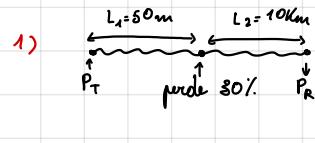


28/03/20



$$\alpha_1 = 0,1 \text{ Np/m}$$

$$\alpha_2 = 2 \text{ dB/Km}$$

$$P_{R,\min} = -65 \text{ dBm}$$

Quale è la minima P_T trasmessa se il ricevitore ha una sensibilità di -65 dBm

Caso 1: $\text{loss} = \alpha_1 L_1 = 5 \text{ Np} \rightarrow \text{loss}_{DB} = \text{loss} \cdot 2,686 = 43,4 \text{ dB}$

Caso 2: $\text{loss}_{DB} = \alpha_2 L_2 = 20 \text{ dB}$

Giunto: $\text{loss}_{DB} = -10 \log(0,7) = 1,55 \text{ dB}$
 $\text{loss}_{DB} = 43,4 + 20 + 1,55 = 65 \text{ dB}$

$$P_{R,DB} = P_{T,DB} - \text{loss}_{DB} \rightarrow -65 = P_{T,DB} - 65 = 0 \text{ dBm} = 1 \text{ mW}$$

2)
$$H(f) = \frac{V_{out}(f)}{V_{in}(f)} = e^{-\alpha L} e^{-j\beta L}$$

$$\alpha = 0,015 \text{ Np/Km}$$

$$\beta = \frac{2\pi f}{c} n \text{ rad/m} \quad (n = \sqrt{\epsilon_r} \geq 1)$$

↳ costante di fase
 $n = 1,45$

- 1) Introduce una distorsione? \rightarrow No!
- 2) Calcola l'attenuazione totale.
- 3) Calcola il ritardo di gruppo.

$$P \propto |V|^2 \rightarrow P_{out} = P_{in} e^{-2\alpha L} \rightarrow \frac{P_{out}}{P_{in}} = e^{-2\alpha L} = \dots = \frac{dB}{L} = 20 \text{ dB}$$

$$\tau_g(f) = -\frac{1}{2\pi} \frac{d\varphi(f)}{df} = -\frac{1}{2\pi} \cdot \frac{2\pi n L}{c} = \frac{L}{c/n} = \dots = 0,5 \text{ ms}$$

3) $B_s = 1000 \text{ MHz}$

$$H(f) = A e^{-j\pi f \tau_A} + B e^{-j2\pi f \tau_B} \quad \text{numero con cammini multipli}$$

$$\tau_A = 1 \text{ ns} \quad A = B = 0,5$$

$$\tau_B = 1,5 \text{ ns}$$

Il numero di trasmissore introduce slettività in frequenza? Se sì, conviene trasmettere con portante 1 GHz o 2 GHz?

Dove se il numero introduce dispersione cronologica e calcolare il ritardo di gruppo

(calcoliamo) $|H(f)| = \sqrt{H(f)\bar{H}(f)} = \sqrt{(A e^{-j\pi f \tau_A} + B e^{-j2\pi f \tau_B})(A e^{j\pi f \tau_A} + B e^{j2\pi f \tau_B})} = \dots = |\cos[\pi f(\tau_A - \tau_B)]| \Rightarrow |H(f)| \text{ non è costante, quindi vi è slettività!}$

$$|H(1 \text{ GHz})| = |\cos[2\pi \cdot 10^9 \cdot 0,5 \cdot 10^{-9}]| = |\cos[\pi]| = 0 \quad \rightarrow \text{Meglio 2 GHz}$$

$$|H(2 \text{ GHz})| = |\cos[2\pi \cdot 2 \cdot 10^9 \cdot 0,5 \cdot 10^{-9}]| = |\cos[2\pi]| = 1$$

$$H(f) = 0,5 e^{-j\pi f} + 0,5 e^{-j2\pi f} = 0,5 e^{-j\frac{\pi f + \pi f}{2}} \underbrace{[e^{j\frac{\pi f - \pi f}{2}} + e^{-j\frac{\pi f - \pi f}{2}}]}_{2 \cos(\frac{\pi f}{2})} \Rightarrow \Delta H(f) = -\frac{\pi f + \pi f}{2} = -\frac{\pi f(\tau_A + \tau_B)}{2} = -\pi f(\tau_A + \tau_B)$$

da fase è lineare quindi non c'è dispersione!

