

Cosa sono i nostri trasmissori?

I nostri trasmissori sono oggetti che stanno tra un trasmittore (TX) e un ricevitore (RX). Attraverso il nostro riceviamo informazione.

I segnali

Per "trasmittore informazione" intendiamo la trasmissione di un segnale. Per segnale intendiamo una grandezza fisica che varia nel tempo. Questa grandezza può essere una tensione, corrente, campo elettrico, campo magnetico. Per ora consideriamo un generico segnale $s(t)$ definito da una funzione matematica.

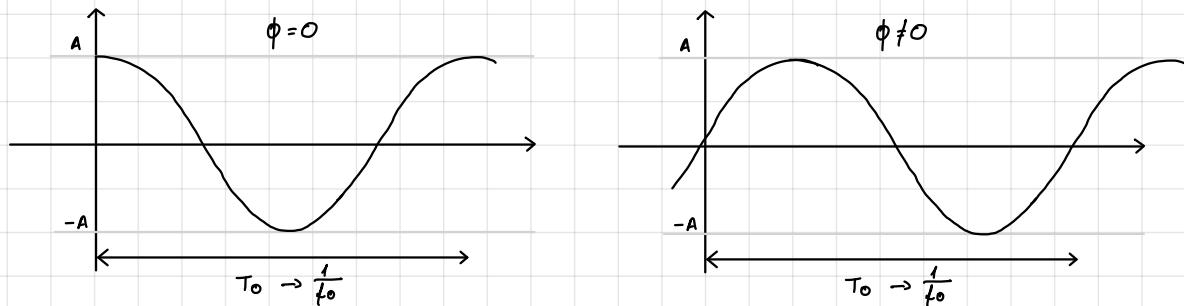
L'informazione trasportata sta proprio nella variazione temporale del segnale. Ad esempio una sinusode non trasporta informazione mentre la variazione di questa sì.

Durante la trasmissione, il segnale viene modificato da vari effetti:

- attenuazione: riduzione dell'intensità
- distorsione: cambiamento di forma del segnale
- rumore: interferenza non deterministica (non affrontato)

La porzione di segnale dedicata a un singolo bit è detta simbolo (o impulso).

Scriviamo il seguente segnale $s(t) = A \cos(2\pi f_0 t - \phi)$:



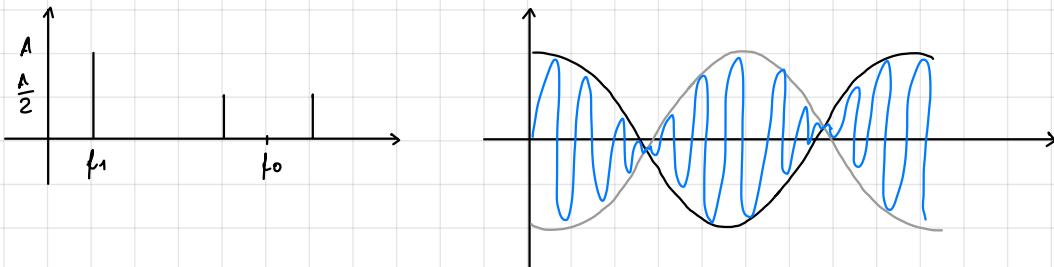
Qui nostro trasmettitore risponde in modo diverso a diverse frequenze di sinusode. Significa che ogni nostro ha un range di frequenze in cui attenuazione/distorsione sono minori. Il comportamento di un nostro dipende moltissimo dalla frequenza del segnale. È quindi importante scegliere la frequenza migliore per ogni nostro.

Una fase φ diversa da 0 comporta una traslazione della sinusode. Scrivendo $s(t) = A \cos[2\pi f_0(t - \frac{\phi}{2\pi f_0})]$ notiamo che $\frac{\phi}{2\pi f_0}$ è un tempo. Quel tempo indica il ritardo del segnale.

