

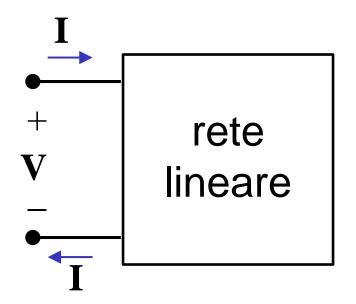
Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Elettronica e Informatica

Circuiti Elettrici Lineari Reti biporta

Sommario

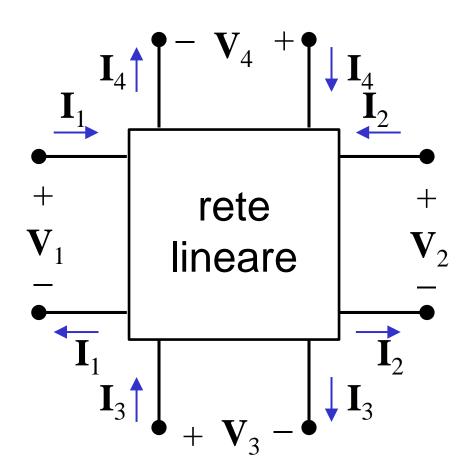
- Definizione
- Parametri di impedenza
- Parametri di ammettenza
- Parametri ibridi
- Parametri di trasmissione
- Relazioni fra i diversi parametri
- Interconnessione di quadrupoli: in serie, in parallelo, in cascata

Rete monoporta o bipolo:



Una porta è costituita da una coppia di terminali dai quali entra ed esce la stessa corrente

Rete multiporta:



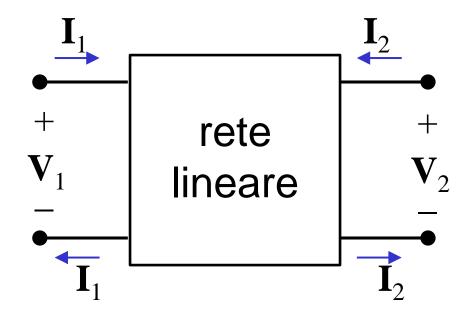
Una rete multiporta può essere trattata come una scatola nera, purché si conoscano le relazioni fra le grandezze (tensioni e correnti) ai suoi terminali

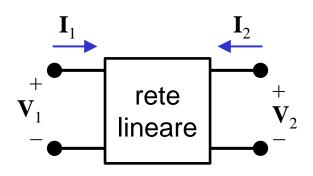
In altri termini, non è necessario conoscere la struttura interna del circuito che costituisce la rete, purché siano noti i legami fra le varie grandezze accessibili alle porte

Il legame fra tensioni e correnti viene solitamente rappresentato attraverso matrici che coinvolgono diversi tipi di parametri:

- parametri di impedenza
- parametri di ammettenza
- parametri ibridi
- parametri di trasmissione

Tratteremo il caso specifico di una rete biporta, comunemente detta doppio bipolo o quadrupolo:





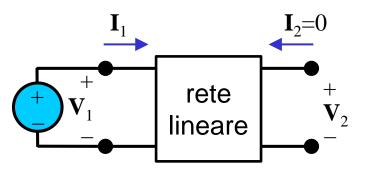
$$\mathbf{V}_1 = \mathbf{z}_{11}\mathbf{I}_1 + \mathbf{z}_{12}\mathbf{I}_2$$
$$\mathbf{V}_2 = \mathbf{z}_{21}\mathbf{I}_1 + \mathbf{z}_{22}\mathbf{I}_2$$

In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{z}_{11} & \mathbf{z}_{12} \\ \mathbf{z}_{21} & \mathbf{z}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{z}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [z] sono detti parametri d'impedenza o parametri z e sono espressi in Ω .

