



EE 4552

Mạng cảm biến không dây Wireless Sensor Network (WSN)

Minh Thuy LE

Department of Instrumentation and Industrial Informatics (31), School of Electrical Engineering (SEE), Hanoi University of Science and Technology (HUST), Vietnam

thuy.leminh@hust.edu.vn

25/10/2022

Tài liệu tham khảo



- [1] Waltenegus Dargie and Christian Poellabauer,
 Fundamentals of Wireless Sensor Networks:Theory and Practi
 ce, Wiley Series on Wireless Communications and Mobile
 Computing, 2010 John Wiley & Sons Ltd.,
- [2] H. Karl, and A. Willig, Protocols and Architectures for Wireless Sensor Networks, 2007 John Wiley and Sons.
- [3] K. Sohraby Minoli and T. Zanti, Wireless Sensor Networks: Technology, Protocols, and Applications, 2007 John Wiley and Sons.



- Chuẩn bị trả lời cho ví dụ 1 ở chương 1.
- Theo em dải đo nhiệt độ là bao nhiêu?
- 2. Cảm biến nên chọn công nghệ không dây gì?

3. Cấu hình mạng có thể?



- Chuẩn bị trả lời cho ví dụ 1 ở chương 1.
- ➤ Gợi ý:
 - □ Kho 1000m2
 - □ Đo nhiệt độ khoảng từ -10 độ C đến 70 độ C?
 - Nút cảm biến đo nhiệt độ theo một chu kỳ định trước. Có thể điều khiển để hoạt động ở chế độ tiết kiệm năng lượng. Các nút cảm biến được thiết kế ở chế độ tiết kiệm năng lượng?
 - □ Truyền tin BLE/Zigbee/Wi-Fi?
 - Hệ thống tự động phát hiện việc xuất hiện một cảm biến mới thêm vào hay một cảm biến không còn tồn tại trong mạng => multi-hop?



- Chuẩn bị trả lời cho ví dụ 1 ở chương 1.
- Gợi ý: mạng cảm biến không dây được xây dựng dựa trên kiến trúc mạng WSN multi-hop hình cây.
 - Thành phần mạng gồm có: các nút cảm biến (sensor node), nút điều khiển trung tâm (control node) và các nút chuyển tiếp (relay node) \
 - Các nút cảm biến: đo nhiệt độ theo một chu kỳ định trước và truyền dữ liệu về cho nút điều khiển.
 - Các nút chuyển tiếp: sử dụng trong trường hợp nào?
 - Nút điều khiển: có nhiệm vụ nhận các số liệu đo gửi
 về từ các nút cảm biến và cập nhật lên máy chủ



- Chuẩn bị trả lời cho ví dụ 1 ở chương 1.
- > Gợi ý: vẽ mô hình chung của mạng cảm biến?



- Chuẩn bị trả lời cho ví dụ 1 ở chương 1.
- > Gợi ý: vẽ mô hình chung của mạng cảm biến?

25/10/2022



> Xét ví dụ trên một nút có địa chỉ logic 3.2.2.1.



> Sự định tuyến luồng thông tin trong mạng như sau:



Sự định tuyến luồng thông tin trong mạng như sau:

Let's design your WSN

Nội dung chính



- 1. Chương 1: Giới thiêu chung về mạng cảm biến không dây
- 2. Chương 2: Nút cảm biến không dây

Chương 2: Nút cảm biến không dây 🔝



- 2.1 Kiến trúc chung của nút cảm biến không dây
- 2.2 Nguồn và vấn đề công suất tiêu thụ của nút cảm biến
- 2.3 Nút cảm biến không dây tự chủ năng lượng
- 2.4 Nút cảm biến không dây công suất thấp
- 2.5 Anten và công nghệ RF trong nút cảm biến không dây
- 2.6 Các công nghệ không dây trong mạng cảm biến

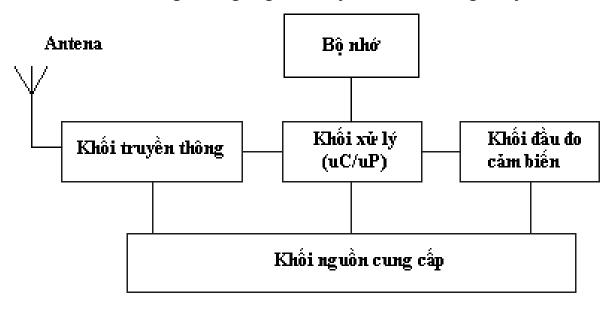
Chương 2: Nút cảm biến không dây 🚻



- 2.1 Kiến trúc chung của nút cảm biến không dây
- 2.2 Nguồn và vấn đề công suất tiêu thụ của nút cảm biến
- 2.3 Nút cảm biến không dây tự chủ năng lượng
- 2.4 Nút cảm biến không dây công suất thấp
- 2.5 Anten và công nghệ RF trong nút cảm biến không dây
- 2.6 Các công nghệ không dây trong mạng cảm biến



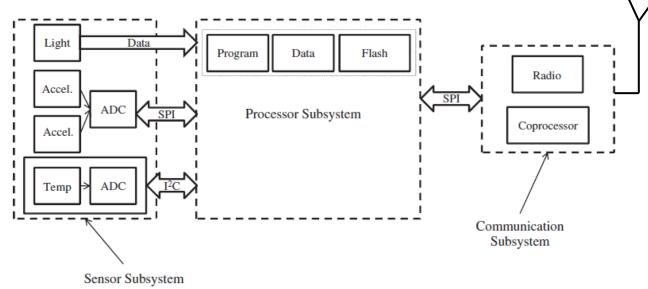
Một nút cảm biến không dây: bản chất là 1 thiết bị đo Nhỏ gọn, tiêu thụ năng lượng thấp, dễ di chuyển và lắp đặt, sử dụng công nghệ truyền tin không dây.



Hình 1: Kiến trúc chung của một nút cảm biến không dây4



Một nút cảm biến không dây: bản chất là 1 thiết bị đo Nhỏ gọn, tiêu thụ năng lượng thấp, dễ di chuyển và lắp đặt, sử dụng công nghệ truyền tin không dây.

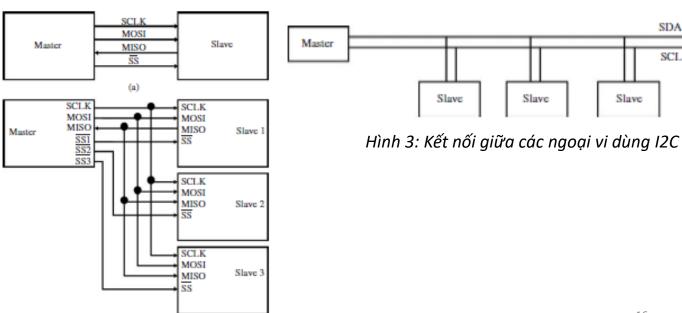


Hình 1: Kiến trúc chung của một nút cảm biến không dây

25/10/2022



Các giao tiếp ngoại vi phổ biến trong cảm biến không dây: SPI (Serial Peripheral Interface), I2C (Inter-Integrated Circuit)