Frequenza portante

L'operazione di prendere un segnale a frequenza f_1 e portarlo ad una frequenza f_2 è chiamata modulazione. L'oggetto che compie la modulazione è chiamato modulatoro. L'operazione consiste in:

$$s(t) = A \cos(2\pi f_1 t) \rightarrow \tilde{s}(t) = s(t) \cos(2\pi f_0) = \frac{A}{2} \cos[2\pi(f_0 - f_1)t] + \frac{A}{2} \cos[2\pi(f_0 + f_1)t]$$



La frequenza f_0 viene detta frequenza portante. La banda, invece, l'intervallo di frequenze occupato.

RAPPRESENTAZIONE DEI SEGNALI NEL DOMINIO DELLE FREQUENZE

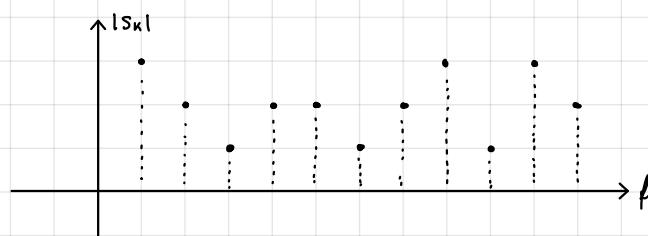
Analisi di Fourier di un segnale periodico

Un segnale periodico può essere sempre espresso come una combinazione lineare di funzioni elementari.

$$s(t) = \sum_{k=-\infty}^{+\infty} S_k e^{j2\pi k f_0 t} = \sum_{k=0}^{+\infty} S_k [\cos(2\pi k f_0 t) + j \sin(2\pi k f_0 t)] \quad \text{con} \quad S_k = |S_k| e^{j\phi_k}$$

Questa è la serie di Fourier. Il numero di elementi non per forza è infinito: per rappresentare sin/cos ci servono solo due termini ($k=1$ e $k=-1$). Frequenze negative è solo un formalismo matematico per garantire una corrispondenza biunivoca tra i due domini. Quando ci riferiamo ai segnali, li descriviamo solo con frequenze positive (nel dominio delle frequenze è più richiesto anche l'asse negativo)

Il grafico sarà una serie di step discreti in quanto K è incrementato discretamente.



Le singole funzioni nella somma prendono il nome di armoniche. L'armonica corrispondente a $K=1$ viene detta armonica fondamentale. Tutto le altre armoniche sono, quindi, multipli dell'armonica fondamentale.

Il modulo di S_k ci dà il peso dell'armonica K . La fase, invece, indica il ritardo dell'armonica rispetto all'armonica base.

Analisi di Fourier di segnali non-periodici

Per un segnale non periodico, si deve passare dal discreto al continuo:

$$s(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} S(f) e^{j2\pi f t} df \quad \leftrightarrow \quad S(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) e^{-j2\pi f t} dt$$

Il grafico, adesso, sarà una funzione continua. Valgono ancora tutte le considerazioni precedenti: $S(f)$ è una funzione complessa ed avrà modulo e fase. La funzione $S(f)$ è detta trasformata di Fourier.

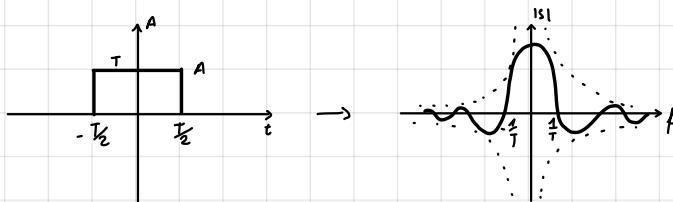


Chiamiamo banda l'insieme di tutte le frequenze usate dal segnale. Poiché il segnale non è periodico, non esiste una armonica fondamentale. La frequenza portante è la frequenza quella intorno al quale si concentra il segnale.

