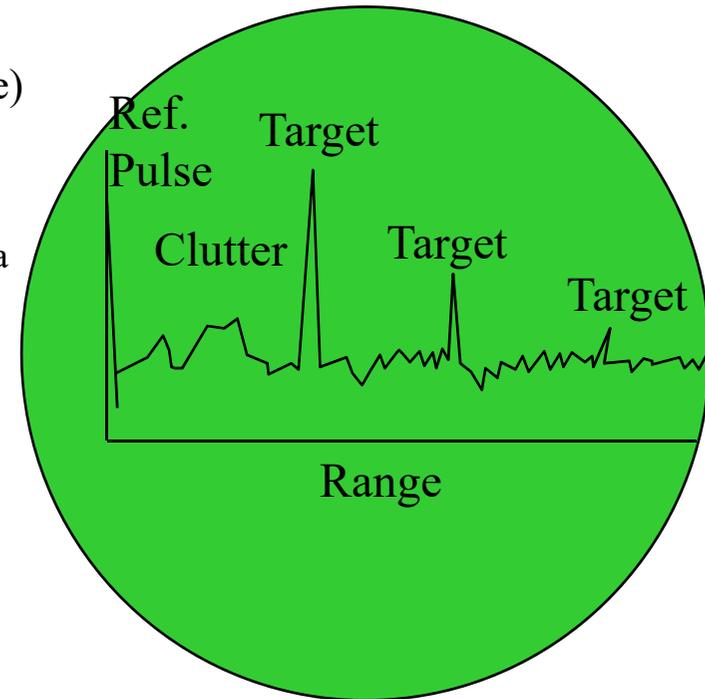
- La rivelazione è ottenuta per mezzo di opportune tecniche di elaborazione che consentono la differenziazione del segnale utile dai disturbi;
- affinchè la rivelazione sia possibile il rapporto tra la potenza di segnale e la potenza di disturbo deve essere sufficientemente elevata: rapporto valutabile con equazione radar (link budget);
- Opportune tecniche di elaborazione possono essere applicate al fine di prendere la decisione in modo più affidabile.

Display Radar

A-Scope

(Rappresentazione rettangolare)

- Stessa rappresentazione di un oscilloscopio tradizionale;
- Ampiezza dell'eco in funzione della distanza (o del tempo di ritardo);
- Nessuna informazione angolare;



PPI: Plan Position Indicator

(Rappresentazione polare)

- Rappresentazione della posizione bersaglio rivelato sulla mappa dell'area monitorata;
- Distanza del bersaglio misurata radialmente dal centro;

Le misure del Radar Primario (I)

Misura di distanza:

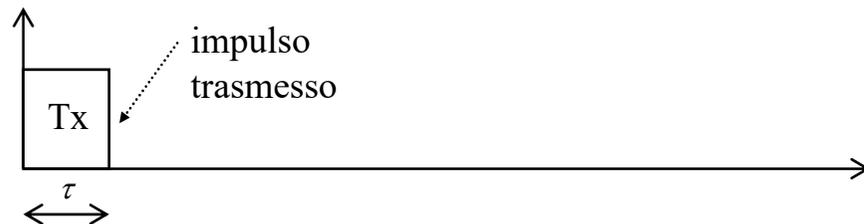
- Si misura la distanza dal ritardo (t_0) dell'eco ricevuta dal bersaglio (percorso 2-vie):

