

Mobilkommunikation

V. Drahtlose persönliche Netze



Kapitel 8
Bluetooth



I. Einleitung

1. Einführung und Grundlagen

II. Drahtlose Telekommunikationssysteme

2. GSM
3. UMTS

III. Drahtlose lokale Netze

4. IEEE 802.11 / WiFi
5. Mobile Ad Hoc Netze

IV. Drahtlose innerstädtische Netze

6. IEEE 802.11s
7. IEEE 802.16 / WiMax

V. Drahtlose persönliche Netze

8. Bluetooth
9. IEEE 802.15.4 / ZigBee

VI. Positionsbestimmung

10. Positionsbestimmung

VII. Mobiles Internet

11. Mobile Vermittlungsschicht
12. Mobile Transportschicht

- 8.1 Motivation WPANs
- 8.2 Bluetooth Übersicht
- 8.3 Anwendungsbeispiele
- 8.4 Übertragung/Netzarchitektur
- 8.5 Protokollstack
- 8.6 Verbindungsverwaltung
- 8.7 Dienstfindung
- 8.8 Bluetooth Versionen

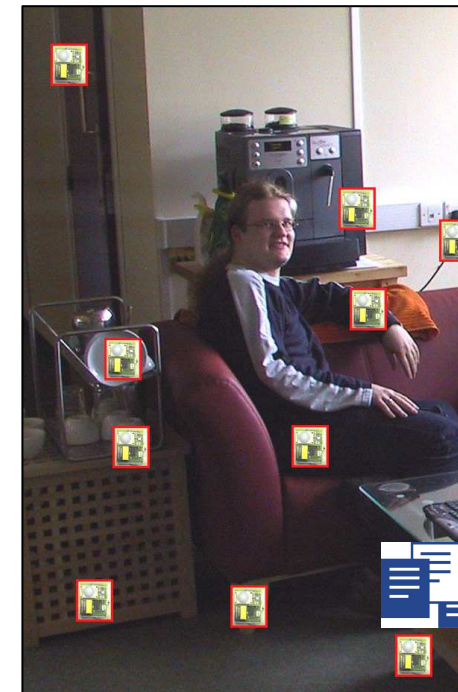
8.1 Motivation WPANs

- WPAN – Wireless Personal Area Network
 - Vernetzung von Geräten in einem relativ kleinen räumlichen Bereich um einen oder mehrere Menschen
- Beispiele

WPAN in Büroumgebung zur Vernetzung mehrerer fester und mobiler Geräte



WPAN in Heimumgebung zur Vernetzung verschiedener Geräte und Sensoren



[V.7]

- Begrenzte Reichweite
 - Kommunizierende Geräte können meist keine große räumliche Distanz zueinander haben (i.d.R. bis zu wenigen 10 Metern)
- Begrenzte Batteriekapazität
 - Mechanismen zum Energiesparen kommt große Bedeutung zu
 - Geringe Sendeleistung und dadurch begrenzte Reichweite
- Automatische Konfiguration
 - Plug-and-Play
 - Ohne Systemadministrator und ohne manuelle Eingriffe
- Fehlende oder eingeschränkte Multipoint-zu-Multipoint-Fähigkeit
- Drahtlose Kommunikation
 - i.A. über Funk (oder Infrarot)
- Geräte haben evtl. reduzierte Fähigkeiten
- Kostengünstiges Hardwaredesign
 - Massenprodukte zu geringen Preisen

- ...in ubiquitären Systemen
 - Häufig Entwicklung „eigener“ Technologien zur Vernetzung
 - ▶ Z.B. TeCO (Smart-Its), FU Berlin (ScatterWeb)
 - RFIDs
 - Laser, z.B. „Smart Dust“ (Berkeley)
- Standardisierte Technologien
 - Infrarot
 - ▶ Proprietär, ParcTab (Xerox PARC)
 - ▶ IRDA, z.B. iCricket (MIT)
 - Funk (IEEE Arbeitsgruppe 802.15)
 - ▶ [Bluetooth](#)
 - ▶ ZigBee



- Vereinigung von Industriepartnern
 - 1998 schließen sich die Firmen Ericsson, Nokia, IBM, Intel und Toshiba zur Bluetooth Special Interest Group (Bluetooth SIG) zusammen.
 - Ericsson verfolgte die Ideen bereits seit etwa 1994
- Ziel
 - Entwicklung eines kostengünstigen Standards für Funkübertragung über geringe Distanzen
 - Preis der Bluetooth-Chips sollte in Groß-Serien bei einigen Dollars liegen
 - ▶ Kostengünstige Massenproduktion

*Verschiedene
Bluetooth-Geräte*



- Nach Harald dem I., Wikingerkönig von Dänemark, 911-970, genannt Harald Blatand („Blauzahn“)
 - Gerüchten zu folge litt er an einer chronischen Krankheit, die seine Zähne blau färbte ...
 - Christianisierte Dänemark
 - **Vereinigte** große Teile Skandinaviens
 - ▶ Dänemark, Schweden, Norwegen
- Bluetooth **vereinigt** Kommunikation verschiedener Kleingeräte
 - Mobiltelefone, PDAs, Sensoren etc.
- Bluetooth-Logo
 - Enthält die Runen „H“ und „B“



- Austausch von Visitenkarten
 - PDA versendet Visitenkarten an PDAs der Geschäftspartner
- Anforderungen
 - Drahtlose Übertragung
 - Keine Vorkonfiguration, einfach Bedienbarkeit
 - Geringe Bandbreite
 - Geringe Reichweite
 - Energiesparend, da Batteriebetrieb



- Drahtlose Kopfhörer
 - Kommunikation zwischen Handy und Kopfhörer
- Anforderungen
 - Robuste Kommunikation
 - Gute (Audio-)Qualität
 - Abhörsicherheit, Authentifizierung und Verschlüsselung
 - Geringe Reichweite
 - Energiesparend



- Viele andere Szenarien
 - u.a. zur Kommunikation zwischen PCs, PDAs über „Profile“ mit ...
 - Bluetooth heute in Vielzahl von Geräten standardmäßig integriert



Drucker



HiFi



GPS-Empfänger



Gamepad

Tastatur,
Maus



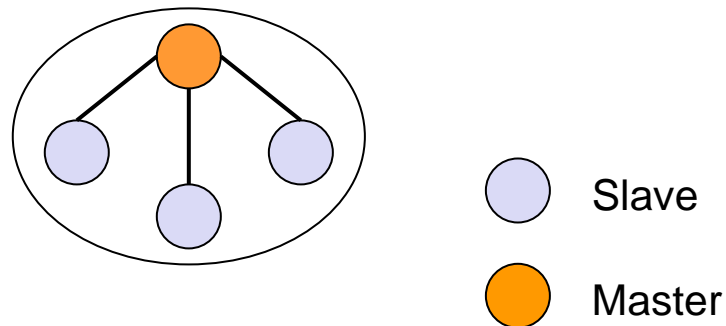
- Anwendungsbeispiele führen direkt zu einigen wichtigen Anforderungen, die von Bluetooth erfüllt werden sollten.
 - Automatische Konfiguration
 - ▶ Auffinden von Geräten in Kommunikationsreichweite
 - ▶ Konfiguration von Bluetooth-Netzen
 - ▶ Auffinden von Diensten, welche die Geräte anbieten
 - Unterstützung unterschiedlicher Anwendungsanforderungen hinsichtlich Dienstgüte und Zuverlässigkeit
 - ▶ Garantierte Dienstqualität für Sprachkommunikation zwischen zwei Geräten
 - ▶ Einstellung von Dienstgüteparametern
 - Sicherheit der drahtlosen Kommunikation
 - ▶ Dienste zur Authentifizierung und Verschlüsselung

