研究問題

在[1]的研究中，模擬無人機拍下車輛集群，傳送至邊緣伺服器，並以K-Means演算法，將車輛群集分為兩群，並將無人機部屬至兩群中間。此方法中間忽略了延遲持間Latency ：

1. 無人機拍下車子群集且傳遞至邊緣伺服器時間(Tup)
2. 邊緣伺服器將車輛群集分群，並計算群集中間位置的時間(Tproc)
3. 邊緣伺服器傳遞指令至無人機的時間(Tdown)
4. 加總之時間和為Latency(T△)

T△ = Tup +Tproc + Tdown

如圖所示，圖a 為模擬無人機輔助車載網路，如[1]實驗，無人機輔助車載網路之位置；圖b為模擬無人機經過Latency( T△ = 3 s )後，車輛群集及無人機應部屬之位置