



# 汇报提纲

- 一、背景及意义
- 二、LED多基色混光原理
- 三、三基色LED灯具的亮度、色温独立调控
- 四、三基色LED混光优化
- 五、三基色LED的应用拓展—室内光通信定位
- 六、结论与展望

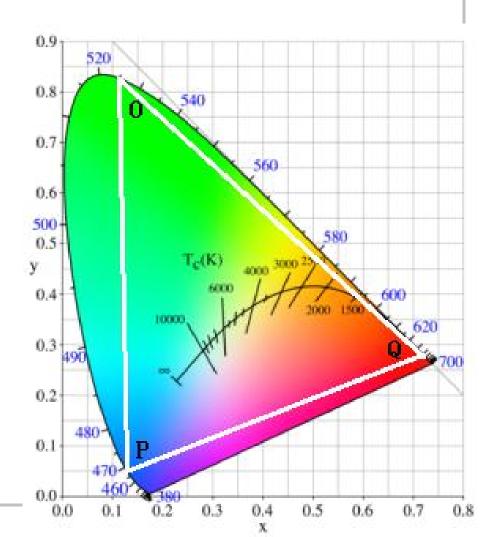


# 一、背景与意义

- 全球能源紧张,节能环保成为共识
- LED是实现绿色照明的重要途径,政策面的新型城镇化建设、 一带一路建设等带来新机遇
- LED智能照明方兴未艾,热度不断提升,可以更好地发挥 LED的独特优势
- LED产业的下个杀手级应用—光通讯(LiFi)(中村修二)开始起步;2014英国0.5瓦/1.1Gbps传输距离达到10米;我国可见光通信系统关键技术研究突破,实时通信速率至50Gbps(工信部2015.11.14)
- 2016年:我国半导体照明产业整体产值5216亿,较2015年4245亿增22.8%,LED照明产品80亿只同比增33%。白炽灯禁售;荧光灯40亿只同比降6.08%.



- 1、CIE1931标准色度系统
- 用亮度系数Y和颜色坐标x、 y描述光源和物体的颜色
- x与红色有关,y与绿色有关
- Tc(K)为白光色温曲线
- 假设所选的三种基色分别为
  O、P、Q,则根据混光原理,通过不同比例的三色混光,可以得到色度图上三角形OPQ内任意一个颜色点





#### 2、基于三基色LED的混光

设所取的三种基色的色坐标分别为P(x1,y1),O(x2,y2),Q (x3,y3),设要配出的白光色坐标为M(xmix,ymix),亮度 为Ymix,相应的三刺激值分别为M(Xmix,Ymix,Zmix),P (X1, Y1, Z1), O(X2, Y2, Z2), O(X3, Y3, Z3).

$$\begin{cases} X_{mix} &= X_1 + X_2 + X_3 \\ Y_{mix} &= Y_1 + Y_2 + Y_3 \\ Z_{mix} &= Z_1 + Z_2 + Z_3 \end{cases}$$



$$x_{mix} = \frac{\sum_{i=1}^{n} \frac{x_{i}Y_{i}}{y_{i}}}{\sum_{i=1}^{n} \frac{x_{i}Y_{i}}{y_{i}} + \sum_{i=1}^{n} Y_{i} + \sum_{i=1}^{n} \frac{Y_{i}}{y_{i}} (1 - x_{i} - y_{i})}$$

$$y_{mix} = \frac{\sum_{i=1}^{n} Y_{i}}{\sum_{i=1}^{n} \frac{x_{i}Y_{i}}{y_{i}} + \sum_{i=1}^{n} Y_{i} + \sum_{i=1}^{n} \frac{Y_{i}}{y_{i}} (1 - x_{i} - y_{i})}$$