$$R = \frac{c}{2} \Delta t$$



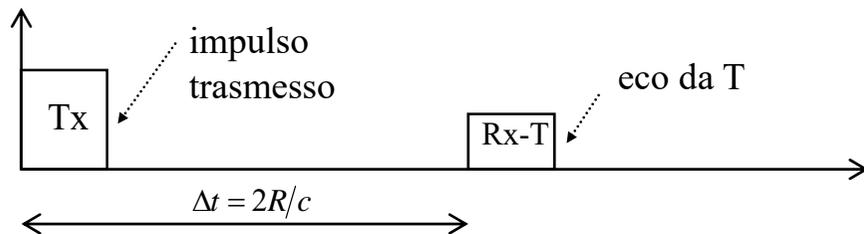
- **Segnale trasmesso:**

- impulso con durata τ e
- lunghezza d'onda della portante λ

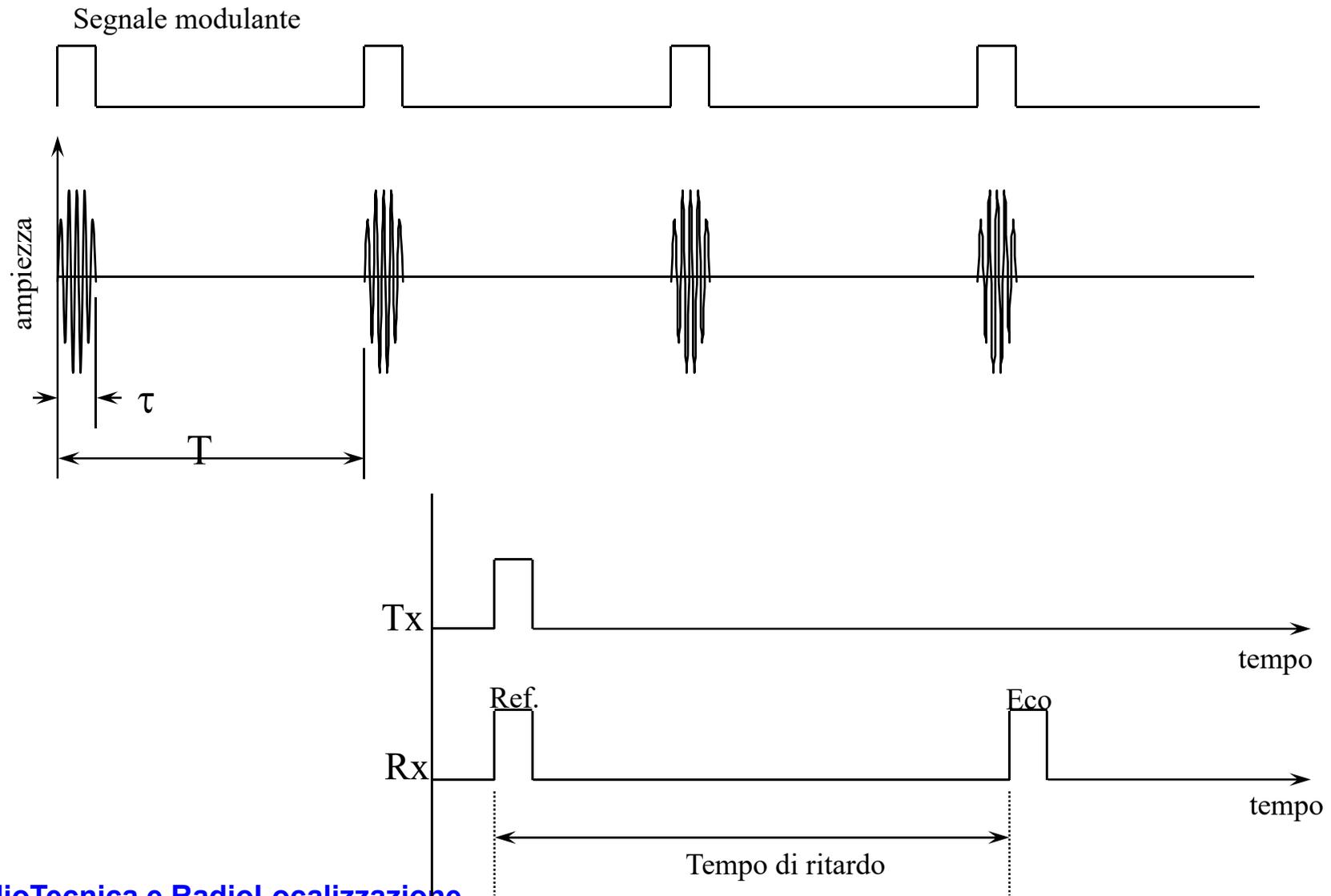


- **Segnale ricevuto:**

- eco riflessa da bersaglio a distanza R



Forma d'onda TX & Misura tempo di ritardo



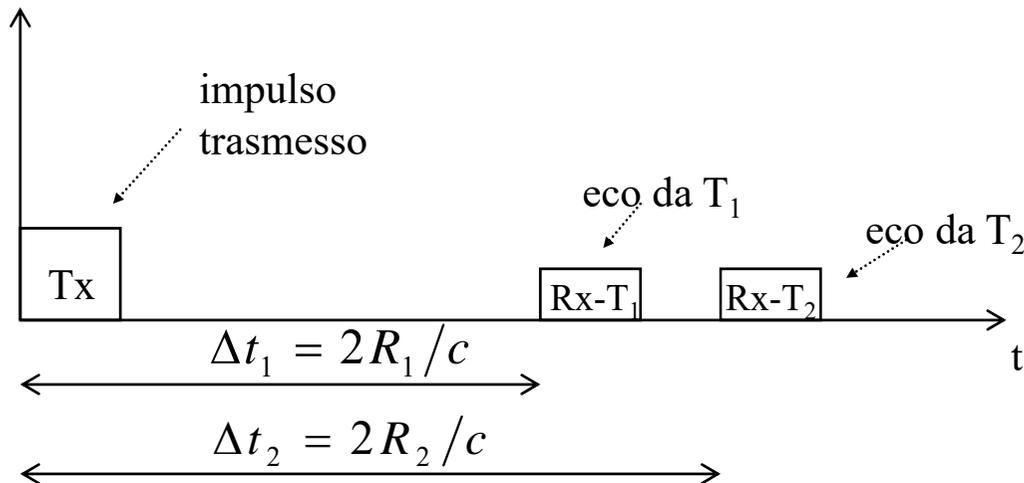
Risoluzione in distanza

Condizione operativa: sono presenti due bersagli T_1 e T_2 rispettivamente a distanza R_1 e R_2 .