Hình 2: Kết nối giữa các ngoại vi dùng SPI

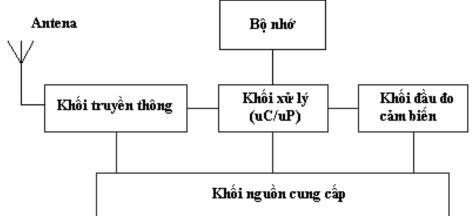


- Một nút cảm biến không dây:
 - 1) Khối nguồn cung cấp
 - 2) Khối đầu đo cảm biến/cơ cấu chấp hành
 - 3) Khối điều khiển (khối xử lý uC/uP)
 - 4) Bô nhớ
 - 5) Khối truyền thông không dây

Xu hướng tích

hợp khối 2-5

trong 1 IC





1) Khối nguồn cung cấp:

- Do đặc trưng của nút cảm biến là làm việc độc lập, dễ di chuyển, có thể được gắn ở những vị trí, môi trường làm việc nguy hiểm hay xa trung tâm, vì vậy nguồn sử dụng cho nút cảm biến thường là loại nguồn như pin lithium, ắcqui hoặc pin sạc lại được (sử dụng nguồn năng lượng tái tạo từ môi trường như: mặt trời, nhiệt, ma sát, sóng điện từ....)
- □ Xu hướng cảm biến không sử dụng pin



1) Khối nguồn cung cấp:

Table 2.3 Comparison of energy sources [667]

Energy source	Energy density
Batteries (zinc-air) Batteries (rechargeable lithium)	1050-1560 mWh/cm ³ 300 mWh/cm ³ (at 3-4 V)
Energy source	Power density
Solar (outdoors)	15 mW/cm ² (direct sun)
Solar (indoors)	0.15 mW/cm ² (cloudy day) 0.006 mW/cm ² (standard office desk) 0.57 mW/cm ² (<60 W desk lamp)
Vibrations	0.01-0.1 mW/cm ³
Acoustic noise	3 · 10 ⁻⁶ mW/cm ² at 75 dB 9, 6 · 10 ⁻⁴ mW/cm ² at 100 dB
Passive human-powered systems	1.8 mW (shoe inserts)
Nuclear reaction	80 mW/cm ³ , 10 ⁶ mWh/cm ³



- 2) Khối đầu đo cảm biến/cơ cấu chấp hành
 - Được lựa chọn tuỳ thuộc vào mục đích ứng dụng của nút cảm biến: cảm biến đo nhiệt độ, độ ẩm, ánh sáng, âm thanh, nồng độ khí CO2, O2....
 - Chọn lựa đầu đo cảm biến có độ nhạy và độ chính xác cao, công suất thấp, tùy theo ứng dụng.



- 3) Khối điều khiển (khối xử lý uC/uP) và bộ nhớ:
 - Tín hiệu ra khỏi khối đầu đo cảm biến sẽ được đo, tính toán, lưu trữ (nhờ khối bộ nhớ) và truyền đi nhờ khối xử lý trung tâm.
 - Khối xử lý có nhiệm vụ xử lý tất cả các sự kiện xảy ra đối với nút cảm biến và có ảnh hưởng lớn tới chất lượng, chu kỳ đo, độ chính xác của thiết bị đo.
 - Các MCU hiện này thường sử dụng: MSP430, STM32, nRF58xx, CC25xx/CC26xx, Atmegaxx, FPGA... tùy theo ứng dụng và vai trò của nút trong mạng. (chi tiết xem ví dụ mục 2.2)
 - Sử dụng các hệ điều hành thích hợp trong thiết kế các hệ thống nhúng cỡ nhỏ, không đồi hỏi nhiều tài nguyên như Tịny OS, ngôn ngữ lập trình NesC (chi



- Khối điều khiển (khối xử lý uC/uP) và bộ nhớ:
 - Bộ nhớ ROM/EEPROM thường được tích hợp trong MCU, đôi khi không đủ, chúng ta có thể sử dụng thêm khối bộ nhớ ngoài.



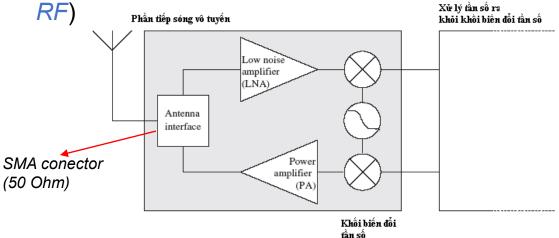
- Khối truyền thông: làm nhiệm vụ truyền-nhận dữ liệu giữa các nút cảm biến với nhau trong mang cảm biến.
 - □ Nếu mạng cảm biến sử dụng truyền thông bằng dây nối thì các chuẩn truyền thông cấp trường như PLC, CAN, Profibus thường là giải pháp thích hợp được chọn lựa, khi đó các khối truyền thông và giao thức truyền được tích hợp ngay trên chính các bộ vi xử lý của mỗi nút cảm biến.
- □ Nếu mạng cảm biến sử dụng truyền thông không dây (WSN), một số giải pháp truyền thông tin không dây như: sử dụng sóng vô tuyến (Radio frequency), truyền thông quang học, sóng siêu âm. Phổ biến là sử dụng sóng radio để mã hoá thông tin và truyền đi 433 MHz- 2.4 GHz).

23



4) Khối truyền thông:

Trong kỹ thuật truyền tin không dây, khối truyền-nhận không dây bao gồm bộ truyền (transceivers) và bộ nhận (receivers) gọi chung là transceivers. (chi tiết ở mục khối



Antenna interface: Giao diện ăng ten Low noise amplifier (LNA): bộ khuyếch đại không nhiễu Power amplifier (PA): bộ khuyếch đại công suất



4) Khối truyền thông:

- Các đặc trưng cơ bản của bộ truyền-nhận không dây cần nắm rõ:
 - ✓ Cấu trúc bộ truyền-nhận và các chế độ ngủ/truyền/nhận
 - √ Điều khiển đa truy cập môi trường truyền (MAC-Mesium-Access Control): bộ truyền-nhận cung cấp các interface cho phép định dạng khung bản tin cho lớp MAC, hướng truyền...
 - ✓ Công suất tiêu thụ và công suất phát của khối truyền-nhận
 - ✓ Các kỹ thuật đa truy cập: FDMA,TDMA, CDMA, CSMA/ALOHA
 - √ Tốc độ truyền
 - √ Điều chế tín hiệu
 - √ Mã hóa tín hiệu
 - ✓ Điều khiển công suất phát của bộ truyền-nhận (dBm)
 - ✓ Ăng-ten: độ lợi (dBi), tần số…
 - √ Độ nhạy thu (dBm)
 - ✓ Tỷ số tín hiệu trên nhiễu



- Để đảm bảo công suất tiêu thụ thấp khi thiết kế, chúng ta cần hiểu rõ về các vấn đề tiêu thụ năng lượng của từng phần tử trong cảm biến và mạng:
- Năng lượng tiêu thụ của mạng: được tính bằng thời gian cảm biến truyền hay nhận hay ngủ.
- Năng lượng tiêu thụ của cảm biến, gồm hai phần:
 - Năng lượng tiêu thụ của mỗi linh kiện cấu tạo nên nút cảm biến.
 - Năng lượng truyền/nhận sóng khi các nút cảm biến trong mạng trao đổi thông tin với nhau (năng lượng cung cấp cho các bộ khuếch đại công suất phía trước ăng ten trong bộ truyền nhận sử dụng sóng vô tuyến, công suất phát lựa chọn, khung bản tin).