$$\tau_g(f) = -\frac{1}{2\pi} \frac{d\varphi(f)}{df} = \frac{\pi(\tau_A + \tau_B)}{2\pi} = \frac{\tau_A + \tau_B}{2}$$

$$\rightarrow 0,5 [\cos -\pi f_A + \cos -\pi f_B + i(\sin -\pi f_A + \sin -\pi f_B)] = 0,5 [\cos \frac{\pi f_A + \pi f_B}{2} \cos \frac{\pi f_A - \pi f_B}{2} + i \sin \frac{\pi f_A + \pi f_B}{2} \cos \frac{\pi f_A - \pi f_B}{2}] = \\ \omega \sin \frac{\pi f_A - \pi f_B}{2} [\cos \frac{\pi f_A + \pi f_B}{2} + i \sin \frac{\pi f_A + \pi f_B}{2}] = \underbrace{\cos \frac{\pi f_A - \pi f_B}{2}}_{|H(f)|} \cdot e^{-j\frac{\pi f_A + \pi f_B}{2}}$$

5/10/20

1) $H(f) = e^{-2\pi A(f-f_0)^2} e^{-j2\pi B(f-f_0)} e^{-j2\pi C(f-f_0)^2}$

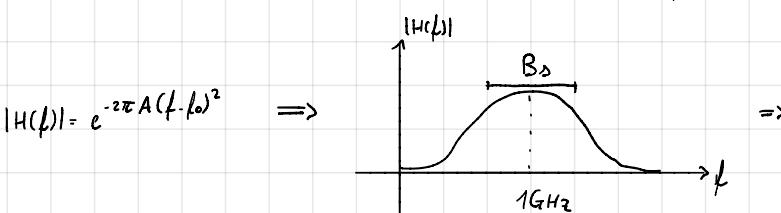
$$f_0 = 1 \text{ GHz}$$

$$B_s = 10 \text{ MHz} \rightarrow T = \frac{1}{B_s} = 1000 \text{ ns}$$

$$A = 10^{-18} \text{ s}^2$$

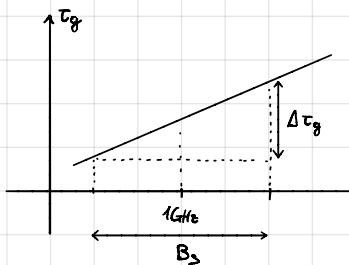
$$B = 10^{-7} \text{ s}$$

$$C = 10^{-12} \text{ s}^2$$



Calcoliamo la variazione della slettività:
 $\Delta |H(f)| = |H(f_0)| - |H(f_0 + 3 \text{ MHz})| = \dots = 0,8398$
 ↳ Il segnale non vede slettività

$$\Delta H(f) = -2\pi B(f-f_0) - 2\pi C(f-f_0)^2 \rightarrow \tau_g = \frac{1}{2\pi} \frac{dH(f)}{df} = B + 2C(f-f_0)$$



$$\Delta \tau_g = \tau_{g,\max} - \tau_{g,\min} = 2C(f_{\max} - f_{\min}) = 2 \cdot 10^{-12} \cdot 10^7 = 2 \cdot 10^{-10} = 0,2 \text{ ns}$$

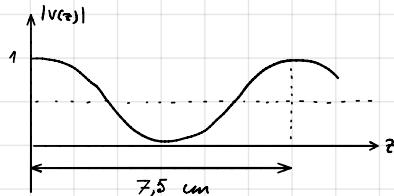
B_s

→ poiché $T \gg \Delta \tau_g$, il ritardo dovuto alla dispersione non è significativo

Il ritardo assoluto sarà $\frac{L}{c} = 333 \text{ ns}$, rendendo il nostro ritardo di 0,2 ns fisicamente impossibile.