I valori dei parametri d'impedenza si ricavano considerando \mathbf{I}_1 =0 oppure \mathbf{I}_2 =0 :



$$\mathbf{Z}_{11} = \frac{\mathbf{V}_1}{\mathbf{I}_1} \bigg|_{\mathbf{I}_2 = 0}$$

$$\mathbf{Z}_{21} = \frac{\mathbf{V}_2}{\mathbf{I}_1} \bigg|_{\mathbf{I}_2 = 0}$$

$$\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_1 = 0 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{V}_1 & \text{rete} \\ \mathbf{V}_2 & \mathbf{V}_2 \end{array}$$

$$\mathbf{Z}_{12} = \frac{\mathbf{V}_1}{\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{I}_1 = 0}$$

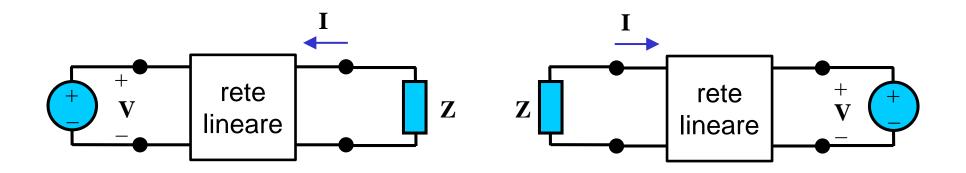
$$\mathbf{Z}_{22} = \frac{\mathbf{V}_2}{\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{I}_1 = 0}$$

Con questa procedura si possono calcolare o misurare i parametri d'impedenza.

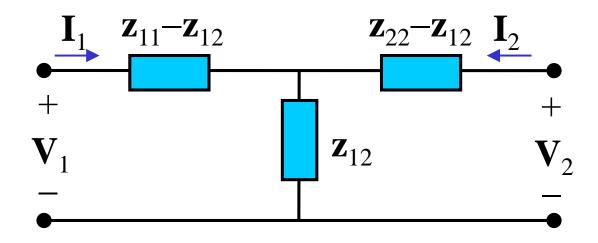
Se $\mathbf{z}_{11} = \mathbf{z}_{22}$ il quadrupolo si dice simmetrico e può essere rappresentato da un circuito simmetrico.

Se il quadrupolo è lineare e non contiene generatori dipendenti si ha $\mathbf{z}_{12} = \mathbf{z}_{21}$ e la rete si dice reciproca.

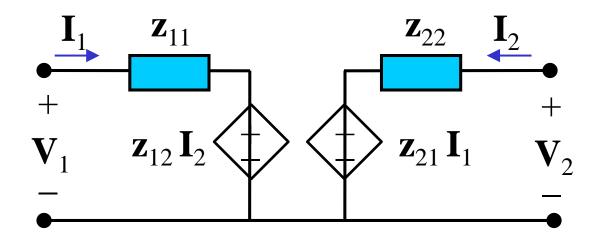
In questo caso, se eccitando la porta 1 con una tensione V si ottiene la corrente I sulla porta 2, allora eccitando la porta 2 con la stessa tensione V si ottiene lo stesso valore di corrente I sulla porta 1:



Un quadrupolo contenente solo resistori, induttori e condensatori è reciproco e può essere rappresentato con il seguente circuito a T:



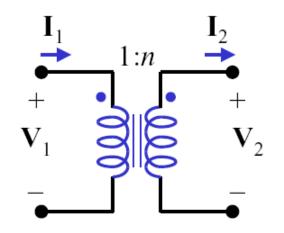
Più in generale, anche se il quadrupolo è non reciproco, il circuito equivalente è il seguente:



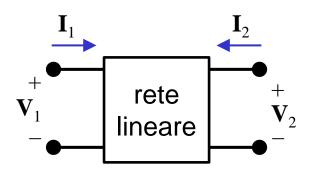
Si noti che non tutti i circuiti possono essere rappresentati attraverso i parametri d'impedenza.

Infatti, se si considera, ad esempio, il trasformatore ideale, si ha

$$\mathbf{V}_1 = \frac{1}{n} \mathbf{V}_2 \qquad \qquad \mathbf{I}_1 = n \mathbf{I}_2$$



ed è quindi impossibile esprimere le tensioni in funzione delle correnti.



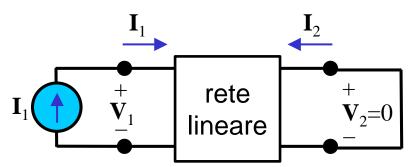
$$\mathbf{I}_1 = \mathbf{y}_{11}\mathbf{V}_1 + \mathbf{y}_{12}\mathbf{V}_2$$
$$\mathbf{I}_2 = \mathbf{y}_{21}\mathbf{V}_1 + \mathbf{y}_{22}\mathbf{V}_2$$

In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{y}_{11} & \mathbf{y}_{12} \\ \mathbf{y}_{21} & \mathbf{y}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{y}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [y] sono detti parametri di ammettenza o parametri y e sono espressi in Siemens.

