Immagine che contiene testo

Descrizione generata automaticamente

Corso di Laurea

in informatica (CT3)

Classe L-31 scienze e tecnologie informatiche

Tesi di Laurea

Underwater wireless sensor networks

**Relatrice**

Prof.ssa Maria Simonetta Balsamo

**Laureando**Mirco Venerba

872653

**Anno Accademico**

2020 / 2021

**SOMMARIO**

[**1.** **Abstract** 3](#_Toc63520239)

[**2.** **Reti subacquee** 5](#_Toc63520240)

[**2.1.** **Introduzione** 5](#_Toc63520241)

[**2.1.1.** **L’evoluzione** 5](#_Toc63520242)

[**2.1.2.** **Problematiche principali** 6](#_Toc63520243)

[**2.1.3.** **Applicazioni e servizi** 7](#_Toc63520244)

[**2.2.** **I componenti della rete** 8](#_Toc63520245)

[**2.2.1.** **Il nodo o sensore sottomarino** 8](#_Toc63520246)

[**2.2.2.** **Gestione raccolta dei dati** 9](#_Toc63520247)

[**2.2.3.** **Gestione inoltro dei dati** 10](#_Toc63520248)

[**2.2.4.** **Gestione elaborazione dei dati** 11](#_Toc63520249)

[**2.2.5.** **Sottosistema di gestione dei dati e di supporto decisionale** 12](#_Toc63520250)

[**2.3.** **L’architettura delle reti** 12](#_Toc63520251)

[**2.3.1.** **L’architettura 2d** 13](#_Toc63520252)

[**2.3.2.** **L’architettura 3d** 13](#_Toc63520253)

[**2.3.3.** **L’architettura 3d statica** 13](#_Toc63520254)

[**2.3.4.** **L’architettura 3d dinamica** 14](#_Toc63520255)

[**2.4.** **Topologia di rete** 15](#_Toc63520256)

[**2.4.1.** **Topologia centralizzata** 16](#_Toc63520257)

[**2.4.2.** **Topologia distribuita** 17](#_Toc63520258)

[**2.4.3.** **Topologia multi hop** 18](#_Toc63520259)

[**2.5.** **Tipologia di segnali** 19](#_Toc63520260)

[**2.5.1.** **Segnale radio** 19](#_Toc63520261)

[**2.5.2.** **Segnale ottico** 19](#_Toc63520262)

[**2.5.3.** **Segnale acustico** 20](#_Toc63520263)

[**2.6.** **I criteri di progettazione** 21](#_Toc63520264)

[**3.** **I protocolli delle UWSN** 21](#_Toc63520265)

[**4.** **La valutazione delle prestazioni** 21](#_Toc63520266)

[**5.** **La gestione energetica** 21](#_Toc63520267)

[**6.** **Analisi e valutazione delle prestazioni** 22](#_Toc63520268)

[**6.1.** **Introduzione** 22](#_Toc63520269)

[**6.2.** **L’architettura** 22](#_Toc63520270)

[**6.3.** **I criteri di progettazione** 22](#_Toc63520271)

[**6.4.** **Le tipologie** 22](#_Toc63520272)

[**6.5.** **Benchmarks** 22](#_Toc63520273)

[**6.6.** **Le piattaforme attuali** 22](#_Toc63520274)

[**7.** **Reti underwater per IoT** 22](#_Toc63520275)

[**7.1.** **Introduzione** 22](#_Toc63520276)

[**7.2.** **L’architettura** 22](#_Toc63520277)

[**7.3.** **I criteri di progettazioni** 22](#_Toc63520278)

[**7.4.** **I protocolli** 22](#_Toc63520279)

[**7.5.** **I progetti attuali** 22](#_Toc63520280)

[**7.6.** **Le sfide aperte** 22](#_Toc63520281)

[**8.** **Esempi di progetti** 22](#_Toc63520282)

[**9.** **Sviluppi futuri** 22](#_Toc63520283)

[**9.1.** **Le comunicazioni ibride e adattative** 22](#_Toc63520284)

[**9.2.** **I progetti futuri** 22](#_Toc63520285)

[**10.** **Indice delle figure** 23](#_Toc63520286)

[**11.** **Indice delle tabelle** 24](#_Toc63520287)

[**12.** **Lista acronimi** 25](#_Toc63520288)

[**13.** **Bibliografia** 27](#_Toc63520289)

# **Abstract**

In questa tesi si tratterà l’argomento delle reti sottomarine, o meglio Underwater Sensor Networks (UWSN). Verranno introdotti tutti i loro aspetti fondamentali a partire dalle applicazioni e relativi servizi, le varie problematiche, le componenti, le architetture e le relative topologie fino ad arrivare alle tipologie di segnali usati, alla gestione dei protocolli, ai criteri di progettazione, alla valutazione delle prestazioni e ad un’eventuale applicazione dell’Internet of Underwater Things (IoUT).

Questa tipologia di rete di sensori rappresenta un sottoinsieme delle Wireless Sensor Networks (WSN). Quest’ultime sono costituite da un insieme di nodi o sensori wireless, posizionati in una determinata area geografica, che sono in grado di rilevare, memorizzare, elaborare ed infine trasmettere dati in maniera reciproca per poter così osservare dei fenomeni ed eventi di interesse in maniera coordinata per raggiungere fini comuni.

Questo nuovo tipo di interconnessione ha ampi utilizzi in diversi ambiti quali l’agricoltura, la gestione ambientale, la gestione industriale, le applicazioni militari, le applicazioni di assistenza e supporto ecc. e la loro struttura, progettazione, design e componenti dipendono dall’ambiente in cui vengono usate ed implementate.

Per questi motivi osserviamo che le Wireless Sensor Networks (WSN) si suddividono principalmente in: WSN terrestri (il monitoraggio ambientale, sorveglianza militare), WSN sotterranee (prevenzione catastrofi, gestione estrazione da giacimenti), WSN multimediali (implementazione di audio e video mediante microfoni e telecamere) e WSN subacquee (raccolta dati oceanografici e gestione stazioni offshore).

Quest’ultima tipologia è nata principalmente per fornire analisi dei dati in tempo reale in quanto prima avveniva mediante deposito di un dispositivo di memorizzazione sotto il livello del mare e solo successivamente raccolti e analizzati ma questo non poteva fornire previsioni. Per questo motivo sono state implementate le reti di sensori wireless WSN anche in ambito marino prendendo il nome di Underwater Sensor Networks (UWSN).

# **Reti subacquee**

## **Introduzione**

Nella superficie della Terra, il terzo pianeta più distante dal Sole, si trova acqua in tutti e tre gli stati: liquido, solido e gassoso che insieme formano circa il 71% della sua estensione, di cui circa il 97% è costituito dagli oceani, circa il 2% si trova nelle calotte polari e nei ghiacciai e circa solo l’1% si trova nei laghi, nei fiumi, nelle falde acquifere, nelle falde sotterranee e nell’atmosfera.

Poiché gli oceani coprono la maggior parte della superficie terrestre, e con la rapida crescita della popolazione sulla Terra, e con la diminuzione delle risorse terrestri, ci si sta portando verso luoghi inesplorati che possono essere i fondali marini, le calotte polari ecc.

Negli ultimi anni, molte ricerche si sono focalizzate nella comunicazione sottomarina perché questo rappresenta un elemento fondamentale per poter progettare, sviluppare e migliorare applicazioni e servizi.