12/10/20

$$1) V(z) = V_0^+ e^{-j\beta z} + V_0^- e^{j\beta z} \quad f = 1 \text{ GHz}$$



$$\text{Se } \Delta \phi = 2K\pi \text{ avremo un massimo in } |V(z)| \Rightarrow \Delta \phi = -2\beta z = 2K\pi$$

$$\text{L} \rightarrow \beta z = K\pi \rightarrow \frac{\lambda}{2}z = N \rightarrow z = N \frac{\lambda}{2} \Rightarrow \text{massimo ogni } \frac{\lambda}{2} \Rightarrow \lambda = 15 \text{ cm}$$

$$\beta = \frac{2\pi}{15 \cdot 10^9} = 41,88 \text{ rad/m} \rightarrow v_f = \lambda f = 1,5 \cdot 10^8 \text{ m/s} = \frac{c}{2}$$

14/10/20

1)

$\xrightarrow{V_S}$	$d=0$	$f = 100 \text{ MHz}$	$V_0^+(0) = 1 \text{ V}$	$Z_0? \lambda? v(0,t)? v(1,t)?$
	$R=G=0$	$v_f = 2 \cdot 10^8 \text{ m/s}$		
	$C = 100 \text{ pF/m}$	lunghezza infinita e $V_0^- = 0$		

$$\text{a} \neq 0: \frac{V_L}{V_L^0} = \frac{1}{\sqrt{1+C}} \rightarrow L = \frac{1}{V_L^0 c} = \frac{1}{V_L^0 c} = 50 \Omega$$

$$\lambda = \frac{v_f}{f} = 2 \text{ m}$$

$$V(z) = V_0^+ e^{-j\beta z} \xrightarrow{z=0} V(0) = V_0^+ \Rightarrow v(0,t) = \operatorname{Re} \{ V_0^+ e^{j\omega t} \} = V_0^+ \cos(\omega t) = \cos(\omega t) \quad [V]$$

$$\xrightarrow{z=1} V(1) = V_0^+ e^{-j\beta} = V_0^+ e^{-j\frac{2\pi}{\lambda}} = V_0^+ e^{-j\pi} = -V_0^+ \Rightarrow v(1,t) = \operatorname{Re} \{ V_0^+ e^{j(\omega t-\pi)} \} = -V_0^+ \cos(\omega t-\pi) = -\cos(\omega t) \quad [V]$$

2)

$\xrightarrow{V_S}$	$\xrightarrow{V_L = 2 \text{ V}}$	$a=0$	$V_0^+ = 3 \text{ V}$	$V_{\max}?$
		$R=G=0$	$f = 250 \text{ MHz}$	$z_b: V(z_b) = V_{\max}?$
		$L = 500 \text{ nH/m}$	$z_A = 15 \text{ cm}$	$Z_L?$
		$C = 30 \text{ pF/m}$	$V(z_A)_{\min} = 1 \text{ V}$	

$$V_{\max}?$$

Se $Z_L = \infty$, come varia la posizione dei massimi.

Quando varia Z_L si ottiene per avere un minimo in $z=0$

$$V_{\max} = |V_0^+| + |V_0^-| = |V_0^+| + |V_0^-| - V_{\min} = 5 \text{ V} \Rightarrow |V_0^-| = 2 \text{ V}$$

La distanza tra min e max è $\frac{\lambda}{4}$; $\lambda = \frac{2\pi}{\beta} = \frac{1}{f c} = 60 \text{ cm}$. Poiché $z_A = \frac{\lambda}{4}$, ottieniamo il massimo in $z_b = 0 \text{ cm}$

$$|\Gamma_L| = \left| \frac{V_L}{V_0^+} \right| = \frac{2}{3}. \text{ Poiché sul carico viene su un massimo, possiamo dire che } \alpha \Gamma_L = 0 \Rightarrow \Gamma_L = |\Gamma_L| = \frac{2}{3}. \text{ Dato qui non ricevo } Z_L:$$

$$\frac{2}{3} = \frac{z_b + z_A}{z_L - z_A} \rightarrow \dots \rightarrow z_L = 372,5 \Omega$$

$$Z_0 = \sqrt{\frac{L}{C}} = 74,5 \Omega$$

Se mettiamo $Z_L = \infty$, i massimi non si spostano perché sul C.A. il massimo è in corrispondenza del C.A., come nel nostro vecchio carico

Tutti i carichi con $\Gamma_L = e^{j\pi}$ provano un minimo al carico: $0 < Z_L < Z_0$