

基于可见光传输的通感能一体化 技术研究

陈丹阳 博士

北京科技大学光通信与智能化应用研究团队

2023.05.11

01

引言

02

通信位置感知一体化

03

位置感知能量收集一体化

04

通信能量收集一体化

05

基于可见光传输的通感能一体化

06

总结与展望

引言



北京科技大学
University of Science and Technology Beijing



烽火狼烟



LED照明



LiFi
(Light Fidelity)





6G无线网络--使能技术之一

2020年《6G 无线热点技术研究白皮书》明确指出，可见光通信照明定位融合技术在部署成本、室内高精度定位、保密性、无电磁辐射等方面具备显著优势，可有效满足随着智能移动终端的日益普及和无线通信的高速发展，人们对通信和定位与日俱增的需求。

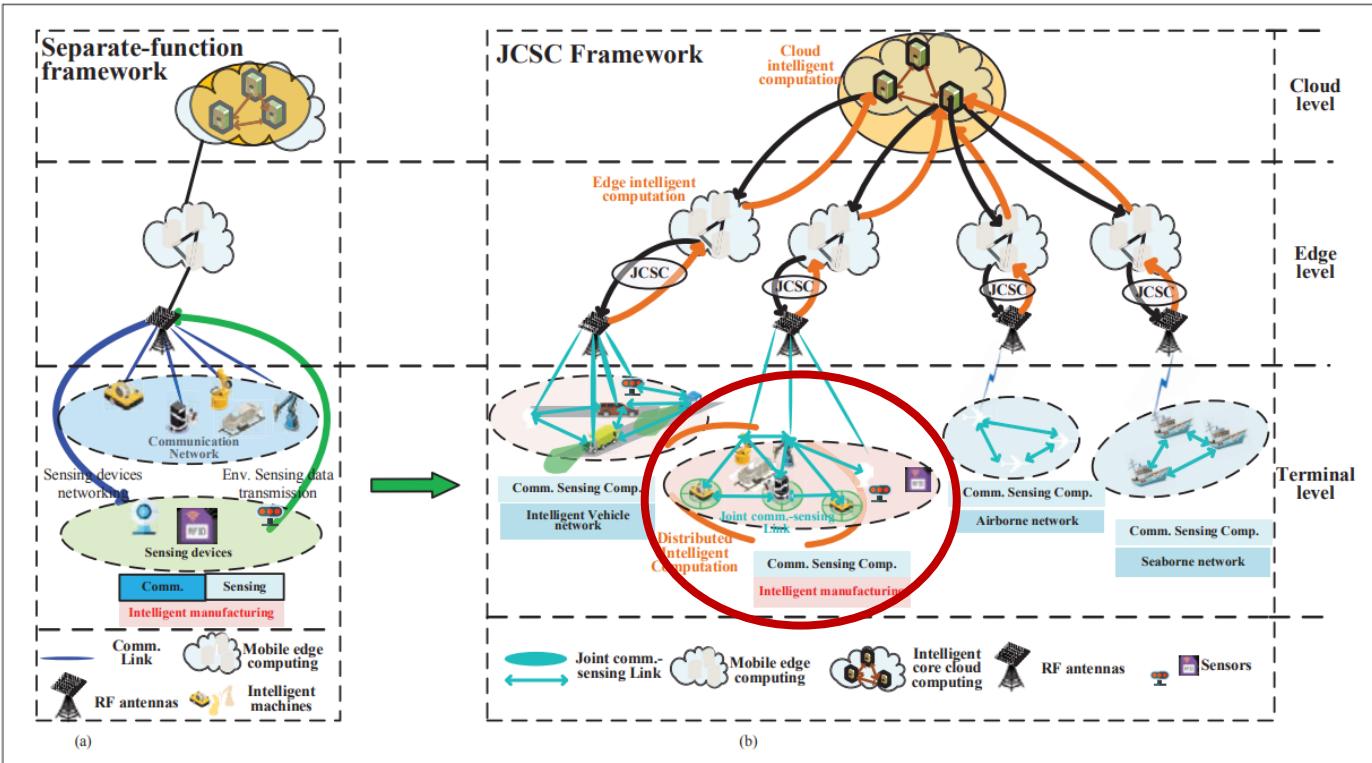
7大未来产业之一

2021年，深圳市明确将可见光通信与光计算、区块链与量子信息、类脑智能、细胞与基因（生物育种）、合成生物、深地深海、空间技术列为七大未来产业。

美国军方安全数据传输新宠

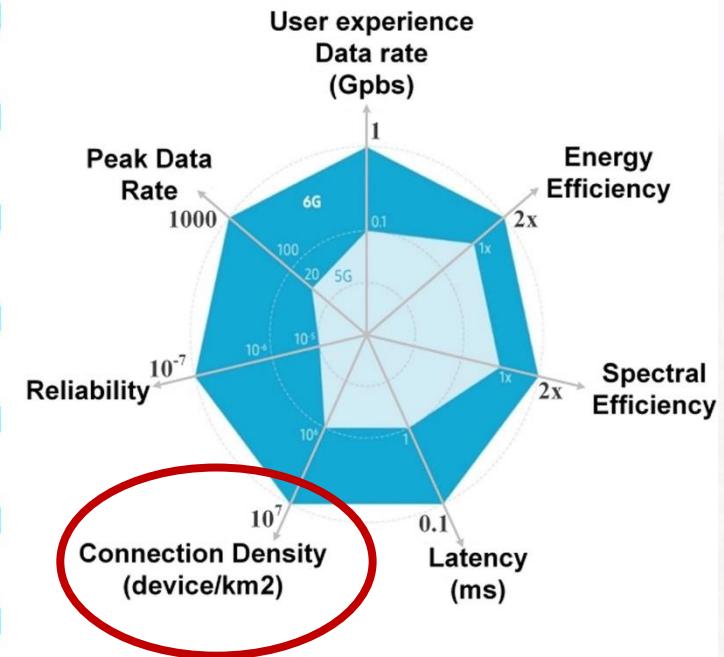
2021年，美国陆军投资420万美元用于全球首次大规模部署LiFi。美国欧洲和非洲陆军（USAREUR-AF）的尖端部署基于pureLiFi的无线技术，该技术使用光而不是射频来传输数据。

6G的通感一体化需求迫切



碳排放问题突出

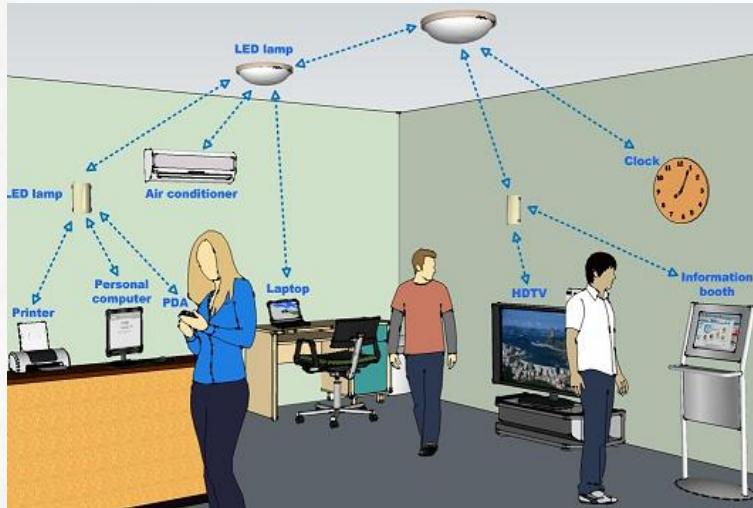
- Connecting Intelligence
- Programable
- Determinism
- Integrated Sensing
- Sustainability
- Trustworthiness
- Affordable and Scalable



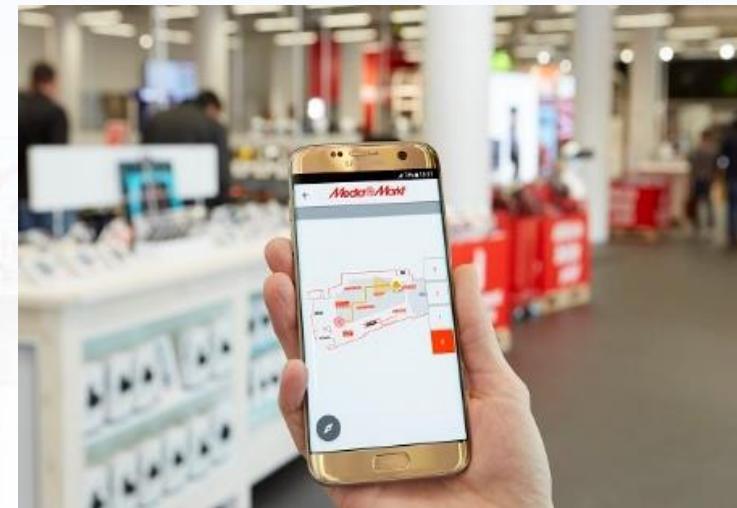
➤ 建立一种具有无处不在的绿色6G移动通信网络势在必行

- IEEE Network, 2021, 35(6): 34-42.
- Alexandria Engineering Journal, 2023, 64: 245-274.

通信



位置信息感知



能量收集



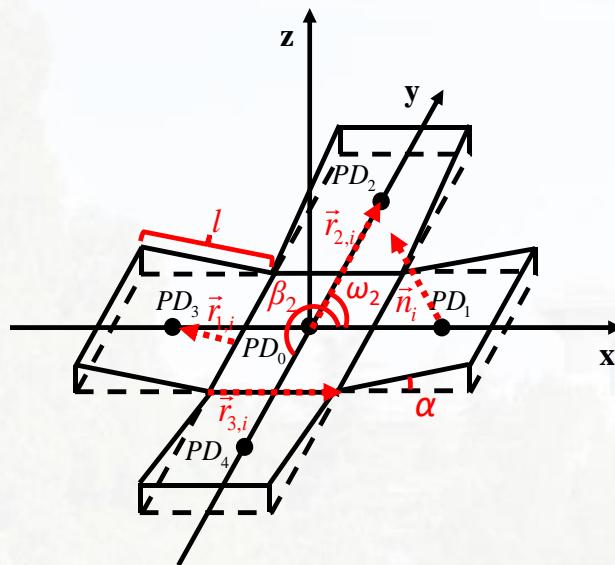
- 丰富的频谱资源
- 绿色环保的通信方式
- 安全可靠性强
- 方便快捷，应用场景广
- 具有高速通信的潜力

