法政大学学術機関リポジトリ

HOSEI UNIVERSITY REPOSITORY

PDF issue: 2025-05-22

車体を伝送路とした電界通信に関する研究

松井, 允希 / MATSUI, Yoshiki

(出版者 / Publisher)
法政大学大学院理工学・工学研究科
(雑誌名 / Journal or Publication Title)
法政大学大学院紀要.理工学・工学研究科編
(巻 / Volume)
62
(開始ページ / Start Page)
1
(終了ページ / End Page)
6
(発行年 / Year)
2021-03-24
(URL)
https://doi.org/10.15002/00023983

車体を伝送路とした電界通信に関する研究

ELECTRIC FIELD COMMUNICATION USING A CAR BODY AS A TRANSMISSION MEDIUM

松井 允希 Yoshiki MATSUI 指導教員 品川満

法政大学大学院理工学研究科応用情報工学専攻修士課程

This paper describes electric field communication using a car body as a transmission medium. The number of wire harnesses can be reduced by the communication. There are two serious problems: the car body earth problem and the large transmission medium problem. We propose new methods based on an equivalent circuit model of the electric field around the car body to solve the above-mentioned problems. Our experimental and simulation results show that our methods can effectively solve these problems.

Key Words: intra-body communication, car area network, electric field communication, electro-optical conversion tool.

1. 序論

インターネットの普及に伴い,近年では様々な電子機器 が身の回りにあふれるようになった.モノとモノ同士がイ ンターネットを通して繋がることを Internet of Things(IoT)[1]という. IoT が発展し様々モノが繋がること で,情報のデータ化やそれに基づく自動化技術が発展し, 新しい技術が実現可能になって来ている.そのうちの一つ が車の自動運転化技術[2][3]である.自動運転の実現には カメラやレーダーのようなセンサーを備えた車載機器が 必要になり,車載機器の増加が想定されている[4].しかし, それに伴いワイヤーハーネスの増加が問題視されている. 図1に車載機器を接続するワイヤーハーネスを示す.



図1 車載機器を接続するワイヤーハーネス

ワイヤーハーネスとは,電源供給や通信に用いられる複数の電線の束と,端子やコネクタで構成された集合部品である.車載機器同士を接続し,人体における神経や血管のような役割を果たしており,カメラやレーダー,ライトや

背面センサーを自動車の脳の役割をしている Electronic control unit(ECU)と接続している.車載機器の増加に伴う ワイヤーハーネスの増加によって,重量の増加による燃費 の低下や長大化によるスペースの確保問題を解決するこ とが重要である.現在はワイヤーハーネスの増加に伴う問 題を解決するために,ワイヤーハーネスの軽量化やワイヤ レス化が主に研究されている.私たちはワイヤーハーネス の数を削減するために,車体に電界通信技術を適応するこ とを提案する.電界通信は電界を伝送路として利用するた め,通信範囲が有線通信のように物理的に限定されること はなく,無線通信のように広範囲ではないため盗聴される 可能性が低く秘匿性が高いという有線通信と無線通信の 長所を併せ持っている.

本研究では、車体への電界通信適応可能性を実測とシミ ュレーションを用いて調査する.加えて、実利用シーンを 想定した際に起こる問題点を挙げ、等価回路モデルをもと に解決策を示す.解決策に対する実測とシミュレーション を行い、解決策の妥当性を確かめる.

2. 車体への適応可能性調査

(1) 車体の周波数特性

電界通信の車体への適応可能性を調査するために,車 体の周波数特性を測定した.図2は、車体の周波数特性測 定時の実験風景を示している.送信機と受信機は、薄い絶 縁フィルムの上から車体の側面の金属面に配置し、送信機 からの信号が車体の金属表面に沿って伝播するようにし た.信号は、図3に示すような E/O-O/E 回路[5][6]を介し てスペクトルアナライザ(SPA)に入力された.この E/O- O/E 回路は、電気/光コンバータ(EOC)、光ファイバ、およ び光/電気コンバータ(OEC)で構成されており、受信機と SPA を電気的に絶縁するために使用された. E/O-O/E 回路 と SPA は同軸ケーブルで接続されており、発泡スチロー ルによってアースグランドから分離されている.図4に 車体の周波数特性測定時の実験概要図を示す.



