

Pytania kierunkowe

1. Widmo sygnału analogowego (podstawowo-pasmowego i pasmowego) a twierdzenie o próbkowaniu.

Sygnał analogowy zmienia się w sposób ciągły. Jego wartości mogą zostać określone w każdej chwili czasu. Próbkowanie jest procesem konwersji sygnału analogowego do postaci próbek pobieranych w równych odstępach czasu. Treść twierdzenia nieco różni się w zależności od postaci próbkowanego sygnału. W swojej podstawowej postaci twierdzenie o próbkowaniu dotyczy sygnałów rzeczywistych pasma podstawowego, czyli takich, których skończone widmo skupia się wokół częstotliwości 0.

Twierdzenie Kotelnikowa-Shannona zawiera informacje o tym, kiedy z sygnału dyskretnego można odtworzyć sygnał ciągły. Częstotliwość próbkowania f_s nie może być mniejsza od podwojonej maksymalnej częstotliwości widma sygnału próbkowanego f_{\max} . Wtedy mamy do czynienia z prawidłowym próbkowaniem.

$$f_s \geq 2 \cdot f_{\max}$$

gdzie:

f_{\max} - składowa sygnału o najwyższej częstotliwości

f_s - częstotliwość próbkowania

W twierdzeniu o próbkowaniu wyróżniamy również częstotliwość Nyquista. Jest ona równa połowie częstotliwości f_s . Znając najwyższą składową częstotliwości w mierzonym sygnale możemy dobrać odpowiednią częstotliwość próbkowania.

W praktyce często próbkowane są analogowe sygnały pasmowe czyli takie, których ograniczone pasmo jest skupione wokół pewnej częstotliwości różnej od zera. Wtedy próbkowanie z częstotliwością co najmniej dwukrotnie większą jest nieekonomiczne. W tym przypadku korzystniejsze jest próbkowanie pasmowe z częstotliwością co najmniej dwukrotnie większą od szerokości pasma które oblicza się jako $B = f_H - f_L$. Gdzie f_H jest najwyższą, a f_L najmniejszą częstotliwością w widmie sygnału. Pasma jest skupione wokół częstotliwości środkowej $f_0 = (f_L + f_H)/2$. Częstotliwość dobiera się za pomocą nierówności:

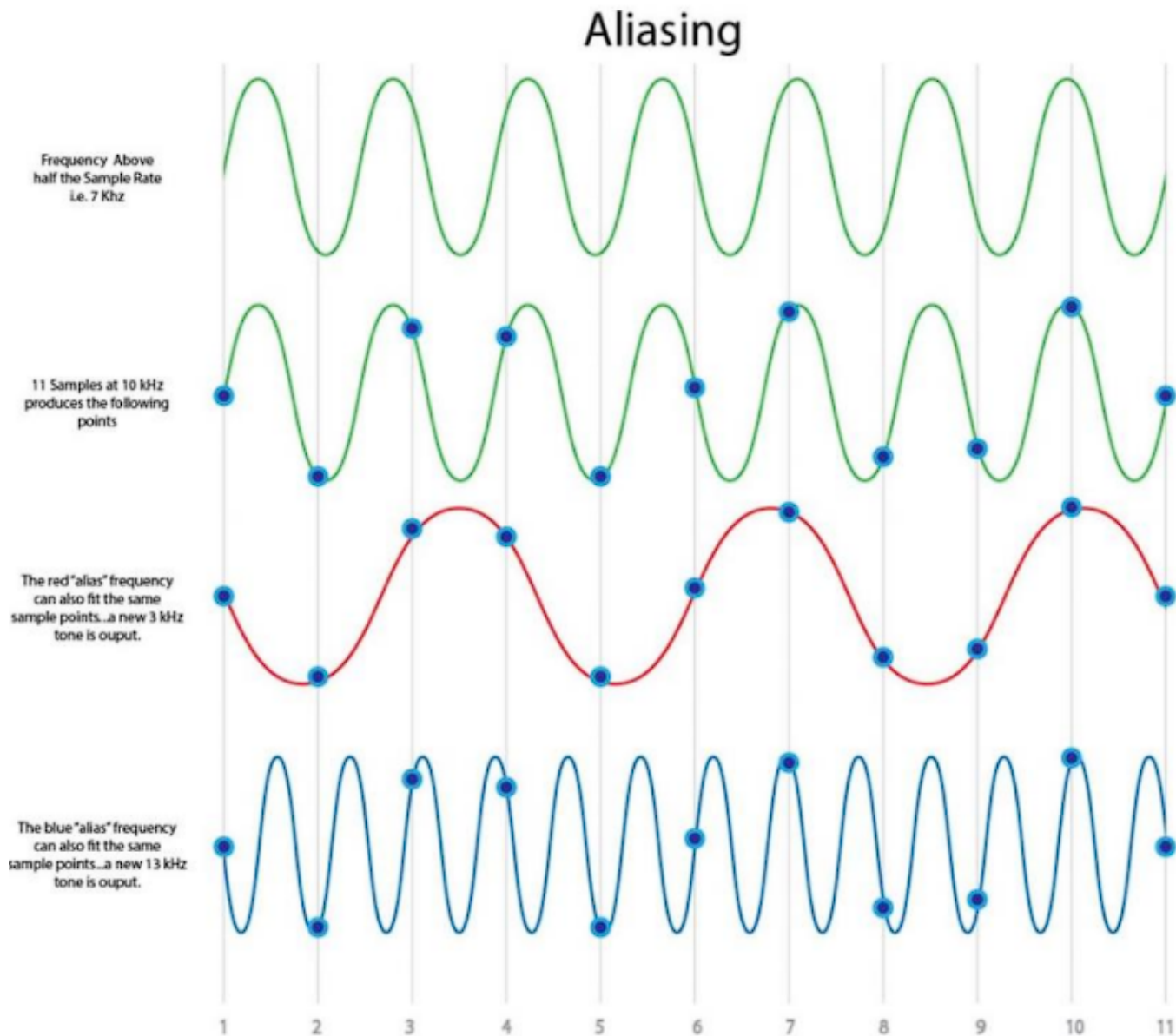
$$\frac{2f_H}{n} \leq F_s \leq \frac{2f_L}{n-1}$$

gdzie

$$n = \left\lceil \frac{f_H}{B} \right\rceil$$

a symbol $\lceil \cdot \rceil$ oznacza zaokrąglanie do najbliższej liczby całkowitej w kierunku ∞ (ang. ceiling).

Jeżeli sygnał jest próbkowany z częstotliwością mniejszą niż dwukrotność częstotliwości Nyquista, w widmie przetworzonego sygnału pojawiają się błędne niskoczęstotliwościowe składowe (tzw. aliasy). Zjawisko to nazywamy aliasingiem. W takim przypadku nie jest możliwe odzyskanie sygnału ciągłego z sygnału dyskretnego. Częstotliwość sygnału odtworzonego z takich próbek wyniesie: $f = |n \cdot f_s - f_0|$, gdzie $n \cdot f_s$ jest wielokrotnością częstotliwości próbkowania. Przykładowo sygnał o częstotliwości 7 kHz spróbkowany z częstotliwością 10 kHz po odtworzeniu da sygnał o częstotliwości 3 kHz bądź 13 kHz.



2. Widmo sygnału dyskretnego i transformacje (DTFT, DFT, FFT) służące do obliczania tego widma oraz powiązania tych transformat.

Sygnał dyskretny - sygnał, który powstał w wyniku dyskretyzacji (próbkiowania) sygnału ciągłego (analogowego) DTFT (Discrete Time Fourier Transform) - dyskretno-czasowe przekształcenie Fouriera DFT (Discrete Fourier Transform) - dyskretnie przekształcenie Fouriera FFT (Fast Fourier Transform) - szybkie przekształcenie Fouriera

DTFT:

- operujemy dyskretnym czasem i ciągłą częstotliwością,
- sygnał o nieskończonej liczbie próbek

$$X(e^{j\omega T_s}) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(nT_s)e^{-jn\omega T_s},$$

- ω – pulsacja ($2\pi F_p/F$),
- n – indeks (numer) próbki,
- widmo amplitudowe - $|X(e^{j\omega})|$,
- widmo fazowe – $\arg X(e^{j\omega})$.

DFT:

- operujemy dyskretnym czasem i dyskretną częstotliwością,
- sygnał o skończonej liczbie próbek N

$$X(e^{j\omega}) = \sum_{n=0}^{N-1} x(n)e^{-jn\omega},$$

- ω – pulsacja ($2\pi k/N$),
- n – indeks (numer) próbki,

FFT:

- transformacja dająca wynik identyczny jak DFT,
- opracowana ze względu na złożoność obliczeniową DFT,
- dokonuje się zmiany kolejności próbek, dzieląc je rekurencyjnie na próbki o indeksach parzystych i nieparzystych, aż do uzyskania zbiorów dwuelementowych,
- wykonuje się serie $N/2$ dwupunktowych DFT,
- składa się widma dwuprzędkowe w widma czteroprzędkowe, czteroprzędkowe w ośmioprzędkowe itd., aż do momentu odtworzenia widma N -przędkowego, czyli widma całego sygnału.
- dla $N=1024$
- DFT: $N^2=1048676$ mnożeń
- FFT: $2(N/2)^2=N^2/2=524288$ mnożeń

Powiązania transformat DFT i DTFT:

$$X[k] = X(e^{j\omega})|_{\omega=\omega_k=\frac{2\pi}{N}k}, \quad k = 0, 1, \dots, N-1$$

3. Twierdzenia Schannona i ich interpretacje.

4. Usługi w sieci telekomunikacyjnej - klasyfikacja, charakterystyki, jakość usług.

Usługa telekomunikacyjna - przesyłanie na odległość informacji (w postaci mowy, muzyki, znaków, pisma, rysunków, fotografii, obrazów, danych, itp.) za pomocą sygnałów elektrycznych, optycznych lub radiowych. Świadczona każdorazowo przez operatora (dzięki jego urządzeniom i organizacji) na rzecz użytkowników i na ich żądanie. Usługi telekomunikacyjne można podzielić na usługi podstawowe (ang. basic services), usługi

dodatkowe (ang. supplementary services) i usługi dodane. Usługi podstawowe i dodatkowe są opisane w specyfikacji standardu, na którym oparta jest sieć.