Occorre infatti stabilire una comunicazione sicura ed affidabile tra tutti i componenti dell’infrastruttura che devono essere in grado di comunicare e cooperare e di scambiarsi informazioni. È necessario poter scambiare messaggi fra le stazioni collocate geograficamente in diverse posizioni, ad esempio su diverse coste di un oceano.

Tutto ciò, si può osservare nella figura 1 che rappresenta la comunicazione subacquea realizzata fino ad oggi tramite cavi di comunicazione.

Immagine che contiene mappa

Descrizione generata automaticamente

Figura 1: Comunicazione sottomarina cablata

### **L’evoluzione**

Di conseguenza, negli ultimi anni ci si sta portando verso questo nuovo tipo di interconnessione, monitoraggio ed elaborazione basato su un sistema distribuito di nodi wireless, che si chiamano sensori, denominato Wireless Sensor Network (WSN).

Questa tipologia di infrastruttura di rete si caratterizza da un’architettura distribuita di nodi o sensori, posti in un’area di interesse, che cooperano per poter raccogliere, memorizzare, analizzare e comunicare dati dell’ambiente circostante per poter monitorare alcuni eventi di proprio interesse.

Al giorno d’oggi, le reti distribuite sono utilizzate in larga scala, partendo dall’ambito dell’agricoltura, passando per quello militare, quello industriale, quello ambientale fino ad arrivare in ambito marino e queste ultime si chiamano reti sottomarine, o meglio Underwater Sensor Network (UWSN).

Le UWSN consistono solitamente in un insieme di stazioni di diverso tipo: le stazioni a terra denominate stazioni onshore, le stazioni sulla superficie dell’acqua denominate stazioni offshore, i veicoli subacquei autonomi AUV e ROV sotto il livello del mare ed infine i sensori o nodi sotto la superficie dell’acqua che servono per costituire il grafo di comunicazione.

* + 1. **Problematiche principali**

La figura 1 mostra la topologia di comunicazione usata in ambito sottomarino fino ad oggi e si può osservare che è prevalentemente quella via cavo o cablata. Questo lo si può vedere tramite gli archi presenti nella figura in quanto ciascuno denota un collegamento cablato tra due luoghi. Tutto questo è dovuto principalmente ad una serie di difficoltà da superare, sono stati e saranno necessari molti studi e ricerche, in quanto le differenze con la comunicazione terrestre sono elevate. Alcune di queste vengono spiegate nei paragrafi successivi.

Il primo problema da tenere in considerazione è il consumo energetico, molto più elevato nella comunicazione marina rispetto a quella terrestre in quanto in tutti i componenti quali sensori e trasmettitori, la durata della batteria è molto limitata e la loro sostituzione o ricarica è molto costosa e poco pratica da effettuare. Per questo, una figura molto importante e in fase di studio, è data dalle risorse alternative, quali energia solare ed eolica, con la progettazione di meccanismi per la loro raccolta, gestione ed assegnazione. L’utilizzo efficiente dell’energia è uno dei punti critici nella fase di progettazione dell’intera infrastruttura, in particolare scelte di progetto, quali a titolo esemplificativo la densità dei nodi in una determinata area, la loro posizione iniziale e la loro posizione futura.

Il secondo problema è dato dalla tipologia di segnale con le relative caratteristiche quali la trasmissione, la larghezza di banda, l’efficienza, la velocità di trasmissione, l’interferenza ambientale ed acustica, il mezzo di comunicazione ed infine la velocità di propagazione. Osserviamo che mettendo a confronto la comunicazione marina con quella terrestre, sfruttano due tipologie di segnali diversi, la prima sfrutta il segnale acustico mentre la seconda sfrutta il segnale radio, e questo dovuto principalmente a causa dell’elevata dispersione e difficoltà di assorbimento del segnale radio e ottico in ambiente marino.

Il terzo problema consiste principalmente nell’architettura di rete e la relativa localizzazione tra le componenti. Le reti sottomarine sono progettate in due modi. Il primo consiste nell’uso di componenti statiche, ad esempio ancorate a delle banchine oppure a delle boe nel fondale, mentre il secondo consiste in componenti dinamiche, sfruttando le caratteristiche dell’ambiente circostante l’infrastruttura, quali le correnti e le onde superficiali, o dispositivi avanzati e autonomi. Proprio per quest’ultima caratteristica la localizzazione di ciascuna componente dell’infrastruttura della rete diventa più difficoltosa. L’interfacciamento e l’implementazione della gestione del GPS non rappresentano un’alternativa valida in quanto sono caratterizzati da un’elevata dissipazione di energia e attenuazione del segnale. Proprio per questo motivo, è importante definire nuovi algoritmi di geolocalizzazione, nuove tipologie architetturali, nuovi protocolli di comunicazione e di routing in quanto i dati raccolti, se non correlati ad una posizione specifica, non sono totalmente analizzabili perché non si riesce a costruire l’intero ambiente circostante l’area d’interesse.

* + 1. **Applicazioni e servizi**

Esempi di applicazioni e servizi per reti sottomarine spaziano su molti campi, fra i quali, a titolo esemplificativo: applicazioni per la sorveglianza tattica e la difesa della costa, per la gestione dell’off-shore, per il monitoraggio ecologico e chimico, per il monitoraggio dei processi geologici sul fondo dell’oceano, per l’esplorazione scientifica, per la raccolta di dati oceanografici, per la prevenzione delle catastrofi, per la navigazione assistita, per l’esplorazione subacquea senza equipaggio, per la biologia marina e l’internet of underwater things o IoUT.

La tabella 1 mostra alcuni esempi per ciascuna tipologia di applicazione e/o servizio.

|  |  |
| --- | --- |
| **Categoria** | **Esempi** |
| La sorveglianza tattica e la difesa della costa | Per lo sfruttamento commerciale, la sorveglianza militare, la sorveglianza acquatica |
| La gestione dell’off-shore | Per l’attività di estrazione relativa ad un giacimento petrolifero, gas naturale, condensati, pale eoliche |
| Il monitoraggio ecologico e chimico | Per l’ossigenazione, la temperatura, l’inquinamento, la salinità, la torbidità |
| Il monitoraggio dei processi geologici sul fondo dell’oceano | Per l’erosione, sedimentazione, attività mineraria, trivellazioni |
| L’esplorazione scientifica | Per i processi fisici, chimici, geologici e biologici |
| La raccolta di dati oceanografici | Per il video streaming, gestione della biodiversità, localizzazione delle imbarcazioni, radar, maree, vento e onde marine |
| La prevenzione delle catastrofi | Per le eruzioni sottomarine, attività sismiche e conseguenti maremoti |
| La navigazione assistita | Per l’identificazione di rocce e iceberg o altre tipologie di corpi presenti sul fondo del mare e/o oceano |
| L’esplorazione subacquea senza equipaggio | In quanto le condizioni subacquee non sono adatte per l’esplorazione umana dovuta all’alta pressione dell’acqua, all’imprevedibilità delle missioni, all’impossibilità di acquisire un’adeguata conoscenza degli eventi che accadono nell’ambiente circostante |
| La biologia marina | Per lo studio dell’ecosistema marino |
| L’internet of under water things o IoUT | Per trattare l’evoluzione di oggetti e servizi in ambito sottomarino che si rendono riconoscibili e acquisiscono una propria identità nel mondo digitale e una capacità elaborativa grazie al fatto di poter comunicare, inviare, ricevere ed elaborare dati |

Tabella 1: Lista di applicazioni e servizi delle UWSN con relativi esempi

* 1. **I componenti della rete**

Prima di descrivere in dettaglio le componenti del sistema, definiamo tre concetti fondamentali. Il primo definisce cosa rappresenta un nodo o sensore, il secondo definisce quali sono le sue caratteristiche ed infine il terzo definisce quali sono le sue componenti.

