



پایان نامه دوره کارشناسی  
مهندسی کامپیوتر - گرایش نرم افزار

عنوان پروژه:

طراحی و پیاده سازی سیستم پیشنهاد دهنده اشیا در اینترنت اشیا

دانشجو:

زهرا ولدی

استاد راهنما:

دکتر کیانیان

بهمن ۱۴۰۱

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ



### تأییدیه اتمام پروژه

گواهی می‌شود که زهرا ولدی با شماره دانشجویی ۳۹۷۱۲۳۱۰۹۸ دانشجوی رشته مهندسی کامپیوتر گرایش نرم‌افزار دانشکده مهندسی کامپیوتر پایان‌نامه مقطع کارشناسی که دارای ۳ واحد بوده است را با عنوان طراحی و پیاده‌سازی سیستم پیشنهاد دهنده اشیا در اینترنت اشیا تحت نظارت استاد سحر کیانیان با نمره ..... در تاریخ ..... به اتمام رسانده‌اند. نسخه نهایی پایان‌نامه و فایل آن (به‌صورت DOCX و PDF) مطابق با ساختار کلی و دستورالعمل مصوب دانشکده تهیه و تحویل آموزش دانشکده شده است.

ردیف	عنوان	نام و نام خانوادگی	امضا
۱	استاد راهنمای پروژه		
۲	مسئول پروژه‌ها گروه		
۳	مدیر گروه		
۴	رئیس یا معاون آموزشی و پژوهشی دانشکده		

## چکیده

تحول ایجاد شده در دنیای تکنولوژی باعث به وجود آمدن مفهوم جدیدی به نام اینترنت اشیا شده است که در آن تعدادی اشیاء تحت شرایطی خاص نیازهای کاربران را بصورت آنلاین برآورده می‌نمایند. هر کدام از این اشیا تحت کنترل تعدادی سرویس دهنده می‌باشند و به اصطلاح این سرویس دهنده‌ها هر کدام به تعدادی از اشیا سرویس می‌دهند. کاربران با توجه به نوع نیازشان هر کدام تعدادی از خدمات ارائه شده توسط این سرویس دهنده‌ها را بکار می‌گیرند. در این میان مسئله‌ای که قابل بحث است در مورد پیشنهاد سرویس دهنده‌هایی است که برای کاربران استفاده از آنها بهینه‌تر و مفیدتر باشد. در همین راستا در این تحقیق سیستمی توصیه گر طراحی شده که بر اساس روابط بین کاربران، انواع اشیا و سرویس دهنده‌ها به کاربران پیشنهاد استفاده از سرویس دهنده‌ای را می‌دهد که در راستای نیازمندی‌های کاربران باشد و از این طریق بتواند به کاربران پیشنهاد استفاده از سرویس دهنده مورد نظر را ارائه نماید. در این سیستم توصیه گر پیشنهادی ویژگی‌های هر کدام از کاربران و سرویس دهنده‌های موجود را بررسی کرده و به تشخیص ارتباط و نیازهای کاربران پرداخته و سرویس دهنده‌ای به کاربر پیشنهاد داده می‌شود که بر اساس ویژگی‌های کاربران و در راستای برآورده شدن این نیازها باشد.

## کلمات کلیدی

اینترنت اشیا ، سیستم‌های توصیه گر ، سیستم پیش بینی کننده

# فهرست مطالب

فصل ۱ مقدمه	۱
۱-۱- مقدمه	۱
فصل ۲ پیشینه	۴
۱-۲- مقدمه	۴
۲-۲- اینترنت اجتماعی اشیا	۴
۱-۲-۲- روابط اجتماعی میان دستگاه‌ها	۵
۳-۲- پیش بینی پیوندهای آینده	۶
۴-۲- الگوریتم node2vec	۷
فصل ۳ روش	۹
۱-۳- مقدمه	۹
۲-۳- مدل سازی گراف پویا اینترنت اجتماعی اشیا	۹
۳-۳- چارچوب پیشنهادی سیستم پیش بینی در اینترنت اجتماعی اشیا	۱۱
۱-۳-۳- جمع آوری داده‌های خام حرکت دستگاههای اینترنت اشیا	۱۲
۲-۳-۳- تولید شبکه توالی زمانی اینترنت اجتماعی اشیا	۱۴
۴-۳- یافتن نقاط ماندن و استخراج مکانها	۱۵
۵-۳- محاسبه تعداد ملاقاتهای میان دستگاهها	۱۸
۶-۳- پیشبینی پیوندهای آینده	۲۲
۷-۳- ایجاد مدل	۲۴
۸-۳- کدهای پیشبینی پیوندهای آینده	۲۸
۱-۸-۳- استخراج ویژگی	۳۰
فصل ۴ نتیجه گیری	۳۱
۱-۴- مقدمه	۳۱
مراجع	۳۴

## فهرست جدول‌ها

جدول ۱-۲: تعدادی از روابط اجتماعی میان اشیا.....	۵
جدول ۱-۳: نمونه‌ای از جدول ایجاد شده از دستگاه‌ها و ارتباط آن‌ها.....	۲۰
جدول ۲-۳: جدول ویژگی گره‌ها.....	۲۲
جدول ۳-۳: جدول ویژگی گره‌ها.....	۲۴

