

Arquitectura Digital para un Detector de Símbolos ML

**TESIS**

QUE PARA OBTENER EL GRADO DE

**MAESTRO EN CIENCIAS DE LA INGENIERÍA**

PRESENTA

**Aarón Escoboza Villegas**

CIUDAD OBREGÓN, SONORA

SEPTIEMBRE 2021

**Índice**

[CAPÍTULO I. INTRODUCCIÓN 4](#_Toc76987351)

[1.1 Antecedentes 4](#_Toc76987352)

[1.2 Planteamiento del problema 9](#_Toc76987353)

[1.3 Objetivo 10](#_Toc76987354)

[1.4 Hipótesis 10](#_Toc76987355)

[1.5 Justificación 10](#_Toc76987356)

[1.6 Delimitaciones 11](#_Toc76987357)

[1.7 Limitaciones 11](#_Toc76987358)

[CAPÍTULO II. MARCO TEÓRICO 12](#_Toc76987359)

[2.1 El estándar IEEE 802.11p 12](#_Toc76987360)

[2.2 Pilotos en el estándar 802.11p 13](#_Toc76987361)

[2.3 Canal de comunicación V2V 14](#_Toc76987362)

[2.4 Sistemas de comunicación V2V 15](#_Toc76987363)

[2.5 Detección de datos 17](#_Toc76987364)

[2.5.1 Modelo del receptor 17](#_Toc76987365)

[2.5.3 Detector QR-ML convencional 21](#_Toc76987366)

[2.5.4 Detector V2V Near ML 21](#_Toc76987367)

[2.6 Modelo algorítmico 22](#_Toc76987368)

[2.6.1 Mapeo algoritmo a arquitectura 22](#_Toc76987369)

[2.6.2 Modelo de oro 22](#_Toc76987370)

[2.6.3 Adecuaciones al algoritmo 23](#_Toc76987371)

[2.6.4 Análisis de punto fijo 23](#_Toc76987372)

[CAPÍTULO III. MÉTODO 28](#_Toc76987373)

[3.1 Sujeto 28](#_Toc76987374)

[3.2 Procedimiento 28](#_Toc76987375)

[3.3 Materiales y Herramientas 30](#_Toc76987376)

[CAPÍTULO IV. DESARROLLO 32](#_Toc76987377)

[4.1 Desarrollo del modelo algoritmo y sistema SISO V2V 32](#_Toc76987378)

[**4.1.2 Modelo de oro** 32](#_Toc76987379)

[**4.1.1 Sistema SISO V2V** 34](#_Toc76987380)

[**4.1.3 Análisis de punto fijo** 36](#_Toc76987381)

[4.2 Arquitectura propuesta 39](#_Toc76987382)

[4.2.1 Parametrización 39](#_Toc76987383)

[4.2.2 Nivel principal 40](#_Toc76987384)

[4.2.3 Ordenador 41](#_Toc76987385)

[4.2.4 Bloque 2 41](#_Toc76987386)

[4.2.5 Bloque 3 41](#_Toc76987387)

[CAPÍTULO V. RESULTADOS 41](#_Toc76987388)

[5.1 Síntesis 41](#_Toc76987389)

[5.2 Latencia 41](#_Toc76987390)

[5.3 Verificación 41](#_Toc76987391)

[5.3.1 Escenario de pruebas 41](#_Toc76987392)

[5.3.2 Cama de pruebas 41](#_Toc76987393)

[5.3.3 Resultados de verificación 41](#_Toc76987394)

[Bibliografía 41](#_Toc76987395)

# CAPÍTULO I. INTRODUCCIÓN

El presente capítulo presenta una breve descripción sobre el área de investigación del trabajo, se contextualiza y se define el problema a resolver, además, se plantean tanto el objetivo general como los específicos, planteando una posible solución al problema. Por otro lado, se mencionan los beneficios del trabajo resaltandola contribución del mismo, se define el alcance del trabajo así como las limitaciones del mismo que impiden ir más allá del objetivo definido.

## 1.1 Antecedentes

Con el incremento de los vehículos en carretera, el control de tráfico se ha convertido en un gran reto hoy en día. La tasa de vehículos crece exponencialmente diariamente, solo en el 2010 había más de mil millones de vehículos. Con esto, los accidentes aumentaron causando aproximadamente 1.25 millones de muertes alrededor del mundo en 2010 [1].

En Estados Unidos se perdieron 6.9 mil millones de horas en carreteras y 3.1 mil millones adicionales de galones de gasolina debido a embotellamientos, lo cual representó una pérdida anual de 160 mil millones [2]. En Europa alrededor de 40 mil fallecieron y 1.7 millones fueron heridos en accidentes de tráfico [3]. Para tratar de resolver los problemas como los anteriores, las compañías, instituciones académicas, y agencias gubernamentales han incorporado tecnología de comunicación en vehículos y en infraestructura del transporte [4].

Se han integrado las comunicaciones vehículo a vehículo (V2V), vehículo a infraestructura(V2I), vehículo a peatones (V2P) y vehículo a red (V2N), en conjunto denominadas comunicaciones V2X. V2X junto con las capacidades de detección de vehículos provee un soporte para aplicaciones relacionadas con la seguridad, infoentretenimiento para pasajeros y optimización del tráfico de vehículos [4]. En la Figura 1 se muestra las distintas formas de V2X [5].



Figura 1. Una ilustración simple de las comunicaciones V2X [5].

V2V es una tecnología que presenta una comunicación en red para vehículos, de tal manera que puedan estar conectados entre sí. Fue desarrollado y demostrado en 2005 por General Motors y promete una comunicación confiable y fuerte entre usuarios [6]. V2V puede ser usada para mandar advertencias al conductor en situaciones consideradas críticas y de alto riesgo (embotellamiento, cambio de carril) o mandar mensajes de ayuda después de un accidente de tráfico severo [7, 8].

V2V incorpora las siguientes tecnologías relacionadas con la seguridad [9]:

* Sistema de prevención de colisiones.
* Sistema de advertencia al conductor.
* Sistema de estabilidad del vehículo.
* Asistencia automatizada de frenado de emergencia.

Algunas de las aplicaciones son las siguientes [10]:

* Advertencia de colisión frontal.
* Advertencia de no pasar.
* Advertencia de punto ciego.
* Advertencia de cambio de carril.
* Luz de freno de emergencia electrónica.
* Asistente de giro a la izquierda.

Para soportar las comunicaciones V2X se han creado dos soluciones: Comunicaciones dedicadas de rango corto (Dedicated Short Range Communications por sus siglas en inglés DSRC) y tecnologías de redes celulares [2]. DSRC consiste en transceptores de radiocomunicación en los vehículos y unidades colocadas en los laterales de la carretera. Fue desarrollada para cumplir con los requerimientos de un ambiente dinámico como alta movilidad, baja latencia, y un rango considerado bueno de comunicación [8].

DSRC tiene 70 MHz en la banda de 5.9 GHz y es la tecnología por defecto en las aplicaciones de seguridad en V2V porque presenta una latencia menor a otras existentes, se basa en el estándar IEEE 802.11p y se espera que todos los nuevos vehículos la soporten, de acuerdo con la administración nacional de seguridad del tráfico en carreteras (National Highway Traffic Safety Administration, por sus siglas en inglés NHTSA) [11, 12].

Las tecnologías celulares incluyen tanto LTE (Long Term Evolution), 5G como los estándares antiguos. Con respecto a DSRC, estas tecnologías presentan un conjunto de ventajas como: mayor cobertura, infraestructura, seguridad, garantías de QoS (Quality of service) y escalabilidad robusta. Sin embargo, esas ventajas conducen a una arquitectura centralizada, latencia significativa de un extremo a otro, dependencia de la conectividad con la infraestructura y un costo mayor por el uso de la red [13].

Existen algunos retos en las comunicaciones vehiculares principalmente por el comportamiento estocástico del canal. El estándar IEEE 802.11p utiliza OFDM para DSRC, de tal manera que reduce el desvanecimiento que produce el movimiento de las terminales de comunicación y los objetos en el medio ambiente [14]. OFDM es un esquema de modulación multiportadora, los símbolos se transmiten en paralelo en múltiples subportadoras. La técnica reduce el ancho de banda en la subportadora y logra robustez contra el desvanecimiento en frecuencia, debido al retardo de las señales en las diferentes trayectorias de propagación [15].