* + 1. **Il nodo o sensore sottomarino**

Un nodo rappresenta un’unità di elaborazione, di archiviazione, di comunicazione wireless posizionata rispetto ad un piano tridimensionale nel mare, ovvero potrebbe essere la relazione tra latitudine, longitudine e profondità, in grado di monitorare la regione di interesse od eventuali eventi di interesse.

Questi ultimi si dividono principalmente in tre tipologie. La prima consiste in nodi fissi, ovvero nodi che vengono attaccati a banchine oppure a boe ancorate nel fondo del mare. La seconda è caratterizzata da nodi mobili, si muovono sfruttando la dinamicità dell’acqua come correnti, onde superficiali oppure quando i sensori sono collegati ai veicoli autonomi subacquei AUV e ROV. Infine, la terza in nodi semimobili che vengono ancorati ad alcune boe che vengono sistemate in un’area prescelta da un’imbarcazione e lasciate statiche per alcuni periodi per eventuali studi, ricerche e monitoraggi.

Alcuni esempi di applicazioni potrebbero essere la raccolta dei dati oceanografici, il monitoraggio chimico, fisico ed ecologico.

Un nodo sottomarino, chiamato sensore nelle UWSN, è formato da diversi componenti. Il primo consiste in una cpu, onboard computer, che serve a interfacciarsi a tutti i moduli presenti. La seconda è una memoria, dispositivo che serve per poter memorizzare i dati registrati dai sensori. La terza è costituita da un modem acustico, dispositivo che consente di comunicare in modalità wireless con onde acustiche in real-time e questo viene usato principalmente per lo scambio di dati inerente al monitoraggio, alla riconfigurazione, al rilevamento e al rapporto di guasti e dispositivi malfunzionanti. La quarta si compone di un componente per l’alimentazione. Ed infine l’ultima è formata da un insieme di sensori dove ciascuno misura delle proprietà specifiche, come per esempio l’inquinamento, la salinità, la densità e la temperatura, e successivamente tramite delle interfacce li comunica alla cpu per le successive fasi di elaborazione e memorizzazione.

La figura 4 mostra la relazione tra questi quattro componenti. Si osservano principalmente due parti. La prima è quella centrale che corrisponde all’unita centrale di elaborazione, cpu e la seconda è composta da periferiche quali memoria, modem acustico, alimentazione e sensori.

La funzionalità principale di questa tipologia di infrastruttura di rete è svolta dai sensori, dove ciascuno misura delle proprietà specifiche dell’ambiente circostante quali inquinamento, salinità e ph. Per la comunicazione con l’unità centrale si usano delle interfacce, quali canali di comunicazioni e protocolli. La fase di raccolta ed elaborazione dei dati svolta dalla cpu con la successiva fase di memorizzazione nella periferica in quanto le UWSN sono caratterizzate da una comunicazione non continua che può essere causata da alcune interferenze quali vita marina, gestione di impianti off-shore in quella determinata posizione. Infine, c’è la comunicazione dei dati raccolti ed elaborati rispetto ad un nodo di riferimento, che può essere sia una stazione di base e sia un nodo successivo per arrivare alla destinazione sfruttando un percorso multi hop.



Figura 2: Componenti di un sensore sottomarino

L’infrastruttura delle UWSN è composta da quattro componenti principali: la gestione della raccolta dei dati, dell’elaborazione dei dati, dell’inoltro dei dati ed infine il sottosistema di gestione dei dati e di supporto decisionale. Descriviamo ora in dettaglio le quattro componenti.

* + 1. **Gestione raccolta dei dati**

La prima componente dell’infrastruttura consiste nella raccolta dei dati. I nodi vengono distribuiti dove si intende effettuare il monitoraggio e il controllo di una particolare regione di interesse o di eventuali eventi di interesse. Ciascun nodo possiede dei sensori e ciascuno raccoglie dati rispetto ad una particolare caratteristica e proprietà come ad esempio l’inquinamento, la salinità, il ph, l’ossigeno disciolto, la temperatura, la densità. in formato analogico.

Successivamente entra in azione il trasduttore che è usato per convertire il segnale da analogico in digitale per l’elaborazione, sfruttando la capacità elaborativa della cpu, e comunicazione, sfruttando il modem acustico.

Un fattore chiave in questo processo di raccolta dei dati è il risparmio energetico in quanto in tutti i componenti quali sensori e trasmettitori, la durata della batteria è molto limitata e la loro sostituzione o ricarica è molto costosa e poco pratica da effettuare. Per tale motivo è nata la seguente nuova tecnica “parziale” di raccolta dei dati.

Si può osservare che l’ambiente marino, non è caratterizzato da una continua variazione molto altalenante delle sue proprietà e caratteristiche e per questo motivo, operazioni come la rilevazione continua, l’inoltro continuo di tutti i dati raccolti ed elaborati ad altri nodi e stazioni non è necessario e quindi basterebbe definire degli intervalli temporali per effettuare tali operazioni ed altri intervalli temporali per spostare lo stato dei vari nodi e delle stazioni su uno stato di ibernazione per simulare uno stato di sospensione di attività per ridurre al minimo il consumo di energia e migliorare la durata e la gestione della rete.

* + 1. **Gestione inoltro dei dati**

La seconda componente consiste nella comunicazione dei dati raccolti. Ci sono diverse tipologie di decisione sull’invio delle rilevazioni dei sensori rispetto ad un altro nodo o ad un’altra stazione di riferimento che può essere sia onshore che offshore. Nella comunicazione, un ruolo significato è il risparmio energetico e di conseguenza bisogna decidere come, quanto, quando, a chi e perché comunicare per poter avere un inoltro selettivo riducendo così il numero di rilevamenti, di trasmissioni e di ricezioni raggiungendo una quantità minima di consumo energetico. Per questo scopo sono proposte due tecniche principali.

La prima consiste nell’invio dei dati quando essi non sono contenuti in determinati intervalli prefissati e quindi appartengono ad una tipologia di dati che si può chiamare “stato di allerta del sistema”.

Un esempio di questa tipologia di invio di dati potrebbe essere la seguente. Dato un sistema che deve analizzare l’inquinamento dell’oceano, in fase di pianificazione e progettazione, sono stati definiti i seguenti intervalli numerici che identificano le varie categorie di inquinamento: rischio alto da 7 a 10, rischio medio da 4 a 6 ed infine basso rischio da 1 a 3. Di conseguenza in relazione alla categoria di appartenenza si decide come gestire il livello di rischio. Se il rischio fosse basso e quindi non c’è uno stato di allerta, il sistema non effettua invii di pacchetti in quanto i dati appartengono alla soglia della normalità e non c’è nessun cambiamento nell’area e nell’evento di interesse. Se il rischio fosse medio, si potrebbe pensare semplicemente come un invio alla stazione di base come report per l’analisi dei dati. Invece se il livello di rischio fosse alto, si potrebbe pensare come duplice invio, uno rispetto alla stazione di base mentre l’altro rispetto ai nodi che appartengono alla struttura del nodo che ha letto tale valore per poter magari aumentare il numero di rilevazioni per analizzare l’andamento futuro di quella specifica area ed evento di interesse.