## فهرست شکل‌ها

- شکل ۱-۲: گراف اولیه و گراف با یال‌های پیش‌بینی شده ..... ۷
- شکل ۲-۲: راهبردهای جست‌وجو BFS و DFS ..... ۸
- شکل ۱-۳: مدل‌سازی شبکه ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا ..... ۹
- شکل ۲-۳: مثالی از یک شبکه ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا ..... ۱۰
- شکل ۳-۳: بررسی اجمالی چارچوب پیش‌بینی در شبکه اینترنت اجتماعی اشیا ..... ۱۱
- شکل ۴-۳: تصویری از مکان، نقطه ماندن، مسیر حرکت اینترنت اشیا ..... ۱۳
- شکل ۵-۳: الگوریتم یافتن نقطه ماندن ..... ۱۵
- شکل ۶-۳: الگوریتم یافتن نقاط ماندن شناسایی شده ..... ۱۶
- شکل ۷-۳: الگوریتم محاسبه ملاقات میان دستگاه‌ها ..... ۱۸
- شکل ۸-۳: مثالی از روش کار الگوریتم شماره ۲ ..... ۱۹
- شکل ۹-۳: الگوریتم بررسی هم‌پوشانی‌ها ..... ۱۹
- شکل ۱۰-۳: گراف ایجاد شده از شبکه اینترنت اجتماعی اشیا ..... ۲۰
- شکل ۱۱-۳: گراف نمونه در زمان  $t$  ..... ۲۱
- شکل ۱۳-۳: گراف نمونه در زمان  $t+n$  ..... ۲۱
- شکل ۱۳-۳: گراف نمونه برای پیاده‌سازی مدل در زمان حال ..... ۲۳
- شکل ۱۴-۳: گراف نمونه که تعدادی از یال‌های آن حذف شده‌اند ..... ۲۴
- شکل ۱۵-۳: یک گراف نمونه و ماتریس مجاورت آن ..... ۲۶
- شکل ۱۶-۳: قطعه کد برای تشکیل ماتریس مجاورت ..... ۲۷
- شکل ۱۷-۳: کد جست‌وجوی ماتریس برای یافتن مقادیر ۰ ..... ۲۷
- شکل ۱۸-۳: ذخیره جفت گره‌های غیرمتصل در یک جدول ..... ۲۸
- شکل ۱۹-۳: یافتن گره‌های قابل حذف شدن ..... ۲۸
- شکل ۲۰-۳: ایجاد جدول link ..... ۲۹
- شکل ۲۱-۳: استخراج ویژگی‌ها از جدول link ..... ۲۹





# فصل ۱

## مقدمه

### ۱-۱- مقدمه

کند و کاو در اینترنت اشیاء<sup>۱</sup> برای دستیابی به خدمات و اطلاعات به روشی قابل اعتماد برای مدتی طولانی یک چالش بوده است. راه حل های مختلفی برای مقابله با این چالش ارائه شده است. با این حال، با توجه به افزایش تعداد دستگاه های اینترنت اشیاء با نرخی بالا این راه حل ها چندان کارآمد نیستند. ادغام ویژگی های شبکه های اجتماعی با الگوهای اینترنت اشیاء به منظور غلبه بر مشکلات موجود در اینترنت اشیاء توجهات بی سابقه ای را به خود جلب کرده است. تلاش های زیادی برای ادغام دستگاه های اینترنت اشیاء در حلقه های اجتماعی<sup>۲</sup> انجام شده است مانند پروژه های وبلاگ<sup>۳</sup>[2]، روش دوست هوشمند<sup>۴</sup>[3] و پروژه اریکسون<sup>۵</sup>[1,4].

---

<sup>۱</sup> Iot

<sup>۲</sup> Social loops

<sup>۳</sup> Blog-jects

<sup>۴</sup> Smart-Its friend procedure

<sup>۵</sup> Ericson project

مفهومی جدید به نام اینترنت اجتماعی اشیا<sup>۱</sup> از این موارد پدید آمده است و هدف اصلی آن اجازه دادن به اشیا برای ایجاد ارتباط بایکدیگر با توجه به ترجیحات صاحبان این دستگاه ها [1, 5, 6, 7].

چشم انداز اینترنت اجتماعی اشیا گنجاندن رفتار های اجتماعی در دستگاه های هوشمند اینترنت اشیا و اجازه دادن به اشیا برای داشتن شبکه اجتماعی خودگران.

مزایای زیادی در اجتماعی ساختن اینترنت اشیا وجود دارد. نخست اینکه اینترنت اجتماعی اشیا می تواند در دسترس بودن منابع را تقویت کند و با استفاده از دوستان و دوستان کشف خدمات<sup>۲</sup> را به گونه ی توزیع شده<sup>۳</sup> افزایش دهد [8]، برخلاف اینترنت اشیا سنتی که خدمات به گونه ای متمرکز<sup>۴</sup> توسط موتورهای جستجو کشف می شدند. دوم اینکه، شیوه ی متمرکز یافتن اشیا مشکلات مقیاس پذیری را مطرح می کند که در اینترنت اجتماعی اشیا چون هر دستگاه اینترنت اشیا ساختار شبکه اینترنت اجتماعی اشیا را برای دستیابی به دستگاه های دیگر هدایت می کند، این مشکل نیز حل می شود [5, 9, 10]. سوم اینکه، براساس ساختار اجتماعی ایجاد شده میان دستگاه های اینترنت اشیا، دستگاه ها می توانند برای ارزیابی اعتبار دستگاه های دیگر یک همسایگی<sup>۵</sup> محلی ایجاد کنند. چهارم اینکه، با استفاده از اینترنت اجتماعی اشیا دستگاه ها می توانند نسبت به دستگاه های دیگر آگاهی پیدا کرده که بتوانند اطلاعات و تجربیات را با همدیگر مبادله کنند [8,1].

فعالیت های زیادی برای تحقق بخشیدن به مفهوم اینترنت اجتماعی اشیا انجام شده است. با این حال اکثر این فعالیت های پژوهشی بر شناسایی سیاست ها، روش ها و راه کارها برای برقراری ارتباط بین

