

7 Referências Bibliográficas

- [1] A. G. Derneryd, “Linearly Polarized Microstrip Antennas”, IEEE Trans. on Antennas and Propagation, vol. AP-24, no. 6, pp. 846-851, Nov. 1976.
- [2] Y. T. Lo, D. Solomon e W. F. Richards, “Theory and Experiment on Microstrip Antennas”, IEEE Trans. on Antennas and Propagation, vol. AP-27, no. 2, pp. 137-145, Nov. 1979.
- [3] K. R. Carver e E. L. Coffey, “Theoretical Investigations of the Microstrip Antenna”, Univ. New Mexico Phys. Sci. Lab. Rep. PT-00929, Jan 1979.
- [4] D. M. Pozar, “Input Impedance and Mutual Coupling of Rectangular Microstrip Antennas”, IEEE Trans. on Antennas and Propagation, vol. AP-30, no. 6, pp. 1191-1196, Nov. 1982.
- [5] E. H. Newman e P. Tulyathan, “Analysis of Microstrip Antennas Using Moment Methods”, IEEE Trans. on Antennas and Propagation, vol. AP-29, no. 1, pp. 47-53, Jan. 1981.
- [6] R. Garg, P. Bhartia, I. J. Bahl e A. Ittipiboon, “Microstrip Antenna Design Handbook”, Norwood: Artech House, 2001.
- [7] R. F. Harrington, “Time Harmonic Electromagnetic Fields”, New York: McGraw-Hill, 1961.
- [8] D. M. Pozar, “Rigorous Closed-Form Expressions for the Surface Wave Loss of the Printed Antennas”, Electronics Letters, vol. 26, no. 13, pp. 954-956, Jun. 1990.
- [9] T. S. Horng, S. C. Wu, H. Y. Yang e N. G. Alexopoulos, “A Generalized Method for Distinguishing Between Radiation and Surface-Wave Losses in Microstrip Discontinuities”, IEEE Trans. on Microwave Theory and Techniques, vol. 38, no. 12, pp. 1800-1807, Dez. 1990.
- [10] D. M. Pozar, “Improved Computational Efficiency for the Moment Method Solution of Printed Dipoles and Patches”, Electromagnetics, vol. 3, no. 3-4, pp.299-307, Jul.-Dez. 1983.

- [11] G. W. Pan, J. Tan e J. D. Murphy, “Full-Wave Analysis of Microstrip Floating-Line Discontinuities”, *IEEE Trans. on Electromagnetic Compability*, vol. 36, no.1, pp. 49-59, Fev. 1994.
- [12] V. S. Reddy e R. Garg, “Efficient Analytical Evaluation of the Asymptotic Part of Sommerfeld Type Reaction Integrals in Microstrip/Slot Structures”, *IEEE Proc. – Microwave Antennas Propagation*, vol. 147, no. 1, pp. 1-7, Fev, 2000.
- [13] M. D. Deshpande e P. D. R. Prabhakar, “Analysis of Dielectric Covered Infinite Array of Rectangular Microstrip Antennas”, *IEEE Trans. on Antennas and Propagation*, vol. AP-35, no. 6, pp. 732-736, Jun. 1987.
- [14] D. M. Pozar e S. M. Voda, “A Rigorous Analysis of a Microstripline Fed Patch Antenna”, *IEEE Trans. on Antennas and Propagation*, vol. AP-35, no. 12, pp. 1343-1350, Dez. 1987.
- [15] R. S. Elliott, “Antenna Theory and Design”, Englewood Cliffs: Prentice-Hall, 1981.
- [16] Y. T. Lo, D. D. Harrison, D. Solomon, G. A. Deschamps e F. R. Ore, “Study of Microstrip Antennas, Microstrip Phased Arrays and Microstrip Feed Networks”, *RADC Tech. Rep. TR-77-406*, Out. 1977.
- [17] K. R. Carver e J. W. Mink, “Microstrip Antenna Technology”, *IEEE Trans. on Antennas and Propagation*, vol. AP-29, no. 1, pp. 2-24, Jan. 1981.
- [18] J. R. James e P. S. Hall (Eds.), “Handbook of Microstrip Antennas”, London: Peter Peregrinus, 1989.