- Một nút cảm biến có 3 chế độ hoạt động:
 - □ Chế độ hoạt động tích cực (Active mode)
 - □ Chế độ ngủ (Sleep mode)
 - □ Chế độ nghỉ (Idle)



- ➤ 3 chế độ hoạt động: Chế độ hoạt động tích cực
 - Nút cảm biến thực hiện các nhiệm vụ như đo lường/phát hiện sự kiện, truyền thông tin đi hay nhận thông tin về với các thiết bị khác trong mạng.
 - Ở chế độ này, khối xử lý (MCU) của nút cảm biến luôn luôn hoạt động và gần như tất cả các khối còn lại cũng đều hoạt động: bộ truyền nhận sóng radio, bộ nhớ. Các khối có thể đông thời cùng hoạt động hoặc hoạt động lần lượt (tùy người thiết kế).
 - □ Tối ưu công suất tiêu thụ cần được thực hiện ở pha thiết kế firmware



- > 3 chế độ hoạt động: Chế độ ngủ (Sleep mode)
 - Là chế độ mà tại khoảng thời gian ấy nút cảm biến chưa phải thực hiện một nhiệm vụ cảm biến hay truyền thông nào, tuy nhiên nút cảm biến vẫn tham gia hoạt động trong mạng, và sau một thời gian nghỉ t nhất định, nút sẽ hoạt động trở lại.
 - Ở chế độ này, khối xử lý MCU của nút cảm biến luôn ở trạng thái ngủ. Các khối còn lại có thể nghỉ hoặc ngủ. Thực tế việc chuyển giữa các trạng thái với nhau rất phức tạp bởi vì còn phải tính đến thời gian và năng lượng sử dụng để thực hiện việc chuyển trạng thái.



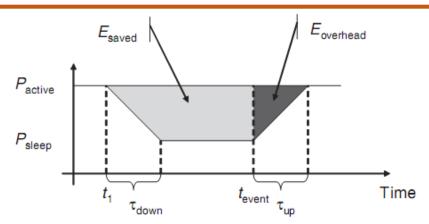
- > 3 chế độ hoạt động: Chế độ nghỉ (Idle)
 - là chế độ mà tại khoảng thời gian ấy nút cảm biến chưa phải thực hiện một nhiệm vụ cảm biến hay truyền thông nào và không tham gia hoạt động trong mạng.
 - ¬ Ở chế độ này, khối xử lý MCU của nút cảm biến luôn
 ở trạng thái ngủ. Các khối còn lại cũng ở chế độ ngủ.



- Ví dụ 1: xét một nút cảm biến đang hoạt động tích cực. Tại thời điểm t_1 là thời điểm đưa ra quyết định (event): nút cảm biến vẫn hoạt động tích cực hay chuyển sang trạng thái ngủ để giảm công suất tiêu thụ từ P_{active} sang P_{sleep} :
 - $\hfill\Box$ Trường hợp 1: nếu nút cảm biến đưa ra quyết định duy trì trạng thái hoạt động tích cực và trạng thái ấy kéo dài đến thời điểm t_{event} thì toàn bộ năng lượng tiêu thụ trong trường hợp không sử dụng trạng thái nghỉ được tính bằng:

$$E_{active} = P_{active} * (t_{event} - t_1)$$
 (1)





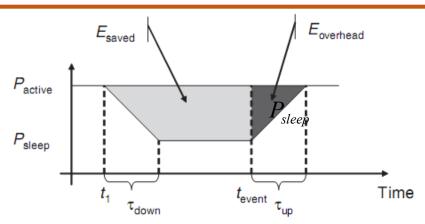
Hình 5: Quá trình chuyển trạng thái hoạt động của nút cảm biến

 $extbf{ iny Giả}$ sử công suất tiêu thụ trung bình trong khoảng thời gian au_{down} là $(P_{sleep} + P_{active})$ /2. Cảm biến ở trạng thái P_{sleep} cho đến thời điểm t_{event} . Cổng suất tiêu thụ trong toàn bộ trường hợp này là :

$$au_{down}$$
* $(P_{active}+P_{sleep})/2+(t_{event}-t_1-\tau_{down})$ * P_{sleep} (2) Năng lượng tiết kiệm được ở TH2 so với TH1 là:

$$E_{\textit{saved}} = (t_{\textit{event}} - t_1) * P_{\textit{active}} - (\tau_{\textit{down}} * (P_{\textit{active}} + P_{\textit{sleep}}) / 2 + (t_{\textit{event}} - t_1 - \tau_{\textit{down}}) * P_{\textit{sleep}}) \text{ (3)}$$





Hình 5: Quá trình chuyển trạng thái hoạt động của nút cảm biến

□ Tuy nhiên còn có thêm trạng thái tăng tăng then (overhead) xuất hiệ để thực hiện quá trình quay trở lại trạng thái tích cực từ trạng thái nghỉ: $E_{overhead} = \tau_{up} * (P_{active} + P_{sleep})/2$ (4)

Thấy rõ là: việc chuyển đổi giữa các trạng thái chỉ được lợi nếu

$$E_{overhead} < E_{saved}$$
 (5)

$$(t_{event} - t_1) > \frac{1}{2} * \left(\tau_{down} + \frac{P_{active} + P_{sleep}}{P_{active} - P_{sleep}} * \tau_{up} \right)$$
 (6)



2.2.1. Việc tiêu thụ năng lượng của khối xử lý trung tâm.

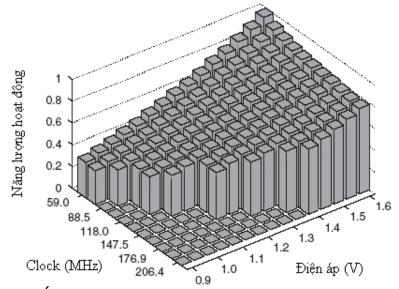
- Được xác định dựa trên datasheet của nhà sản xuất.
- Ví dụ: Intel Strong ARM, cung cấp ba chế độ hoạt động
 - Chế độ hoạt động (normal mode): tất cả các phần của vi xử lí hoạt động với công suất tối đa. Công suất tiêu thụ lên đến 400mW.
 - O' chế độ nghỉ (idle mode): không có xung nhịp đến CPU. Xung nhịp đến các ngoại vi vẫn hoạt động. Bất kì một một ngắt nào từ ngoại vi cũng sẽ làm cho CPU trở về trạng thái hoạt động bình thường (normal mode). Công suất tiêu thụ lên đến 100mW.
 - Ở chế độ ngủ (sleep mode): chỉ có xung nhịp thời gian thực (real-time clock) duy trì hoạt động. CPU sẽ được đánh thức bằng ngắt thời gian 160ms. Công suất tiêu thụ lên đến

^{25/10/2022}**50uW**



2.2.1. Việc tiêu thụ năng lượng của khối xử lý trung tâm.

Ví dụ: Intel Strong ARM



Hình 6: mối liên quan giữa năng lượng tiêu thụ với điện áp hoạt động và xung nhịp clock của Intel StrongARM SA-1100



2.2.1. Việc tiêu thụ năng lượng của khối xử lý trung tâm.

- Được xác định dựa trên datasheet của nhà sản xuất.
- Ví dụ: MSP430 của Texas Instrument, cung cấp các chế độ hoạt động:
 - Chế độ làm việc với công suất tối đa tiêu thụ công suất khoảng 1.2mW (nguồn cung cấp 3V, tần số hoạt động 1Mhz).
 - Có 4 chế độ ngủ: Chế độ ngủ tiết kiệm công suất nhất là LPM4 chỉ tiêu thụ 0.3uW. Ở chế độ này bộ điều khiển chỉ được đánh thức bởi ngắt ngoài. Ở chế độ cao hơn, LPM3, xung nhịp đồng hồ vẫn chạy, có thể được lập lịch để được đánh thức. Trong trường hợp này công suất tiêu thụ khoảng 6uW.