I valori dei parametri di ammettenza si ricavano considerando V_1 =0 oppure V_2 =0:



$$\mathbf{y}_{11} = \frac{\mathbf{I}_1}{\mathbf{V}_1} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = 0}$$

$$\mathbf{y}_{21} = \frac{\mathbf{I}_2}{\mathbf{V}_1} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = 0}$$

$$\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_1 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{V}_1 = 0 & \mathbf{V}_2 \\ \mathbf{I}_2 & \mathbf{V}_2 \\ \mathbf{I}_2 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{I}_2 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{I}_3 & \mathbf{I}_4 \\ \mathbf{I}_4 & \mathbf{I}_5 \\ \mathbf{I}_5 & \mathbf{I}_6 \\ \mathbf{I}_7 & \mathbf{I}_8 \\ \mathbf{I}_8 & \mathbf{I}_8 \\ \mathbf{I}_8 & \mathbf{I}_8 \\ \mathbf{I}_8 & \mathbf{I}_8 \\ \mathbf{I}_9 & \mathbf{I}_9 \\ \mathbf{I}_{10} & \mathbf{I}_{10} \\$$

$$\mathbf{y}_{12} = \frac{\mathbf{I}_1}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_1 = 0}$$

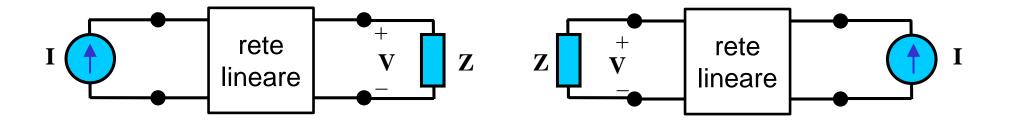
$$\mathbf{y}_{22} = \frac{\mathbf{I}_2}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_1 = 0}$$

Con questa procedura si possono calcolare o misurare i parametri di ammettenza.

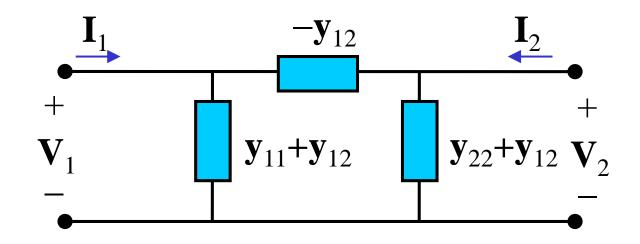
Se $y_{11}=y_{22}$ il quadrupolo si dice simmetrico e può essere rappresentato da un circuito simmetrico.

Se il quadrupolo è lineare e non contiene generatori dipendenti si ha $\mathbf{y}_{12} = \mathbf{y}_{21}$ e la rete si dice reciproca.

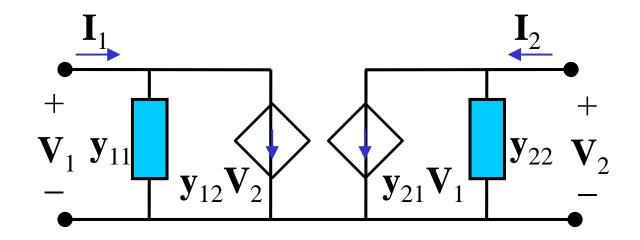
In questo caso, se eccitando la porta 1 con una corrente \mathbf{I} si ottiene la tensione \mathbf{V} sulla porta 2, allora eccitando la porta 2 con la stessa corrente \mathbf{I} si ottiene lo stesso valore di tensione \mathbf{V} sulla porta 1:



Un quadrupolo contenente solo resistori, induttori e condensatori è reciproco e può essere rappresentato con il seguente circuito a Π :



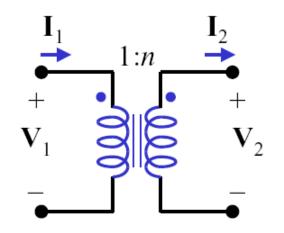
Più in generale, se il quadrupolo è non reciproco, il circuito equivalente è il seguente:



Si noti che non tutti i circuiti possono essere rappresentati attraverso i parametri di ammettenza.