---

<sup>۱</sup> SIot

<sup>۲</sup> Service discovery

<sup>۳</sup> Distributed manner

<sup>۴</sup> Centralized

<sup>۵</sup> Neighborhood

دستگاه های هوشمند به طور مستقل و بدون دخالت انسان متمرکز بوده است [5, 8]. علاوه بر این معماری های مختلفی از اینترنت اجتماعی اشیا ارائه شده است [5, 11, 12]. علی رغم تحقیقات فشرده بر روی اینترنت اجتماعی اشیا ملاحظات کافی در مدل سازی و تحلیل شبکه اینترنت اجتماعی اشیا ارائه شده وجود ندارد. طبیعت اینترنت اجتماعی اشیا به شکل پویا است به این صورت که با گذشت زمان رشد و تغییر میکند رئوس گراف<sup>۱</sup> (دستگاه های اینترنت اشیا) و یال های گراف (روابط بین دستگاه ها) به طور مداوم پدید می آیند و ناپدید می شوند. بنابراین علاقه مندی زیادی برای توسعه مدل هایی که امکان مطالعه و درک این شبکه های در حال تحول و به ویژه پیش بینی ایجاد پیوند های آینده<sup>۲</sup> به وجود آمده است [6, 8]. پیش بینی پیوند های آینده بین اشیا می تواند برای سیستم های توصیه گر و کشف سرویس ها استفاده شود. بنابراین نیاز به شناسایی ساز و کاری که اینترنت اجتماعی اشیا بتواند با استفاده از آن تکامل پیدا کند وجود دارد. این مسئله یک چالش بنیادین در اینترنت اجتماعی اشیا است که هنوز به اندازه کافی به آن پرداخته نشده است و هدف کار انجام شده در این گزارش پاسخ گویی به این چالش است [1].

---

<sup>۱</sup> Graph nodes

<sup>۲</sup> Link prediction

## فصل ۲

### پیشینه

#### ۲-۱- مقدمه

اینترنت اشیا شبکه‌ای از دستگاه‌ها، اشیاء و ماشین‌های ناهمگون که هر کدام به طور منحصر به فرد قابل شناسایی و به هم متصلند است، که بدون نیاز به ارتباط انسان با رایانه یا انسان با انسان می‌توانند داده‌ها را ارائه دهند. براساس تحقیقات پیشین [14] نشان داده می‌دهد که تعداد دستگاه‌های متصل به هم در سال ۲۰۱۹، ۱۴ میلیارد بوده و انتظار می‌رود تعداد این دستگاه‌ها به ۲۵ میلیارد برسد [13].

#### ۲-۲- اینترنت اجتماعی اشیا

با الهام از نظریه فیسک<sup>۱</sup> [15] که براساس روابط اجتماعی میان انسان‌هاست، ساختار اجتماعی سازی اینترنت اشیا معرفی می‌شود. فیسک با مطالعه طبیعت روابط میان انسان‌ها یک مدل برای ارتباطات اجتماعی ارائه داد. این مدل قابل استفاده برای ارتباط میان اشیا به صورت اشتراک گذاری منابع، طبقه بندی اختیار میان اشیا و همکاری سودمند متقابل بین دستگاه‌ها باشد [13].

در محیط اینترنت اجتماعی اشیا هر دستگاه می‌تواند هم به عنوان فراهم آورنده و هم درخواست کننده سرویس و اطلاعات عمل کند [16]. تعداد بسیار زیاد خدمات مبادله شده بین دستگاه‌های مختلف چالشی را برای انتخاب سرویس‌های مناسب ایجاد می‌کند که به همین دلیل نیاز سیستم‌های پیشنهاد دهنده احساس می‌شود. در این رویکرد ما از روابط اجتماعی تعریف شده در اینترنت اجتماعی اشیا برای ایجاد پیشنهاد دهنده‌ی سرویس‌ها بین اشیا و افزایش کشف سرویس‌ها و ترکیب آن‌ها استفاده می‌کنیم [13].

---

<sup>۱</sup> Fiske's theory

## ۲-۲-۱- روابط اجتماعی میان دستگاه‌ها

الگوی محاسباتی اینترنت اجتماعی اشیا ناوبری شبکه<sup>۱</sup> و ترکیب خدمات<sup>۲</sup> را با متعامل کردن اجتماعی دستگاه‌ها بهبود می‌بخشد. روابط متفاوت ذکر شده در اینترنت اشیا سناریو<sup>۳</sup> هایی را ایجاد می‌کند که می‌توان از تعامل اجتماعی اشیا برای آن‌ها استفاده کرد. به منظور بهبود انتخاب سرویس<sup>۴</sup> و ترکیب سرویس، دستگاه‌ها می‌توانند با درخواست کنندگان و فراهم‌آوردندگان خدمات تعامل و تطابق داشته باشند. علاوه بر این دستگاه‌ها می‌توانند برای فراهم‌آوردن سفارشی‌سازی، پیکر بندی و تبادل خدمات مربوطه بین یکدیگر براساس اعتماد، دقت و درستی با یکدیگر همکاری کنند. چند نوع از روابط میان دستگاه‌های اینترنت اشیا در جدول ۲-۱ ذکر شده است [13].

جدول ۱-۰: تعدادی از روابط اجتماعی میان اشیا

پویایی یا ایستایی رابطه	توضیحات	نوع رابطه میان دستگاه‌های اینترنت اجتماعی اشیا
ایستا	این رابطه میان دستگاه‌های هم نسل تولید شده توسط یک تولید کننده به وجود می‌آید	دستگاه و والد <sup>۵</sup>
پویا	این رابطه میان دستگاه‌هایی که همیشه در یک مکان هستند ایجاد می‌شود	دستگاه‌های هم مکان <sup>۶</sup>

<sup>۱</sup> Network navigability

<sup>۲</sup> Service composition

<sup>۳</sup> Scenario

<sup>۴</sup> Service selection

<sup>۵</sup> Parental object relationship(POR)

<sup>۶</sup> Co-location object relationship(CLOR)

پویا	این رابطه میان دستگاه‌هایی که برای دستیابی به یک هدف خاص یا ارائه یک برنامه کاربردی خاص همکاری می‌کنند ایجاد می‌شود	دستگاه‌های همکار <sup>۱</sup>
ایستا	این رابطه میان دستگاه‌هایی که صاحب آن‌ها یک نفر است ایجاد می‌شود	مالکیت دستگاه <sup>۲</sup>
پویا	این رابطه میان دستگاه‌هایی که به طور مداوم یا پراکنده (خودشان یا صاحبانشان در طول کارهای روزمره با هم در تماس هستند) با هم در ارتباط هستند ایجاد می‌شود	دستگاه‌های اجتماعی <sup>۳</sup>