- Verwendung des lizenzfreien ISM-Bands (2,4 GHz)
 - Aufteilung in 79 Kanäle (nur 23 in Frankreich, Spanien und Japan)
 - Teilt sich Medium mit u.A. WLAN oder Mikrowellen
 - ▶ Frequenzsprungverfahren (später mehr) jedoch sehr robust
- Datenrate
 - max. 1 Mbit/s brutto (723 kBit/s netto)
- Drei unterschiedliche Klassen
 - Klasse 1: 100 mW (Entfernungen bis 100 m)
 - Klasse 2: 2,5 mW (Entfernungen bis 10 m)
 - Klasse 3: 1 mW (Entfernungen bis 10 cm)
- Zusammenfassung

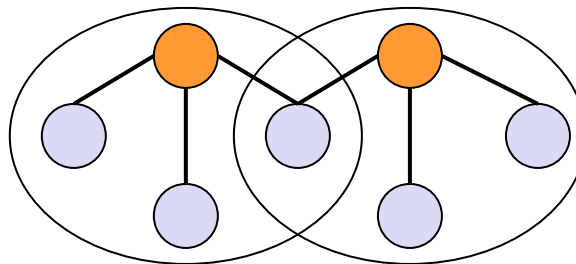
Eigenschaft	Wert
Reichweite	Klasse 1: 100m, Klasse 2: 10 m, Klasse 3: 10 cm
Ausgangsleistung	Klasse 1: 100mW, Klasse 2: 2,5mW, Klasse 3: 1mW
Frequenzen	2400-2483,5 MHz
Datenraten	brutto max. 1 Mbits/s, netto max. 723 kbit/s

- Grundform: Piconetz
 - 1 Master
 - ▶ verteilt Senderecht an die Slaves
 - 1 bis 7 Slaves
 - ▶ können nur über den Master miteinander kommunizieren
 - ▶ Keine direkte Kommunikation zwischen Slaves möglich
 - Jedes Gerät kann Master oder Slave sein
 - ▶ Gerät, das ein Piconetz aufbaut wird zunächst automatisch zum Master
 - ▶ Master kann während des Betriebs wechseln

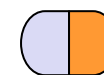
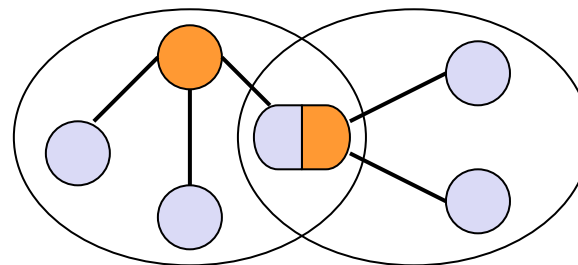
Skizze eines Piconetzes



- Für größere Netze: Scatternetz
 - Überlappung mehrerer Piconetze
 - ▶ Genau 1 Master pro Piconetz !
 - 1 Knoten kann
 - ▶ in mehreren Piconetzen Slave sein

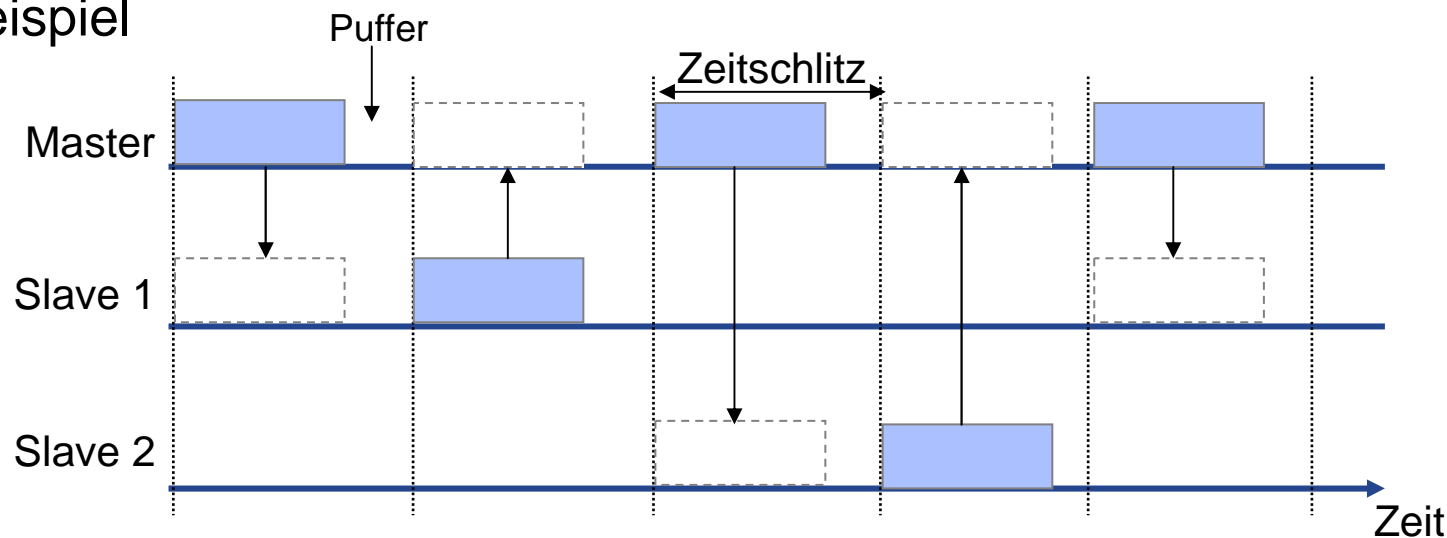


- ▶ aber nur in einem Piconetz als Master fungieren



Slave in einem
Piconetz und Master
in einem anderen

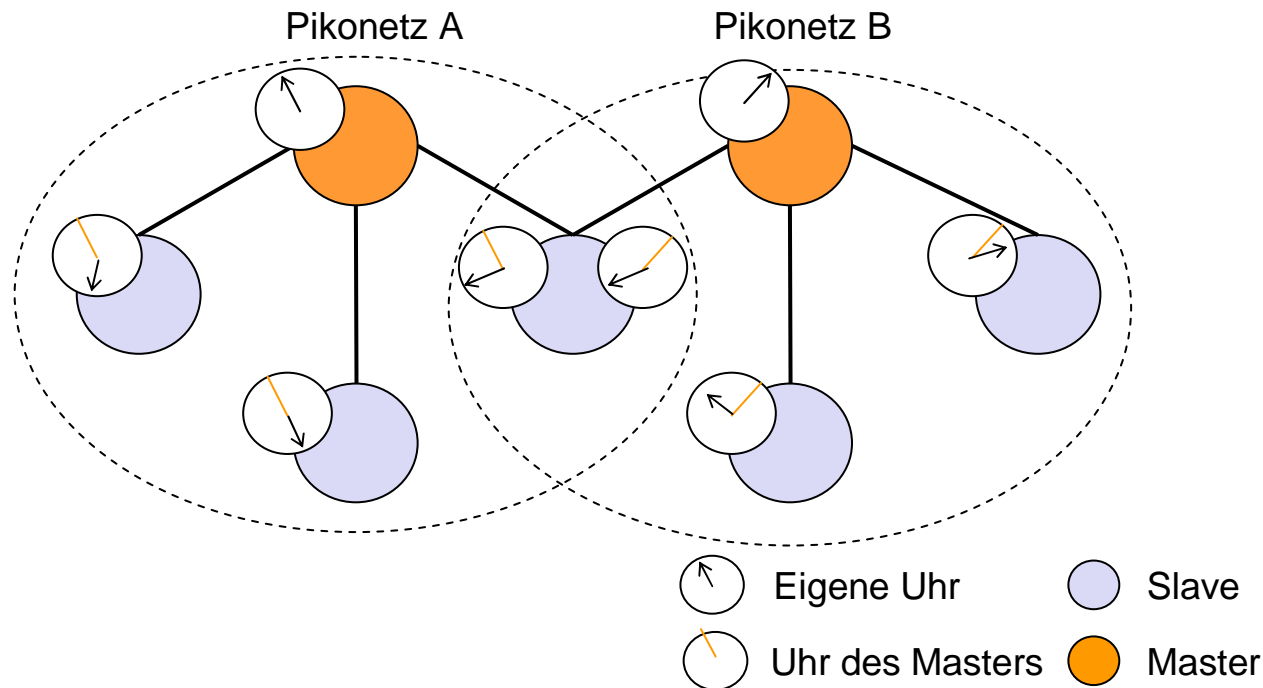
- Time Division Duplex (TDD)
 - Übertragung ist in Zeitschlitz gegliedert
 - ▶ Dateneinheiten beanspruchen typischerweise einen Zeitschlitz
 - ▶ Es existieren auch Dateneinheiten die 3 oder 5 Zeitschlitz benötigen
 - Zeitschlitz werden wechselweise von Master und Slave genutzt
 - ▶ Master nutzt ungerade Zeitschlitz, Slaves nutzen gerade Zeitschlitz
 - ▶ Slave darf erst antworten, wenn der Master ihn aufgefordert hat
 - ▶ So werden Kollisionen beim Medienzugriff vermieden
 - Master kann abwechselnd Daten an verschiedene Slaves schicken
- Beispiel



