## 異種無線による電力効率化のための ノードのグループ構成手法のシミュレーション

戸澤 涼1 稲村 浩2 中村 嘉隆2

概要: IoT センサデバイスは、バッテリー駆動が前提となるため省電力化が重要である. LoRaWAN は、無線センサネットワーク(WSN:Wireless Sensor Network)において省電力で広域カバレッジを実現している. LoRaWAN には、WSN 内のデバイス増加時にメッセージ衝突によるパケット到達率低下というスケーラビリティでの課題がある. 本研究では、WSN 内で複数ノードのグループを自律的に構成し代表がデータを集約し代理送信する手法を基本に遠距離、近距離において異種通信を使い分けることで、WSNの電力効率化を図る. 先行研究として、異種無線を組み合わせた場合と既存の LoRa のみの WSN における消費電力の差異を実測にて検証し、提案したプロトコルを用いた際のデータの集約による消費電力の効率化に関する消費電力のモデル式を実測データで評価により提案手法の有効性を提示した. 本稿では、提案手法の有効性を評価するために応用として、実環境においてゴミ収集の IoT 化を推進した場合、提案手法を用いた場合の方が LoRaWAN のみの既存ソリューションと比較し、消費電力の観点で有効であるかをネットワークシミュレーターの ns3 を用いて評価する.

## Simulation of Node Group Construction Method for Energy Efficiency

RYO TOZAWA $^1$  HIROSHI INAMURA $^2$  YOSHITAKA NAKAMURA $^2$ 

#### 1. はじめに

WSN(WSN: Wireless Sensor Network)は、IoT におけるセンサネットワーク技術である。IoT の利用用途は、環境モニタリング、ビル管理、スマートホーム等が挙げられる。IoT の代表例となるセンサデバイスは、バッテリ駆動の制約によるデバイスの省電力化及び遠隔におけるノード管理の必要性、低伝送量、ノード数の増加によるネットワークの混雑等が課題となっている。これらの課題に対し、WSN において省電力で広域カバレッジを特徴とする省電力広域通信規格の一つである LoRaWAN が選択肢として注目されている。LoRaWAN とは、LoRa という長距離通信を特徴とした省電力広域ネットワークプロトコルである。スター型のトポロジや免許不要の周波帯を利用しているためネットワーク構築が低コストで可能であることが可能である。しかし、LoRaWAN の課題として、ネットワーク内のデバイス数が増加した際にパケット到達率が低下すると

本稿では、提案手法の有効性を評価するために応用として、実環境においてゴミ収集の IoT 化を推進した場合、提案手法を用いた場合の方が LoRaWAN のみの既存ソリューションと比較し、消費電力の観点で有効であるかをネット

いう課題がある.以上の背景から、LoRaWAN について、スケーラビリティを考慮した高集積なセンサネットワークの研究が行われている.既存手法では、WSN 内で幾つかのセンサからなるグループを作成しグループの代表がセンサ情報を集約し代理送信することで、ネットワークの収容数向上と消費電力量削減の可能性を提示した.しかし、グループ構成手法を用いるには、センサ間の直接通信が必要になる.LoRaWAN のみでは仕様上実現が困難である上に、グループの生成や維持などにおける具体化が求められる.そこで我々は先行研究として、消費電力(削減・平準化)の観点で、市販されているLoRaWANとBLEが搭載されたモジュールに着目し、遠距離通信はLoRaWAN、近距離通信はBLEを用いることで異種通信の消費電力を考慮したグループ構成手法を提案し、電力実測実験のもと有効性を提示した.

<sup>1</sup> 公立はこだて未来大学大学院 システム情報科学研究科

<sup>2</sup> 公立はこだて未来大学 システム情報科学部

ワークシミュレーターの ns3 を用いて評価する.