- 兼顾照明
- 低成本
- 厘米级甚至毫米级定位

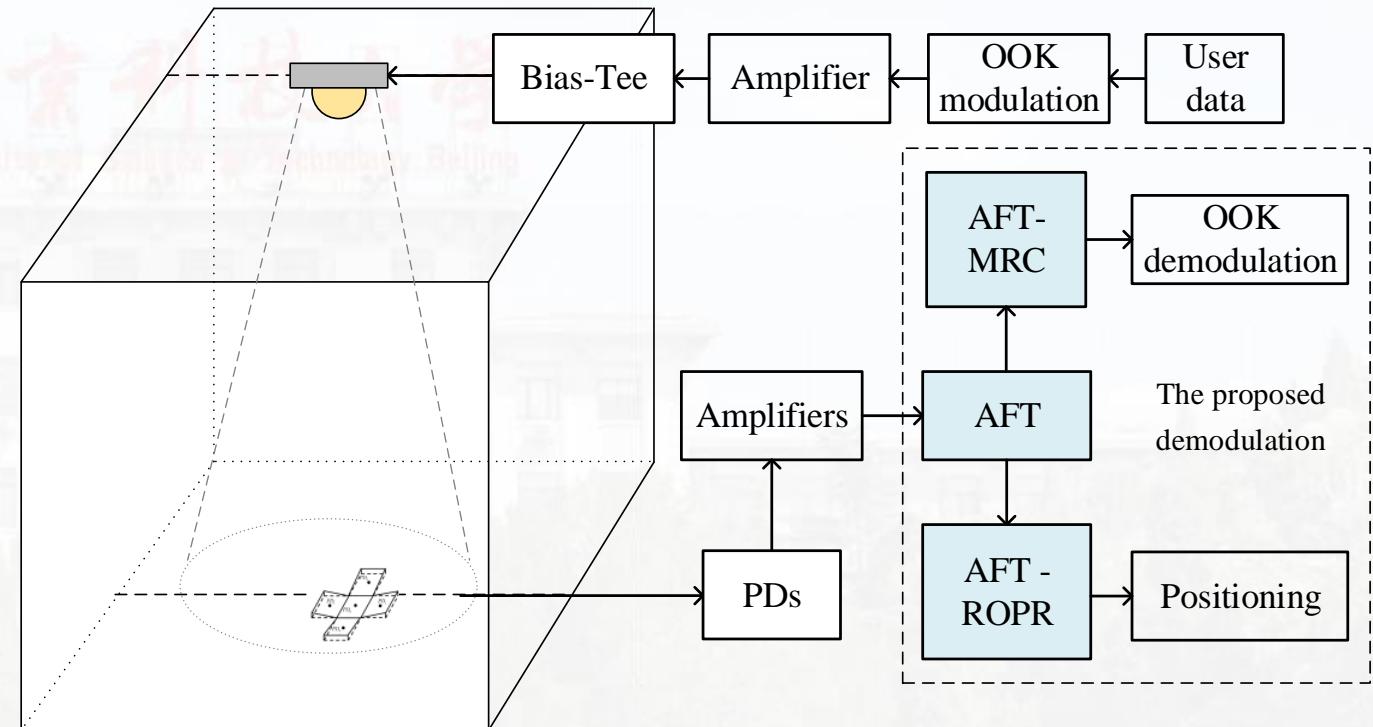
- 实现复杂度低
- 能量自持续

通信位置感知一体化

系统模型

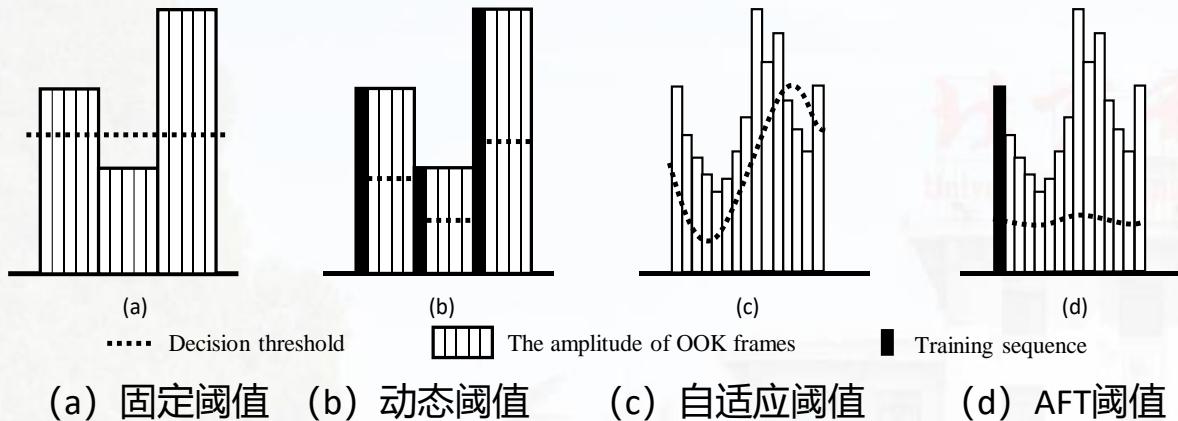


一种多PD对称结构VLCP接收终端结构



VLCP一体化系统模型

自适应门限AFT算法

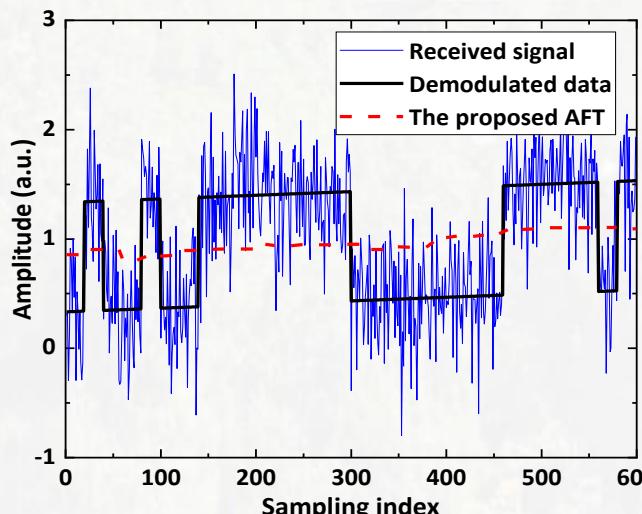


多维接收结构定位算法

$$P_{r,0} = \frac{kh^{m+1}}{d^{m+3}}$$

$$P_{r,i} = \frac{kh^m}{d^{m+3}} \left[(x_t - x_{r,i}) \sin(\alpha) \cos(\beta_i) + (y_t - y_{r,i}) \sin(\alpha) \sin(\beta_i) + h \cos(\alpha) \right]$$

$$T_i - h \cdot RSSR_i = x_r \cdot A_i + y_r \cdot B_i$$



➤ 门限随信号变化用以实现RSS定位，同时实现通信

$$A_i = \sin(\alpha) \cos(\beta_i)$$

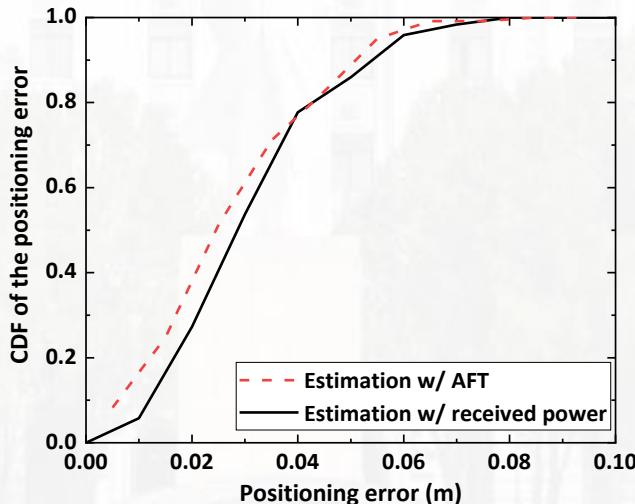
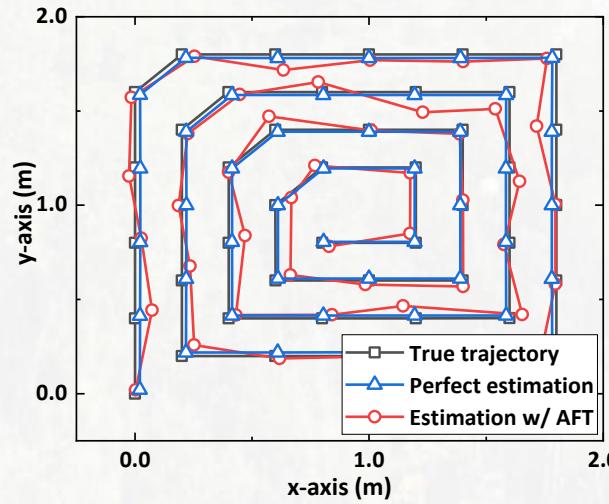
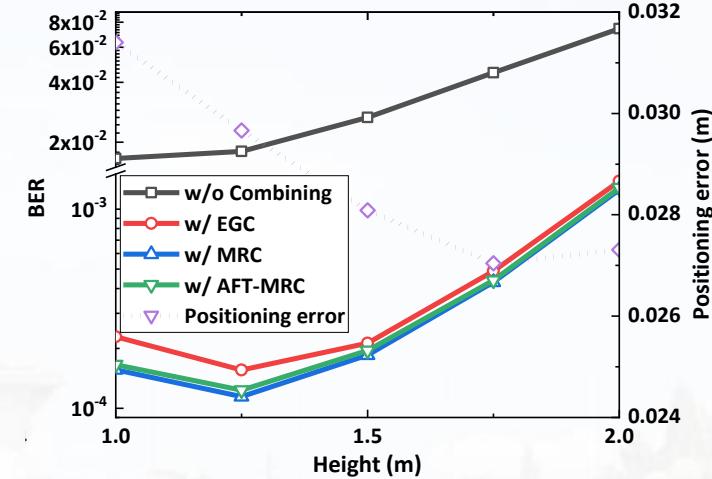
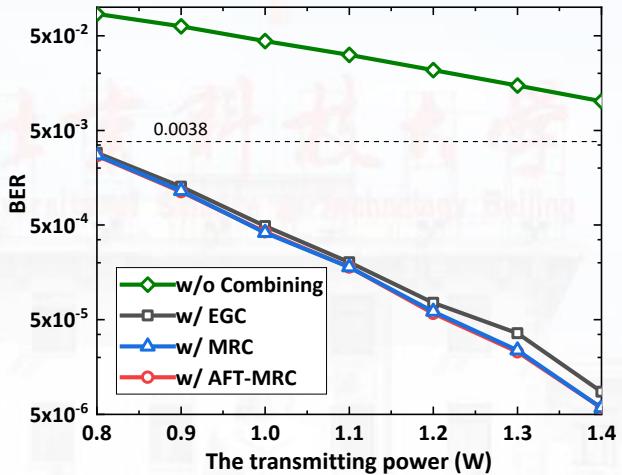
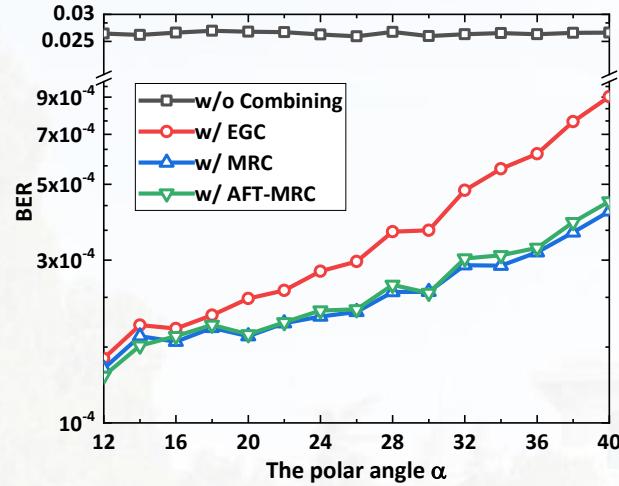
$$B_i = \sin(\alpha) \sin(\beta_i)$$

$$T_i = [x_t - r \cos(\alpha) \cos(\omega_i)] A_i + [y_t - r \cos(\alpha) \sin(\omega_i)] B_i + h \cos(\alpha)$$