DOMANDA: il radar è in grado di discriminare (risolvere) i due bersagli? (cioè il radar vede i due bersagli come due echi distinti o come un'eco unica?)



RISPOSTA: dipende dalla distanza relativa dei due bersagli ($R_2 - R_1$) comparata con la risoluzione in distanza (Δr) del radar.



• I due bersagli sono discriminati (“risolti”) se è verificata la condizione:

$$\Delta t_2 - \Delta t_1 \geq \tau \Rightarrow R_2 - R_1 \geq \frac{c\tau}{2}$$

• la **risoluzione in distanza** del radar è quindi data da:

$$\Delta r = \frac{c\tau}{2}$$

Es: con $\tau = 1\mu\text{s} \Rightarrow \Delta r = 150\text{m}$: bersagli a distanza relativa minore di 150m sono visti dal radar come un unico bersaglio.

Frequenza di ripetizione (PRF)

- **Segnale trasmesso:** **sequenza di impulsi** (ciascuno durata τ e lunghezza d'onda λ) con:
 - T periodo di ripetizione dell'impulso (**PRT: Pulse Repetition Time**);
 - $1/T$ frequenza di ripetizione dell'impulso (**PRF: Pulse Repetition Frequency**);



$$\delta = \tau/T \text{ DUTY CICLE}$$

ESEMPIO:

$$\tau = 1 \mu\text{s} \ \& \ T = 1 \text{ms}$$

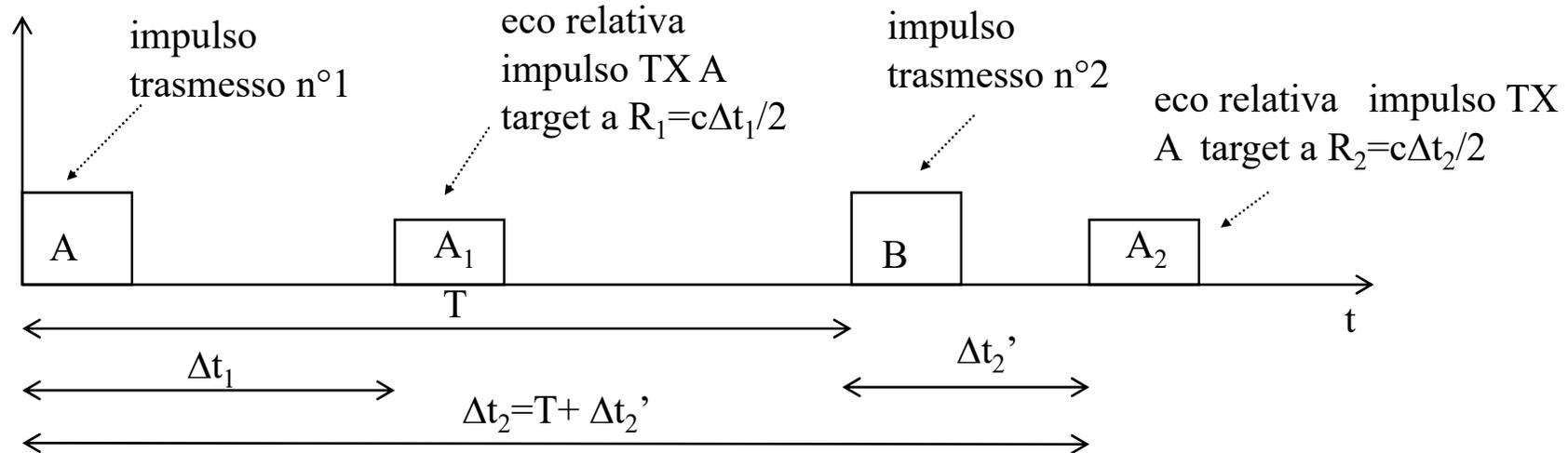
$$\Rightarrow \delta = 0.001$$

DOMANDA: il radar è in grado di misurare in modo non ambiguo il range di un bersaglio posto a distanza R?



RISPOSTA: dipende dalla distanza del bersaglio R comparata alla massima distanza non ambigua R_{na} .

Massima distanza non ambigua



•La distanza è misurata in modo non ambiguo se è verificata la condizione: $\Delta t \leq T \Rightarrow R \leq \frac{cT}{2}$

•la massima distanza non ambigua è quindi data da $R_{na} = \frac{cT}{2}$

•bersagli a distanza $R > R_{na}$ sono visti dal radar a distanza $R' = R \text{ mod}(R_{na})$

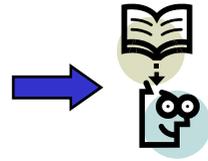
ESEMPIO: con $T=1\text{ms} \Rightarrow R_{na}=150\text{Km}$: bersagli a distanza maggiore di 150 Km sono visti dal radar su tracce successive

Localizzazione: misura dell'angolo (I)

Scansione fascio d'antenna

Sistema radar usa antenne direttive (tutta la potenza radiata in una direzione \Rightarrow il radar riesce a vedere a distanza maggiore).