Infatti, se si considera, anche in questo caso il trasformatore ideale, si ha

$$\mathbf{V}_1 = \frac{1}{n} \mathbf{V}_2 \qquad \qquad \mathbf{I}_1 = n \mathbf{I}_2$$



ed è quindi impossibile esprimere le correnti in funzione delle tensioni.

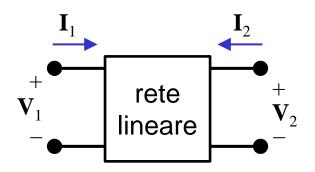
I parametri di impedenza e ammettenza vengono anche indicati come parametri di immittenza.

Poiché

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{z}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{y}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix}$$

si ha

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{z}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{z}] [\mathbf{y}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} \implies [\mathbf{y}] = [\mathbf{z}]^{-1}$$



$$\mathbf{V}_1 = \mathbf{h}_{11}\mathbf{I}_1 + \mathbf{h}_{12}\mathbf{V}_2$$

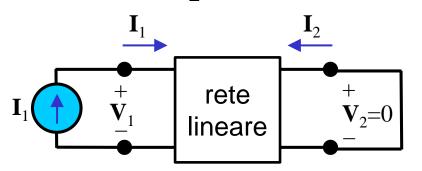
 $\mathbf{I}_2 = \mathbf{h}_{21}\mathbf{I}_1 + \mathbf{h}_{22}\mathbf{V}_2$

In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{h}_{11} & \mathbf{h}_{12} \\ \mathbf{h}_{21} & \mathbf{h}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{h}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [h] sono detti parametri ibridi o parametri h.

I valori dei parametri ibridi si ricavano considerando \mathbf{I}_1 =0 oppure \mathbf{V}_2 =0 :



$$\mathbf{h}_{11} = \frac{\mathbf{V}_1}{\mathbf{I}_1} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = 0}$$

$$\mathbf{h}_{21} = \frac{\mathbf{I}_2}{\mathbf{I}_1} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = 0}$$

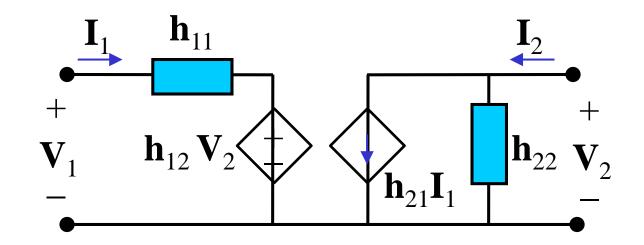
$$\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_1 = 0 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{V}_1 & \text{rete} \\ \mathbf{V}_2 & \mathbf{V}_2 \end{array}$$

$$\mathbf{h}_{12} = \frac{\mathbf{V}_1}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{\mathbf{I}_1 = 0}$$

$$\mathbf{h}_{22} = \frac{\mathbf{I}_2}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{\mathbf{I}_1 = 0}$$

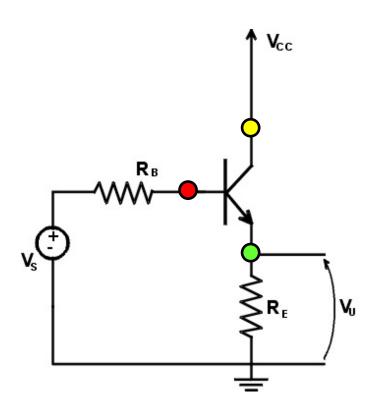
Con questa procedura si possono calcolare o misurare i parametri ibridi.

