

Vehicular communications

Ollari Ischimji Dmitri

5 ottobre 2023

Indice

1	Introduction to Vehicular Communications	2
1.1	Principles and challenges	2
1.2	Standardization and open issues	2
1.3	ITS Architecture	2
1.4	ITS Applications	2
1.5	Autonomous driving	2
2	Telecomunicacion network basics	3
2.1	The OSI and Internet models	3
2.2	Communication models	3
2.3	Delimitation	3
2.4	Sequence control	3
2.5	Error management	3
	2.5.1 Complement sum	3
	2.5.2 Error correction	4
2.6	Error recovery	4

Capitolo 1

Introduction to Vehicular Communications

- 1.1 Principles and challenges
- 1.2 Standardization and open issues
- 1.3 ITS Architecture
- 1.4 ITS Applications
- 1.5 Autonomous driving

Capitolo 2

Telecomunicacion network basics

2.1 The OSI and Internet models

2.2 Communication models

2.3 Delimitation

2.4 Sequence control

2.5 Error management

Il controllo dell'errore ha 3 possibili soluzioni:

- **Error detection:** rilevazione dell'errore
- **Error correction:** correzione dell'errore
- **Error recovery:** recupero dell'errore

2.5.1 Complement sum

Diagram illustrating a 4-bit ripple-carry adder circuit. The inputs are 1011 and 1010. The circuit consists of four full-adder blocks. The carry propagates from right to left, resulting in a final carry-out of 1. The output sum is 1001.

Figura 2.1: Complement sum

Quando si riceve il pacchetto, si calcola il **checksum** dei dati ricevuti (come in [Figura 2.1](#)) e lo si confronta al checksum allegato al pacchetto ricevuto, nel caso di checksum differente si deve ritrasmettere il pacchetto.

Other codes

Polynomial codes conosciuti anche come **Cyclic Redundancy Check(CRC)**, usano moltiplicazioni tra polinomi per effettuare il checksum.

2.5.2 Error correction

Con la **block parity check** si possono recuperare errori ma solo se presente un errore di 1 bit.

Vengono quindi introdotte tecniche **Forward Error Correction(FED)**(ad esempio **Algoritmo di Viterbi**) che permettono di capire la presenza di un errore mediante algoritmi di ricostruzione.

Con FED si ricorre a ridondanza per eliminare errori(pochi in numero), non sono necessari messaggi di corretta ricezione, che torna molto utile nel caso di comunicazione unidirezionale.

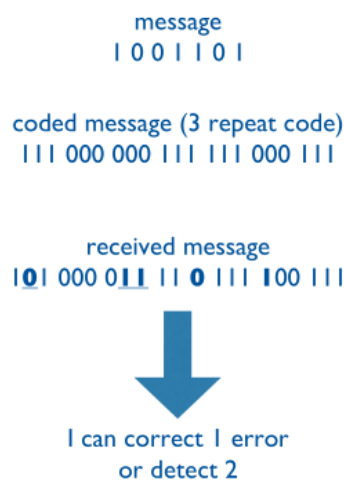


Figura 2.2: Repetition code

2.6 Error recovery

Quando si parla di comunicazione in reti di comunicazioni, si ricade nel richiedere automaticamente un pacchetto che non risulta corretto al ricevitori, esistono approcci automatici come **Automatic Repeat Request, ARQ**.

Esistono inoltre differenti meccanismi di ritrasmissione che come punto focale hanno:

- Error detection
- Acknowledgements
- timers
- IU identifiers

Le procedure ARQ cambiano in base alla dimensione delle finestra:

- **Stop and wait**: finestra di dimensione 1, si attende l'ack prima di inviare il pacchetto successivo

- **Sliding window, go-back-N**: finestra di dimensione N , si inviano N pacchetti prima di attendere l'ack(non ha un selettore per il resending e invia tutto il blocco)
- **Sliding window, selective repeat**: finestra di dimensione N , si inviano N pacchetti prima di attendere l'ack(ha un selettore per il resending e invia solo il pacchetto corrotto)

Stop and Wait

Il pacchetto **ACK(acknowledgement)** solitamente è molto corto per evitare correzioni nel pacchetto che conferma la corretta ricezione.

È necessario stabilire un tempo limite entro il quale si dà per scontato la *scomparsa* del pacchetto, solitamente si basa sul **Round Trip Time(RTT)** che dipende dalla congestione della rete e ne misura i ritardi per arrivare da punto A a punto B.

Altro fattore chiave è capire quali dati sono stati inviati e quali no, per evitare duplicazioni. Per questo problema si è scelto di indicizzare i pacchetti con una sequenza che prende il nome di **SeQuence Number(SQN)** per identificare univocamente quali pacchetti da ritrasmettere.

Si può parlare anche di ACK cumulativi mediante l'uso di SQN consecutivi.

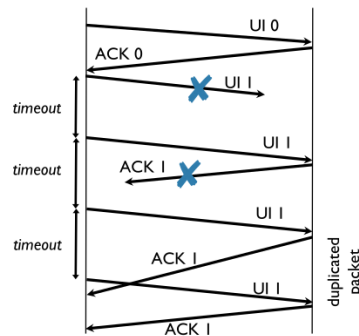


Figura 2.3: Esempio comunicazione stop and wait senza SQN

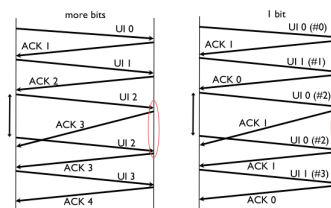


Figura 2.4: Esempio comunicazione stop and wait con SQN

Stop and wait performance

I tempi considerati sono:

- T_U : tempo di trasmissione di un pacchetto, misurato in s/IU
- T_P : tempo di propagazione di un pacchetto, misurato in s/IU
- T_A : tempo di trasmissione di un ACK, misurato in s/IU

Il tempo totale per inviare un'unità informativa(caso ideale):

$$T_{tot} = T_U + 2T_P + T_A \quad (2.1)$$

Il massimo grado di utilizzo di un canale di comunicazione nel caso di **assenza di errore**:

$$\rho_0 = \frac{T_U}{T_{tot}} \quad (2.2)$$

$$= \frac{T_U}{T_U + 2T_P + T_A} \quad (2.3)$$

$$= \begin{cases} \frac{1}{2+2\frac{T_P}{T_U}} & \text{se } T_U = T_A \\ \frac{1}{2\frac{T_P}{T_U}+1} & \text{se } T_U \gg T_A \\ 0 & \text{se } T_P \gg T_U \end{cases} \quad (2.4)$$

Nel caso di **presenza di errore**, non viene ricevuto l'ACK dal trasmettitore, devo fare alcune assunzioni:

- Indipendenza statisticamente dei pacchetti informativi
- perdita di pacchetti ACK

Indico con p la probabilità di perdita del pacchetto.