図2 車体の周波数特性測定時の実験写真



図4 車体の周波数特性想定時の実験概要図

今回,周波数特性を測定する範囲として,1 MHz から 20 MHz を設定した. この周波数帯域は,現在 FeliCa などの 近距離無線通信で主に使用される周波数が 13.56 MHz で あることと,私たちが従来研究をしてきた人体通信での使 用周波数が 6.75 MHz であることから決定した. 送信機は 1 MHz の周波数ステップで 1 MHz から 20 MHz に変化す るように設定した. 送信電圧 $V_{\rm T}$ は,送信機のシグナル電 極とグランド電極間のピーク電圧 Vp-p の差であり, 1.9 Vp-p の正弦波信号である. 受信電圧 $V_{\rm R}$ は, EOC のシグナ ル電極とグランド電極間の電圧差である.

図5に実験結果を示す.縦軸は信号減衰*G*PLを示し,横 軸は周波数を示している.信号減衰*G*PLは(1)式のように 定義した.

$$G_{\rm PL} \,[\rm dB] = 20 \log_{10} (V_{\rm R}/V_{\rm T}) \tag{1}$$

最小値と最大値を比較すると約5dBの差があるが、1MHz 間隔で比較すると G_{PL} の差は1dB未満であることが分か る.このことから、1MHzから20MHzの間では車体の周 波数特性はおおよそフラットになった.したがって、車体 に電界通信の適応は可能であると判断した.



(2) アルミ板を用いた車体のモデル化

次に,大きなアルミ板を使用して車体のモデル化を行った.このモデル化を行うことで実際に車体を用いることなく実験を行うことができるようになる.車体を用いた実験では,気温や天候,車体の汚れ具合など様々な要因から実験系の正確な再現が困難になる.実験の再現性の観点からこのモデル化は非常に重要である.図6にアルミ板を使用した実験写真を示す.



図6 アルミ板を用いたモデル化

アルミ板のサイズは 2000×2000×0.2 mm³であり, 実際 の車のサイズを参考にした.追加容量 *C*_{ad}は,車体とアー ス間の容量値に相当し,実際の車のタイヤ部分を置き換え たものになっている. 図7にアルミ板と *C*_{ad}を使用した 実験概略図を示した. *C*_{ad}は 2 つの電極と発泡スチロール で構成されており, *C*_{ad}のグランド電極はワニグチクリッ プを介してフロアグランドに接続されている.アースグラ ンドの代わりこのモデル化ではフロアグランドを利用し た. *C*_{ad}のシグナル電極はアルミ板に接続されている. 発 泡スチロールによって, E/O-O/E 回路, SPA, アルミ板が 床から電気的に絶縁されている.

アルミ板を用いた実験系の周波数特性を測定し,その結 果を車体の周波数特性と比較することでモデル化の正確 性を証明する.



図7 アルミ板を用いた実験概要図

図 8 にアルミ板を用いたモデルの周波数特性の結果を 示した. 〇が実測結果, □が電磁界シミュレーション結 果である. 図 8 のアルミ板を用いたモデルの周波数特性 は, 図 5 の車体の周波数特性と類似していた. また, 図 8 の実験結果の傾向と電磁界シミュレーション結果の傾向 は同様であるため,実験結果の妥当性が確認された. これ らの結果は,アルミ板を用いたモデルで車体の特性を推定 できることを意味しており,今後の実験においてアルミ板 を用いたモデルを使用することで車体への電界通信実験 と同様な結果を得ることが可能となった.