8 Anexos

Demonstração das Equações 2.38-41

Substituindo as Equações 2.18 e 2.19 na Equação 2.34:

$$\begin{aligned}\tilde{E}_{x1} &= \frac{jk_x}{\beta^2} \frac{\partial [C \cos(k_1 z) + D \sin(k_1 z)]}{\partial z} + \frac{\omega \mu_0 k_y}{\beta^2} [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)] \\ \tilde{E}_{x1} &= \frac{jk_x}{\beta^2} [-Ck_1 \sin(k_1 z) + Dk_1 \cos(k_1 z)] + \frac{\omega \mu_0 k_y}{\beta^2} [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)]\end{aligned}\quad (8.1)$$

Da Equação 2.20, tem-se que em $z = 0$: $\tilde{E}_{x1} = 0$:

$$\begin{aligned}\frac{jk_x}{\beta^2} [Dk_1] + \frac{\omega \mu_0 k_y}{\beta^2} [F] &= 0 \\ jk_x [Dk_1] + \omega \mu_0 k_y [F] &= 0\end{aligned}\quad (8.2)$$

Substituindo as Equações 2.18 e 2.19 na Equação 2.35:

$$\begin{aligned}\tilde{E}_{y1} &= \frac{jk_y}{\beta^2} \frac{\partial [C \cos(k_1 z) + D \sin(k_1 z)]}{\partial z} - \frac{\omega \mu_0 k_x}{\beta^2} [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)] \\ \tilde{E}_{y1} &= \frac{jk_y}{\beta^2} [-Ck_1 \sin(k_1 z) + Dk_1 \cos(k_1 z)] - \frac{\omega \mu_0 k_x}{\beta^2} [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)]\end{aligned}\quad (8.3)$$

Da Equação 2.21, tem-se que em $z = 0$, $\tilde{E}_{y1} = 0$:

$$\begin{aligned}\frac{jk_y}{\beta^2} [Dk_1] - \frac{\omega \mu_0 k_x}{\beta^2} [F] &= 0 \\ jk_y [Dk_1] - \omega \mu_0 k_x [F] &= 0\end{aligned}\quad (8.4)$$

Das Equações 8.2 e 8.4: $D = 0$ e $F = 0$. Substituindo as Equações 2.16 e 2.17 na Equação 2.34:

$$\begin{aligned}\tilde{E}_{x2} &= \frac{jk_x}{\beta^2} \frac{\partial [Ae^{-jk_2z}]}{\partial z} + \frac{\omega\mu_0 k_y}{\beta^2} [Be^{-jk_2z}] \\ \tilde{E}_{x2} &= \frac{jk_x}{\beta^2} (-jk_2)Ae^{-jk_2z} + \frac{\omega\mu_0 k_y}{\beta^2} [Be^{-jk_2z}]\end{aligned}\quad (8.5)$$

Da Equação 2.22, tem-se que em $z = h$, $\tilde{E}_{x1} = \tilde{E}_{x2}$. Das Equações 8.1 e 8.5:

$$-\frac{jk_x}{\beta^2} Ck_1 \sin(k_1 h) + \frac{\omega\mu_0 k_y}{\beta^2} E \sin(k_1 h) = \frac{jk_x}{\beta^2} (-jk_2)Ae^{-jk_2 h} + \frac{\omega\mu_0 k_y}{\beta^2} Be^{-jk_2 h} \quad (8.6)$$

Substituindo as Equações 2.16 e 2.17 na Equação 2.35:

$$\begin{aligned}\tilde{E}_{y2} &= \frac{jk_y}{\beta^2} \frac{\partial [Ae^{-jk_2z}]}{\partial z} - \frac{\omega\mu_0 k_x}{\beta^2} [Be^{-jk_2z}] \\ \tilde{E}_{y2} &= \frac{jk_y}{\beta^2} (-jk_2)Ae^{-jk_2z} - \frac{\omega\mu_0 k_x}{\beta^2} [Be^{-jk_2z}]\end{aligned}\quad (8.7)$$