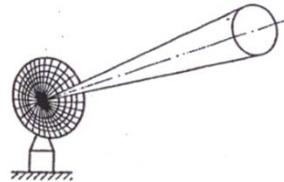
? DOMANDA: come fa il radar a rivelare e localizzare bersagli posti in una qualunque posizione angolare?



RISPOSTA: scansione ambiente tramite **rotazione azimutale dell'antenna** (scan rate ω_a tra 1 e 60 rpm).

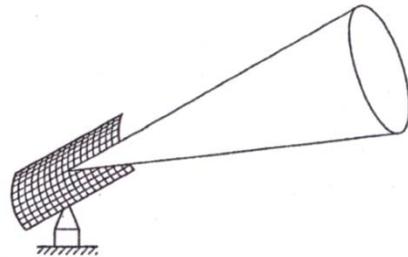
Forme fascio d'antenna

• Pencil beam



- fascio assialmente simmetrico
- larghezza del fascio dell'ordine di pochi gradi o meno
- utilizzati quando è necessario misurare continuamente entrambi azimuth e elevazione del bersaglio (ad es. per inseguimento)

• Fan beam



- fascio largo in una dimensione e stretto nell'altro;
- utilizzato quando ci sono vincoli sul max scan time;
- radar di ricerca ground based utilizzano fasci stretti in azimuth e larghi in elevazione;

Localizzazione: misura dell'angolo (II)

Risoluzione in angolo

- Localizzazione angolare del bersaglio:

direzione del bersaglio \equiv direzione del boresight d'antenna.

- Condizione operativa: sono presenti due bersagli T_1 e T_2 entrambi a distanza R separati azimutalmente di $\Delta\phi$.



DOMANDA: il radar è in grado di discriminare i due bersagli? (cioè il radar vede i due bersagli come due echi distinti?)

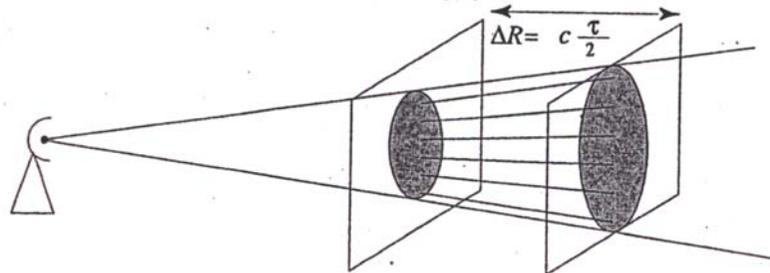


RISPOSTA: dipende dalla separazione angolare $\Delta\phi$ dei due bersagli comparata con la larghezza del fascio d'antenna ϕ_A :

- $\Delta\phi < \phi_A$: il radar vede un solo bersaglio;
- $\Delta\phi \geq \phi_A$: il radar discrimina i due bersagli;

- ✓ Risoluzione in range (durata impulso trasmesso)
- ✓ Risoluzione in angolo (larghezza del fascio d'antenna)

Cella di risoluzione spaziale



Localizzazione: misura dell'angolo (III)

Time on target & Numero di impulsi nel fascio

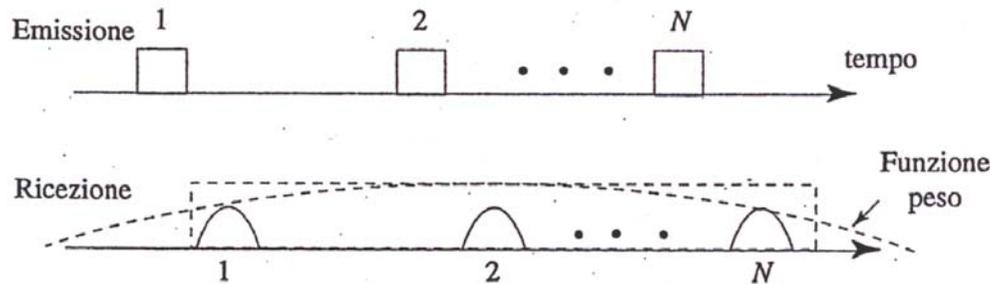
- ✓ radar trasmette impulsi con frequenza PRF
- ✓ fascio d'antenna ruota con velocità ω_a

Bersaglio puntiforme:

- permane nel fascio d'antenna (ϕ_A) per un tempo t_D (**dwell time** o **time on target**)
- è colpito da un numero di impulsi pari a N (**impulsi nel fascio**)

$$t_D = \frac{\phi_A}{\omega_a} \quad \text{TIME ON TARGET}$$

$$N = \frac{\phi_A}{\omega_a} PRF \quad \text{IMPULSI NEL FASCIO}$$



Scan rate ω_a
da 1 a 60 rpm

- valori elevati: rate di aggiornamento posizione bersaglio elevato ma numero impulsi nel fascio N basso
- valori bassi: rate di aggiornamento posizione bersaglio basso ma numero impulsi nel fascio N elevato