図8 アルミ板を用いたモデルの周波数特性

(3) アースグランドとの結合状態

Cad のシグナル電極とグランド電極間の距離 D を変 更することにより、GPLの Cad への依存性を調査した. この調査から、タイヤが電解通信に及ぼす影響を明ら かにすることができる. 初めに LCR メータを用いるこ とで実際の車のタイヤの容量値を測定した.4つのタイ ヤの総静電容量は約52 pF であった. 図9は、GPLの1 / (ωC_{ad}) のインピーダンス依存性を示してる.テスト 信号の周波数は以前の研究に基づいて 6.75 MHz で測定 を行った.縦軸は信号減衰 GpL を示し、横軸は周波数を 示している. ○がアルミ板を用いた実験の実測結果, ● が車を用いた実験の実測結果,□が電磁界シミュレー ション結果である.タイヤの大きさが大きいほど信号 減衰 GPL は小さくなり、タイヤが小さいほど信号減衰 GPL は大きくなることが明らかになった.実験結果の傾 向はシミュレーション結果の傾向と類似しているため、 実験結果の妥当性が確認された.



図9 G_{PL} の1/(ωC_{ad})のインピーダンス依存性

問題点と改善点

(1) 共通グランド化問題と大伝送路化問題

電界通信を車体に適応する際には,各車載機器がサーバ ーデバイスとクライアントデバイスの役割をすることで 通信が行われる.サーバーデバイスは,車体周辺の電界を 使用してクライアントデバイスと通信し,センサーネット ワークが車の周辺に構築される[7][8].このセンサーネッ トワークを構築する際には 2 つの問題がある.受信機と 車体のグランドが共通化することによって起こる共通グ ランド化問題と,車体という大きな物体に電界通信を適応 する時に起こる大伝送路化問題である.この二つの問題に ついて述べる.初めに送信機と受信機の構造を説明する. 送信機(Tx)と受信機(Rx)は図 10 のような構造をしている.



図 10 送信機(Tx)と受信機(Rx)

グランド電極は回路のグランドと電力供給源のグランド に接続されている.シグナル電極は回路の高電位側に接続 されている.シグナル電極は SE, グランド電極は GE と して示す.

共通グランド化問題について述べる. 図 11 は車体上の 電界通信における,共通グランド化問題を示している. 一 般的に, Rx はバッテリーの電力を使用して駆動するため, Rx-GE は車のバッテリーグランドを介して車体に接続さ れる. Tx-SE からの信号が Rx-SE だけでなく,意図せずに Rx-GE にも入力されてしまう. 両電極に同位相の信号が 入力されることにより,信号が減衰されてしまう.

次に大伝送路化問題について述べる. 図 12 に車体上の 電界通信における大伝送路化問題を示す. 伝送路が大きい 場合は, Tx-GE とアースグランド間の容量結合は弱くな り, Tx-GE と車体間の容量結合は強くなる. Tx-GE からの 信号と Tx-SE からの信号の振幅は等しく, 2 つの信号は逆 位相であるため, 伝送路に 2 つの信号が入ると打ち消し 合い信号が減衰されてしまう.



図 12 大伝送路化問題

(2) 等価回路モデルに基づく改善策

共通グランド化問題と大伝送路化問題の等価回路モデ ルを考案する.電界通信は各ノード間の容量結合によって 信号路が形成され通信が行われるため,等価回路モデルは 問題点の改善において重要な手掛かりとなる.図13に車 体を利用した電界通信の等価回路モデルを示す.



図13 車体を利用した電界通信の等価回路モデル

クライアントデバイスは車載機器の中でもセンサーと して機能し,サーバーデバイスは車載機器の中でメインコ ンピューターとして機能する.今回は等価回路モデルを単 純化するために, クライアントデバイスを Tx, サーバー デバイスをRxと仮定した. 等価回路モデルはTx-SE, Tx-GE, Rx-SE, Rx-GE, 車体, アースグランドの6個のノー ドから構成されており、合計で15個の容量結合がある. 図13の各容量結合の容量値を推定した。容量値はノード の面積とノード間の距離をもとに計算され,計算結果を参 考にして容量値は決定された.それぞれの容量結合の容量 値を表1にまとめて示す.

