

Université de Mons
Faculté des Sciences
Département d'Informatique
Réseaux et Télécommunications

**Conception et évaluation d'une architecture
hybride de réseaux de capteurs
reposant sur les technologies radio LoRa et IEEE
802.15.4**

Directeur : M^r Bruno QUOITIN

Mémoire réalisé par
Arnaud PALGEN

Rapporteurs : M^r Prénom NOM
M^r Prénom NOM

en vue de l'obtention du grade de
Master en Sciences Informatiques



Année académique 2020-2021

Remerciements

Nous remercions ...

Table des matières

1	Etat de l’art	2
1.1	Projets similaires	2
1.2	LoRa	2
1.3	IEEE 802.15.4e	4
1.4	RPL	8
1.5	RTOS	15
2	Architecture	19
2.1	Topologie	19
2.2	Format d’adresse	21
2.3	Trames LoRaMAC	22
2.4	LoRaMAC	23
2.4.1	Etats d’une Racine RPL	23
2.4.2	Construction du réseau	24
2.4.3	Communications montantes	24
2.4.4	Communications Descendantes	25
2.4.5	Gestion des numéros de séquence	25
2.5	Plateformes de développement	26

Table des figures

1.1	Signal en fonction du SF. TODO : ref	2
1.2	Format d'un paquet LoRa.	3
1.3	802.15.4 structure de la Superframe.	5
1.4	Slotframe.	7
1.5	Time Slotted Channel Hopping.	7
1.6	DODAG.	9
1.7	DODAG Information Object.	11
1.8	DODAG Information Object.	12
1.9	Propagation des DIOs et DAOs.	14
1.10	Chemin d'un paquet en fonction du MOP.	15
2.1	Topologie du réseau hybride.	20
2.2	Format de trame LoRaMAC.	22
2.3	Diagramme d'état des racines RPL.	24
2.4	RN2483 [17].	26
2.5	Schéma-bloc du RN2483 [14].	27
2.6	Raspberry Pi 3B+ [16].	28
2.7	Zolertia RE-Mote révision B [21].	29

Chapitre 1

Etat de l'art

1.1 Projets similaires

1.2 LoRa

LoRa (Long Range) est une technologie radio fonctionnant sur une modulation radio propriétaire détenue par Semtech. Cette modulation est dérivée de la modulation *chirp spread spectrum (CSS)* et permet d'obtenir des communications longues portées et basses énergie.

Une communication LoRa dépend des paramètres suivants :

- **Spreading Factor (SF)** : SF est une variable qui définit la vitesse de balayage du signal radio (Fig 1.1). Le spreading factor est compris entre 7 et 12. Plus la valeur est grande, plus la vitesse de balayage est petite et donc le signal est plus facile à décoder. mais le débit des données est plus faible. Donc une grande valeur de SF implique un débit plus faible mais une QoS (Quality of Service) plus élevée et inversement pour une petite valeur de SF.
- **Bandwidth (BW)** : Détermine la largeur de la bande passante. Une bande passante plus large augmente la qualité du signal. Pour LoRa, en Europe, les valeurs de BW sont limitées à 125 KHz et 250KHz. **TODO: ref thethingsnetwork**

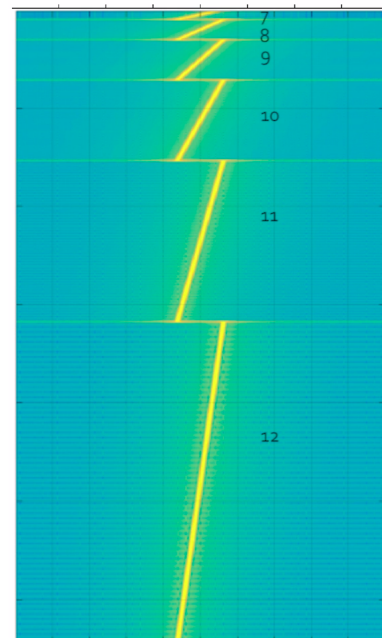


FIGURE 1.1 – Signal en fonction du SF. **TODO: ref**

- **Coding rate (CR)** :D'après **TODO: ref**, LoRa utilise FEC (Forward error correction) pour chaque transmission. L'utilisation de cette méthode de correction d'erreur utilisant la redondance permet au signal de supporter de courtes interférences. Ainsi il possible de coder des données de 4 bits avec des redondances de 5, 6, 7 ou 8 bits. La valeur du CR se note donc 4/5, 4/6, 4/7 ou 4/8.

La relation entre SF et BW est décrite par l'équation 1.1.

$$R_s = \frac{BW}{2^{SF}} \quad (1.1)$$

Le format des paquets LoRa(Fig. 1.2) peut être explicite ou implicite. Dans le mode implicite, le header n'est pas inclus dans le paquet. Pour cela, la taille de la payload, le coding rate et la présence de la Payload CRC doit être configuré. Ce mode permet de réduire la taille du paquet et donc du temps de transmission.

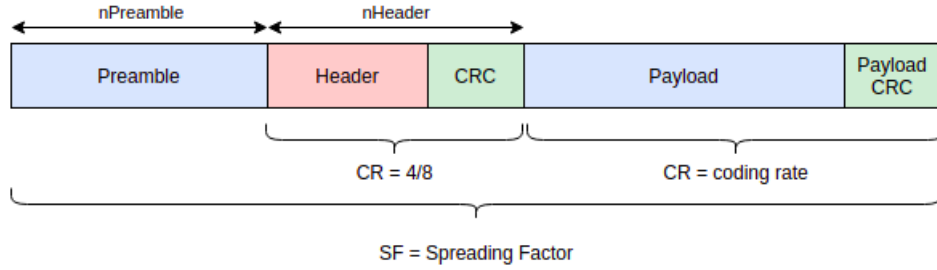


FIGURE 1.2 – Format d'un paquet LoRa.

Le temps d'émission d'un paquet LoRa est défini par l'équation 1.2.

$$T_{frame} = T_{preamble} + T_{payload} \quad (1.2)$$

Où $T_{preamble}$ et $T_{payload}$ sont respectivement le temps d'émission du preamble et du payload définis aux équations 1.3 et 1.4.

$$T_{preamble} = (n_{preamble} + 4, 25)T_{sym} \quad (1.3)$$

$$T_{payload} = n_{payload} * T_{sym} \quad (1.4)$$

Où $T_{sym} = \frac{1}{R_s}$, $n_{preamble}$ et $n_{payload}$ sont le nombre de symboles du preamble et du payload. $n_{preamble}$ est une valeur définie dans le module radio et $n_{payload}$ est défini par l'équation 1.5.

$$n_{payload} = 8 + \max \left(\text{ceil} \left[\frac{8PL - 4SF + 28 + 16CRC - 20IH}{4(SF - 2DE)} \right] (CR + 4), 0 \right) \quad (1.5)$$

où :

- PL est le nombre d'octets de la payload (1 à 255)
- $IH = 0$ si le header est présent, $IH = 1$ sinon
- $DE = 1$ si *LowDataRateOptimize* = 1, $DE = 0$ sinon
- CR prend la valeur 1 pour 4/5, 2 pour 4/6, etc

1.3 IEEE 802.15.4e

802.15.4 est un protocole définis par IEEE en 2003. Il est destiné aux communications à débit faibles réalisés par des dispositifs ayant une alimentation en énergie limitée. Ce protocole qui est un standart pour les réseaux PANs (Personak Area Networks) couvre la couche physique et MAC du modèle OSI. En 2012, IEEE 802.15.4e a été défini pour palier à certains problèmes de IEEE 802.15.4.

IEEE 802.15.4

Types de noeuds et topologie

Cette norme défini deux types de noeuds : les Full Function Devices (FFD) qui peuvent être des coordinateurs de PAN, de simple coordinateurs ou de simple noeuds et les Reduced Function Device (RFD) qui utilisent une implémentation réduite du protocole et ne peuvent être que de simples noeuds.

Ces noeuds peuvent former des réseaux suivantes plusieurs topologies comme la topologie en étoile pour laquelle plusieurs RFD sont connectés à un FFD qui joue le rôle de coordinateur ou encore la topologie peer-to-peer pour laquelle les FFD sont connectés les uns aux autres.