$$RSSR_i = \frac{P_{r,i}}{P_{r,0}} \quad (i=1,2)$$

通信位置感知一体化

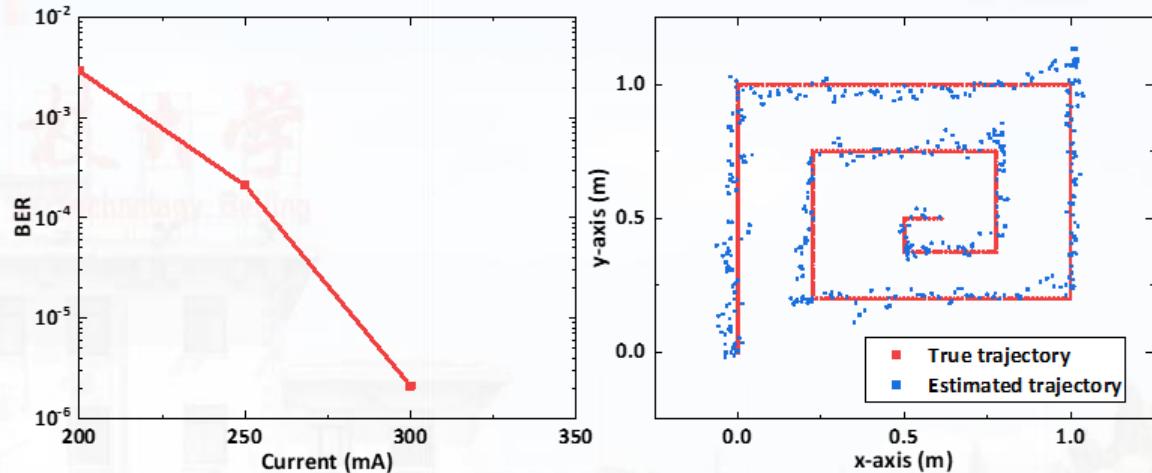
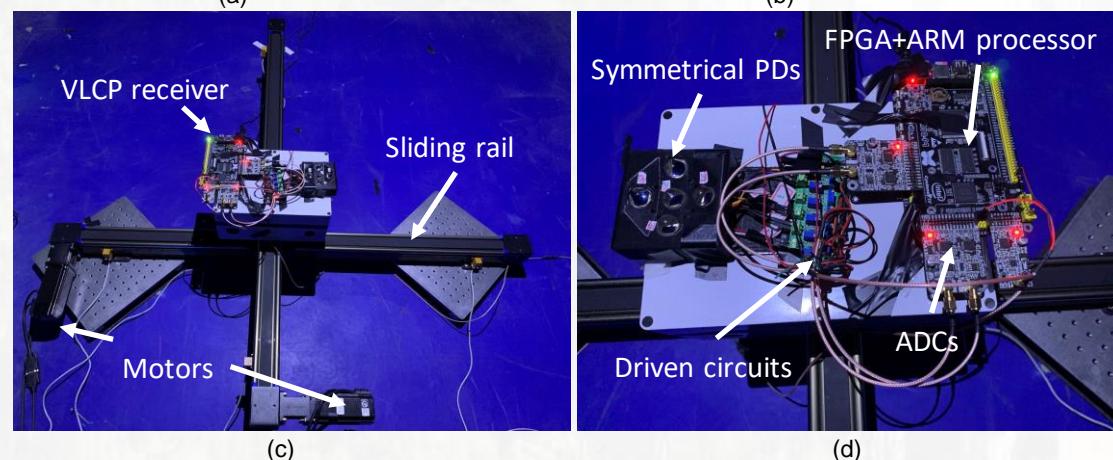
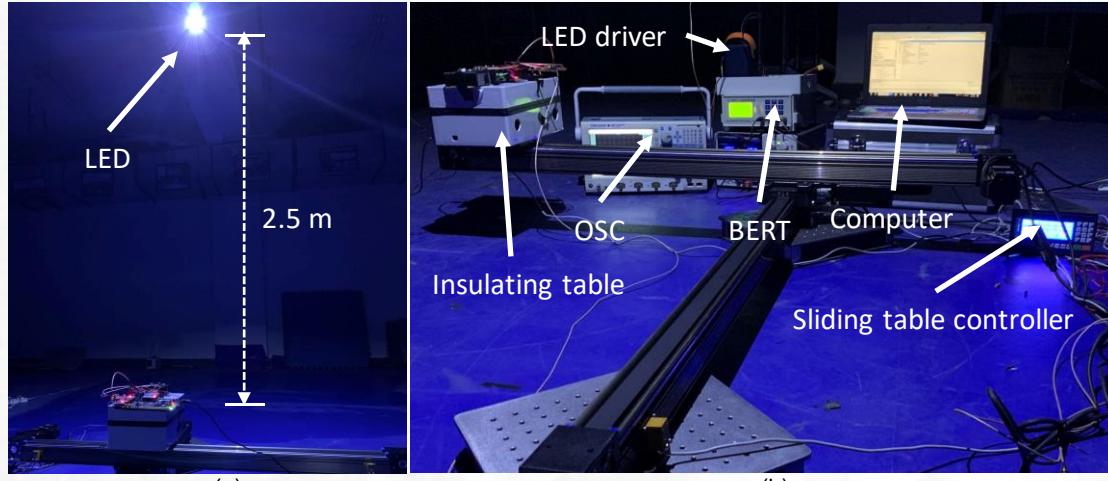
仿真结果



- 不同功率、高度等条件下，BER与传统MRC性能相当
- 平均定位误差约为 3 cm，和传统RSS定位性能相当

通信位置感知一体化

实验系统及结果

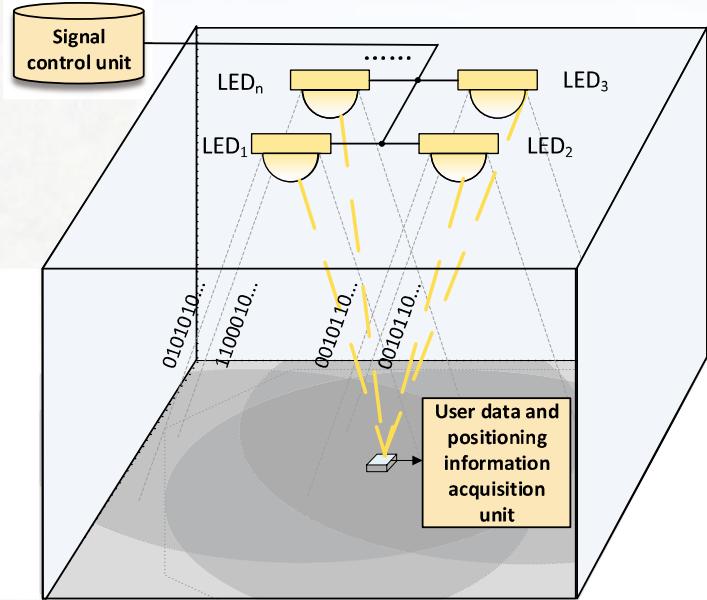


- 中心的照度仅为 6.4 lux 时，BER为 1.9×10^{-3} ，通信速率120 Kbit/s
- 中心照度为 91.2 lux 时，平均定位精度 3.43 cm

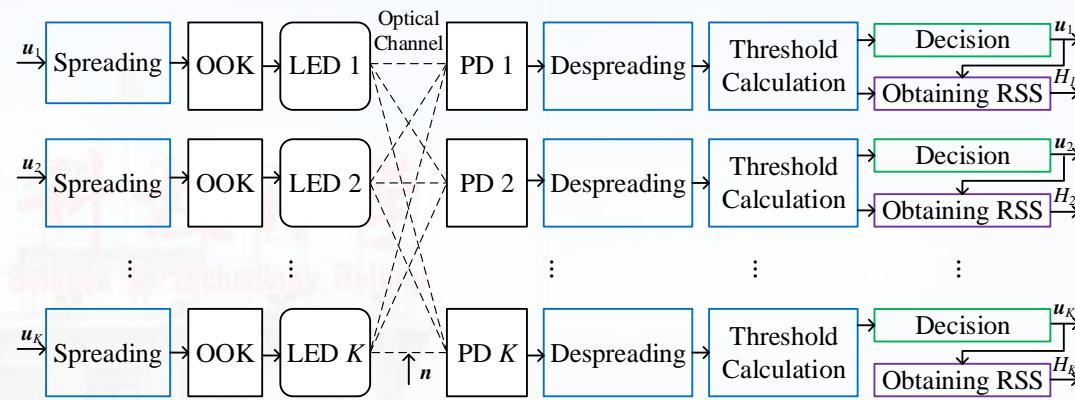
- Jin J, Lu H, et al. Adaptive feedback threshold based demodulation for mobile visible light communication and positioning integrated system[J]. Optics Express, 2022, 30(8): 13331-13344.
- Yu X, Wang J, Lu H. Single LED-based indoor positioning system using multiple photodetectors[J]. IEEE Photonics Journal, 2018, 10(6): 1-8.

通信位置感知一体化

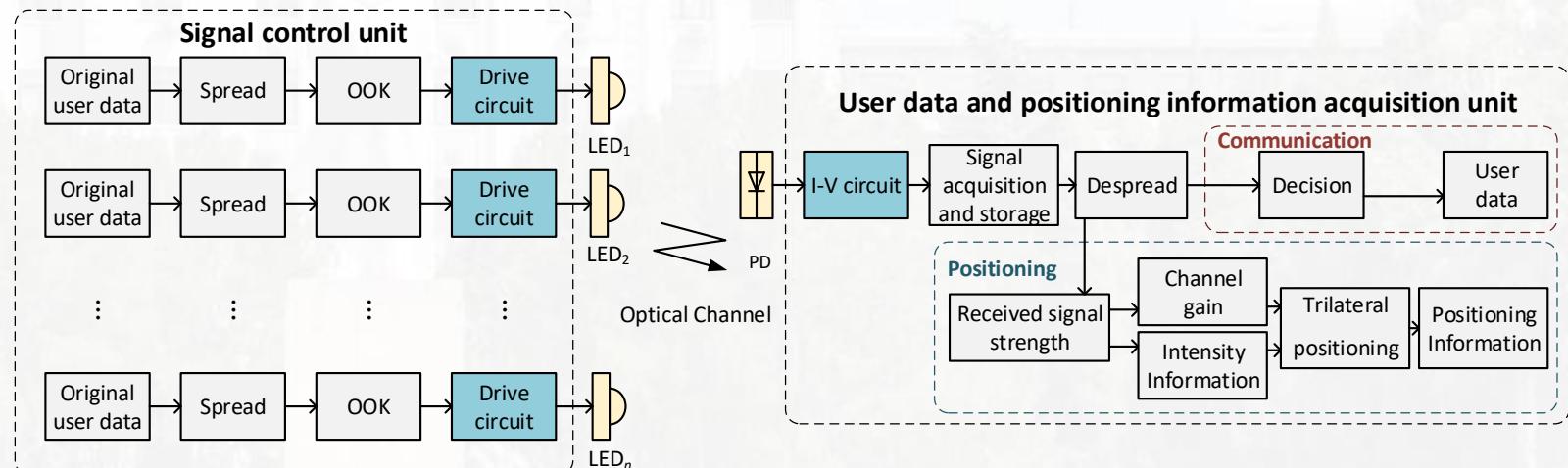
系统模型



基于CDMA的VLCP一体化系统



基于Unipolar code set的CDMA-VLCP系统

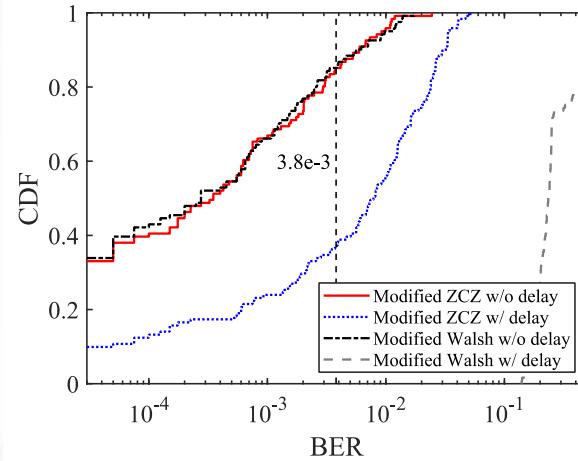


基于Modified code set的CDMA-VLCP系统

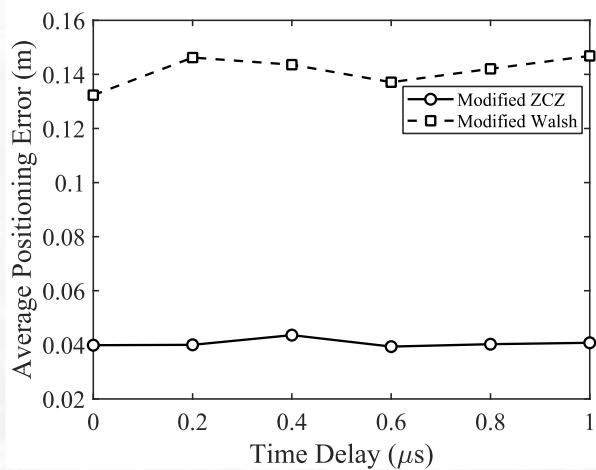
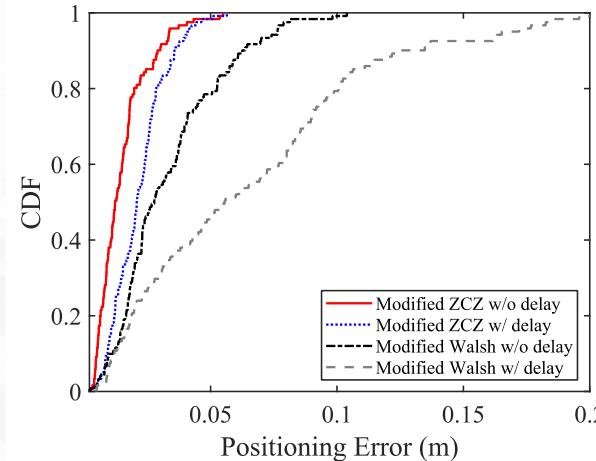
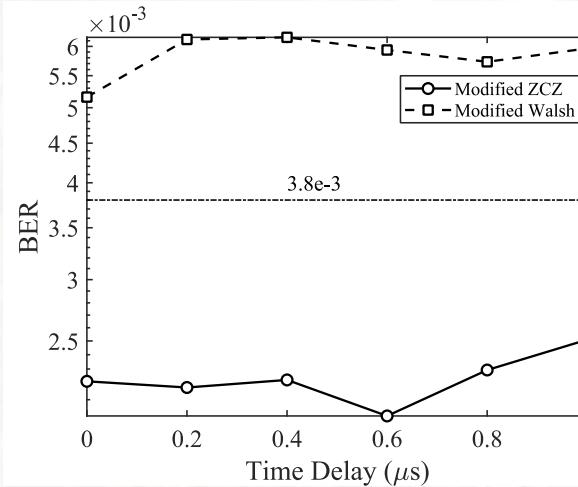
基于单PD接收模型的通信位置感知一体化