2.2 Công suất tiêu thụ của nút cảm biến không dây



- 2.2.1. Việc tiêu thụ năng lượng của khối xử lý trung tâm.
- Nếu MCU hoạt động ở tốc độ thấp thì công suất tiêu thụ sẽ nhỏ hơn. (xem về Dynamic Voltage Scalling).
- Việc lập trình MCU ở các chế độ hoạt động phù hợp cần được lập lịch và tối ưu khi thiết kế.

2.2 Công suất tiêu thụ của nút cảm biến không dây



2.2.2. Việc tiêu thụ năng lượng của khối truyền nhận không dây

- Khối truyền nhận có hai chế độ hoạt động: truyền và nhận. Cần xác định rõ công suất tiêu thụ tương ứng ở hai chế độ này (theo datasheet của nhà sản xuất).
- Công suất phát càng lớn thì năng lương tiêu thụ càng cao.
- Với cùng công suất phát, suy hao trên kết nối và ăngten cũng góp phần vào việc làm tăng công suất tiêu thụ
- Việc lập trình cho khối truyền-nhận ở các chế độ hoạt động phù hợp cần được lập lịch và tối ưu khi thiết kế.



Ví dụ một nút cảm biến không dây truyền thống





Q1: Hãy tính suất tiêu thụ của nút cảm biến?

- ✓ MCU: MSP430F5438A
- ✓ Vcc: 1.8-3.6 V
- ✓ Tần số hoạt động tối đa: 16MHz
- ✓ Cảm biến: SHT10 và PIR
- ✓ Khối truyền thông: module MRF24J40



Ví dụ một nút cảm biến không dây truyền thống

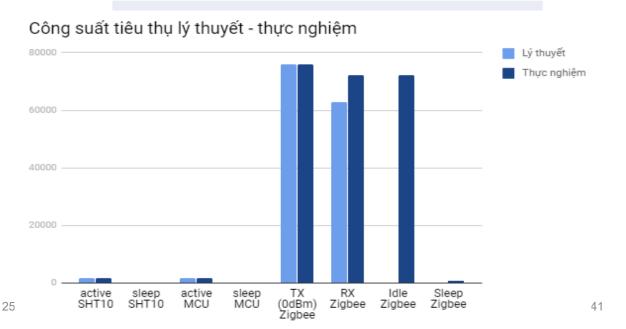
Công suất: 2.281 mW -79.372 mW

Công suất tiêu thụ (μW)			
SHT10	Active	1548.2	
MCU	Active	1772.2	
	Sleep	15.6	
Zigbee	TX	76051.9	
	RX	72273.1	
	Sleep	717.3	



Ví dụ một nút cảm biến không dây truyền thống

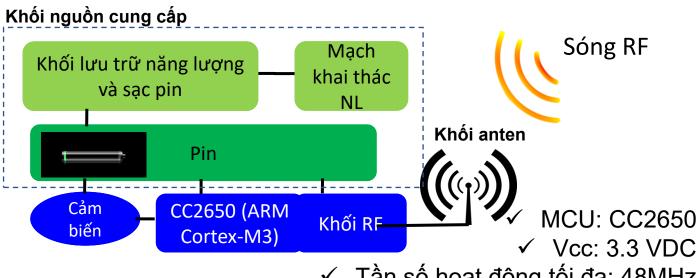




2.4 Nút cảm biến không dây tự chủ năng lượng



Ví dụ một nút cảm biến không dây hiện nay



✓ Tần số hoạt động tối đa: 48MHz

✓ Cảm biến: SHT10 và PIR

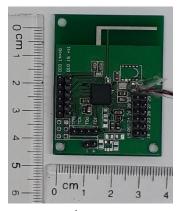
✓ Khối truyền thông: IEEE 802.15.4 và 6LowPAN-IPv4

Q2: Hãy tính suất tiêu thụ của nút cảm biến này? 42

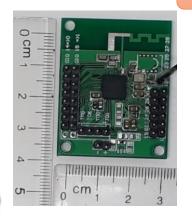


➤ Nút cảm biến không dây hiện đại





Nút cảm biến sử dụng anten IFA



Nút cảm biến sử dụng anten



Nút cảm biến sử dụng anten ngoài

 $I_{\text{sleep}} = 1 \text{ uA}$ $P_{\text{Sleep}} = 0.3 \text{ uW}$ Công suất tiêu thụ chế độ ngủ $I_{adv} = 7.688 \text{ mA}$

 $P_{adv} = 25.37 \text{ mW}$

Công suất tiêu thụ trạng thái quảng bá

I_{conn} = 5.889 mA P_{conn} = 19.433 mW Công suất tiêu thụ trạng thái kết nối

Chương 2: Nút cảm biến không dây 🔢 🔀



- 2.1 Kiến trúc chung của nút cảm biến không dây
- 2.2 Nguồn và vấn đề công suất tiêu thụ của nút cảm biến
- 2.3 Nút cảm biến không dây tự chủ năng lượng
- 2.4 Nút cảm biến không dây công suất thấp
- 2.5 Anten và công nghệ RF trong nút cảm biến không dây
- 2.6 Các công nghệ không dây trong mạng cảm biến

2.5 Anten trong nút cảm biến không dây



- 2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF
- 2.5.2 Giới thiệu cơ bản về Anten
- 2.5.3 Anten trong cảm biến không dây

2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF



- 1. Lịch sử
- 2. Các luật EM cơ bản
- 3. Lan truyền sóng EM
- 4. Các đặc trưng của tín hiệu RF

1. Lịch sử

2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF



Around 600 BC → Thales of Miletus : reflection on electromagnetism

1,000 years later -> William Gilbert distinguishes electric and magnetic body.

1803 Johan Ritter : the Earth must have

"electric poles as it has magnetic poles"

1820 Hans Christian Oersted: the relationship between

electricity and magnetism

the laws that will be described by Andre-Marie Ampere, Faraday, Jean-Baptiste Biot and Felix Savart

1864 James Clerk Maxwell : established a system of four equations

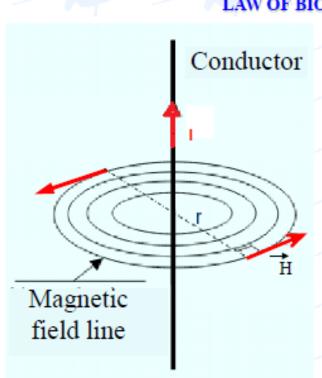
"Maxwell equations"

25/10/2022 47

- 2. Các luật EM cơ bản
- 2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF





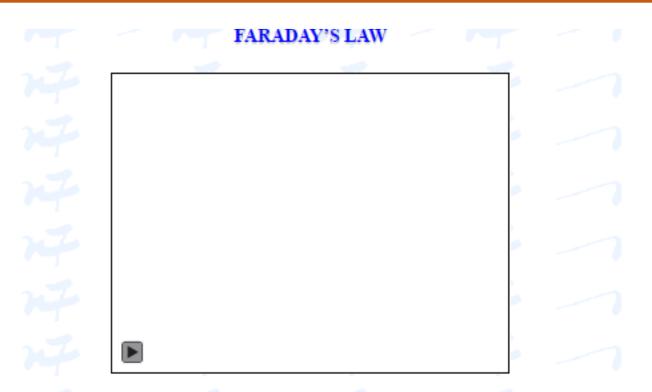


$$\vec{H} = \frac{1}{4\pi} \int_C \frac{\vec{I} \cdot \vec{dl} \wedge \vec{u}}{r^2}$$

2. Các luật EM cơ bản

2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF





Any flux variation through an unspecified electric circuit generate in this one an induced f.e.m.