Una de las actividades importantes a realizar en cualquier sistema de comunicación, como en un sistema SISO-OFDM para comunicaciones V2V, es la detección de símbolos en el receptor. El detector ML (Maximum-likelihood por sus siglas en inglés ML) presenta la mínima tasa de error de bit. Sin embargo, tiene una dependencia exponencial en la complejidad, por lo tanto, se necesitan algoritmos que alcancen tasas de error similares a la detección ML [16].

Para el desarrollo de tecnología en V2V es necesario la implementación de nuevos algoritmos de detección en plataformas que permitan su construcción física lo más rápido y eficiente posible con el objetivo de medir su viabilidad. El FPGA (Field- Programmable Gate arrays por sus siglas en inglés FPGA) es una tecnología en uso que provee grandes ventajas para implementar algoritmos y prototipos a nivel de hardware [17].

Un FPGA consiste de un arreglo de bloques lógicos programables de diferentes tipos, lógica general, memoria y bloques multiplicadores. Alrededor del arreglo se encuentran los bloques de entrada y salida que permiten la comunicación hacia el mundo exterior como se muestra en la Figura 2.



Figura 2. Estructura básica de un FPGA [18].

Algunos problemas en trabajar al nivel de registro de transferencia (Register Transfer Level, RTL) utilizando lenguajes de descripción de hardware como VHDL o Verilog para su posterior síntesis en un FGPA, radica en que no son tan poderosos como los lenguajes de alto de nivel. Esto provoca códigos largos, incremento en la probabilidad de errores y un gran consumo de tiempo al hacer modificaciones en el diseño. Por los problemas anteriores, las herramientas de síntesis de alto nivel (High-Level Synthesis, HLS) son utilizadas [19].

HLS crea un código en un lenguaje de descripción de hardware tomando la descripción del algoritmo o sistema hecho en un lenguaje de alto nivel como C o C++ y directivas que describen restricciones de la arquitectura [20]. El flujo de diseño se muestra en la Figura 3 [21, 22].



Figura 3. Flujo de diseño en Vivado [1].

## 1.2 Planteamiento del problema

Los sistemas OFDM sufren de un fenómeno llamado interferencia inter-portadora (inter-carrier interference, ICI), el cual se presenta en mayor medida en la comunicación V2V por las altas frecuencias de dispersión Doppler producidas por la alta movilidad en los enlaces vehiculares. El rendimiento general de los sistemas OFDM-V2V es reducido debido a la presencia de ICI provocando que la tarea de detección de datos sea agotadora [23].

La detección de datos es un proceso que conlleva una complejidad computacional importante en el receptor, la factibilidad de cualquier sistema diseñado para funcionar en canales V2V estará comprometida con el grado de complejidad del detector utilizado. El detector Near-ML es de baja complejidad y mejora el desempeño de BER [24], sin embargo, no existen arquitecturas de hardware que permitan su implementación en un FPGA.

De lo anterior, se formula la siguiente pregunta de investigación, ¿será posible diseñar una arquitectura digital que permita la implementación del detector Near-ML y de esta manera obtener sus métricas de desempeño?

## 1.3 Objetivo

Desarrollar una arquitectura de hardware del algoritmo Near-ML para la detección de símbolos en el receptor de un sistema SISO-ODFM en ambientes vehiculares V2V, utilizando herramientas de síntesis de alto nivel y un lenguaje de descripción hardware, con la finalidad de conocer la viabilidad de incorporarlo a los estándares de comunicación actuales.

Objetivos específicos:

* Elegir el algoritmo de ordenamiento más eficiente para ordenar un total de 48 datos.
* Obtener una arquitectura para el receptor del sistema SISO-ODFM en una plataforma HLS y a través del lenguaje de descripción de hardware verilog.
* Validar la funcionalidad del algoritmo, corroborando su correcto funcionamiento a través de instrumentos de medición.
* Evaluar la precisión del algoritmo de detección para el sistema SISO-OFDM. utilizando la relación señal-ruido de cuantificación SQNR (*Signal-to-Quantization-Noise Ratio*).

## 1.4 Hipótesis

Es posible implementar una arquitectura digital de un detector de símbolos bajo el esquema de modulación OFDM y criterio de decisión Near-ML utilizando un FPGA y herramientas de síntesis de diseños en HDL.

## 1.5 Justificación

En la literatura sólo se han reportado resultados de simulación sobre el rendimiento del algoritmo, por lo tanto, no existe una investigación que haya implementado en hardware el algoritmo Near-ML y obtenido métricas de eficiencia. Con esto, se podrá corroborar la factibilidad y la viabilidad de ser introducido en las comunicaciones vehiculares y en los distintos estándares de comunicaciones inalámbricas móviles contemporáneos.

Este trabajo tendrá un impacto en una de las áreas con mayor crecimiento en los últimos años, las comunicaciones vehiculares. Normalmente, los receptores en V2V requieren implementaciones en hardware eficientes, que operen a mayores velocidades de transmisión, alta calidad de servicio y sobre todo de baja complejidad. Una forma de cumplir con lo anterior es implementar mejores y nuevos algoritmos como el que se presenta en esta tesis.

Finalmente, una vez terminado el trabajo se podría continuar con la implementación del algoritmo en un circuito integrado de uso comercial, con el fin de agregarlo a las aplicaciones V2V actuales y emergentes. En consecuencia, la complejidad y el consumo de potencia en los equipos de recepción del vehículo disminuirá.

## 1.6 Delimitaciones

Este trabajo abarca únicamente la implementación del algoritmo en una plataforma de desarrollo de hardware y su correspondiente validación. No se tocará el tema de diseñar y simular el algoritmo debido a que fue un trabajo previo de un ex alumno de maestría.

## 1.7 Limitaciones

Los recursos institucionales como el laboratorio no están disponibles por lo que podría poner en riesgo la etapa de validación física del algoritmo. Otra limitación es el tiempo, una parte del trabajo será realizada en C++ en una plataforma que soporta la síntesis de programas en alto nivel y la siguiente parte en un lenguaje de descripción de hardware.

# CAPÍTULO II. FUNDAMENTOS TEÓRICOS

En este capítulo se abordan los conocimientos generales para la correcta comprensión del presente trabajo. Asimismo, se mencionan aquellos trabajos actuales similares al área de estudio planteada en esta investigación.

## 2.1 El estándar IEEE 802.11p

La comunicación V2V fue estandarizada con el nombre de comunicaciones dedicadas a corto alcance DSRC IEEE 802.11p en 2010 [25]. El estándar hace uso de una capa física del estándar IEEE 802.11a diseñado para interiores y baja movilidad, cambiando el ancho de banda de la señal a 10MHz, frecuencia central a 5.9 GHz y manteniendo el esquema de multiplexación por frecuencias ortogonales. Debido a que el estándar 802.11a fue diseñado para entornos internos, los cuales son relativamente estacionarios, el rendimiento de los sistemas V2V no cumplen con el desempeño deseable por su alta movilidad presente entre transmisor y receptor.

Una de las principales diferencias radica en que el preámbulo del 802.11p es distinto del 802.11a en la duración del símbolo con una duplicación de 16 µs a 32 µs. En la Figura 4 se muestra su trama transmitida, la cual consta de un preámbulo de dos símbolos de entrenamiento, un campo de la señal y de datos. La sincronía del sistema se realiza con los primeros 10 símbolos cortos de entrenamiento de 1.6 µs de duración. La estimación del canal y sincronización final se realizan con dos símbolos de entrenamiento largos de 6.4 µs de duración. La última parte de la trama es para el campo de la señal que contiene información sobre longitud de la trama, modulación y esquemas de codificación utilizados en la carga útil.



Figura 4. Trama del estándar 802.11p [2].

## 2.2 Pilotos en el estándar 802.11p

El escenario de alta movilidad en los ambientes V2V producen una respuesta al impulso del canal variante en el tiempo. Por cada símbolo en OFDM que componen cada trama transmitida se presentan variaciones temporales de los coeficientes del canal. Existen 64 subportadoras por símbolo OFDM, incluyendo 48 subportadoras de datos, 4 subportadoras pilotos en los índices -21, -7 , 7 y 21 como se observa en la Figura 5.