➤ 仿真结果

同步



准同步

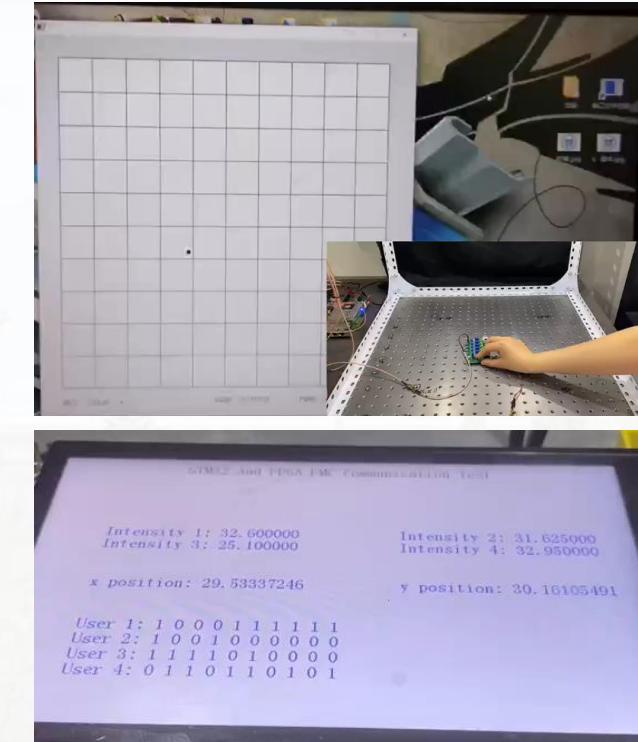
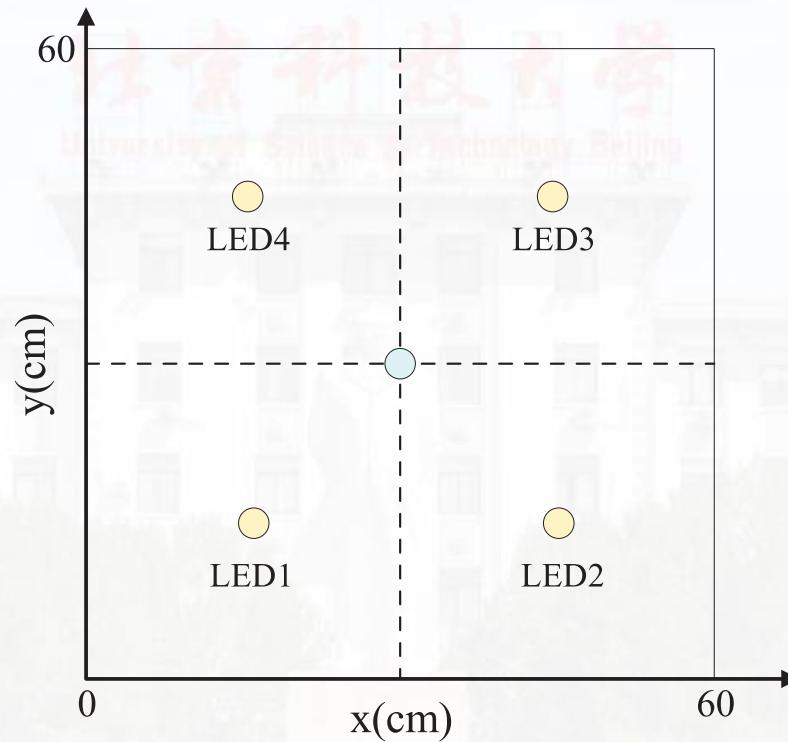
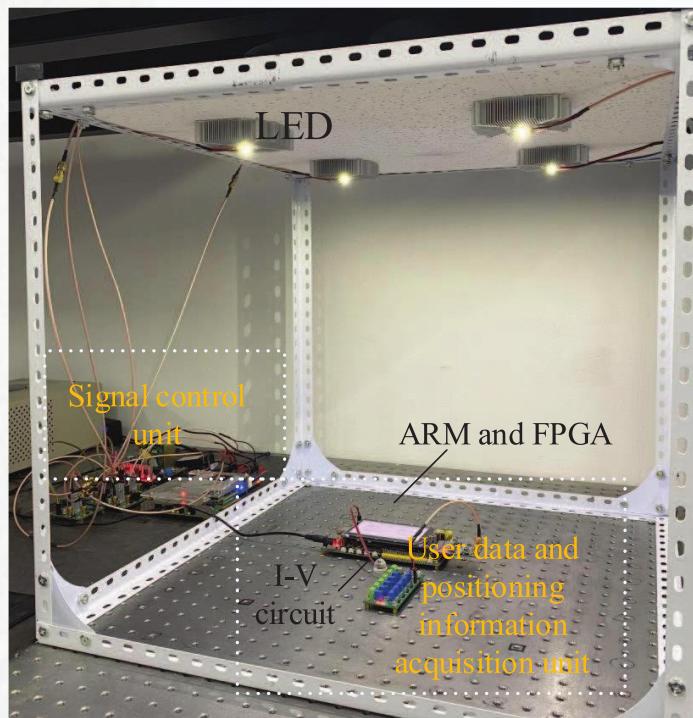


➤ 良好的通信性能是保障位置感知精度的关键

➤ 所构造的码集能够有效适应准同步条件下工作

基于单PD接收模型的通信位置感知一体化

实验系统

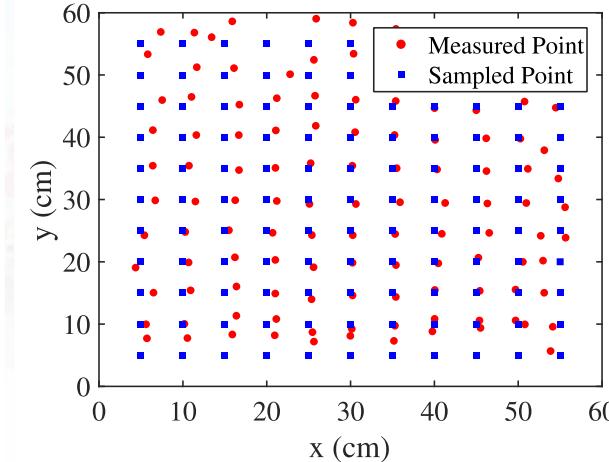
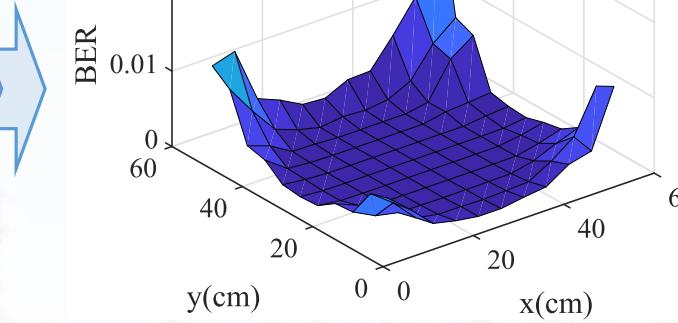


基于CDMA的VLCP一体化实验系统及结果展示

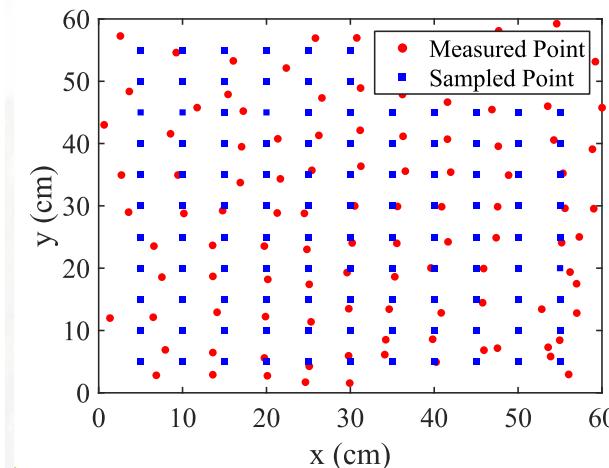
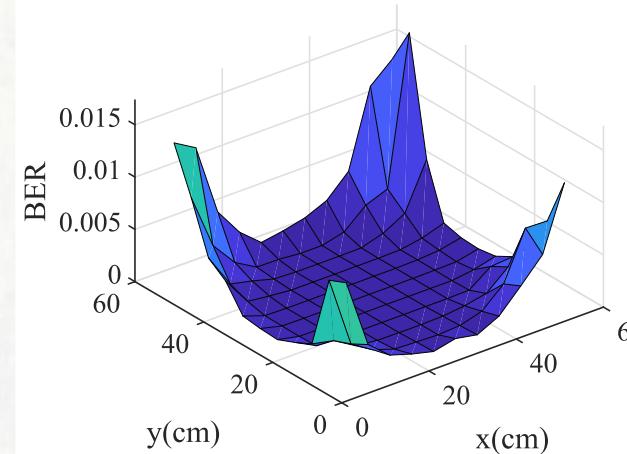
基于单PD接收模型的通信位置感知一体化

实验结果

Modified ZCZ



Modified Walsh

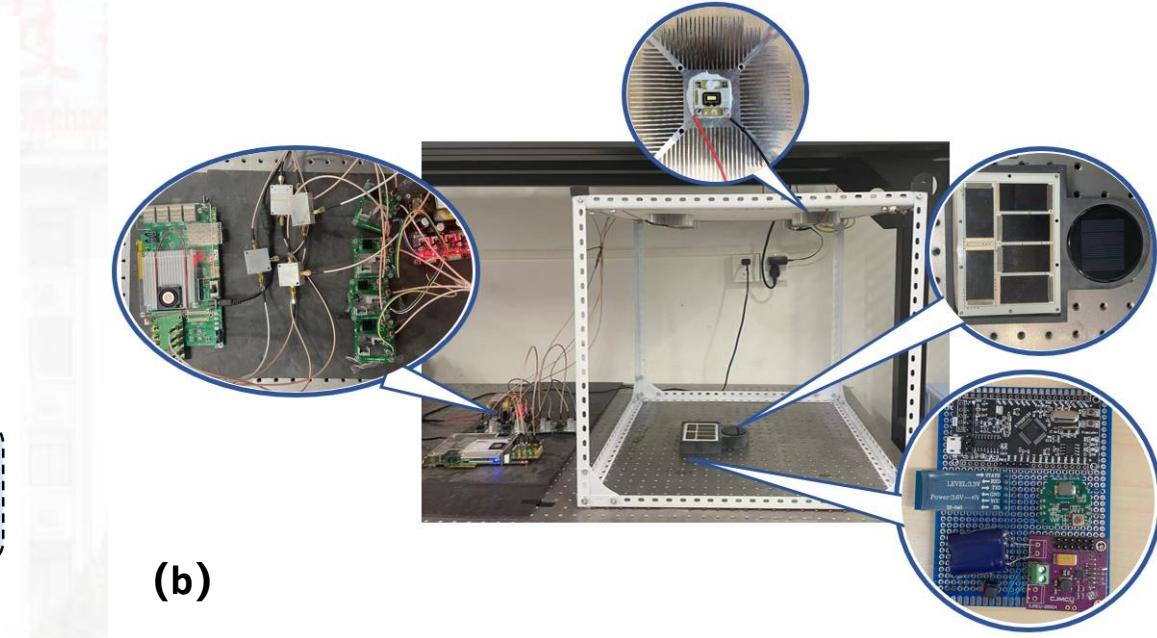
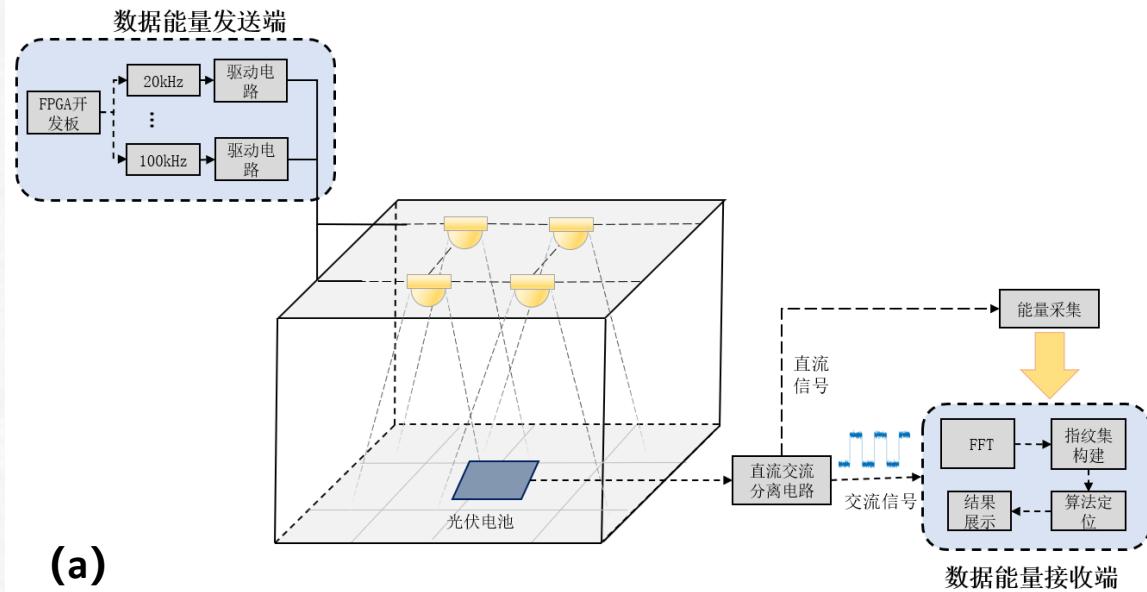


