1F-04

ビークルセルネットワークの無線フロントホールにおけるビーム追従法 Beam Tracking for Wireless Mobile Fronthaul on Vehicular Cell Network

丸田 一輝 1	中山 悠 ²	田中健3	安永 遼真 3	菅 宣理 3	本田一暁3	久野 大介 4	安昌俊1
Kazuki Maruta	Yu Nakayama	Ken Tanaka	Ryoma Yasunaga	Norisato Suga	Kazuaki Honda	Daisuke Hisano	Chang-Jun Ahn

1. はじめに

スモールセル基地局(Small cell access point, SCAP)に自律 的な移動機能を搭載し、時間・空間的に変動するモバイル トラフィックに動的に追従することで設備効率を改善可能 とする適応的モバイルネットワークを提案している[1][2]. 加えてこの一展開形態として、自動車を対象とし、報酬に 対するドライバーの行動特性に基づき基地局機能を制御 (オン/オフ)するビークルセルネットワークを提案した[3]. これまでに、高速移動する車載型 SCAP(Vehicle-mounted SCAP, VAP)とユーザ端末(User Equipment, UE)との歩車間 通信特性を明らかにしてきた[4]. 一方, VAP とネットワ ークへの接続区間、つまりフロントホールも無線接続とな る. VAP-UE の無線アクセス区間よりも通信距離があるこ とから多素子アレーアンテナを用いたビームフォーミング が有効と考えられる.本稿では、直線型道路環境を想定し たときの無線フロントホール区間を対象とし、高速移動す る VAP に対しビームを追従するための簡易な手法を提案 する. その通信特性について計算機シミュレーションを通 して明らかにする.

2. システムモデル

2.1 システム構成

システム構成を図1に示す.基地局は機能が分割された 集中型無線アクセスネットワーク(Centralized radio access network, C-RAN)を前提とし、中央制御ユニット(CU)、分散 ユニット(DU), VAP の機能を有するアンテナユニット (RU)から構成されるものとする[5]. CU-DU 間は光回線に て接続される.スモールセルを形成する RU は車両を含め 多数展開され得ることから、DU-RU 間を無線モバイルフ ロントホール(Mobile fronthaul, MFH)にて構築することで柔 軟なスモールセル展開が可能となる[6]. 無線 MFH として は周波数資源が潤沢な高周波数帯及び超多素子アレーアン テナを用いる手法が有効と考えられる[7]. アレーアンテナ を用いたビーム形成により周波数に比例して大きくなる伝 搬損失を補償し,かつ他局への与干渉を低減可能であるこ とから周波数の空間的な再利用性も高まる.本検討では図 1 に示すような直線道路を想定し、無線 MFH 区間におけ る DUから RU(VAP)へのビーム追従手法を検討対象とする.

1千葉大学大学院工学研究院,

Graduate School of Engineering, Chiba University

²青山学院大学 理工学部 Department of Integrated Information Technology, Aoyama Gakuin University

³ neko 9 Laboratories

4 大阪大学大学院工学研究科,

Graduate School of Engineering, Osaka University



2.2 伝搬路モデル及び指向性制御

DU-VAP 間の伝搬モデルとして,見通し(Line-of-sight, LoS)環境を想定する.DU は平面アレー,VAP はリニアア レー構成とする.このとき,VAP の第 *j* アンテナ及び DU の第 *i* アンテナ間のチャネル係数は以下の式で与えられる.

$$h_{ij} = \frac{\lambda}{4\pi d_{ij}} \exp\left(-\frac{j2\pi d_{ij}}{\lambda}\right) \tag{1}$$

*d_{ij}*は VAP の第*j*アンテナ及び DU の第*i*アンテナ間の直線 距離, λは波長である.これに対し, DU は位相器の制御に よりビームフォーミングを行う. DU の第*i*アンテナ素子 に与える位相は以下のように与えられる.

$$w_{i} = \exp\left(-\frac{j2\pi l}{\lambda}\{(m_{t}-1)\cos\varphi\sin\theta + (n_{t}-1)\cos\theta\}\right)$$
(2)

*l*はアンテナ素子間隔であり、本検討では半波長とする. *m*_t及び*n*_tはそれぞれ平面アレーアンテナの行方向及び列方 向のインデックスである(図 1). 方位角 φ 及び天頂角 θ を 推定することにより、所望の VAP 方向へのビーム形成に より受信利得を獲得する.

3. 提案方式

直線道路において車両は一方向に移動することから、この特徴を考慮した簡易ビーム追従法を提案する. DU は走 査範囲の開始点にてビームを形成しておき、車両が当該ビ ーム内に達した時点からビーム追従を開始する. 推定速度 v_{est} をある初期値から開始し、更新時間間隔 Δt ごとに以下 の式に基づいて推定方向を変化させる.

$$\varphi_{est}(t) = \varphi_{est}(t - \Delta t) - \tan^{-1}\left(\frac{\Delta t \, \nu_{est}}{\Delta y}\right) \tag{3}$$

$$\theta_{est}(t) = \tan^{-1}\left(\frac{\Delta z \sin \varphi_{est}(t)}{\Delta y}\right) + 90^{\circ}$$
(4)

このとき、DU から対向する壁面までの道路法線方向の距離 Δy 及び DU と VAP の高低差 Δz はそれぞれ既知とし Δy = 15.5 m, Δy = 8.0 m である. これを利用し天頂角 θ_{est} は φ_{est} に対して一意に求まる. 追従パラメータの更新時間間