表 1	图 13	に対応する谷重	<u>自</u>
彳	3称	容量值	
С	ssc	290 pF	
С	SGC	20 pF	
С	CE	20 pF	
С	CSC	20 pF	
С	Rx	20 pF	
С	Тx	3 pF	
С	CGC	2.5 pF	
С	SSE	1 pF	
С	SGE	960 fF	
С	CSE	190 fF	
С	CGE	180 fF	
С	CGSG	0.1 fF	
С	CGSS	0.1 fF	
С	CSSG	0.1 fF	
С	CSSS	0.1 fF	

共通グランド化問題は、Rx のグランドと車体のバッテ リーが共通化されることにより, Rx-GE と車体間の容量 結合である Cscc のインピーダンスが小さくなることが原 因であると考えられる. CsGc のインピーダンスを大きく すれば問題は改善可能だが,車のバッテリーグランドと Rx-GE が接続されているため, CsGc のインピーダンスは 変更できない. 改善策として Cssc のインピーダンスを上 げるために, Rx-SE ノードと Rx-GE ノードの位置を交換 することを提案する.

大伝送路化問題は、Tx-GE とアースグランド間の容量 結合である CCGE のインピーダンスが大きく, Tx-GE と車 体間の容量結合である Cccc のインピーダンスが小さいこ とが原因であると考えられる. Tx の設計を変更しない限 り Cccc のインピーダンスは変更できないが、Ccce のイン ピーダンスはTxの設置位置を変更することで下げること が可能である、大伝送路化問題では、同じ現象がRxのCsGE に関しても現れる.改善策として CcGE と CsGE のインピー ダンスを下げるために、 Tx と Rx を車体の下に配置する ことを提案する.

4. 改善策の有効性調査

(1) 実験構成

図 14 に改善策を検証するための基本となる実験系の概 要図を示す.基本的な実験系は第2章の図6のアルミ板 を用いたモデル化と同じであるが、Cadの変化による影響 は確認済みであるため今回の実験においては追加容量 Cad を取り除いた実験系を使用した.



図 14 改善策の基本実験概要図

(2) 共通グランド化問題

図 15 に共通グランド化問題に対する改善策の Tx と Rx の SE と GE の位置を示す.車体に電界通信を適応した従 来型の状態を示す図 15(a)では,Tx-SE と Rx-SE は薄い絶 縁フィルムを介してアルミ板の上に配置した.共通グラン ド化状態を示す図 15(b)では,回路グランドとアルミ板を 導通させた.改善方法Iを示す図 15(c)では,Csscのインピ ーダンスを上げるために,Rx-GE の位置は Rx-SE の位置 と交換して配置した.(b)の共通グランド化状態において, 信号減衰 GPL が大きくなるのか,また,(c)の改善方法Iに おいて,信号減衰 GPL が改善するのかを確認した.



図 15 実験条件:(a)従来型,(b)共通グランド型, (c)改善方法I型

共通グランド化問題の実験結果と電磁界シミュレーション結果を表2に示す.テスト信号の周波数は、私たちが 従来研究をしてきた人体通信の結果と後から比較が出来 るように 6.75 MHz とした.従来の状態の実測値は-105.66 dBm であった.従来型から共通グランド化による信号減 衰は-24.1 dB である.

表2 共通グランド化問題の

	D	<u> </u>
実 験結果と、	ノミュレーンヨ	ン結果

	Experiment	Simulation
従来型	-105.66 dBm	-113.44 dBm
共通グランド化 による信号減衰	-24.1 dB	-41.56 dB
方法Iによる 信号改善	17.3 dB	41.73 dB

共通グランド化による信号減衰の原因が, Rx-GE と車 体間の容量結合である Csoc のインピーダンスであるのか を回路シミュレーションを用いて解析した結果を図 16 に 示す. Csoc のインピーダンスが小さくなるにつれ, 共通グ ランド化が進んでいるといえる.信号減衰 GPL は共振特性 とともに Csoc のインピーダンスが増加するにつれて, 増 加した. 共通グランド化による減少は Csoc のインピーダ ンスの減少によって引き起こされていることが分かった.

改善方法Iによる信号改善は,共通グランド化状態から 17.3 dB 改善した.改善は,Rx-SE と Rx-GE の位置を交換 することによって,Rx-SE と車体間の容量結合である Cssc のインピーダンスを増加させることによって引き起こさ れた.表2から,実験結果の傾向はシミュレーション結果 の傾向と一致していることがわかり,実験結果の妥当性が 確認された.したがって,共通グランド化問題は改善方法 Iで解決することが可能である.