Proprietà della trasformata di Fourier

- Linearità: $s(t) = \alpha x(t) + \beta y(t) \rightarrow S(f) = \alpha X(f) + \beta Y(f)$
- Traslazione nel tempo: $s(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} s(\tau) e^{-j2\pi f \tau} d\tau \stackrel{\tau=t-\tau}{=} \int_{-\infty}^{+\infty} s(t-\tau) e^{-j2\pi f(t-\tau)} e^{-j2\pi f\tau} d\tau = e^{-j2\pi f t} \int_{-\infty}^{+\infty} s(\eta) e^{-j2\pi f\eta} d\eta = e^{-j2\pi f t} S(f)$
(cioè significa che $|S(f)| = |s(t)|$, quindi un ritardo non modifica banda/ampiezza; cambia però la fase)

- Trasformazione nelle frequenze: $Z(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) e^{j2\pi f t} dt = \int_{-\infty}^{+\infty} s(t) e^{-j2\pi(f-f_0)t} dt = S(f-f_0)$. Questa è chiamata anche proprietà di modulazione. È la generalizzazione della modulazione vista precedentemente. Graficamente, la proprietà descrive una trasformazione nel dominio delle frequenze.
- Prodotto duretta-banda: prendiamo $s(t) = A \text{rect}_T(t)$, allora $S(f) = \int_{-\infty}^{+\infty} A \text{rect}_T(t) e^{-j2\pi f t} dt = A \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} e^{-j2\pi f t} dt = \dots = A \frac{e^{j\pi f \frac{T}{2}} - e^{-j\pi f \frac{T}{2}}}{j2\pi f} = A T \frac{\sin(\pi f T)}{\pi f T}$ ($\frac{\sin(\pi f T)}{\pi f T}$ è detta seno cardinal).



I MEZZI TRASMISSIVI

I mezzi trasmissivi sono sistemi descritti da funzione matematica ($H(f)$). I sistemi che studieremo noi saranno:

- sistemi lineari: la funzione che descrive il mezzo trasmissivo non dipende dall'intensità del segnale in ingresso
- sistemi tempo invarianti: l'espressione della funzione è costante nel tempo.

I sistemi con queste proprietà sono detti LTI. Per i sistemi LTI, inoltre, vale il principio di sovrapposizione degli effetti (visto in elettrotecnica).

Il principio di sovrapposizione ci permette di dire che possiamo studiare gli effetti del mezzo armonica per armonica e poi ricomporre il segnale tramite combinazione lineare delle armoniche.

Studiamo allora $s_{in}(t) = A \cos(2\pi f_0 t)$. La risposta di uscita sarà: $s_{out} = B \cos(2\pi f_0 t + \phi)$. Si può notare che:

- il sistema non altera la frequenza
- può introdurre amplificazione/attenuazione o mezzo inarpartante. Noi studiamo mezzi passivi, quindi, niente guadagno.
- introdurre ritardo

Poiché la frequenza non varia, possiamo usare i fasori (visti in elettrotecnica): $s = A e^{j\phi} \rightarrow s = B e^{j\phi}$

Risposta in frequenza

Definiamo risposta in frequenza $H(f)$ la funzione complessa che definisce il comportamento del mezzo rispetto alle frequenze che lo attraversano. Per conoscere il segnale in uscita da mezzo basta fare: $S_{out}(f) = S_{in}(f) \cdot H(f)$. Se il mezzo non è un sistema LTI non è possibile definire la risposta.

Studiamo gli effetti di modulo e fase della risposta in frequenza:

- $|H(f)|$ costante: abbiamo modificato tutte le armoniche allo stesso modo.
- $|H(f)|$ non è costante: avremo resistività in frequenza, ovvero alcune armoniche verranno attenuate di più distorcendo il segnale in uscita.
- $\angle H(f)$ è lineare: il mezzo ritarda tutte le armoniche della stessa quantità (introduce un ritardo costante)
- $\angle H(f)$ non è lineare: si ha dispersione cromatica, ovvero le varie armoniche vengono separate (si propagano con velocità diverse) portando ad una distorsione del segnale.