Figura 5. Asignación de pilotos en 802.11p [2].

En [2] se demuestra que la asignación de pilotos anteriormente descrita, no es la mejor para la estimación de un canal V2V. Sin embargo, al usar receptores con esquemas de estimación de canal iterativos y detecciones basadas en la técnica de mínimo error cuadrático medio (MMSE) se logran rendimientos aceptables después de la tercera iteración [26].

## 2.3 Canal de comunicación V2V

Existen una gran cantidad de investigaciones para clasificar y modelar los canales V2V. Algunas clasificaciones son expuestas en [27, 28, 29, 30, 31, 32, 33]. En estos dos últimos trabajos, se expone la clasificación de escenarios V2V posibles, dentro de los cuales destacan los siguientes: V2V-Autopista con dirección opuesta, V2V-Urbano en avenida principal con dirección opuesta, V2V sub-urbano, V2V en autopista. Lo anterior se resume en la Tabla I, publicada por [9].

**Tabla I. Características de los diversos escenarios V2V**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Escenario** | **Velocidad**  **(Km/h)** | **Desplazamiento**  **Doopler (Hz)** | **Retardo**  **máximo (***µ***s)** |
| V2V autopista,  dirección opuesta | 104 | 1000-1003 | 0.3 |
| V2V urbano avenida  principal, dirección opuesta | 32-48 | 300 | 0.5 |
| V2V autopista | 104 | 600-700 | 0.4 |
| V2V urbano avenida principal, misma  dirección | 32-48 | 400-500 | 0.4 |
| V2V suburbano  calle, misma dirección | 32-48 | 300-500 | 0.7 |
| V2V autopista,  misma dirección | 104 | 900-1150 | 0.7 |

Tomando como referencia lo expuesto en los diversos trabajos de la literatura, se concluye que un modelo de canal simple es insuficiente para modelar con precisión el entorno adverso de un canal V2V. Por este motivo, se usan canales estacionarios basados en el modelo TDL (Tapped delay Line) obteniendo la variación presente en los canales V2V. La respuesta al impulso del canal varía temporalmente en el periodo de símbolo OFDM, tal variación en la causante de la interferencia entre portadoras (ICI) degradando el rendimiento de la modulación OFDM [33].

## 2.4 Sistemas de comunicación V2V

En la Figura 6 se muestra la estructura básica de un sistema de comunicación V2V, en la cual se basan gran parte de trabajos presentes en el estado del arte. Las etapas de estimación y ecualización representan dos de los procesos más relevantes durante la recepción. El desempeño general de un sistema V2V va estar estrechamente relacionado al que tengan las dos etapas previamente mencionadas.



Figura 6. Diagrama a bloques de un sistema V2V típico [3].

Con la finalidad de afrontar y mitigar los inconvenientes debido a la movilidad del entorno adverso V2V, se han presentado una gran cantidad de trabajos que abordan la problemática desde diversos enfoques tales como:

* Algoritmos de asignación de pilotos.
* Estimadores de canal en el dominio temporal.
* Estimadores de canal en el dominio frecuencial.
* Detectores lineales.
* Detectores no lineales.

En el estado del arte es conocido que la estimación de parámetros en el receptor se complica en un sistema V2V, debido a la ICI (Interferencia entre portadoras) que afecta a las subportadoras piloto, las cuales son necesarias para la correcta estimación del canal, tal como se describe a detalle en [3] y [11]. Por otro lado, los receptores iterativos tales como [3] y [11] requieren al menos 5 iteraciones para alcanzar un rendimiento BER aceptable. El estimador de canal reportado en [34] es adecuado para operar en canales altamente variantes. Las investigaciones llevadas a cabo en [13] y [14], presentan sistemas con estimadores de datos adecuados para contrarrestar la ICI, logrando un mejor rendimiento que los receptores normalmente usados. Sin embargo, se realizan modificaciones en la capa física del estándar 802.11p, lo cual introduce incompatibilidades.

## 2.5 Detección de datos

Uno de los procesos con mayor grado de complejidad computacional en el receptor es la detección de datos, la factibilidad de un sistema diseñado para funcionar en tiempo real en un canal V2V dependerá principalmente del grado de complejidad del detector utilizado. El detector ML conocido como el detector optimo tiene una complejidad de ) [35]. Se puede apreciar que la complejidad aumenta de forma abrupta con el tamaño de la constelación Ω y número de subportadoras de datos . En consecuencia, no resulta viable implementar tal detector. Actualmente existen una serie de detectores con menor complejidad y un rendimiento parecido al detector ML. Algunos de ellos han sido diseñados para el sistema de espacio-tiempo de laboratorios Bell vertical(Bell Laboratories Layer Space-Time, V-BLAST) [36]. Uno de los más importantes y conocidos es el detector esférico [37].

Detectores no lineales basados en el algoritmo M en conjunto con la descomposición QR de la matriz de canal, ha comenzado a tener un gran auge [38], [39]. Recientemente, una gran contribución dentro de este, los detectores OSIC,QR-ML y V2V Near ML. Los resultados de simulación han comprobado que son adecuados para mitigar la ICI y obtienen desempeños en términos de BER favorables [1].

### **2.5.1 Modelo del receptor**

Es posible representar la señal del -ésimo símbolo que llega al receptor en su representación compleja banda base con la convolución discreta:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 1 ) |

Donde , , representa la longitud de la respuesta al impulso (CIR), representa la CIR del -th bloque en el instante para un impulso de entrada en las muestras pasadas, el -ésimo símbolo OFDM cuyo tamaño es , por último es el ruido aditivo Gaussiano blanco (additive White Gaussian noise, AWGN) complejo.

La ecuación (1) puede ser vista en su forma matricial como:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 2 ) |

donde:

,

,

el ruido es de media cero y varianza . Los coeficientes del CIR del canal son representados por la matriz de dimensión de la siguiente forma:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 3 ) |

donde , representa el operador modulo , la CIR es considerada como cero para . Para obtener el símbolo OFDM en el dominio de la frecuencia (FD) con CP removido, se multiplica la ecuación (2) por la matriz de transformada discreta de Fourier (DFT) normalizada:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 4 ) |

la multiplicación resulta en:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 5 ) |

es el símbolo OFDM recibo en el FD y es la DFT del vector de ruido. Utilizando las propiedades de la matriz ortogonal; y , donde representa la matriz identidad de tamaño , entonces (5) puede ser formulada como:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 6 ) |
|  | ( 7 ) |

donde se compone por el vector de tamaño , símbolos pilotos y símbolos de guarda. La matriz de canal en frecuencia (CFM) contiene información en dominio de la frecuencia del canal y la frecuencia Doopler de la representación circulante y dispersa de la CIR variante en el tiempo.se convierte en una matriz diagonal cuando la propagación Doppler es insignificante, lo cual significa un sistema libre de ICI, sin embargo, los ambientes V2V presentan alta movilidad tanto en el transmisor y receptor, ocasionando una dispersión Doppler significativa. Lo anterior convierte a en una matriz dispersa generando un sistema afectado por la ICI.

Debido a la selectividad del canal V2V, los sistemas OFDM son susceptibles a errores de detección, la potencia local de algunas subportadoras puede ser baja por causa de desvanecimientos profundos en la función de transferencia del canal imposibilitando la detección del dato transmitido en tales soportadoras. La técnica como transformada discreta de Fourier-extendida (Discrete Fourier Transform-Spreading, DFTS) es usada para reducir esta problemática.

Multiplicando la matriz de Fourier F con el vector de símbolo OFDM transmitido es posible incorporar la dispersión DFT de los datos en el modelo de señal (7). Lo anterior, puede ser descrito con la siguiente ecuación:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 8 ) |

donde es el vector de datos recibido, la CFM de rango reducido , el vector de datos transmitido con recodificación lineal (Linear Precoding, LP), el vector de ruido; cada termino muestreado en las posiciones correspondientes de las subportadoras de datos.