- Ziel
 - Robuste Kommunikation zwischen Bluetooth-Geräten
- Verwendung von Frequenzspringen
 - Frequenzwechsel erfolgen zwischen Zeitschlitzten bzw. zwischen Dateneinheiten
 - ▶ Bei Dateneinheiten, die länger als ein Zeitschlitz sind, wird die Frequenz beibehalten. Ansonsten wechselt die Frequenz nach jeder Dateneinheit.
 - ▶ Dabei wird ursprüngliches Schema beibehalten
 - ▶ Bei einer Dateneinheit von 3 Zeitschlitzten wird danach von der Frequenz f_k zu Beginn der Übertragung auf die Frequenz f_{k+3} gewechselt
 - ▶ Vorteil: Alle Stationen können an ihrer gewohnten Sequenz festhalten und müssen nicht über die Übertragung längerer Dateneinheiten informiert sein.
 - Häufigkeit der Frequenzwechsel: 1600-mal pro Sekunde
 - ▶ 1 Zeitschlitz dauert also $1/1600 \text{ s} = 625 \mu\text{s}$
- Vorteil
 - Einzelne gestörte Frequenzen stören nicht die gesamte Übertragung
 - Ab Bluetooth 1.2 durch adaptives Frequenzspringen weiter verbessert, da es sich an Störungen anpassen kann.

- Problem: Welche Sequenz von Frequenzen wird genutzt?
 - Master und Slave müssen **synchronisiert** sein, d.h. gleiche Sequenz und gleiche Phase der Sequenz
 - Sequenz (Sprung-Sequenz oder „**Hopping-Sequenz**“) ist eine Pseudo-Zufallszahlenfolge
 - Sequenz selbst vom Master vorgegeben
 - ▶ Berechnet aus seiner **Geräteadresse**
 - Aktuelle „Phase“ der Hopping-Sequenz bestimmt durch die **Uhr** des Masters
 - ▶ Damit kennen Master und Slave die aktuelle Frequenz
 - Die Hopping-Sequenzen in verschiedenen Pikonetzen unterscheiden sich
 - ▶ ... Master kann also nicht in zwei oder mehr Pikonetzen agieren sondern ist auf eines beschränkt!

- Zur Phasenerkennung der Hopping-Sequenz, muss jeder Slave die Uhren aller seiner Master kennen



- Problem unterschiedliche Sprungfrequenzen: Ein Slave kann immer nur in einem Piconetz aktiv sein.
 - Abmelden im alten Netz (=“Parken”)
 - Anmelden im aktiven Netz

- Aufgabe: Finden von anderen Geräten
- Probleme
 - Geräte, die nicht Mitglied im Piconetz sind, können nicht dem dortigen Frequenzspringen folgen.
 - Sie kennen auch nicht die aktuelle Phase der Sprungsequenz
- Vorgehensweise
 - Generieren einer speziellen **Inquiry-Sprungsequenz**
 - ▶ Besteht aus 32 Frequenzen (bzw. 16 davon für Spanien ...)
 - ▶ Sind allen Geräten auch ohne Mitgliedschaft in einem Piconetz bekannt
 - ▶ Sequenz dieser Frequenzen wird durch jeweilige Geräteadresse bestimmt
 - ▶ Alle Geräte hören auf diesen Frequenzen mit ihrer speziellen Sequenz

- Suchende und hörende Geräte nutzen **unterschiedliche Häufigkeiten des Springens** – sie „treffen“ sich nach einer gewissen Zeit
 - ▶ Suchendes Gerät wählt alle 312,5 μ s eine neue Frequenz
 - ▶ Hörende Geräte wählen alle 1,28 s eine neue Frequenz
- Inquiry-Dateneinheiten enthalten einen allen Geräten bekannten **Inquiry Access Code**
- Hörende Geräte antworten unter anderem mit ihrer **Geräteadresse**, ihrer **Uhr** und ihrer Geräteklasse
 - ▶ Dadurch gelingt späteres Paging schneller

- Beobachtung
 - Die Inquiry-Prozedur erfordert, dass das Bluetooth-Gerät sichtbar ist ... wollen wir das immer?
 - ▶ Privatsphäre
 - ▶ Angriffe auf Fehlerhafte Bluetooth-Implementierungen, z.B. BlueSnarf, Chaos, BlueBug, ...
 - ▶ Auslesen von Adressbüchern
 - ▶ Initiieren von Telefongesprächen
 - ▶ ...?
- ... don't panic
 - Anwender kann das Verhalten seines Bluetooth-Gerätes beeinflussen
 - Bluetooth-Geräte ermöglichen Unsichtbarkeit
 - ▶ Keine Antwort auf Inquiries
 - ▶ Verbindungsaufbau über Page dennoch möglich
 - ▶ Keine Sicherheitsgarantie! Geräteadresse kann man erraten...

- Aufgabe
 - Ein Gerät soll in ein Piconetz eingeladen werden
- Voraussetzung
 - Geräteadresse des einzuladenden Geräts ist bekannt
 - ▶ Hierfür sorgt die Inquiry-Prozedur
 - ▶ Bekannte Uhrzeit beschleunigt Paging-Prozedur
- Ablauf
 - Einladendes Gerät berechnet Sprungsequenz aus der Geräteadresse des einzuladenden Gerätes
 - ▶ Besteht aus 32 Frequenzen (bzw. 16 für Spanien ...)
 - Einladendes Gerät berechnet Phase aus (geschätzter) Uhr des einzuladenden Gerätes
 - ▶ Uhren „driften“ immer etwas auseinander
 - ▶ Wenn Uhrzeit (und damit Phase) falsch geschätzt, dann wird eine Phase „danach“ oder „davor“ gesucht
 - Beide Geräte nutzen unterschiedliche Wechselgeschwindigkeiten für die Sprungsequenz
 - ▶ Einladendes Gerät wählt alle 312,5 μ s eine neue Frequenz
 - ▶ Eingeladenes Gerät wählt alle 1,28 s eine neue Frequenz
 - Das Gerät, dass die Paging Prozedur ausführt wird Master der Verbindung

- Für Bluetooth ist bereits eine Vielzahl von Protokollen spezifiziert. Hierzu gehören