Da Equação 2.23, tem-se que em $z = h$, $\tilde{E}_{y1} = \tilde{E}_{y2}$. Das Equações 8.3 e 8.7:

$$-\frac{jk_y}{\beta^2} Ck_1 \sin(k_1 h) - \frac{\omega\mu_0 k_x}{\beta^2} E \sin(k_1 h) = \frac{jk_y}{\beta^2} (-jk_2)Ae^{-jk_2 h} - \frac{\omega\mu_0 k_x}{\beta^2} Be^{-jk_2 h} \quad (8.8)$$

Substituindo as Equações 2.18 e 2.19 na Equação 2.36:

$$\begin{aligned}\tilde{H}_{x1} &= \frac{jk_x}{\beta^2} \frac{\partial [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)]}{\partial z} - \frac{\omega\epsilon_0 \epsilon_r k_y}{\beta^2} [C \cos(k_1 z) + D \sin(k_1 z)] \\ \tilde{H}_{x1} &= \frac{jk_x}{\beta^2} [Ek_1 \cos(k_1 z)] - \frac{\omega\epsilon_0 \epsilon_r k_y}{\beta^2} [C \cos(k_1 z)]\end{aligned}\quad (8.9)$$

Substituindo as Equações 2.16 e 2.17 na Equação 2.36 e levando em conta que na região II, $\epsilon_r = 1$:

$$\begin{aligned}\tilde{H}_{x2} &= \frac{jk_x}{\beta^2} \frac{\partial [Be^{-jk_2z}]}{\partial z} - \frac{\omega\epsilon_0\epsilon_r k_y}{\beta^2} [Ae^{-jk_2z}] \\ \tilde{H}_{x2} &= \frac{jk_x}{\beta^2} (-jk_2)Be^{-jk_2z} - \frac{\omega\epsilon_0 k_y}{\beta^2} [Ae^{-jk_2z}]\end{aligned}\quad (8.10)$$

Da Equação 2.24, tem-se que em $z = h$, $\tilde{H}_{x1} = \tilde{H}_{x2}$. Das Equações 8.9 e 8.10:

$$\frac{jk_x}{\beta^2} Ek_1 \cos(k_1 h) - \frac{\omega\epsilon_0\epsilon_r k_y}{\beta^2} C \cos(k_1 h) = \frac{jk_x}{\beta^2} (-jk_2)Be^{-jk_2h} - \frac{\omega\epsilon_0 k_y}{\beta^2} Ae^{-jk_2h} \quad (8.11)$$

Substituindo as Equações 2.18 e 2.19 na Equação 2.37:

$$\begin{aligned}\tilde{H}_{y1} &= \frac{jk_y}{\beta^2} \frac{\partial [E \sin(k_1 z) + F \cos(k_1 z)]}{\partial z} - \frac{\omega\epsilon_0\epsilon_r k_x}{\beta^2} [C \cos(k_1 z) + D \sin(k_1 z)] \\ \tilde{H}_{y1} &= \frac{jk_y}{\beta^2} [Ek_1 \cos(k_1 z)] - \frac{\omega\epsilon_0\epsilon_r k_x}{\beta^2} [C \cos(k_1 z)]\end{aligned}\quad (8.12)$$

Substituindo as Equações 2.16 e 2.17 na Equação 2.37 e levando em conta que na região II, $\epsilon_r = 1$:

$$\begin{aligned}\tilde{H}_{y2} &= \frac{jk_y}{\beta^2} \frac{\partial [Be^{-jk_2z}]}{\partial z} - \frac{\omega\epsilon_0\epsilon_r k_x}{\beta^2} [Ae^{-jk_2z}] \\ \tilde{H}_{y2} &= \frac{jk_y}{\beta^2} (-jk_2)Be^{-jk_2z} - \frac{\omega\epsilon_0 k_x}{\beta^2} [Ae^{-jk_2z}]\end{aligned}\quad (8.13)$$