Modes d'accès

802.15.4 défini deux modes d'accès : Beacon Enabled mode et Non-Beacon Enabled mode. Dans le premier, le réseau est synchronisé par des

messages de contrôles (beacons) et une structure appelée Superframe.

Comme l'illustre la figure 1.3, Cette Superframe est divisée en deux périodes : la période active et la période inactive. La période active est elle-même divisée en deux périodes : contention acces period (CAP) et contention free period (CFP). Dans la première, l'accès au canal se fait par l'algorithme CSMA-CA (Carrier Sense Multiple Access with Collision Avoidance).

Dans la deuxième, l'accès au canal se fait par TDMA (Time Division Multiple Access). C'est à dire que les 7 slots de cette période sont attribués par le coordinateur aux noeuds ayant émis une requête durant la CAP pour l'utilisation d'un slot.

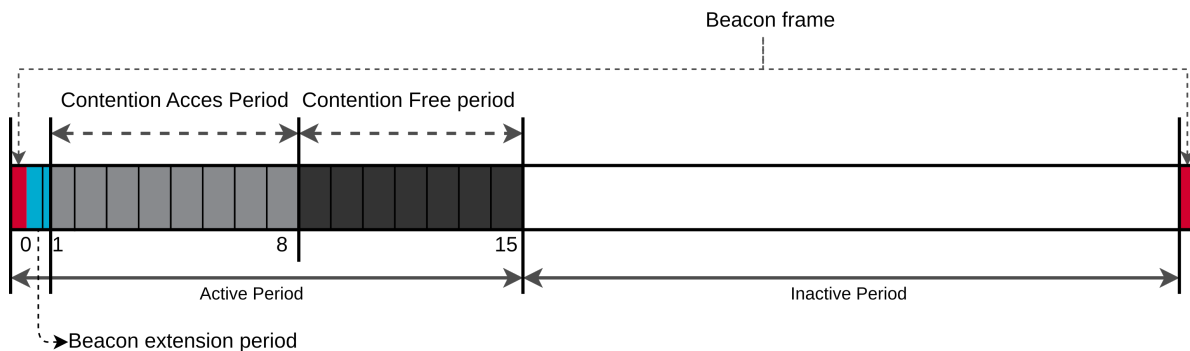


FIGURE 1.3 – 802.15.4 structure de la Superframe.

Dans le mode Non-Beacon Enabled, il n'y a pas de synchronisation. l'accès au canal se fait par l'algorithme Unslotted CSMA-CA.

IEEE 802.15.4e

802.15.4 a un certains nombres de limitations. [7] met les limitations suivantes en évidence :

- Aucune garantie sur le délai maximal pour qu'un paquet puisse atteindre sa destination ne peut être fourni avec l'algorithme CSMA-CA.
- La fiabilité des communications est limitée par l'utilisation de l'algorithme slotted CSMA-CA qui offre un taux de transmission faible.
- Aucune protection contre les interférences due à l'utilisation d'un seul canal et à l'absence de mécanismes de sauts de fréquence (frequency hopping)

Ces limitations ont menées à la création de 802.14.4.e en 2012 qui redéfinis les protocoles MAC du standard. Ainsi, 5 modes de fonctionnement de la couche MAC sont introduits :

1. Time Slotted Channel Hopping (TSCH)
2. Deterministic and Synchronous Multi-channel Extension (DSME)
3. Low Latency Deterministic Network (LLDN)
4. Asynchronous multi-channel adaptation (AMCA)
5. Radio Frequency Identification Blink (BLINK)

D'après [7], le standard ne définit que brièvement AMCA et BLINK. LLDN est destiné aux réseaux à un seul saut et utilisant un seul canal. Il n'est donc pas pertinent pour ce projet. DSME utilise le concept de multi-superframe semblable aux superframe de IEEE 802.15.4 mise à part la CFP qui divie chacun des 7 slots en plusieurs fréquences.

TSCH (Time Slotted Channel Hopping)

Ce mode de fonctionnement de la couche MAC, comme son nom l'indique, supporte à la fois les sauts en fréquence et des communications divisées en temps. Ces mécanismes réduisent efficacement les effets des interférences et les collisions ce qui améliore la fiabilité du réseau.

Slotframe

Dans ce mode, le concept de superframe de 802.15.4 est remplacé par le concept de slotframe. Une slotframe est un intervalle de temps qui divisé en timeslots. Chaque timeslot permet à un noeud d'envoyer une trame et d'éventuellement recevoir son acquittement (ack). Chaque timeslot possède un identifiant appelé *Absolute Slot Number* (ASN) et un identifiant au sein de la slotframe appelé *Time Slot Number* (TSN).

TSCH permet l'utilisation de timeslots partagés et dédiés. Dans les timeslots partagés plusieurs noeuds peuvent communiquer. Dans ce cas, CSMA/CA est utilisé. Pour les timeslots dédiés, seul deux noeuds peuvent communiquer. La figure 1.4 illustre une slotframe composée de trois timeslots. Dans cet exemple, on considère 3 noeuds : N, T et U. Chaque timeslot permet une communication entre deux noeud. Par exemple le timeslot ayant comme TSN 0, permet à N de transmettre vers T.

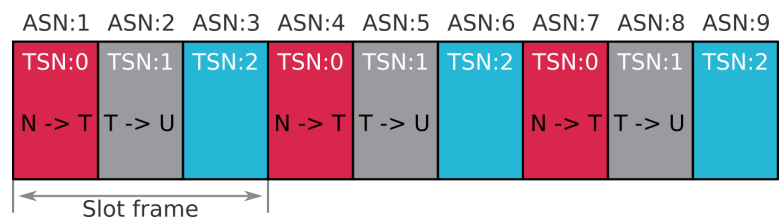


FIGURE 1.4 – Slotframe.

Channel Hopping

TSCH peut utiliser 16 canaux différents numérotés de 0 à 15. Un lien entre deux noeuds dans TSCH est alors défini par la paire (timeslot, canal). Ainsi, chaque slot frame est divisée par le nombre de canaux utilisé dans le réseau (Fig. 1.5). figure 1.4 Soit f la fréquence utilisée pour la communication entre deux noeuds :

$$f = F[(ASN + channelOffset) \% N_{channels}]$$

où $N_{channels}$ est le nombre de canaux utilisés pour le réseau. F peut être vue comme une table qui contient une séquence de canaux.

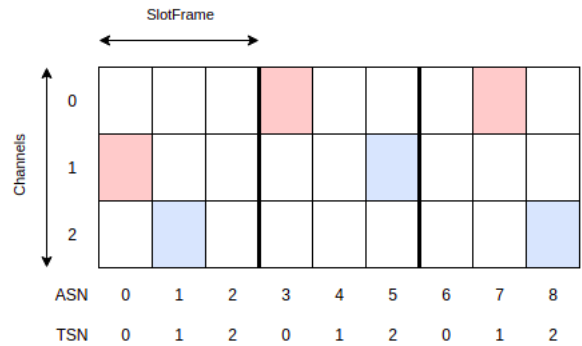


FIGURE 1.5 – Time Slotted Channel Hopping.

1.4 RPL

Routing Protocol for Low-Power and Lossy Networks [1] est un protocole de routage IPv6 destiné aux réseaux dont les noeuds sont contraints en énergie et dont les liens sont soumis à des pertes importantes de paquets (Low-power and Lossy Networks, LLNs).

D'après l'article de Tripathi, Oliveira et Vasseur [19], après avoir été étudiés par le groupe de travail IETF roll (Routing Over Low power and Lossy networks), il s'est avéré que les protocoles tel que OSPF, AODV ou OLSR ne satisfont pas toutes les exigences des LLNs. C'est pour cette raison que ce groupe de travail a introduit RPL. Ce protocole à vecteur de distance est un protocole proactif, c'est à dire que les routes sont établies avant qu'elles ne soient nécessaires.

RPL sépare le traitement et la transmission des paquets de contrôle de l'optimisation de l'objectif de routage. Cela permet de l'adapter à un large éventail d'applications des LLNs comme la domotique, l'automatisation industriel ou encore la récolte de données.