図 16 共通グランド化問題の回路シミュレーション結果

(3) 大伝送路化問題

大伝送路化問題については,共通グランド化問題が同時 に起きてないと仮定して述べる.大伝送路化問題に対する 改善策のTx と Rx のSE と GE の位置を図 17 に示す.図 17(a)は従来型の状態でありTx と Rx はアルミ板の上に配 置した.改善方法IIの図 17(b)では,Tx はアルミ板の上に 配置し,Rx はアルミ板の下に配置した.改善方法IIの図 17(c)では,Tx はアルミ板の下に配置し,Rx はアルミ板の 上に配置した.改善方法IVの図 17(d)では,Tx と Rx とも にアルミ板の下に配置した.





大伝送路化問題の実験結果とシミュレーション結果を 表3に示す.改善方法IIによる信号改善はTx-GEとアース グランド間の容量結合である CcGE のインピーダンスの低 下によるものだと考えられる.改善方法IIIによる信号改善 はRxの CSGEにおいても改善方法IIと同じ現象が現れたた めだと考えられる.改善方法IVによる信号改善は改善方 法IIと改善方法IIIの効果が同時に現れたことで,信号減衰 の最大の改善が得られた.実験結果の傾向とシミュレーシ ョン結果の傾向は一致しているため,実験結果の妥当性が 確認された.

表3 大伝送路化問題の 実験結果とシミュレーション結果

	Experiment	Simulation
従来型	-106.64 dBm	-112.54 dBm
	8.29 dB	4.64 dB
方法Ⅲによる 信号改善	7.47 dB	5.27 dB
方法Ⅳによる 信号改善	17.48 dB	15.19 dB

大伝送路化問題の改善策による信号改善の要因を回路 シミュレーションによって解析した.改善方法IIにおける Tx-GE とアースグランド間の容量結合である CcGEのイン ピーダンスについて解析した結果を図 18 に示す.CcGEの インピーダンスが減少すると信号減衰 GPL は改善されて いることが分かった.改善方法IIによる信号改善は CcGEの インピーダンスの減少が要因で引き起こされていること が明らかになった.改善方法IIIを適応した大伝送路化問題



図 18 CCGE を変化させた回路シミュレーション結果

5. 結論

本研究では、ワイヤーハーネスの削減のため、車体へ電 界通信は適応可能であることを明らかにした.また、車体 上に電界通信を適応したセンサーネットワーク構築時に 共通グランド化問題と大伝送路化問題が起きること示し、 共通グランド化問題は受信機をひっくり返して設置する ことで信号改善が可能であり、大伝送路化問題は送信機と 受信機を車体の下に設置することで信号改善が可能であ ることを明らかにした.今後の展望として、デジタル変調 を行った信号での実験を行うことで、情報量を増やすこと が可能になり、車載機器の識別が可能になる.電界通信を 車体に適応したように様々なものに適応できれば、IoT 社 会はさらに普及し人々の生活はより豊かなものになるだ ろう.

参考文献

- 1) Atzori, L. et al. : Internet of things: a survey, Measurement, vol. 54, pp. 2787–2805, 2010
- D. Jiang. et al. : IEEE 802.11p: Towards an international standard for wireless access in vehicular environments, IEEE Vehicular Technology Conference, pp. 2036-2040, 2008
- P.A. Ioannou. et al. : Autonomous Intelligent Cruise Control, IEEE Transactions on Vehicular Technology, vol. 42, pp. 657-672, 1993
- G. Leen. et al. : Expanding automotive electronic systems, Computer, vol. 35, pp. 88-93, 2002
- D. Ayuzawa. et al. : Measurement System for Wearable Devices of Intrabody Communication Using Electro-Optic Technique, GCCE, 2015
- N. Sekine. et al.: Signal-propagation analysis for two-person intra-body communication services, Region 10 Conference TENCON 2017, pp. 951-956, 2017
- I. F. Akyildiz. et al. : Wireless sensor networks: A survey, Computer Networks, vol. 38, pp. 393-422, 2002
- J. Gubbi. et al. : Internet of Things (IoT): A vision, architectural elements, and future directions, Future Generation Computer Systems, vol. 29, pp. 1645-1660, 2013