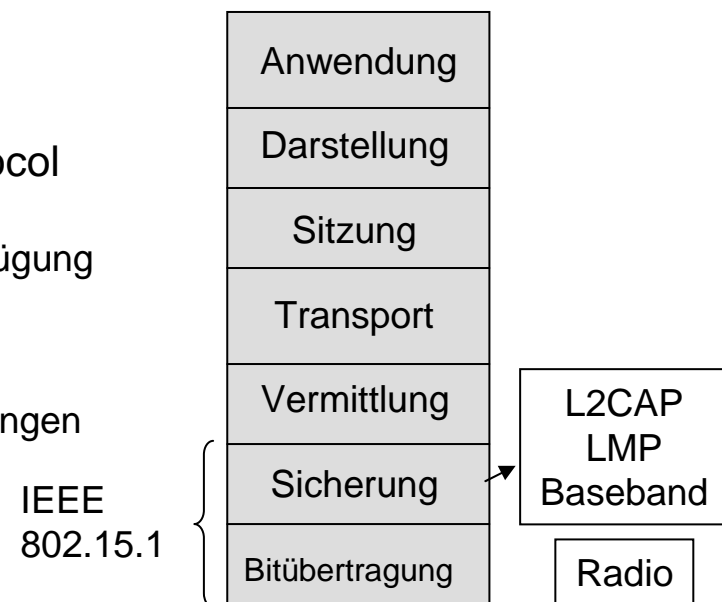
- Kernspezifikationen

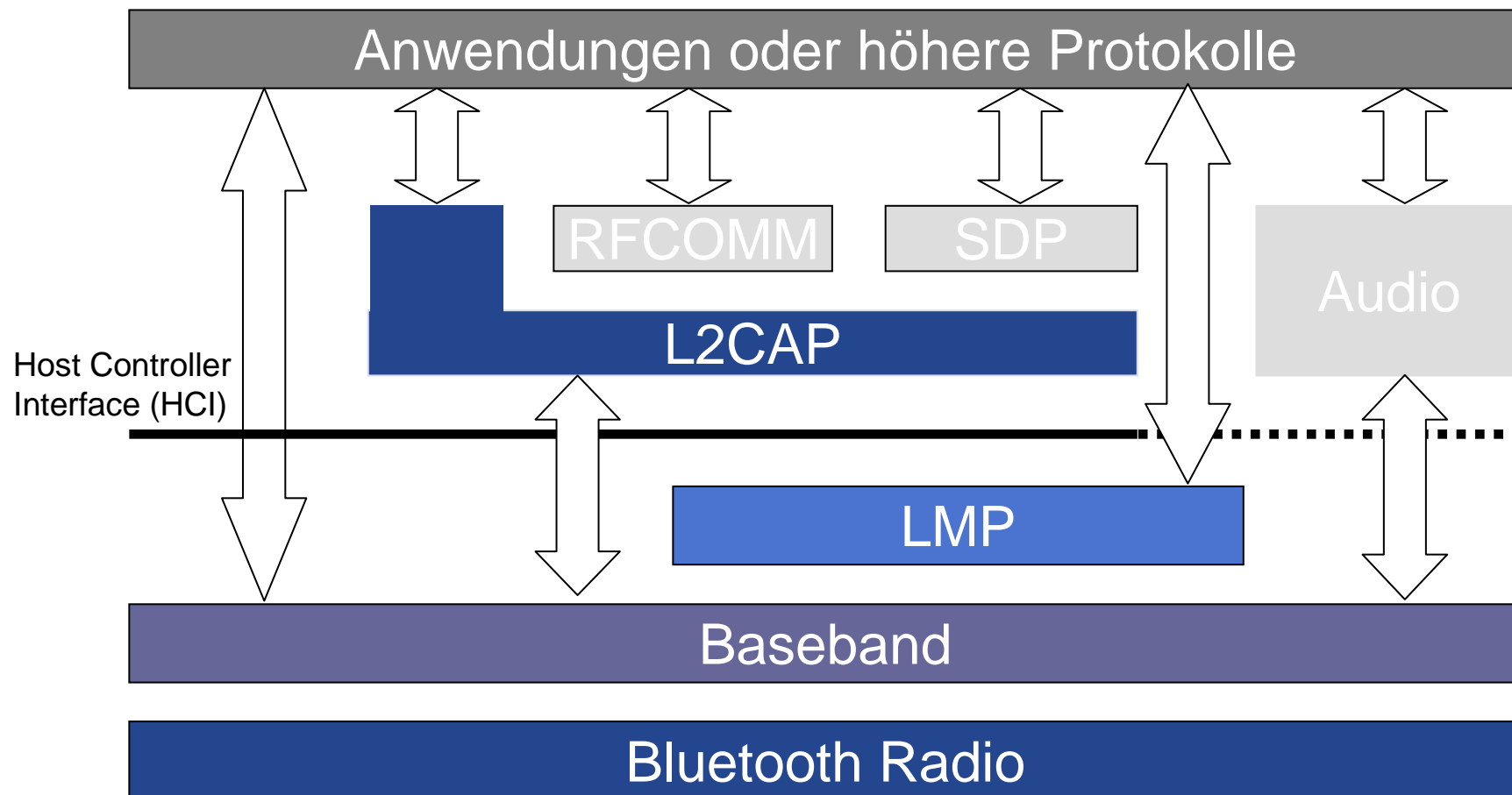
- Protokolle der physikalischen Schicht und der MAC-Schicht
 - Regeln Zugriff auf das drahtlose Kommunikationsmedium (s. vorne)
 - Gliedern sich in die Schichten „Radio“ und „Baseband“
 - Link Manager Protocol (LMP)
 - Regelt Verschlüsselung für einen Link
 - Gleicht Uhren ab
 - Tauscht Master-Slave
 - Stellt Sendeleistung ein
 - Logical Link Control and Adaption Protocol (L2CAP)
 - Stellt pro Link mehrere Kanäle zur Verfügung
 - Regelt Dienstgüte

- Profilspezifikationen

- Protokolle und Funktionen zur Anpassungen an Anwendungen

ISO/OSI Modell Bluetooth





- Bluetooth Radio und Basisband
 - Stellen Zugriff von höheren Protokollschichten auf das Funk-Medium bereit
- LMP (Link Manager Protocol)
 - Verwaltung von Verbindungen
- L2CAP (Logical Link Control and Adaption Protocol)
 - Bereitstellung mehrerer logischer Kanäle
 - Segmentierung großer Daten
- SDP (Service Discovery Protocol)
 - Suche nach Diensten anderer Geräte
 - Feststellung von Dienstparametern (z.B.: L2CAP PSM, RFCOMM Channel)
 - Standardisierte Dienste werden in Profilen beschrieben
- RFCOMM
 - Emulation serieller Schnittstellen
 - In der Regel Grundlage weiterer Protokolle (OBEX, PPP, ...)