## ۲-۳- پیش‌بینی پیوندهای آینده

هدف پیش‌بینی پیوندهای آینده تخمین احتمال ایجاد هر کدام از یال‌های غیرمتصل در یک شبکه به منظور شناسایی مجموعه‌ای از پیوندهای آینده یا گم‌شده بین کاربران است. بسیاری از وظایف مهم در تجزیه و تحلیل شبکه‌ها با استفاده از پیش‌بینی رئوس و یال‌ها در شبکه‌ها امکان می‌پذیرد. در یک وظیفه ساده طبقه‌بندی گره‌ها، ما علاقه مند به پیش‌بینی محتمل‌ترین برچسب‌های احتمالی<sup>۴</sup> یک گره در شبکه هستیم [18]. برای مثال در شبکه اینترنت اجتماعی اشیاء ما به دنبال یافتن محتمل‌ترین گره (دستگاه) کاربردی هستیم. به طور مشابه در پیش‌بینی پیوندهای آینده تلاش می‌کنیم که بدانیم امکان ایجاد شدن یالی بین یک جفت گره در شبکه وجود دارد. پیش‌بینی لینک‌های آینده در زمینه‌های مختلف به طور مثال: ژنومیکس<sup>۵</sup> که برای یافتن تعاملات جدید ژن‌ها از پیش‌بینی پیوندهای آینده می‌توان استفاده کرد یا در شبکه اینترنت اجتماعی اشیاء برای یافتن خدمات جدید استفاده می‌شود [17].

<sup>۱</sup> Co-work object relationship(CWOR)

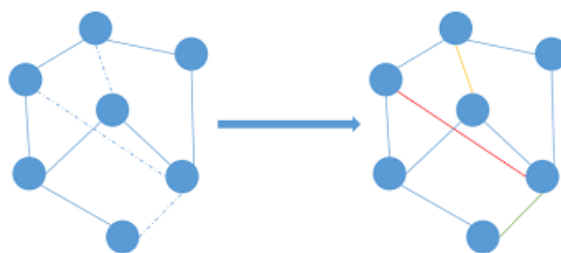
<sup>۲</sup> Ownership object relationship(OOR)

<sup>۳</sup> Social object relationship(SOR)

<sup>۴</sup> Probable labels

<sup>۵</sup> genomics

هر الگوریتم یادگیری ماشین<sup>۱</sup> نیازمند مجموعه ای از اطلاعات اولیه و ویژگی‌های منحصر به فرد است. در مشکلات موجود در پیش‌بینی پیوندهای آینده این موضوع به این معنا است که باید یک جدول ویژگی برای هر گره و یال ساخته شود. یکی از راه‌حل‌های موجود برای حل این مسئله مهندسی دستی<sup>۲</sup> که در آن دامنه خاص براساس ویژگی‌ها براساس دانش تخصصی ایجاد می‌شود است. یک رویکرد جایگزین یادگیری نماینده‌های جایگزین با استفاده از حل یک مشکل بهینه سازی است.



شکل ۱-۰: گراف اولیه و گراف با یال‌های پیش  
بینی شده

## ۲-۴- الگوریتم node2vec

الگوریتم نیمه نظارت شده<sup>۳</sup> node2vec برای استخراج ویژگی‌های مقیاس پذیر در شبکه‌ها استفاده می‌شود. یک تابع هدف مبتنی بر گراف با استفاده از SGD<sup>۴</sup> براساس کار قبلی انجام شده در زمینه پردازش زبان طبیعی بهینه می‌شود. این رویکرد ویژگی‌هایی را که بیشترین احتمال ایجاد همسایگی<sup>۵</sup> در یک گراف وجود دارد را نشان می‌دهد. با استفاده از یک رویکرد پیاده‌روی تصادفی دوم<sup>۶</sup> برای گره‌ها در گراف همسایگی مد نظر ایجاد می‌شود. سهم کلیدی این کار تعریف مفهوم انعطاف پذیر از گره‌های شبکه همسایگی است. با

<sup>۱</sup> Machine learning

<sup>۲</sup> Hand engineering

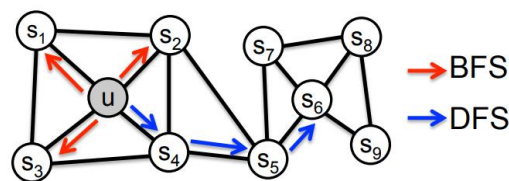
<sup>۳</sup> Semi-supervised

<sup>۴</sup> Stochastic gradient descent

<sup>۵</sup> Neighborhood

<sup>۶</sup> 2<sup>nd</sup> order random walk approach

انتخاب یک مفهوم در ست از یک همسایگی، node2vec می‌تواند بازنمایی‌هایی که نقش گره‌ها در شبکه یا اجتماعی که به آن متعلق است را تشکیل می‌دهد یاد بگیرد. با ایجاد یک خانواده مسیر تصادفی مغر ضانه<sup>۱</sup> که به طور بسیار اثربخشی همسایگی‌های داده شده را جست‌وجو می‌کند. الگوریتم به دست آمده منعطف است و امکان کنترل در فضای جست‌وجو از طریق پارامترهای قابل تنظیم را به وجود می‌آورد. این روش می‌تواند طیف کامل معادلات مشاهده شده در شبکه را مدل کند. پارامترهای حاکم بر این راهبرد جست‌وجو تفسیری بصری دارند و مسیر را به سمت راهبردهای کشف شبکه‌های مختلف سوق می‌دهد. این پارامترها نیز می‌توانند به طور مستقیم با استفاده از بخش کوچکی از داده‌های برچسب گذاری شده به صورت نیمه نظارت شده یاد گرفته شوند. هم‌چنین نشان داده می‌شود که چگونه بازنمایی گره‌های تکی به جفت گره‌ها گسترش پیدا می‌کند. به منظور تولید نمایش ویژگی گره‌ها، ویژگی آموخته شده ساخته می‌شوند. این ترکیب بندی به node2vec در وظایف پیش‌بینی کمک می‌کند. به عنوان مثال در شکل ۲-۲ گره‌های  $u$  و  $s_1$  که هر دو عضو یک مجموعه محکم گره‌خورده هستند در حالی که  $u$  و  $s_6$  عضو دو جامعه مختلف اند که یک نقش ساختاری یک گره هاب<sup>۲</sup> را به اشتراک می‌گذارند که شبکه‌های دنیای واقعی معمولاً مخلوطی از این معادلات را نشان می‌دهند [17].