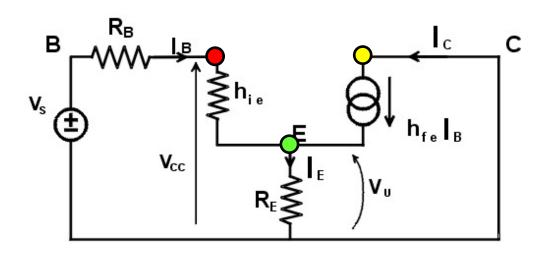
In generale, anche se il quadrupolo è non reciproco, il circuito equivalente è il seguente:



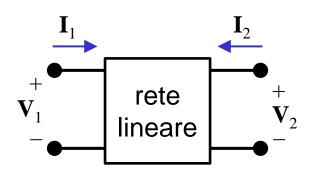
Se il quadrupolo è reciproco si ha $\mathbf{h}_{12} = -\mathbf{h}_{21}$.

Esempio:





Parametri ibridi inversi



$$\mathbf{I}_{1} = \mathbf{g}_{11}\mathbf{V}_{1} + \mathbf{g}_{12}\mathbf{I}_{2}$$

 $\mathbf{V}_{2} = \mathbf{g}_{21}\mathbf{V}_{1} + \mathbf{g}_{22}\mathbf{I}_{2}$

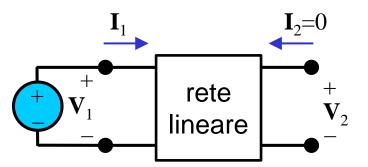
In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{g}_{11} & \mathbf{g}_{12} \\ \mathbf{g}_{21} & \mathbf{g}_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{g}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [g] sono detti parametri ibridi inversi o parametri g.

Parametri ibridi inversi

I valori dei parametri ibridi inversi si ricavano considerando \mathbf{V}_1 =0 oppure \mathbf{I}_2 =0:



$$\left. \mathbf{g}_{11} = \frac{\mathbf{I}_1}{\mathbf{V}_1} \right|_{\mathbf{I}_2 = 0}$$

$$\mathbf{g}_{21} = \frac{\mathbf{V}_2}{\mathbf{V}_1} \bigg|_{\mathbf{I}_2 = 0}$$

$$\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_1 & \mathbf{I}_2 \\ \mathbf{V}_1 = 0 & \mathbf{V}_2 \\ \mathbf{I}_2 & \mathbf{V}_2 \end{array}$$

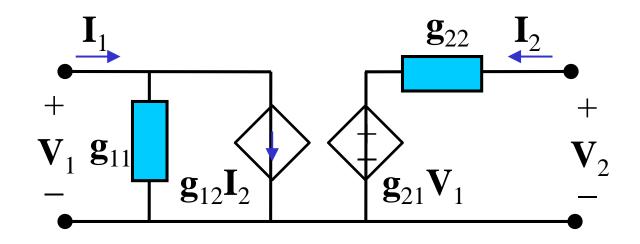
$$\mathbf{g}_{12} = \frac{\mathbf{I}_1}{\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_1 = \mathbf{0}}$$

$$\mathbf{g}_{22} = \frac{\mathbf{V}_2}{\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_1 = 0}$$

Con questa procedura si possono calcolare o misurare i parametri ibridi inversi

Parametri ibridi inversi

In generale, anche se il quadrupolo è non reciproco, il circuito equivalente è il seguente:



Se il quadrupolo è reciproco si ha $\mathbf{g}_{12} = -\mathbf{g}_{21}$.

Parametri ibridi/ibridi inversi

Poiché

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{h}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{g}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{g}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

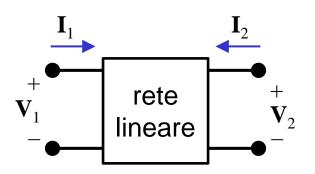
si ha

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{h}] \begin{bmatrix} \mathbf{I}_1 \\ \mathbf{V}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{h}] [\mathbf{g}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

e quindi

$$[\mathbf{g}] = [\mathbf{h}]^{-1}$$

Parametri di trasmissione



$$\mathbf{V}_1 = \mathbf{A}\mathbf{V}_2 - \mathbf{B}\mathbf{I}_2$$
$$\mathbf{I}_1 = \mathbf{C}\mathbf{V}_2 - \mathbf{D}\mathbf{I}_2$$

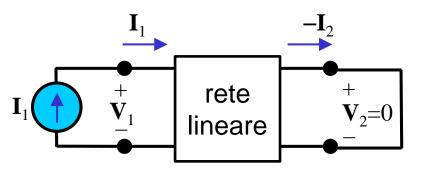
In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ \mathbf{I}_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{V}_2 \\ -\mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = [\mathbf{T}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_2 \\ -\mathbf{I}_2 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [T] sono detti parametri di trasmissione o parametri ABCD.