Trade-off tra data rate e probabilità di rivelazione

Esempio ATC: $\phi_A=1^\circ$, $\omega_a=6$ giri/min= 36° /sec e PRF=1KHz \Rightarrow
 $N=27$ (in genere per radar avvistamento $N=20\div 30$)

Applicazioni

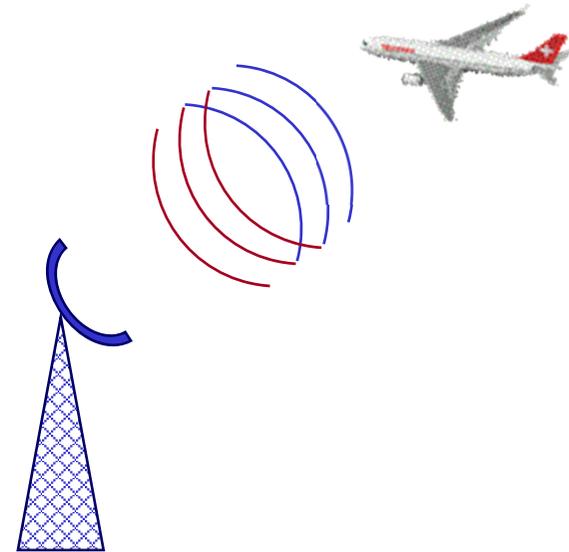
Sistemi
radar

- su **terra** ⇒ ATC (Air Traffic Control) controllo del traffico aereo in aria e nelle zone aeroportuali: rivelazione, localizzazione ed inseguimento di bersagli aerei e terrestri;
- in **aria** ⇒ Navigazione aerea: rivelazione e localizzazione di altri bersagli (aerei, navali e terrestri), radar meteo, radar altimetro, navigatore doppler;
- su **mare** (navi) ⇒ Sicurezza delle navi: rivelazione e localizzazione boe, altre navi e bersagli in generale (funzione anticollisione specie in scarsa visibilità);
- nello **spazio** ⇒ Telerilevamento per il monitoraggio ambientale: misure e mapping delle condizioni del mare, delle risorse idriche, della copertura dei ghiacci, dell'agricoltura, delle condizioni delle foreste, delle formazioni geologiche e dell'inquinamento ambientale.

Il RADAR anche per imaging e monitoraggio

Ra dio
D etection
A nd
R anging

Il RADAR serve allora a:
**RIVELARE AL PRESENZA E
MISURARE LA DISTANZA**
facendo uso di onde radio.



Attualmente ciò che si chiede ad un radar è molto di più:

- Misure di posizione (distanza, azimuth, quota)
- Misure di velocità
- Riconoscimento degli echi
- Costruzione di mappe del territorio

Applicazioni possibili:

- sorveglianza: rivelazione e localizzazione di oggetti (ad es. aerei, navi etc.);
- monitoraggio ambientale: studio della terra, analisi delle risorse etc.;

RadioTecnica e RadioLocalizzazione

Classificazione dei radar (I)

Due grandi categorie:

- ▶ Radar Primari → l'azione del ricevitore si sviluppa sull'eco determinata dalla riflessione di onde e.m.
- ▶ Radar Secondari → l'azione del ricevitore si sviluppa su una replica rigenerata a bordo di navi, di aerei, etc.



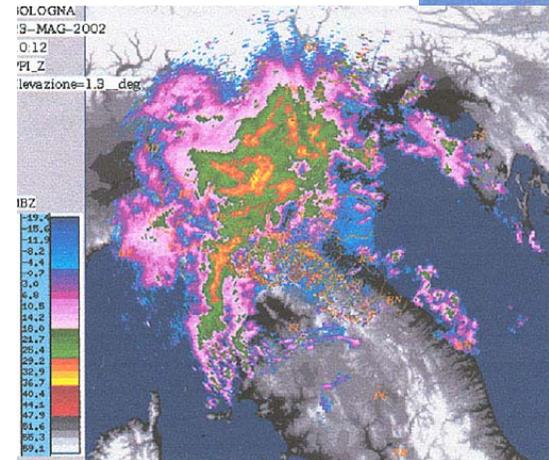
From: E. Giaccari, C.A. Penazzi - "A Family of Radars for Advanced Systems", Alta Frequenza, April 1989

Classificazione dei radar (II)