Da Equação 2.25, tem-se que em $z = h$, $\tilde{H}_{y1} = \tilde{H}_{y2} + \tilde{J}_x$. Das Equações 8.12 e 8.13:

$$\frac{jk_y}{\beta^2} Ek_1 \cos(k_1 z) - \frac{\omega \epsilon_0 \epsilon_r k_x}{\beta^2} C \cos(k_1 z) = \frac{jk_y}{\beta^2} (-jk_2) B e^{-jk_2 z} - \frac{\omega \epsilon_0 k_x}{\beta^2} A e^{-jk_2 z} + \tilde{J}_x \quad (8.14)$$

Multiplicando a Equação 8.6 por k_y e a Equação 8.8 por k_x , e subtraindo o resultado da segunda operação da primeira:

$$\frac{\omega \mu_0}{\beta^2} (k_x^2 + k_y^2) [E \sin(k_1 h)] = \frac{\omega \mu_0}{\beta^2} [B e^{-jk_2 h}] (k_x^2 + k_y^2)$$

$$B = E \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} \quad (8.15)$$

Multiplicando 8.6 por k_x e 8.8 por k_y , e somando os resultados das duas operações:

$$\frac{j}{\beta^2} [-C k_1 \sin(k_1 h)] (k_x^2 + k_y^2) = \frac{j}{\beta^2} (-jk_2) A e^{-jk_2 h} (k_x^2 + k_y^2)$$

$$[-C k_1 \sin(k_1 h)] = (-jk_2) A e^{-jk_2 h}$$

$$A = C \frac{k_1}{jk_2} \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} \quad (8.16)$$

Multiplicando a Equação 8.11 por k_y e a Equação 8.14 por k_x , e subtraindo o resultado da segunda operação da primeira:

$$-\frac{\omega \epsilon_0 \epsilon_r}{\beta^2} [C \cos(k_1 z)] (k_x^2 + k_y^2) = -\frac{\omega \epsilon_0 \epsilon_r}{\beta^2} [A e^{-jk_2 z}] (k_x^2 + k_y^2) - \tilde{J}_x k_x$$

$$\epsilon_r C \cos(k_1 z) = A e^{-jk_2 z} + \tilde{J}_x \frac{k_x}{\omega \epsilon_0}$$

$$A = \epsilon_r C \cos(k_1 z) e^{jk_2 z} - \tilde{J}_x \frac{k_x}{\omega \epsilon_0} e^{jk_2 z} \quad (8.17)$$

Multiplicando a Equação 8.11 por k_x e a Equação 8.14 por k_y , e somando os resultados das duas operações:

$$\begin{aligned} \frac{j}{\beta^2} [Ek_1 \cos(k_1 h)] (k_x^2 + k_y^2) &= \frac{j}{\beta^2} (-jk_2) B e^{-jk_2 h} (k_x^2 + k_y^2) + \tilde{J}_x k_y \\ [Ek_1 \cos(k_1 h)] &= (-jk_2) B e^{-jk_2 h} + \frac{k_y}{j} \tilde{J}_x \\ [Ek_1 \cos(k_1 h)] &= (-jk_2) B e^{-jk_2 h} + \frac{k_y}{j} \tilde{J}_x \\ B &= j \frac{k_1}{k_2} E \cos(k_1 h) e^{jk_2 h} - \frac{k_y}{k_2} \tilde{J}_x e^{jk_2 h} \end{aligned} \quad (8.18)$$

Das Equações 8.16 e 8.17:

$$\begin{aligned} C \frac{k_1}{jk_2} \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} &= \varepsilon_r C \cos(k_1 z) e^{jk_2 z} - \tilde{J}_x \frac{k_x}{\omega \varepsilon_0} e^{jk_2 z} \\ -jC \frac{k_1}{k_2} \sin(k_1 h) &= \varepsilon_r C \cos(k_1 z) - \tilde{J}_x \frac{k_x}{\omega \varepsilon_0} \\ -jC k_1 \omega \varepsilon_0 \sin(k_1 h) &= \varepsilon_r C \cos(k_1 z) \omega \varepsilon_0 k_2 - \tilde{J}_x k_x k_2 \\ C(jk_1 \omega \varepsilon_0 \sin(k_1 h) + \varepsilon_r \cos(k_1 z) \omega \varepsilon_0 k_2) &= \tilde{J}_x k_x k_2 \\ C &= \frac{k_x k_2}{\omega \varepsilon_0 (\varepsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + jk_1 \sin(k_1 h))} \tilde{J}_x \end{aligned} \quad (8.19)$$