شکل ۲-۲: راهبردهای جست‌وجو DFS و BFS

## ۲-۵- نتیجه‌گیری

شبکه‌ای که از دستگاه‌ها در اینترنت اشیا ایجاد می‌شود و آن را شبکه اینترنت اجتماعی اشیا نام می‌بریم. دستگاه‌ها در این شبکه برای مبادله خدمات، سرویس و اطلاعات با هم در ارتباط هستند. دستگاه‌ها در این شبکه را گره‌های یک گراف و ارتباط میان آن‌ها را یال‌های این گراف در نظر می‌گیریم. نیاز روزافزون به خدمات و اطلاعات بیشتر موضوع استفاده این دستگاه‌ها از خدمات و اطلاعات همدیگر را مطرح می‌کند. بنابراین از روش پیش‌بینی پیوندهای آینده برای توصیه کردن دستگاه و خدمات آن‌ها به یکدیگر استفاده می‌کنیم. در ادامه براساس موقعیت مکانی و مدت زمان باقی ماندن دستگاه‌های پویا اینترنت اشیا در

<sup>۱</sup> Biased random walks

<sup>۲</sup> Hub



یک مکان شبکه‌ی اینترنت اشیا می‌ایجاد می‌کنیم و سپس با استفاده از روش یادگیری ماشین node2vec برای پیش‌بینی دستگاه‌هایی که می‌توانند با هم ارتباط برقرار کنند استفاده می‌کنیم.

## فصل ۳

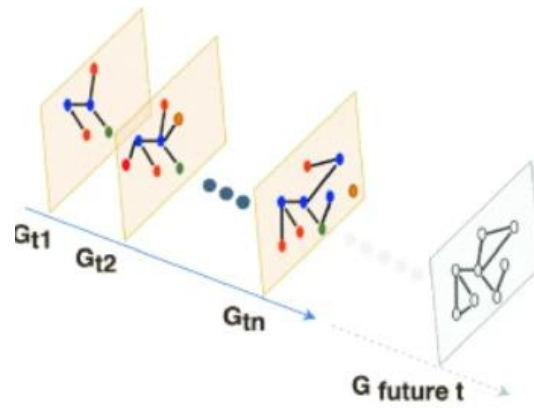
# روش

### ۳-۱-مقدمه

در این بخش گراف پویا دستگاه‌های ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا را معرفی می‌کنیم. سپس جزئیات چارچوب این سیستم پیش‌بینی اینترنت اشیا را معرفی می‌کنیم.

### ۳-۲- مدل سازی گراف پویا اینترنت اجتماعی اشیا

یک گراف ناهمگون پویا اینترنت اجتماعی اشیا مجموعه‌ای از گره و یال‌ها است که گره‌ها بیان‌گر دستگاه‌های اینترنت اشیا و یال‌ها نشان‌دهنده روابط مختلف هستند. تعریف رسمی آن به شرح پیش‌رو است. شبکه اینترنت اجتماعی اشیا را می‌توان به عنوان یک توالی زمانی شبکه‌ها در نظر گرفت که در تصویر ۳-۱ نشان داده شده است [1].



شکل ۱-۰: مدل سازی شبکه ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا

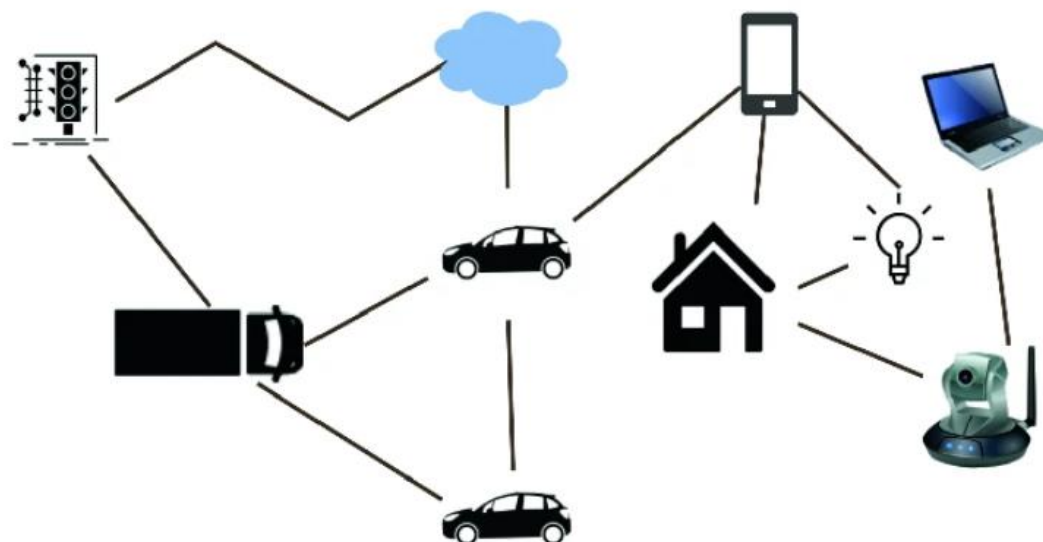
ابتدا  $G = \{G^{T1}, G^{T2}, \dots, G^{T-n}\}$  را داریم که  $G^t$  که تصویر لحظه ای<sup>۱</sup> شبکه در زمان  $t$  است که  $t \in \mathbb{Z}$ . هر تصویر لحظه ای در شبکه شامل تعدادی گره و یال است به این صورت که  $G^t = \{V^t, E^t, X^t\}$  که مجموعه ی گره ها  $E^t = \{e_{t1}, \dots, e_{tn}\}$  شامل  $N$  گره مشاهده شده در زمان  $t$  است و  $V^t$  مجموعه ی رئوسی است که در حداقل یک تا  $t$  گره به این صورت که  $V^{t-1} \subseteq V^t$  مشارکت داشته اند. هر گره  $e_{tn} = (v_{ti}^t, v_{tj}^t)$  یک تاپل<sup>۲</sup> شامل دو گره که با هم در ارتباطند است و ماتریس ویژگی در تایم  $t$  به صورت  $X = [x_{t1}^t, x_{t2}^t, \dots, x_{ti}^t]$  که  $x_i$  بردار صفت<sup>۳</sup> گره  $v_n$  است.