La seconda tipologia di decisione sull’invio delle rilevazioni consiste in una architettura di rete multi hop per poter inoltrare lo stesso messaggio sfruttando la tecnica dello store and forward. Tale tecnica significa “memorizza ed inoltra” e nella quale un pacchetto prima di poter essere ritrasmesso nel collegamento in uscita deve essere stato totalmente ricevuto. La caratteristica di questa tipologia è anziché fare un invio di lunga portata, fare una serie di invii lungo un cammino di nodi per arrivare fino al nodo di destinazione, ciascuno di minor distanza. Tutto questo porta ad una distanza di propagazione minore, una minor potenza di trasmissione ed una maggior velocità di trasmissione data la struttura della rete sottoforma di insieme di nodi collegati reciprocamente.

* + 1. **Gestione elaborazione dei dati**

La terza componente consiste nell’elaborazione dei dati. Solitamente questa fase viene svolta dalle stazioni che rappresentano un nodo chiave nell’architettura di rete.

Le UWSN si possono suddividere in due parti principali, la parte marina e la parte terrestre. La parte marina corrisponde all’intera infrastruttura sotto il livello del mare mentre la parte terrestre consiste nell’infrastruttura di un’azienda o dell’ente che si occupa della sua gestione, manutenzione e controllo.

Di conseguenza un punto chiave dell’infrastruttura di rete è quel nodo che rappresenta un collegamento tra le due componenti, in quanto ciascuna rete sfrutta segnali diversi. La rete sottomarina sfrutta il segnale acustico mentre la rete terrestre, e le stazioni sopra il livello del mare, sfruttano il segnale radio. Per questo motivo devono essere in grado di riconoscere entrambi i segnali, e proprio per questo rappresentano un punto chiave dell’infrastruttura e della gestione dell’analisi dei dati.

Tali punti svolgono operazioni come la ricezione dei dati dai vari nodi subacquei della rete ed eventualmente da altre stazioni, l’eliminazione di eventuali duplicati, l’eliminazione di eventuali informazioni errate, il recupero delle informazioni più significative e rilevanti rispetto alla tipologia di analisi e controllo che si sta svolgendo, la correzione di eventuali errori ed infine la conversione del segnale da acustico a radiofrequenza e viceversa.

Una nuova tipologia di dato da elaborare è stata introdotta dalla nascita delle nuove architetture dinamiche delle reti di sensori subacquei, nate per poter modificare “in corsa” la topologia di rete risolvendo eventuali problemi dovuti alle ostruzioni da attività biologiche, alla vita marina, alle interferenze dovute alle imbarcazioni, ad altri impianti offshore, oppure per monitorare e controllare un nuovo fenomeno, un nuovo evento od una nuova area sottomarina oppure per creare un nuovo collegamento tra altre due infrastrutture già esistenti senza intervenire manualmente e fisicamente.

Questa nuova tipologia di architettura si basa su alcune nuove figure come i veicoli autonomi subacquei, AUV e ROV. Di conseguenza dalle stazioni di base, è possibile il loro controllo remoto, a distanza, regolando una loro nuova posizione, quale latitudine, longitudine e profondità introducendo una nuova tipologia di dato da elaborare.

* + 1. **Sottosistema di gestione dei dati e di supporto decisionale**

L’ultimo componente consiste in un sistema di gestione dei dati e di supporto decisionale e principalmente risiede in una stazione di terra. Esso svolge due funzionalità principali. La prima consiste nel ciclo di vita dei dati e la seconda consiste nell’interazione tra uomo, stazione di riferimento e dati.

Il ciclo di vita dei dati inizia dalla loro raccolta dalle stazioni di mare, poi c’è la fase di memorizzazione in una base di dati e successivamente l’elaborazione e analisi sfruttando metodi statistici, aritmetici e ponderati. L’ultima fase consiste nella standardizzazione dei dati, ossia quell’operazione che si può definire mediante un processo di reingegnerizzazione convertendo la struttura dei dati in un formato standard, mantenendo le caratteristiche inalterate, per la possibile archiviazione e riuso futuro.

La seconda funzionalità si basa nell’interazione tra l’utente finale o operatore, la stazione di riferimento e i dati che sono contenuti nella base di dati. Questo è implementato seguendo il paradigma client e server, architettura mediante la quale un client si connette ad un server per la fruizione di un certo servizio quale gestione dei dati, accesso a determinate risorse e scambio di informazioni.

Un esempio in questo contesto dell’architettura client server è la seguente. La stazione di riferimento rappresenta un punto critico, infatti consiste nel collegamento tra le due architetture, quella marina e quella terrestre. La si può immaginare come un server con installati alcuni applicativi, alcuni dei quali vengono usati per la raccolta dei dati dai nodi marini, altri vengono usati per l’elaborazione e la memorizzazione, mentre altri sfruttano un’interfaccia grafica GUI per permettere l’accesso, la gestione dei dati ed eventuale reportistica al client che si connette. Un esempio di client potrebbe essere il seguente: una persona addetta alla manutenzione o alla gestione dell’infrastruttura sottomarina, si connette tramite un qualche protocollo di rete alla stazione di riferimento e sfrutta i suoi applicativi per vederne l’utilizzo ed effettuare le relative operazioni.

* 1. **L’architettura delle reti**

Negli ultimi anni anche la ricerca nella comunicazione sottomarina sta facendo molti passi avanti, stanno emergendo le Underwater Sensor Network UWSN, sistema distribuito di sensori wireless subacquei.

Le reti di sensori sottomarini si dividono principalmente in tre tipologie architetturali: l’architettura 2d, l’architettura 3d statica e l’architettura 3d dinamica.

* + 1. **L’architettura 2d**

L’architettura 2d richiede solo due dimensioni, e di conseguenza si hanno i riferimenti rispetto ad un piano orizzontale come per esempio la latitudine, la longitudine e la distanza reciproca di tutti i componenti dell’infrastruttura.

Questo porta degli svantaggi in quanto manca una visione d’insieme dell’intero sistema e dell’ambiente circostante e avviene solo il monitoraggio e l’elaborazione dei dati appartenenti ad una curva di livello di profondità p.

La figura 3 illustra mediante un insieme di piani bidimensionale, prima visti dall’alto e poi in un piano tridimensionale, un modello di questa tipologia architetturale e si può osservare che sono reti separate e di conseguenza manca una visione dell’intero sistema. Per questo motivo sono nate prima le architetture 3d statiche e successivamente quelle dinamiche.



Figura 3: Esempio di architettura 2d

* + 1. **L’architettura 3d**

L’architettura 3d richiede oltre alle due dimensioni, anche una terza che corrisponde alla profondità, e i nodi della rete vengono distribuiti in diversi livelli verticali e orizzontali.

Dato che le UWSN sono reti sottomarine, soffrono di un problema specifico di non garantire una copertura ottimale a causa di possibili ostacoli. Questi possono essere causati da ostruzioni derivanti da attività biologiche, e più in generale vita marina e interferenze di attività umane, per esempio dovute alle imbarcazioni e ad impianti offshore. Questa tipologia architetturale si suddivide in due modelli diversi, il primo statico e il secondo dinamico, il secondo evoluzione del primo.

* + 1. **L’architettura 3d statica**

Nelle reti basate su un’architettura 3d statica, i nodi sono disposti a varie profondità e la loro posizione rimane fissa nel tempo.

La figura 4 illustra un esempio di comunicazione della architettura 3d statica. Si possono osservare diverse componenti tra le quali la stazione onshore collegata via satellite ed inoltre rispetto ad una stazione offshore. Inoltre, si può osservare che la stazione offshore è collegata all’intera infrastruttura sottomarina che è composta da soli sensori con posizione fissa ossia ancorati nel fondale.