$$Y_{m ix} = \sum_{i=1}^{n} Y_i$$





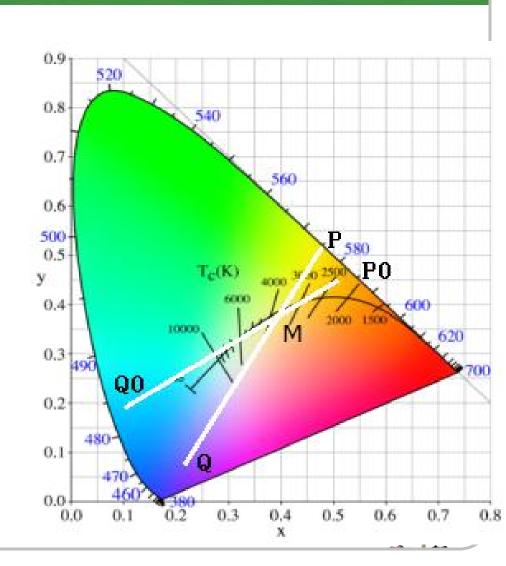
$$A = \begin{bmatrix} \frac{X_1 - X_{mix}}{Y_1} & \frac{Y_2 - Y_{mix}}{Y_2} & \frac{Y_3 - Y_{mix}}{Y_3} \\ \frac{Y_1 - Y_{mix}}{Y_1} & \frac{X_2 - X_{mix}}{Y_2} & \frac{X_3 - X_{mix}}{Y_3} \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \qquad \longrightarrow \begin{bmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ Y_3 \end{bmatrix} = A^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ Y_{mix} \end{bmatrix}$$

#### 结论:

- 已知三基色POQ,可通过调节三基色的亮度比例Y1: Y2: Y3,得到期望的白光M(xmix,ymix),色温为Тсм;
- 对于某一要求的白光色坐标和色温,可有不同的三基色亮度 比例Y1: Y2: Y3,但对应不同的白光M亮度Ymix;
- 为得到期望色温并亮度最大,需要优化亮度比例Y1: Y2: Y3



- 3、基于二基色LED的混光
- 假设所选的两种基色为Q、P,通过调节二基色亮度比例,可混出QP线段中任意一个颜色点
- 二基色混光只能得到与Tc(K)曲线交点处的白光, 色温不可调
- 要二基色混光得到可调色温 白光,需采用以下特殊方法



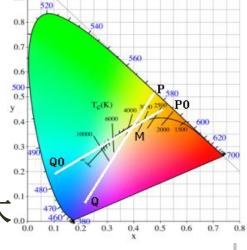


- 设期望白光M(xmix, ymix), 亮度Ymix, 二基色Q(x1, y1), P(x2, y2), 相应的三刺激值分别为M(Xmix, Ymix, Zmix), Q(X1, Y1, Z1), P(X2, Y2, Z2)。
- 计算目标白光M到直线QP的距离,当小于限值时,则认为此二基色Q、P可以混光得到目标白光M,混光比例系数K1、K2:

$$\frac{QM}{MP} = \frac{k_{1}(X_{1}^{'} + Y_{1}^{'} + Z_{1}^{'})}{k_{2}(X_{2}^{'} + Y_{2}^{'} + Z_{2}^{'})}$$

#### 结论:

- 白光精度不高、成本低, 电路简单
- 如果Q、P基色选择不好,可能无解或偏差很大
- Q、P需要优化选择,如图中的Q0、P0
- 改变K1、K2,混光得到的真实光点M'将在QP线上移动,与M'最近的白光点M也将在Tc线上移动,从而实现白光色温调





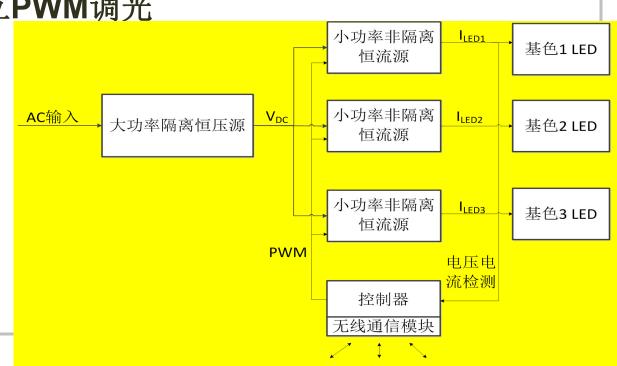
- 1、色温亮度独立调控整体方案
- 光源:三种基色LED混光
- 驱动器:三基色LED每路独立驱动
- 控制器:对每路独立PWM调光
- 独立调控算法:

调节三基色的调光比

Y1:Y2:Y3,调节白光

色温: 同比例变化

Y1/Y2/Y3,调节亮度



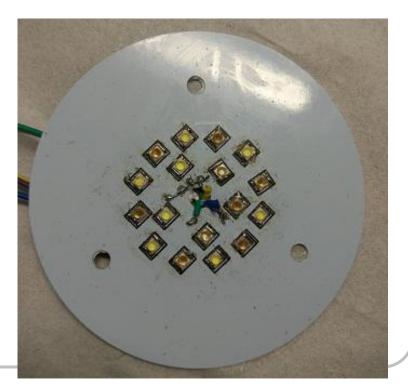


#### 2、光源设计

采用琥珀色、蓝色和薄荷色三种基色LED(350mA/3.3V)进行混光,共17颗大功率LED,色温范围2700~6500K,调光范

围: 0%~100%

- 三基色独立驱动,每路串联
- 圆形灯盘,LED交错分布





3、高效驱动电源设计

#### 难点:

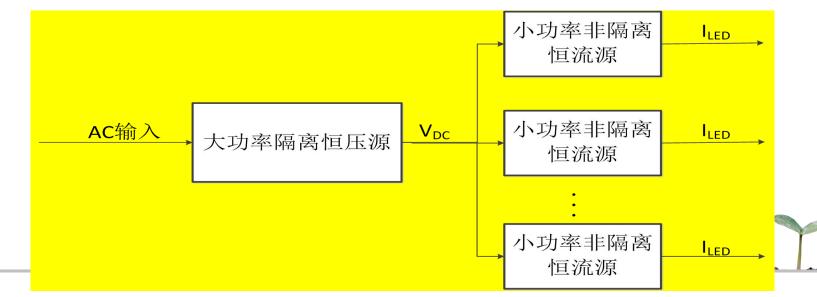
- 各基色独立调控需要多路LED驱动电路,这样LED灯具的恒流 驱动往往面临电路体积和性能的矛盾
- 驱动电路一般需要集成于灯具内部,故对于驱动电路要求体积小、发热少
- 同时驱动电路又要满足恒流精度、隔离、电磁兼容、功率因数 校正等要求





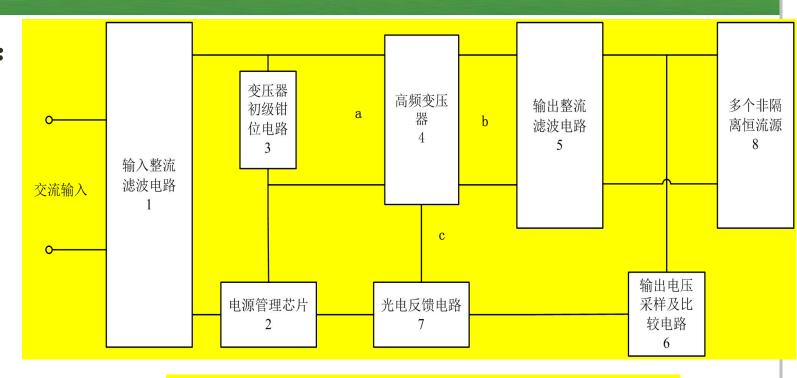
#### 解决思路:

- 集中恒压、多路恒流、模块化设计、统一群控,集中恒压解决宽范围稳压、电气隔离、PFC、EMC、保护等共性问题,分路恒流可采用高效电路拓扑结构及灵活调光方式
- 优点:电源综合性能好、可靠性高,电源架构通用性强,易实现整个电源的统一调光及与总控系统的运行协同。