### **2.5.2 Detector OSIC**

Utilizando la descomposición V2V Sorted QR y el detector de cancelación de interferencia sucesiva ordenada (Ordering successive interference cancellation, OSIC) es posible implementar un detector subóptimo de baja complejidad, para un sistema multiportadora V2V con LP presenta un excelente desempeño en términos de BER. La descomposición V2V Sorted QR de la matriz de canal consiste en calcular una matriz triangular superior , una matriz ortogonal de norma unitaria y una matriz de permutación , de tal manera que ,donde es la matriz con sus columnas ordenadas de acuerdo a . Se obtiene un modelo reducido de la ecuación (8) :

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 9 ) |
|  | ( 10 ) |
|  | ( 11 ) |

Debido a que es unitaria las estadísticas del ruido no son alteradas. El nuevo modelo representado en la ecuación (11) es adecuado para la aplicación del detector OSIC. La estructura triangular de la matriz permite calulcar el -ésimo elemento de como:

|  |  |
| --- | --- |
|  | (12) |

### **2.5.3 Detector QR-ML convencional**

La detección QR-ML convencional puede ser incorporado al modelo del sistema receptor anteriormente mostrad como:

//definir 3.18 y 3.19

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 3 ) |

Para encontrar el símbolo estimado \_ de la solución ML en () se basa en la construcción de un árbol binario de búsqueda como se muestra en la figura x. Con el fin de calcular (3) se define la métrica de distancia para cada rama del árbol.

//Definir distancia 3.20

La distancia di representa el valor de rama de un nodo s^i que tiene a los nodos …. como sus nodos antecesores. La distancia de un nodo que se encuentra en el k-ésimo nivel y el nodo de la raíz se define como la distancia acumulada , esto es, la suma de todas las distancias de las ramas desde el nodo raíz hasta el nodo indicado. En un nivel , la distancia acomulada se obtiene con la siguiente ecuación.

// Definir ecuación 3.21

Con base a la ecacuin (), la detección obtina del vector s^ ebs la ruta que minimice a (), cuando .



Figura 7. Estructura del árbol de búsqueda bajo el criterio ML.

### **2.5.4 Detector V2V Near ML**

El detector V2V Near ML incorpora el algoritmo adaptativo a la detección QR-ML convencional, el cual realiza ajustes durante el proceso de búsqueda del árbol binario con el fin de reducir la complejidad computacional. Al igual que el detector OSIC hace uso de la descomposición Sorted-QR. Como se muestra en la figura x el símbolo se encuentra en el nodo raíz del árbol, y los nodos que surgen de el a través de las ramas son solución posible para . El algoritmo M consiste en seleccionar en cada nivel del árbol binario de búsqueda un máximo de candidatos para la detección del simbolo del vector s ^ estimado, descartando nodos restantes del nivel actual.



Figura 8. Estructura del árbol de búsqueda bajo el criterio ML con algoritmo M.

Cada rama del árbol de búsqueda contiene una métrica de distancia definida por:

//definir ecuación 3.22

Se selecciona M nodos que mantienen una distancia menor entre cada nodo del nivel y el nodo de la raíz, por lo tanto, al realizar la detección se obtiene M rutas posibles. La distancia correspondiente a cada ruta se define como :

//definir 3.23

la solución S^, esta dada por la ruta que cumpla con:

//definir 3.24

El algoritmo Near ML genera detectores de baja complejidad para valores de pequeños,sin embargo, subóptimos en términos de tasa de error de bit, a medida que el valor de incremente, el desempeño del algoritmo se acerca al del detector ML, con la penalidad del incremento en complejidad computacional.

## 2.6 Modelo algorítmico

En [poner de referencia tesis de Romero] se propone un modelo algoritmo que permite realizar la implementación de un algoritmo de forma eficiente en términos de velocidad o consumo de área. Además, los diseños pueden ser replicados de manera sistemática por cualquier persona lo necesite.

### 2.6.1 Mapeo algoritmo a arquitectura

De manera general, el procedimiento se resume al diagrama de flujo de la Figura 7.



Figura 9. Algoritmo a arquitectura.

### 2.6.2 Modelo de oro

Se genera un modelo que sirva de referencia para el algoritmo a implementar, de tal manera que se pueda evaluar el rendimiento de la implementación. Para lograr esto, se programa el algoritmo bajo estudio empleando de preferencia un lenguaje de alto nivel, en aritmética de punto flotante y con sus ecuaciones originales.

### 2.6.3 Adecuaciones al algoritmo

En este paso se modifica la secuencia de pasos o sus respectivas ecuaciones del algoritmo con el fin de reducir su complejidad sin alterar la funcionalidad general. Es importante recalcar que no existe una metodología para aplicar las adecuaciones del algoritmo, solo el entendimiento profundo y experiencia servirá para identificar las posibles adecuaciones. A continuación, se muestran algunas adecuaciones.

* Transformaciones o cambios de dominios.
* Sistolizacion de operaciones de cálculo intensivo.
* Remplazo de divisiones y multiplicaciones con operaciones como sumas y desplazamientos.
* Simplificación o propiedades matemáticas.
* Factorizaciones o aproximaciones matemáticas.

### 2.6.4 Análisis de punto fijo

Utilizando la representación de punto fijo es posible alcanzar desempeños cercanos a los obtenidos con la representación en punto flotante, por lo cual, esta última es comúnmente descartada en las arquitecturas de procesamiento de señales(PDS). Además, la representación en punto fijo reduce el tiempo de procesamiento y la complejidad de la implementación por ende el consumo de potencia y área de silicio.

El objetivo que se persigue al hacer un análisis de punto fijo es encontrar una longitud y formato de palabra que permita tener un desempeño similar al modelo de oro el cual emplea la representación en punto flotante. Con el parámetro de desempeño SQNR se puede cuantificar el efecto de pasar un algoritmo a punto fijo y de esta manera realizar una comparación con el modelo de referencia.

A continuación, se muestran los pasos a seguir para realizar el análisis de punto fijo:

* Medición del rango dinámico: El rango dinámico de una variable es la diferencia entre el valor máximo y mínimo que puede tomar durante la ejecución del algoritmo. Es importante obtener el rango dinámico para cada variable en punto flotante para después asignar una cantidad de fija de bits con su parte entera y fraccionaria.
* Selección del formato de palabra: La cantidad de bits para el parte entrera (IP) de una variable se relacionada con su rango dinámico con la siguiente expresión:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 13 ) |

donde y son los valores máximo y mínimo del rango dinámico de la variable en punto flotante. Para la parte fraccionaria se define la resolución de una variable en punto fijo, puede ser expresada como:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 14 ) |

De 14 se despeja FP que representa la cantidad de bits en la parte fraccionaria para una resolución en específico, se obtiene que:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 15 ) |

La resolución de la parte fraccionaria debe de ser escogida con base a las necesidades del sistema porque una mayor resolución generara un aumento en la anchura de la palabra (WL).

* Cuantificación de la relación señal a ruido de cuantización (SQNR): Cuando se realiza el proceso de cuantificación de un valor en punto flotante también se genera un error que puede ser representado como ruido agregado al valor original, por lo tanto, el SQNR es el parámetro para medir el nivel de calidad del proceso de cuantificación de una variable en su representación de punto flotante. La mayoría de los algoritmos operan con variables que representan matrices y vectores, por lo tanto, el SQNR se expresa como un promedio:

|  |  |
| --- | --- |
|  | ( 16 ) |

donde es la variable original en punto flotante, es la representación de en punto fijo y es la cantidad de elementos que conforman a la variable. Cuando una variable tiene un SQNR considerado bajo, se ajusta la longitud su longitud de palabra y se sacrifican bits de aquellas palabras cuyo SQNR es considerado alto. El objetivo es conseguir un SQNR en la salida del algoritmo equilibrado con las variables que conforman el algoritmo.

* Efectos del redondeo: Una desventaja que se presenta al pasar un numero en su presentación en punto fijo es que no todos los valores pueden ser representados de manera exacta, el método del redondeo es utilizado para obtener un valor representable a pesar de la perdida de precisión. Existe una gran variedad de tipos de redondeo, los más utilizados son el truncamiento, redondeo hacia cero, redondeo hacia más menos infinito y redondeo al más cercano. El tipo de redondeo a utilizar en el algoritmo tendrá un efecto importante en el desempeño en términos de SQNR, área y velocidad de procesamiento.