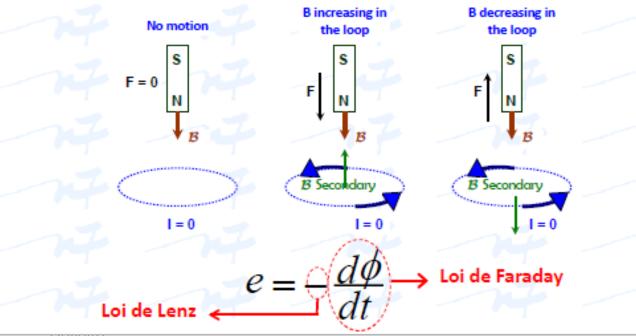
2. Các luật EM cơ bản

2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF



LENZ LAW

An induced *electromotive force* (emf) always gives rise to a current whose magnetic field opposes the original change in *magnetic flux*.



23/10/2022

2. Các luật EM cơ bản

2.5.1 Giới thiệu cơ bản về RF

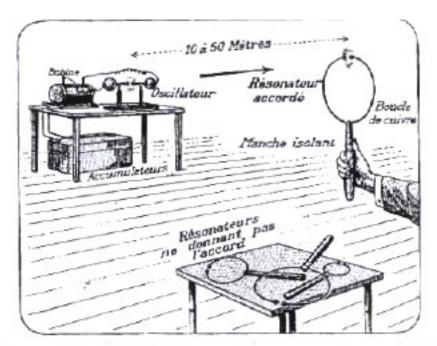


MAXWELL'S EQUATIONS (variable Modes)

MAXWELL'S EQUATIONS (variable Modes)			
FORME LOCAL	FORME INTEGRALE	77 77	
$div\vec{E} = \frac{\rho}{\varepsilon}$	$\phi = \oint \vec{E} \cdot \vec{dS} = \frac{q}{\varepsilon_0}$	(1) Theorem of Gauss	
$div\vec{B} = 0$	$\iint_{(S)} \vec{B} \cdot \vec{dS} = 0$	(2) Conservation of the magnetic flux	
$rot\vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$	$\oint_{(C)} \vec{E} \cdot \vec{dr} = \iint_{(S)} -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \vec{dS}$	(3) Law of the electromagnetic induction of Faraday	
$rot\vec{B} = \mu \left(\vec{j} + \varepsilon \frac{\partial \vec{E}}{\partial z} \right)$	$\oint \vec{B} \cdot \vec{dr} = \mu_0 \cdot \left[I + \varepsilon_0 \cdot \iint \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \cdot \vec{dS} \right]$	(4) Theorem of Ampere modified by the displacement current	

25/10/2022



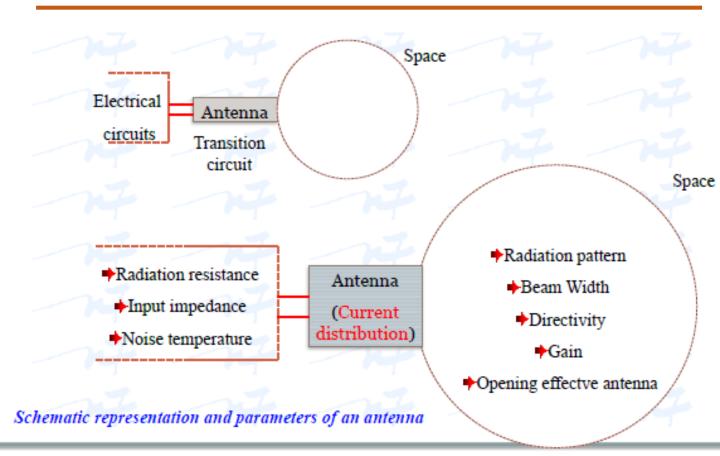




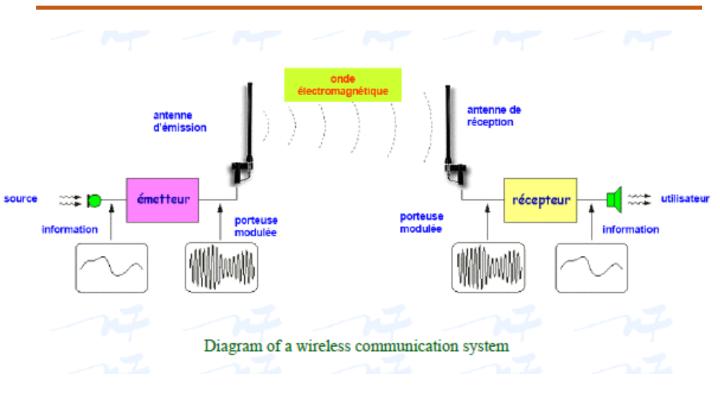
Heinrich HERTZ 1857-1894

Hertz machine for producing an electromagnetic wave producing a spark in a resonator at a distance of up to 50 m







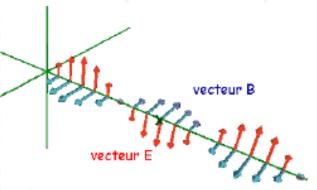




The E and B fields produced by the antenna spread throughout the space surrounding the antenna, in decreasing.

At a distance from the transmitting antenna:

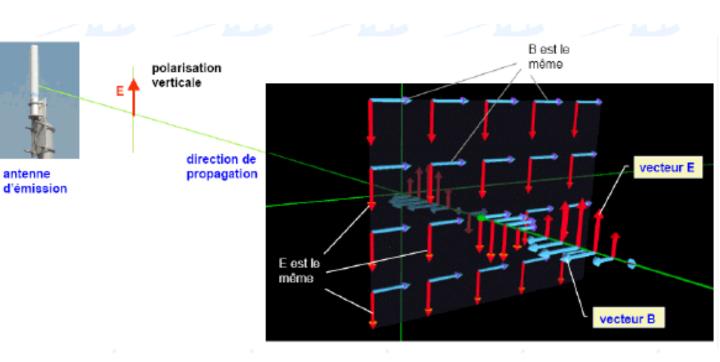
- √ vectors E and B are perpendicular to each other
- √ vectors E and B are perpendicular to the direction
 of propagation
- ✓ E and B are out of phase (lagging) with respect to the current that has created



direction de propagation

The propagation of electromagnetic waves radiated by an antenna





The propagation of electromagnetic waves radiated by an antenna



- The electromagnetic wave is propagated in a straight line at the speed of light:
 - ightharpoonup propagation velocity in vacuum or air: $c = 3.10^8 \, m \, / \, s$

$$c = 3.10^8 m/s$$

a dielectric material with a relative permittivity & (insulation of the coaxial cable, for example) the speed of propagation is smaller than that of light:

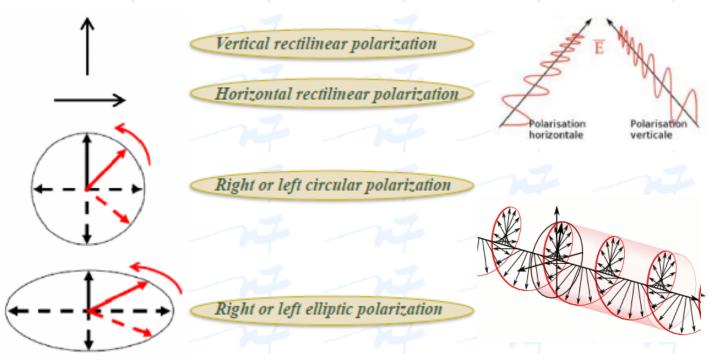
$$v = \frac{c}{\sqrt{\varepsilon_r}} = \frac{c}{n}$$
 $\lambda = \frac{\lambda_0}{\sqrt{\varepsilon_r}} = \frac{c}{f} = cT$

- Radio waves propagate from the transmitting antenna to the receiving antenna in various ways:
 - direct wave emanating from the transmitter and the receiver arriving without encountering natural obstacles (mountains, atmospheric layers) or artificial (buildings, lines THT)
 - by reflected wave, when the wave encounters an obstacle and is returned in its entirety or in part, in a different direction.

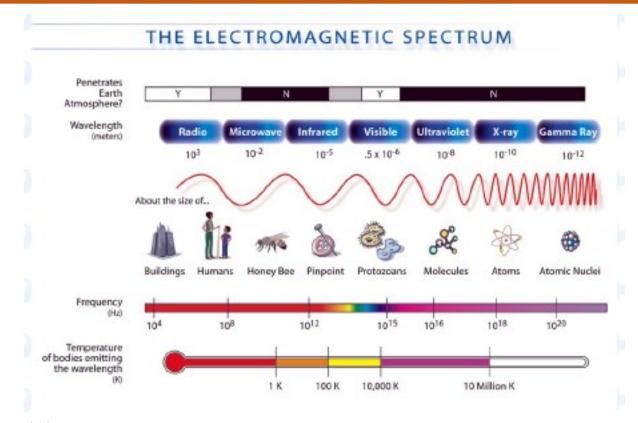
Ionized layers of the atmosphere can be reflective surfaces if f < 30 MHz



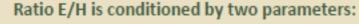
The polarization of a wave is the plan in which varies the electric field



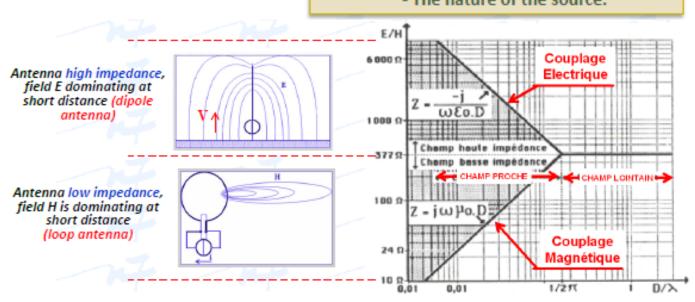




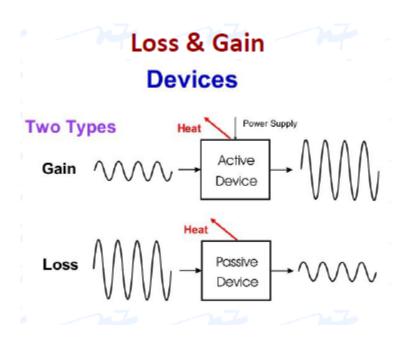




- The distance to the source.
- The nature of the source.









Loss & Gain

Vocabulary

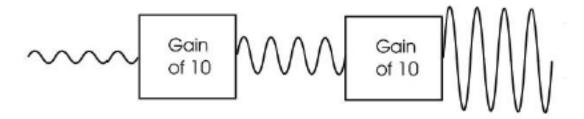
- ◆ Gain: Also called amplification & power gain
- ◆ Loss: Also called insertion loss & attenuation





Loss & Gain

Are Cumulative



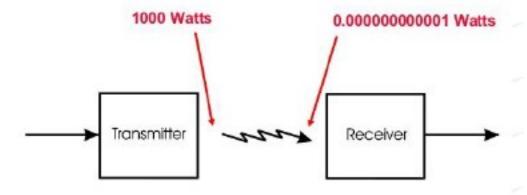
Total gain = 100

63 25/10/2022



Decibels

What's The Problem?





Decibels

The Basics

- Measure a change (e.g. output vs input)
- Bigger (i.e, gain), decibels are positive
- Smaller (i.e., loss), decibels are negative
- Decibels are abbreviated "dB"

$$Decibel = 10 * Log_{10}(\frac{P_{out}}{P_{in}})$$



Decibels

The Only Math You'll Need To Know

- ◆+3dB means 2 times bigger
- ◆+10 dB means 10 times bigger
- ◆-3dB means 2 times smaller
- ◆ -10 dB means 10 times smaller

Add and subtract decibels only



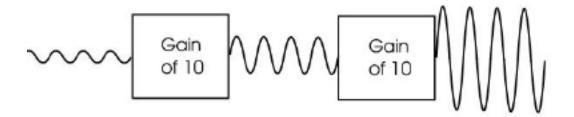
Decibel Conversion Examples

Change	Factors	Decibels
4000	2 X 2 X 10 X 10 X 10	3 + 3 +10 +10 +10 = 36
-4000	- 2 X 2 X 10 X 10 X 10	3 + 3 +10 +10 +10 = - 36
5000	10 x 10 x 10 x 10 /2	10 +10 +10 +10 - 3 = 37
6000		
8000	2 X (2 X 2 X 10 X 10 X 10)	3 + 36 = 39



Summing Decibels

Recall From Before

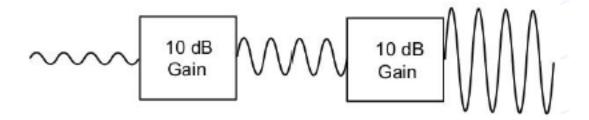


Total gain = 100



Summing Decibels

Now With dB

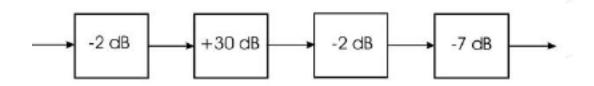


Total gain = 20 dB



Summing Decibels

One More Example



Total change = +19 dB



dBm

What Is It?