I due fenomeni di distorsione sono indipendenti l'uno dall'altro.

La concatenazione di mezzi diversi non porta difficoltà: $S_{out}(f) = S_{in}(f) \prod_{i=0}^{n-1} H_i(f)$. Ovviamente avremo che:

$$|H_{tot}| = \prod_{i=0}^{n-1} |H_i| \quad \Delta H_{tot} = \sum_{i=0}^{n-1} \Delta H_i$$

Affinché la fase sia lineare e non causi dispersione dobbiamo avere che: $\tau = -\frac{\phi_1}{2\pi f} = -\frac{\phi_2}{2\pi f} = \frac{\phi(f)}{2\pi f}$. Quindi abbiamo che $\frac{\phi(f)}{f} = 2\pi \tau f$.

Lo ritroviamo nella trasformata

Drivando $\phi(f)$ otteniamo che $\frac{d\phi(f)}{df} = -2\pi\tau_g$. Esplicitando $\tau_g = -\frac{1}{2\pi} \frac{d\phi(f)}{df}$ otteniamo il ritardo di gruppo. Il ritardo di gruppo è, quindi, il ritardo subito delle varie componenti. Se come la fase abbiano dello essere lineare, otterremo τ_g costante, provando l'assenza di dispersione nel caso di $\phi(f)$ lineare.

La velocità media con cui si propaga il segnale nel mezzo (velocità di gruppo) è pari a $v_g = \frac{L}{\tau_g}$. Ovviamente, come ci dice Maxwell, la velocità di gruppo deve essere inferiore alla velocità della luce.

Altre al ritardo di fase, esiste anche il ritardo di fase $\tau_f = \frac{\phi(f)}{2\pi f}$. Il ritardo di fase rappresenta il ritardo di una determinata componente. Di solito studiamo il ritardo di fase della portante.

Analogo alla velocità di gruppo, è definita la velocità di fase $v_f = \frac{L}{\tau_f}$. La velocità di fase, poiché non trasmette informazioni, può essere anche maggiori di c.

La velocità/ritardo di gruppo, quindi, è legata all'informazione ("all'inviluppo" della portante) mentre quella di fase è legata solo alla portante. Tra le due non c'è relazione!

Rappresentazione logaritmica

La scala logaritmica più usata è il decibel (dB). Per trasformare una scala lineare in logaritmica usiamo:

$$x_{dB} = 10 \log_{10} x$$

$$\text{Per fare il contrario si fa } x = 10^{\left(\frac{x_{dB}}{10}\right)}$$

Per le proprietà dei logaritmi avremo che:

$$c = A \cdot B \iff C_{dB} = A_{dB} + B_{dB} \quad \text{e} \quad c = \frac{A}{B} \iff C_{dB} = A_{dB} - B_{dB}$$

La scala logaritmica viene tipicamente usata per numeri adimensionali. Un caso in cui si usa la scala logaritmica per esprimere un'unità di misura è la potenza. L'unità usata in questo caso è il dBm:

$$P_{dBm} = 10 \log_{10} \left(\frac{P_{[mW]}}{1[mW]} \right)$$

Attenuazione

Dato un mezzo trasmissivo, esso avrà una costante d'attenuazione α che caratterizza la riduzione di ampiezza subita dal segnale mentre attraversa il mezzo. La costante d'attenuazione è una funzione della frequenza e quindi darà origine a fenomeni di selettività. La costante di attenuazione può anche essere espressa in dB (α_{dB}).