De plus, de part sa topologie et son fonctionnement, RPL est optimisé pour la collecte de données ce qui est l'utilisation principale pour ce mémoire.

Topologie

RPL construit un DODAG (Destination Oriented Directed Acyclic Graph). Un DODAG est un graphe dirigé acyclique (DAG) ayant une seule racine (Fig. 1.6). De par cette architecture RPL est adapté aux applications de collecte de données ce qui est le principale objectif de ce projet. En effet, la route d'un noeud à la racine est facilement établie car tous les noeuds du chemins envoient les données à leur parent.

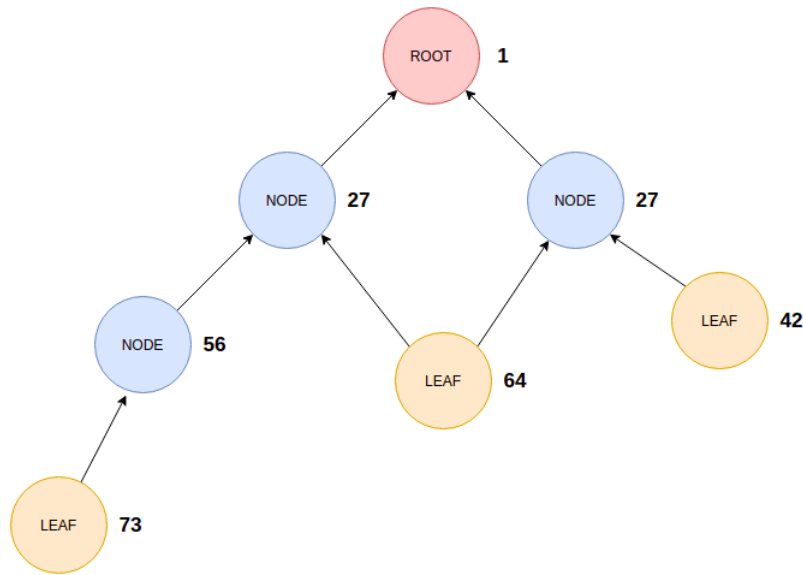


FIGURE 1.6 – DODAG.

Fonctions objectif

Une fonction objectif (OF) définit comment plusieurs métriques sont utilisées pour calculer le rang d'un noeud. Celui-ci détermine la position du noeud dans le DODAG par rapport aux autres noeuds. Le rang augmente strictement dans le sens descendant et diminue strictement dans le sens montant. Ainsi, pour un noeud n , la propriété $\text{rang}(n) > \text{rang}(\text{parent}(n))$ est toujours vérifiée. La figure 1.6 illustre un DODAG avec des valeurs de rang fictives respectant cette propriété. Sur cet exemple, la racine du DODAG a comme rang, la valeur par défaut $\text{ROOT_RANK} = 1$ définie dans le RFC.

Cette section décrit brièvement les fonction objectif OF0 et MRHOF, sur base du RFC 6552 [18] et du RFC 6719 [12], qui sont implémentées dans Contiki.

OF0

Objective Function Zero est une fonction dont l'objectif est de choisir un parent qui permettra à un noeud d'avoir la racine du DODAG le plus proche possible. Le calcul du rang d'un noeud N , $R(N)$, est décrit par l'équation 1.6. Il est calculé pour chaque parent potentiel. Le parent préféré choisi sera alors le parent potentiel qui implique le plus petit $R(N)$.

Le calcul du rang commence par le calcul de la variable *step_of_rank* (Sp) qui est basée sur les propriétés et métriques du lien avec le parent poten-

tiel. Le RFC recommande de baser ce calcul sur des propriétés dynamiques comme la métrique *expected transmission count (ETX)* décrit dans l'article de Couto, Aguayo, Bicket et Morris [6] qui est une métrique qui permet de minimiser le nombre de transmissions requises pour transmettre un paquet. car utiliser des propriétés statiques, comme un coût administratif, revient à avoir un rang analogue au nombre de sauts. Sp est mutlipliée par la variable $rank_factor$ (Rf) qui est utilisée pour multiplier son effet dans le calcul de $rank_increase$. Rf doit être un entier strictement positif et sa valeur par défaut est 1.

Sr est un terme plus petit ou égal à la variable $stretch_of_rank$ qui est l'augmentation maximum de $step_of_rank$ avec le parent.

La variable $rank_increase$ est multipliée par le facteur *MinHopRankIncrease* qui est défini par le RFC 6550 [1] comme l'augmentation minimum du rang entre un noeud et n'importe lequel de ses parents. Sa valeur par défaut est *DEFAULT_MIN_HOP_RANK_INCREASE* qui a une valeur de 256.

La variable $R(P)$ est le rang d'un parent P .

$$\begin{aligned} rank_increase &= (Rf * Sp + Sr) * MinHopRankIncrease \\ R(N) &= R(P) + rank_increase \end{aligned} \quad (1.6)$$

MRHOF

Minimum Rank with Hysteresis Objective Function est une fonction dont l'objectif est de sélectionner les routes qui minimisent une métrique additive en utilisant l'hystérésis pour réduire les changements de parents en réponse a de petites variations de la métrique.

Pour cela, un noeud va calculer le coût des chemins avec chaque candidat parent. Ce coût sera la somme de deux éléments :

- La valeur de la métrique utilisée contenue dans les DIOs d'un candidat parent
- La valeur de la métrique pour le lien entre ce noeud et le candidat parent

Si le coût d'un chemin est plus grand qu'une constante *MAX_LINK_METRIC* dont la valeur recommandée par le RFC 6719 [12] est 512, le noeud va exclure le candidat parent utilisant ce lien. Un noeud va choisir comme parent le candidat parent pour lequel le coût du chemin est le plus petit. Le changement de parent ne s'effectue que si

$$|cost - old_cost| > PARENT_SWITCH_TRESHOLD$$

Le RFC 6719 recommande 192 comme valeur pour *PARENT_SWITCH_TRESHOLD* si la métrique utilisée est ETX.

Messages RPL

RPL définit quatre types de messages de contrôles : DIO, DIS, DAO et DAO-ACK. Ces messages de contrôles sont des messages ICMPv6. Le RFC 6550 [1] indique que ces messages ont la portée d'un lien, à l'exception des DAO/DAO-ACK qui dans le mode de fonctionnement *non-storing* sont envoyés en unicast et donc utilisent des adresses unique-local ou global. Pour tous les autres messages, les adresses sources sont des adresses link-local et les adresses de destination sont soit link-local soit l'adresse multicast pour tous les nœuds RPL qui est `ff02::1a`

DIO

Les DIOs (DODAG Information Object) annoncent des informations sur le DODAG qui permettent aux nœuds de découvrir une instance RPL, de sélectionner un parent ou encore de maintenir le DODAG. Un DIO, illustré à la figure 1.7, inclut notamment les champs suivants :

- InstanceID : Identifie l'instance RPL du DODAG
- Rank : Le rang du nœud qui émet le DIO
- MOP (Mode of Operation) : Le mode d'opération de l'instance RPL (c.f. section 1.4 Modes de fonctionnements).
 0. Pas de routes descendantes
 1. Non-storing mode
 2. Storing mode sans multicast
 3. Storing mode avec multicast
- DODAGID : Adresse IPv6 définie par la racine qui identifie le DODAG

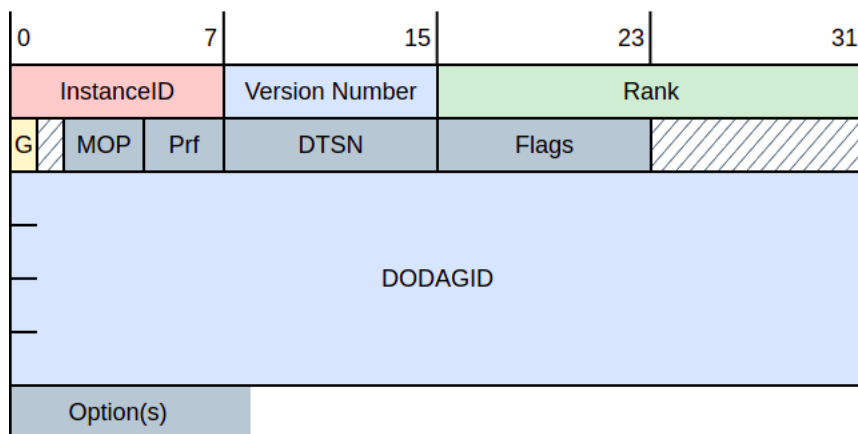


FIGURE 1.7 – DODAG Information Object.