Possiamo osservare alcuni svantaggi di questa scelta architetturale ovvero eventuali ostruzioni da attività biologiche sia di deposito con il conseguente innalzamento del fondale marino e la successiva non raggiungibilità della comunicazione in quel nodo, e sia nel canale comunicativo tra due nodi dovuto ad interferenze di attività umane come, per esempio, trivellazioni per l’attività mineraria oppure dovuto più in generale alla vita marina.

Per superare tali inconvenienti, le reti più recenti sono state progettate con architettura 3d dinamica.



Figura 4: Esempio di architettura 3d statica

* + 1. **L’architettura 3d dinamica**

L’architettura 3d dinamica differisce da quella statica per la capacità di riprogettazione e questo è dovuto alla realizzazione di sensori autonomi, detti veicoli autonomi subacquei AUV o ROV.

Questo rende ogni singolo componente dell’architettura indipendente e “intelligente” implementando la possibilità di variarne la posizione sia in maniera automatica che in maniera manuale evitando i difetti dell’architettura statica.

La variazione automatica sfrutta per esempio la capacità o l’incapacità di comunicare e quindi gli stati connesso/non connesso per decidere in che vincoli temporali muovere la componente. La variazione manuale sfrutta per esempio le correnti marine, le onde superficiali per riprogettare la rete in maniera automatica e in relazione agli eventi nel contesto circostante dell’intera infrastruttura. In questo modo possiede una proprietà di configurazione automatica per la riprogrammazione e per la riprogettazione.

Un esempio di questa tipologia architetturale è illustrato nella figura 5 che rappresenta un’architettura dinamica della quale sono mostrate le componenti caratteristiche. Il primo consiste nel veicolo autonomo subacqueo e il secondo consiste in reti subacquee non collegate tra loro e sfruttano il primo componente per comunicare.

Il veicolo autonomo subacqueo consiste in un aliante o simili a bassa potenza oppure non motorizzato. È utile per massimizzare la copertura del sensore in un’area molto più estesa in quanto contiene anch’esso un nodo subacqueo interno che può usare per disconnettersi dalla rete attuale e connettersi ad un’altra rete disponibile pur cambiando la propria posizione, quale latitudine, longitudine e profondità rendendo possibile il trasferimento di pacchetti tra reti eterogenee e sconnesse.

Nella figura 5 osserviamo un esempio di questa caratteristica. In particolare, la figura mostra due reti principali, sconnesse tra di loro. La prima, a sinistra, ha una topologia a stella dove tutti gli endpoint sono connessi alla componente centrale. La seconda, a destra, con topologia magliata parzialmente connessa dove quasi tutti i nodi sono collegati reciprocamente. L’esempio in figura mostra la presenza di un veicolo autonomo subacqueo, che si disconnette dalla rete di sinistra si dirige alla rete di destra, ossia quella di destinazione, rendendo possibile il trasferimento, se pur limitato, di pacchetti.



Figura 5: Esempio di architettura 3d dinamica

* 1. **Topologia di rete**

Un altro concetto fondamentale nelle UWSN, come in tutte le altre reti, è la topologia. Questa consiste nel modello geometrico che corrisponde alla disposizione logica e fisica di tutti i componenti della rete. Rappresenta una scelta importante in fase di progettazione e sviluppo in quanto determina e influenza le dimensioni, la forma, il numero di componenti, il numero di interconnessioni, l’affidabilità, i costi, l’espandibilità, il consumo energetico e la complessità della rete. Di conseguenza, ne determina vantaggi e svantaggi.

Tre sono le principali topologie di rete in ambito marino. La prima consiste in una rete centralizzata dove la comunicazione avviene mediante un nodo principale detto hub. La seconda è rappresentata da una rete distribuita caratterizzata, da un numero elevato di interconnessioni in quanto ciascun nodo svolge sia le operazioni di client e di server. L’ultima si compone di una rete multi hop con la caratteristica di favorire la comunicazione sfruttando un cammino composto da vari salti, detti hop, usando algoritmi di routing per la gestione dell’instradamento dei pacchetti in maniera efficiente.

* + 1. **Topologia centralizzata**

Nella topologia di rete in ambito marino centralizzata. Si osservano due figure principali: un insieme di elaboratori chiamati endpoint che usufruiscono di servizi che sono installati in macchine remote e un’unità centrale, hub, con il compito di gestire la comunicazione tra i vari endpoint.



Figura 6: Esempio di topologia di rete centralizzata

La figura 6 illustra un esempio di configurazione di una rete centralizzata nella quale gli elaboratori sono collegati ad una stazione principale. Nelle reti marine, osserviamo che tale topologia sia particolarmente adatta per le reti nelle acquee profonde in quanto la figura principale è composta da una boa situata sul livello del mare che collega le due reti eterogenee, quella marina e quella subacquea. Di conseguenza questo ruolo può essere svolto dalla stazione principale della rete, che è collegata contemporaneamente a tutti le componenti della rete subacquea tramite modem acustico e allo stesso tempo, tramite un modem radio, alla stazione onshore di riferimento.

In questa topologia si possono osservare diversi vantaggi e svantaggi.

Fra i vantaggi di questa topologia ci sono la facilità di installazione e configurazione, il collegamento alla stazione principale rispetto ad un altro endpoint per far sì che qualche problema in un nodo non influisca sulle prestazioni dell’intera rete, l’aggiunta di nuovi nodi senza interruzioni della rete rendendo efficiente l’espandibilità e la scalabilità e la sicurezza del trasferimento di pacchetti in quanto viaggiano solo attraverso delle stazioni prescelte.

Invece alcuni svantaggi di questa topologia sono la criticità di alcuni nodi centrali rispetto agli endpoint in quanto il numero massimo di connessioni, il carico trasmissivo, la velocità di trasmissione e la larghezza di banda dipendono direttamente dalla componente centrale. In altre parole, la possibilità che tali nodi costituiscano colli di bottiglia può limitare prestazioni e affidabilità della rete. Il secondo svantaggio consiste nella dimensione della rete perché composta da nodi caratterizzati da un modem acustico e il range del segnale acustico è limitato e di conseguenza la rete non può coprire distanze elevate.

* + 1. **Topologia distribuita**

Lo sviluppo dei sistemi distribuiti e l’elaborazione distribuita è oggetto di ricerca e sviluppo da tempo. Progettare la gestione della rete in modo distribuito è sia naturale e sia motivato dagli svantaggi della topologia centralizzata sopra citati.

La caratteristica principale della topologia e gestione della rete completamente distribuita è rappresentata dall’inesistenza di una gerarchia tra i nodi, in quanto ciascuna stazione è funzionalmente equivalente alle altre perché offre servizi sia da client che da server.

L’idea di fondo è la seguente. Un sistema distribuito è caratterizzato da un insieme di applicazioni e servizi logicamente indipendenti, ma in relazione riguardo i relativi reindirizzamenti dei dati di input e di output. Questa relazione è dovuta allo scopo principale di questa topologia, in quanto si mira a perseguire obiettivi comuni sfruttando un’infrastruttura di comunicazione software e hardware.

Lo si può osservare mettendo a confronto i ruoli che possono assumere i vari applicativi in relazione al calcolatore dove sono installati. Si possono osservare tre figure principali. La prima consiste nella figura del client ovvero quando vengono utilizzati dati e servizi installati su una macchina remota. La seconda consiste nella figura del server quando si mettono a disposizione i propri servizi e i propri dati ad altre macchine. Ed infine la terza consiste nella figura dell’actor quando vengono svolte funzioni sia da client che da server.