In un caso metalllico si ha $|V_{out}(z)| = |V_{in}| e^{-\alpha z}$. Se come $P \propto V^2$, avremo che $P_{out} = P_{in} e^{-2\alpha z}$ e quindi $\frac{P_{out}}{P_{in}} = e^{-2\alpha z} = 10^{-\frac{\alpha_{dB} z}{10}}$. Svolgendo i calcoli abbiamo che:

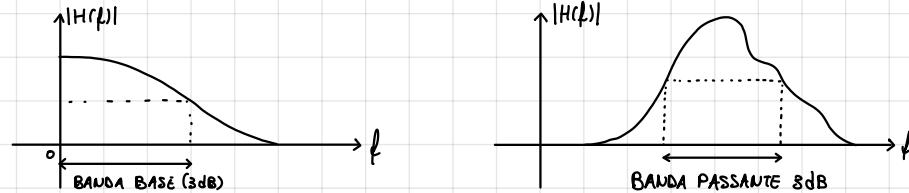
$$\ln(e^{-2\alpha z}) = \ln(10^{-\frac{\alpha_{dB} z}{10}}) \rightarrow -2\alpha z = -\frac{\alpha_{dB} z}{10} \ln 10 \rightarrow \begin{cases} \alpha = 0,115 \alpha_{dB} \\ \alpha_{dB} = 8,686 \alpha \end{cases}$$

L'attenuazione si misura $\frac{Np}{m}$, mentre α_{dB} si misura in $\frac{dB}{m}$.

Se: $\alpha > 0$ il mezzo attenua; $\alpha = 0$ è trasparente; $\alpha < 0$ il mezzo introduce guadagno (non visto in questo corso).

Banda del muro di trasmisore

Della curva banda passante, è il range di frequenze dove la $H(f)$ introduce minima attenuazione. Di solito viene impostata una soglia che delimita la banda: 3 dB (attenuazione max fino a $\frac{1}{2} H_{\max}$).

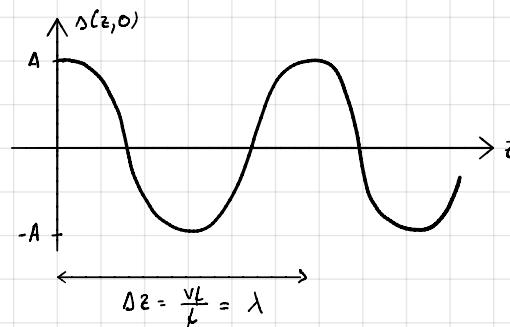


Lunghezza d'onda

Consideriamo un segnale sinusoidale $s(t) = A \cos(2\pi f t)$ e la sua variante ritardata $s(t) = A \cos[2\pi f(t - \frac{\phi}{v_f})]$. Essendo $\frac{\phi}{v_f}$ un ritardo, esso sarà il rapporto tra $\frac{\phi}{v_f}$, dove v_f è la velocità di fase.

Il segnale ritardato, usando il rapporto introdotto, diventa $s(t) = A \cos[2\pi f(t - \frac{\phi}{v_f})]$. La funzione così scritta viene chiamata onda.

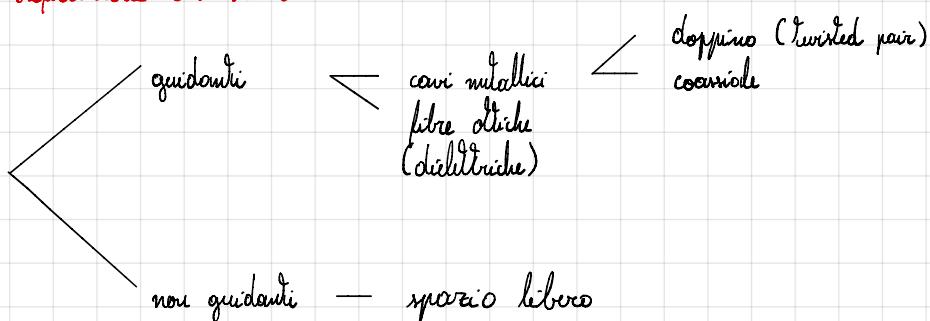
Se prendiamo un generico $z = \bar{z}$, otteniamo $A \cos(2\pi f t - \phi)$ con ϕ costante. In $\phi = 0$ ritroviamo il segnale non ritardato. Poniamo adesso $t=0$, ottenendo $A \cos(-2\pi f \frac{\phi}{v_f}) = A \cos(2\pi f \frac{\phi}{v_f})$. Rappresentiamo la sinusode ottenuta:



Da Δz osserverà sarà la lunghezza d'onda (λ , in [m]). Nota bene la presenza della velocità di fase che dipende dal muro. La lunghezza d'onda dipenderà, quindi, dal nostro muro! La frequenza, invece, è una caratteristica del segnale e non cambia al vario del muro.

