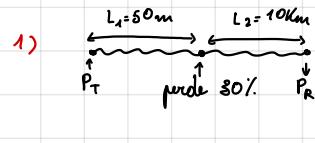


28/03/20



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

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

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

Quale è la minima  $P_T$  trasmessa se il ricevitore ha una sensibilità di  $-65 \text{ dBm}$

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

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

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

↳ costante di fase  
 $n = 1,45$

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

3)  $B_s = 1000 \text{ MHz}$   
 $H(f) = A e^{-j\pi f \tau_A} + B e^{-j2\pi f \tau_B}$  } ritardo con cammini multipli  
 $\tau_A = 1 \text{ ns}$        $A = B = 0,5$   
 $\tau_B = 1,5 \text{ ns}$

Il ritardo di trasmissione introduce selttività in frequenza? Se sì, conviene trasmettere con portante 1 GHz o 2 GHz?  
Dove se il ritardo introduce dispersione cronologica e calcolare il ritardo di gruppo

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

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

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

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

da fase è lineare quindi non c'è dispersione!

$$0,5 \left[ \cos -\phi_A + \cos -\phi_B + i(\sin -\phi_A + \sin -\phi_B) \right] = 0,5 \left[ \cos \frac{\phi_A + \phi_B}{2} \cos \frac{\phi_A - \phi_B}{2} + i \sin \frac{\phi_A + \phi_B}{2} \cos \frac{\phi_A - \phi_B}{2} \right] =$$

$$\cos \frac{\phi_A - \phi_B}{2} \left[ \cos \frac{\phi_A + \phi_B}{2} + i \sin \frac{\phi_A + \phi_B}{2} \right] = \underbrace{\cos \frac{\phi_A - \phi_B}{2}}_{|H(f)|} \cdot \underbrace{e^{-j\frac{\phi_A + \phi_B}{2}}}_{\Delta H(f)}$$

5/10/20

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

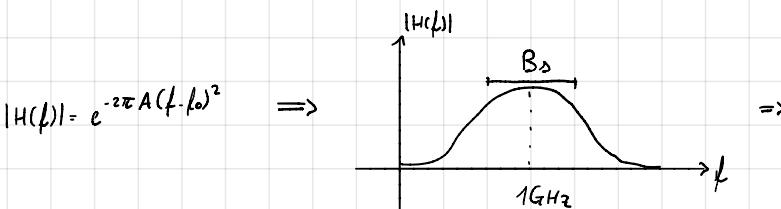
$$f_0 = 1 \text{ GHz}$$

$$B_s = 10 \text{ MHz} \rightarrow T = \frac{1}{B_s} = 100 \text{ ns}$$

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

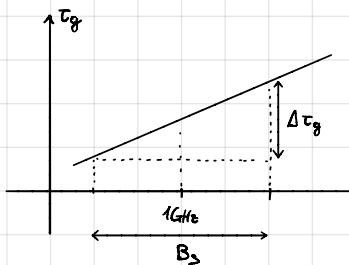
$$B = 10^{-7} \text{ s}$$

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



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

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



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

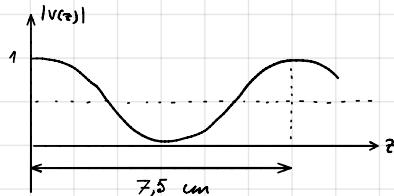
B\_s

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



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

↪  $\beta z = K\pi \rightarrow \frac{2\pi}{\lambda} z = N \rightarrow z = N \frac{\lambda}{2} \Rightarrow$  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)

$d=0$	$f = 100 \text{ MHz}$	$v_0^+(0) = 1 \text{ V}$	$Z_0?$ $\lambda?$ $v(0,t)?$ $v(1,t)?$
$\tilde{v}_S^+$	$R=G=0$	$v_f = 2 \cdot 10^8 \text{ m/s}$	
	$C = 100 \text{ pF/m}$	lunghezza infinita e $V_0^- = 0$	

$$z=0: \frac{v_f}{Z_0} = \frac{1}{v_f c} \rightarrow L = \frac{1}{v_f^2 c} \Rightarrow Z_0 = \sqrt{\frac{L}{c}} = \frac{1}{v_f c} = 50 \Omega$$