➤ 对于四用户实时系统，取得了 1.8×10^{-3} 的误码率，平均定位误差低至1.5cm

- Chen D, et al. Integrated visible light communication and positioning CDMA system employing modified ZCZ and Walsh code[J]. Optics Express, 2022, 30(22): 40455-40469.
- Chen D, et al. Performance Evaluation of ZCC and OZCZ Code Set in an Integrated VLCP-CDMA System[J]. IEEE Photonics Technology Letters, 2022, 34(16): 846-849.

位置感知能量收集一体化

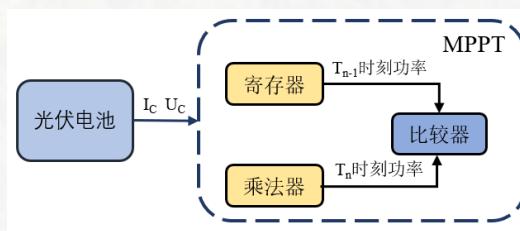
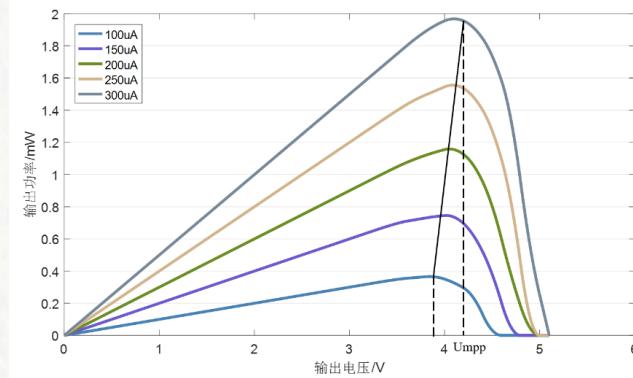
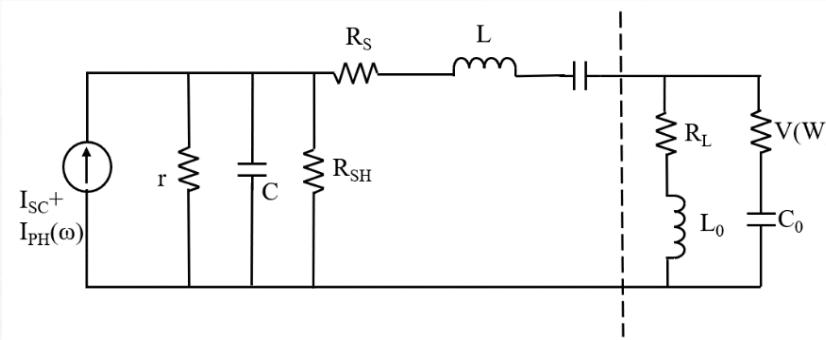
系统模型



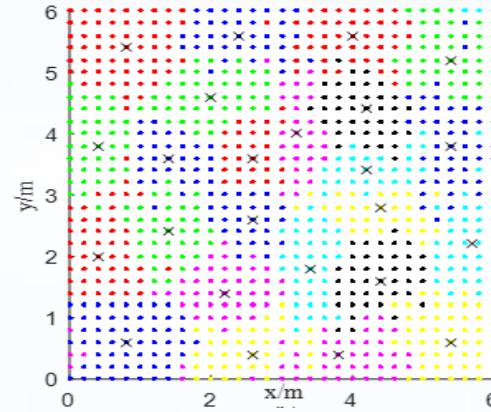
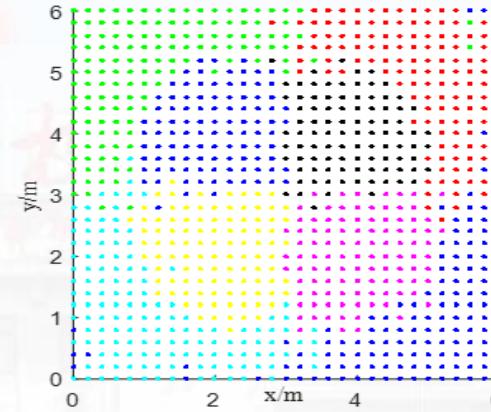
基于硅光电池的可见光位置感知和供能一体化 (a) 系统模型 (b) 实验系统

位置感知能量收集一体化

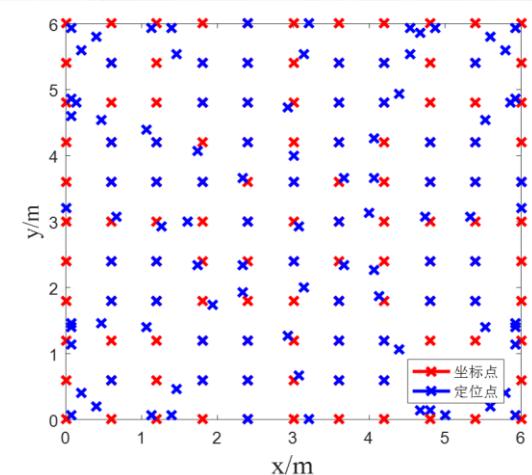
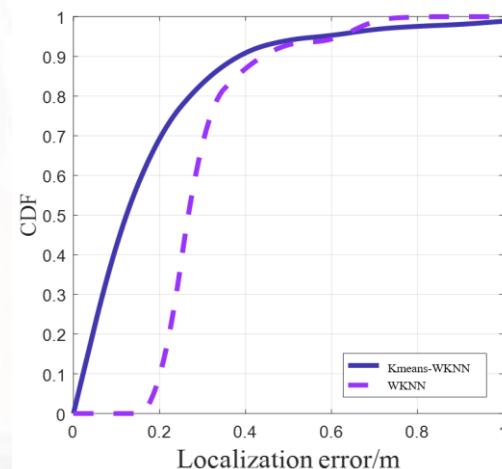
➤ MPPT算法