Les DIOs sont transmis en utilisant l'algorithme Trickle [13].

DIS

Les DODAG Information Solocitation (DIS) sont utilisés pour solliciter un DIO d'un noeud RPL.

DAO

Les DAOs (Destination Advertisement Object) sont utilisés pour établir les routes descendantes. Ils sont donc envoyés vers le haut du DODAG. Le format du DAO est illustré à la figure 1.8. Un DAO est composé des champs suivants :

- InstanceID : identifie l'instance du DODAG
- K : indique que le destinataire doit répondre avec un DAO-ACK
- D : indique que le DODAGID est présent
- DAOSequence : Incrémenté à chaque DAO d'un noeud et répété dans le DAO-ACK
- DODAGID (optionnel)

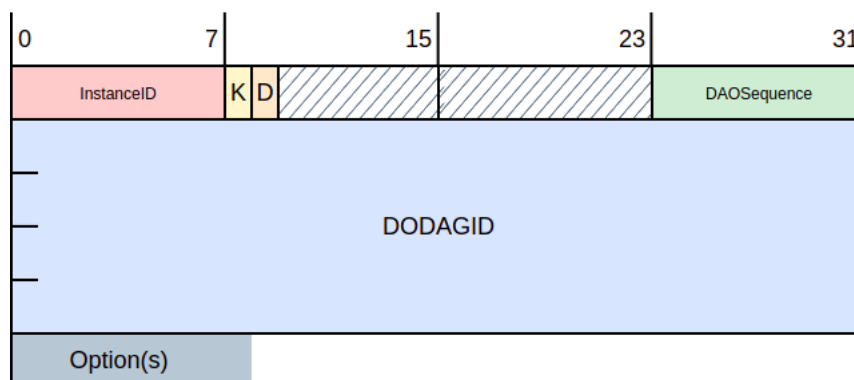


FIGURE 1.8 – DODAG Information Object.

DAO-ACK

Le format d'un DAO-ACK est similaire à celui d'un DAO. Il n'est donc pas utile de le décrire.

Construction du réseau

La construction d'un DODAG est réalisée via l'échange de messages DIOs pour les routes montantes et de DAOs pour les routes descendantes.

La figure 1.9 illustre l'échange de ces messages.

Routes Montantes

Les routes montantes sont construites et maintenues avec les DIOs. L'algorithme de construction de DODAG est le suivant :

1. Les noeuds étant configurés comme racine d'un DODAG diffusent des DIOs en mutlicast à tous les noeuds RPL
2. Les noeuds voulant rejoindre un DODAG écoutent ces DIOs et utilisent leurs informations pour rejoindre le DODAG (i.e. sélectionner un parent) ou maintenir le DODAG existant en accord avec la fonction objectif
3. Les noeuds rajoutes des entrée dans leur table de routage pour les destinations spécifiées dans le DIO via leurs parents.

Si une adresse de destination n'appartient pas au DODAG, la racine du DODAG peu transférer les paquets à l'exterieur de ce réseau, ou, si elle n'en est pas capable, les ignorer.

Routes Descendantes

Les routes descendantes sont construites et maintenues avec les DAOS. L'échange des DAOs diffère selon le mode de fonctionnement (MOP) du réseau. Ces différences sont détaillées en section 1.4 Modes de fonctionnements.

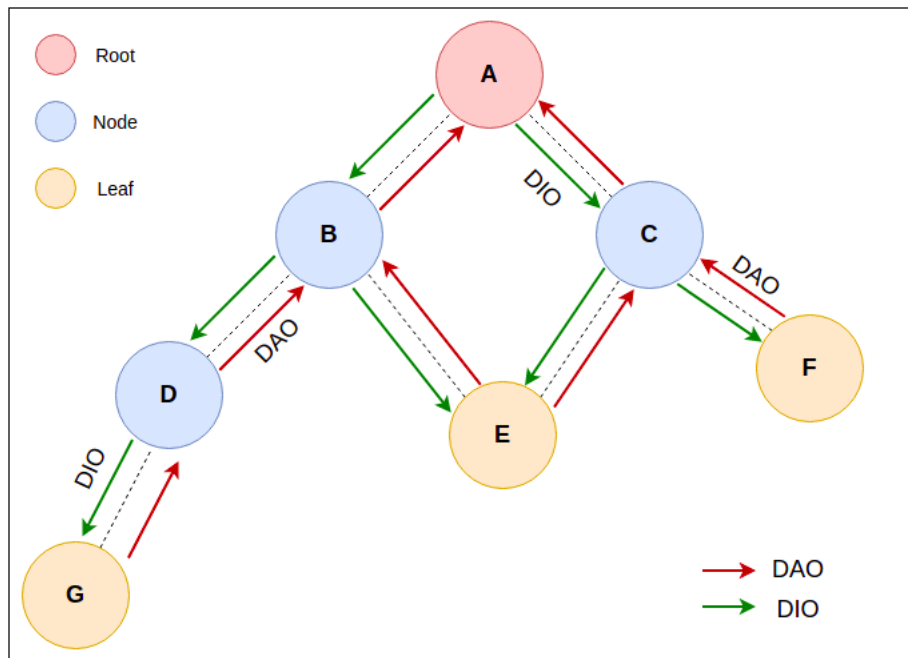


FIGURE 1.9 – Propagation des DIOs et DAOs.

Modes de fonctionnements

Le mode de fonctionnement d'une instance RPL, est défini administrativement et est annoncé par la racine. Les modes suivants sont disponibles :

- **Pas de routes descendantes**

RPL ne maintient pas de routes descendantes. Dans ce MOP, les DAOs ne sont pas émis par les noeuds d'un DODAG, et les noeuds ignorent les DAOs.

- **Non-storing mode**

Dans ce mode, les DAOs sont envoyés en unicast à la racine du DODAG. Les noeuds ne stockent pas de routes descendantes. Donc les routes sont établies par source routing. C'est à dire que les paquets remontent jusqu'à la racine du DODAG qui place dans les paquets tous les sauts de la route pour ensuite redescendre (Fig. 1.10a).

- **Storing mode**

Le storing mode peut être utilisé avec ou sans multicast. Dans ce mode, les DAOs sont envoyées en unicast par les noeuds à leur parent(s). Les paquets remontent jusqu'à un ancêtre commun avec la destination avant de redescendre vers celle-ci (Fig. 1.10b). Les noeuds stockent les routes de leur sous DODAG. Ainsi, chaque saut dans un chemin examine sa table de routage pour choisir le

saut suivant.

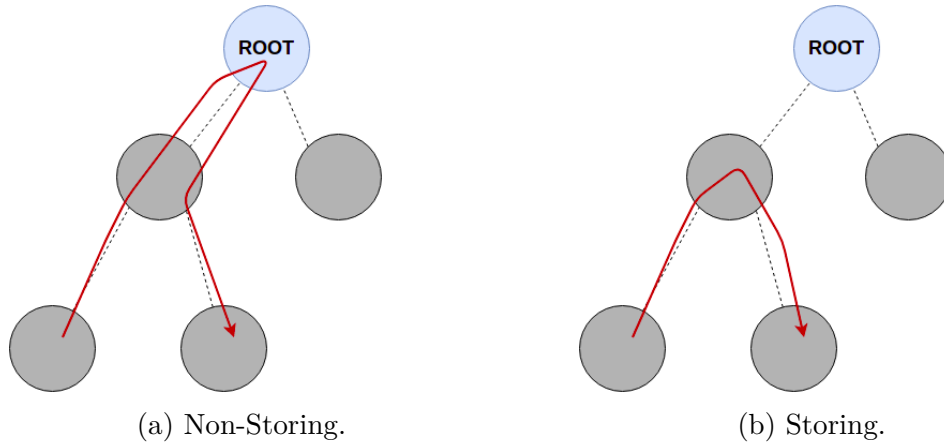


FIGURE 1.10 – Chemin d'un paquet en fonction du MOP.