## 2. 関連研究

## 2.1 LoRaWAN におけるネットワーク効率化のための ノードのグループ化構成法と通信制御方式

LoRaWAN にはノード数のスケーラビリティ,及び拡散 率による通信時間が大きく異なるという課題がある. 手柴 らが提案する手法 [4] は、消費電力量を抑制しセンサノー ドのバッテリ寿命を延伸するため、GW とセンサノード の距離, ノード数, 消費電力量をもとにノードのグループ を作成し、GC (GC: Group Coordinator) と呼ぶセンサ ノードを経由して通信する. 想定環境は, ノードが均一に 分布されたネットワークであり、センサノードが持つ通信 モジュールはスケジュールされた時刻に下り受信が可能な LoRaWAN のクラス B である. アプローチを下記に示す. センサノードはネットワークに参加後、指定されたグルー プ内の GC を経由しデータを送信する. 通信時間による消 費電力量効率化のため,拡散率とそれに伴う通信時間をも とに、同一周波数を異なる時間のスロットへ分割する. グ ループの構成により、センサノード全てが GW と接続する 既存モデルと比較し合計送信時間が削減される可能性があ る. 拡散率を考慮した時間スロットの割当により、同一周 波数を一定時間で分割する時分割多元接続(TDMA: Time Division Multiple Access) により時間スロットの効率的な 割当が可能となると述べている.

課題として、グループ化にはセンサノード間での通信が必要となるが、LoRaWANの仕様上、実現が困難である点、グループ編成時にネットワークサーバにセンサノードの物理的位置を手動で登録しなければならない点つまり動的なノードの変化への対応が困難であることやGCにLoRaWANの利用が集中することによる消費電力増加が考慮されていない点等があげられる。そこで本研究では、グループ化手法を活かし異種無線を用いた消費電力効率化、及びノードの情報を用いて自律的にグルーピングを行う。

# 2.2 LPWA 通信を利用する IoT プラットフォーム向け の電力効率を考慮したゲートウェイ配置手法の検討

辻丸らが提案する手法 [3] は、センサノードの消費電力を平準化するため、LoRaWAN におけるゲートウェイの配置を最適化するものである。LoRaWAN のようなスター型トポロジの無線ネットワーク構成であると、ノード間の通信距離と消費エネルギーの差異を考慮する必要がある。本研究では、LoRaWAN における拡散係数を考慮することで通信距離と消費エネルギーのトレードオフを考慮しゲートウェイを複数配置し輻輳を減少させ消費電力を削減している。

課題として, 拡散率をエネルギー消費のみでノードに割

り当てているため、同様の拡散率が割り当てられたセンサノードが密集した場合の衝突可能性が考慮されていない点、ゲートウェイの同時接続数の上限が考慮されていないため、通信の衝突可能性が考慮されていない点が挙げられる。本システムでは既存の LoRaWAN が提供する機能を用いて解決する.

## 3. 提案方式

提案方式では、LoRaWAN ネットワークにおいて電力 効率化のためのグループ化方式の実現を目的とする. ここ で、電力効率化とはノードの消費電力削減及び各ノードの 消費電力量が均一となる平準化を含む.

#### 3.1 グループ化

異種無線によるグループ化の具体的な手法とプロトコル を示す.

#### 3.1.1 センサノード間通信

LoRaWAN の長距離伝送の回数を減らし、センサネットワーク全体の消費電力削減するため、異種無線(Lo-RaWAN, BLE)(図 1 参照)を適用する.集約ノード(GL: Group Leader)は、グループ内は BLE、ゲートウェイとは LoRaWAN を用いてデータの送受信を行う.通常ノード(GM: Group Member)は、BLE にてデータの送受信を行う.