Substituindo a Equação 8.19 na Equação 8.16:

$$\begin{aligned} A &= \frac{k_x k_2}{\omega \varepsilon_0 (\varepsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + jk_1 \sin(k_1 h))} \tilde{J}_x \frac{k_1}{jk_2} \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} \\ A &= -j \frac{k_x k_1}{\omega \varepsilon_0 (\varepsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + jk_1 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} \tilde{J}_x \end{aligned} \quad (8.20)$$

Das Equações 8.15 e 8.18:

$$E \sin(k_1 h) e^{jk_2 h} = j \frac{k_1}{k_2} E \cos(k_1 h) e^{jk_2 h} - \frac{k_y}{k_2} \tilde{J}_x e^{jk_2 h}$$

$$\begin{aligned}
 E \sin(k_1 h) &= j \frac{k_1}{k_2} E \cos(k_1 h) - \frac{k_y}{k_2} \tilde{J}_x \\
 E(k_2 \sin(k_1 h) - j k_1 \cos(k_1 h)) &= -k_y \tilde{J}_x \\
 E &= \frac{k_y}{(j k_1 \cos(k_1 h) - k_2 \sin(k_1 h))} \tilde{J}_x
 \end{aligned} \tag{8.21}$$

Substituindo a Equação 8.21 na Equação 8.15:

$$\begin{aligned}
 B &= \frac{k_y}{(j k_1 \cos(k_1 h) - k_2 \sin(k_1 h))} \tilde{J}_x \sin(k_1 h) e^{j k_2 h} \\
 B &= \frac{k_y}{(j k_1 \cos(k_1 h) - k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{j k_2 h} \tilde{J}_x
 \end{aligned} \tag{8.22}$$

Substituindo a Equação 8.20 na Equação 2.16:

$$\begin{aligned}
 \tilde{E}_{z2} &= -j \frac{k_x k_1}{\omega \epsilon_0 (\epsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + j k_1 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{j k_2 h} \tilde{J}_x e^{-j k_2 z} \\
 \tilde{E}_{z2} &= \frac{k_x k_1}{j \omega \epsilon_0 (\epsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + j k_1 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x
 \end{aligned} \tag{8.23}$$

Substituindo a Equação 8.21 na Equação 2.17:

$$\begin{aligned}
 \tilde{H}_{z2} &= \frac{k_y}{(j k_1 \cos(k_1 h) - k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{j k_2 h} \tilde{J}_x e^{-j k_2 z} \\
 \tilde{H}_{z2} &= \frac{k_y}{(j k_1 \cos(k_1 h) - k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x \\
 \tilde{H}_{z2} &= \frac{k_y}{j(k_1 \cos(k_1 h) + j k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x \\
 \tilde{H}_{z2} &= \frac{-j k_y}{(k_1 \cos(k_1 h) + j k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x
 \end{aligned} \tag{8.24}$$

Substituindo a Equação 8.22 na Equação 2.18:

$$\tilde{E}_{z1} = \frac{k_x k_2}{\omega \epsilon_0 (\epsilon_r k_2 \cos(k_1 z) + j k_1 \sin(k_1 h))} \cos(k_1 z) \tilde{J}_x \quad (8.25)$$

Substituindo e a Equação 8.19 na Equação 2.19:

$$\begin{aligned} \tilde{H}_{z1} &= \frac{k_y}{j(k_1 \cos(k_1 h) + j k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 z) \tilde{J}_x \\ \tilde{H}_{z1} &= \frac{-j k_y}{(k_1 \cos(k_1 h) + j k_2 \sin(k_1 h))} \sin(k_1 z) \tilde{J}_x \end{aligned} \quad (8.26)$$