Un noeud voulant rejoindre un DODAG doit être compatible avec le MOP du DODAG. Si ce n'est pas le cas, il doit rejoindre le DODAG comme feuille.

1.5 RTOS

Un RTOS (Real Time Operating System) est un système d'exploitation temps réel principalement destiné aux systèmes embarqués. Il permet d'abstraire le matériel en fournissant une couche logicielle facilitant le développement d'une application. Un RTOS permet également de découper une application en tâches qui sont gérées par l'ordonnanceur.

Le RTOS choisi doit supporter la plateforme de utilisée. Sa pile réseau du RTOS doit comprendre les protocoles suivants : 802.15.4 pour la couche physique, TSCH avec un ou plusieurs algorithmes d'ordonnancement pour la couche MAC, le support d'IPv6 et d'un algorithme de routage comme RPL pour la couche réseau et enfin, pour le transport, TCP et/ou UDP.

Une implémentation de LoRa n'est pas nécessaire car les communications Lora sont réalisées via le RN2483 qui est contrôlé par UART.

Pour effectuer ce choix, les RTOS suivants ont été comparés : Contiki OS, FreeRTOS et RIOT OS.

Contiki OS

Le développement public de Contiki [8] a débuté en octobre 2012¹. Dans un premier repository : **contiki** [4]. Un fork de contiki a démarré en mai 2017 sous le nom de **contiki-ng** [5]. Comme le premier développement n'est plus maintenu, c'est ce dernier qui est utilisé pour la comparaison et qui est dénommé par la suite "Contiki".

L'implémentation des processus est basée sur la librairie Protothreads [9] qui abstrait la gestion de la programmation événementielle par des protothreads dont l'utilisations est similaire aux threads. L'ordonnanceur de cette librairie est coopératif, c'est à dire qu'il ne va jamais forcer un changement de contexte (ensemble des ressources nécessaires à l'exécution d'un processus) d'un processus à un autre (contrairement à un ordonnanceur préemptif). Le changement de contexte ne s'effectue que quand un processus rend volontairement le contrôle à l'ordonnanceur.

Ce RTOS open-source et multi-plateforme implémente toute une série de protocoles de communications basse énergie tels que IEEE 802.15.4, 6TiSCH, IPv6/6LoWPAN et RPL. En plus de 6TiSCH, un ordonnanceur TSCH, Orchestra, est implémenté.

Contiki supporte plusieurs plateformes en fournissant pour chacune un BSP (Board Support Package). Pour le Zolertia RE-Mote, le BSP supporte notamment la gestion de l'alimentation, des leds, des deux antennes ainsi que des interfaces UART, SPI et I2C.

Ce RTOS également est accompagné de Cooja, un simulateur réseau qui permet de simuler les communications entre plusieurs noeuds l'utilisant.

FreeRTOS

D'après le site officiel de FreeRTOS [10], ce RTOS est développé depuis 15 ans. Le repository initial [11] a été créé en 2004.

L'ordonnanceur de tâches de FreeRTOS peut être configuré comme coopératif ou préemptif via le flag *configUSE_PREEMPTION* du fichier de configuration.

Ce RTOS également open-source et multi-plateforme offre des librairies divisées en trois catégories :

- **FreeRTOS+** qui contient notamment la librairie TCP/IP et les protocoles applicatifs MQTT et HTTP,
- **AWS IoT Libraries** qui fournissent des librairies permettant la connectivité avec Amazon Web Services (AWS)

1. Date de création du repository Github.

- **FreeRTOS Labs** qui contient des bibliothèques complètement fonctionnelles mais qui sont encore en cours d'amélioration comme le support d'IPv6, LoRaWan ou le support de plusieurs interfaces réseau

FreeRTOS n'a pour le moment pas été porté pour le Zolertia RE-Mote ou le CC2538. Fournir un tel support est un investissement conséquent et n'est pas l'objectif de ce mémoire.

RIOT OS

Le développement public de RIOT [3] a débuté en décembre 2012¹.

RIOT est un RTOS qui utilise des standards comme la programmation en C++ ou une compatibilité POSIX pour faciliter le développement d'applications IoT.

L'ordonnanceur de RIOT est tickless, c'est à dire qu'il n'utilise pas un timer déclenché périodiquement pour effectuer les changements de contexte. L'ordonnanceur est préemptif et basé sur des priorités. Les changements de contexte sont initiés lors d'interruptions, volontairement ou quand une opération bloquante a lieu.

La pile réseau de RIOT comporte notamment les protocoles 6LoWPAN, IPv6, RPL, LoRaWan, 802.15.4. RIOT OS intègre la pile réseau OpenWSN [15] mais cette intégration est pour le moment expérimentale.

OpenWSN est une implémentation open-source d'une pile réseau destinée à l'IoT. Cette pile réseau comprend les protocoles IEEE802.15.4e, 6LoWPAN, RPL, UDP et CoAP. L'objectif de cette implémentation est qu'elle puisse être utilisée sur une variété de RTOS et de plateformes.

D'après le site officiel, ce RTOS supporte 229 carte de développement et 64 CPU dont le Zolertia RE-Mote.

Conclusion

Le table 1.1 résume la comparaison de ces RTOS avec les critères les plus importants pour ce mémoire. Dans cette comparaison, l'utilisation d'OpenWSN n'a pas été prise en compte pour RIOT OS car son intégration reste expérimentale.

RTOS	802.15.4	TSCH	ord. TSCH	IPv6	Routage IP	comp. RE-Mote
Contiki OS	✓	✓	6Tisch, Orchestra	✓✓	RPL	✓
FreeRTOS	×	×	×	✓	×	×
RIOT OS	✓	×	×	✓✓	RPL	✓

TABLE 1.1 – Comparatif de différents RTOS.

Le RTOS choisi est Contiki OS. Il est choisi pour sa maturité, la prise en charge du Zolertia RE-Mote et sa pile réseau complète et stable.

Chapitre 2

Architecture

2.1 Topologie

Cette section décrit et motive la topologie et les types de noeuds du réseau hybride IEEE 802.15.4-LoRa de capteurs. Cette topologie a été choisie pour correspondre au mieux au cas d'utilisation décrit dans l'introduction. **TODO: REF INTRO**

Types de noeuds

Le protocole élaboré pour ce réseau hybride définit 3 types de noeuds :

- La **racine LoRa** est la passerelle entre le réseau et un réseau IP externe. Elle possède donc une interface LoRa et par exemple une interface Wi-Fi.
- La **racine RPL**, comme son nom l'indique, est la racine d'un réseau RPL. Elle possède également une interface LoRa pour communiquer avec la racine LoRa.
- Les **noeuds RPL** sont des noeuds du réseau RPL.

Topologie

Comme l'illustre la figure 2.1 la topologie choisie est une topologie mixte.

On a d'abord un ensemble de réseaux RPL possédant chacun un préfixe IP attribué par la racine LoRa (par exemple 0x02 ou 0x04 sur la figure 2.1), dans lesquels les communications sont réalisées par des liens IEEE 802.15.4. De part l'utilisation de RPL, chaque réseau forme un DODAG.

Ensuite, chaque réseau RPL est connecté à la racine LoRa via sa racine. Les liens entre les racines RPL et la racine LoRa forment une topologie en

étoile.

Ce choix de topologie offre plusieurs avantages : Le fait d'avoir un ensemble de réseaux RPL implique qu'il n'y a pas qu'une seule racine RPL et donc pas qu'un seul point de défaillance ; L'administration du réseau est également simplifiée. En effet, un réseau RPL pourrait, par exemple, correspondre à une parcelle de terrain.

L'inconvénient de cette topologie est que la racine LoRa constitue un seul point de défaillance. Une solution plus robuste qui a été envisagée, est un réseau maillé pour les communications LoRa. Cependant, une telle architecture est difficile à mettre en oeuvre car le protocole MAC a établir pour les liens LoRa est plus complexe et nécessite un protocole de routage.