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

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

$$\xrightarrow{z=1} V(0) = V_0^+ e^{-j\beta z} = V_0^+ e^{-j\frac{2\pi}{\lambda}} = V_0^+ e^{-j\pi} = -V_0^+ \Rightarrow v(1,t) = \operatorname{Re} \{ V_0^+ e^{j(\omega t-\pi)} \} = -V_0^+ \cos(\omega t-\pi) = -\cos(\omega t) \quad [V]$$

2)

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

$V_{\max}?$   $z_b: V(z_b) = V_{\max}?$   $Z_L?$

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

Quando vario  $Z_L$  dovrò allontanarmi 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  $z_A = \frac{\lambda}{4}$ , ottieno il massimo in  $z_b = 0 \text{ cm}$

$$|\Gamma_L| = \left| \frac{V_0^-}{V_0^+} \right| = \frac{2}{3}. \text{ Poiché sul carico siamo su un massimo, possiamo dire che } \Delta \Gamma_L = 0 \Rightarrow \Gamma_L = |\Gamma_L| = \frac{2}{3}. \text{ Dato qui mi metto } Z_L:$$

$$\frac{2}{3} = \frac{Z_L + j4,5}{Z_L - j4,5} \rightarrow \dots \rightarrow Z_L = 372,5 \Omega$$

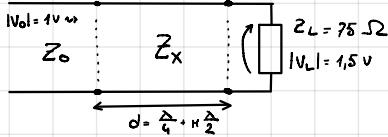
$$Z_0 = \sqrt{\frac{L}{C}} = 74,5 \Omega$$

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:  $0 < Z_L < Z_0$

26/10/20

1)



Se l'adattamento è stato effettuato bene:  $\frac{|V_0|^2}{Z_0} = \frac{|V_L|^2}{Z_L} \rightarrow |V_L| = |V_0| \sqrt{\frac{Z_L}{Z_0}}$   
Se  $\sqrt{\frac{Z_L}{Z_0}} > 1$  allora  $|V_L| > |V_0| \Rightarrow$  la potenza si conserva, ma i voltaggi non più forzati devono coincidere!

Se ipotizziamo  $Z_0 = 33 \Omega$ , allora  $Z_x = \sqrt{Z_0 Z_L} = 50 \Omega$  e  $|V_L| = |V_0| \sqrt{\frac{Z_L}{Z_0}} = 1,5 \text{ V}$  e tutto torna.

Chechiammo i parametri dell'onda nel tratto  $Z_x$ :  $\Gamma_x = \frac{Z_L - Z_0}{Z_L + Z_0} = 0,2 \Rightarrow$  sul carico  $|V_{T07,x}|$  sarà massimo. Questo significa che  $V(0) = V_{MAX} = |V_x^+| + |V_x^-| = 1,5 \text{ V}$ , però  $|V_x^-| = |\Gamma_x| |V_x^+| = 0,2 |V_x^+| \Rightarrow V(0) = |V_x^+| + 0,2 |V_x^+| = 1,5 \text{ V} \Rightarrow |V_x^+| = 1,25 \text{ V} \Rightarrow |V_x^-| = 0,25 \text{ V}$

Obliamo anche che  $P_0^+ = P_L = P_x^+ - P_x^-$ :

$$P_0^+ = \frac{1}{2} \frac{|V_0|^2}{Z_0} = 15 \text{ mW}$$

$$P_x^+ = \frac{1}{2} \frac{|V_0|^2}{Z_x} = 15,6 \text{ mW}$$

$$P_x^- = \frac{1}{2} \frac{|V_0|^2}{Z_x} = 0,6 \text{ mW}$$