شکل ۲-۳ مثالی از یک شبکه ناهمگون اینترنت اشیا است. برای این مثال کاربردی فرض می کنیم که یک گراف ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا در زمان  $t$  از اطلاعات داده شده به دست آمده است. با توجه به این داده ها احتمال ایجاد یک رابطه (یال) بین هر دو دستگاه (گره) اینترنت اجتماعی اشیا را پیش بینی می کنیم [1].

<sup>۱</sup> Snapshot

<sup>۲</sup> Tuple

<sup>۳</sup> Attribute vector



شکل ۲-۰: مثالی از یک شبکه ناهمگون اینترنت اجتماعی اشیا

### ۳-۳- چارچوب پیشنهادی سیستم پیش بینی در اینترنت اجتماعی اشیا

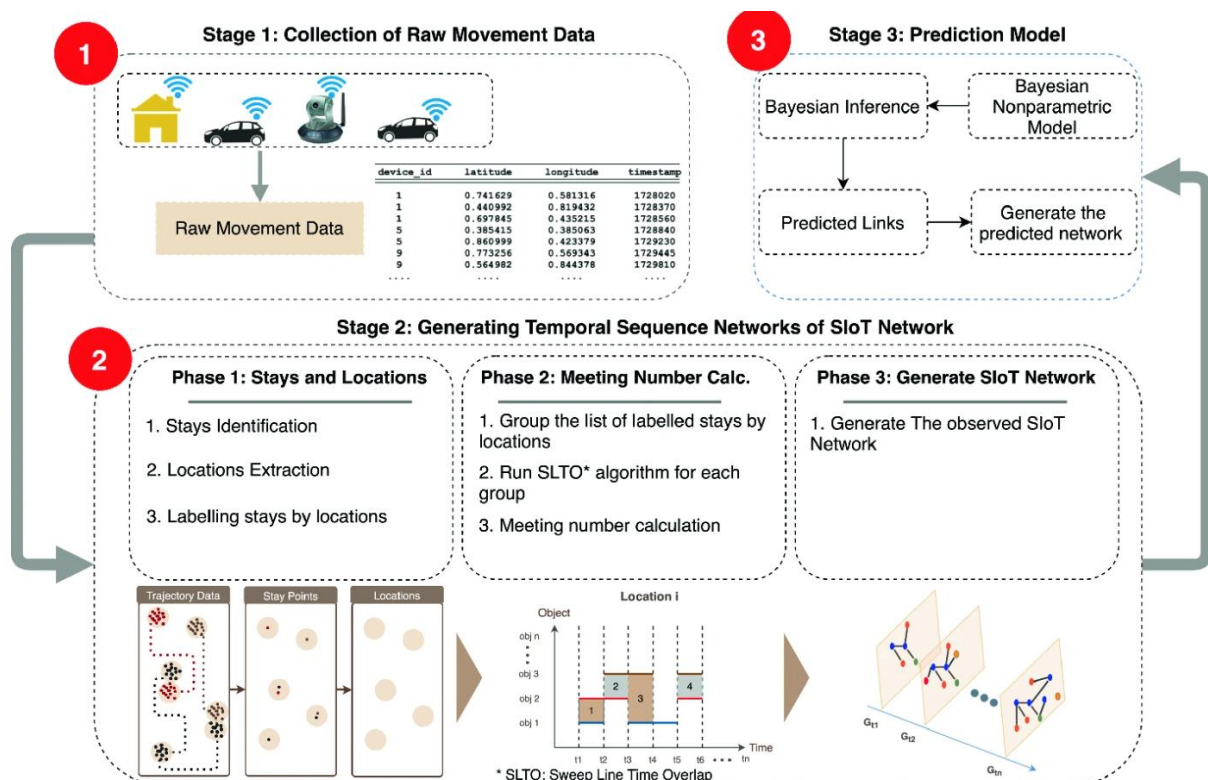
در این بخش چارچوب پیشنهادی برای سیستم پیشنهاد دهنده در شبکه اینترنت اجتماعی اشیا را توصیف می‌کنیم. شکل ۳-۳ بررسی اجمالی این چارچوب را نشان می‌دهد. این چارچوب شامل سه مرحله اصلی است:

مرحله اول: جمع آوری داده‌های خام حرکت دستگاه‌های اینترنت اشیا

مرحله دوم: تولید شبکه توالی زمانی اینترنت اجتماعی اشیا

مرحله سوم: پیش‌بینی روابط آینده اینترنت اجتماعی اشیا

در ادامه جزئیات بیشتری از هر کدام از این مراحل را بررسی می‌کنیم [1].