A measure of power NOT change

In The RF World

◆ The "standard" unit of power is 1 milliwatt

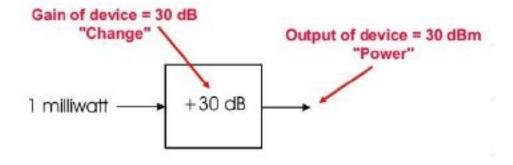
Definition

♦ dBm = "dB above 1 milliwatt"



dBm

Example



Output = 30 dB above 1 milliwatt = 30 dBm



73

-120 dBm

dBm Conversion TRANSMITTER POWER	1 Megawatt	90 dBm
	1 Kilowatt	60 dBm
	1 watt	30 dBm
REFERENCE LEVEL	1 milliwatt	0 dBm
	1 microwatt	30 dBm
LOWEST MEASURABLE SIGNAL	1 nanowatt	60 dBm
RECEIVED SIGNAL	1 picowatt	90 dBm
25/10/2	00.000.000.000	

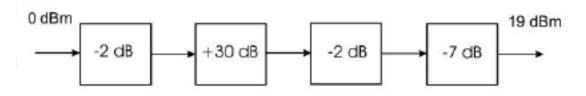
NOISE LEVEL

1 femtowatt _____



dBm

Recall From Before



Input = 0 dBm = 1 milliwatt

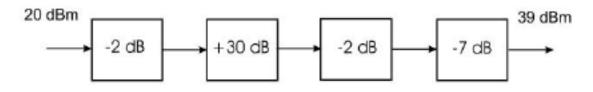
Total change = +19 dB

Output = 19 dBm ≈ 100 milliwatts



dBm

Another Example



Input = 20 dBm = 100 milliwatt Total change = +19 dB Output = 39 dBm ≈ 10 watts



Bandwidth

What Is It?

- ◆ A range of frequencies (in Hertz)
- ◆ Defined by the highest & lowest frequency

Where Is It Used?

- ◆ Components
- Wireless applications



Bandwidth

What Is It?

- ◆ A range of frequencies (in Hertz)
- ◆ Defined by the highest & lowest frequency

Where Is It Used?

- ◆ Components
- Wireless applications



Bandwidth

Example 1

An amplifier provides 30 dB of gain from 75 MHz to 125 MHz. What is its bandwidth?

Highest frequency = 125 MHz

Lowest frequency = 75 MHz

Difference = 50 MHz = Bandwidth



Bandwidth

Example 2

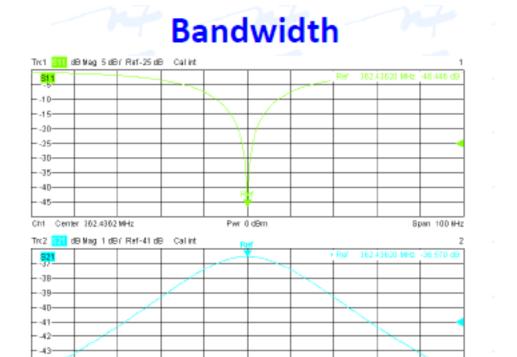
Cellular telephony in the US operates between 824 MHz and 894 MHz. What is the bandwidth?

Highest frequency = 894 MHz

Lowest frequency = 824 MHz

Difference = 70 MHz = Bandwidth





25/10/2022 80

Span 100 MHz

Pwr 0 dDm

Ohf Center 352,4352 MHz



Percentage Bandwidth (BW)

What Is It?

◆ Another way to describe bandwidth

How To Calculate It (from previous example)

- 1. Bandwidth = 70 MHz
- 2. Ave frequency = (824 + 894)/2 = 859 MHz
- 3. %BW = 70 MHz/859 MHz x 100% = 8%



Bandwidth

Ways To Describe It

- ♦ Narrowband: %BW < 50%</p>
- Wideband: %BW > 50%
- ◆ Octave: Highest frequency = 2x lowest frequency
- ◆ <u>Decade</u>: Highest frequency = 10x lowest frequency



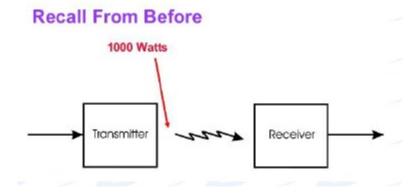
RF in The Enverionment Free Space Loss (FSL)

Formula

FSL = A function of Frequency and Distance

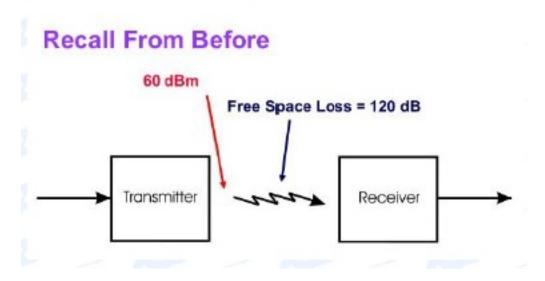


Free Space Loss





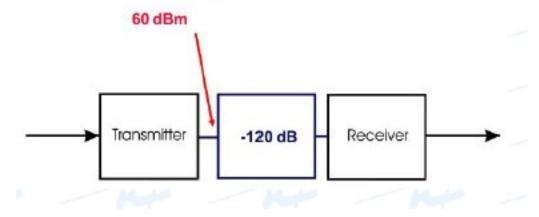
Free Space Loss



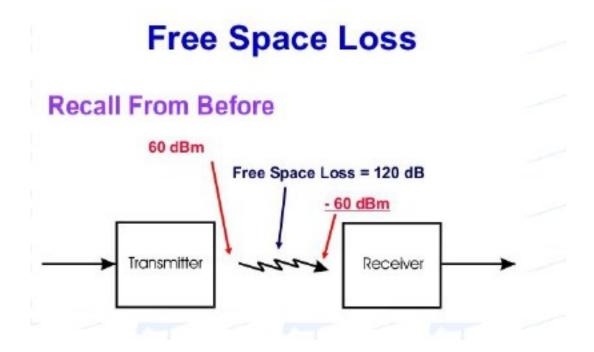


Free Space Loss

Recall From Before





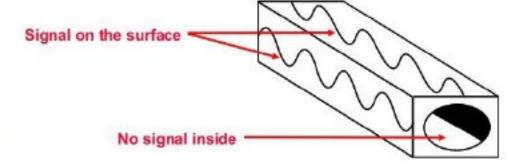




Skin Effect

What Is It?

 When an RF signal is on a conductor, it resides only on the surface

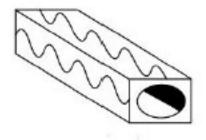




Skin Effect

What Is The Implication?

- RF signals can't penetrate conductors (e.g. metal)
- .. Metal can be used to control airborne RF waves

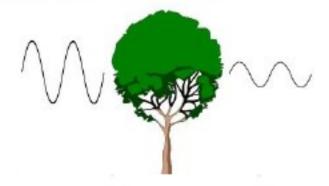




Absorption

What Is It?