Usługi podstawowe:

- teleusługi (ang. teleservices) - usługi umożliwiające zestawienie pewnych, zdefiniowanych dla danego standardu sieci, połączeń (np. zwykłe połączenie telefoniczne, połączenie alarmowe, wysyłanie wiadomości SMS) i zapewniają w tym celu współpracę różnych elementów sieciowych i terminali końcowych.
- usługi przenoszenia (bearer services) - zapewniające transport informacji pomiędzy punktami dostępowymi sieci

Usługi dodatkowe - rozszerzają możliwości usług podstawowych. Przykładem może być możliwość ustawienia przekierowania na inny numer gdy abonent nie odpowiada, zestawienia telekonferencji lub ustawienie identyfikacji numeru dzwoniącego.

Usługi dodana - usługi nie objęte specyfikacją dla standardu, na którym oparta jest sieć. Mogą one kontrolować usługi objęte specyfikacją, bądź wykorzystywać je dla dostarczenia abonentowi dodatkowych treści i możliwości co poszerzy ofertę operatora na tle rybku. Usługi kontrolujące usługi podstawowe, oparte są zwykle o platformę sieci inteligentnych np. serwis prepaid, który kontroluje ilość środków na koncie abonenta i może w każdej chwili zakończyć połączenie lub transmisję danych. Przykładem usług, które wykorzystują usługi podstawowe dla zaoferowania informacji lub możliwości nie objętych specyfikacją sieci mogą być: umożliwienie abonentom wysyłania MMS, głosowania za pomocą SMS, nagrywania i odsłuchiwanie poczty głosowej lub tzw. VoD (ang. Video on Demand).

Inne sposoby specyfikacji:

- ze względu na wymagane łącza:
 - usługi połączeniowe wymagające stworzenia kanału logicznego dla stałego połączenia na czas realizacji usługi
 - usługi bezpołączeniowe (nie wymagające stworzenia kanału)
- z punktu widzenia abonenta:
 - usługi interaktywne: konwersacyjne (dwukierunkowa wymiana informacji w czasie rzeczywistym: telefonia, wideotelefonia), przekazywanie wiadomości (dwukierunkowa wymiana informacji), wyszukiwanie/dostęp do informacji (przesyłanie do użytkownika, na jego żądanie, informacji wcześniej zgromadzonych)
 - usługi dystrybucyjne (rozsiewcze): jedokierunkowe rozprowadzanie informacji do wielu użytkowników (użytkownik nie ma wpływu na szybkość i czas przesyłania danych ani treści), usług z/bez możliwości indywidualnego sterowania prezentacją (telegazeta, telewizja programowa)

Jakość usług:

- GoS (Grade of Service) - poziom świadczonych usług - określa pewne parametry (związane z inżynierią ruchu), których wartości umożliwiają odpowiedź na pytanie o wystarczalności posiadanych zasobów (przy ustalonych założeniach, co do panujących warunków). Parametrami GoS przykładowo są: prawdopodobieństwo nieuzyskania usługi, prawdopodobieństwo strat zgłoszenia, czy prawdopodobieństwo zajętości wszystkich zasobów, które wynikają z faktu, że zdolność obsługi

sieci/elementów sieci jest ograniczona i nie zawsze może sprostać istniejącemu zapotrzebowaniu ruchowemu.

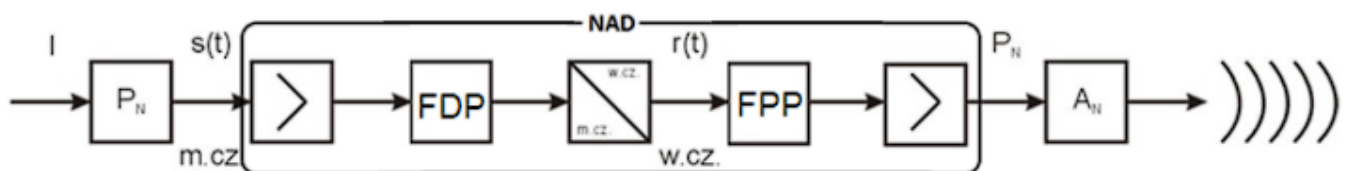
- QoS (Quality of Service) - zbiór mechanizmów, które mają zapewnić dostarczenie przewidywalnego poziomu jakości usług sieciowych, poprzez zapewnienie określonych parametrów transmisji danych, w celu osiągnięcia satysfakcji użytkownika. Gwarantowana jakość usługi jest to zestaw technologii zapewniających odpowiedni (przewidywalny) poziom usług w kontekście przepustowości, opóźnienia i zmienności opóźnienia (ang. jitter).

Przykładowe mechanizmy zapewniające jakość usług polegają na:

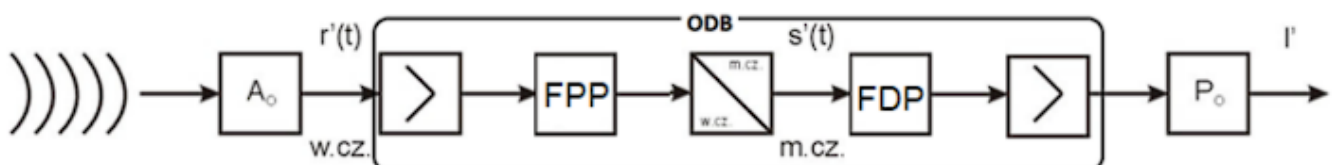
- kształtowaniu i ograniczaniu przepustowości
- zapewnianiu sprawiedliwego dostępu do zasobów
- nadawaniu odpowiednich priorytetów poszczególnym pakietom
- zarządzaniu opóźnieniami w przesyłaniu danych
- unikaniu przeciążeń

5. Narysuj schemat blokowy i omów działanie łącza radiowego.

Łącze radiowe - zestaw urządzeń służący do przesyłania i odbierania sygnału radiowego oraz środowisko propagacji, służy do nadawania i odbierania informacji za pośrednictwem fal radiowych, na wyjściu części odbiorczej nigdy nie pojawi się w 100% ta sama informacja, która została wprowadzona na wejście części nadawczej, działa poprawnie, gdy informacja jest odtwarzana z dostatecznie wymaganą dokładnością, określoną w systemach analogowych jako stosunek natężenia sygnału do natężenia szumu (S/N) na wyjściu odbiornika, a w systemach cyfrowych poprzez Pb.



Nadajnik: Informacja I (np. ludzki głos) jest wprowadzana do przetwornika nadawczego P_N i przetwarzana na sygnał elektryczny $s(t)$ o małej częstotliwości i bardzo niskiej mocy. Wzmacniaczem małej częstotliwości nadaje sygnałowi $s(t)$ poziom energetyczny pozwalający na przeniesienie go w pasmo wysokich częstotliwości i następnie po przejściu przez filtr dolnoprzepustowy wprowadza do przetwornika małych częstotliwości na wysokie częstotliwości, gdzie powstaje sygnał radiowy $r(t)$ o wysokiej częstotliwości. Następnie sygnał przechodzi przez filtr pasmowoprzepustowy. Jego poziom energetyczny jest zbyt niski by mógł być bezpośrednio wypromieniowany do środowiska propagacji, więc wzmacniacz wysokiej częstotliwości nadaje mu odpowiednią moc P_N i poprzez antenę nadawczą A_N sygnał jest wysyłany w świat.



Odbiornik: Sygnał w postaci fali elektromagnetycznej jest odbierany ze środowiska propagacji przez antenę odbiorczą A_o , w wyniku czego powstaje sygnał radiowy $r'(t)$ o wysokiej częstotliwości (nieco zmieniony w stosunku do oryginalnego sygnału $r(t)$ przez zjawiska występujące w środowisku propagacji). Ze względu na odległość pomiędzy częścią odbiorczą a nadawczą łączy, sygnał $r'(t)$ ma niską moc, tymczasem dla poprawnego działania modułu przenoszącego sygnał w pasmo małych częstotliwości moc ta musi być odpowiednio wysoka. Zapewnia to wzmacniacz wysokiej częstotliwości. Sygnał przechodzi przez filtr pasmowoprzepustowy następnie przechodzi przez przetwornik częstotliwości. Sygnał podstawowy $s'(t)$ o małej częstotliwości i mocy, który następnie przechodzi przez filtr dolnoprzepustowy. Poziom energetyczny potrzebny do poprawnej pracy przetwornika odbiorczego P_o uzyskuje się we wzmacniaczu małej częstotliwości. Na wyjściu ostatniego modułu pojawia się informacja I' .

Środowisko propagacji: Ogólny przypadek: powietrze, nie zawsze przewidywalne warunki, zjawiska zachodzące w środowisku: rozproszenie sygnału radiowego (malejąca wartość powierzchniowej gęstości mocy fali wraz z kwadratem odległości), tłumienie sygnału radiowego (rośnie między innymi wraz z częstotliwością i wilgotnością), zakłócenie sygnału (inne sygnały radiowe), wielodrogowość (zaniki sygnału w punkcie odbioru).

6. Omów podstawowe parametry elektryczne anteny.

Antena - urządzenie elektryczne, które transformuje falę doprowadzoną w falę przestrzenną, zazwyczaj jest używana jako nadajnik lub odbiornik w komunikacji radiowej. Antena izotropowa to hipotetyczna antena, której promieniowanie (gęstość powierzchniowa mocy) nie zależy od kierunku.

Parametry elektryczne - możemy je podzielić na obwodowe (opisujące współpracę anteny z częścią przewodową) i polowe (opisujące współpracę anteny z częścią bezprzewodową - środowiskiem propagacji). Do parametrów elektrycznych anteny możemy zaliczyć: charakterystykę promieniowania, zysk anteny, impedancję anteny, sprawność anteny, polaryzację oraz pasmo.

Charakterystyka promieniowania - obrazuje w jaki sposób antena promieniuje energię w zależności o kierunku, przedstawia unormowany rozkład pola elektrycznego lub też względny rozkład gęstości powierzchniowej mocy. Jest wyznaczana w dwóch płaszczyznach: pionowej i poziomej (mogą być też przedstawione w postaci trójwymiarowej), jest normalizowana i podawana w mierze decybelowej, na jej podstawie można określić kierunek i poziom wiązki głównej, wiązek bocznych i wstecznych.