Como $T_m = \epsilon_r k_2 \cos(k_1 h) + j k_1 \sin(k_1 h)$ e $T_e = k_1 \cos(k_1 h) + j k_2 \sin(k_1 h)$, tem-se finalmente que:

$$\begin{aligned} \tilde{E}_{z2} &= \frac{k_x k_1}{j \omega \epsilon_0 T_m} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x \\ \tilde{H}_{z2} &= \frac{-j k_y}{T_e} \sin(k_1 h) e^{-j k_2 (z-h)} \tilde{J}_x \\ \tilde{E}_{z1} &= \frac{k_x k_2}{\omega \epsilon_0 T_m} \cos(k_1 z) \tilde{J}_x \\ \tilde{H}_{z1} &= \frac{-j k_y}{T_e} \sin(k_1 z) \tilde{J}_x \end{aligned}$$

Demonstração das Equações 2.34-37

Substituindo a Equação 2.27 na Equação 2.29:

$$\begin{aligned} E_x &= -\frac{1}{j \omega \epsilon} \left[\frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{1}{-j \omega \mu} \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) \right) - \frac{\partial H_z}{\partial y} \right] \\ E_x &= -\frac{1}{j \omega \epsilon} \left[\frac{1}{-j \omega \mu} \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} - \frac{1}{-j \omega \mu} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{\partial H_z}{\partial y} \right] \\ E_x &= -\frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu} \frac{\partial^2 E_x}{\partial z^2} + \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{j}{\omega \epsilon} \frac{\partial H_z}{\partial y} \end{aligned}$$

$$\left(1 + \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu} \frac{\partial^2}{\partial z^2}\right) E_x = \frac{1}{\omega^2 \epsilon \mu} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{j}{\omega \epsilon} \frac{\partial H_z}{\partial y} \quad (8.27)$$

Substituindo $k^2 = \omega^2 \epsilon \mu$ na Equação 8.27:

$$\begin{aligned} \left(1 + \frac{1}{k^2} \frac{\partial^2}{\partial z^2}\right) E_x &= \frac{1}{k^2} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{j \omega \mu}{k^2} \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ \left(k^2 + \frac{\partial^2}{\partial z^2}\right) E_x &= \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - j \omega \mu \frac{\partial H_z}{\partial y} \end{aligned} \quad (8.28)$$

Como se assumiu para as equações de onda soluções na forma de ondas planas $e^{(\pm jk_x x \pm jk_y y \pm jk_z z)}$, aplicando a transformada de Fourier na Equação 8.28, tem-se que:

$\frac{\partial}{\partial x} \rightarrow +jk_x$, $\frac{\partial}{\partial y} \rightarrow +jk_y$ e $\frac{\partial}{\partial z} \rightarrow +jk_z$. Dessa forma, $\frac{\partial^2}{\partial z^2} \rightarrow (+jk_z)^2 = -k_z^2$. Assim:

$$\begin{aligned} (k^2 - k_z^2) \tilde{E}_x &= jk_x \frac{\partial \tilde{E}_z}{\partial z} - j \omega \mu j k_y \tilde{H}_z \\ (k^2 - k_z^2) \tilde{E}_x &= jk_x \frac{\partial \tilde{E}_z}{\partial z} + \omega \mu k_y \tilde{H}_z \end{aligned} \quad (8.29)$$

Da Equação 2.15, pode-se dizer que $k_z^2 = k^2 - \beta^2$ e, portanto, $k_z^2 - k^2 = \beta^2$.

Substituindo na Equação 8.29:

$$\begin{aligned} (\beta^2) \tilde{E}_x &= jk_x \frac{\partial \tilde{E}_z}{\partial z} + \omega \mu k_y \tilde{H}_z \\ \tilde{E}_x &= j \frac{k_x}{\beta^2} \frac{\partial \tilde{E}_z}{\partial z} + \frac{\omega \mu k_y}{\beta^2} \tilde{H}_z \end{aligned}$$

De maneira análoga é possível demonstrar as Equações 2.35 a 2.37.