

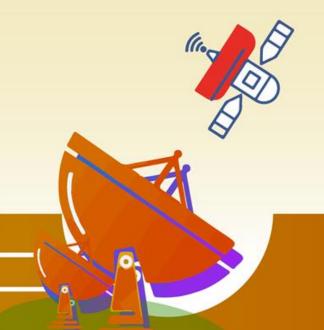
基於AI辨識及可見光定位的6G光通訊系統

指導教授: 呂海涵教授

指導老師:何宣螢老師

227 24 劉冠宏

物理組 PHYSICS





關於自由空間光通訊系統

- 什麼是自由空間光通訊?
- 他的速度有多快?
- 他面對的問題是?







最後的一哩路

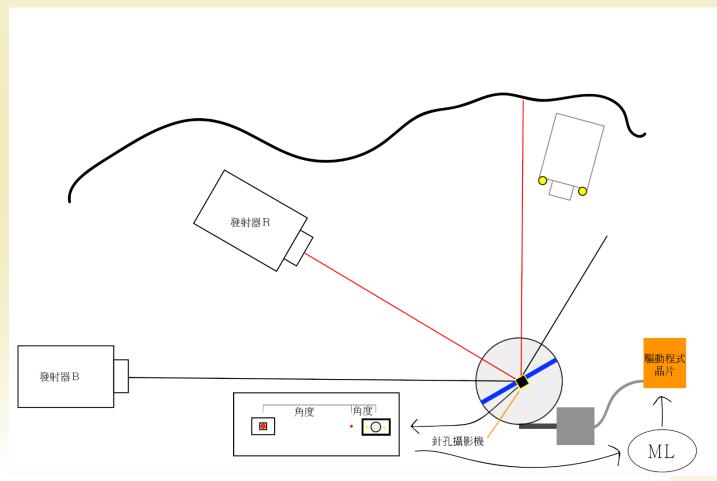
- 目前,網路的速度除非你是使用中華電信,不然幾乎都是取決於客戶端而非廠商端。
- 那麼要如何提速?







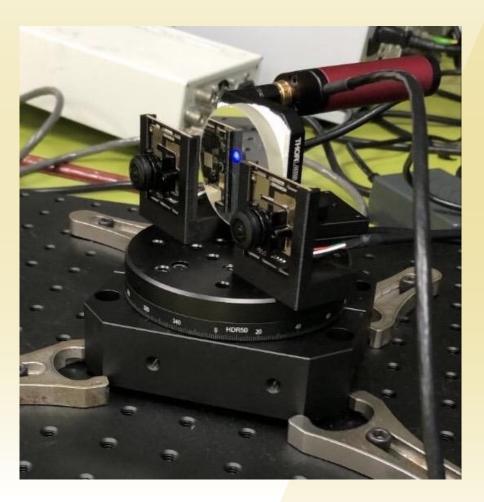
專題簡介















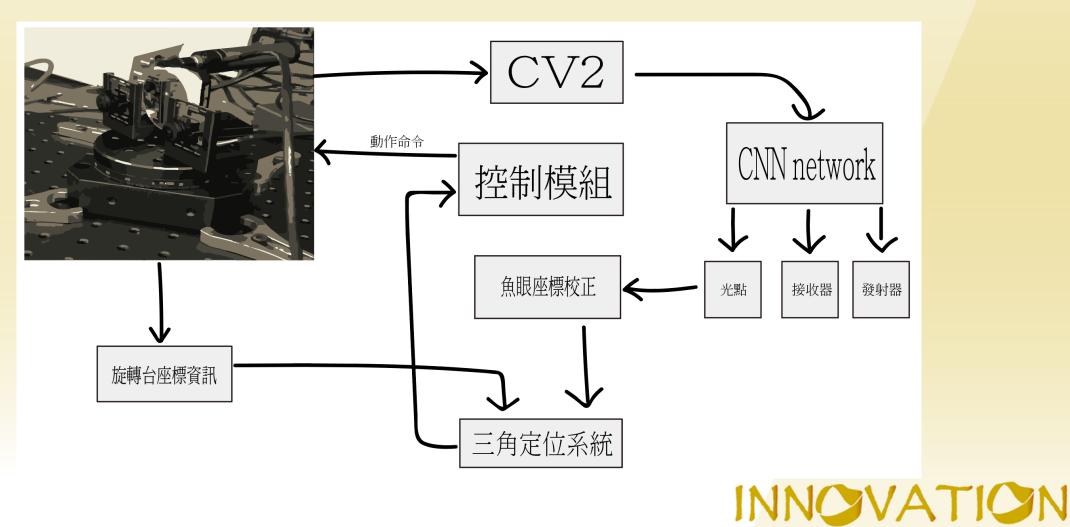
控制方式

- 利用python的thorlabs_apt庫便可控制所 有機器
- 利用python的cv2庫處理影像
- 利用python的Tensorflow實作影像辨識AI