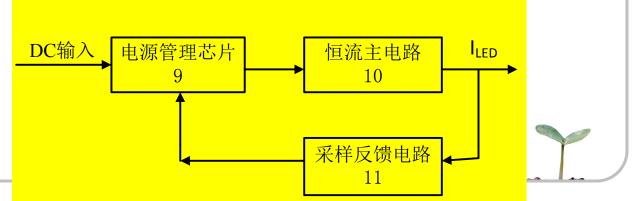


恒压部分: 反激变换 拓扑



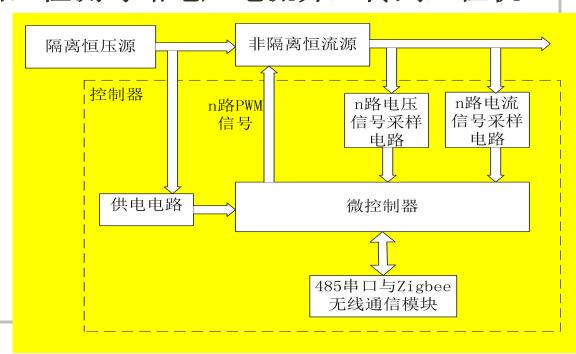
恒流部分:

Buck型DC/DC拓扑



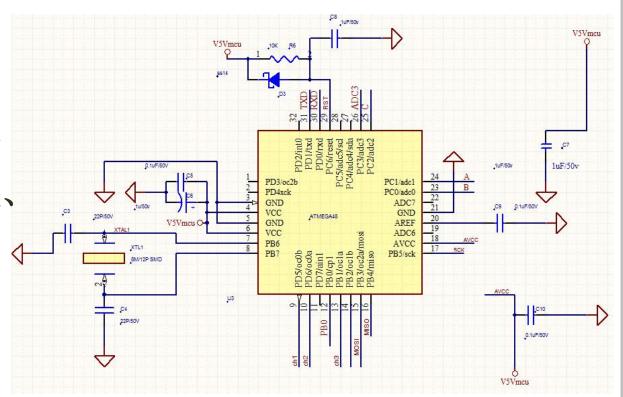


- 4、控制器设计
- 灯具中的控制器采用精简形式以减小体积便于集成
- 主要功能:接收上位机设定的亮度、色温值,计算各基色LED 串的PWM占空比并输出,检测每路电压电流并上传到上位机
- 可由上位机设定多种工 作模式
- 通过无线通信与上位机 交互,可减少布线,灯 具位置也可以灵活变动





- 控制器:
- ➤ 主芯片采用 ATmega48;
- ▶ 外围电路主要包括 晶振、复位、采集、 Zigbee接口等
- > Zigbee采用半功 能节点作为终端节 点







#### 5、三基色LED灯具主要技术参数

➤ 色温调节范围: 2700K~6500K

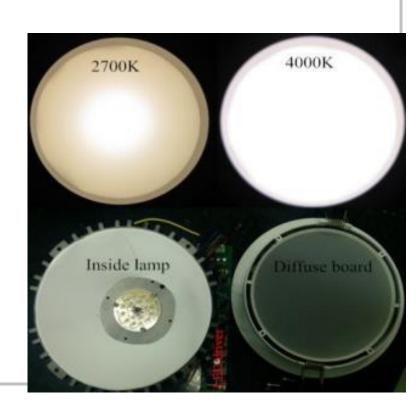
▶ 调光范围: 亮度0%~100%

▶ 调节方式: Zigbee无线方式

▶ 输入电压: 220VAC

▶ 功率: 21W~30W

▶ 灯罩形状: 圆形





- 1、问题的提出
- 基本问题:前述三基色混光方法中,针对期望的混光色温,可有多组三基色亮度组合{Y1,Y2,Y3},但混光出的亮度不同,从而影响灯具整体出光率
- 优化问题:已知三基色和期望混光色温,求取最优解(Y1, Y2, Y3),在满足期望混光色温的条件下,使Ymix最大

$$\begin{cases} 0.0207Y_w - 2.4687Y_A + 9.6753Y_B = 0\\ -0.4567Y_w + 0.4744Y_A + 11.5319Y_B = 0\\ Y_{mix} = Y_w + Y_A + Y_B \end{cases}$$