隔 $\Delta t = 10$ msec とする.次に,信号強度ないしは SNR (*G*(*t*))を観測しながら,これが前時刻のもの(*G*(*t*- Δt))よりも 低下した場合に推定速度の補正を行う.まず形成している ビームに対し, $\pm \Delta \varphi$ の方向に 2 パターンの探索用ビームを 形成し SNR を測定する. それぞれ *G*+及び *G*-とする. いず れかのビームにおいてより強い受信レベルを観測したかに よって,以下に基づいて推定速度を更新する.

$$v_{est}(t) = v_{est}(t - \Delta t) + \operatorname{sgn}\left(\log\frac{G_+}{G_-}\right)\frac{\alpha \ G(t)}{G(t - \Delta t)}$$
(5)

このとき、+の指向性利得 G_+ がより強いレベルであればビ ーム追従が遅れていることになるため推定速度を v_{est} 上げ、 反対に G_- が大きければ v_{est} を抑制する制御を行う。受信強 度が劣化した際に、2 パターンの探索を行うのみでよいた め高速な追従が可能である。また受信強度の比を速度補正 の重みとして用いることで VAP の実際の移動速度の変化 に柔軟に対応可能である。 α はその敏感さを制御するパラ メータであり、ここでは $\alpha=3$ とした。

4. シミュレーション評価

4.1 シミュレーション条件

シミュレーションパラメータを表 1 に示す.目前の低 SHF における周波数資源の枯渇及び大容量化への要求を鑑 み、広帯域を確保可能である 60 GHz 帯を想定する.酸素 吸収による減衰も考慮する.図1 に示す環境において、 DU は $h_{du} = 10$ m の高さに壁面に設置されるものとし、観 測対象とする道路 60 m の中間に位置するものとする.片 側 2 車線道路を模擬し、車道幅 $w_v = 3.0$ m、歩道幅 $w_p = 5.0$ m とする.対抗する車線を走行する高さ $h_{ru} = 2$ m の VAP へのビーム追従特性を評価する.その指標として本評価で は下りリンクの受信 SNRを用いる.DU は半波長間隔の 16 ×16 の平面アレーを備え、各素子の放射パターンは 3GPP モデル[8]に従うものとする.VAP には 10 素子のアレーア ンテナを直線状に配置し、最大比合成受信(MRC)を行う.

このときの車両速度は $0 < x \le 30$ [m]において 60 km/h, 30 $< x \le 60$ [m]において 45 km/h と変化する. 初期値として $\varphi_{est} = 140^\circ$, $v_{est} = 30$ km/h とし, 観測する受信 SNR が 30 dB を 越えた時点で追従を開始する. ここでは隣接する DU や VAP からの同一チャネル干渉は考慮しない.

Values		
60 GHz		
100 MHz		
Free Space		
256 (16×16) / 10		
10 / 2 m		
8 / 0 dBi		
3GPP model [8]		
40 dBm		
3 dB		
-174 dBm/Hz		
9 dB		
22 m		

表1 シミュレーションパラメータ

4.2 シミュレーション結果

時刻に対する SNR の変動を図 2 に示す.理想的にビーム形成を行った場合の特性には劣るものの,アレー利得を維持するようにビーム形成の方向を制御できていることがわかる.また車両速度の変化にも追従できていることも確認できる.このとき,追従を行う範囲は 140°-40°の 100°幅であり,直線距離にしておよそ 40 m となる.

5. まとめ

車載スモールセル型適応的モバイルネットワークについ て、モバイルフロントホール区間の簡易ビーム追従法を提 案し、その有効性を計算機シミュレーションにより明らか にした.様々な道路形状を考慮したビーム追従法の一般化 は今後の課題である.

謝辞

本研究の一部は, JSPS 科研費 17H06562, KDDI 財団及 びマツダ財団の助成を受けて行われた.

参考文献

- Y. Nakayama, T. Tsutsumi, K. Maruta, K. Sezaki, "ABSORB: Autonomous Base Station with Optical Reflex Backhaul to Adapt to Fluctuating Demand," Proc. *IEEE INFOCOM2017*, May 2017.
- [2] Y. Nakayama, K. Maruta, T. Tsutsumi, K. Sezaki, "Optically Backhauled Moving Network for Local Trains: Architecture and Scheduling," *IEEE Access*, vol. 6, pp. 31023-31036, June 2018.
- [3] K. Honda, R. Yasunaga, Y. Nakayama, K. Maruta, T. Tsutsumi, "Dynamic Mobile Network Architecture Organized by Drivers Decision Making," Proc. *IEEE PIMRC2018*, Sept. 2018.
- [4] K. Maruta, Y. Nakayama, K. Honda, D. Hisano, C-J. Ahn, "V2P Connectivity on Higher Frequency Band and CoMP Based Coverage Expansion," Proc. *IEEE PIMRC2018*, Sept. 2018.
- [5] P. Chanclou, L. A. Neto, K. Grzybowski, Z. Tayq, F. Saliou, and N. Genay, "Mobile fronthaul architecture and technologies: A RAN equipment assessment," *JOCN*, vol. 10, no. 1, pp. A1–A7, Jan 2018.
- [6] X. Liu and F. Effenberger, "Evolution of mobile fronthaul towards 5G wireless and its impact on time-sensitive optical networking," Proc. OFC2017, Los Angeles, CA, 2017, pp. 1-2.
- [7] K. Senel, E. Bjoernson and E. G. Larsson, "Optimal Base Station Design with Limited Fronthaul: Massive Bandwidth or Massive MIMO?," Proc. *IEEE Globecom2017*, Singapore, 2017.
- [8] 3GPP,TR 38.901(V14.0.0), "Study on channel model for frequencies from 0.5 to 100 GHz (Release 14)," March 2017.