➤ Kmeans-WKNN



➤ 仿真结果

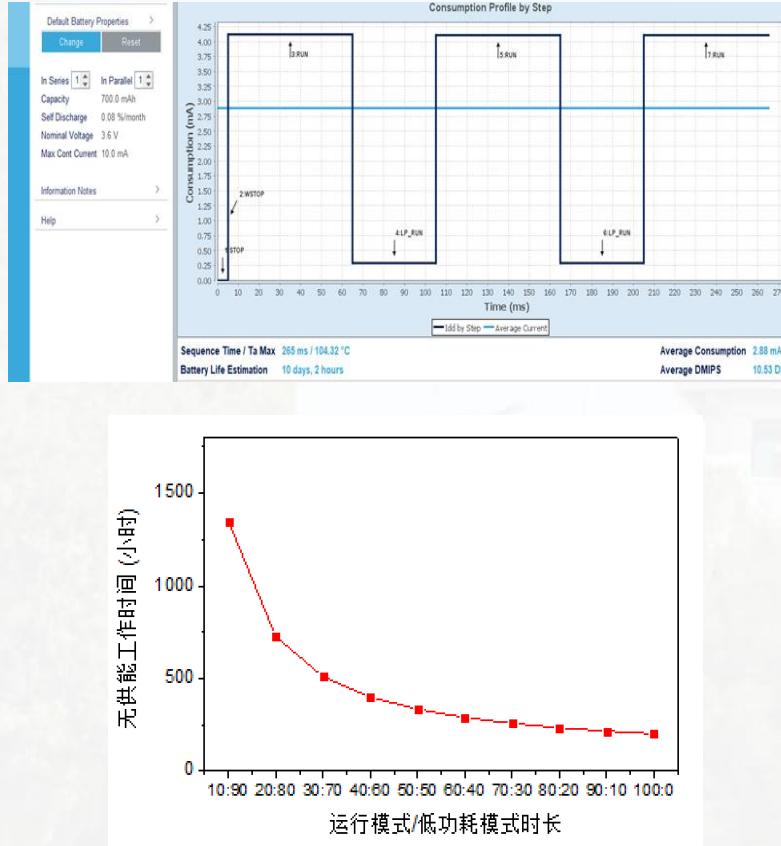


位置感知能量收集一体化

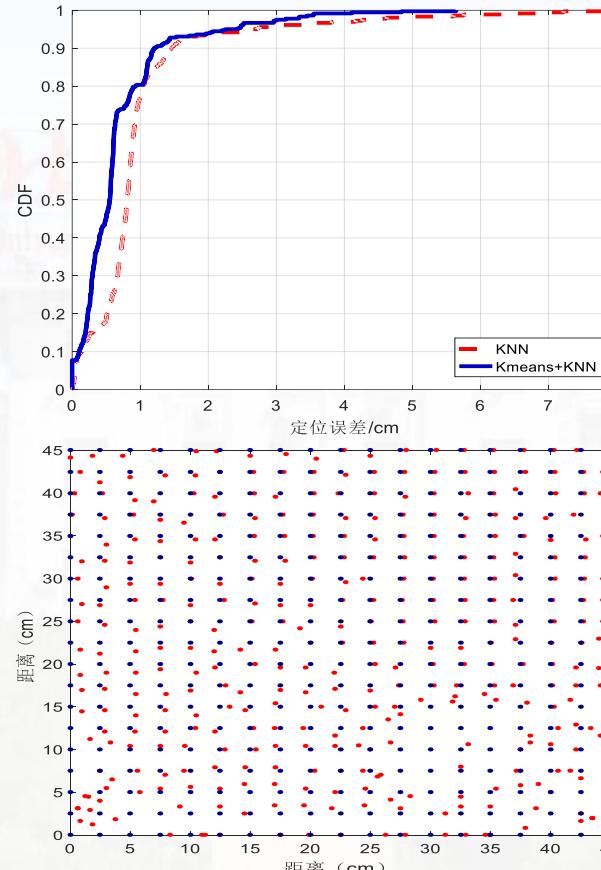


北京科技大学
University of Science and Technology Beijing

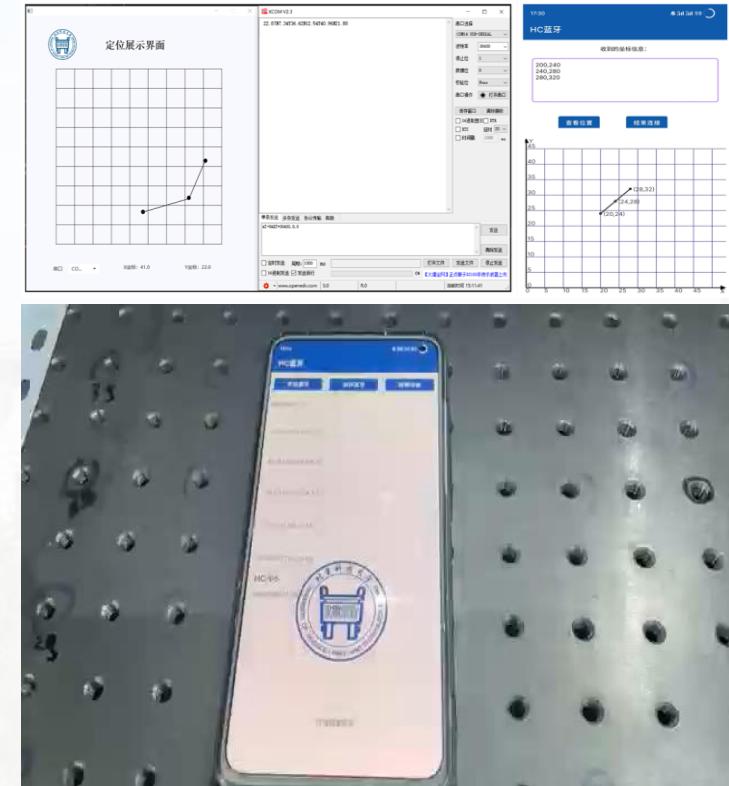
实验结果



供能性能：实现能量自持续数据传输和处理



位置感知性能：毫米级

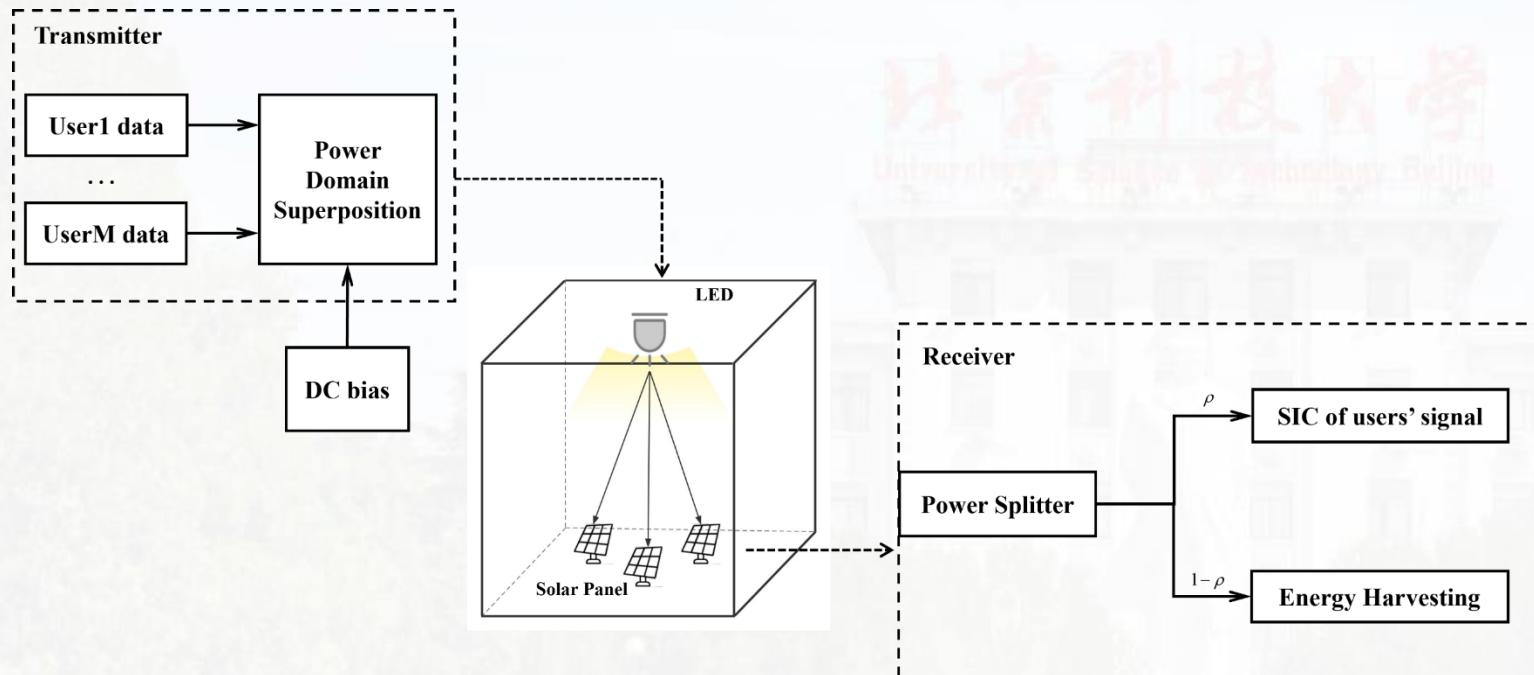


实验展示



通信能量收集一体化

系统模型

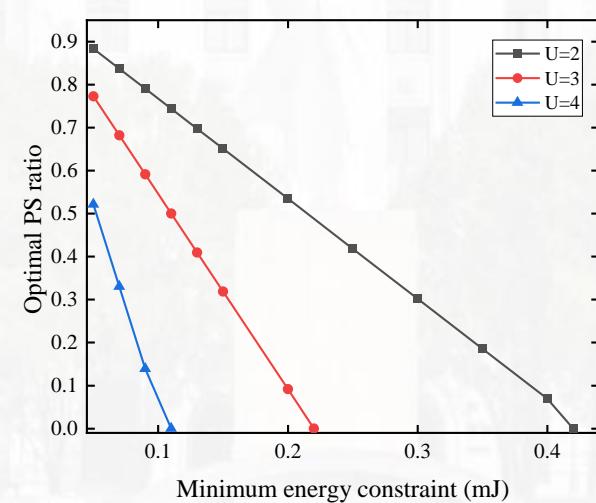
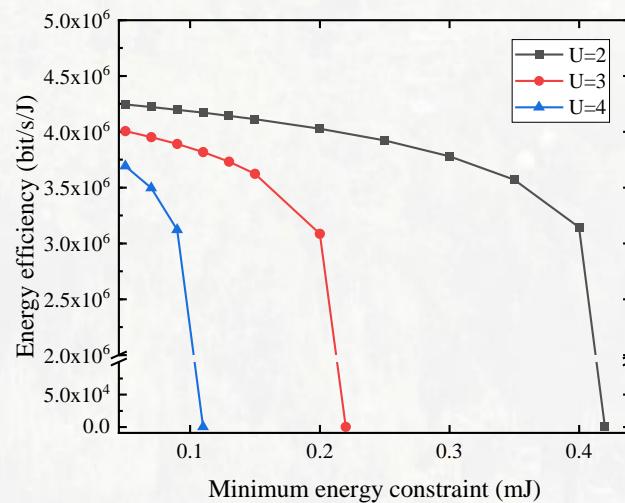
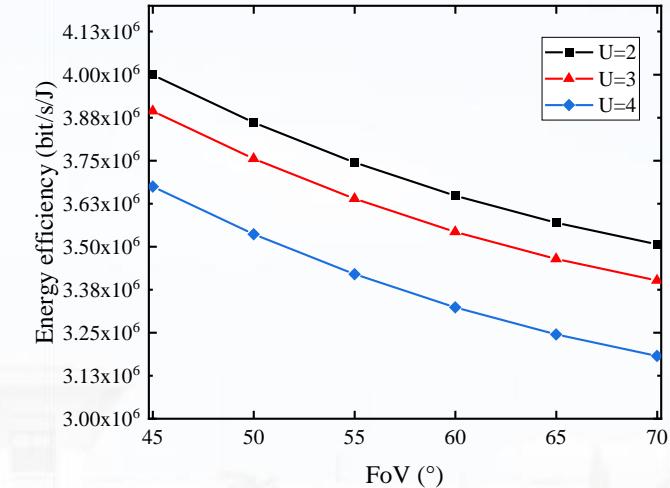
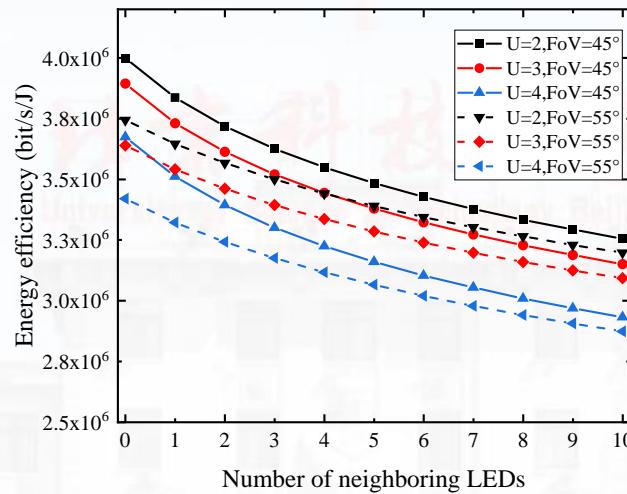
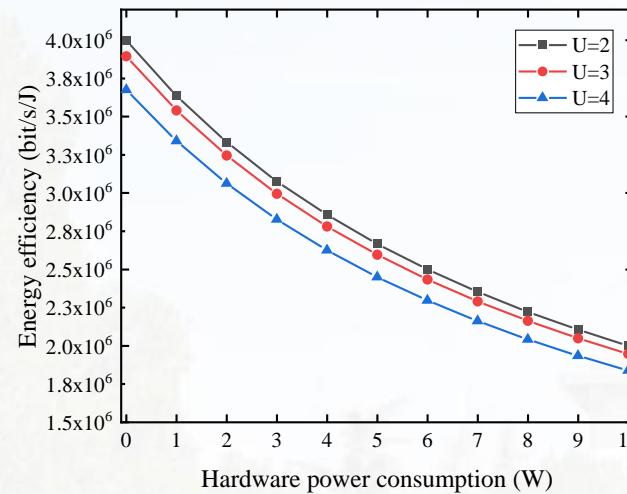


基于NOMA-SLIPT的通信能量收集一体化系统

参数优化问题建模

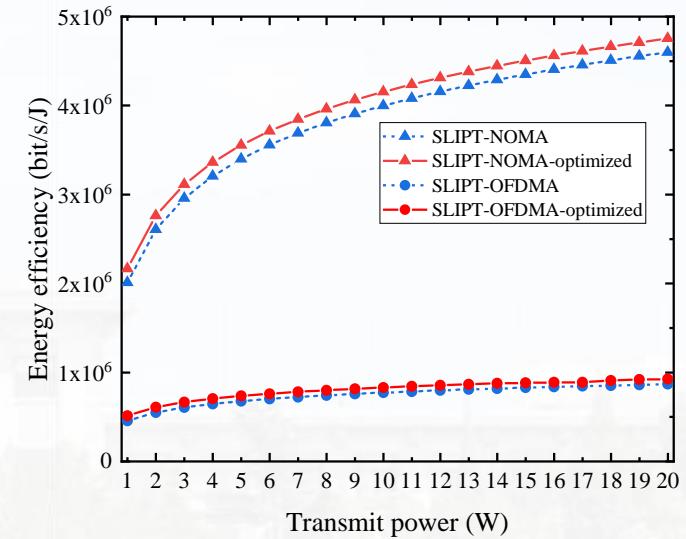
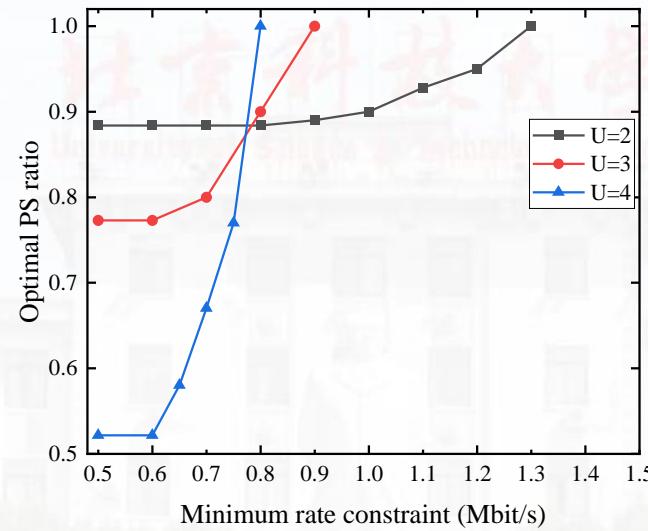
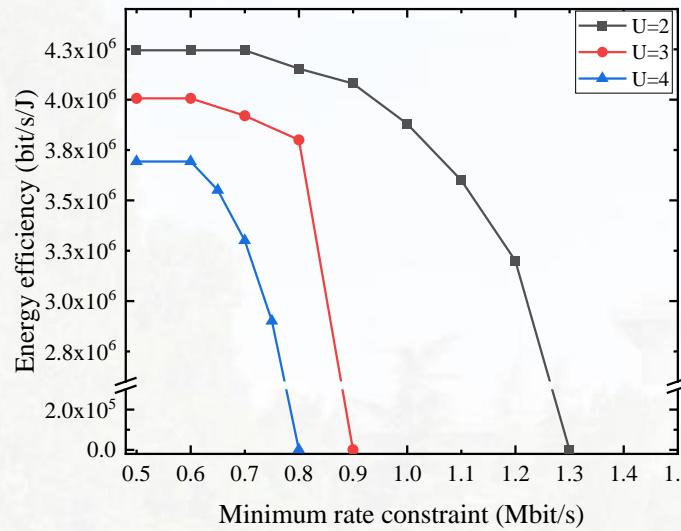
$$\begin{aligned} & \max_{\rho, P_k} \frac{\sum_{k=1}^M B_s \log_2 \left(1 + \frac{e}{2\pi} \gamma_k \right)}{\sum_{k=1}^M P_k + P_C - \sum_{k=1}^M E_k}, \\ \text{s.t. } & B_s \log_2 \left(1 + \frac{e}{2\pi} \gamma_k \right) \geq R_{\min}, \\ & (1 - \rho) f I_{DC,k} V_{OC,k} \geq E_{\min}, \\ & 0 \leq \rho \leq 1. \end{aligned}$$