## 2.7 Redes de ordenamiento

Las redes de ordenamiento es una de las maneras más eficientes y tradicionales de ordenamiento en el contexto de los FPGAs. Son atractivas por dos razones principales: no requieren líneas de control y son sencillas de paralelizar debido a su patrón de flujo de datos simple. Las redes de ordenamiento son adecuadas cuando se tiene una secuencia relativamente pequeña de elementos cuya longitud se conoce con anterioridad.

Los circuitos que presentan las redes de ordenamiento están compuestos por cables horizontales y comparadores verticales. Los comparadores se representan con la notación bastante conocida y usada de Knuth, esta representación de observa en la Figura 10 (a). El comparador, mostrado en la Figura 10 (b), es un elemento con dos entradas y dos salidas que representan el mínimo y máximo de las variables y .



1. (b)

Figura 10. (a) Notación Knuth. (b) Comparador con entradas y salidas.

La red de ordenamiento se compone de un conjunto de comparadores interconectados entre sí por cables. Se dibuja la red de ordenamiento con de entradas como una colección de líneas horizontales con comparadores conectados verticalmente como se muestra en la Figura 11.



Figura 11. Ejemplo de red de ordenamiento.

El patrón que siguen las conexiones en una red de ordenamiento corresponde a tres elementos,

Para la construcción de una red de ordenamiento, tres elementos son necesarios: medio limpiador, clasificador bitínico y la red fusionada. A continuación, se explican cada uno de los elementos.

### 2.7.1 Medio limpiador

El medio sumador es una red de comparación en cual la línea es comparada con la línea para . Las secuencias que son dadas como entrada al medio limpiador son secuencias bitónicas, estas tienen la forma , , ó , , para 0. Cuando una secuencia secuencia bitónica de 0’s y 1’s es aplicada como entrada se produce una secuencia de salida en la cual los valores más pequeños se encuentran en la mitad superior y los valores más grandes se encuentran en la mitad inferior. Este comportamiento se muestra en la Figura 12 .



Figura 12. Medio sumador.

### 2.7.2 Ordenador bitónico

Al combinar medios limpiadores de manera recursiva como se construye un ordenador bitónico como se muestra en la figura , el cual es una red que ordena secuencias bitónicas. La primera etapa consiste de un medio limpiador que produce dos secuencias cuyo tamaño es la mitad del tamaño original, después, se completa el ordenamiento utilizando dos copias del ordenador bitónico para ordenar las dos mitades de manera recursiva. En la Figura 13 (a), la recursión se muestra de manera explícita, y en la Figura 13 (b), se muestra de manera desarrollada.



(a) (b)

Figura 13. (a) Construcción recursiva. (b) Recursión desglosada.

### 2.7.3 Una red mezclada

Una red de ordenamiento es construida por redes mezcladoras, las cuales son redes que pueden mezclar dos secuencias ordenadas que son dadas como entrada y producir una nueva secuencia ordenada cuyo tamaño es la sumatoria de las dos secuencias dadas.

El mezclador se puede construir modificando el medio limpiador presente en el ordenador bitónico. La clase es realizar la inversión de la segunda mitad de las entradas implícitamente. Dada dos secuencias ordenadas y que van a ser mezcladas, se requiere tener el efecto de ordenar binonicamente la secuencia , . Debido a que el medio limpiador del ordenador binotico compara las entradas y para , la primera etapa de la red mezcladora se compara con las entradas y . La figura x muestra esta correspondencia.



(a) (b)

Figura 14. (a) Tranformación de dos secuencias cualquiera a dos secuencias bitónicas. (b) Tranformación de una secuencia bitónica a dos secuencias que también son bitónicas.

### 2.7.4 Construcción de una red de ordenamiento

En este punto se tienen todos los elementos para construir una red que pueda ordenar cualquier secuencia dada como entrada. La red de ordenamiento llamado ordenador[n] usa una red mezcladora para implementar una versión en paralelo del algoritmo *merge sort .* La construcción de la red de ordenamiento se muestra en la figura. La figura x (a) muestra la construcción recursiva del ordenador[n]. La cantidad de entradas son ordenadas haciendo uso de dos copias del ordenador[n/2] recursivamente para ordenar en paralelo dos subconjuntos de longitud cada uno. Las secuencias resultantes son mezcladas por el mezclador[n]. El caso límite para la recursión es cuando , en el cual se puede utilizar solo un cable para ordenar la secuencia de un elemento debido a que una secuencia de un solo elemento ya está ordenada. La figura x (b) muestra el resultado de desglosar en partes la recursión. La figura x (c) muestra la red actual desde el punto de vista de conexión de comparadores.

## 2.8 Ordenamiento secuencial

## 2.9 Diseño HLS en FPGA

### 2.9.1 Modelo de programación

Los algoritmos son codificados normalmente en lenguajes como C y C++ o algún otro lenguaje de alto nivel, lo que realiza una abstracción de los detalles de la plataforma de cómputo. Los lenguajes de alto nivel permiten una iteración rápida, mejoras incrementales y portabilidad del código, lo cual es crítico para cualquier ingeniero en software. En las últimas décadas, la ejecución rápida de los algoritmos en codificados en lenguajes de alto nivel ha sido lo que ha impulsado al desarrollo de procesadores y copiladores de software.

Al principio, para mejorar el rendimiento en tiempo de ejecución del software se hacía uso de dos conceptos centrales: incrementar la frecuencia del rejo del procesador y usar procesadores especializados. Por muchos años se esperaba un año para tener los nuevos procesadores con el fin de acelerar la ejecución del software. Con cada incremento en la frecuencia de reloj, el programa se ejecutaba más rápido, sin embargo, para grandes aplicaciones el aumentar la frecuencia de reloj del procesador no es viable para entrar un producto viable en el mercado.

Para el caso de estas aplicaciones, procesadores especializados han sido creados. Uno de los más conocidos es el procesador de señales digitales y la unidad de procesamiento gráfico, los dos procesadores son capaces de ejecutar un algoritmo escrito en un lenguaje de alto nivel como C y además tener aceleradores de función especifica para mejorar la ejecución de la aplicación.

Con el reciente cambio del paradigma en el diseño del estándar y procesadores especializados, ambos tipos de procesadores se basan en incrementar la frecuencia de reloj para acelerar el tiempo de ejecución del programa y agregar más núcleos de procesamiento por chip. Los procesadores multinúcleo ponen a la paralización del programa a la vanguardia de las nuevas técnicas usadas en el rendimiento del software. Las técnicas requeridas para diseñar el algoritmo usan los mismos elementos de base del diseño en FPGA. La principal diferencia entre un procesador y un FPGA es el modelo de programación. En un FPGA, el modelo de programación esta basado en la descripción de RTLs (Register Transfer Levels) en vez de utilizar C o C++. En la figura x se muestra un flujo de diseño tradicional en un FPGA con RTL, se observa que la diferencia entre el modelo de programación afecta el tiempo de implementación y el rendimiento alcanzable para las distintas plataformas de cómputo.



Figura 14. Tiempo de diseño vs rendimiento de la aplicación con diseño RTL.

La figura 14 también muestra el tiempo necesario para desarrollar la misma aplicación de software para las distintas plataformas. La codificación en RTL y una aplicación optimizada en un FPGA resulta en la implementación de mayor rendimiento.

Sin embargo, el tiempo de desarrollo requerido para alcanzar la implementación esta más allá del alcance de un esfuerzo típico de desarrollo de software. Por este motivo, normalmente los FPGAs son utilizados solo para aquellas aplicaciones que requieren un rendimiento que no puede ser logrado de alguna otra manera.

Los recientes avances en la tecnología realizados por Xilinx® remueven la diferencia entre los modelos de programación de un procesador y un FPGA. Así como existen copiladores de C y otros lenguajes de alto nivel para las diferentes arquitecturas de procesadores, el copilador de síntesis de alto nivel de Xilinx Vivado® provee la misma funcionalidad para programas en C y C++ dirigidos a los FPGAs. La siguiente figura compara el resultado del copilador HLS contra otras soluciones basadas en un procesador disponibles para el ingeniero en Software.



Figura 15. Tiempo de diseño vs rendimiento de aplicación con el copilador Vivado HLS.

# CAPÍTULO III. MÉTODO

El objetivo de este capítulo es describir la metodología empleada para el desarrollo de este trabajo, la cual consta de los sujetos u objeto de estudio, el procedimiento que desglosa las etapas del proyecto en actividades realizadas para lograr el objetivo planteado y por último, se muestra una lista de materiales y herramientas necesarias para el desarrollo del trabajo.

## 3.1 Sujeto

El objeto de estudio es un bloque para la detección de símbolos de esquema de transmisión SISO-OFDM para ambientes vehiculares cuya implementación se realiza en un FPGA de la compañía Xilinix. Este trabajo es desarrollado por un alumno de maestría y asesorado por un investigador del Dpto. de Ingeniería Eléctrica y Electrónica.

## 3.2 Procedimiento

En la Figura 8 se muestra el procedimiento a seguir para cumplir los objetivos.



Figura 16. Diagrama de flujo del procedimiento.

**Definición del problema:** Se describen los antecedentes, objetivos, problema a resolver, hipótesis, alcances y limitaciones del proyecto.

**Investigación bibliográfica:** Se revisan documentos como artículos, libros y revistas cuya publicación sea reciente, con el objetivo de conocer el estado de arte de los detectores en sistemas SISO implementados en un PFGA y de esta manera identificar las áreas de oportunidad.

**Determinar el mejor algoritmo de ordenamiento para 48 y 64 datos:** Se implementan los algoritmos más relevantes en Matlab con el fin de simular el ordenamiento de los datos y obtener su rendimiento en términos de tiempo.

**Estudio de técnicas de diseño de hardware:** Se estudian los métodos de diseño e implementación en hardware.

**Modelado del sistema entre el receptor y transmisor:** En MATLAB se modela el sistema completo del transmisor y receptor con la finalidad de comprobar el funcionamiento del detector.

**Conversión de punto flotante a punto fijo:** Después de comprobar el funcionamiento del algoritmo en punto flotante, se convierte a aritmética de precisión finita para simular el comportamiento del algoritmo operando en un sistema digital real con recursos limitados.

**Diseño de la arquitectura de hardware:** La arquitectura propuesta del detector ML se codifica en un lenguaje de descripción de hardware, y se utiliza un simulador basado en software para comprobar el funcionamiento del de la arquitectura diseñada.

**Implementación en FPGA:** Una vez que la simulación de la arquitectura diseñada es exitosa se procede a implementarla en un FPGA.

**Verificación:** Para la verificación se comprueba la frecuencia máxima de operación a la cual la implementación puede manejar, el hardware consumido en el FPGA; Si los resultados no cumplen con las expectativas se regresa a la etapa de diseño de la arquitectura.

**Publicación de resultados:** Cuando la verificación está completada se procede a publicar los resultados en una revista o congreso.

**Escritura del documento final:** Se escribe el documento de tesis para cumplir con el requisito de titulación.

## 3.3 Materiales y Herramientas

A continuación, se muestran los materiales y herramientas necesarios para cumplir con el desarrollo de la investigación.

Herramientas:

* MATLAB
* Vivado 2016.1
* Laptop Acer con procesador Intel core i5-8265U, 8GB DDR4, 256GB PCIe NVMe SSD.

Materiales:

* Tarjeta de desarrollo Nexys 4
* Bases de datos institucionales de revistas internacionales.

# CAPÍTULO IV. DESARROLLO

En este capítulo se presenta a detalle cada bloque que conforma la arquitectura del ordenador, la conexión entre ellos, el funcionamiento del bloque en general y la descripción de sus entradas y salidas.

## 4.1 Bloque top

El nivel principal, también llamado “top level” contiene una serie de bloques que en conjunto hacen posible el ordenamiento de las distancias y cumplen con el objetivo de este trabajo. En la Figura 11 se muestra el diagrama a bloques, se pueden identificar los siguientes elementos.

**Sorting network:** Consiste en una red de ordenamiento combinacional de 4 entradas basada en comparadores.

**Merge unit:** Realiza la combinación de conjuntos de 4 elementos para poder formar 16, 64 y 256 distancias ordenadas.

**Mux:** Realiza la multiplexación de las salidas de los bloques Mege unit y Sorting network.

**Control unit:** Controla la secuenciación necesaria para logar que el bloque Merge unit combine subconjuntos de 4 entradas e indica cuando el proceso de ordenamiento ha finalizado.

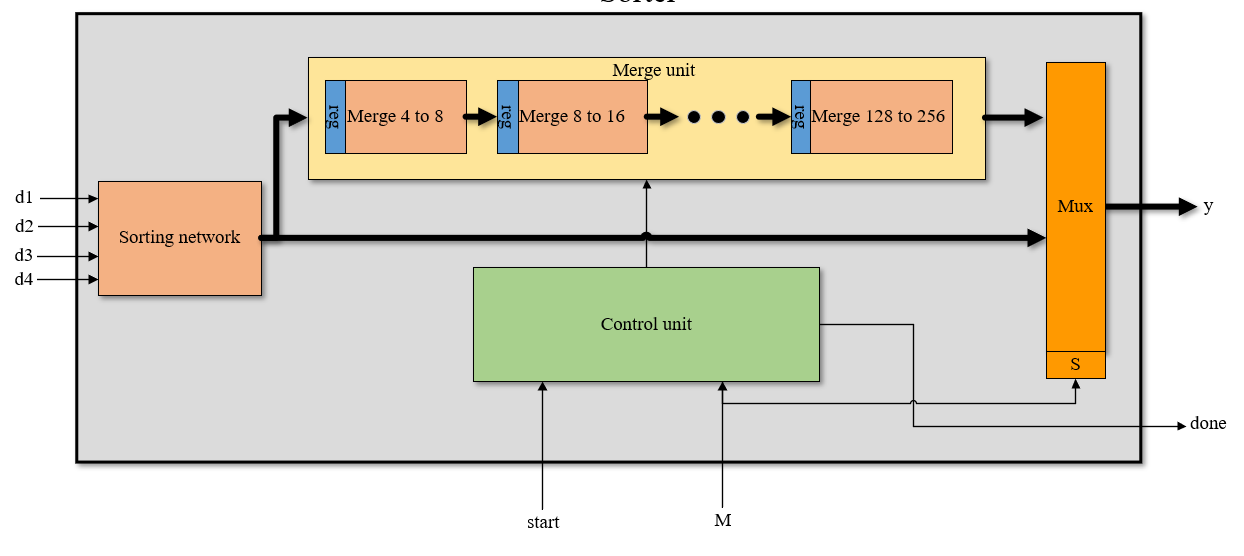


Figura 17. Bloque top.

Tabla 1. Descripción de entradas y salidas del bloque top.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Entrada | Longitud en bits | Descripción |
| d1 a d4 | 16 | Distancias generadas en el algoritmo Near-ML para posteriormente ser ordenadas. |
| start | 1 | Señal que indica el inicio de la ejecución del módulo top. La señal de start sigue la lógica positiva, un uno lógico para dar inicio con la ejecución. |
| M | 2 | Índice de la modulación a utilizar. Los números en binario “00”, “01”, “10” y “11” corresponden a las modulaciones QPSK, QAM16, QAM64 y QAM256 respectivamente. |
| Salida | Longitud en bits | Descripción |
| y | 64 | Representa un vector con las distancias ordenadas. |
| done | 1 | Indica que el ordenamiento ha finalizado. |

El inicio de la ejecución de bloque sorter comienza cuando la señal de start se vuelve un “1 lógico”, entonces en cada ciclo de reloj se aceptan cuatro distancias desordenadas en las entradas d1 a d4 para formar la cantidad de distancias 16, 64 y 256, de acuerdo con las modulaciones QAM16,QAM64 y QAM256 respectivamente. En el caso de QPSK, no es necesario formar cantidades múltiples de 4, las entradas fluyen directamente al bloque sorting network para posteriormente ser multiplexadas a la salida. Al terminar el ordenamiento la bandera done se vuelve “1 lógico” indicando que el proceso de ordenamiento ha finalizado.

## 4.3 El bloque Sorting network

El bloque Sorting newtork es uno de los bloques fundamentales de la arquitectura, se compone solo de comparadores combinacionales cuyas salidas entregan el máximo y mínimo de las señales dadas de entrada. El funcionamiento es simple, dado 4 entradas a,b,c y d desordenadas, el bloque genera las salidas ordenadas f,g,h,i como se observa en la Figura 12 . La descripción de las entradas y salidas se presentan en la Tabla 2.



Figura 18. Bloque Sorting network.

Tabla 2. Descripción de entradas y salidas del bloque Sorting network.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Entrada | Longitud en bits | Descripción |
| a,b,c,d | 16 | Distancias desordenadas. |
| Salida | Longitud en bits | Descripción |
| f,g,h,i | 16 | Distancias ordenadas, tal que . |

## 4.4 El bloque Merge unit

El bloque Merge unit es el que presenta mayor complejidad de la arquitectura del ordenador y el encargado de formar las distancias de las contestaciones QAM16, QAM64 y QAM256 tomando como base 4 entradas ordenadas que provienen del bloque Sorting network. Se compone de bloques basados en el algoritmo “Merge sort” en donde se toman dos conjuntos ordenados de longitud y para formar un vector ordenado de longitud . Merge unit genera como salida las 4 distancias más pequeñas de los bloques internos Merge de acuerdo con el índice de modulación M. En la Figura 13 se observa a nivel de diagrama de bloque su composición.



Figura 19. Bloque Merge unit.

Tabla 3. Descripción de entradas y salidas del bloque merge de 4 a 8.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Entrada | Longitud en bits | Descripción |
| a,b,c,d | 16 | Distancias ordenadas |
| Salida | Longitud en bits | Descripción |
| f,g,h,i | 16 | Las 4 distancias más pequeñas de las modulaciones QAM16, QAM64 y QAM256. |

La Figura 14 representa el registro secuencial que tienen cada bloque merge. Este bloque tiene la responsabilidad de formar un conjunto de salida de tamaño tomando como base tomar dos conjuntos de tamaño y formar otro conjunto de tamaño . Para lograrlo, en el primer ciclo de reloj se guarda el vector de en entrada en el vector de salida , durante el segundo ciclo se toma el vector de entrada y se guarda en .



Figura 20. Registro de entrada de los sub bloques merge.

Tabla 4. Descripción de entradas y salidas del bloque reg.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Entrada | Longitud en bits | Descripción |
|  | 16 | Distancias ordenadas |
|  | 16 | Distancias ordenadas |
| Salida | Longitud en bits | Descripción |
|  | 16 | Concatenación de los vectores de entrada y |

En la Figura 15 se muestra el bloque merge de 4 a 8 de manera de ejemplo para ilustrar su estructura. Se compone de dos bloques merge principales de 2 a 4 y una columna de comparadores. El bloque de 4 a 8 toma dos conjuntos ordenados de 4 elementos y combina los dos conjuntos para dar una salida ordenada del doble de longitud.



Figura 21. Sub bloque merge de 4 a 8.

Tabla 5. Descripción de entradas y salidas del bloque merge 4 a 8.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Entrada | Longitud en bits | Descripción |
|  | 16 | Distancias ordenadas |
|  | 16 | Distancias ordenadas |
| Salida | Longitud en bits | Descripción |
|  | 16 | Concatenación de los vectores de entrada y de manera ordenada. |

## 4.5 El bloque Control unit

La unidad de control es el elemento encargado de coordinar los bloques que componen a la arquitectura de tal manera que en conjunto realicen el proceso de ordenamiento. Cuando la señal de start se vuelve 1 lógico, la unidad de control genera los valores necesarios en la señal load para poder coordinar al bloque Merge de acuerdo con el índice de modulación .



Figura 22. Unidad de control del bloque sorter.

# CAPÍTULO V. RESULTADOS

## 5.1 Síntesis

## 5.2 Latencia

## 5.3 Verificación

# CAPÍTULO VI. CONCLUSIONES

En este trabajo, se propuso, diseñó y sintetizó una arquitectura digital implementada en el FPGA Artix-7 del algoritmo de detección de símbolos Near-ML para un sistema de comunicaciones SISO-OFDM en ambientes V2V. Actualmente, no existen implementaciones del algoritmo para operar en sistemas V2V, por lo cual la principal aportación es ir más allá del modelo algorítmico y obtener una arquitectura implementable, así como su consumo de recursos y latencia.

Cada módulo que conforma al detector fue presentado a detalle, describiendo sus entradas, salidas y la relación con otros módulos. Se obtuvo que la implementación en punto fijo tiene un rendimiento similar al algoritmo en punto flotante y la arquitectura no consume una gran cantidad de recursos de hardware, por lo que el bloque detector puede ser incorporado a los receptores de los estandartes actuales sin ningún aumento de complejidad y recursos consumidos importante.

Como trabajo futuro se propone realizar mejoras a nivel algorítmico e implementar optimizaciones y técnicas de paralelismo en cada bloque de hardware con el fin de incrementar el desempeño en términos de BER y latencia del detector.

# Bibliografía

[1] A. D. and S. S. S. Kulkarni, “Proposed framework for V2V communication using Li-Fi technology,” *2017 Int. Conf. Circuits, Control. Commun. (CCUBE), Bangalore,* pp. 187–190, 2017.

[2] H. A. O. and W. Z. K. Abboud, “Interworking of DSRC and Cellular Network Technologies for V2X Communications: A Survey,” *IEEE Trans. Veh. Technol.*, vol. 65, no. 12, pp. 9457–9470, 2016.

[3] B. H. and H. D. S. J. Lianghai, A. Weinand, “Multi-RATs Support to Improve V2X Communication,” *2018 IEEE Wirel. Commun. Netw. Conf. (WCNC), Barcelona*, pp. 1–6, 2018.

[4] Y. Q. and R. Q. H. S. Gyawali, S. Xu, “Challenges and Solutions for Cellular based V2X Communications,” *IEEE Commun. Surv. Tutorials*, 2020.

[5] H.Rosier, “The details of V2X communication.” https://www.intelligent-mobility-xperience.com/the-details-of-v2x-communication-a-872631/.

[6] G. K. and F. G. K. Eshteiwi, K. Ben Fredj, “Performance analysis of peer-to-peer V2V wireless communications in the presence of interference,” *2017 IEEE 28th Annu. Int. Symp. Pers. Indoor, Mob. Radio Commun. (PIMRC), Montr.*, pp. 1–6, 2017.

[7] T. B. and A. Z. D. Boehmlaender, S. Hasirlioglu, V. Yano, C. Lauerer, “Advantages in Crash Severity Prediction Using Vehicle to Vehicle Communication,” *IEEE Int. Conf. Dependable Syst. Networks Work. Rio Janeiro*, pp. 112–117, 2015.

[8] T. Bey and G. Tewolde, “Evaluation of DSRC and LTE for V2X,” *IEEE 9th Annu. Comput. Commun. Work. Conf. (CCWC), Las Vegas, NV, USA*, pp. 1032–1035, 2019.

[9] H. P. Dai Nguyen and R. Zoltán, “The Current Security Challenges of Vehicle Communication in the Future Transportation System,” *IEEE 16th Int. Symp. Intell. Syst. Informatics (SISY), Subotica*, pp. 161–166, 2018.

[10] S. D. Gregory , Yoon Rebecca, Fikentscher Joshua , Doyle Charlene and J. P. Lukuc Mike,Simons Jim, Wang Jing Harding, “Vehicle-to-Vehicle Communications: Readiness of V2V Technology for Application,” *Tech Rep. DOT HS 812 014, U.S. Dep. Transp. United States,* 2014.

[11] R. Sabouni and R. M. Hafez, “Performance of DSRC for V2V communications in urban and highway environments,” *IEEE Can. Conf. Electr. Comput. Eng. (CCECE), Montr.*, pp. 1–5, 5245.

[12] A. D. and S. A. J. Thota, N. F. Abdullah, “V2V for Vehicular Safety Applications,” *IEEE Trans. Intell. Transp. Syst.*, vol. 21, no. 6, pp. 2571–2585, 2020.

[13] K. O. and S. I. Z. MacHardy, A. Khan, “V2X Access Technologies: Regulation, Research, and Remaining Challenges,” *IEEE Commun. Surv. Tutorials*, vol. 20, pp. 1858–1877, 2018.

[14] Y. P. and K. K. M. S. Hossen, M. Bang, “Performance analysis of an OFDM-based method for V2X communication,” *2014 Sixth Int. Conf. Ubiquitous Futur. Networks (ICUFN), Shanghai*, pp. 238–242, 2014.

[15] T. Maehata et al., “DSRC using OFDM for roadside-vehicle communication system,” *VTC2000-Spring. 2000 IEEE 51st Veh. Technol. Conf. Proc. (Cat. No.00CH37026), Tokyo, Japan*, vol. 1, pp. 148–152, 2000.

[16] R. M. and T. U. Atsushi Okawado, “Near ML detection using Dijkstra’s algorithm with bounded list size over MIMO channels,” *2008 IEEE Int. Symp. Inf. Theory, Toronto*, pp. 2022–2025, 2008.

[17] S. D. and M. Z. V. Kiray, “Improving Digital Electronics Education with FPGA technology, PBL and Micro Learning methods,” *Proc. 2013 IEEE Int. Conf. Teaching, Assess. Learn. Eng. (TALE), Bali*, pp. 445–448, 2013.

[18] Ian Kuon; Russell Tessier; Jonathan Rose, “FPGA Architecture: Survey and Challenges,” 2008.

[19] K. Georgopoulos et al., “An evaluation of vivado HLS for efficient system design,” *2016 Int. Symp. ELMAR, Zadar*, pp. 195–199, 2016.

[20] D. L. and F. M. D. O’Loughlin, A. Coffey, F. Callaly, “Xilinx Vivado High Level Synthesis: Case studies,” *25th IET Irish Signals Syst. Conf. 2014 2014 China-irel. Int. Conf. Inf. Commun. Technol. (ISSC 2014/CIICT 2014), Limerick*, pp. 352–356, 2014.

[21] “ug871-vivado-high-Ievel-synthesis-tutorial.” .

[22] “wp416-Vivado-Design-Suite.” .

[23] J. A. Del Puerto-Flores, J. Cortez, C. A. Gutiérrez, C. Del Valle-Soto, R. Velázquez and L. J. Valdivia, “Performance of MRC Detection in OFDM System with Virtual Carriers over V2V Channels,” *2019 IEEE 39th Cent. Am. Panama Conv. (CONCAPAN XXXIX), Guatemala City, Guatemala*, pp. 1–6, 2019.

[24] Hector Eduardo Aldrete Vidrio, “Sistema de comunicación multiportadora para el estándar 802.11p utilizando precodificación frecuencial y cancelación no lineal de interferencia,” 2019.

[25] “IEEE Draft Standard for Information Technology - Telecommunications and information exchange between systems - Local and metropolitan area networks - Specific requirements - Part 11: Wireless LAN Medium Access control (MAC) and Physical Layer (PHY) specif.” .

[26] T. Zemen, L. Bernadó, N. Czink, and A. F. Molisch, “Iterative time-variant channel estimation for 802.11p using generalized discrete prolate spheroidal sequences,” *IEEE Trans. Veh. Technol.*, vol. 61, no. 3, pp. 1222–1233, 2012, doi: 10.1109/TVT.2012.2185526.

[27] N. M. M. Channels, “An Adaptive Geometry-Based Stochastic Model for,” *IEEE Trans. Wirel. Commun.*, vol. 8, no. 9, pp. 4824–4835, 2009.

[28] C. X. Wang, X. Cheng, and D. Laurenson, “Vehicle-to-vehicle channel modeling and measurements: Recent advances and future challenges,” *IEEE Commun. Mag.*, vol. 47, no. 11, pp. 96–103, 2009, doi: 10.1109/MCOM.2009.5307472.

[29] X. Cheng *et al.*, “An improved parameter computation method for a MIMO V2V rayleigh fading channel simulator under non-isotropic scattering environments,” *IEEE Commun. Lett.*, vol. 17, no. 2, pp. 265–268, 2013, doi: 10.1109/LCOMM.2013.011113.121535.

[30] X. Cheng *et al.*, “Cooperative MIMO channel modeling and multi-link spatial correlation properties,” *IEEE J. Sel. Areas Commun.*, vol. 30, no. 2, pp. 388–396, 2012, doi: 10.1109/JSAC.2012.120218.

[31] I. Sen and D. W. Matolak, “Vehicle-vehicle channel models for the 5-GHz band,” *IEEE Trans. Intell. Transp. Syst.*, vol. 9, no. 2, pp. 235–245, 2008, doi: 10.1109/TITS.2008.922881.

[32] G. Acosta-Marum and M. A. Ingram, “Six time- and frequency- selective empirical channel models for vehicular wireless LANs,” *IEEE Veh. Technol. Mag.*, vol. 2, pp. 4–11, 2007.

[33] X. Cheng, Q. Yao, M. Wen, C. X. Wang, L. Y. Song, and B. L. Jiao, “Wideband channel modeling and intercarrier interference cancellation for Vehicle-to-Vehicle communication systems,” *IEEE J. Sel. Areas Commun.*, vol. 31, no. 9, pp. 434–448, 2013, doi: 10.1109/JSAC.2013.SUP.0513039.

[34] F. Pena-Campos, R. Carrasco-Alvarez, O. Longoria-Gandara, and R. Parra-Michel, “Estimation of fast time-varying channels in OFDM systems using two-dimensional prolate,” *IEEE Trans. Wirel. Commun.*, vol. 12, no. 2, pp. 898–907, 2013, doi: 10.1109/TWC.2013.010413.120624.

[35] M. O. Damen, H. El Gamal, and G. Caire, “On maximum-likelihood detection and the search for the closest lattice point,” *IEEE Trans. Inf. Theory*, vol. 49, no. 10, pp. 2389–2402, 2003, doi: 10.1109/TIT.2003.817444.

[36] D. Wübben, R. Böhnke, J. Rinas, V. Kühn, and K. D. Kammeyer, “Efficient algorithm for decoding layered space-time codes,” *Electron. Lett.*, vol. 37, no. 22, pp. 1348–1350, 2001, doi: 10.1049/el:20010899.

[37] S. Statistics, H. Vikalo, B. Hassibi, and H. Vikalo, “On the Sphere-Decoding Algorithm I .,” *IEEE Trans. Signal Process.*, vol. 53, no. 8, pp. 2806–2818, 2005.

[38] H. Moroga, T. Yamamoto, and F. Adachi, “Iterative overlap QRM-ML block detection for single-carrier MIMO transmission without CP insertion,” *Wirel. Pers. Commun.*, vol. 74, no. 4, pp. 1163–1177, 2014, doi: 10.1007/s11277-013-1570-5.

[39] K. Temma, T. Yamamoto, and F. Adachi, “Improved 2-step QRM-ML block signal detection for single-carrier transmission,” *IEEE Veh. Technol. Conf.*, no. 0, 2011, doi: 10.1109/VETECF.2011.6093118.

[40] C. C. Alatriste, Gabriel Torres, Olvera, “Modelo de Predicción de LEE,” pp. 25–43, 2007, [Online]. Available: https://tesis.ipn.mx/bitstream/handle/123456789/3523/MODELODEPREDICCION.pdf?sequence=1&isAllowed=y.

[41] J. A. Del Puerto-Flores, R. Parra-Michel, F. Peña-Campos, J. Cortez, and E. Romero-Aguirre, “Evaluation of OFDM Systems with Virtual Carriers over V2V Channels,” *2018 IEEE 9th Annu. Inf. Technol. Electron. Mob. Commun. Conf. IEMCON 2018*, no. 1, pp. 882–886, 2019, doi: 10.1109/IEMCON.2018.8615092.

[42] J. A. Del Puerto-Flores, L. C. Yllescas, R. Parra-Michel, F. Pena-Campos, and J. Cortez, “Performance Evaluation of Turbo Decoding in DFTS-OFDM Systems over V2V Channel,” *Proc. - 2018 10th IEEE Latin-American Conf. Commun. LATINCOM 2018*, 2019, doi: 10.1109/LATINCOM.2018.8613202.

[43] D. A. Ibarra and Ciudad Obregón, “Arquitectura en hardware de un detector OSIC para receptor SISO V2V,” 2020.