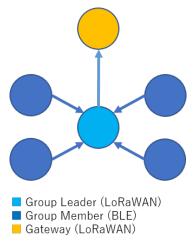


図 1 グループ化のトポロジ

## 3.1.2 グループ構成法

既存手法 [4] ではグループを作成する際に、全てのセンサノードの位置を事前に LoRaWAN の NS が把握していることが前提条件となっている。ネットワーク運用者の管理コストを削減するため、センサ起動時に周囲のセンサノード情報を取得し NS に提供することで、センサノード増減に合わせ能動的にグループを構成する。

センサ起動からグループを作成するまでのプロトコルを 説明する. センサは起動時に、データ収集時間 ( $T_{da}$ : Data Acquisition Time)の間,BLE を用いて(表参照)を発信するとともに,(表参照)を受信する.起動から  $T_{da}$  経ったのち,NS へ送信する.その際,NS には以下の情報(表参照)が集まる.NS は,重複を排除したのち,お互いに到達可能なノード同士でグループを作成し,各ノードからみた信号強度が最も高いノードを GL とする.

## 3.1.3 電力平準化のためのグループ再構成

既存手法 [4] では、GC がグループ内のセンサノードの通信を集約すると述べていた。これにより、GW に接続するセンサノードが減りスケーラビリティを向上させることができる。しかし、GC での通信回数が増加するため、GC の消費電力量の増加が顕著になることが懸念される。消費電力平準化のため、バッテリ残量を推測しグループ内における GL の入れ替えを行う。

グループ再構成のプロトコルを説明する. 各ノードは, 異種無線の通信回数をローカルに保持し, GL がその値を 元に各センサのバッテリ残量を推測する. そして, バッテ リ残量に余裕のあるノードを次の GL としグループに通知 する.

## **3.1.4** センサノードの近接性を考慮した拡散率・通信タ イミング割当の検討

既存研究 [3] では、LoRaWAN は長距離通信になるほど消費電力が増加するため、GW ノードとセンサノードの距離をもとに適切な拡散率を割り当てていた。しかし、シミュレーションの環境が密集した住宅街であったため、隣接したノードが同様の拡散率のもと通信を開始した場合に、衝突が発生し、パケット到達率が大きく低下することが懸念される。グループ化にも同様のことが言え、隣接したグループにおいて、拡散率の割当や通信タイミングの制御を検討する必要がある。提案方式では、拡散率の割当は、GWとの距離により適切な拡散率を割り当てる LoRaWAN のADR(ADR: Adaptive Data Rate)機能を用い、通信タイミングの割当は、ACK による再送制御を行う LoRaWANの Confirmed Data mode を用いる.

## 3.2 システム構成

システム構成図(図 2 参照)を示す。システムが想定するセンサデバイスは、異種無線(BLE, LoRaWAN)の通信機能を持つモジュールを搭載している。LoRaWANネットワークは、3 つのコンポーネントからなり、センサノード・ゲートウェイ(GW: Gateway)・ネットワーク制御を行うネットワークサーバ(NS: Network Server)から構成されたスター型トポロジである。NSで受信したセンサデータは、クラウド上のデータストアに保存される。提案方式は、前述したLoRaWANネットワークのアーキテクチャを拡張し、グループの作成・通知を行うアプリケーションサーバ(AP: Application Server)を配置する。

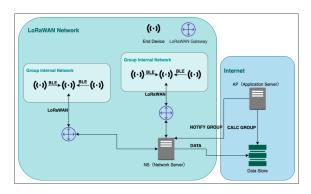


図 2 システム構成図

#### 3.3 想定する環境

提案方式では、隣接したセンサノード同士でグループを構成し、通信を行う. LoRaWAN は、デバイスが安価であり利用において免許を必要としないため、都市部のような密集地域では、センサノードが隣接している可能性が考えられる. 従って、本システムが想定する環境は、異種無線によるグループ化の適応機会が望める都市部、郊外のようなセンサノードが密集する可能性を持つ地域である.