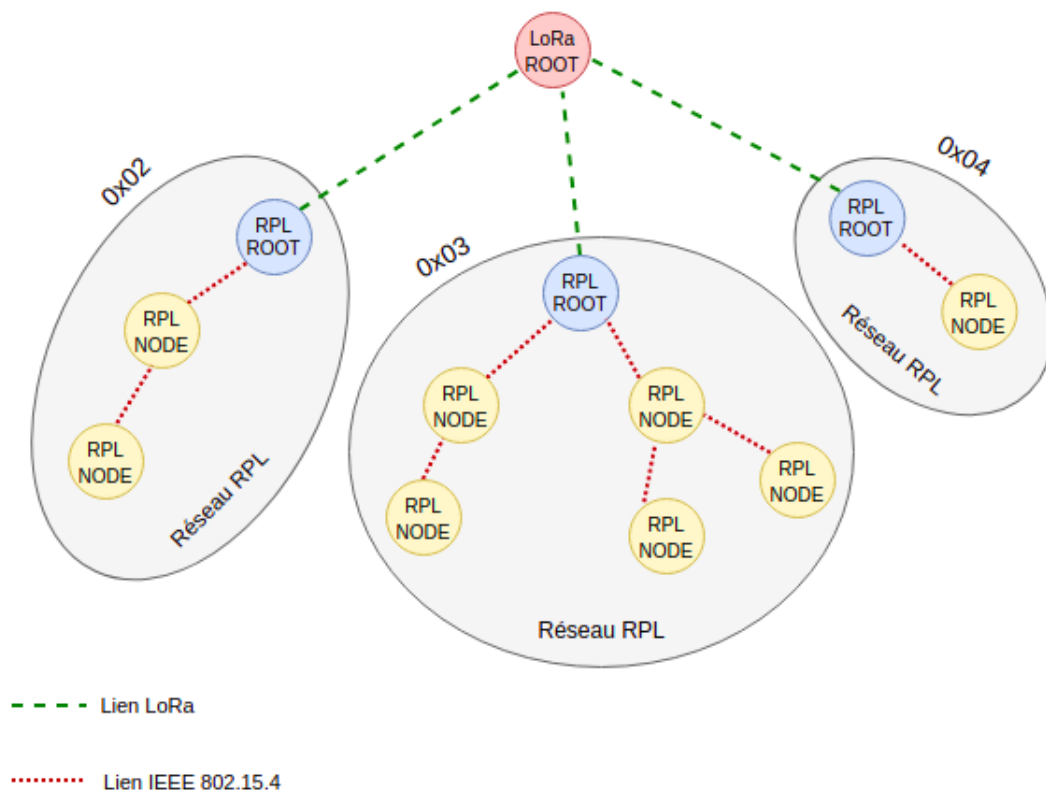


FIGURE 2.1 – Topologie du réseau hybride.

Ainsi, l'objectif de cette topologie est de transmettre les paquets IP à destination de la racine LoRa.

2.2 Format d'adresse

Cette section décrit les possibilités envisagées pour le choix du format des adresses utilisées pour les communications LoRa et motive le choix d'un format. Dans chaque hypothèse, un réseau RPL possède un préfixe IPv6.

Adresse IPv6

La première solution envisagée est d'utiliser les adresses IPv6 des noeuds. Une racine RPL peut ainsi vérifier si un paquet est destiné à son réseau et la racine LoRa à elle-même, via le préfixe de l'adresse de destination. Cette solution est la plus simple à mettre en oeuvre car elle ne nécessite pas de table de routage ou de processus de conversion d'adresse. Néanmoins la taille des adresses IP est de 128 bits.

Préfixe et *node-id*

Le *node-id* est un identifiant sur 16 bits de noeud utilisé dans Contiki. Son calcul, basé sur les deux derniers octets de l'adresse MAC du noeud (*link-layer address*) est le suivant :

$$node_id = link_addr[s - 1] + (link_addr[size - 2] \ll 8)$$

où s est la taille de la *link-layer address*.

Le format d'adresse utilisée serait alors un préfixe sur 8 bits et le *node-id* sur 16 bits ce qui fait un total de 24 bits.

L'avantage de cette solution est que la taille des adresses est nettement réduite. Néanmoins, un processus de conversion est nécessaire ainsi qu'une table de conversion d'un *node-id* vers une adresse MAC pour chaque noeud RPL. En effet, le calcul du *node-id* ne permet de reconstituer l'adresse MAC de 64 bits à partir de celui-ci.

Préfixe et adresse MAC

Pour résoudre le problème de la conversion *node-id* ↔ adresse MAC, cette solution consiste à remplacer le *node-id* par l'adresse MAC d'un noeud.

Cette solution permet une conversion d'adresse simple et la taille des adresses est de 72 bits (64 bits de l'adresse MAC et 8 bits du préfixe).

Solution retenue

La solution retenue est l'utilisation du préfixe de 8 bits et du *node-id* car c'est la solution qui offre les adresses les plus courtes. Pour éviter l'utilisation d'une table de conversion *node-id* ↔ adresse MAC, une meilleure solution que d'utiliser les adresses MAC des noeuds et de modifier les 6 premiers octets de cette dernière. Cela permet de reconstituer une adresse IPv6 simplement, mais cela réduit le nombre d'adresses possible. Malgré tout, le nombre d'adresse possible reste largement suffisant pour ce projet.

L'adresse de la racine LoRa est une adresse configurée administrativement.

2.3 Trames LoRaMAC

Le protocole MAC mis en place pour les communications LoRa utilise un seul format de trames illustré à la figure 2.2.

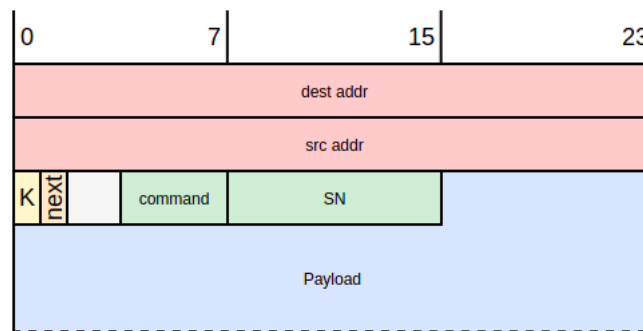


FIGURE 2.2 – Format de trame LoRaMAC.

Les trames LoRaMAC sont composées des champs suivants :

- **dest_addr** : l'adresse de destination (24 bits)
- **src_addr** : l'adresse source (24 bits)
- **K** : un flag qui indique si la trame nécessite un acquittement (1 bit)
- **next** : un flag qui indique si une autre trame suit (1 bit)
- **reserved** : 2 bits non utilisés
- **command** : la commande MAC (4 bits).

Les commandes disponibles ainsi que leurs valeurs sont reprises dans la table 2.1

- **SN** : le numéro de séquence de la trame (8 bits)
- **Payload** : la payload ayant un MTU de 247 octets

Valeur	Commande
0	JOIN
1	JOIN_RESPONSE
2	DATA
3	ACK
3	QUERY

TABLE 2.1 – Commandes LoRaMAC.

2.4 LoRaMAC

Cette section décrit le protocole MAC mis en place pour les communications LoRa. Ce protocole est donc utilisé pour les communications entre la racine LoRa et les racines RPL. Ces dernières étant contraintes en énergie, leur radio LoRa n'est pas tout le temps allumée. Le protocole prend donc en compte cette contrainte.

2.4.1 Etats d'une Racine RPL

Les racines RPL utilisent 3 états illustrés dans le diagramme d'état de la figure 2.3. A l'initiation du réseau, une racine RPL se trouve dans l'état *alone*. Elle demande ensuite son préfixe à la racine LoRa, et une fois celui-ci reçu, la racine RPL se trouve dans l'état *ready*. Quand une racine RPL envoie une trame qui nécessite un acquittement, tant que celui-ci n'est pas reçu elle se trouvera dans l'état *wait_response*. Une fois l'acquittement reçu, elle retournera dans l'état *ready*.

Les trames qui doivent être envoyées le seront en fonction de l'état dans lequel se trouve une racine RPL. Dans l'état *ready*, les trames peuvent être envoyées, mais ce n'est pas le cas dans les états *alone* et *wait_response*. En effet dans le premier la racine RPL ne peut pas envoyer de données car elle n'a pas encore rejoint le réseau et dans le second, elle attend une réponse.