Zysk anteny - pozwala określić zdolność do kierunkowego wypromieniowania energii przez daną antenę w porównaniu do anteny wzorcowej. Informuje nas ile razy moc promieniowana przez antenę w kierunku maksymalnego promieniowania jest większa od mocy anteny wzorcowej. Jeśli nie jest zaznaczone względem czego jest liczony zysk anteny, to jest on liczony w odniesieniu do anteny izotropowej. Zależy od kierunkowości oraz od strat magnetycznych anteny wynikających z materiału zastosowanego do budowy.

Impedancja anteny - obciążenie jakie przedstawia antena dla generatora sygnału. Zależy od geometrii anteny oraz od częstotliwości. Wpływa na nią obecność innych anten oraz obiektów znajdujących się w pobliżu. Z punktu widzenia sprawności układu wymagane jest, aby wszystkie elementy toru transmisyjnego miały tę samą impedancję. Tylko wtedy nastąpi przekazanie prawie całej energii z urządzenia do anteny i jej wypromieniowanie (należy pamiętać o tym, że kable i łącza też mają pewne tłumienie). W skrajnych przypadkach duże niedopasowanie może skutkować uszkodzeniem urządzeń nadawczych. W radiokomunikacji standardowo stosuje się urządzenia o impedancji 50 Ohm.

Sprawność anteny - stosunek mocy wypromieniowanej do mocy doprowadzonej do generatora. Stosunek maksymalnego zysku energetycznego do kierunkowości. Idealna antena wypromieniowuje całą moc, ale w

antenie rzeczywistej część mocy jest tracona. Straty te są skutkiem niedopasowania anteny do linii zasilającej oraz strat cieplnych w rezystancji rzeczywistej elementów anteny.

Polaryzacja - drgania fal elektromagnetycznych odbywają się w ściśle określonych płaszczyznach. Fale elektromagnetyczne mogą drgać zarówno w płaszczyźnie pionowej jak i poziomej. Gdy drgają tylko w jednej płaszczyźnie mówimy o polaryzacji liniowej (pionowej lub poziomej). Gdy drgają w obu płaszczyznach mówimy o polaryzacji kołowej lub eliptycznej (prawo- lub lewoskrętnej).

Pasmo - zakres częstotliwości w którym antena zachowuje nominalne parametry. Przy wyznaczaniu pasma pracy najważniejsze jest dopasowanie i w nieco mniejszym stopniu zysk oraz charakterystyka. Dość często dopasowanie i inne parametry anteny są zachowane w szerszym zakresie niż jest to podawane.

7. Budowa i właściwości wzmacniaczy tranzystorowych.

Wzmacniacz tranzystorowy - podstawowy element (układ) wzmacniający, stosowany obecnie w układach elektronicznych. Działa na zasadzie sterowania przepływem ładunku. Dzielą się na tranzystory bipolarne i unipolarne (polowe). Tranzystory bipolarne sterowane są prądowo, a polowe - napięciowo. Tranzystor bipolarny pracuje w zakresie aktywnym (złącze emiterowe jest w stanie przewodzenia, a kolektorowe w stanie zaporowym). Tranzystor polowy pracuje w zakresie nasycenia. Powszechnie stosowane są wzmacniacze tranzystorowe pod postacią wzmacniaczy operacyjnych, selektywnych, szerokopasmowych czy też wzmacniaczy mocy.

Tranzystor bipolarny:

- wspólny emiter (CE)
- wspólna baza (CB)
- wspólny kolektor (CC)

Tranzystor polowy:

- wspólne źródło (CS)
- wspólna bramka (CG)
- wspólny dren (CD)

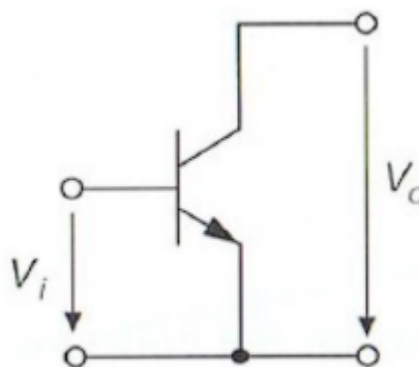
Wymienione wyżej konfiguracje tworzą tzw. jednotranzystorowe wzmacniacze. Łącząc zalety poszczególnych konfiguracji można uzyskać następujące połączenia (wzmacniacze szerokopasmowe):

- połączenie CC-CB tworzy tzw. wzmacniacz różnicowy
- połączenie CE-CB tworzy tzw. kaskadę

Wspólny emiter (CE):

- najczęściej stosowana z konfiguracji
- wzmacniane napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy bazę a emiter
- sygnał po wzmocnieniu odbierany jest pomiędzy kolektorem a emitern
- emiter jest "wspólny" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- duże wzmocnienie prądowe
- duże wzmocnienie mocy
- napięcie wyjściowe odwrócone jest w fazie o 180 stopni w stosunku do napięcia wejściowego
- rezystancja wejściowa jest rzędu kilkuset Ohm

- duża rezystancja wyjściowa

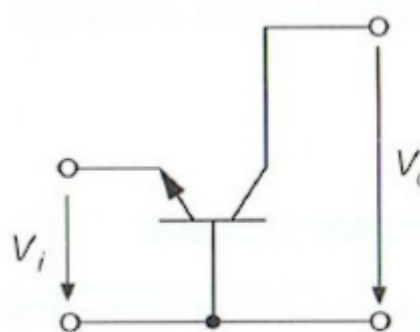


Common-emitter

- małe pasmo przenoszenia częstotliwości

Wspólna baza:

- nadaje się najlepiej do pracy na wysokich częstotliwościach
- wzmacniane napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy emiter a bazę
- sygnał po wzmacnieniu jest odbierany pomiędzy kolektorem a bazą
- baza jest "wspólna" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- bardzo małe wzmocnienie prądowe (bliskie jedności)
- duże wzmocnienie napięciowe
- brak odwrócenia fazy
- mała rezystancja wejściowa
- bardzo duża rezystancja wyjściowa
- duże pasmo przenoszenia

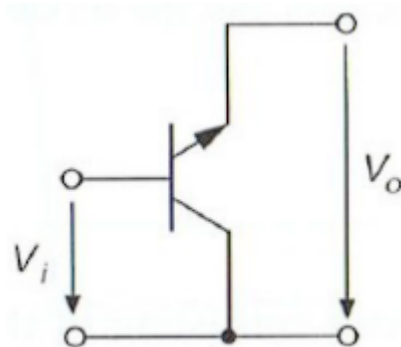


Common-base

- sygnały wyjściowe są zgodne w fazie z wejściowymi

Wspólny kolektor:

- stosowany jest jako stopień wyjściowy we wzmacniaczach wielostopniowych
- nadają się jako układy dopasowujące dwa czwórniki (bufor)
- wzmacniane napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy bazą a kolektor
- sygnał po wzmacnieniu odbierany jest pomiędzy emiterem a kolektorem
- kolektor jest "wspólny" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- duże wzmocnienie prądowe
- wzmocnienie napięciowe mniejsze od jedności
- brak odwrócenia fazy
- duża rezystancja wejściowa
- mała rezystancja wyjściowa

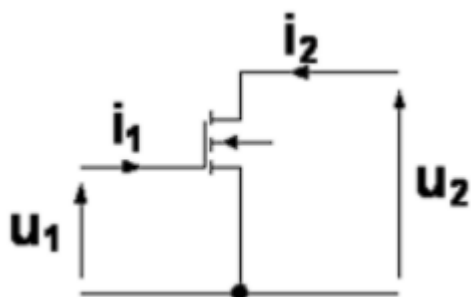


Common-collector

- średnie pasmo przenoszenia

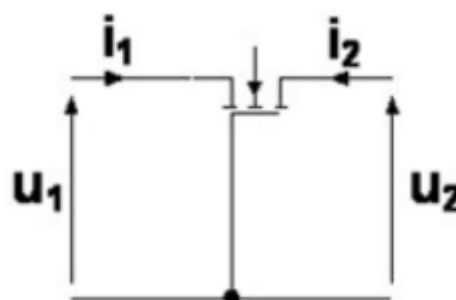
Wspólne źródło:

- stosowane w zakresie małych częstotliwości
- napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy bramkę a źródło
- sygnał po wzmacnieniu odbierany jest pomiędzy drenem a źródłem
- źródło jest "wspólne" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- duże wzmacnienie napięciowe
- odwrócenie fazy o 180 stopni
- bardzo duża impedancja wejściowa
- duża impedancja wyjściowa (niepożądana dla wzmacniaczy napięciowych)



Wspólna bramka:

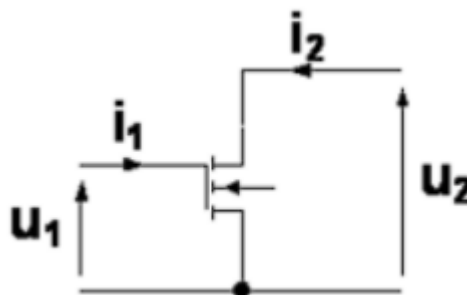
- nadaje się do pracy z wysokimi częstotliwościami
- wzmacniane napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy źródło a bramkę
- sygnał po wzmacnieniu odbierany jest pomiędzy drenem a bramką
- bramka jest "wspólna" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- duże wzmacnienie napięciowe
- brak odwrócenia fazy
- mała impedancja wejściowa (setki Ohm)



- duża impedancja wyjściowa (pojedyncze kOhm)

Wspólny dren:

- stosowany gdy pożądana jest mała pojemność wejściowa oraz konieczność transformacji impedancji
- wzmacniane napięcie sygnału wejściowego podawane jest pomiędzy bramkę a dren
- sygnał po wzmacnieniu odbierany jest pomiędzy źródłem a drenem
- dren jest "wspólny" dla sygnału wejściowego i wyjściowego
- bardzo małe wzmocnienie napięciowe (mniejsze od jedności)
- brak odwrócenia fazy
- bardzo duża impedancja wejściowa (pojedyncze MOhm)



- mała impedancja wyjściowa (setki Ohm)