شکل ۳-۰: بررسی اجمالی چارچوب پیش‌بینی در شبکه اینترنت اشیا

### ۳-۳-۱- جمع آوری داده‌های خام حرکت دستگاه‌های اینترنت اشیا

در مرحله اول این چارچوب، داده‌های خام حرکت دستگاه‌ها را جمع‌آوری می‌کنیم. دستگاه‌های اینترنت اشیا را به دو دسته کلی پویا و ایستا دسته‌بندی می‌کنیم. مختصات دستگاه‌های ایستا (مانند یک تیر چراغ برق) ثابت و مشخص هستند در حالی که مختصات دستگاه‌های پویا (مانند یک اتوبوس) پویا هستند و با حرکت کردن دستگاه تغییر می‌کنند. فرض می‌کنیم دستگاه‌های پویا مجهز به سیستم موقعیت‌یاب<sup>۱</sup> باشند و در هر برچسب زمانی<sup>۲</sup> مختصات این دستگاه‌ها را ارسال می‌شود. هم‌چنین فرض می‌کنیم دستگاه‌های

<sup>۱</sup> GPS

<sup>۲</sup> Timestamp

اینترنت اشیا سابقه<sup>۱</sup> خود را به طور مداوم از سال می‌کنند (به طور مثال هر ۶۰ ثانیه). هر سابقه شامل یک سری اطلاعات مهم به این صورت (شناسه دستگاه<sup>۲</sup>، عرض جغرافیایی<sup>۳</sup>، طول جغرافیایی<sup>۴</sup>، شروع برچسب زمانی<sup>۵</sup>، پایان برچسب زمانی<sup>۶</sup>) است [1].

هر سابقه تاریخچه موقعیت مکانی<sup>۷</sup> نشان دهنده‌ی یک نقطه روی کره زمین (طول و عرض جغرافیایی) و برچسب زمانی است. این سابقه نشان می‌دهد یک دستگاه در یک زمان خاص در چه موقعیت مکانی‌ای بوده است (نشان داده شده در شکل ۴-۳).  
یک خط سیر<sup>۸</sup> دنباله‌ای از سابقه تاریخچه موقعیت مکانی یک دستگاه اینترنت اشیا است.

---

<sup>۱</sup> Record

<sup>۲</sup> Id device

<sup>۳</sup> Latitude

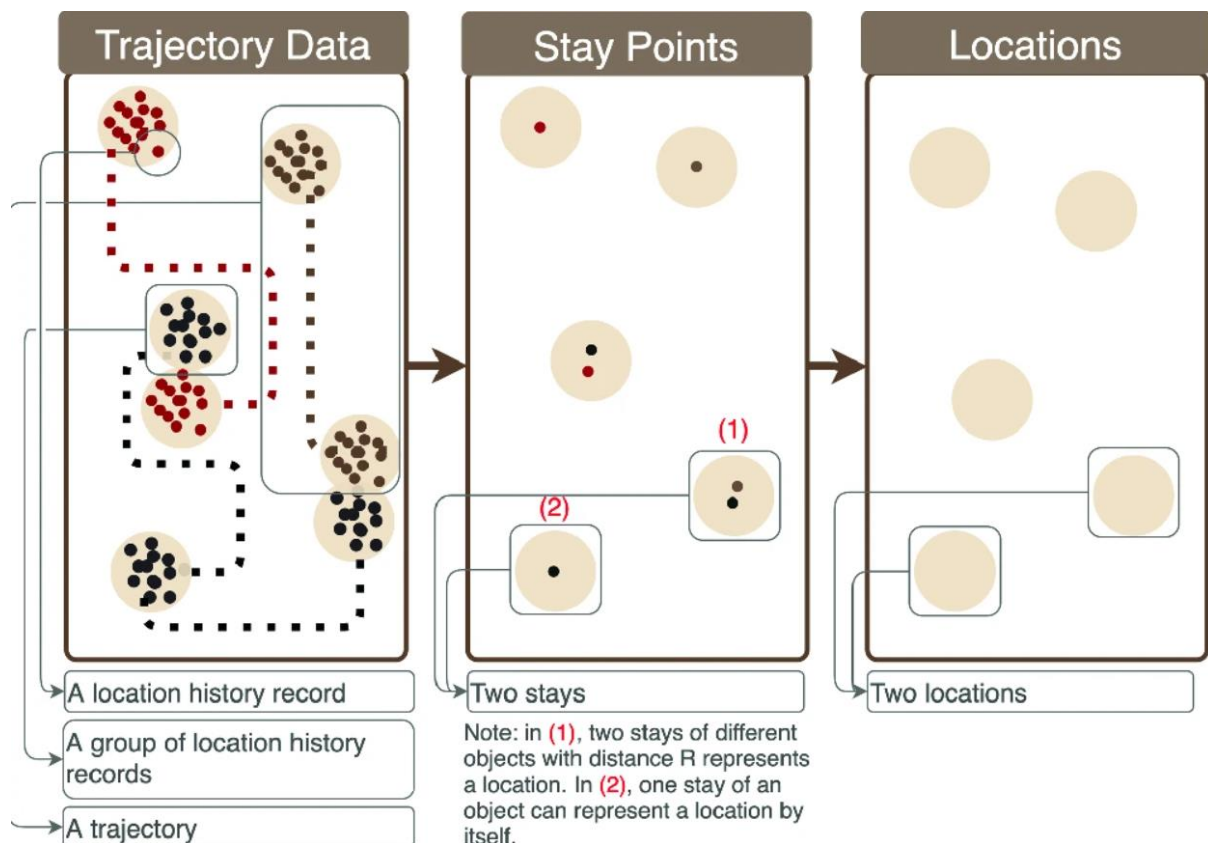
<sup>۴</sup> Longitude

<sup>۵</sup> Timestamp start

<sup>۶</sup> Timestamp stop

<sup>۷</sup> Location history record

<sup>۸</sup> Trajectory



شکل ۴-۰: تصویری از مکان، نقطه ماندن و مسیر حرکت اینترنت اشیا

### ۳-۲-۳- تولید شبکه توالی زمانی اینترنت اجتماعی اشیا

در مرحله دوم براساس داده‌های خام حرکت دستگاه‌های اینترنت اشیا مشاهده شده در مرحله اول شبکه‌های اینترنت اجتماعی اشیا را ایجاد می‌کنیم. ایجاد شبکه توالی زمانی اینترنت اجتماعی اشیا در سه بخش انجام می‌پذیرد. بخش اول شامل یافتن نقطه ماندن<sup>۱</sup> با استفاده از داده‌های خام، استخراج مکان و برچسب گذاری هر نقطه ماندن براساس مکان آن است. بخش دوم محاسبه تعداد ملاقات‌های میان دستگاه‌های اینترنت اشیا با استفاده الگوریتم هم‌پوشانی خط زمانی رفت و برگشت<sup>۲</sup> است. بخش آخر هم

<sup>۱</sup> Stay point

<sup>۲</sup> Sweep line time overlap(SLOT)

تولید شبکه توالی زمانی اینترنت اجتماعی اشیا است. در ادامه هر کدام از این بخش‌ها را با جزئیات بیشتر بررسی می‌کنیم [1].