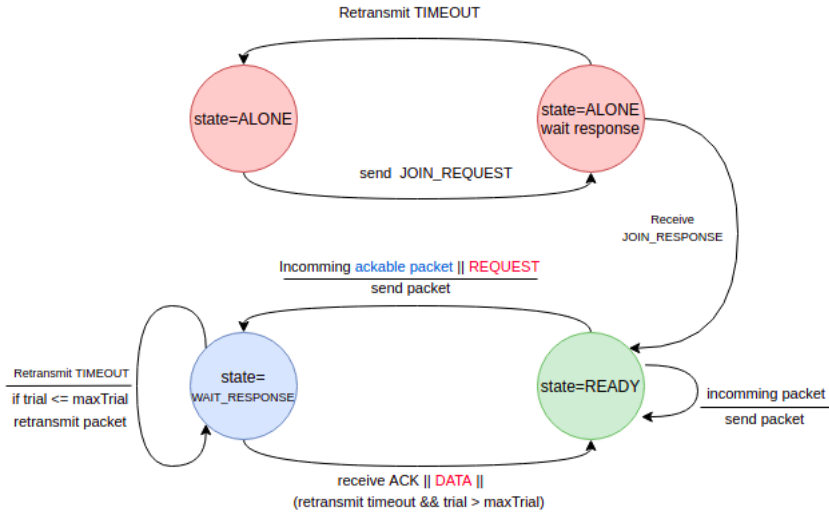


FIGURE 2.3 – Diagramme d'état des racines RPL.

2.4.2 Construction du réseau

A l'initialisation du réseau, une racine RPL doit envoyer une trame avec la commande JOIN. Une fois reçue par la racine LoRa, celle-ci va répondre avec une trame JOIN_RESPONSE qui fait office d'acquittement de la trame JOIN et dont la payload est le préfixe IP que la racine RPL doit diffuser dans son réseau.

Si la trame JOIN ou la trame JOIN_RESPONSE ne sont pas reçues, la racine RPL retransmettra la trame JOIN à l'expiration d'un timer *retransmit_timer* déclenché à l'envoi de la trame JOIN. Cette retransmission se réalise tant que la réponse n'a pas été reçue.

Une fois le préfixe reçu, la racine RPL peut initialiser le réseau RPL et y diffuser le préfixe.

2.4.3 Communications montantes

Lorsqu'un paquet est destiné à la racine LoRa, il va remonter jusqu'à la racine RPL. Ensuite celle-ci va l'envoyer à la racine LoRa. Cette dernière a toujours sa radio allumée car elle n'est pas contrainte en énergie.

Si la trame LoRaMAC envoyée à la racine LoRa nécessite un acquittement, la racine RPL n'enverra pas d'autres trames tant que l'acquittement n'a pas été reçu (état *wait_response*). A l'envoi de cette trame, le timer *retransmit_timer* est déclenché. S'il expire avant que l'acquittement ne soit reçu, la trame sera retransmise pour un maximum de 3 fois.

Si la trame LoRaMAC envoyée à la racine LoRa ne nécessite pas d'acquittement, la réception de cette trame n'est pas garantie et la racine RPL peut directement envoyer d'autres trames.

2.4.4 Communications Descendantes

La racine LoRa possède un buffer pour chaque réseau RPL dans lequel elle accumule les paquets destinés à ce réseau. Pour chaque racine RPL, lors de l'expiration, à interval régulier, du timer *query_timer*, une trame avec la commande QUERY est transmise à la racine LoRa.

La réponse à cette trame doit être un acquittement, si la racine LoRa n'a pas de paquets pour cette racine RPL, ou une trame avec la commande DATA.

Si la racine LoRa possède plusieurs paquets à destination du même réseau RPL, la valeur du flag *next* doit être à 1 pour toutes les trames envoyées excepté la dernière.

Comme pour les communications montantes, les retransmissions sont initiées par les racines RPL. Le timer *retransmit_timer* est activé lorsque la QUERY est envoyée et lorsqu'une trame DATA a le flag *next* à 1.

Si une trame nécessite un acquittement et que l'acquittement n'est pas reçu, la racine LoRa n'envoie pas le paquet suivant. Dans ce cas deux situations sont possibles :

- La trame avait le flag *next* à 1 :
La racine RPL s'attend à une autre trame. L'acquittement va donc être retransmis à l'expiration du *retransmit_timer*. Il y a maximum 3 retransmissions.
- La trame avait le flag *next* à 0 ou l'acquittement a déjà été retransmis trois fois :
La racine LoRa retransmettra le paquet concerné lors de la réception d'une QUERY.

2.4.5 Gestion des numéros de séquence

Les racines RPL et la racine LoRa possèdent deux compteurs : *expected_sn* et *next_sn*.

La valeur du compteur *expected_sn* est le numéro de séquence attendu de la prochaine trame reçue. Ce compteur permet de savoir si une trame a été perdue. Sa valeur est le numéro de séquence de la dernière trame reçue incrémenté de 1.

La valeur du compteur *next_sn* est le numéro de séquence de la prochaine trame. Il est incrémenté de 1 lorsqu'une trame a été envoyée.

2.5 Plateformes de développement

Cette section décrit le matériel utilisée pour mettre en oeuvre la topologie décrite en **TODO: ref**. Pour les racines RPL, la plateforme de développement Zolertia RE-Mote revision B est utilisée, et, pour la racine LoRa, un Raspberry pi 3B+ est utilisé. Leur interface LoRa est un RN2483. Les noeuds des réseau RPL sont également la plateforme de développement Zolertia RE-Mote revision B.

RN2483

Le RN2483 (Fig. 2.4) est un modem LoRa compatible LoRaWANTM basse énergie. D'après Nestor Ayuso [2], il intègre un transceiver Semtech SX1276 et un microcontrôleur Microchip PIC18LF46K22. La communication avec ce modem est effectuée par des commandes ASCII envoyées via une interface UART. Il prend en charge les modulations FSK, GFSK et LoRa. Il possède également 14 GPIOs (General Purpose Input/Output). Ses fréquences opérationnelles sont situées dans les bandes 433 MHz et 868 MHz. D'après la datasheet [14], sa portée maximale est de 15km en agglomération et 5km en zone urbaine. Comme l'illustre la figure. 2.4, pour ce mémoire, le RN2483 a été monté sur un carte d'interface réalisée par B.Quoitin qui comporte deux LEDs, une petite hélicoïdale ainsi que les connecteurs permettant d'utiliser des câbles de prototypages.

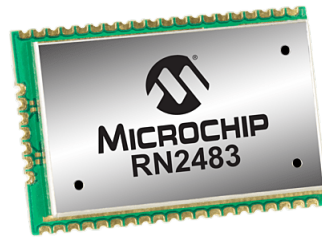


FIGURE 2.4 – RN2483 [17].

La figure 2.5 reprend le schéma-bloc du RN2483. Il contient notamment l'interface UART, les antennes 433 MHz et 868Mhz ainsi que les GPIOs et la stack LoRaWan.

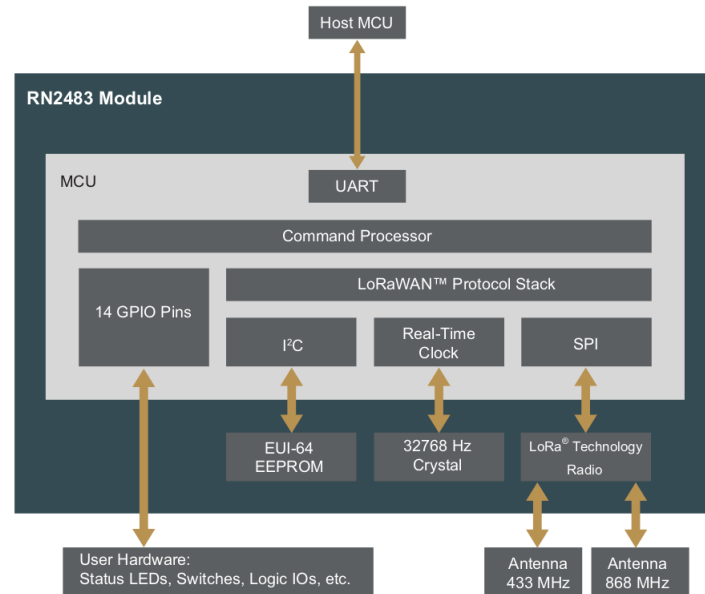


FIGURE 2.5 – Schéma-bloc du RN2483 [14].