 $\max Y_{mix}(Y_w, Y_A, Y_B)$ 

s.t. 
$$Y_w \in [0,1048]$$

$$Y_A \in [0, 525]$$

$$Y_B \in [0, 56]$$





#### 2、基本方案

- 针对前述优化问题,采用人工鱼群优化算法搜索最优解
- 在色温调节范围2700K~6500K内,针对不同色温点进行优化
  化得到最优解(Y1,Y2,Y3);所有色温与对应最优亮度组合形成表格,存入灯具控制器中
- 调光时,以设定色温点优化出的最大白光亮度Ymix为该点额定亮度,三基色按照相同的调光比减小亮度,实现调节亮度而不影响色温
- 实现既满足色温、亮度独立调控,又保证LED灯具高出光率



- 3、人工鱼群算法及其改进
- 人工鱼群算法:一种受鱼群行为启发的群智能优化算法,通过模仿鱼群的觅食、聚集、追尾和随机等行为,在解空间中寻找最优解。算法简单,全局搜索能力强,但解精度不高,在算法后期收敛率慢
- 人工鱼群算法的改进:
  - > 引入相对基强化学习算法优化人工鱼种群在解空间的分布
  - ▶ 引入一个三参数Lorentzian函数来改进固定视域为自适应 视域
  - 为平衡迭代速度和解精度,引入正态分布函数作为自适应 权重算子改进移动步长



- 4、优化结果 使用薄荷色、琥珀色、蓝色三基色LED混光,期望色温点4000K
- 表中Ymix为由算法搜索出的最 优解光通量值,Yw、YA和YB 分别是薄荷、琥珀、蓝色最优 光通量值,以此占空比分别控 制三色LED,即可混光得到要 求色温白光,同时出光率更高

LED	最优解	实际可提 供光通量	比例
Yw	1048.00	1048.00	100.00%
YA	129.43	525.00	24.65%
Y <sub>B</sub>	30.71	56.00	54.83%
Y <sub>mix</sub>	1208.13	1629.00	74.16%

实测结果比较:表 中三基色、冷暖两 色为其他文献结果

方案	色温	颗粒 利用率	显色 指数	光效 Lm/W	调色 范围
三基色	3000K	34.89%	-	22.24	大
冷暖两色	4000K	57.5%	80.87%	95	小
本方案	4000K	74.16%	94.1%	80.64	中



- 1、室内定位的应用需求
- 人员室内定位与导航: 如大型商场、超市、机场、展览馆等
- 商业行为分析:根据定位信息分析客户消费习惯等,帮助商 家精准营销
- 位置感知: 根据个人定位信息提供周边资源和个性化服务
- 安全救援:室内突发事件发生时,可定位出求助者的位置,也可以定位救援人员的位置,有助于快速准确的救援
- 特殊人群监控:在医院、疗养院、监狱等可提供特殊人群的 室内实时位置信息,实现全方位监控
- 智能设备自主定位:如机器人、AGV室内自定位与路径规划



- 2、目前主要的室内定位技术
- GPS卫星定位:在室内受建筑遮挡影响,无法直接用
- 红外定位:发射机与接收机间视距传播,易受障碍物影响,易 受环境光干扰
- 超声波定位:设备发射超声波、接收回波,硬件成本高,易受障碍物影响、多径效应影响
- 射频定位:设备发射参考信标点信号、目标接收信号,信号可穿越障碍物,覆盖区域大,易受噪声干扰。可用多种信号实现,如WSN、WIFI、Bluetooth、Ultra-wideband等
- 惯性导航定位:依靠自身传感器全天候自主导航,无需环境设备支持,传感器包括加速度计、陀螺仪、磁力计等,有积累误差,需持续校准,辅助定位。