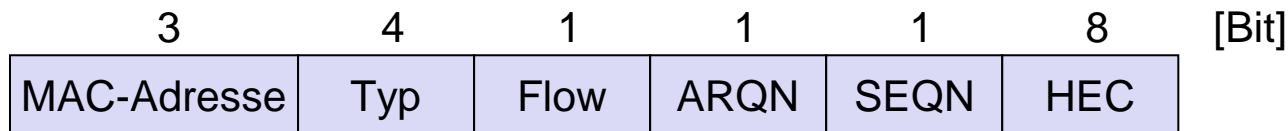
- Format der MAC-Dateneinheit, die in einem Zeitschlitz gesendet wird



- Unterschiedliche Typen sind möglich
 - ▶ Nur Zugangscode, Einsatz z.B. beim Inquiry
 - ▶ Zugangscode und Kopf, beim Paging
 - ▶ Zugangscode, Kopf und Daten, bei Datenaustausch
- **Zugangscode**
 - ▶ Identifiziert Piconetz
 - ▶ Ist abgeleitet von der Geräteerkennung des Masters
 - ▶ Besteht aus
 - ▶ Präambel zur Synchronisierung
 - ▶ Synchronisationsfeld, das Zweck darstellt
 - ▷ Z.B. Inquiry, Paging, normaler Datenaustausch
 - ▶ Adresse des Masters bzw. Slaves
 - ▶ Anhang, nur vorhanden, falls Nutzdaten folgen

- **Paketkopf**

- ▶ **MAC-Adresse:** 3 bit Active Member Address
 - ▶ Geräten wird im Piconetz diese temporäre Adresse zugeordnet
 - ▶ max. 1 Master- und 7 Slaves adressierbar
- ▶ **Typ:** Verbindungstyp, synchron oder asynchron (siehe später!)
- ▶ **Flow:** Halt und weiter (Flusskontrolle)
- ▶ **ARQN:** ACK bei Anwendung von ARQ-Verfahren
- ▶ **SEQN:** Sequenznummer zur Filterung doppelter Pakete
- ▶ **HEC:** Prüfsumme über Paketkopf



- ▶ **Senden mit 1/3 Vorwärtsfehlerkorrektur (FEC)**
 - ▶ Jedes Bit wird dreimal gesendet
 - ▶ 3 x 18 Bit = 54 Bit

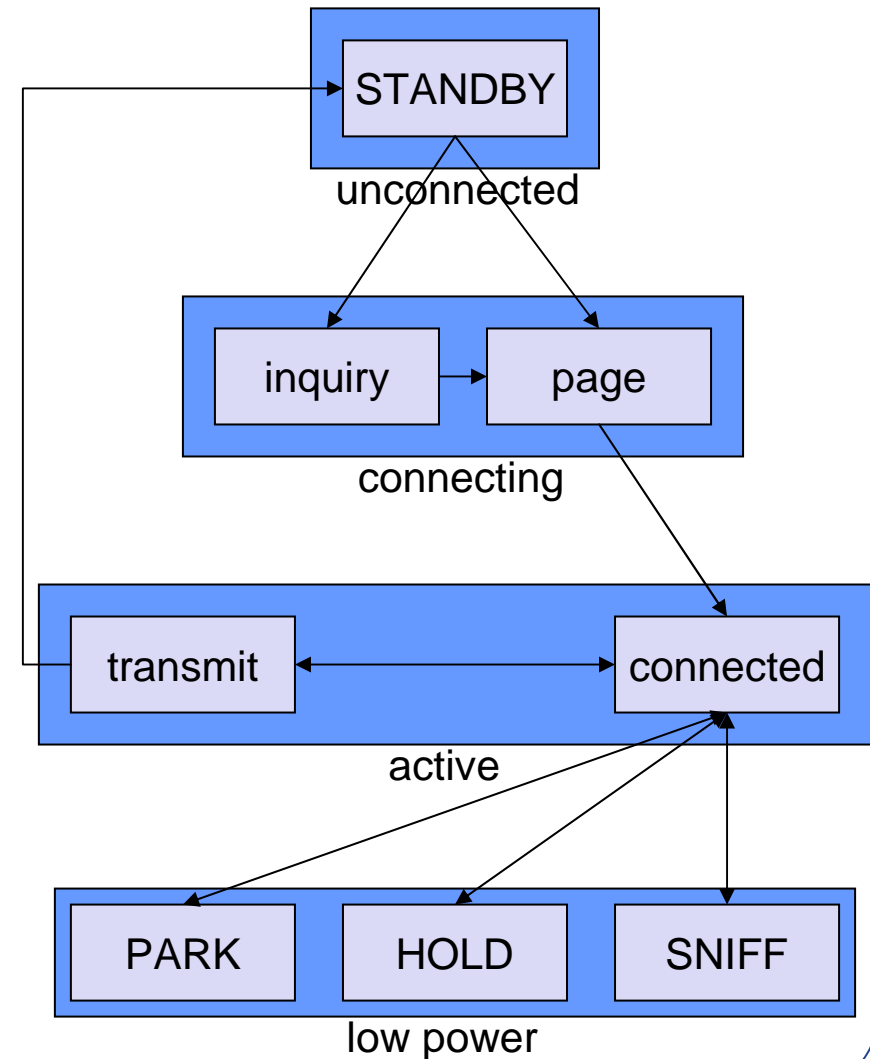
- Aufgabe Link Manager Protocols (LMP)
 - Höheren Schichten werden unterschiedliche Typen von Verbindungen bereitgestellt.
- **Synchronous Connection-Oriented Link (SCO)**
 - Symmetrisch, Punkt-zu-Punkt, nur zwischen Master und einem Slave
 - Datenrate immer 64 kbit/s (z.B. Sprachverbindungen)
 - Master reserviert Zeitschlitz („Slots“) in festen Intervallen
 - Verschiedene Typen möglich – Unterschied liegt in Vorwärtsfehlerkorrektur
 - ▶ *High Rate Voice 1 (HV1)*: Forward Error Correction (FEC) mit 1/3 Coderate, alle 2 Zeitschlitz ist ein Zeitschlitz reserviert
 - ▶ *HV2*: FEC mit 2/3 Coderate, alle 4 Zeitschlitz ist ein Zeitschlitz reserviert
 - ▶ *HV3*: ohne FEC, alle 6 Zeitschlitz ist ein Zeitschlitz reserviert
- Damit selbst bei starker Störung Übertragung möglich

- **Asynchronous Connectionless Link (ACL)**
 - Punkt-zu-Mehrpunkt, Master fragt mehrere Slaves ab (polling)
 - symmetrisch oder asymmetrisch
 - ▶ Datenraten bis zu 721 kbit/s
 - Verschiedene Typen
 - ▶ *Data Medium Rate x (DMx)*: FEC mit 2/3 Coderate; *Data High Rate x (DHx)*: kein FEC
 - ▶ X steht für Anzahl aufeinanderfolgender Zeitschlitz, die eine Dateneinheit einnehmen darf (bis zu 5)
 - ▶ Es findet kein Frequenzwechsel zwischen diesen Zeitschlitz

- Authentifikation und Verschlüsselung
 - Authentifikation des Kommunikationspartners („Pairing“), da Daten von dritter Seite über die Luftschnittstelle gesendet werden können
 - ▶ Basierend auf Challenge-Response-Verfahren
 - ▶ Aus „Shared Secret“ (PIN) wird gemeinsamer Schlüssel berechnet
 - ▶ Challenge ist 16-Byte-Zufallszahl
 - Verschlüsselung der Daten, da diese bei der Übertragung abgehört werden können (optional)
 - ▶ Symmetrische Verschlüsselung über SAFER+
 - ▶ Schlüssel ist variabler Länge (<128 bit) und basiert auf Schlüssel zur Authentifikation

- Abgleich lokaler Uhren
 - für Frequenzsprung wird exakte Zeitmessung benötigt
 - Für jedes Gerät wird zeitlicher Offset (Unterschied zu eigener Uhr) gespeichert
- Tausch der Master/Slave-Rollen
 - Master wird durch Zusatzaufgaben stärker belastet als der Slave
 - ▶ Batterie des Masters wird stärker belastet
- Ändern der Sendeleistung
 - RSSI (Receiver Strength Signal Indicator) misst Empfangspegel
 - ggf. kann Kommunikationspartner aufgefordert werden die Sendeleistung zu erhöhen oder zu drosseln
- Einstellen von Dienstgüte-Parametern (Quality of Service, QoS)
 - Änderung der Dienstgüteparameter als Reaktion auf die Übertragungsqualität
 - ▶ z.B. Wahl eines Pakettyps mit höherer FEC-Rate
- Ändern der Betriebsmodi
 - Wechsel zwischen **Connected** Mode, **Sniff** Mode, **Hold** Mode und **Park** Mode