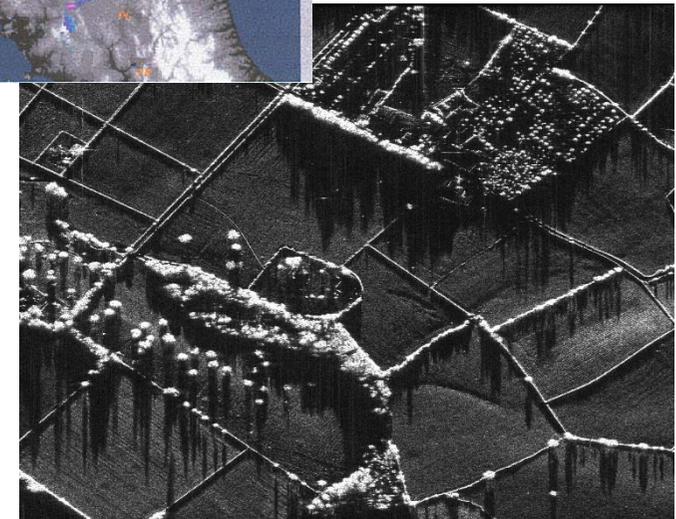
I radar possono essere classificati in base a:

- ▶ la funzione sviluppata
 - Radar di avvistamento
 - Radar costieri
 - Radar meteorologici
 - Radar aeroportuali (TAXI)
 - Radar di precisione per atterraggio (PAR)
 - Radar di avvistamento precoce (Early Warning)
 - Radar di navigazione
 - Radar anticollisione
 - Radar portuali
 - Radar di inseguimento
 - Radar di guida
 - Radar altimetri
 - Radar di immagine
 - Radar multifunzionali

European Multifunction Phased Array Radar
From: E. Giaccari, C.A. Penazzi - "A Family of Radars for Advanced Systems", Alta Frequenza, April 1989



radar meteo di San Pietro Capofiume (BO)



High-res (<1 m) DRA X band image (rural scene) British Crown Copyright 1997/DERA
From: C.J. Oliver, S. Quegan, "Understanding Synthetic Aperture Radar Images", Artech House, 1998

RadioTecnica e RadioLocalizzazione

Classificazione dei radar (III)

► la piattaforma usata

- Radar terrestri (Ground-Based) (fissi/trasportabili/mobili)
- Radar navali (Ship-Borne)
- Radar avionici (Air-Borne)
- Radar satellitari (Space-Borne/Space-Based)

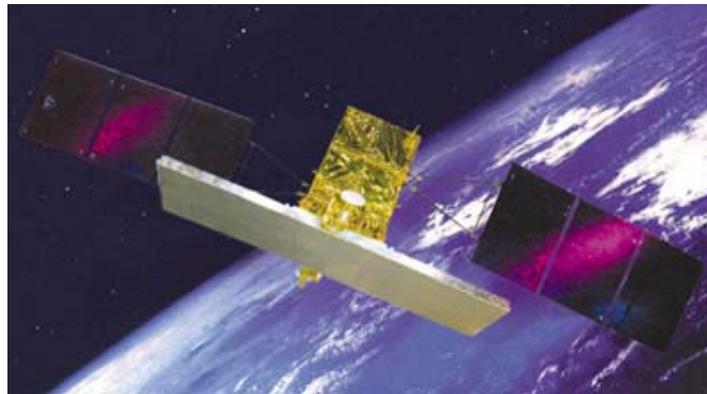
EMPAR



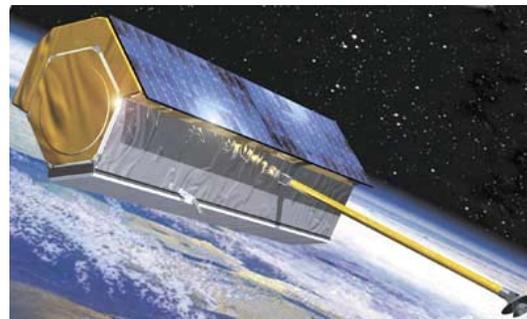
AWACS:
Airborne Warning
and Control
System



SOSTAR-X
Stand Off Surveillance and Target
Acquisition Radar



COSMO-SkyMed

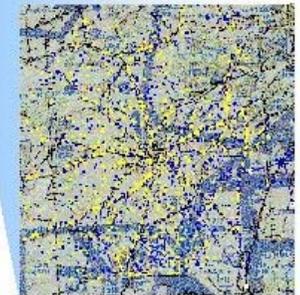


TerraSAR-X

<http://www.skyrocket.de/space/>



GRIFO Multimode Radar
Courtesy of FIAR



Classificazione dei radar (IV)