## 4. 評価実験

#### 4.1 実環境に基づいたシミュレーション環境の設定

既存手法と比較し,提案手法はグループを収集したノードの情報から自動で作成するため,様々なシチュエーションにおいて展開可能である.ゴミ収集は IoT を導入したことにより,定期的な作業員の回収業務からセンサが検知した場合に回収する形態へ変化した.回収業務は効率化されるが,センサは電池給電であるためバッテリの交換作業が追加で必要となる.国内のゴミ収集における IoT 利用例では,利用者の電源管理における負担を軽減するため,月に1度の充電で済むようシステムを提供している.電源管理のコストを削減するには,バッテリ交換時期は長く1度に交換できる数も多い方が良い.提案手法が上記の観点で,既存の LPWA ソリューションと比較し有効であるか検証するため.シミュレーションを実行する.

## 4.1.1 ゴミステーションにおけるグループ化

実環境として、愛知県東浦町が発行しているゴミステーションマップ(図3参照)から位置座標及びゴミ系統(燃えるゴミ・燃えないゴミ・資源ごみ)を取得し、ゴミステーションの座標をセンサの位置情報とする。各ゴミ系統に対しセンサを取り付けると仮定し、ゴミステーション毎にグループを構築する。以降、各ごみ系統に対してセンサ取り付けたものをスマートゴミ箱と称する。文献[9]を参考に、スマートゴミ箱の仕様を表1参照に示す。スマートゴミ箱の状態を超音波センサを用い3種類で把握する。

#### 4.2 シミュレーションシナリオ

実験の目的を達成するため以下のシミュレーションシナ

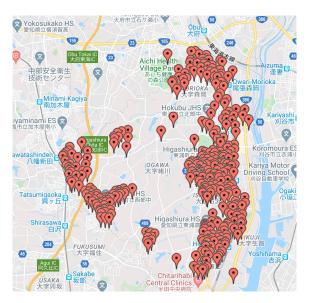


図 3 愛知県東浦町ゴミステーションマップ

表 1 スマートゴミ箱の仕様

2(1 // )	1 - 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
Parameter	Value
status	Empty, Filled, Full
sensor	Ultrasonic sensor
wireless	LoRaWAN, BLE

リオを 2 つ用意した. 前者は性能評価のため,LoRaWAN のみを搭載したノードと LoRaWAN 及び BLE を搭載したノードにグループ化を適用したケースで試行した.後者は地理的条件によってグループ化に適した無線通信方式を明らかにするため,ノードの通信可能距離を,100m(BLE4.0),400m(BLE5.0),1km(LoRa) と変化させ試行した.ノードは,文献 [10] より抽出した表 2 に則り 10 分間に 1 度ゴミ箱の残容量をネットワークサーバへ送信する.表 3 にシミュレーションに用いたパラメーターを示す.ネットワークサーバ側で,センサデバイスとセンサデータを組づけるため,GL のペイロードは,BLE のネットワークアドレスとセンサデータを集約するノード分送信する.

表 2 LoRaWAN のユースケース

E Borea Will Company			
ケース	<b>GW</b> 接続デバイス (台)	ゲートウェイ (台)	通信頻度
電灯監視	200	1	1 分毎
ゴミ箱	2000	4	10 分毎
GPS トラック	3000	5	15 分毎
水道メーター	30000	10	30 分毎
パーキングメーター	60000	15	1 時間毎

## 4.3 消費エネルギーの計測

消費電力量に関して,正確なエネルギーを導出することは困難であるため,消費電流量の計測をもって評価する. 異種無線の消費電流量の計算は,LoRaWAN は文献 [8] が提供する電力モデルを用いる.BLE は,文献 [11] を参考に Rx,Tx 時の値を用いる.