Un primo esempio lo si può vedere nella figura 7. Si può osservare che la topologia di rete è parzialmente magliata in quanto ciascun calcolatore può essere connesso con altre stazioni comunicando e cooperando per rendere possibili servizi in maniera coordinata per raggiungere fini comuni.

****

Figura 7: Esempio di topologia distribuita

Alcuni esempi di vantaggi possono essere i seguenti. Quello principale consiste nella concorrenza e trasparenza, ossia una molteplicità di processi che sono in esecuzione nello stesso istante di tempo su macchine diverse per raggiungere obiettivi comuni sfruttando risorse comuni non accorgendosi di lavorare con più macchine ma bensì con una macchina soltanto. Il secondo è caratterizzato da un’elevata affidabilità e tolleranza ai guasti in quanto la rete è molto ridondante e si possono stabilire eventuali percorsi in caso ci sia un guasto ad una stazione per non aver l’intero sistema non funzionante ma solamente un eventuale rallentamento. Un altro vantaggio consiste nell’integrazione ed eterogeneità, In quanto questi sistemi sono in grado di far comunicare stazioni eterogenee sfruttando canali di comunicazioni comuni. Un ultimo vantaggio a titolo esemplificativo è la scalabilità, ossia la possibilità di ampliare il numero di componenti e tipo per far crescere il sistema, senza doverne cambiare struttura e protocolli.

Alcuni svantaggi sono i seguenti. Il più importante consiste nella progettazione del software in quanto bisogna gestire comunicazioni sincronizzate, esecuzione concorrente e di conseguenza bisogna gestire standard di comunicazione e standard per la multipiattaforma. Un altro svantaggio è dovuto alla sicurezza in quanto non c’è più una stazione centrale da proteggere ma c’è l’intero sistema da mettere in sicurezza per evitare intercettazione di dati e servizi. Un ultimo esempio potrebbe essere la comunicazione e la complessità del sistema in quanto la topologia è magliata e la comunicazione è dinamica e di conseguenza possono esserci sbilanciamenti nell’uso delle risorse e per questo motivo si ha la necessità di sfruttarle in maniera corretta, omogenea e distribuita.

* + 1. **Topologia multi hop**

L’ultima topologia di rete in ambito marino è un’evoluzione delle reti precedenti e questa è rappresentata da una rete multi hop. La caratteristica principale di questa topologia consiste nello sfruttare la tecnica dello store and forward, una tecnica di commutazione di pacchetto che consiste nel suddividere l’informazione da trasmettere in più pacchetti di dimensione ridotte trasmessi individualmente ed in sequenza.

Per questo motivo tale topologia è caratterizzata dal fare una serie di invii lungo un cammino di nodi facendo dei salti chiamati hop per arrivare fino al nodo di destinazione, facendo così degli inoltri di minor distanza anziché fare un invio di lunga portata. Dato il maggior quantitativo di pacchetti, sono di fondamentale importanza gli algoritmi di routing che consistono nell’effettuare il corretto instradamento dei pacchetti verso il nodo di destinazione. Infatti, una figura importante in questa topologia è rappresentata dalle tabelle di instradamento che consistono in un elenco di rotte per arrivare ad una determinata destinazione in relazione al numero di nodi contenuti nel percorso tra la stazione di partenza e la stazione di arrivo oppure in relazione alla distanza tra la stazione sorgente e la stazione destinataria.

La figura 8 illustra un esempio di questa topologia con un insieme di nodi come una rete distribuita parzialmente magliata dove ciascun nodo può essere connesso reciprocamente ad altri nodi. Nel momento in cui si trasferisce un’informazione dai nodi, viene creata una serie di pacchetti di dimensione ridotta da spedire singolarmente ed in sequenza. Successivamente, tramite gli algoritmi di routing e sfruttando le tabelle di instradamento, di cui tratteremo nel capitolo successivo, viene determinata una sequenza di nodi come percorso per trasmettere la sequenza di pacchetti dal nodo sorgente fino al nodo destinazione per la successiva costruzione del pacchetto originario nell’endpoint di destinazione.

****

Figura 8: Esempio di rete multi hop

* 1. **Tipologia di segnali**

Le UWSN consistono in un insieme di nodi o sensori subacquei comunicanti. La progettazione e realizzazione di una rete sottomarina ha diversi punti critici dovuti alle differenze rispetto alla comunicazione terrestre. Fra queste il costo, la potenza di trasmissione, la memoria ma quella più significativa è rappresentata dalla comunicazione nel canale sottomarino perché si contraddistingue da un’attenuazione maggiore rispetto al canale terrestre. Le principali tipologie di segnali per le reti UWSN sono le seguenti: il segnale radio, ottico ed acustico.

* + 1. **Segnale radio**

Il segnale radio è rappresentato da un insieme di onde con frequenze nell’intervallo 3KHz-300GHz e viaggiano rispettivamente da 100Km a 1mm. Ricordiamo che la frequenza e la relativa distanza di trasmissione sono inversamente proporzionali. Di conseguenza questa tipologia di segnale è in grado di propagarsi nell’ambiente sottomarino solo con frequenze estremamente basse altrimenti con frequenze elevate si potrebbe comunicare con una distanza di trasmissione molto ridotta rispetto all’ambiente circostante dell’infrastruttura. Per questo motivo questa tipologia di segnale non viene usata per la comunicazione su lunghe distanze dovuto sia alla proprietà inversamente proporzionale frequenza-distanza e sia alla natura conduttiva dell’acqua in quanto riduce la lunghezza d’onda del segnale.

* + 1. **Segnale ottico**

Il segnale ottico usa la luce come mezzo trasmissivo. Per usare la comunicazione ottica bisogna sfruttare tre componenti principali. La prima consiste in un trasmettitore con il compito di codificare il pacchetto ricevuto dalla stazione sorgente in un segnale ottico per poi trasferirla verso il ricevitore destinatario. La seconda è caratterizzata dal canale trasmissivo con il compito di trasferire il pacchetto sottoforma di segnale ottico dal trasmettitore fino al ricevitore. Ed infine la terza componente è composta da un ricevitore che è il dispositivo con il compito di decodificare il messaggio ricevuto sottoforma di segnale ottico e inoltrarlo alla stazione di destinazione.

Tuttavia, il segnale ottico in ambito marino viene utilizzato generalmente per brevi distanze come, per esempio, la gestione portuale in quanto anche se non è caratterizzato da forti attenuazioni come le altre due tipologie di segnale, è soggetto allo scattering della luce.

Questo fenomeno consiste nella riemissione di fasci di luce quando il segnale ottico colpisce un insieme di particelle disperse nell’ambiente circostante che possono essere di grandezza variabile e di stato variabile come solide, gassose e liquide. Questa riemissione è diversa nell’angolazione e nell’intensità in relazione alla grandezza e allo stato delle particelle colpite e alla lunghezza d’onda del fascio di luce incidente.

Di conseguenza, questa caratteristica porta una degradazione del segnale e proprio per questo motivo il range di comunicazione sfruttando il segnale ottico è molto limitato in ambiente marino e una conseguenza di tutto ciò consiste nell’uso del segnale acustico.

* + 1. **Segnale acustico**

Il segnale acustico è la tipologia principale usata in ambito marino principalmente per due fattori. La bassa frequenza che l’acustica sfrutta nel range 20Hz-20KHz, comporta una minore attenuazione, perché minore è la frequenza minore sarà l’attenuazione. Il secondo motivo è la velocità di propagazione in quanto l’onda acustica si propaga più velocemente nei liquidi rispetto all’aria e maggiore è la profondità maggiore sarà la velocità di propagazione.