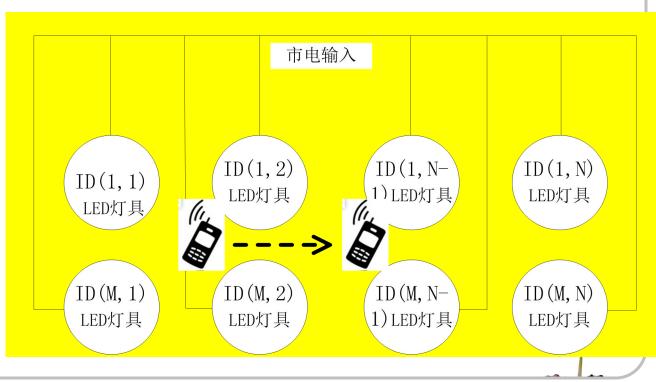


- 3、LED用于室内定位的优势
- LED灯兼顾照明与定位,无需额外的基础设施,方便低成本
- 相比其他技术,可方便拓展到高精度的3D定位服务
- LED光通信不会产生电磁干扰,也不易受外部电磁干扰影响,可用于对电磁干扰敏感的特殊场合,如医院,加油站等

种类	成本	精度	功耗	扩展性	通信能力	覆盖范围
超声波	高	米级	高	弱	弱	3m-5m
红外线	高	米级	高	弱	弱	5m
超宽带	高	分米级	低	强	一般	3m-5m
蓝牙	较高	亚米级	高	强	一般	10m-15m
WIFI	低	米级	高	强	强	50m-100m
RFID	低	米级	中	强	一般	1m-10m
光通信	低	厘米级	低	强	强	3m-5m



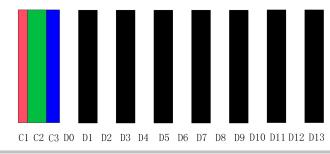
- 4、总体方案
- 以LED灯具为室内参考点,LED为信号发射源,摄像头接收
- 采用单灯-单摄像头成像定位技术
- 系统构成: LED灯具,摄像头,处理器
- 工作原理: 灯具发位置ID码
- →摄像头成像
- →图像识别
- →提取编码得到ID
- →得灯具坐标
- →计算摄像头位置 实现定位



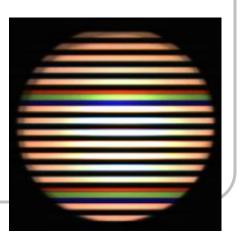


- 5、可见光通信编码方法
- 采用14B平衡编码技术:用14位二进制数中0、1个数平衡的4096个编码对应12位二进制,以兼顾通信与照度稳定
- 充分利用三基色LED的丰富颜色信息,以琥珀色、薄荷色、 蓝色作为帧头标志,可增加信息量
- 基本型4096个ID编码,可通过扩码技术达到百万数量级

14位编码



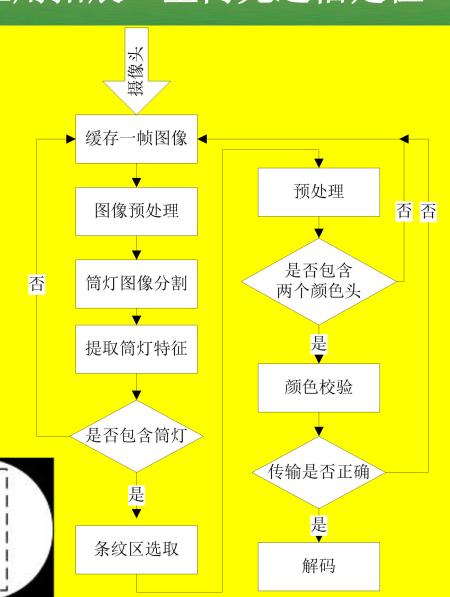
接收到的图像





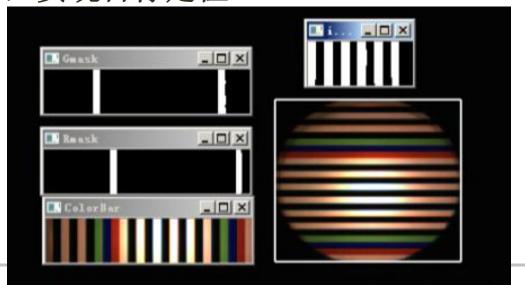
roi

- 6、室内静态目标定位
- 图像预处理:对原始图像滤波,去噪声及干扰信息
- 图像分割:将筒灯图像从整幅图像中分割出来
- 条纹区选取:从分割出的筒灯图像中选取中心矩形区域条纹作为感兴趣区域