仿真结果



- 硬件损耗、相邻LED数目和FoV对系统性能有影响
- 用户最小收集能量要求的提高，导致能量效率降低

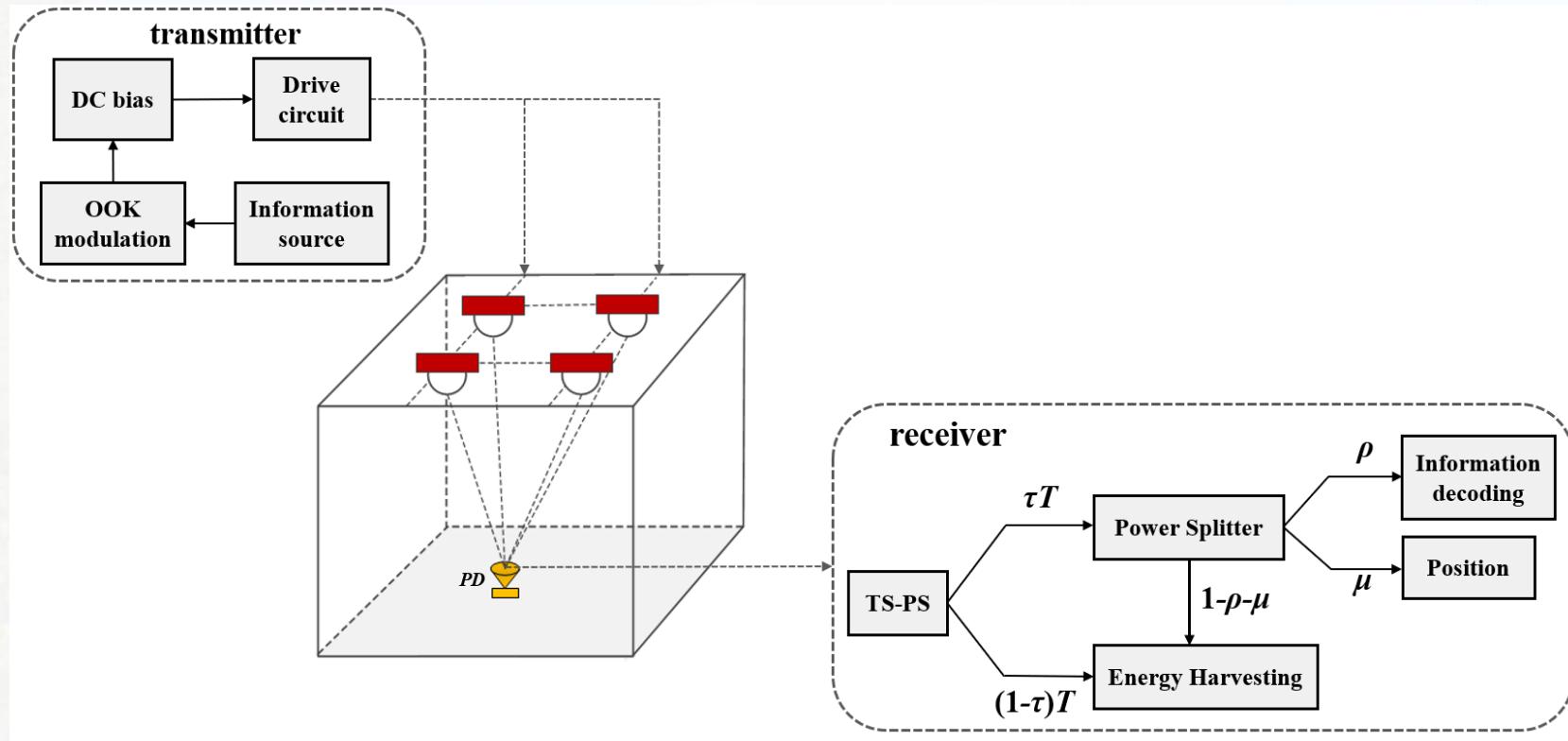
➤ 仿真结果



- 用户最小传输速率的要求提高，导致能量效率降低
- NOMA-SLIPT系统能量效率优于传统OFDMA

基于可见光传输的通感能一体化

系统模型



基于可见光传输的通感能一体化系统

资源分配问题建模

$$\max_{\rho, \mu, \tau} E_{TS-PS} = \sum_{i=1}^4 (E_{1i} + E_{2i})$$

$$s.t. \quad C_1 : RSE_{CRLB} \leq RSE_{\max}$$

$$C_2 : Rb_{TS-PS} \geq Rb_{th}$$

$$C_3 : 0 \leq \rho \leq 1$$

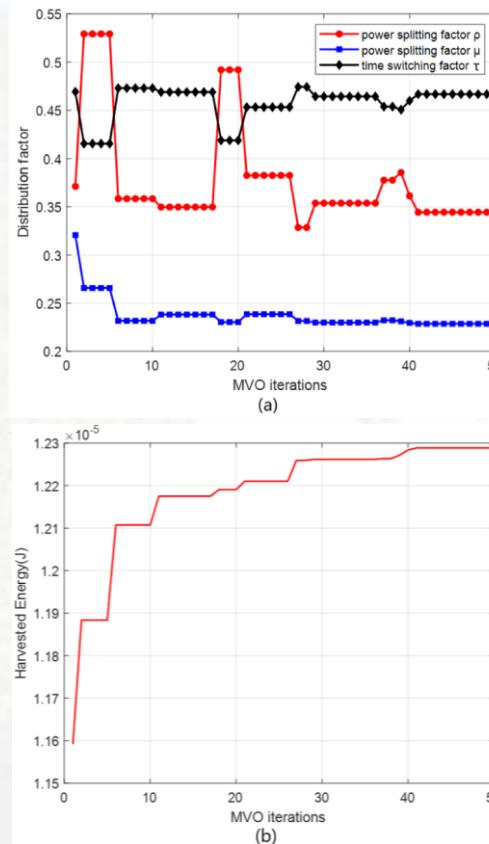
$$C_4 : 0 \leq \mu \leq 1$$

$$C_5 : 0 \leq 1 - \rho - \mu \leq 1$$

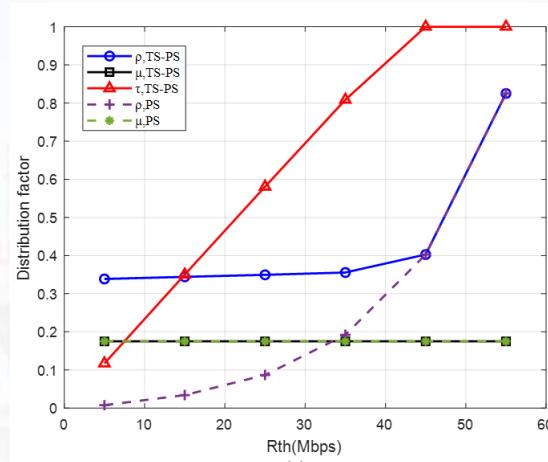
$$C_6 : 0 \leq \tau \leq 1$$

基于可见光传输的通感能一体化

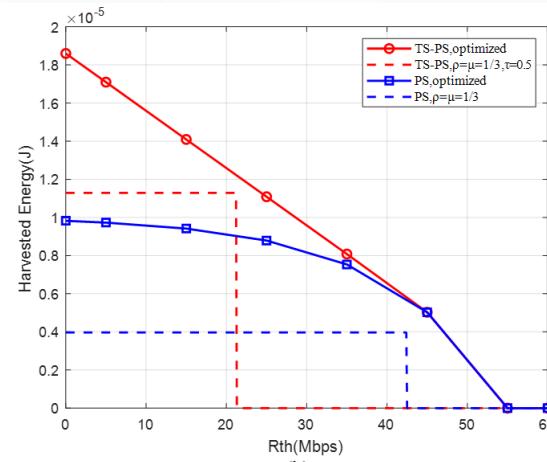
优化结果



通信速率约束

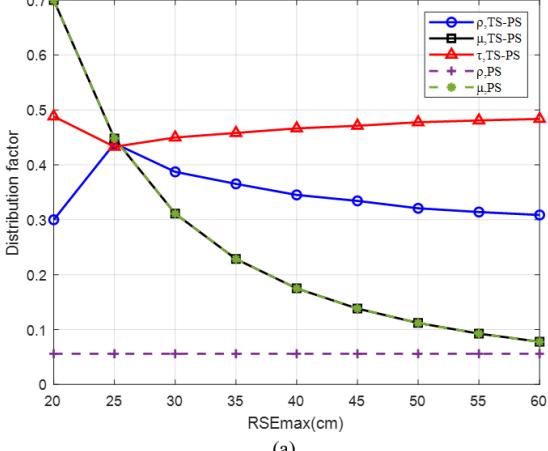


(a)

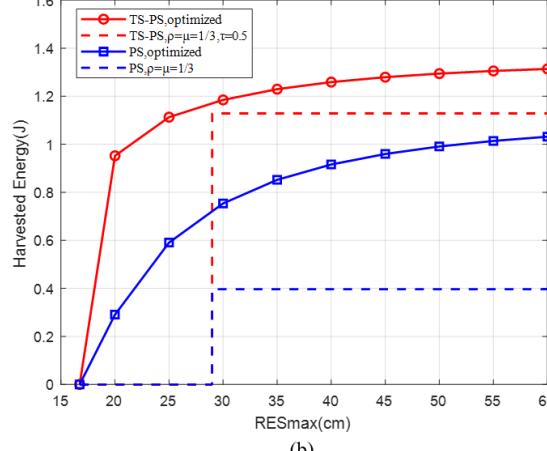


(b)