Se la lunghezza fisica del muro è molto minore di λ , si lavora con l'ipotesi dei parametri concentrati (vedi ultrale). Se l'ipotesi precedente non vale siamo in un sistema a parametri distribuiti (modello che tiene conto della dimensione fisica degli oggetti).

Classificazione dei muri



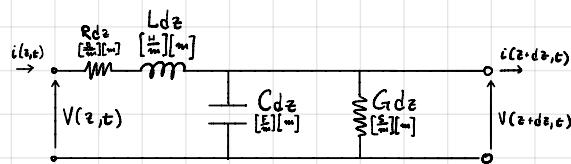
Altre alterazioni

Oltre a quelle già viste, abbiamo:

- diaforia (crosstalk): tipico della linea bifilare, quando due linee vicine fanno interferenza fra di loro
- retro riflessioni: ritorno di potenza verso il trasmettitore

Circuito equivalente a parametri concentrati

Consideriamo la linea uniforme lungo z e di lunghezza infinita ($l \gg \lambda$). Prendiamo un segmento $dz \ll \lambda$ piccolo e poniamo, all'interno di esso possiamo usare il modello a parametri concentrati e costruire il circuito equivalente a parametri concentrati:



C capacità per unità di lunghezza

L induttanza ' ' ' ' '

G conduttorità ' ' ' ' '

R resistenza ' ' ' ' '

Usando le leggi dell'elettromagnetica possiamo trovare le nostre variabili:

$$\begin{cases} V(z,t) = v(z+dz,t) + i(z,t)Rdz + Ldz \frac{\partial}{\partial t} i(z,t) \\ i(z,t) = i(z+dz,t) + v(z+dz,t)Gdz + Cdz \frac{\partial}{\partial t} v(z+dz,t) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} V(z,t) - v(z+dz,t) = i(z,t)Rdz + Ldz \frac{\partial}{\partial t} i(z,t) \\ i(z,t) - i(z+dz,t) = v(z+dz,t)Gdz + Cdz \frac{\partial}{\partial t} v(z+dz,t) \end{cases} \rightarrow$$

$$\begin{cases} \frac{V(z,t) - v(z+dz,t)}{dz} = i(z,t)R + L \frac{\partial}{\partial t} i(z,t) \\ \frac{i(z,t) - i(z+dz,t)}{dz} = v(z+dz,t)G + C \frac{\partial}{\partial t} v(z+dz,t) \end{cases} \xrightarrow{d \rightarrow 0} \begin{cases} -\frac{\partial}{\partial z} V(z,t) = R i(z,t) + L \frac{\partial}{\partial t} i(z,t) \\ -\frac{\partial}{\partial z} i(z,t) = G v(z,t) + C \frac{\partial}{\partial t} v(z,t) \end{cases} \quad \text{Equazioni dei Telegraphisti}$$

