

NOMA 信号解码

1. 车辆 v_1 的信号解码
2. 对车辆 v_1 的信号进行SIC
3. 对车辆 v_2 的信号解码

任务迁移

e_1

k_4

k_1

k_4

e_2

v_1

v_2

v_3

e_3

VR
自动驾驶

AR
ADAS

计算任务

接收任务

本地处理

k_1

k_2

k_3

车辆 v_1 导致的域间干扰

车辆 v_2 导致的域内干扰



计算任务



V2I 通信



域内干扰



域间干扰