- When RF waves travel through the air, some things they encounter cause attenuation
 - · Air
 - · Rain
 - Foliage

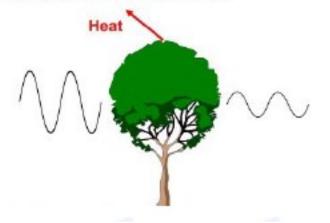




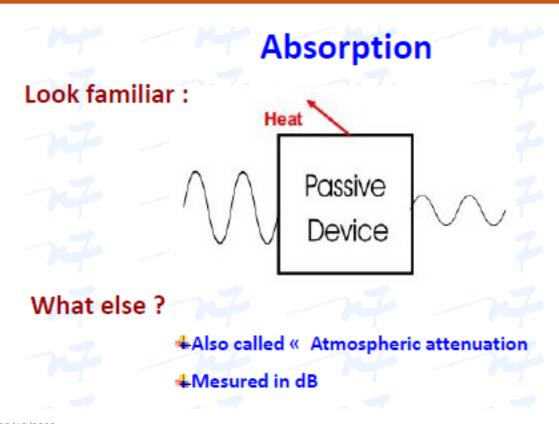
Absorption

And

Absorbed energy gets converted to heat

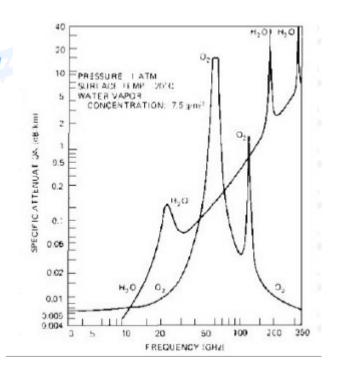








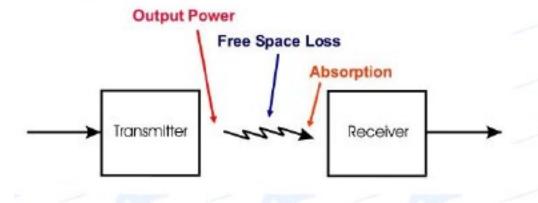
Atmospheric Absorption





Absorption

Recall From Before

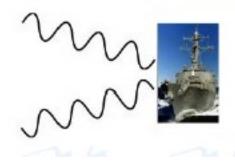




Reflection

What Is It?

- When RF waves travel through the air, some things they encounter cause the signal to be reflected
 - Buildings
 - Mountains
 - Automobiles





Reflection

In Fact

- Some materials reflect the RF completely
 - Metal
- Some reflect the RF only partially
 - · Wood
 - Concrete



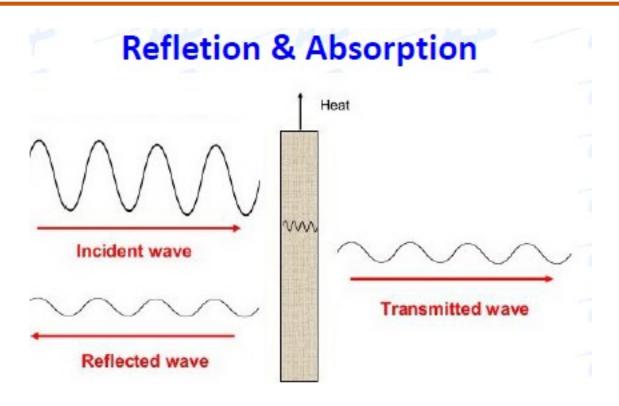
Reflection

What Does Than Mean?

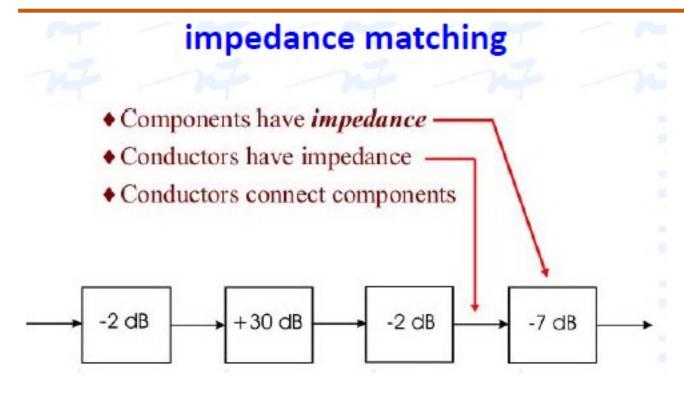
◆ Some materials absorb AND reflect RF waves













Impedance

- Components & conductors should have the same impedance
 - · 50 ohms
- ♦ But they don't
 - Their impedances don't "match"



Why Don't Things Match?

- Different standards
 - 50 ohms in the RF world
 - 75 ohms in the video world
- Impedance varies
 - Over frequency
 - · From unit to unit

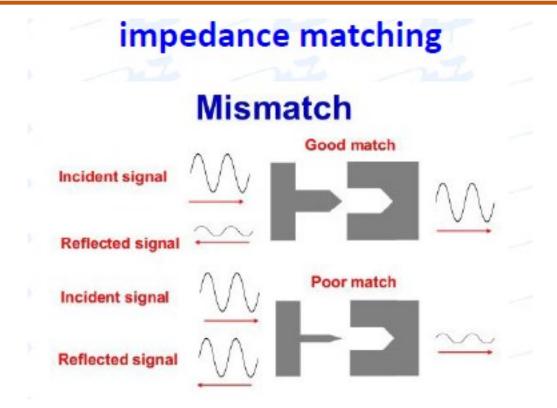


impedance matching

What are the consequences?

- The RF signal gets reflected
 - The bigger the mismatch, the greater the reflection
- ◆ If too much signal gets reflected
 - Adverse effects







impedance matching

How is Match measured?

- ◆ Two ways
 - VSWR (Voltage Standing Wave Ratio)
 - Return loss (RL)



impedance matching

VSWR

VSWR	Meaning
1.0:1	Perfect match
1.4:1	Excellent match
2.0:1	Good match
10:1	Poor match
∞ ∮	Special cases



impedance matching VSWR Special Cases

- ∞:1 (VSWR is infinite)
 - 1) Perfect open
 - Conductor/component left unattached
 - 2) Perfect short
 - Conductor/component short circuited

ALL RF ENERGY REFLECTED

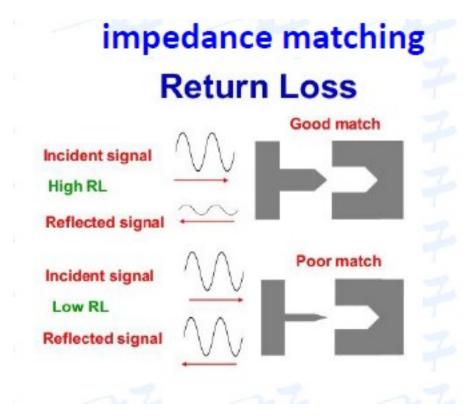


Return Loss

Meaning

- "The loss that the return (reflected) signal experiences"
 - Big RL = small reflected signal Good
 - Small RL = big reflected signal Bad
- Measured in dB
 - Just like insertion loss







impedance matching Return Loss vs VSWR

VSWR	Return Loss	
1.0:1		
1.4:1	15.6 dB	
2.0:1	9.5 dB	
10:1	1.7 dB	
» :1	0 dB	



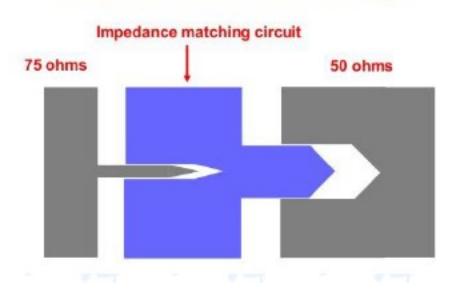
impedance matching

How To Deal With Mismatch

- If the mismatch is small
 - Do nothing
- If the mismatch is large
 - Impedance matching circuit



Impedance Matching





> Impedance matching