▶ la portata

- Radar di corto raggio
- Radar di medio raggio
- Radar di lungo raggio

▶ le dimensioni esplorate

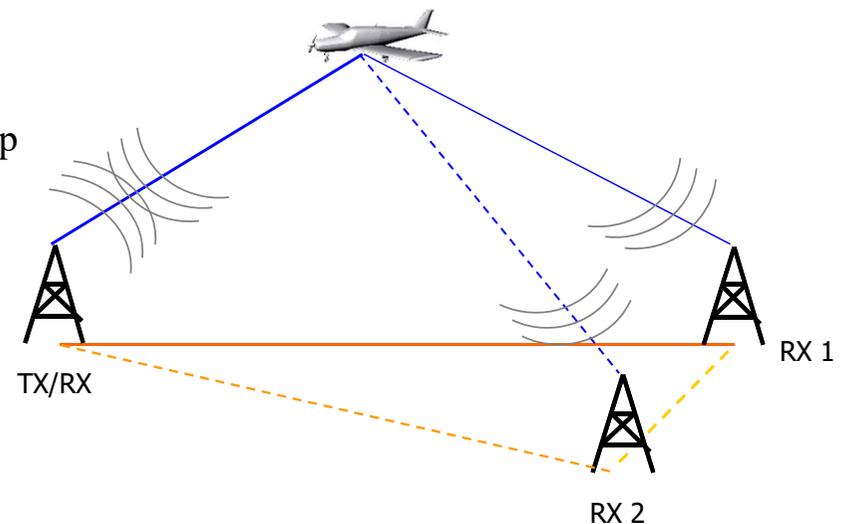
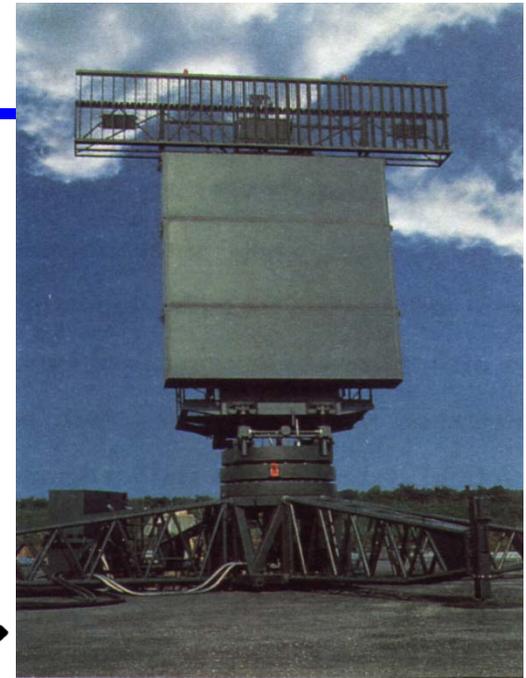
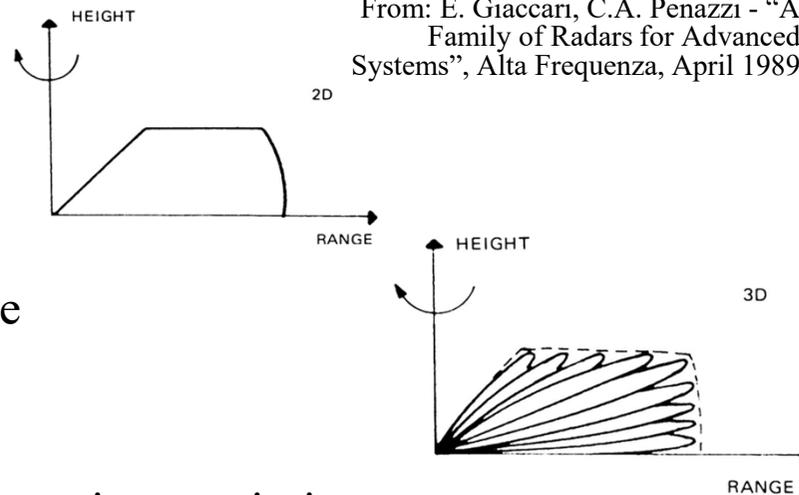
- Radar 2D
- Radar 3D

▶ la forma del segnale usato in trasmissione

- Radar in onda continua (CW) modulata o no
- Radar ad impulsi → r. a impulsi semplici, r. a codice (posizione, frequenza, fase), r. chirp
- Radar pulsed-Doppler

▶ la geometria del sistema TX-RX

- Radar monostatici
- Radar bistatici
- Radar multistatici



Classificazione per forma d'onda e geometria

Due possibili modi di funzionamento:

1) Radar **ad impulsi** (Pulsed Radar):

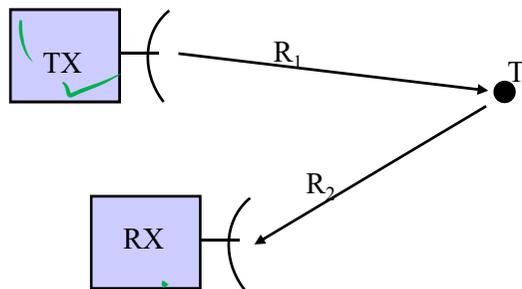
- il segnale trasmesso è un impulso;
- possibili configurazioni con una (TX/RX) o due (TX e RX) antenne;
- consente sia la rivelazione che la misura di distanza;

2) Radar **in onda continua** (Continuous Wave Radar):

