Input:

Output: Wahrscheinlichkeitsverteilung für alle Regionen -> Regionen über Gitter verteilt

Erfolg ist correctness:

Ein Bild, das Text, Uhr enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

|  |  |
| --- | --- |
|  | Ergebnis Wahrsch.verteilung |
|  | location |
|  | Wahrsch. von location l |
| r | Real location |
| f\* | Compromised fog node |
|  | Selected Fog-Node |
| |R(f\*)| | Alle Locations in Region des komp. Fog-Knoten |
|  |  |

**Offloading-Strat Nearest:**

-Alle Pos bekannt (komp. Und nicht komp.)

-entweder ist location in der Region eines komp. Fog-Knoten, dann 1/(Anzahl Locations in Region) oder unbekannt -> 0

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

**Offloading-Strat Fastest:**

Ein Bild, das Text, Antenne enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

|  |  |
| --- | --- |
| **D\_i\_j** | **Add -> Data\_size** |
| **R\_i\_j** | **Fog\_Device\_info -> uplink\_bandwidth** |
| **C\_i\_j** | **Remove.available mips – Add.availableMibs** |
| **F\_j** | **Events -> remove-> available Mips** |
| **D\_j\_i** | **Remove -> Data\_size** |
| **R\_j\_i** | **Fog\_Device\_info -> downlink\_bandwidth** |

* Für welche locations würde f\* gewählt werden? *= f\**
* Ein Bild, das Text enthält.

  Automatisch generierte Beschreibung

**Offloading-Strat NotSlow:**

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

|  |  |
| --- | --- |
|  | Möglicher Threshold |
| μ(x) | Wahrsch für Threshold |
|  | Wahrsch. von location l |
| f\* | Compromised fog node |
|  |  |

Offloading Trajectory Angriff:

Pfad

Ein Bild, das Text, Uhr enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

|  |  |
| --- | --- |
| P | Pfad |
| Pr | Tatsächlicher Pfad |
| f | Fog\_node |
| d | Amount of data transferred |
| i | Zeit index |
| Ψ(p) | Wahrsch. des Pfades p |
| dist | Dynamic time warp distance |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |