清洁能源是未来的一个重要趋势, 电能作为清洁能源的代表, 越来越多的人购买汽车选择了电动汽车.

电动智能汽车是未来城市交通的组成部分,但是在电池技术发生重大变革前,电池容量都是电动智能汽车的短板.

在行驶过程中,因为要处理的数据量太大,中央处理器会消耗非常可观的能源,这就会对行驶里程造成非常大的影响.如果将所有的数据上传到云端进行处理,响应时间将会太长,那么就会无法满足低时延的要求,并且,现在的带宽和存储根本无法满足传输所有数据的要求,

为了解决这个问题,引入了最近流行的边缘计算技术,我们不仅可以把任务分配到最近的边缘服务器中,而且,还可以分配到用户附近的资源丰富的终端,

这个卸载过程形成了三层架构,自动驾驶车辆,路边单元,也就是边缘服 务器,以及云端处理器

首先将实时的交通信息传输到云端服务器器进行分析,这些实时的信息包括:目的地,当前位置,当前时间,车速等.云端服务器汇总数据后,进行大数据分析,得出道路拥挤情况,进而推测出车辆的将来某个时间段的位置信息,并且返回信息给车辆附近的边缘服务器,这些信息包括和在时间 T 的范围内,距离较近的车辆的集合,这些车辆将会参与资源共享,

然后, 边缘服务器根据这些信息进行任务分配, 将车辆分为提供者和需求者, 车辆在 T 时刻内进行资源共享

in the first step, We consider a vehicel hosting copmuting resource

这个问题的输入是参与资源共享的车辆的集合 (V), 以及他们位置信息,在 t 时刻,当一辆车 i 被选为提供商 (P),将 C_{it} 定义为车辆 i 的计算容量,所有需求者的计算资源要小于车辆的计算容量,

$$\sum_{i \in S_{i+}} r'_{jt} < C_{it}, i \in P \tag{1}$$

其中, r'_{jt} 是需求者在 t 时刻需要的计算资源, S_{it} 是提供商在 t 时刻的客户的集合.

解决该问题的一个关键步骤是如何将计算资源量化, 我们把单位时间内可以执行的指令数作为一辆车的计算资源. 在单位时间执行指令数 (M_{it}) 的基础上定义计算容量,

$$C_{it} = M_{it} - r_{it} \tag{2}$$

其中, r_{it} 是车辆 i 在 t 时刻完成本地任务需求的指令条数,

对于一个单核心的 CPU, 单位时间内执行的指令条数 (M_{it}) 和 CPU 频率 (f_{it}) 有如下的关系:

$$M_{it} = v_i \cdot f_{it} + \theta_i \tag{3}$$

其中, v_i 和 θ_i 待估计的参数

为了保证需求者和供应商之间的服务质量, 需要满足如下的距离约束:

$$\min_{j \in S_{it}} l_{ij} < \delta, i \in P \tag{4}$$

其中, l_{ij} 是车辆 i 和车辆 j 之间的距离

我们在考虑消耗的能量时,分成两个部分,(1)进行计算所需要的能量,(2)传输或者发送所需要的的能量.前者在论文中,能量和频率的三次方呈直线关系即

$$E = \lambda_i \cdot f_{it}^3 \tag{5}$$

其中, 因为 f_{it} 是车辆 i 在 t 时刻的 CPU 在 t 时刻的频率. 当一辆车被选为需求者之后, 因为它的任务被分配出去, 它的频率会下降为 f'_{it} , 因此车辆所节约的能量为

$$E_i^{save} = \lambda_i \cdot f_{it}^3 - \lambda_i \cdot f_i^{\prime 3}, \forall i \in V \backslash P$$
 (6)

当车辆 i 被选为提供商时,接收任务所需要的能量为

$$E_i^{rec} = \sum_{j \in S_i} \omega_i \cdot r'_{it}, \quad \forall i \in P$$
 (7)

其中 ω_i 是带估计的参数,同样的,需求者传输所需要的能量为

$$E_i^{send} = \sum_{i|i \in S_i} \psi_i \cdot r'_{it}, \quad \forall i \in \mathcal{V} \backslash P$$
 (8)

定义 E_t^{blnc} 为车辆在 t 时刻的能量消耗, 该时刻, i 为提供商时, 该时刻能量消耗为:

$$E_t^{blnc} = \sum_{i \in S_i} \omega_i \cdot r'_{it} + \lambda_i \cdot f_{it}^3, \quad \forall i \in P$$
 (9)

该时刻, 当 i 为需求者时, 总能量消耗为

$$E_{it}^{blnc} = \sum_{i|i \in S_i} \psi_i \cdot r'_{it} + \lambda_i \cdot f'_{it}, \quad \forall i \in \mathcal{V} \backslash P$$
 (10)

目标是

$$\min \sum_{t=1}^{T} \sum_{i} (E_{it}^{blnc})^2 \tag{11}$$

以一篇古老的分子动力学文章作为参考 [1] 在迭代 200 次以后,运行时间和迭代次数呈现线性关系

1

我们设置了实验的参数,并且分析了试验的结果

参考文献

[1] R. Yu, Y. Zhang, S. Gjessing, W. Xia, and K. Yang, "Toward cloud-based vehicular networks with efficient resource management," *Ieee Network*, vol. 27, no. 5, pp. 48–55, 2013.