控制器架構





三角定位

- 反正就只是數學啦
- 做法就是用角度推出單位向量找空間中直線最短距離的點

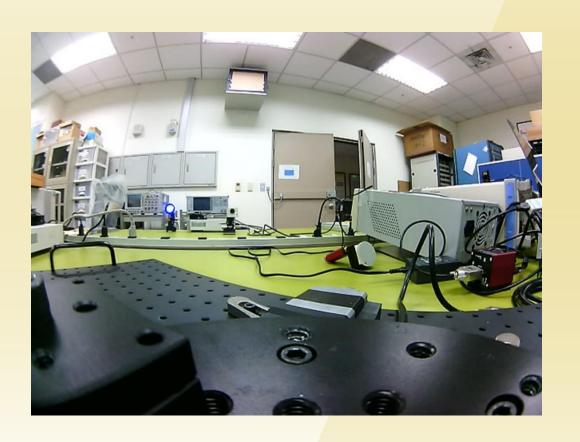
•
$$R = \frac{x_1 + x_2}{2} + \frac{1}{2(1 - (r_1 \cdot r_2)^2)} (r_1((r_1 \cdot r_2)(x_1 - x_2) \cdot r_2 + (x_2 - x_1) \cdot r_1 + r_2((r_2 \cdot r_1)(x_2 - x_1) \cdot r_1 + (x_1 - x_2) \cdot r_2)$$





魚眼鏡頭校正

- 先寫了一支程式讓機器等差轉動,固定取影像
- 然後追蹤原本在鏡心的物體轉到哪裡去了
- 假設角度僅依賴於距離鏡心的 距離(圓柱對稱)







製作訓練資料

•用python實作了一支Label的程式,將座標存為JSON,影像存

為.NPY

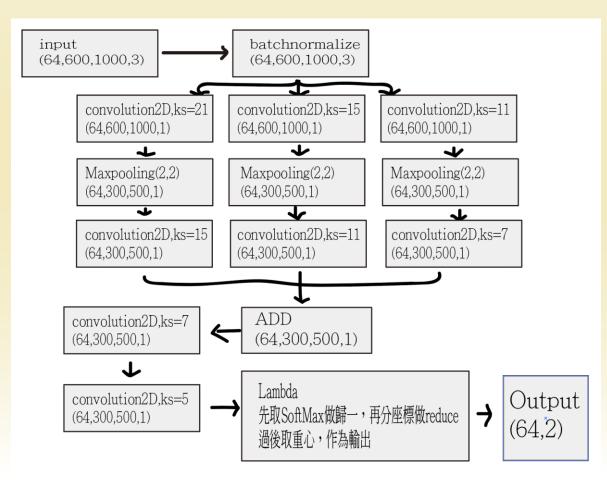
• 人生好難







建立Model







影像處理及加強

- 用類似差分的方式,可以將明顯較周圍亮的點做加強
- 實際實現使用Tensorflow

```
img=tf.constant(img)
img=tf.expand_dims(img,axis=0)
pooled=keras.layers.AveragePooling2D(pool_size=(3, 3), strides=(1,1), padding='same')(img)
img=img-pooled
index=getindex(img)
index=[int(index[0]),int(index[1])]
weight=np.empty([600,1000,1])
weight[:,range(980-index[1],1021-index[1]),:]+=0.25
weight[range(580-index[0],621-index[0]),range(980-index[1],1021-index[1]),:]+=0.25
weight[range(590-index[0],611-index[0]),range(990-index[1],1011-index[1]),:]+=0.5
weight=tf.constant(weight)
img=tf.squeeze(img,axis=0)
img=img*weight
img=img.eval(session=tf.compat.v1.Session())
img=img[:,:,2]-((img[:,:,1]+img[:,:,0])/2)
```





- Loss函數使用MSE在最後不容易降低,而MAE會有比較好的 表現
- Activation使用ThresholdedReLU會有比ReLU更好的表現
- 此模型證實是有能力做出正確預測的,且不容易過度擬合
- (30個epoch可以讓loss降到6, val_loss6.02)





硬體控制

- 必須避免誤判所導致的頻繁操控
- 引入 R F 通訊作為是否成功連接的判斷
- 使用move_to取代move_by
- 在光點有相當距離或是無法辨識時使用 P D 跟發射器做定位預測
- thorlabs預設禁止反轉以及限速,用apt代碼將其解除

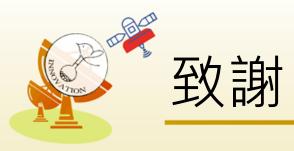




未來展望

- 取得更多的數據使得定位精度更上升
- 建立更好的Model加速運行
- 將控制系統簡化加速
- 降低硬體需求





- 感謝呂海涵教授的指導
- 感謝實驗室學長的協助
- 感謝何宣螢老師的教導
- 感謝父母、同學的支持