8. Porównanie budowy, właściwości i zastosowań układów FPGA, CPLD.

Cechy	CPLD	FPGA
Akronim	Complex Programmable Logic Devices	Field Programmable Gate Array
Wyjaśnienie	złożone układy programowalne	programowalne matryce bramkowe
Struktura	makrokomórek (od kilkudziesięciu do kilkuset), architektura ma strukturę hierarchiczną, niejednorodną	regularnej matrycy bloków logicznych LUT (Look-Up Table), multiplekserów lub bramek logicznych, tablicowa
Ilość zasobów	średnia	duża
Połączenia	narzucona struktura połączeń	duża dowolność łączenia zasobów
Szybkość	duża	średnia
Technologia CMOS	EPROM, EEPROM	SRAM
Budowa	programowalna matryca AND, stała matryca OR, przerzutniki, dodatkowe funkcje XOR, pewna liczba programowalnych multiplekserów	bloki zbudowane w oparciu o małą statyczną pamięć RAM, pomiędzy poprowadzone są kanały z programowalnymi połączeniami, bloki specjalne (bloki obsługi sygnałów zegara, bloki pamięci, układy mnożące i inne)
Input/Output	makrokomórki są połączone bezpośrednio z końcówkami input/output	bloki bezpośrednio sąsiadujące z końcówkami input/output, jednak w celu połączenia z wyprowadzeniami konieczne jest zastosowanie bloku I/O (który zajmuje miejsce) i wytrasowanie połączenia

Cechy	CPLD	FPGA
Liczba wejść	16-18	4-8
Liczba wyjść	4-32	1-4
Skomplikowane funkcje - realizacja	zajmowanie "term" z bloku sąsiedniego za pomocą równoległych układów rozszerzających	szybkie linie kaskadowania i przeniesienia
Bramki logiczne	od 1 do 10 tysięcy bramek logicznych	od 10 tysięcy do kilku milionów
Pamięć	nieulotna, która pozwala na natychmiastowe działanie po uruchomieniu	ulotna, co daje więcej możliwości. Gdy układ ulegnie uszkodzeniu można go wymienić na nowy bez potrzeby uprzedniego programowania
Opóźnienia	ze względu na sposób łączenia elementów opóźnienia sygnałów są w pełni przewidywalne	opóźnienia sygnałów zależą od ilości wykonanych połączeń, a ta z kolei zależy od budowy systemu i zmienia się wraz z projektem (można je oszacować dopiero po syntezie układu)
Zastosowanie	proste układy wymagające dużej szybkości, specyficzne zastosowania jak interfejsy, komparatory, szyfratory, automaty skończone, szyny. Bootloadery (zanik prądu nie powoduje utraty konfiguracji) dla urządzeń, które nie mają pamięci wewnętrznej	nadają się do tworzenia układów sekwencyjnych, układy przetwarzania informacji i sygnałów (np. w realizacjach algorytmów kryptograficznych), filtry cyfrowe, realizacja układów wykorzystujących arytmetykę rozproszoną
Zalety	makrokomórki wykonują bardziej specjalistyczne operacje logiczne	bardziej elastyczne, możliwe automatyczne przeprogramowanie się układu w celu uzyskania lepszej wydajności w danej chwili

9. Omów relacyjny model danych.

Dane - zapis, reprezentacja faktów, zapis danych nie posiada kontekstu czy znaczenia

Model danych - jest to zbiór posługiwania się danymi:

- zbiór reguł określających strukturę danych (definicja danych)
- zbiór reguł określających operacje na danych (operowanie danymi)
- zbiór reguł określających poprawne stany bazy danych (integralność danych)

Struktura danych - w modelu relacyjnym wszystkie informacje przechowywane są w realizacjach

Macierz (tabela) - reprezentuje relacje w systemach komputerowych. Ma następujące własności:

- każdy wiersz (krotka) reprezentuje opis nowej encji - bytu, np. osoba, samochód, itp.

- opis krotki dokonywany jest za pomocą uporządkowanego zbioru atrybutów, których kolejność jest istotna - wynika z wzorca krotki
- wszystkie krotki w tabeli muszą pasować do tego wzorca
- każda krotka jest unikalna (inna)
- kolejność krotek w tabeli nie ma znaczenia
- atrybuty opisywane są przez nazwę opisową atrybutu (ustala projektant bazy danych) i nazwę typu danych, do którego krotka przynależy (zależna od systemu zarządzania bazami danych i od norm)
- wartości atrybutów muszą być atomowe (nie ma krotki w krotce)
- ilość kolumn wyznacza ilość atrybutów opisujących encje

Relacyjny model danych - relacyjna struktura danych, dostępność operatorów algebry relacji umożliwiających tworzenie, wyszukiwanie i modyfikowanie danych. Możliwość definiowania ograniczeń integralnościowych i referencyjnych

Więzy integralności - to ograniczenia kojarzone z obiektami bazy danych. Typy więzów:

- unikalność krotek relacji - niepowtarzalność krotek w relacji, zapewniają to elementy nazywane kluczem głównym
- ograniczenia referencyjne - możliwość ograniczenia wartości atrybutu na podstawie zbioru atrybutów w innej tabeli, odpowiadają za to elementy nazywane kluczem obcym
- integralność krotki - dziedzina atrybutu, format wartości, związki między atrybutami w krotce
- dodatkowe więzy integralności pochodzą ze środowiska modelowanego przez bazę danych

Klucz główny i klucze obce - w modelu relacyjnym, każda krotka (wiersz) musi być unikalna. Osiąga się to za pomocą klucza głównego. Klucz główny to kolumna (klucz prosty) lub grupa kolumn (klucz złożony), która jednoznacznie identyfikuje wiersz tabeli. Każda relacja musi mieć dokładnie jeden klucz główny. Klucz obcy to taka kolumna (lub grupa kolumn), która zawiera odnośniki do klucza głównego z innej tablicy

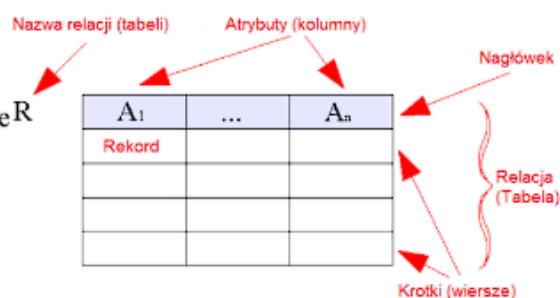
Algebra relacji - zbiór operacji zdefiniowanych w modelu relacyjnym. Operacje działają na relacjach i wynikiem każdej operacji jest nowa relacja. Sekwencja operacji algebry relacji to wyrażenie algebry relacji, którego wynikiem jest również relacja. Podstawowe operacje: selekcja, projekcja, połączenie, operatory mnogościowe, operatory zaawansowane.

Operacje na da

Pracownik			
PESEL	Imie	Nazwisko	Płaca za projekt
90091905025	Maria	Zielińska	200
80012005024	Zygmund	Kowal	200
75112107115	Marian	Opolski	400

Projekt					
ID	Nazwa	Koszt	Data rozpoczęcia	Data zakończenia	Pesel wykonawcy
1	Projekt	100	01.12.2012	01.01.2013	90091905025
2	Projekt	100	01.11.2012	06.12.2012	75112107115

Nazwa relacji (tabeli): Pracownik, Projekt
 Przykładowe atrybuty: PESEL, Imię, Nazwisko
 Definicja krotki: osoba(PESEL, Imię, Nazwisko) – podkreślenie **R** oznacza klucz główny
 Przykładowa krotka: osoba (90091905025; Maria; Zielińska; 200)



10. Wymień interfejsy przewodowe stosowane w systemach czujnikowych i omów jeden szczegółowo.

Interfejsy przewodowe stosowane w systemach czujnikowych:

- I²C
- 1-wire
- CAN
- RS232
- RS485

I²C:

- szeregową, dwukierunkową magistralę służącą do przesyłania danych w urządzeniach elektronicznych
- każde urządzenie ma swój adres
- brak potrzeby projektowania interfejsu magistrali - wbudowany w układ scalony
- znana również pod akronimem IIC (Inter-Integrated Circuit) - pośredniczy pomiędzy układami scalonymi
- określa dwie najniższe warstwy modelu odniesienia OSI: warstwę fizyczną i warstwę łącza danych
- 2 kierunkowe linie: dane (SDA - Serial Data) oraz sygnał zegara (SCL - Serial Clock)
- podczas transmisji danych, sygnał na linii SDA musi być stabilny (nie może się zmieniać), gdy linia SCL jest w stanie wysokim
- zmiany linii SDA podczas stanu wysokiego linii SCL są interpretowane jako sygnały sterujące (control)
- każdą transmisję inicjuje warunek start i kończy warunek stop
- maksymalna przepływność 100 kbit/s w trybie STANDARD i 400 kbit/s w trybie FAST
- maksymalna liczba urządzeń - typowo 40 (liczba układów scalonych limitowana jest tylko jej maksymalną pojemnością 400 pF)
- maksymalna odległość transmisji - 5 m
- zintegrowanie adresowania z protokołem transferu danych - całkowite programowe zorientowanie aplikacji
- układy scalone mogą być dodawane lub usuwane z systemu bez używania dodatkowych układów na magistrali
- uproszczone wykrywanie błędów i diagnostyka magistrali
- czas konieczny na stworzenie oprogramowania może być zredukowany poprzez wykorzystanie bibliotek z najczęściej używanymi funkcjami
- transmisja magistralą jest odporna na zakłócenia zewnętrzne

1-wire:

- asynchroniczny interfejs szeregowy
- interfejs elektroniczny jak również protokół komunikacyjny pomiędzy urządzeniami
- do komunikacji używana jest tylko jedna linia danych (oraz linia zerowa), dwukierunkowa
- odbiornik może być zasilany bezpośrednio z linii danych, wykorzystując zasilanie pasożytnicze
- odbiornik wyposażony jest w kondensator o pojemności 800 pF, który jest ładowany z linii danych - następnie energia w nim zgromadzona używana jest do zasilania odbiornika
- prosty protokół wymiany danych: inicjalizacja (zerowanie magistrali), wysłanie (zapis) zera, wysłanie (zapis) jedynki, odczyt bitu
- maksymalna długość jednego segmentu do 300 m (bez regeneratorów - przy niskiej prędkości transmisji)
- do przesyłania danych wykorzystywana może być zwykła skrętka telefoniczna
- każde urządzenie dostaje unikatowy adres na etapie produkcji