- Low-Power-Modi können durch Master forciert werden:
- SNIFF
 - Gerät schläft periodisch und hört in größeren Abständen auf Poll-Anfragen vom Master (Intervalle sind variabel)
 - Gerät bleibt aktiver Teil des Piconetzes (behält Active Member Address)
- HOLD
 - Gerät schläft einmalig für „hold time“
 - Gerät bleibt aktiver Teil des Piconetzes (behält Active Member Address)
- PARK
 - Gerät kein aktiver Teil des Piconetzes mehr (erhält Parked Member Address)
 - Erhaltung der Synchronisation durch Beacons, die in großen Abständen vom Master gesendet werden



- L2CAP: Logical Link Control and Adaption Layer Protocol
- Funktionen
 - Zerlegen großer Dateneinheiten in mehrere kleine Teile für den Transport (Segmentation and Reassembly – SAR)
 - ▶ Basisbandübertragung wird variabel ausgehandelt
 - ▶ Max. L2CAP-Dateneinheit (MTU) wird ausgehandelt (bis 64 kByte)
 - ▶ Nur Teile *einer* Dateneinheit werden hintereinander über die Verbindung versendet, d.h. es werden keine Dateneinheiten unterschiedlicher Anwendungen gemultiplext
 - Einstellung von Dienstgüte-Eigenschaften möglich
 - ▶ Definition von Dienstgüte-Parametern pro logischem Kanal
 - ▶ Dienstgütetyp
 - ▷ keine Dienstgüte
 - ▷ Best Effort: Vorgaben werden berücksichtigt, jedoch keine Garantien für Einhaltung gegeben
 - ▷ Garantie (optional): Einhaltung der eingestellten Parameter wird garantiert
 - ▶ Parameter für jeweilige Dienstgütetyp

- **Bereitstellung mehrerer logischer Kanäle** pro ACL Verbindung
 - ▶ Keine Funktionen zur Sicherung des Datenkanals
 - ▶ Zuverlässiger Datentransport wird den höheren Protokollen (z.B. PPP) überlassen
 - ▶ Identifikation logischer Kanäle durch CID (Channel Identifier)
 - ▶ Zwei unterschiedliche Kanalarten
 - ▶ Verbindungsorientierte Kanäle: Kanal zwischen zwei Geräten
 - ▶ Verbindungslose Kanäle: Ein Sender, mehrere Empfänger (Multicast)
 - ▶ Häufige Verwendung zweier Geräte als Dienstgeber bzw. Dienstnehmer
 - ▶ Identifikation von Diensten erfolgt über **L2CAP-PSM-Nummern** (Protocol and Service Multiplexer), PSM sind analog zu Ports bei TCP
 - ▶ Nummern werden beim Verbindungsaufbau übertragen
 - ▶ Zuordnung Profil – PSM erfolgt über SDP
 - ▶ Well-Known PSMs (z.B.: PSM1 für SDP und PSM3 für RFCOMM)

CID	Beschreibung
0x0000	Null
0x0001	Signalisierung
0x0002	Empfang von Multicast-Nachrichten
0x0003-0x003F	reserviert
0x0040-0xFFFF	frei verfügbar

PSM	Beschreibung
0x0001	SDP
0x0003	RFCOMM
0x0005	TCS-BIN
<0x1000	reserviert
0x1001-0xFFFF	verfügbar

8.7 Bluetooth Versionen

- Version 1.0
 - wurde im Juli 1999 verabschiedet
- Version 1.1
 - Erschien mit einigen Erweiterungen im Dezember 2000
 - ▶ Gleichzeitig bis zu 7 Verbindungen betreibbar
 - ▶ Meßverfahren für Signalstärke hinzugefügt (Received Signal Strength Indicator, RSSI)
 - Derzeit Grundlage der meisten Produkte
 - Grundlage der Ausführungen in der Vorlesung
- Version 1.2
 - Unempfindlicher gegen elektromagnetische Störungen
 - ▶ Adaptives Frequenzspringen
 - ▶ Verbessert Koexistenz mit WLAN
 - ▶ Schlechte Frequenzen werden aus Sprungsequenz genommen
 - ▶ „Same Channel Communication“
 - ▶ Aufeinanderfolgende Zeitschlitze eines Masters und eines Slaves senden auf gleicher Frequenz
 - ▶ Gleiche Qualität für beide
 - ▶ Frequenzspringen 800-mal pro Sekunde
- Version 2.0
 - Im November 2004 verabschiedet
 - ▶ „Enhanced Data Rate“ (EDR) mit ca. 3-facher Geschwindigkeit
 - ▶ Andere Form der Modulation: „Phase Shift Keying“ anstatt „Gaussian Shift Keying“
 - ▶ Bis zu 50% weniger Energieverbrauch
- Zukunft: Ultra-Wide-Band?

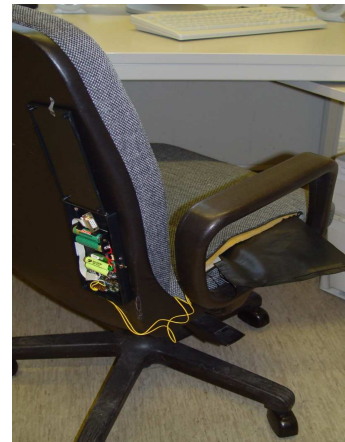
Multifunktionale Sensorknoten

Alltagsgegenstände als Sensorknoten



BlueEgg Mini-Ausgabe eines Sensorknoten

- Mikrocontroller, Batterie, Bluetooth
- Bewegungssensoren
- Steckbare Erweiterungen: weitere Sensoren, LEDs, Lautsprecher



BlueChair

Erkennen Kontext und
können diesen
kommunizieren

- ▶ Drucksensor
- ▶ Bewegungssensoren



BlueCup

- ▶ Bewegungssensoren
- ▶ Temperatursensor
- ▶ Füllstandsensor

Mobilkommunikation

V. Drahtlose persönliche Netze



Kapitel 9
IEEE 802.15.4 / ZigBee



I. Einleitung

1. Einführung und Grundlagen

II. Drahtlose Telekommunikationssysteme

2. GSM
3. UMTS

III. Drahtlose lokale Netze

4. IEEE 802.11 / WiFi
5. Mobile Ad Hoc Netze

IV. Drahtlose innerstädtische Netze

6. IEEE 802.11s
7. IEEE 802.16 / WiMax

V. Drahtlose persönliche Netze

8. Bluetooth
9. IEEE 802.15.4 / ZigBee

VI. Positionsbestimmung

10. Positionsbestimmung

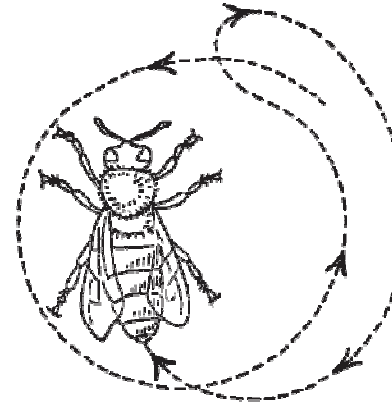
VII. Mobiles Internet

11. Mobile Vermittlungsschicht
12. Mobile Transportschicht

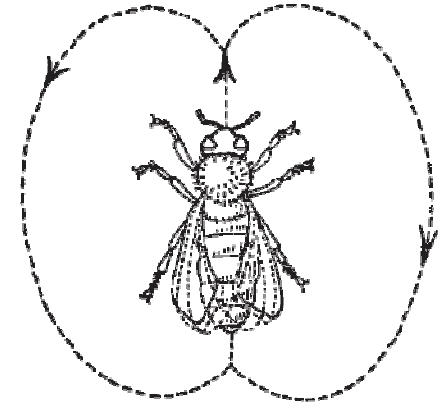
- 9.1 ZigBee Übersicht
- 9.2 IEEE 802.15.4 Grundlagen
- 9.3 Dateneinheiten
- 9.4 IEEE 802.15 Arbeitsgruppen
- 9.5 Zusammenfassung WPAN