Tuttavia, il segnale acustico riscontra una serie di problemi. Fra questi l’effetto doppler che è caratterizzato da un cambiamento della frequenza e della lunghezza d’onda in relazione al cambiamento di posizione della sorgente rispetto alla stazione di destinazione. Un altro problema è la propagazione multipath, ossia un fenomeno di propagazione del segnale acustico su più percorsi per arrivare fino alla stazione di destinazione che può essere causato da condizioni atmosferiche ed eventuale riflessione. Un altro problema è dovuto al fenomeno della rifrazione che consiste in un cambio di direzione del segnale in quanto viene distorto il percorso di propagazione dovuto alla bassa frequenza delle onde acustiche. Come ultimo problema ricordiamo il rumore che consiste in un insieme di segnali indesiderati e imprevisti che si sovrappongono al segnale originale provocando un’alterazione del pacchetto trasferito con una possibile perdita d’informazione.

Anche se la comunicazione acustica è la tipologia di comunicazione più usata in ambito marino, per i suoi limiti anche questo segnale ha bisogno di una fase di raccolta dei dati e di una fase di filtraggio ed elaborazione per ovviare ai vari problemi sopra indicati. Sono ancora molte le sfide aperte per poter rendere l’acustica un segnale identificabile senza errori, pur rimanendo il mezzo di comunicazione più adatto in ambiente marino.

## **I criteri di progettazione**

Dopo aver brevemente introdotto alcune caratteristiche delle architetture e delle topologie delle UWSN si può osservare che per una corretta progettazione e implementazione bisogna saper gestire alcuni punti di fondamentale importanza fra i quali citiamo i seguenti:

* La scalabilità dell’infrastruttura, ovvero la capacità di diminuire o aumentare il carico elaborativo in relazione alle necessità, alle nuove disponibilità di materiali strumenti e servizi in relazione ad un aumento di domande per potersi adattare al meglio alle nuove richieste.
* La gestione e il controllo topologico, ovvero riuscire ad avere una visione d’insieme dell’infrastruttura in un qualunque momento per poter avere la consapevolezza di conoscere la struttura, posizione e canali di comunicazione tra i vari nodi che compongono l’infrastruttura di rete.
* La gestione della localizzazione dei singoli nodi e la gestione dell’instradamento dei pacchetti, in quanto l’ambiente marino è molto dinamico con possibili variazioni dell’intera infrastruttura. Per evitare rallentamenti e malfunzionamenti occorre definire appropriate strategie per avere una visione d’insieme in un qualunque momento.
* La gestione energetica, perché ogni componente usato in un’infrastruttura delle UWSN è alimentato a batterie e il risparmio energetico è una sfida aperta in questo ambito per l’implementazione di nuovi strumenti e servizi per poter sfruttare le risorse rinnovabili.
* La gestione dell’elaborazione in maniera centralizzata o distribuita, a seconda delle funzionalità che si vogliono abbinare a ciascun componente dell’infrastruttura quali funzioni da client, da server o miste.

# **I protocolli delle UWSN**

Come spiegato nel capitolo precedente le UWSN stanno emergendo in molti usi e applicazioni tra i quali possiamo vedere il monitoraggio ambientale, l’esplorazione scientifica, la prevenzione delle catastrofi e molto altro. Purtroppo, attualmente ci sono ancora molti limiti e sfide aperte e questo è dovuto principalmente alla differenza con la comunicazione terrestre tra le quali la gestione energetica, la mobilità e la localizzazione delle componenti dell’infrastruttura di rete ed infine la tipologia di segnale da usare.

La differenza principale consiste nella mobilità involontaria, ovvero la capacità di ciascun componente dell’infrastruttura di rete di muoversi liberamente in base diversi eventi e fenomeni ambientali tra i quali si possono osservare le correnti del mare, la tipologia del fondale marino e le condizioni atmosferiche. Questo può causare con il passare del tempo una dispersione dei nodi e sensori all’interno ambiente marino e questo fa sì che eventuali collegamenti che erano presenti nella

Nelle reti di sensori sottomarini non collegati, i nodi dei sensori sottomarini si muoveranno liberamente in base alle correnti dell'oceano, effettuando la raccolta di dati spazio-temporali. Questa mobilità involontaria diffonderà nodi sottomarini col passare del tempo. Di conseguenza, alcuni dei collegamenti acustici tra i nodi che erano presenti nella topologia iniziale dell'UWSN potrebbero non essere presenti in un dato punto in futuro. Infatti, a causa della mobilità involontaria dei nodi sottomarini, le partizioni di rete in una UWSN potrebbero aver luogo dopo lo spiegamento dei nodi sottomarini. La mobilità nell'ambiente acquoso è molto particolare. Si riferisce a diversi fattori ambientali, come la temperatura dell'acqua, le correnti, le condizioni al contorno, le forze atmosferiche e la topografia del fondale

La topologia delle reti di sensori sottomarini cambia costantemente con il passare del tempo. In questo

sezione, discutiamo come la mobilità involontaria dei nodi sottomarini e lo spazio-temporale

la qualità variabile dei collegamenti acustici può cambiare frequentemente la topologia di un UWSN.

Per tali motivi, la progettazione di un protocollo di rete efficiente e affidabile per l’ambiente sottomarino è una sfida molto impegnativa.

Nelle reti di sensori sottomarini non collegati, i nodi dei sensori sottomarini si muoveranno liberamente in base alle correnti dell'oceano, effettuando la raccolta di dati spazio-temporali. Questa mobilità involontaria diffonderà nodi sottomarini col passare del tempo. Di conseguenza, alcuni dei collegamenti acustici tra i nodi che erano presenti nella topologia iniziale dell'UWSN potrebbero non essere presenti in un dato punto in futuro. Infatti, a causa della mobilità involontaria dei nodi sottomarini, le partizioni di rete in una UWSN potrebbero aver luogo dopo lo spiegamento dei nodi sottomarini. La mobilità nell'ambiente acquoso è molto particolare. Si riferisce a diversi fattori ambientali, come la temperatura dell'acqua, le correnti, le condizioni al contorno, le forze atmosferiche e la topografia del fondale (Zhou et al. 2011). La figura 1 illustra due modelli di mobilità involontaria. La Figura 1 (a) mostra le traiettorie di quattro diversi galleggianti RAFOS. La Figura 1 (b) mostra un'istanza del modello di mobilità a corrente serpeggiante (MCM) (Caruso et al. 2008). Nel modello MCM, la mobilità di galleggianti e drifter subacquei è influenzata da correnti e vortici sotterranei serpeggianti. Dall'analisi delle tracce di mobilità di 46 galleggianti, Rienzo et al. (2016) hanno osservato che, analogamente ai risultati nella Figura 1, alcuni nodi di sensori subacquei si muovono seguendo una traiettoria diritta, mentre altri potrebbero rimanere intrappolati nei flussi e rimanere in movimento in loop.