- struktura magistrali z jednym masterem i wieloma slave'ami
- możliwość pracy multimaster
- prosta struktura linii połączeń
- mała ilość komponentów dodatkowych
- łatwa zmiana konfiguracji sieci
- duża obciążalność linii (dużo urządzeń)
- wolniejsze i tańsze od I²C
- używany do komunikacji pomiędzy niewielkimi urządzeniami, takimi jak: termometry cyfrowe, instrumenty metrologiczne, sterowniki ładowania akumulatorów, zamki elektroniczne typu iButton
- standardowa prędkość pracy to od ok. 16 do 142 kb/s

CAN:

- CAN - ang. Controller Area Network
- został opracowany do zastosowań w motoryzacji (np. ABS)
- asynchroniczna magistrala szeregową
- transmisja sygnałów następuje za pomocą prostej linii różnicowej (dwuprzewodowa skrętka)
- brak adresowania węzłów (identyfikator ramki określa zawartość oraz priorytet)
- tryb multimaster
- detekcja i obsługa błędów
- popularna (obecna w przemyśle od wielu lat)
- sprzętowa implementacja protokołu
- proste medium transmisyjne
- tolerancja uszkodzeń (uszkodzony węzeł zostaje wykluczony)
- prędkość do 1 Mb/s na dystansie do 40 m
- prędkość spada wraz ze wzrostem odległości

RS232:

- magistrala komunikacyjna przeznaczona do szeregowej transmisji danych
- transmisja odbywa się asynchronicznie z prędkością 20 kb/s (maksymalnie 115 kb/s)
- maksymalna odległość - 15 m
- możliwy jest tryb pracy full duplex, czyli transmisja oraz odbiór w tym samym czasie
- jeden nadajnik i jeden odbiornik (point-to-point), a zatem maksymalna liczba urządzeń to 2
- specyfikacja napięcia definiuje "1" logiczną jako napięcie -3 do -15 V, zaś "0" to napięcie +3 do +15 V

RS485:

- transmisja asynchroniczna szeregową dwuprzewodową skrętka
- dopasowanie impedancyjne linii transmisyjnej na końcach (120 Ohm)
- podłączenie do 32 urządzeń (nadajniki lub odbiorniki)
- dalsza rozbudowa możliwa, ale wymaga powielaczy transmisji (repeaterów)
- maksymalna prędkość transmisji: ok. 35 Mb/s (przewody do 12 m)
- maksymalna długość segmentu magistrali: 1,2 km (prędkość 100 kb/s)
- w jednej chwili nadawać może tylko jeden nadajnik
- wydziela się jedno urządzenie pełniące rolę kontrolera transmisji (inicjuje transmisję, żadne urządzenie poza kontrolerem nie może samoczynnie nadawać)

11. Zasada działania, właściwości i zastosowania wybranych elementów systemu optoelektronicznego (źródła, modulatory, detektory).

1. Źródła Istnieje wiele rodzajów źródeł promieniowania optycznego, między innymi zwykła żarówka, promienie słoneczne, płomień świecy, w zasadzie każde ciało emituje promieniowanie termiczne. Jednak w systemach optoelektronicznych najczęściej wykorzystuje się:
 - Dioda elektroluminescencyjna LED (Light Emitting Diode) - element półprzewodnikowy, emitujący promieniowanie w zakresie światła widzialnego, podczerwieni i ultrafioletu. Zasada jej działania opiera się na wykorzystaniu zjawiska emisji spontanicznej, która polega na wydzieleniu energii w postaci fotonu podczas gdy wzbudzony elektron samoczynnie wraca do niższego poziomu energetycznego. Emisja spontaniczna jest emisją nieuporządkowaną. Stanowi to przyczynę istotnej wady diody LED, którą jest emisja promieniowania o stosunkowo szerokim widmie ciągłym. Utrudnia to przesyłanie informacji na większe odległości, między innymi przez zjawisko dyspersji. Zaletami są: małe wymiary, niewielki pobór prądu, łatwe sterowanie, niska temperatura pracy. Zastosowanie: oświetlenie, wyświetlacze, izolacja galwaniczna.
 - Dioda laserowa LD (Laser Diode) - wykorzystuje zjawisko emisji wymuszonej, polegającej na tym, że w sytuacji, w której elektron znajduje się na wyższym poziomie energetycznym, to wystarczająco długo nie zmieni tego stanu, jeśli nie zostanie pobudzony innym fotonem. W momencie pojawienia się fotonu inicjującego elektron będzie emitował energię w postaci fotonu o bardzo podobnych parametrach. Aby doprowadzić do efektywnej akcji laserowej należy zapewnić odpowiednie warunki energetyczne co uzyskuje się poprzez "pompowanie energii", czyli np. doprowadzenie prądu zasilania o stosunkowo dużym natężeniu oraz zapewnia się wewnętrzny układ rezonatora optycznego (np. w postaci dwóch zwierciadeł), odpowiedzialnego za sprzężenie ułatwiające akcję laserową oraz scalenie fotonów w jedną spójną wiązkę. Emisja wymuszona jest zjawiskiem o dużym stopniu uporządkowania, dzięki czemu wiązka promieniowania ma niewielką rozbieżność kątową oraz mały rozrzut długości fali. Zaletami są: spójna wiązka, duże uzyskiwane moce, łatwość modulacji prądem sterującym. Zastosowania: CD, DVD, wskaźniki laserowe, łączność światłowodowa, wojskowe systemy celownicze, aparatura w optoelektronice
2. Modulatory Modulacją światła nazywamy zmiany w czasie parametrów fali świetlnej (amplituda, faza, częstotliwość, polaryzacja, kierunek). Modulatorem jest urządzenie, które te zmiany wymusza. Wyróżnia się charakter modulacji: wewnętrzny oraz zewnętrzny. Pierwszy z nich (wewnętrzny) dotyczy źródła promieniowania, kiedy istnieje możliwość modulacji za pomocą np. napięcia zasilania emitera. Modulacja zewnętrzna wykorzystuje wpływ modulatora znajdującego się w torze propagacji promieniowania. Najprostszym sposobem modulacji wiązki optycznej jest umieszczenie w torze komunikacyjnym przeszkody, która tę wiązkę zatrzyma lub wymusi zmianę kierunku propagacji (czujniki ruchu, zagięcia światłowodów), jednak w systemach optoelektronicznych najczęściej wyróżnia się modulatory elektrooptyczne, akustooptyczne i magneto-optyczne:
 - Modulator elektrooptyczny - promieniowanie optyczne przechodzi przez transparentny układ modulatora, którego parametry optyczne zależą od zjawisk elektrycznych. Jednym z rozwiązań jest wykorzystanie efektu Pockels'a oraz efektu Kerra, które polegają na powiązaniu współczynnika załamania ośrodka od napięcia między dwiema elektrodami. Dzięki temu w prosty sposób można zmieniać polaryzację wiązki. Pewną niedogodnością stosowania komórek elektrooptycznych jest konieczność zasilania ich wysokim napięciem. Zastosowanie: sprzężanie urządzeń elektronicznych z optycznymi w Telekomunikacji

- Modulator akustooptyczny - założmy, że w pewnym ośrodku optycznym rozchodzi się fala akustyczna. Powoduje ona lokalne i okresowe zmiany gęstości danego ośrodka optycznego. Zjawisko to jest przyczyną lokalnych zmian współczynnika załamania. W rezultacie powstaje przestrzenna siatka dyfrakcyjna, którą można wykorzystać do modulacji światła. Modulatory akustooptyczne działają wolniej niż elektrooptyczne. Zastosowanie: mikrofon światłowodowy
 - Modulator magnetoptyczny - zmienia parametry fali świetlnej pod wpływem pola magnetycznego. Wykorzystuje zjawisko Faradaya polegające na obrocie płaszczyzny polaryzacji światła spolaryzowanego liniowo, podczas przechodzenia promieniowania optycznego przez ośrodek, w którym istnieje pole magnetyczne. Zastosowanie: układy przepuszczające światło tylko w jednym kierunku - izolatory optyczne
3. Detektory Detektorem promieniowania optycznego w systemie optoelektronicznym nazywamy przyrząd zdolny do wykrycia emisji wiązki optycznej lub zmian w jej parametrach. Niektóre z nich to: fotorezystor, fotoogniwo, fototyristor lub fotopowielacz:
- Fotorezystor - element półprzewodnikowy, w którym pod wpływem oświetlenia następuje zmiana jego przewodności niezależnie od polaryzacji przyłożonego napięcia. Pod wpływem oświetlenia zostają wzbudzone elektrony poszczególnych atomów półprzewodnika. Ładunki te mają charakter elektronów swobodnych, co powoduje wzrost kondensacji nośników elektrycznych, a więc w półprzewodniku możliwy jest przepływ prądu elektrycznego o wyższym natężeniu. Zalety: niezawodność działania, niska cena, duża obciążalność prądowa
 - Fotodioda - jest zbudowana podobnie do prostej diody krzemowej pracującej w polaryzacji zaporowej. Dodatkowo umieszcza się w niej soczewkę, umożliwiając dostarczenie promieniowania optycznego do obszaru złącza PN. Prąd przepływający przez złącze jest proporcjonalny do natężenia oświetlenia a czułość elementu charakteryzuje się stałością w szerokim zakresie. Zastosowania: stosowana w układach ogniw fotowoltaicznych, bezprzewodowa komunikacja optyczna

12. Architektury procesorów rdzeniowych mikrokontrolerów.

Najważniejszym elementem mikrokontrolera jest jednostka centralna nazywana procesorem (procesor rdzeniowy - CPU). Jego podstawową cechą jest przynależność do klasy synchronicznych układów sekwencyjnych.

Synchroniczność polega na tym, że zmiana stanów wewnętrznych i sygnałów pojawiających się na wyjściach mikrokontrolera zachodzi tylko w chwilach określonych przez sygnał synchronizujący zwany sygnałem zegarowym

Sekwencyjność oznacza, że stan w kolejnym cyklu zegara zależy nie tylko od sygnałów wejściowych, ale także od stanów poprzednich układu.

Zadaniem jednostki centralnej jest cykliczne wykonywanie operacji zawartych w kodzie programu stworzonego przez programistę. Program taki przechowywany jest w pamięci mikrokontrolera.