Übungen
Referenzen

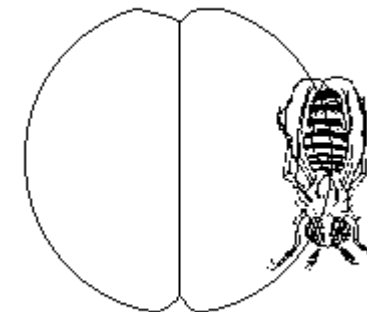
- Name „ZigBee“ stammt aus der Bienensprache
- Bienen teilen Standort neuer Futterquelle dem Stock mit – durch *Zick-Zack-Tanzen*
- Rundtanz – Futter in Entfernung 50m-150m
- Schwänzeltanz – Distanz >150m
- Länge des Tanzes Hinweis auf exakte Entfernung
 - z.B. 2,5s Schwänzeln entsprechen etwa 2,6km
 - lineare Abhängigkeit
- Richtung der Quelle wird über Ausrichtung auf der (Tanz-)Geraden bestimmt
 - Quelle genau in Richtung der Sonne – im Stock hochklettern
 - Z.B. 60° links von der Sonne – 60° Grad links hochklettern
- „Empfang“ der Information durch Erfühlen (Dunkelheit im Stock!)



Rundtanz



Schwänzeltanz





ZigBee™ Alliance

Wireless Control That Simply Works

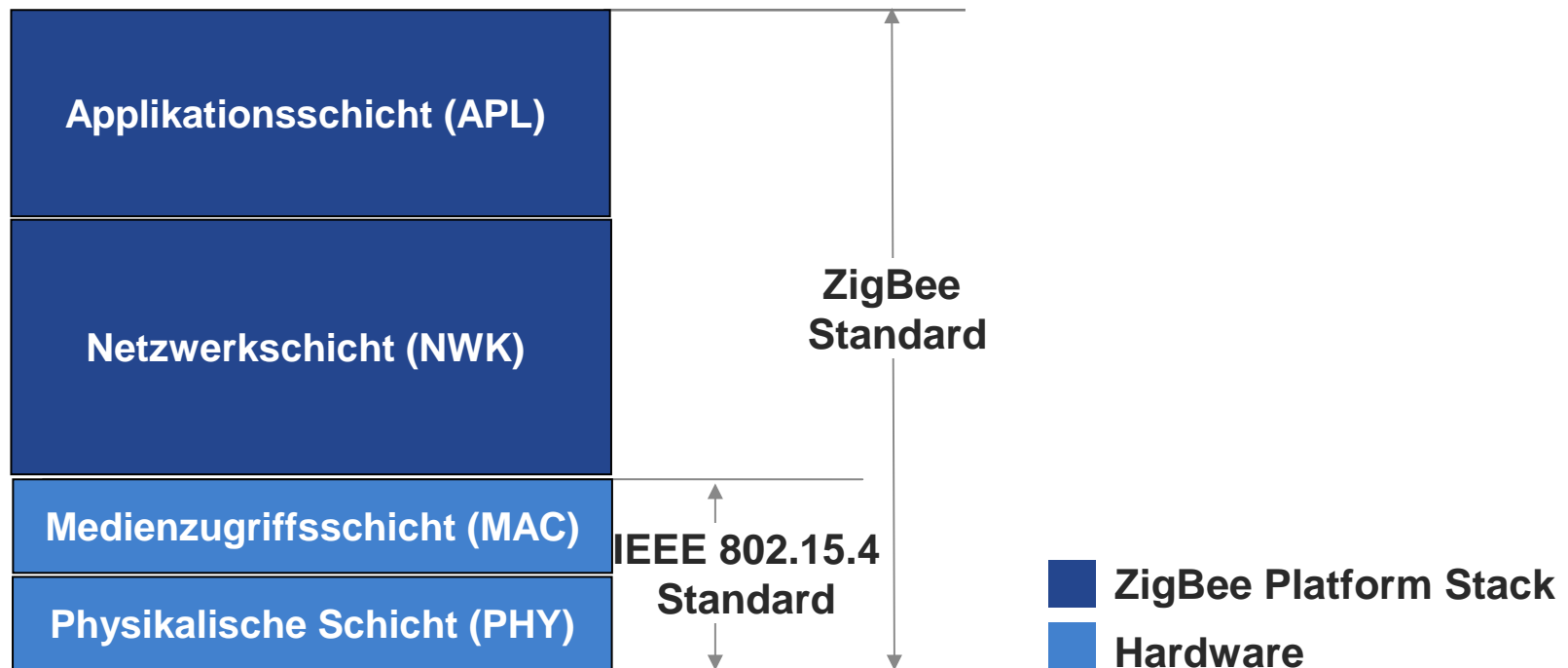
*“To enable reliable, cost-effective, low-power, wirelessly networked, **monitoring and control** products based on an open global standard.”*

- Die ZigBee Alliance ist ein Firmenkonsortium, zu dem neben den Gründern Honeywell, Motorola, Mitsubishi Electric, Philips und Invensys inzwischen über 120 Partner gehören.
- Gegründet 2002
- Ziel ist Entwicklung eines neuen WPANs mit dem Fokus auf
 - Geringe Komplexität, geringe Kosten, geringer Durchsatz
 - Lange Batterielaufzeit
 - „Meshed Networks“

- Kleine Paketgröße (< 128 Byte)
- Geringer Durchsatz (250 kBit/s)
- Geringer Energieverbrauch
- Reichweite bis 70 Meter
- 3 Frequenzbänder, nur eines weltweit verfügbar:
 - 2,4 GHz, 16 Kanäle
- Verschiedene Netztypen möglich:
 - P2P/Mesh: Jeder kann mit jedem kommunizieren
 - Stern: Kommunikation nur über zentralen Knoten
- 2 Gerätearten
 - **Vollfunktionstüchtige Geräte** (Full Function Devices, FFD)
 - **Eingeschränkte Geräte** (Reduced Function Devices, RFD), nur in Stern-Netzen
- Ausführlicher behandelt in DSAN-Vorlesung



- Spezifiziert
 - physikalische Übertragung und Sicherung (in IEEE 802.15.4)
 - höhere Schichten wie z.B. Darstellung oder Transportschicht