Parametri di trasmissione

I valori dei parametri di trasmissione si ricavano considerando \mathbf{V}_2 =0 oppure $-\mathbf{I}_2$ =0 :



$$\mathbf{B} = \frac{\mathbf{V}_1}{-\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = 0}$$

$$\mathbf{D} = \frac{\mathbf{I}_1}{-\mathbf{I}_2} \bigg|_{\mathbf{V}_2 = \mathbf{0}}$$

$$\begin{array}{c|c} \mathbf{I}_1 & -\mathbf{I}_2 = 0 \\ \hline + \mathbf{V}_1 & \text{rete} \\ \hline - & \text{lineare} \end{array}$$

$$\mathbf{A} = \frac{\mathbf{V}_1}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{-\mathbf{I}_2 = 0}$$

$$\mathbf{C} = \frac{\mathbf{I}_1}{\mathbf{V}_2} \bigg|_{-\mathbf{I}_2 = 0}$$

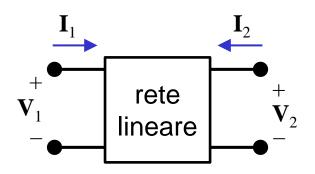
Con questa procedura si possono calcolare o misurare i parametri di trasmissione

Parametri di trasmissione

Se il quadrupolo è reciproco si ha:

$$det([T]) = AD - BC = 1$$

Parametri di trasmissione inversi



$$\mathbf{V}_2 = \mathbf{a}\mathbf{V}_1 - \mathbf{b}\mathbf{I}_1$$
$$\mathbf{I}_2 = \mathbf{c}\mathbf{V}_1 - \mathbf{d}\mathbf{I}_1$$

In forma matriciale:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{V}_2 \\ \mathbf{I}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{a} & \mathbf{b} \\ \mathbf{c} & \mathbf{d} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ -\mathbf{I}_1 \end{bmatrix} = [\mathbf{t}] \begin{bmatrix} \mathbf{V}_1 \\ -\mathbf{I}_1 \end{bmatrix}$$

I coefficienti della matrice [t] sono detti parametri di trasmissione inversi.

Parametri di trasmissione inversi

Se il quadrupolo è reciproco si ha:

$$det([t]) = ad - bc = 1$$

Relazioni fra i diversi parametri

| z | Z | | TAC OIL | | h | | 9 1 | | | | | t |
|---|--|---|--|---|-------------------------------------|--------------------------------------|------------------------------------|------------------------------------|--------------------------------------|--------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| | Z ₁₁ | Z ₁₂ | $\frac{\mathbf{y}_{22}}{\Delta_y}$ | $-rac{\mathbf{y}_{12}}{\Delta_{\mathbf{y}}}$ | $\frac{\Delta_h}{\mathbf{h}_{22}}$ | h ₁₂ h ₂₂ | 1 g ₁₁ | - 9 ₁₂ 9 ₁₁ | Ā | $\frac{\Delta_T}{\mathbf{C}}$ | d c so | 1 c |
| | Z ₂₁ | Z 22 | $-rac{\mathbf{y}_{21}}{\Delta_{\mathbf{y}}}$ | $\frac{\mathbf{y}_{11}}{\Delta_y}$ | $-\frac{h_{21}}{h_{22}}$ | 1 h ₂₂ | 9 ₂₁ 9 ₁₁ | $\frac{\Delta_g}{\mathbf{g}_{11}}$ | 1 C | D | $\frac{\Delta_t}{\mathbf{c}}$ | a C |
| у | $\frac{\mathbf{z}_{22}}{\Delta_{\mathbf{z}}}$ | $-\frac{\mathbf{z}_{12}}{\Delta_{z}}$ | y ₁₁ | y ₁₂ | 1 h ₁₁ | - h ₁₂ h ₁₁ | $\frac{\Delta_g}{\mathbf{g}_{22}}$ | 9 ₁₂ 9 ₂₂ | D B | $-\frac{\Delta_T}{B}$ | min <mark>a</mark> | _ 1 b |
| | $-\frac{\mathbf{z}_{21}}{\Delta_{\mathbf{z}}}$ | $\frac{\mathbf{z}_{11}}{\Delta_{\mathbf{z}}}$ | y ₂₁ | y ₂₂ | h ₂₁ h ₁₁ | $\frac{\Delta_h}{\mathbf{h}_{11}}$ | $-\frac{g_{21}}{g_{22}}$ | 1 9 ₂₂ | | A B | $-rac{\Delta_t}{\mathbf{b}}$ | d b |
| h | $\frac{\Delta_z}{\mathbf{z}_{22}}$ | Z ₁₂ Z ₂₂ | 1 y ₁₁ | $-\frac{y_{12}}{y_{11}}$ | h ₁₁ | h ₁₂ | $\frac{\mathbf{g}_{22}}{\Delta_g}$ | $-rac{{f g}_{12}}{\Delta_g}$ | B D | $\frac{\Delta_T}{\mathbf{D}}$ | b a | 1 a |
| | $-\frac{\mathbf{z}_{21}}{\mathbf{z}_{22}}$ | 1 Z ₂₂ | <u>y₂₁</u> y ₁₁ | $\frac{\Delta_y}{\mathbf{y}_{11}}$ | h ₂₁ | h ₂₂ | $-rac{\mathbf{g}_{21}}{\Delta_g}$ | $\frac{\mathbf{g}_{11}}{\Delta_g}$ | $-\frac{1}{D}$ | CD | $\frac{\Delta_t}{\mathbf{a}}$ | c a |
| g | 1 Z ₁₁ | - Z ₁₂ Z ₁₁ | $\frac{\Delta_y}{\mathbf{y}_{22}}$ | y ₁₂ y ₂₂ | $\frac{\mathbf{h}_{22}}{\Delta_h}$ | $-rac{\mathbf{h}_{12}}{\Delta_h}$ | 9 ₁₁ | 9 ₁₂ | CA | $-\frac{\Delta_T}{\mathbf{A}}$ | bro <mark>d</mark> bro | $-\frac{1}{d}$ |
| | Z ₂₁ Z ₁₁ | $\frac{\Delta_{\dot{z}}}{\mathbf{z}_{11}}$ | - y ₂₁ y ₂₂ | 1 y ₂₂ | $-\frac{\mathbf{h}_{21}}{\Delta_h}$ | $\frac{\mathbf{h}_{11}}{\Delta_h}$ | 9 ₂₁ | 9 22 | $\frac{15}{\triangle} \frac{1}{A} =$ | B A | $\frac{\Delta_t}{\mathbf{d}}$ | $-\frac{b}{d}$ |
| т | z ₁₁ z ₂₁ | $\frac{\Delta_z}{\mathbf{z}_{21}}$ | _ y ₂₂ y ₂₁ | - 1 y ₂₁ | $-\frac{\Delta_h}{\mathbf{h}_{21}}$ | - h ₁₁ h ₂₁ | 1 9 ₂₁ | 9 ₂₂ 9 ₂₁ | roil Av i | , o Bura | $\frac{\mathbf{d}}{\Delta_t}$ | $\frac{\mathbf{b}}{\Delta_t}$ |
| | 1 z ₂₁ | Z ₂₂ Z ₂₁ | $-\frac{\Delta_y}{\mathbf{y}_{21}}$ | $-\frac{y_{11}}{y_{21}}$ | $-\frac{h_{22}}{h_{21}}$ | $-\frac{1}{\mathbf{h}_{21}}$ | 9 ₁₁ 9 ₂₁ | $rac{\Delta_g}{\mathbf{g}_{21}}$ | С | D | $\frac{\mathbf{c}}{\Delta_t}$ | $\frac{\mathbf{a}}{\Delta_t}$ |
| t | Z ₂₂ Z ₁₂ | $\frac{\Delta_z}{\mathbf{z}_{12}}$ | $-\frac{y_{11}}{y_{12}}$ | $-\frac{1}{\mathbf{y}_{12}}$ | 1 h ₁₂ | h ₁₁ h ₁₂ | $-rac{\Delta_g}{\mathbf{g}_{12}}$ | | $\frac{\mathbf{D}}{\Delta_T}$ | $\frac{\mathbf{B}}{\Delta_T}$ | a a | b |
| | 1 Z ₁₂ | Z ₁₁ Z ₁₂ | $-\frac{\Delta_y}{\mathbf{y}_{12}}$ | $-\frac{y_{22}}{y_{12}}$ | h ₂₂ h ₁₂ | $\frac{\Delta_h}{\mathbf{h}_{12}}$ | $-\frac{g_{11}}{g_{12}}$ | $-\frac{1}{g_{12}}$ | $\frac{\mathbf{C}}{\Delta_T}$ | $\frac{\mathbf{A}}{\Delta_T}$ | С | d |