Mikroprocesory ze względu na architekturę można podzielić na kilka sposobów, dwa najważniejsze to:

- W zależności od typu struktury pamięci (lub inaczej mapy pamięci) wyróżniamy architektury:
 - Harvardzką - Jest bardziej złożona, gdyż wykorzystuje dwie szyny adresowe - rozdziela szynę pamięci danych oraz szynę pamięci programu. Szyny te mogą być różnej szerokości i występuje oddzielny obszar adresowania obu pamięci. Zaletą tego rozwiązania jest możliwość

jednoczesnego pobierania nowego rozkazu z pamięci programu oraz wykonywanie operacji na pamięci danych, czyli tzw. potokowość. Pozwala to na skrócenie cyklu zegarowego a co za tym idzie, zwiększenie szybkości pracy. Wadą jest brak możliwości stosowania techniki LUT (Look-Up Table) czyli wykorzystywania fragmentu pamięci programu jako tablicy stałych, stąd istnieją modyfikacje tej architektury, które pozwalają na odwoływanie się do pamięci programu a nawet jej modyfikację z poziomu mikroprocesora. Ponad to nie można indeksować przesyłanych danych z pamięci ROM do RAM, co powoduje, że nie ma możliwości budowania tabel współczynników stałych w pamięci ROM. Dodatkowe cechy:

- oddzielone pamięci programu i danych mogą być wykonane w różnych technologiach, posiadać różną długość słowa oraz odmienną strukturę adresowania
 - pamięć programu jest zazwyczaj większa niż pamięć danych
 - pamięci instrukcji i danych zajmują inną przestrzeń adresów architektura stosowana w mikrokontrolerach jednoukładowych, procesorach DSP oraz przy dostępie do procesora do pamięci cache
- Von-Neumanna - Mikrokontrolery w większości zbudowane są według architektury von-Neumanna. Zakłada ona brak podziału przestrzeni adresowej na pamięć programu i pamięć danych, czyli mamy jednolitą przestrzeń adresową. Takie podejście charakteryzuje się prostotą i przejrzystością, upraszcza proces pisania programów, gdyż dostęp do danych programu i rozkazów odbywa się za pomocą tych samych instrukcji i tych samych trybów adresowania. Umożliwia to także samomodyfikację programu oraz wykorzystanie pamięci programu jako zamiennik pamięci EEPROM lub ROM. Wady: dłuższy cykl zegarowy ze względu na konieczność naprzemiennego pobierania danych i rozkazów na tej samej szynie, stąd coraz częściej wykorzystuje się architekturę harwardzką przy budowie mikrokontrolerów. Dodatkowe cechy:
 - informacje przechowywane są w komórkach pamięci o jednakowym rozmiarze zawierających jednostki informacji
 - komórki pamięci tworzą uporządkowany zbiór z jednoznacznie przypisanymi numerami zwanymi adresami
 - zawartość komórki pamięci może zmienić tylko procesor w wyniku wykonania rozkazu zapisu słowa do pamięci
 - dane i rozkazy zakodowane są za pomocą liczb - bez analizy programu trudno stwierdzić czy dany obszar pamięci zawiera dane czy rozkazy
 - Zmodyfikowaną Harwardzką
 - obszary pamięci ROM i RAM są rozdzielone, ale mają taką samą długość słowa
 - pobieranie instrukcji i danych odbywa się po 1 magistrali
 - dzięki multiplexerom i odpowiedniej organizacji magistrali pamięci ROM i RAM możliwe jest z pewnymi ograniczeniami przesyłanie stałych z RAM do rejestrów i pamięci operacyjnej
- Mikroprocesory w zależności od typu listy instrukcji (inaczej listy rozkazów), wyróżniamy architektury:
 - RISC (Reduced Instruction Set Computer)
 - procesor zbudowany zgodnie z architekturą Harwardzką
 - procesor wykorzystuje przetwarzanie potokowe (pipelining) w celu zwiększenia szybkości wykonywania programu
 - zbiór realizowanych instrukcji jest ograniczony (do kilkudziesięciu) i spełnia warunki ortogonalności
 - zwiększenie liczby rejestrów roboczych

- wprowadza system load-store (tylko 2 instrukcje odwołujące się do pamięci)
- Ortogonalność polega na:
 - każda instrukcja może operować na dowolnym rejestrze roboczym
 - każda instrukcja może wykorzystywać dowolny tryb adresowania argumentów
 - brak ukrytych powiązań między instrukcjami (efektów ubocznych), które powodowałyby nieprzewidziane reakcje systemu w zależności od kontekstu użycia rozkazów w programie
 - kody rozkazów i formaty instrukcji są zunifikowane - instrukcje zajmują w pamięci programu taką samą liczbę bajtów
- CISC (Complex Instruction Set Computer)
 - złożone specjalistyczne rozkazy (instrukcje), które do wykonania wymagają od kilku do kilkunastu cykli zegara
 - szeroka gama trybów adresowania
 - dużo odwołań do pamięci
 - w przeciwieństwie do RISC rozkazy mogą operować bezpośrednio na pamięci (zamiast przesyłania wartości do rejestrów i operowania na nich)
 - potokowość jest utrudniona, ale 1 instrukcja może wykonywać wiele operacji
 - powyższe właściwości powodują, że dekodery rozkazów są bardzo rozbudowane
 - w tej architekturze pojedynczy rozkaz mikroprocesora wykonuje kilka operacji niskiego poziomu - pobieranie danych z pamięci, operację arytmetyczną i zapis do pamięci

13. W jaki sposób można zrealizować w zakresie b. w. cz. czystą reaktancję?

Reaktancja (opór bierny) to wielkość charakteryzująca obwód elektryczny zawierający element o charakterze pojemnościowym lub indukcyjnym. Jest urojoną częścią impedancji i oznacza się ją na ogół symbolem X , może przyjmować wartości dodatnie i ujemne.

Idealna reaktancja elementu elektrycznego występuje, gdy jest równa co do modułu impedancji tego elementu, czyli nie występuje składowa rzeczywista - rezystancja.

$$|Z| = |R - jX|_{R=0} = |jX| = |X|$$

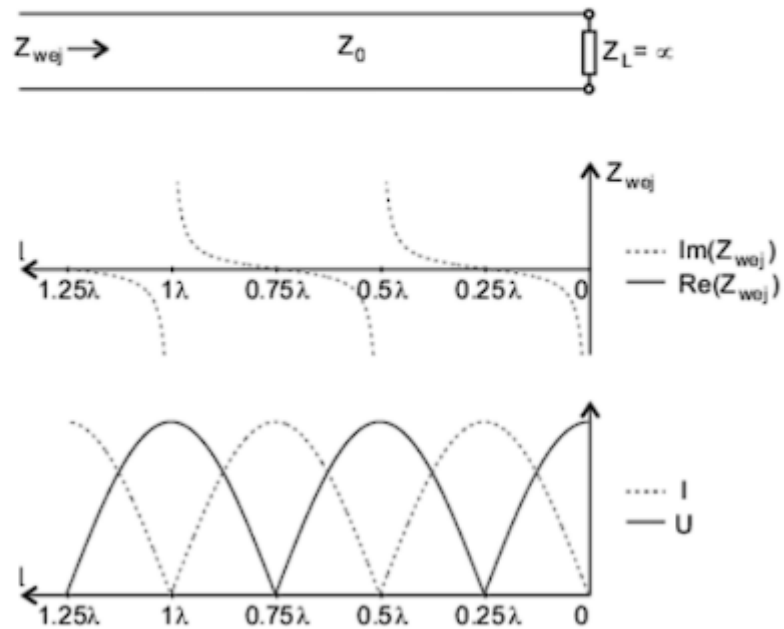
Idealnej reaktancji nie da się w rzeczywistości zrealizować, ponieważ w każdym przypadku występują pewne składowe pasożytnicze. W przypadku wysokich częstotliwości idealną reaktancję można modelować przy pomocy idealnej linii zakończonej rozwarciem lub zwarcie.

Rysunek 3 przedstawia sposób transformacji impedancji linii z rys. 1 i 2. Kierując się w prawo dla linii zwartej należy przejść od rozwarcia (180 st.) do zwarcia (0 st.) skracając linię o $\lambda/4$ i na odwrót (od 0 st. do 180 st.) w przypadku linii rozwartej. W ten sposób zauważyć można, że dodatnia reaktancja (indukcyjność) znajduje się w górnej części wykresu Smitha, a reaktancja ujemna (pojemność) w jego dolnej części.

$$Z_w(z) = Z_0 \frac{Z_L - jZ_0 \tan \beta z}{Z_0 - jZ_L \tan \beta z}$$

Dla linii rozwartej

$$Z_L = \infty, \quad Z_{wej} = -jZ_0 \cot \beta l, \Gamma = 1, WFS = \infty$$

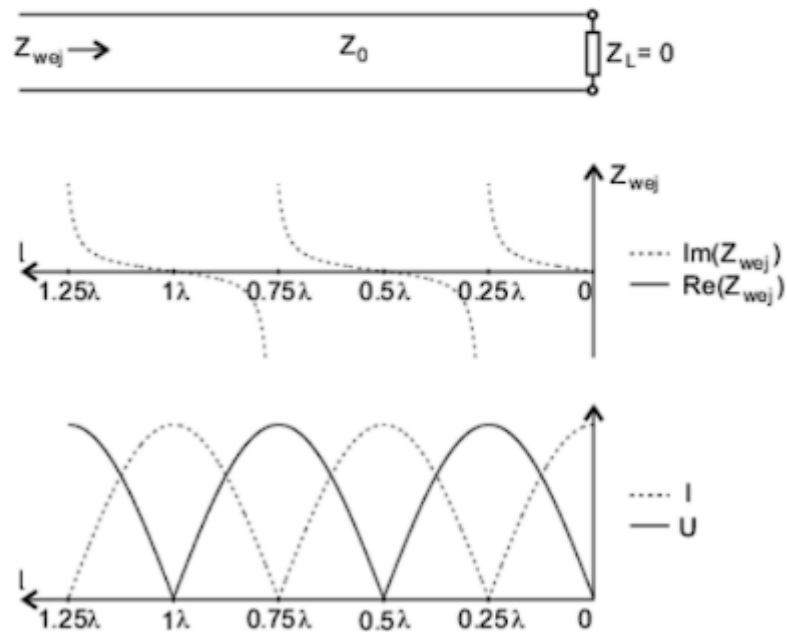


Rys. 1.