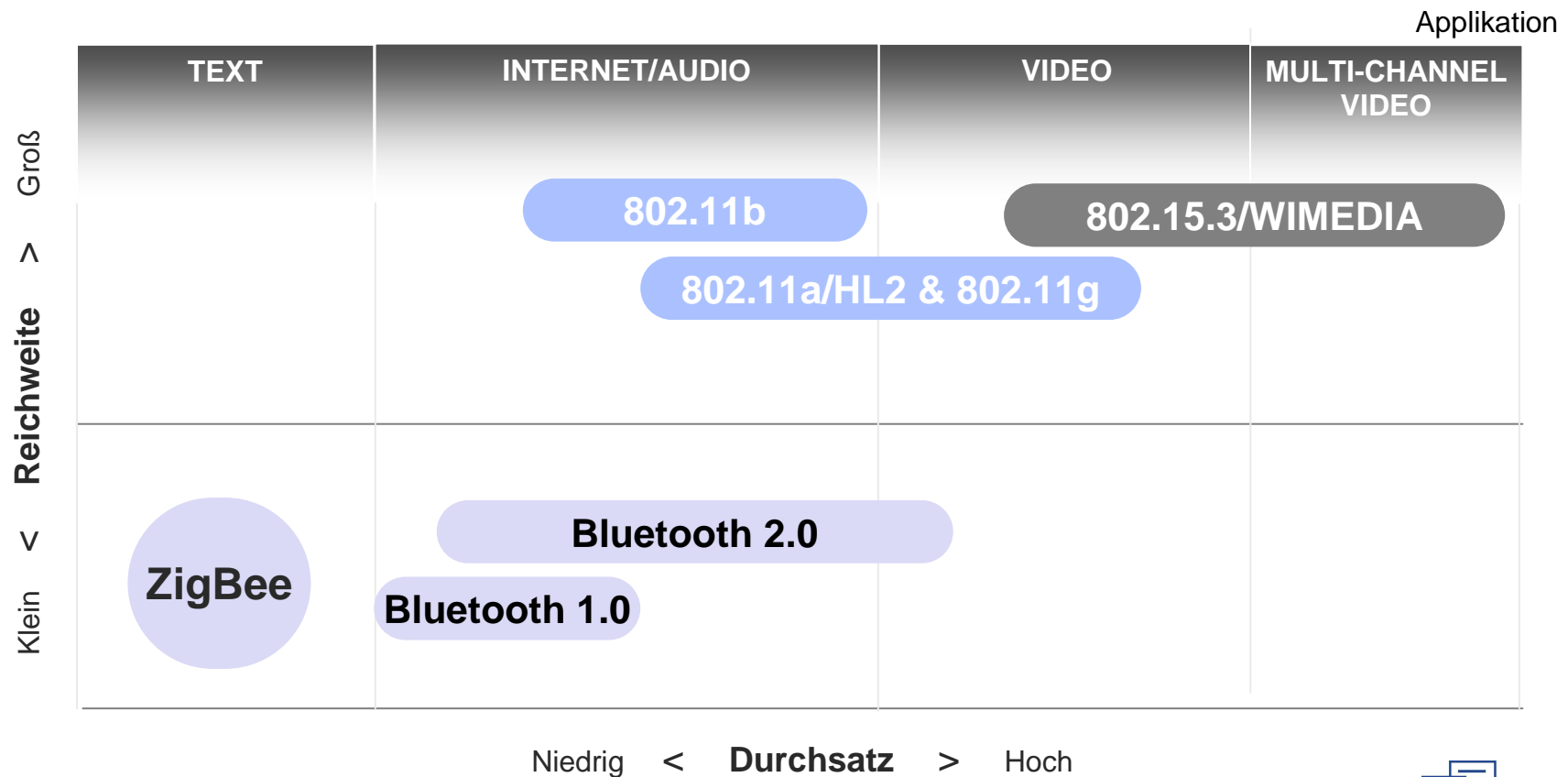
- Bietet Kunden Kompatibilitätstest und Zertifizierungen an.
- Erste Produkte mit ZigBee sind 2005 ausgeliefert worden.

- Aufgaben der ZigBee Netzwerkschicht:
 - Zuweisung von Netzwerkadressen durch Coordinator (ein bestimmtes FFD im ZigBee PAN)
 - Aufbau und Erhalt von Routen zwischen Geräten
 - Routing von Paketen zu Zielgeräten durch Router und Coordinatoren (beides FFD)
 - Beitritt zu und Austritt aus einem ZigBee-Netzwerk
 - Entdeckung von direkten Nachbarn
 - Anwendung von Sicherheitsmaßnahmen auf Netzwerkebene

- Von ZigBee vorgesehene Kommunikationsmuster:
 - Unicast
 - Broadcast
 - Multicast
- Mögliche Topologien
 - Mesh: Jeder Knoten kann versuchen mit jedem anderen Kontakt aufzunehmen – entweder direkt oder über Router
 - Hierarchische Baumtopologie: Unter den Knoten herrschen hierarchische Verwandtschaftsverhältnisse. Das Routing basiert auf einem Baumgraphen.

- 3 funktionale Bestandteile:
 - Application Support Sublayer (APS)
 - ▶ Unterstützung von zuverlässigem Datentransfer
 - ▶ Verwaltung von Gruppenadressen
 - ZigBee Device Object (ZDO)
 - ▶ Definiert die Rolle eines Gerätes im Netz (Coordinator/Router/Device)
 - ▶ Entdecken anderer Geräte und derer Anwendungen
 - Application Framework
 - ▶ Umgebung in der sich die Anwendungen befinden

- Wie „passt“ ZigBee zu anderen Wireless-Protokollen?



	Bluetooth	ZigBee/802.15.4
Modulationstechnik	Frequency Hopping Spread Spectrum (FHSS)	Direct Sequence Spread Spectrum (DSSS)
Durchsatz	768 kbit/s	250 kbit/s
Reichweite	1, 10 oder 100m	Bis 70m
Verbindungsaufbau	≈3 s	30 ms
Sendeleistung	1mW-100mW	10mW-1000mW
Knoten pro „Master“	7	64000

Obwohl 802.15.4 teilweise mehr Strom zum Senden verbraucht, ist es auf Grund „cleverer“ Energiesparmodie (längere Schlafzeiten, keine Notwendigkeit ständig Frequenzen zu synchronisieren usw.) insgesamt doch stromsparender als Bluetooth.

- **Wireless Personal Area Networks**
 - Vernetzung von (kleinen) Geräten im direkten Umfeld, Vision „Ubiquitäre Netze“
 - Begrenzte Reichweite, Energie, etc.
 - Autonome Netze
- **Verschiedene Technologien**
 - (Infrarot, proprietärer Funk)
 - Bluetooth
 - ▶ Frequenzsprung (Sequenz und Phase)
 - ▶ Piconetz – Master, Slave
 - ▶ Inquiry, Page
 - ZigBee
 - ▶ Stern-/Mesh-Netze
 - ▶ Koordinator
 - ▶ Unterschiedliche Kommunikationstypen

1. Nennen Sie Unterschiede zwischen WLANs und WPANs!
2. Welche Aufgabe hat RFCOMM?
3. Welche Dienste stellt Bluetooth zur Verfügung?
4. Wofür stehen ACL und SCO – und worin unterscheiden sie sich?
5. Welche Probleme können beim Aufbau eines Scatternetzes entstehen?
6. Was ist der Unterschied zwischen Page und Inquiry?
7. Welche Aufgabe hat der Koordinator?

- [V.1] J. Roth, Mobile Computing, dpunkt-Verlag, 2005
- [V.2] <http://bluez.sourceforge.net/>
- [V.3] B. A. Miller, C. Bisdikian, Bluetooth Revealed, Prentice Hall, 2002
- [V.4] What You Should Know About the ZigBee Alliance
<http://www.zigbee.org>,
- [V.5] <http://www.elektroniknet.de>
- [V.6] http://www.lisha.ufsc.br/~guto/teaching/ish/ine5346-2003-1/work/bluetooth/hci_commands.html
- [V.7] Vorlesung „Ubiquitäre Systeme“,
<http://www.teco.edu/lehre/#vorlesung>
- [V.8] J. Schiller, Mobilkommunikation, Pearson Studium, 2003
- [V.9] NC State University, The Honey Bee Dance Language,
<http://www.cals.ncsu.edu/entomology/apiculture/PDF%20files/1.11.pdf>
- [V.10] S. Farahani, ZigBee Wireless Networks and Transceivers, Newnes, 2008