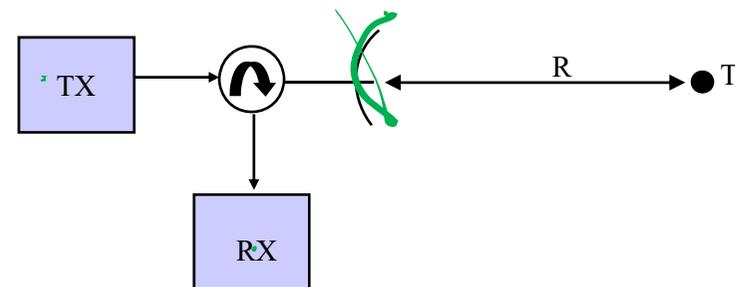
- il segnale trasmesso è un tono puro (sinusoide);
- configurazione a due antenne (TX e RX);
- consente la rivelazione mentre la misura di distanza è possibile solo se si trasmettono forme d'onda opportunamente modulate;

Due possibili configurazioni per il radar ad impulsi:

1) Radar **BISTATICO**: TX e RX in postazioni separate



2) Radar **MONOSTATICO**: TX e RX co-locati (necessario duplexer)



Classificazione dei radar (V)

- ▶ tecnologia utilizzata per i suoi componenti
 - Tipo di antenna (r. a scansione meccanica, r. a phased array)
 - Tipo di trasmettitore (r. a magnetron, r. a klystron, radar a TWT, r. a stato solido)
 - Tipo di ricevitore (r. incoerenti, r. coerenti, r. pseudocoerenti)
 - Tecniche di elaborazione utilizzate (r. analogici, r. digitali)

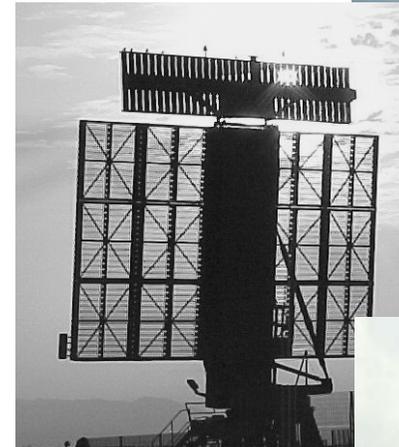
- ▶ la frequenza portante adoperata

- HF (3-30MHz)
- VHF (30-300MHz)
- UHF (300-1000MHz)
- L (1-2GHz)
- S (2-4GHz)
- C (4-8GHz)
- X (8-12GHz)
- Ku (12-18GHz)
- K (18-27GHz)
- Ka (27-40GHz)
- W (mm) (40-300GHz)

Reflector



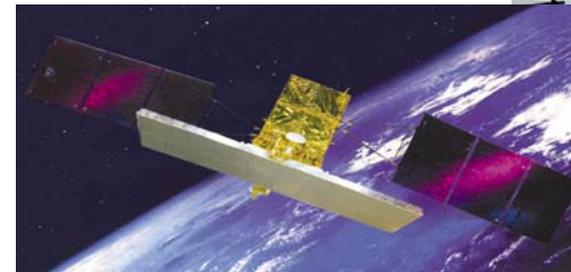
3D Active Antenna Array



Passive Phased Array



Active Phased Array



Spettro e.m.

Band designation	Nominal frequency range	Specific radiolocation (radar) bands based on ITU assignments for Region 1
HF	3-30 MHz	
VHF	30-300 MHz	
UHF	300-1000 MHz	420-450 MHz [(420-430) 430-440 (440-450)]; (890-942 MHz)
L	1-2 GHz	1215-1400 MHz [1215-1300 (1300-1350) 1350-1400]
S	2-4 GHz	(2.3-2.5 GHz); 2.7-3.6 GHz [(2.7-3.1) 3.1-3.4 (3.4-3.6)]
C	4-8 GHz	5.25-5.85 GHz [5.25-5.35 (5.35-5.65) 5.65-5.85]
X	8-12 GHz	8.5-10.68 GHz [8.5-9 (9-9.2) 9.2-9.3 (9.3-9.5) 9.5-10.5 (10.5-10.68)]
Ku	12-18 GHz	13.4-14 GHz; 15.7-17.7 GHz [15.7-17.3 (17.3-17.7)]
K	18-27 GHz	24.05-24.25 GHz
Ka	27-40 GHz	33.4-36 GHz
W (mm)	40-300 GHz	59-64 GHz; 76-81 GHz; 92-100 GHz [92-95 (95-100)]; 126-142 GHz [126-134 (134-142)]; 144-149 GHz; (231-235 GHz); 238-248 GHz [(238-241) 241-248]

In alcune bande l'applicazione radar è servizio primario, in altre è servizio secondario.

- Sistemi radar convenzionali operano generalmente a frequenze che si estendono da 220 MHz a 35 GHz (regione delle microonde);
- Non ci sono limiti predefiniti: ad es. skywave HF over the horizon (OTH) radar operano a 4÷5 MHz mentre radar millimetrici operano a 94 GHz;
- Scelta della frequenza dipende dal tipo di applicazione.

RadioTecnica e RadioLocalizzazione