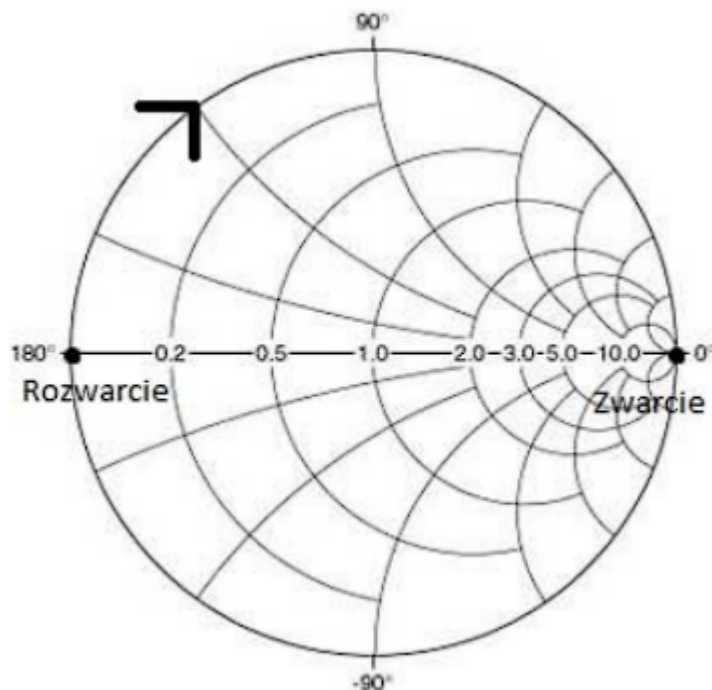
$$Z_w(z) = Z_0 \frac{Z_L - jZ_0 \tan \beta z}{Z_0 - jZ_L \tan \beta z}$$

Dla linii zwartej

$$Z_L = 0, \quad Z_{wej} = jZ_0 \tan \beta l, \quad \Gamma = -1, \quad WFS = \infty$$



Rys. 2.

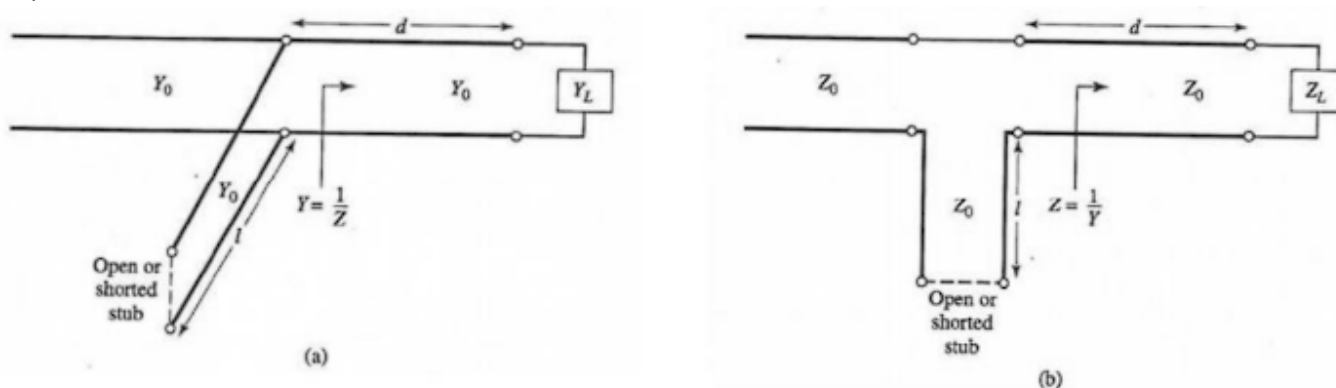


Rys. 3.

14. Do czego służy strojnik pojedynczy i jaka jest jego zasada działania?

Strojnik pojedynczy to odcinek linii transmisyjnej zwarty lub rozarty na końcu i dołączony do obwodu w sposób równoległy lub szeregowy. Jego zadaniem jest przetransformowanie końcowego zwarcia lub rozwarcia

na odpowiednią wartość reaktancji (strojnik szeregowy) lub susceptancji (strojnik równoległy) zapewniającej dopasowanie obciążenia do linii.



Rysunek 4: Strojnik pojedynczy: (a) równoległy, (b) szeregowy

Strojnik charakteryzuje się dwoma parametrami: długością l oraz odległością od obciążenia d

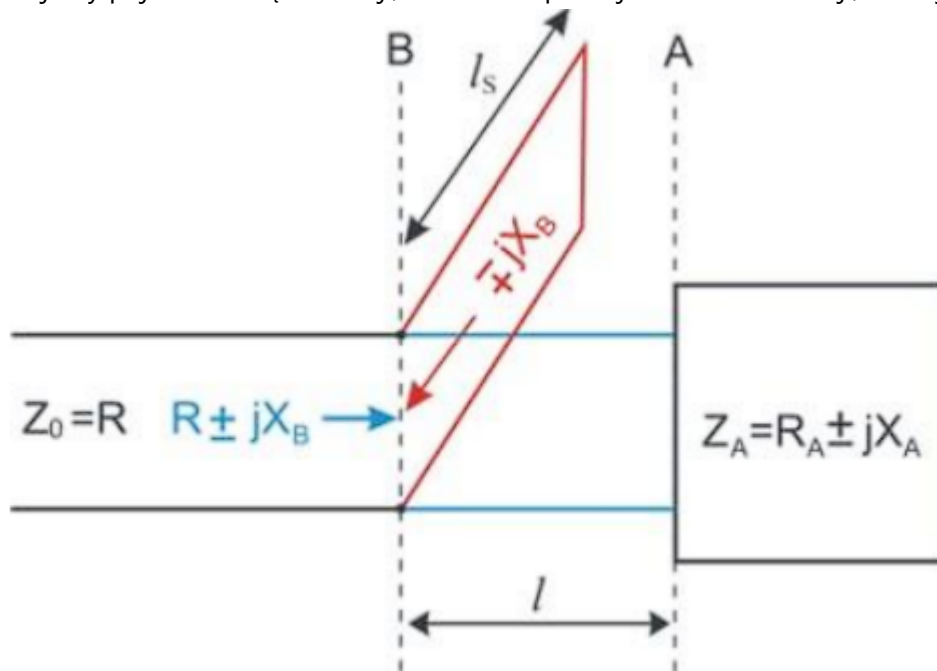
W układach BWZ niedopasowanie impedancji polega na tym, że impedancja obciążenia dołączonego do toru transmisyjnego widziana na zaciskach wejściowych tego toru jest inna niż impedancja charakterystyczna linii transmisyjnej. Występowanie niedopasowania skutkuje niezerowym współczynnikiem odbicia, co prowadzi do powstawania fali stojącej. Gdy fala rozchodząca się w linii trafi na ośrodek o innej impedancji niż impedancja ośrodka, w którym się rozchodzi, ulega częściowemu lub całkowitemu odbiciu. W efekcie fala przekazuje mniejszą energię do docelowego obwodu. Ponadto obecność fali postępującej i wstecznej prowadzi do powstawania fali stojącej o własnościach lokalnego gromadzenia energii, co oznacza obniżenie pojemności energetycznej linii. Aby zapobiec występowaniu tego zjawiska, stosuje się układy dopasowujące impedancję obciążenia do impedancji linii, do których zalicza się strojnik pojedynczy.

Dopasowanie obciążenia oznacza więc w praktyce kompensację odbić. Jedną z najczęściej stosowanych metod jest metoda polegająca na wprowadzeniu do toru sygnałowego dodatkowych odbić kompensujących te, które wynikają bezpośrednio z własności układu dopasowywanego. Staramy się dopasować przy pomocy bezstratnych elementów takich jak reaktancje oraz odcinki linii transmisyjnych. Ta metoda kompensacji prowadzi do spełnienia dwóch kluczowych warunków:

1. Długość odcinka linii transmisyjnej ma zapewnić przeniesienie punktu odpowiadającego impedancji Z_L bądź admitancji Y_L obciążenia na okrąg jednostkowy na wykresie Smitha $r=1$ lub $g=1$ ($r=R/Z_{c1}$, $g=G/Y_c$)
2. Wartość reaktancji dobieramy tak, aby skompensować pozostałą urojoną impedancji/admitancji obciążenia widzianą w płaszczyźnie włączenia reaktancji kompensującej.

Impedancja widziana na zaciskach w płaszczyźnie A ma pewną część. Po zastosowaniu strojnika pojedynczego w odpowiedniej długości od obciążenia Z_A (takiej, która zapewni przesunięcie rezystancji znormalizowanej r_A na okrąg $r=1$), pozostanie do skompensowania jedynie część urojona impedancji obciążenia. Reaktancję strojnika ustawia się poprzez wybranie odpowiedniej długości strojnika (zależy to od długości fali rozchodzącej się w linii). Linia, z której wykonany jest strojnik, jest zwarta lub rozwarta na końcu (wybór zależy od charakteru reaktancji, czy reprezentuje pojemność czy indukcyjność). Nadając jej pewną długość,

powodujemy pojawienie się reakcji, która skompensuje wartość reakcji, która jest widziana w płaszczyźnie



B.