## **Protocolli Vector based**

## **Protocolli Depth based**

## **Protocolli Clustered based**

## **Protocolli Auv based**

## **Protocolli Path based**

## **Protocolli Energy Efficiency Based**

## **Protocolli Localization Based**

## **Protocolli Topology Control Based**

## **Protocolli Void Hole Based**

# **La valutazione delle prestazioni**

# **La gestione energetica**

# **Analisi e valutazione delle prestazioni**

## **Introduzione**

## **L’architettura**

## **I criteri di progettazione**

## **Le tipologie**

## **Benchmarks**

## **Le piattaforme attuali**

# **Reti underwater per IoT**

## **Introduzione**

## **L’architettura**

## **I criteri di progettazioni**

## **I protocolli**

## **I progetti attuali**

## **Le sfide aperte**

# **Esempi di progetti**

# **Sviluppi futuri**

## **Le comunicazioni ibride e adattative**

## **I progetti futuri**

# **Indice delle figure**

[Figura 1: Comunicazione sottomarina cablata 8](#_Toc59094860)

[Figura 2: Componenti di un sensore sottomarino 12](#_Toc59094861)

[Figura 3: Esempio di architettura 2d 16](#_Toc59094862)

[Figura 4: Esempio di architettura 3d statica 17](#_Toc59094863)

[Figura 5: Esempio di architettura 3d dinamica 18](#_Toc59094864)

[Figura 6: Esempio di topologia di rete centralizzata 19](#_Toc59094865)

[Figura 7: Esempio di rete distribuita 20](#_Toc59094866)

[Figura 8: Esempio di rete multi hop 22](#_Toc59094867)

# **Indice delle tabelle**

[Tabella 1: Lista di applicazioni e servizi delle UWSN con relativi esempi 10](#_Toc57815365)

# **Lista acronimi**

# **Bibliografia**

* **[Ozan 2012]** Ozan Bicen A., Behzat Sahin A., Akan Ozgur B. **Spectrum-aware underwater networks.** IEEE Vehicular Technology Magazine, Vol. 7, N. 2, juve 2012.
* **[Shengming 2018]** Shengming Jiang. **On Reliable Data Transfer in Underwater Acoustic Networks: A Survey From Networking Perspective**. IEEE Communications Surveys & Tutorials. Vol. 20, N. 2, Secondquarter 2018.
* **[Hanjiang 2017]** Hanjiang Luo, Kaishun Wu, Rukhsana Ruby, Feng Hong, Zhongwen Guo, Lionel Ni. **Simulation and Experimentation Platforms for Underwater Acoustic Sensor Networks: Advancements and Challenges.** ACM Computing Surveys. N. 28. May 2017
* **[Lianyou 2017]** Lianyou Jing; Chengbing He; Jianguo Huang; Zhi Ding. **Energy Management and Power Allocation for Underwater Acoustic Sensor Network**. IEEE Sensors Journal. Vol. 17. N. 19. October 2017.
* **[Rodolfo 2018]** Rodolfo W. L. Coutinho, Azzedine Boukerche, Luiz Filipe Menezes Vieira, Antonio Alfredo Ferreira Loureiro. **Underwater Wireless Sensor Networks: A New Challenge for Topology Control-Based Systems.** ACM Computing Surveys. N. 19. January 2018.
* **[Grasso 2016]** R. Grasso; P. Braca; S. Fortunati; F. Gini; M. S. Greco. **Dynamic underwater glider network for environmental field estimation**. IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems. Vol. 52. N. 1. February 2016.
* **[Reinen 2016]** Tor Arne Reinen, Arne Lie, Finn Tore Knudsen. **Underwater acoustic network for ice-monitoring.** Scandinavian Symposium on Physical Acoustics. 39th. Jan. 31 – Feb. 3, 2016.
* **[Felemban 2015]** Emad Felemban, Faisal Karim Shaikh, Umair Mujtaba Qureshi, Adil A. Sheikh, Saad Bin Qaisar. **Underwater Sensor Network Applications: A Comprehensive Survey**. International Journal of Distributed Sensor Networks. Vol. 1. N. 14. November 2015.
* **[Malakoff 2004]** David Malakoff. **Panel to Prepare Plan for Underwater Network**. Science 16. Vol. 303. N. 5656. January 2004.
* **[Verma 2015]** Seema Verma, Prachi Chaudhary. **Communication Architecture for Underwater Wireless Sensor Network**. Computer Network and Information Security. N. 6. May 2015.
* **[Delphin 2020]** Delphin Raj. Jinyoung Lee. Eunbi Ko. Soo-Young Shin. Jung-Il Namgung. Sun-Ho Yum. Soo-Hyun Park. **Underwater Network Management System in Internet of Underwater Things: Open Challenges, Benefits, and Feasible Solution**. Electronics. N. 9. July 2020.
* **[Heidemann 2012]** John Heidemann, Milica Stojanovic and Michele Zorzi. **Underwater sensor networks: Applications, advances and challenges.** Philosophical Transactions of The Royal Society A Mathematical Physical and Engineering Sciences. N. 370. January 2012.
* **[Khalid 2019]** Khalid Mahmood Awan. Peer Azmat Shah. Khalid Iqbal. Saira Gillani. Waqas Ahmad. Yunyoung Nam. **Underwater Wireless Sensor Networks: A Review of Recent Issues and Challenges.** Wireless Communications and Mobile Computing. N. 3. January 2019.
* **[Hong 2006]** Jun-Hong Cui. Jiejun Kong. M. Gerla. Shengli Zhou. **The challenges of building mobile underwater wireless networks for aquatic applications**. IEEE Network. V. 20. N. 3. June 2006
* **[Sozer 2000]** E.M. Sozer. M. Stojanovic. J.G. Proakis. **Underwater acoustic networks**. IEEE Journal of Oceanic Engineering. Vol. 25. N. 1. January 2000.
* **[Jouhari 2019]** Mohammed Jouhari. Khalil Ibrahimi. Hamidou Tembine. Jalel Ben-Othman. **Underwater Wireless Sensor Networks: A Survey on Enabling Technologies, Localization Protocols, and Internet of Underwater Things**. IEEE. Vol. 7. July 2019.
* **[Felemban 2015]** Emad Felemban. Faisal Karim Shaikh. Umair Mujtaba Qureshi. Adil A. Sheikh. Saad Bin Qaisar. **Underwater Sensor Network Applications: A Comprehensive Survey**. International Journal of Distributed Sensor Networks. November 2015.
* **[Raza Jafri 2019]** Muhammad Mohsin Raza Jafri. **Tesi di dottorato in Analysis and Optimisations in Depth-based routing for Underwater Sensor Networks**. Università Cà Foscari di Venezia. 2019.
* **[Rossi 2012]** Rossi Marco. **Tesi di laurea in tecniche arq per reti acustiche sottomarine**. Università degli Studi di Padova. 2012.
* **[Balsamo 2017]** S. Balsamo. D. Fiems. M. Jafri. A. Marin. **Analysis of performance in depth based routing for underwater wireless sensor networks.** Proceedings of InfQ 2017 – New Frontiers in Quantitative Methods in Informatics, In conjunction with 11th EAI International Conference on Performance Evaluation Methodologies and Tools. December 2017.
* **[Ahmed 2017]** Mukhtiar Ahmed. Mazleena Salleh. M. Ibrahim Channa. Mohd Foad Rohani. **Energy Efficient Routing Protocols for UWSN: A Review**. Telkomnikat. Vol. 15. N. 1. March 2017.
* **[Ahmed 2016]** Mukhtiar Ahmed Memon. Mazleena Salleh. Muhammad Ibrahim Channa. **Routing Protocols Based on Node Mobility for Underwater Wireless Sensor Network (UWSN): A Survey**. Journal of Network and Computer Applications. Vol. 78. November 2016.
* **[Balsamo 2018]** S. Balsamo. D. Fiems. M. Jafri. A. Marin. **Analysis of Performance in Depth Based Routing for Underwater Wireless Sensor Networks**. New Frontiers in Quantitative Methods in Informatics. May 2018.