Considerando l'ipotesi di sistema LTI, poniamo al dominio delle frequenze per risolvere le eq. differenziali trovate:

$$\begin{cases} -\frac{\partial}{\partial z} \bar{V}(z) e^{jwz} = R \bar{I}(z) e^{jwz} + jwL \bar{I}(z) e^{jwz} = (R + jwL) \bar{I}(z) e^{jwz} \\ -\frac{\partial}{\partial z} \bar{I}(z) e^{jwz} = G \bar{V}(z) e^{jwz} + jwC \bar{V}(z) e^{jwz} = (G + jwC) \bar{V}(z) e^{jwz} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} -\frac{d}{dz} \bar{V}(z) = (R + jwL) \bar{I}(z) \\ -\frac{d}{dz} \bar{I}(z) = (G + jwC) \bar{V}(z) \end{cases} \quad \text{Equazioni dei Telegraphisti}$$

$$\begin{cases} -\frac{d^2}{dz^2} \bar{V}(z) = (R + jwL) \frac{d}{dz} \bar{I}(z) = -(R + jwL)(G + jwC) \bar{V}(z) \\ \text{Gli stessi passaggi della prima} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \frac{d^2}{dz^2} \bar{V}(z) - \bar{V}(z)^2 = 0 \\ \frac{d^2}{dz^2} \bar{I}(z) - \bar{I}(z)^2 = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{array}{l} \text{Equazione delle onde di tensione} \\ \text{Equazione delle onde di corrente} \end{array}$$

↳ anche se delle equazioni non sembra, \bar{I} e \bar{V} sono legate
l'operazione di derivata che abbiamo fatto ce lo ricorda

Studiamo γ :

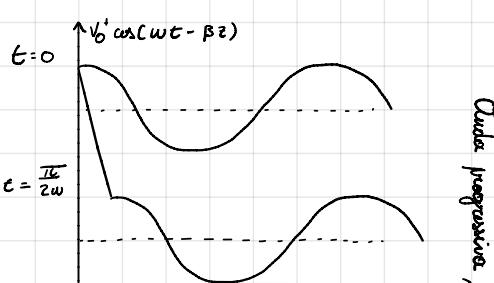
$$\gamma = \sqrt{(R + jwL)(G + jwC)} = \operatorname{Re}\{\gamma\} + j\operatorname{Im}\{\gamma\} = \alpha + j\beta \rightarrow \begin{array}{l} \text{costante di fase [rad/m]} \\ \text{costante d'attenuazione [Np/m]} \end{array}$$

Nel caso ideale ($R=0, G=0$) γ diventa:

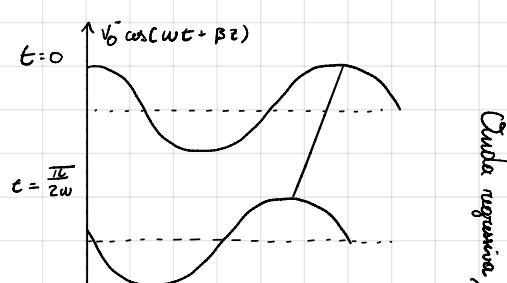
$$\gamma = \sqrt{-jwL \cdot jwC} = \sqrt{-w^2 LC} = \pm jw\sqrt{LC} \Rightarrow \gamma = jB = \pm jw\sqrt{LC}$$

La soluzione dell'equazione differenziale sarà (consideriamo l'idealità della linea):

$$\begin{cases} \bar{V}(z) = V_0^+ e^{-j\beta z} + V_0^- e^{+j\beta z} \\ \bar{I}(z) = I_0^+ e^{-j\beta z} + I_0^- e^{+j\beta z} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} V(z,t) = \operatorname{Re}\{\bar{V}(z)e^{jwz}\} = V_0^+ \cos(wt - \beta z) + V_0^- \cos(wt + \beta z) \\ i(z,t) = \operatorname{Re}\{\bar{I}(z)e^{jwz}\} = I_0^+ \cos(wt - \beta z) + I_0^- \cos(wt + \beta z) \end{cases}$$



Cinta progressiva



Cinta regressiva

Entrambe le onde hanno frequenza identica e lunghezza d'onda $\lambda = \frac{2\pi}{\beta} = \frac{2\pi}{2\pi f \sqrt{LC}} = \frac{1}{f \sqrt{LC}}$. Conseguenza è che $v_f = \frac{1}{\sqrt{LC}}$.