感知精度约束



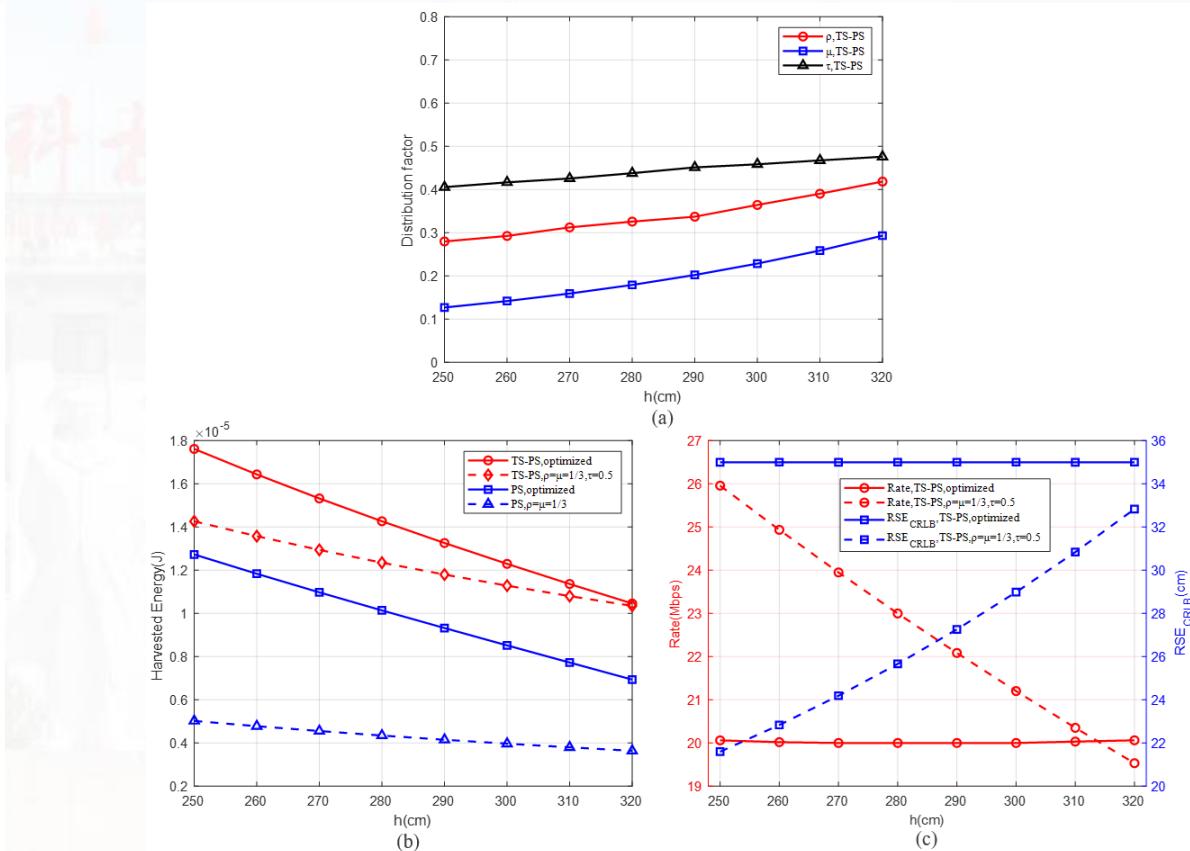
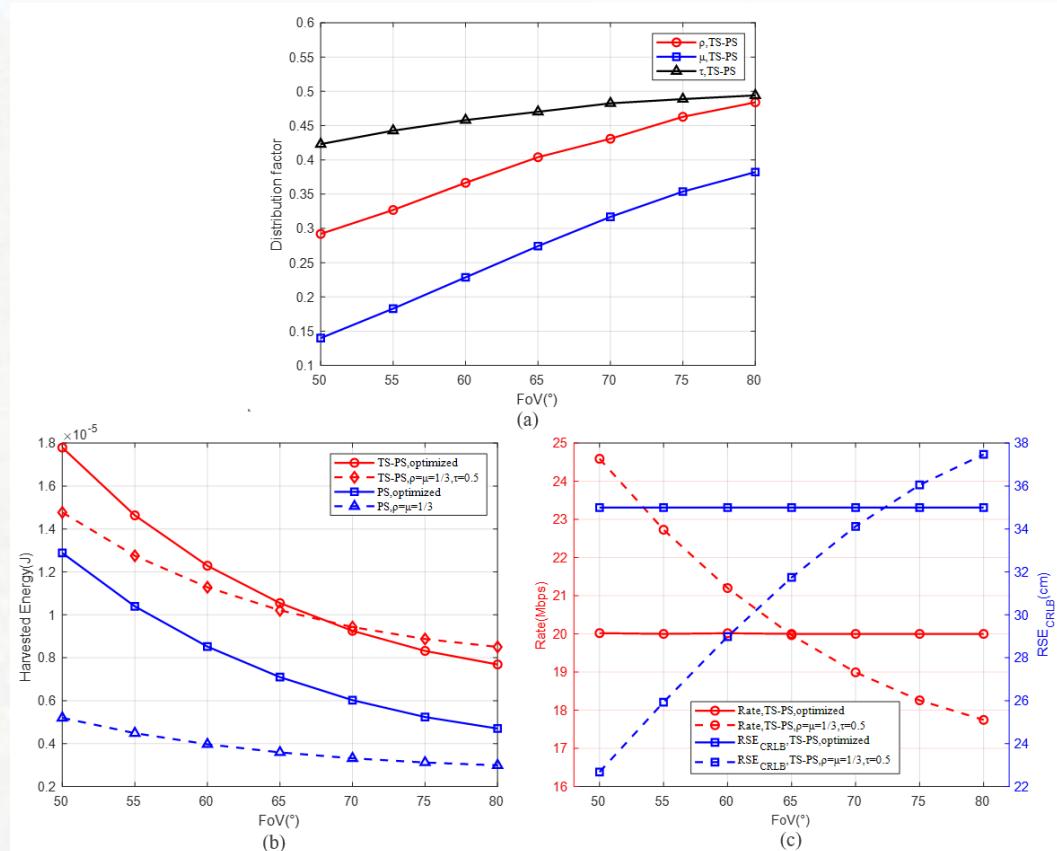
(a)



(b)

基于可见光传输的通感能一体化

优化结果



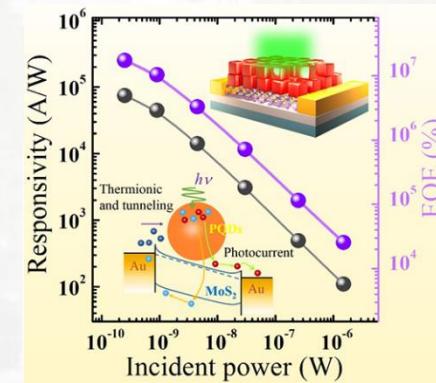
随着视场角增大、高度的增加，分配给数据传输时隙和功率增加且通信定位结果稳定

- ❖ **通信和位置感知一体化**, 通信和定位数据分离技术, 考虑移动、准同步情况影响;
- ❖ **位置感知和能量收集的一体化**, 保证定位性能的同时降低算法复杂度;
- ❖ **通信和能量收集的一体化**, 实现能量效率最大化;
- ❖ 基于可见光传输的**通感能一体化**, 考虑应用于通信、定位和供能的资源分配, 在满足通信、定位要求的同时最大化能量收集, 目标可调整。

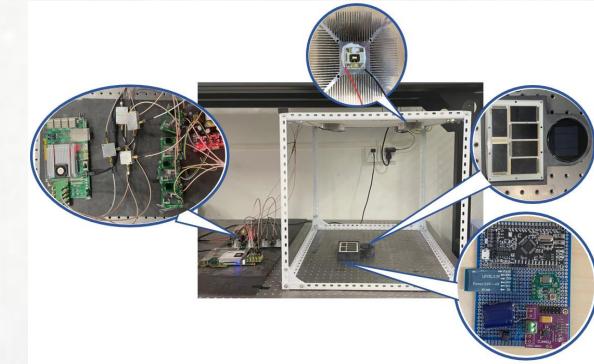
➤ 感知维度提升, 综合评价指标构建



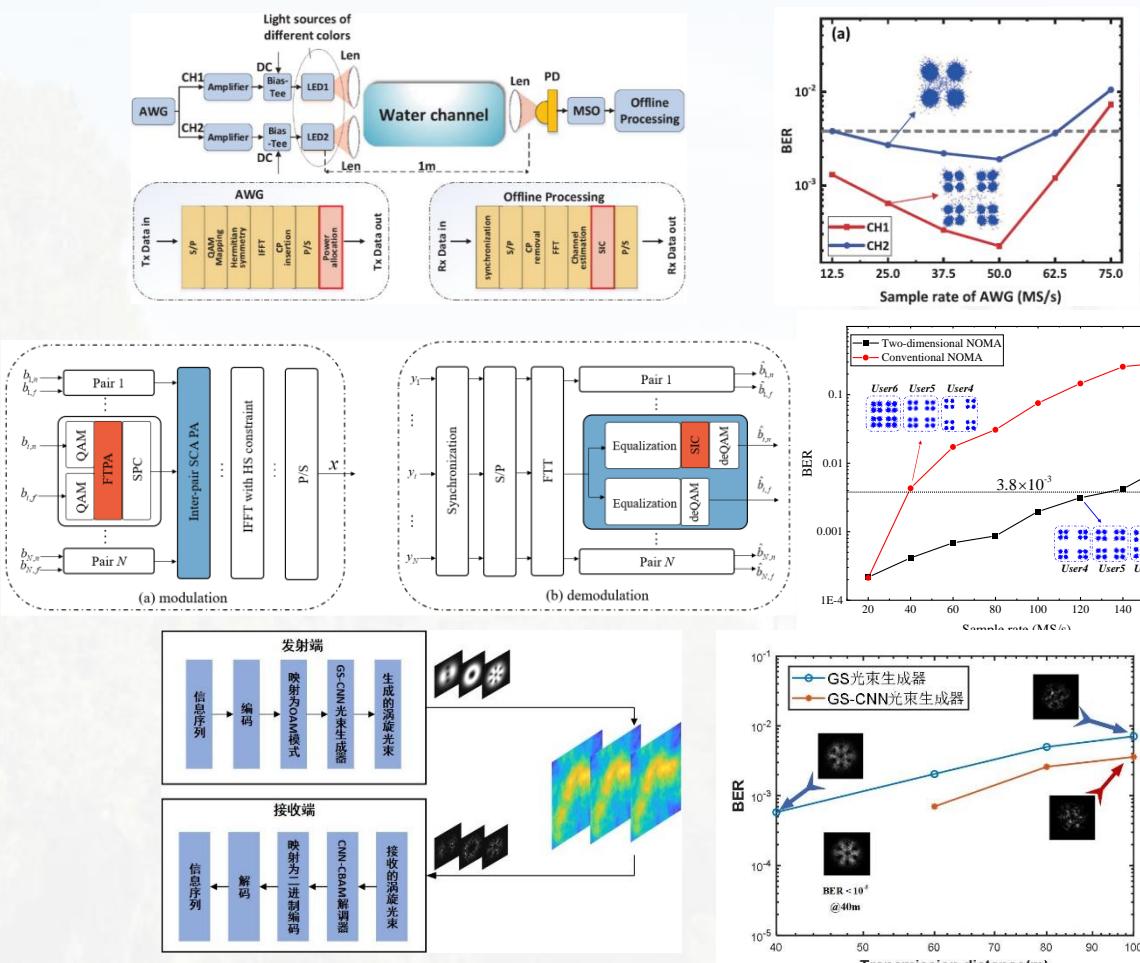
➤ 新型器件和材料突破



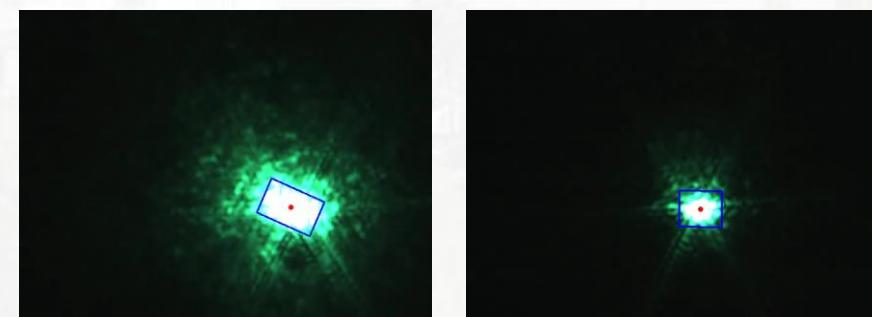
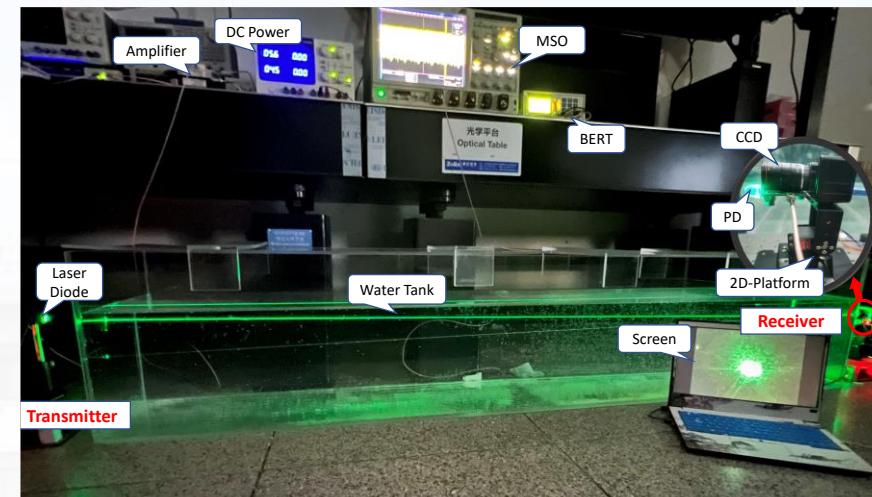
➤ 可见光通感能系统实用化



水下光无线通信相关成果



水下光无线通信算法



光学跟瞄辅助的水下光无线通信系统

谢 谢！
请各位专家批评指正！