- 条纹预处理: 识别颜色条纹作为数据起始头
- 解码:两个颜色头之间为数据区→滤波及二值化→黑白数据
  条纹→01码→灯具ID→灯具坐标
- 根据灯具坐标,基于单摄像头普通相机成像原理,计算摄像 头位置坐标,实现目标定位







• 实验验证:

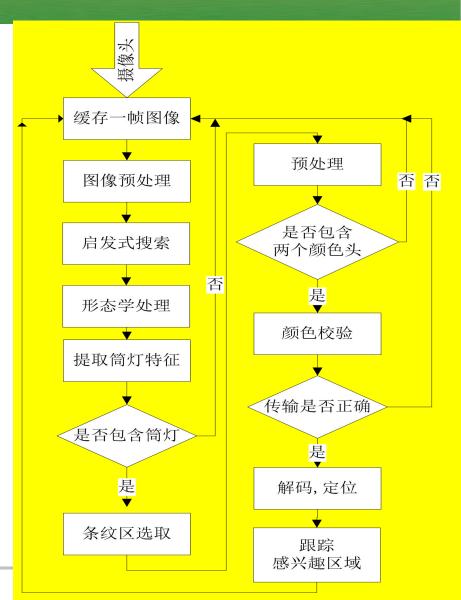
摄像头7个位置,坐标XYZ定位值与实测值平均误差3cm以内,可满足大多数室内导航任务







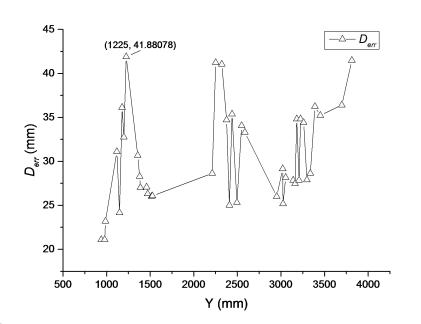
- 7、室内移动目标定位
- 基本流程:实时拍摄并处理每幅图像
  - →提取编码信息
  - →计算移动目标实时位置
- 难点:针对连续图像进行完整搜索,计算量大,实时性差,难以跟踪快速移动目标
- 采用改进的粒子滤波跟踪算法,以颜色头作为特征引入 启发式搜索策略





实验验证:人拿手机/摄像头移动,测试40个点

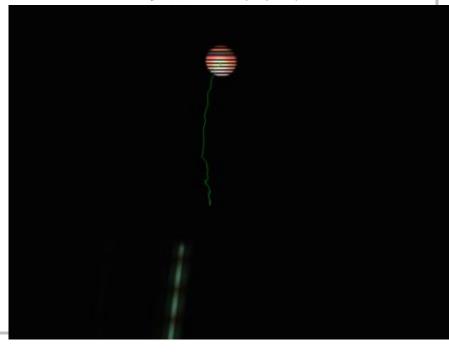
精度: 40个点定位误差最大42mm



实时性: 三种跟踪算法比较

跟踪算法	帧率(帧/秒)	成功率
粒子滤波	6	79%
<b>Mean-shift</b>	7	64%
改进粒子滤波	7	100%

#### 实际跟踪效果





#### 六、结论与展望

#### 结论:

- 多基色混光灯具可实现高性能白光照明与室内光通信定位的集成
- 混光优化技术可混光得到期望的白光色温,同时可使灯具 光输出最大、出光率更高
- 高效驱动与控制技术可实现白光色温、亮度及各基色的独立调控
- LED可见光通信技术可实现高精度室内静态目标定位与移动目标跟踪,为基于位置的服务提供了新的技术路径



## 六、结论与展望

#### 展望:

- LED灯具发展趋于两极分化:
  - > 一类回归"灯与照明",简单、实用、低成本、一体化;
  - ▶ 一类进阶"智能终端",多功能、智能化、信息化
- 充分发挥LED特点的创新应用领域、特种照明领域具有很大 发展潜力和市场机会





# 谢谢各位!