表 3 グループ化におけるパラメータ

<b>10.0</b> 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20 20		
Parameter	Value	
map	$400km^{2}$	
number of gateways	3	
number of nodes	1276	
activation time	0	
connection interval	10m	
ble address (short)	4byte	
lorawan payload	11 ~ 242byte	
group leader payload	8byte * number of nodes	
group member payload	4byte	
ADR	True	
simulation time	24h	

## 4.3.1 GW・ノードの配置

LoRaWAN の GW の通信可能距離は都市部や郊外では、5km 程度と言われている。図 3 をもとに、全てのスマートゴミ箱に対し、カバレッジを確保できるように GW を図 4 のように配置した。シミュレーションに用いたノード、GW の座標は表 4 に示す。

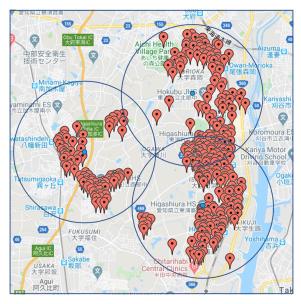


図 4 カバレッジを考慮した GW の配置

表 4 ゲートウェイの配置場所詳細

名前	座標
東浦町卯ノ里小	(34.969392, 136.924615)
愛知県立東浦高	(34.953981, 136.962864)
東浦町立東浦中	(34.973183, 136.967018)

## 5. 結果と考察

#### 6. おわりに

#### 6.1 まとめ

#### 6.2 今後の展望

#### 参考文献

- [1] 戸澤涼, 稲村浩, 中村嘉隆: 高集積センサネットワークにおける異種無線を用いた電力効率化の研究, 情報処理, Vol.82, No.3, pp.97-98 (2020)
- [2] オープンデータ ごみステーション—東浦町(最終閲覧日:2020年3月10日), https://www.town.aichi-higashiura.lg.jp/soshiki/kohojoho/kohotokei/gyomu/opendata/1514185444468.html
- [3] 辻丸勇樹, 坂本龍一, 近藤正章, 中村宏: LPWA 通信を利用する IoT プラットフォーム向けの電力効率を考慮したゲートウェイ配置手法の検討, 情報処理学会研究報告会, Vol.32, No.1, pp.46-53 (2017)
- [4] 手柴瑞基, 湯素華, 小花貞夫: LoRaWAN におけるネットワーク効率化のためのノードのグループ構成法と通信制御方式, 情報処理学会研究報告会, Vol.89, No.13, pp.1-8 (2018)
- [5] Dambal, Vageesh and Mohadikar, Sameer and Kumbhar, Abhaykumar and Guvenc, Ismail: Improving LoRa Signal Coverage in Urban and Sub-Urban Environments with UAVs, arXiv, 1902.11243 (2019)
- [6] Wu, He and Nabar, Sidharth and Poovendran, Radha: An Energy Framework for the Network Simulator 3 (ns-3), SIMUTools 2011 - 4th International ICST Conference on Simulation Tools and Techniques,
- [7] LoRaWAN Range Part 2: Range and Coverage of LoRaWAN in Practice (Updated) (最終閲覧日:2020年4月6日), https://smartmakers.io/en/lorawan-range-part-2-range-and-coverage-of-lorawan-in-practice
- [8] signetlabdei/lorawan: https://github.com/signetlabdei/lorawan
- [9] Joni, Koko and Haryanto, Haryanto and Rohim, D: Smart Garbage Based on Internet of Things (IoT), Journal of Physics: Conference Series, Vol.953, pp.012189
- [10] 1 台の LoRa ゲートウェイでどれくらいのデバイスに対応できますか? (最終閲覧日:2020 年 4 月 30日), https://soracom.zendesk.com/hc/ja/articles/115001237211-%EF%BC%91%E5%8F%B0%E3%81%AELoRa%E3%82%B2%E3%83%BC%E3%83%88%E3%82%A6%E3%82%A7%E3%82%A4%E3%81%A7%E3%81%A9%E3%82%8C%E3%81%8F%E3%82%89%E3%81%84%E3%81%AE%E3%83%87%E3%83%90%E3%82%A4%E3%82%B9%E3%81%AB%E5%AF%BE%E5%BF%9C%E3%81%A7%E3%81%8D%E3%81%BE%E3%81%99%E3%81%8B-
- [11] Power consumption analysis of bluetooth low energy commercial products and their implications for IoT applications. Electronics (Switzerland), 7(12), 2018