 $\Delta_{z} = \mathbf{z}_{11}\mathbf{z}_{22} - \mathbf{z}_{12}\mathbf{z}_{21},$

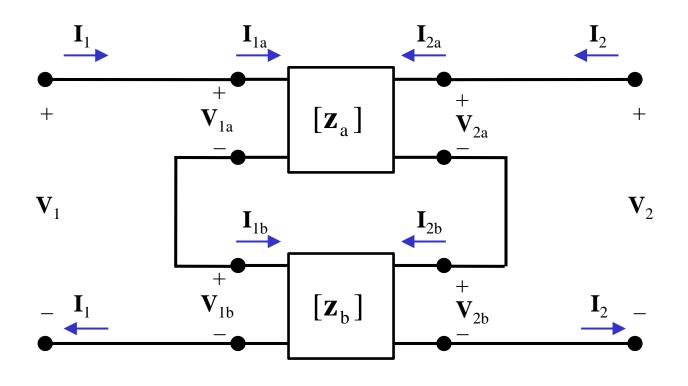
 $\Delta_h = \mathbf{h}_{11}\mathbf{h}_{22} - \mathbf{h}_{12}\mathbf{h}_{21},$

 $\Delta_T = AD - BC$

 $\Delta_{y} = \mathbf{y}_{11}\mathbf{y}_{22} - \mathbf{y}_{12}\mathbf{y}_{21}, \qquad \Delta_{g} = \mathbf{g}_{11}\mathbf{g}_{22} - \mathbf{g}_{12}\mathbf{g}_{21},$

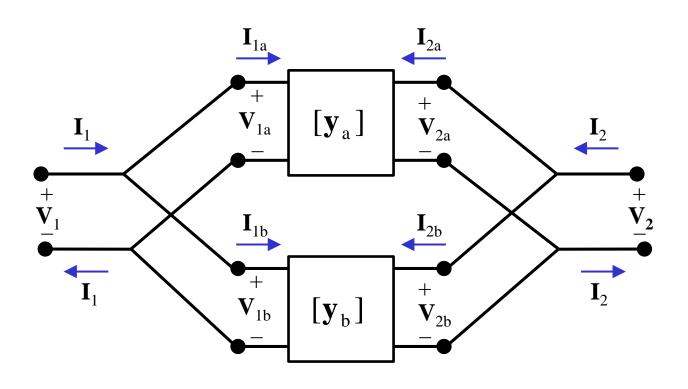
 $\Delta_t = \mathsf{ad} - \mathsf{bc}$

Interconnessione di quadrupoli in serie



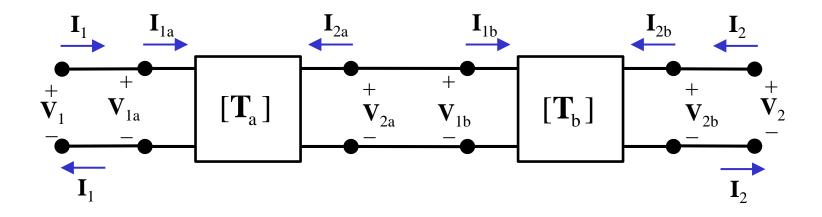
$$[\mathbf{z}] = [\mathbf{z}_{a}] + [\mathbf{z}_{b}]$$

Interconnessione di quadrupoli in parallelo



$$[\mathbf{y}] = [\mathbf{y}_{a}] + [\mathbf{y}_{b}]$$

Interconnessione di quadrupoli in cascata



$$[\mathbf{T}] = [\mathbf{T}_{a}][\mathbf{T}_{b}]$$