15. Omów ramy stosowania rachunku wskazów w analizie obwodów i niekonkurencyjności rachunku Laplace'a w tych ramach.

1. Rachunek wskazowy stosujemy w analizie obwodów liniowych, jeżeli pobudzenia w nich występujące są:

- sygnałami okresowymi spełniającymi warunku Dirichleta - czyli takimi sygnałami, dla których można wskazać taki skończony jego fragment, że sygnał jako całość powstaje przez powielenie tego fragmentu.
- sygnałami prawie okresowymi, które można przedstawić za pomocą sygnałów okresowych spełniających warunki Dirichleta - warunki dostateczne - jeżeli sygnał okresowy spełnia warunki Dirichleta, to można go przedstawić za pomocą szeregu Fouriera

2. Warunki stosowania analizy wskazowej w analizie obwodów liniowych:

- pobudzenie $x(t)$ jest sinusoidalne:

$$x(t) = X_m \cos(\omega_0 t + a)$$

- pobudzenie trwa nieskończenie długo, czyli:

$$t \in (-\infty, \infty)$$

- układ znajduje się w stanie nieustalonym - odpowiedź zależy od pobudzenia oraz właściwości układu (nie zależy od warunków początkowych)
- układ jest stabilny - dla każdego ograniczonego sygnału pobudzającego $x(t)$, odpowiedź układu $y(t)$ również jest ograniczona (stabilność BIBO)

3. Niekonkurencyjność rachunku operatorowego Laplace'a

- W rachunku operatorowym Laplace'a dla sygnału nie przyczynowego operator Laplace'a "obcina" jego nieprzyczynową część. Przy analizie sygnałów okresowych działających "od zawsze" analiza operatorowa z użyciem prawostronnej transformaty Laplace'a spowodowałaby utratę części informacji o

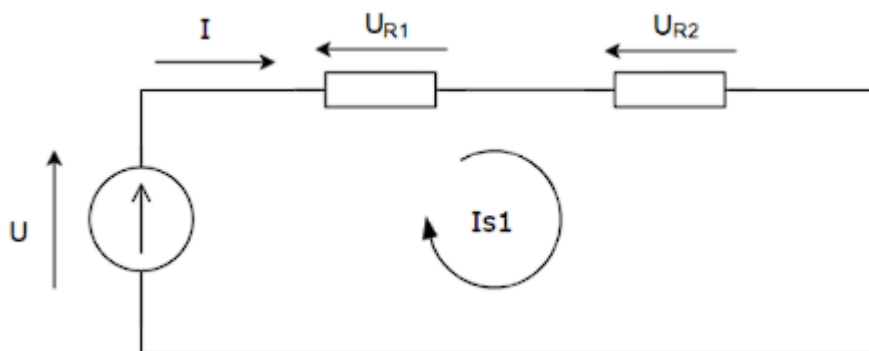
sygnale pobudzającym (utrata informacji o czasie $t < 0$ ze względu na granicę całkowania w definicji)

$$X(s) \stackrel{\text{def}}{=} \int_{0^-}^{\infty} x(t)e^{-st} dt$$

- W analizie wskazowej wykonujemy tylko obliczenia na liczbach zespolonych, natomiast w analizie operatorowej wykonujemy obliczenia na wyrażeniach funkcyjnych zmiennej s , które są bardziej skomplikowane.
- Analiza wskazowa z założenia służy do obliczeń w sinusoidalnych stanach ustalonych, natomiast analiza Laplace'a pozwala przeanalizować układy również w stanach nieustalonych. Nie ma praktycznego uzasadnienia stosować analizy Laplace'a do obliczeń sinusoidalnych stanów ustalonych, ponieważ analiza wskazowa umożliwia znacznie prostsze obliczenia.

16. Sformułuj i zapisz w postaci ogólnej prawa Kirchhoffa oraz podaj własne przykłady ilustrujące treść tych praw.

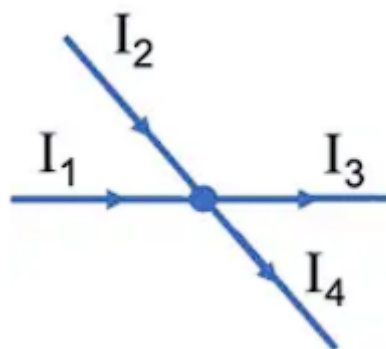
1. Napięciowe prawo Kirchhoffa W obwodzie zamkniętym suma spadków napięć wytraconych na wszystkich elementach obwodu jest równa sumie napięć wytworzonych przez źródło napięcia. Bilans napięć w obwodzie elektrycznym jest równy zero.



Dla napięć zwróconych zgodnie z orientacją oczka przyjmujemy znak dodatni, a dla skierowanych w przeciwnym kierunku - znak ujemny. Przyjmując powyższe założenia możemy zapisać równanie:

$$U = U_{R1} + U_{R2} \text{ Co po przekształceniu daje bilans napięć w obwodzie równy zero: } U - U_{R1} - U_{R2} = 0$$

2. Prądowe prawo Kirchhoffa W obwodzie zamkniętym w każdym węźle obwodu suma natężeń prądów wpływających do węzła jest równa sumie natężeń prądów wypływających z węzła. Bilans natężeń



prądów dla każdego węzła w obwodzie jest równy 0.

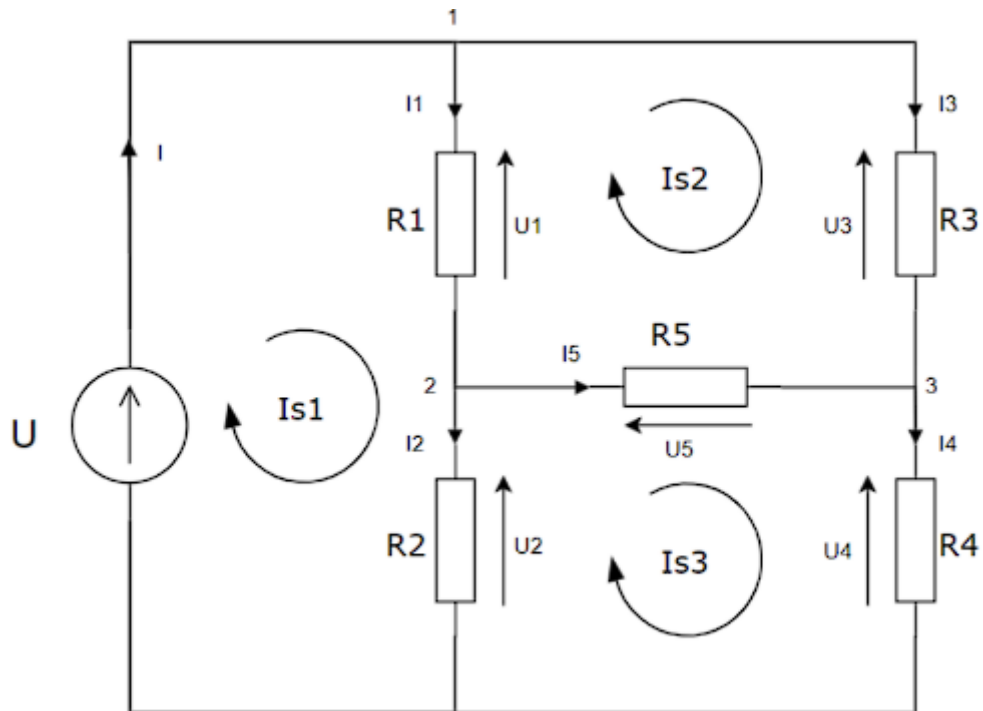
Dla natężeń

prądów wpływających do węzła przyjmujemy znak dodatni, a dla prądów wypływających - znak ujemny. Przyjmując powyższe założenie możemy zapisać równanie:

$$I_1 + I_2 = I_3 + I_4$$

Co po przekształceniu daje nam bilans natężeń prądów równy zero:

$$I_1 + I_2 - I_3 - I_4 = 0$$



3. Przykłady

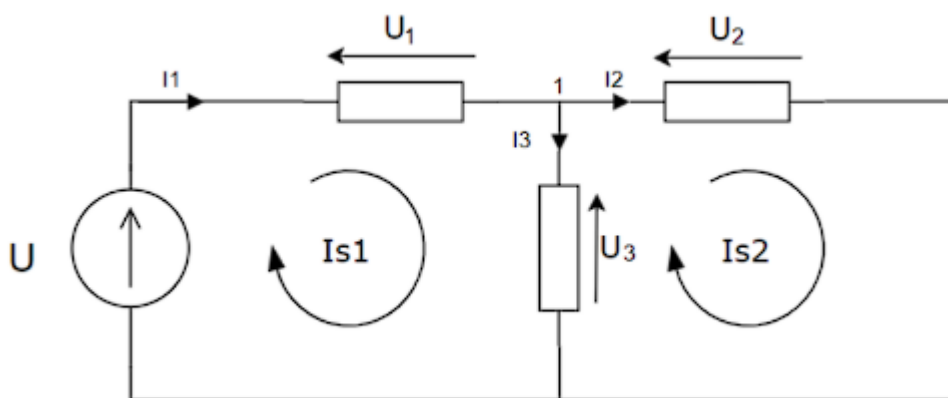
Z PPK:

$$I = I_1 + I_3 = I_2 + I_4$$

$$I_1 = I_2 + I_5$$

$$I_4 = I_3 + I_5$$

Z NPK: $U = U_1 + U_2$ $U_1 = U_3 + U_5$ $U_2 = U_4 + U_5$



Z PPK:

$I_1 = I_2 + I_3$ Z NPK: $U = U_1 + U_3$ $U_2 = U_3$

Pytania dla Telekomunikacji

1. Omów problem analizy i syntezy zasobów w sieci telekomunikacyjnej.
2. Scharakteryzuj architektury wspierające realizację sieci IP QoS.

3. Przedstaw bilans energetyczny i scharakteryzuj jego znaczenie przy projektowaniu łącza radiowego.
4. System komórkowy GSM, architektura, podstawowe parametry i rodzaje usług.
5. Filtry cyfrowe o skończonej i o nieskończonej odpowiedzi impulsowej.
6. Zasada działania i rodzaje sztucznych sieci neuronowych.
7. Przedstaw zasadę pracy systemów echolokacyjnych i zdefiniuj ich podstawowe parametry eksploatacyjne.
8. Omów budowę, właściwości i zastosowania wielowiązkowych systemów echolokacyjnych.

Pytania dla Systemów Wbudowanych Czasu Rzeczywistego

1. Wymień 3 główne typy silników krokowych i scharakteryzuj jeden z nich.
2. Wymień i scharakteryzuj elementy urządzenia wykonawczego.
3. Opisz cechy szczególne wyróżniające procesory sygnałowe.
4. Opisz typy systemów czasu rzeczywistego.
5. Wyjaśnij pojęcie systemu wbudowanego (ang. embedded system).
6. Narażenia zagrażające aparaturze z komputerami wbudowanymi - rodzaje, główne źródła, sposoby przeciwdziałania.
7. Zasady rozprowadzania zasilania obwodów w aparaturze z komputerami wbudowanymi - odsprzęganie, filtracja zakłóceń.
8. Automatyczne regulacje w układach z otoczenia komputerów wbudowanych - rodzaje, cele stosowania, sposoby realizacji.
9. Funkcje elementów systemu operacyjnego Linux dla systemu wbudowanego: toolchain, bootloader, jądro, system plików.
10. Opisz metody pomiarowe stosowane w radarze meteorologicznym.