La table 2.2 reprend la consommation électrique du RN2483 en fonction de son mode de fonctionnement pour alimentation de 3.3V qui est celle fournie par le RE-Mote et le Raspberry Pi.

Mode	Courant(mA) VDD=3.3V
Idle	2.8
Transmit	38.9
Sleep	0.0016
Receive	14.22

TABLE 2.2 – Consommation de courant (à 25 °C) [14].

Raspberry Pi

Le Raspberri Pi est un ordinateur monocarte. Il possède notamment 40 pins GPIO, une interface Wi-Fi, Bluetooth, 4 ports USB 2.0 et un connecteur pour une caméra. Toutes ces caractéristiques en font une passerelle idéale pour ce projet. En effet, ils permettent d'utiliser plusieurs interfaces réseaux et d'y connecter des capteurs et actuateurs.

Le modèle utilisé pour ce projet est un Raspberry Pi 3 modèle B+ (Fig. 2.6). Ce modèle est équipé d'un processeur quadri-cœur Broadcom

BCM2837B0, Cortex-A53 64-bit SoC cadencé à 1.4GHz et embarque 1GB de mémoire RAM.

La table 2.3 reprend les principales caractéristiques de ce modèle.

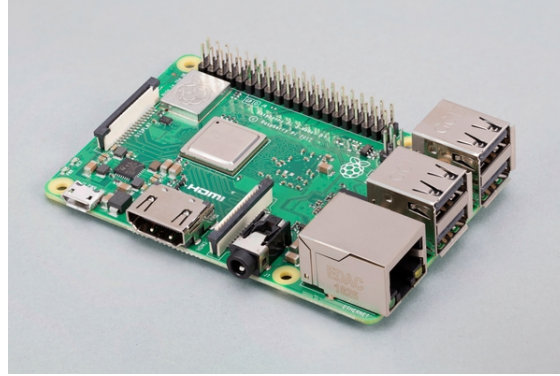


FIGURE 2.6 – Raspberry Pi 3B+ [16].

Element	Spécification
CPU	Broadcom BCM2837B0, Cortex-A53 64-bit SoC à 1.4GHz
Mémoire	1GB LPDDR2 SDRAM
Connectivité	<ul style="list-style-type: none"> • IEEE 802.11.b/g/n/ac, Bluetooth 4.2, BLE • Gigabit Ethernet over USB 2.0 • 4 × USB 2.0 ports
Alimentation	5V/2.5A DC

TABLE 2.3 – Spécifications du Raspberry Pi 3B+ [16].

Zolertia RE-Mote

Pour ce mémoire, la plateforme Zolertia RE-Mote revision B (Fig. 2.7) est utilisée. Cette plateforme, basée sur un system on chip (SoC) CC2538 ARM Cortex-M3, a été conçue par des universités et des industriels dans le but de permettre aux chercheurs et makers de développer des applications IoT et des objets connectés.

Le Zolertia RE-Mote a été choisie car elle est équipée de deux radios compatibles IEEE 802.15.4, permet une consommation électrique faible et possède de nombreux pins de connexion qui peuvent être utilisés pour y connecter des capteurs, actionneurs, radios, etc.

Le prix du constructeur pour cette plateforme est de 93,95€ [21].



FIGURE 2.7 – Zolertia RE-Mote révision B [21].

La table 2.4 reprend les principales spécifications du Zolertia RE-Mote rev.b.

Element	Spécification
Radio	- IEEE 802.15.4 2.4 GHz - IEEE 802.15.4 863-950 MHz
CPU	ARM® Cortex® -M3 jusqu'à 32 MHz
RAM	32 KB (16 KB pour tous les Power Modes)
Flash programmable	512KB
I/O	- RGB led, bouton user et reset - Slot Micro-SD - USB 2.0 à 12Mbps - Real-Time Clock

TABLE 2.4 – Spécifications du Zolertia RE-Mote rev.b [20].

Bibliographie

- [1] Roger Alexander, Anders Brandt, JP Vasseur, Jonathan Huii, Kris Pister, Pascal Thubert, P Levis, Rene Struik, Richard Kelsey, and Tim Winter. RPL : IPv6 Routing Protocol for Low-Power and Lossy Networks. RFC 6550, March 2012.
- [2] Nestor Ayuso. Microchip rn2483 teardown : The french (wireless) connection, Jul 2015. [Accès en ligne le 11 juillet 2021].
- [3] Emmanuel Baccelli, Cenk Gündoğan, Oliver Hahm, Peter Kietzmann, Martine S. Lenders, Hauke Petersen, Kaspar Schleiser, Thomas C. Schmidt, and Matthias Wählisch. Riot : An open source operating system for low-end embedded devices in the iot. *IEEE Internet of Things Journal*, 5(6) :4428–4440, 2018.
- [4] The Contiki Operating System. <https://github.com/contiki-os/contiki>. [Accès en ligne le 15 juin 2021].
- [5] Contiki-NG : The OS for Next Generation IoT Devices. <https://github.com/contiki-ng/contiki-ng>. [Accès en ligne le 15 juin 2021].
- [6] Douglas S. J. De Couto, Daniel Aguayo, John Bicket, and Robert Morris. A high-throughput path metric for multi-hop wireless routing. 2003.
- [7] Domenico De Guglielmo, Simone Brienza, and Giuseppe Anastasi. Ieee 802.15.4e : A survey. *Computer Communications*, 88 :1–24, 2016.
- [8] Adam Dunkels, Björn Grönvall, and Thiemo Voigt. Contiki - a lightweight and flexible operating system for tiny networked sensors. In *Proceedings of the First IEEE Workshop on Embedded Networked Sensors (Emnets-I)*, Tampa, Florida, USA, November 2004.
- [9] Adam Dunkels, Oliver Schmidt, Thiemo Voigt, and Muneeb Ali. Protothreads : Simplifying event-driven programming of memory-constrained embedded systems. In *Proceedings of the Fourth ACM Conference on Embedded Networked Sensor Systems (SenSys 2006)*, Boulder, Colorado, USA, November 2006.
- [10] FreeRTOS Real-time operating system for microcontrollers. <https://freertos.org/index.html>. [Accès en ligne le 15 juin 2021].

- [11] Initial repository of FreeRTOS. <https://freertos.org/index.html>. [Accès en ligne le 15 juin 2021].
- [12] Omprakash Gnawali and P Levis. The Minimum Rank with Hysteresis Objective Function. RFC 6719, September 2012.
- [13] P Levis, Thomas H. Clausen, Omprakash Gnawali, Jonathan Hui, and JeongGil Ko. The Trickle Algorithm. RFC 6206, March 2011.
- [14] Microchip. *Low-Power Long Range LoRa® Technology Transceiver Module*, 6 2020. Rev. E.
- [15] OpenWSN. <https://openwsn.atlassian.net/wiki/spaces/OW/overview?mode=global>. [Accès en ligne le 22 juin 2021].
- [16] Raspberry Pi 3 Model B+. <https://www.raspberrypi.org/products/raspberry-pi-3-model-b-plus/>. [Accès en ligne le 15 juin 2021].
- [17] RN2483. <https://www.microchip.com/wwwproducts/en/RN2483>. [Accès en ligne le 14 juin 2021].
- [18] Pascal Thubert. Objective Function Zero for the Routing Protocol for Low-Power and Lossy Networks (RPL). RFC 6552, March 2012.
- [19] Joydeep Tripathi, Jose Oliveira, and J.-P Vasseur. A performance evaluation study of rpl : Routing protocol for low power and lossy networks. pages 1–6, 03 2010.
- [20] Zolertia. *Zolertia RE-Mote Revision B Internet of Things hardware development platform, for 2.4-GHz and 863-950MHz IEEE 802.15.4, 6LoWPAN and ZigBee® Applications*, 9 2016. v.1.0.0.
- [21] Zolertia RE-Mote. <https://zolertia.io/product/re-mote/>. [Accès en ligne le 14 juin 2021].