بخش اول) یافتن نقطه ماندن با استفاده از داده‌های خام، استخراج مکان و برچسب گذاری هر نقطه ماندن براساس مکان آن است. در این بخش می‌خواهیم بدانیم دستگاه‌ها در چه مکانی با یکدیگر ملاقات داشته‌اند. بنابراین ابتدا باید براساس داده‌های خام حرکت دستگاه‌ها نقطه ماندن برای هر دستگاه محاسبه کنیم. سپس مکان‌ها را براساس نقاط ماندن استخراج می‌کنیم. با این کار می‌توانیم بفهمیم هر دستگاه اینترنت اشیا در چه زمانی و چه مکانی بوده است. نقطه ماندن در واقع دنباله‌ای از  $N$  سابقه تاریخچه مکانی که به صورت طول و عرض جغرافیایی و زمان شروع و پایان نشان داده می‌شود است. طول و عرض جغرافیایی نشان دهنده میانگین طول و عرض جغرافیایی در دنباله هستند. زمان شروع بیانگر کوچک‌ترین برچسب زمانی و زمان پایان بیانگر بزرگ‌ترین برچسب زمانی در دنباله است [1].

یک مکان می‌تواند نشان‌دهنده طول و عرض جغرافیایی یک نقطه ماندن یا میانگین طول و عرض جغرافیایی یک گروه از نقاط ماندن باشد. یک گروه نقاط ماندن براساس فاصله‌شان دسته‌بندی می‌شوند که ما این اندازه را حداکثر ۲,۵ کیلومتر در نظر می‌گیریم. از الگوریتم شماره یک (شکل ۵-۳) برای یافتن نقاط ماندن، استخراج مکان‌ها و برچسب گذاری نقاط ماندن براساس مکان‌های استخراج شده استفاده می‌کنیم. ورودی این الگوریتم داده‌های خام حرکت دستگاه‌ها در اینترنت اشیا است. خروجی این الگوریتم لیستی از نقاط ماندن که براساس مکان برچسب گذاری شده‌اند است. به دلیل اینکه در این الگوریتم مسافت بین هر داده‌ی خام مشاهده شده محاسبه می‌شود مرتبه اجرایی<sup>۱</sup> این الگوریتم از درجه دوم است [1].

### ۳-۴- یافتن نقاط ماندن و استخراج مکان‌ها

در قدم اول می‌خواهیم نقاط ماندن را شناسایی کنیم. در این قدم نقطه ماندن برای هر دستگاه اینترنت اشیا براساس داده‌های خام حرکت آن دستگاه را شناسایی می‌کنیم. ما از داده‌های خام مجموعه داده<sup>۲</sup> [ ] که براساس داده‌های دستگاه‌های واقعی اینترنت اشیا است استفاده می‌کنیم. ابتدا بازه زمانی<sup>۳</sup> یک نقطه ماندن را مشخص می‌کنیم به عنوان مثال در پیاده‌سازی این الگوریتم مقدار آن براساس ماتریس‌های

---

<sup>۱</sup> Time complexity

<sup>۲</sup> Data set

<sup>۳</sup> Time period

مجاورت<sup>۱</sup> موجود [۱۰] است به این معنا که باید دستگاه‌هایی که ۱۰ دقیقه در آن مکان استقرار داشته اند را شناسایی کنیم.

**Input :** The raw movement data of IoT objects  
**Output:** Stays Labelled with extracted locations

```

1 data = raw movement data;
2 StayPeriod = N;
3 ASSIGN EMPTY LIST to Stay;
4 ASSIGN EMPTY LIST to IdentifiedStays;
5 ASSIGN EMPTY LIST to Locations;
6 for i ← 1 to data.length - 1 do
7   Stay.append(data[i]);
8   for j ← i + 1 to data.length do
9     distance ← distance(data[i], data[j]) ;
10    if (distance ≤ R) then
11      Stay[i].append(data[j]);
12    else
13      i ← j;
14      Break;
15    end
16  end
17 end

```

شکل ۵-۰: الگوریتم یافتن نقطه ماندن

بر اساس فرضیات، هر سابقه داده‌های خام حرکت هر یک دقیقه یکبار از سال می شود بنابراین ده سابقه نشان دهنده ی ده دقیقه است. با استفاده از رابطه (۳-۱) فاصله بین سابقه‌ی داده‌ی خام حرکت دستگاه‌ها را محاسبه می کنیم،  $d$  نشان دهنده ی فاصله‌ی بین دو سابقه‌ی تاریخچه موقعیت مکانی،  $r$  بیان گر شعاع کره زمین،  $\theta_1$   $\theta_2$  عرض جغرافیایی دو سابقه تاریخچه موقعیت مکانی و  $\lambda_1$   $\lambda_2$  طول جغرافیایی دو سابقه تاریخچه موقعیت مکانی اند.

$$distance = 2r \cdot \sin^{-1} \left( \sqrt{\sin^2 \left( \frac{\theta_2 - \theta_1}{2} \right) + \cos(\theta_1) \cdot \cos(\theta_2) \cdot \sin^2 \left( \frac{\lambda_2 - \lambda_1}{2} \right)} \right)$$

رابطه ۱-۰

<sup>۱</sup> Adjacency matrices



سپس الگوریتم براساس این رابطه اگر فاصله آن‌ها کمتر یا مساوی آستانه  $R$  (۲,۵ کیلومتر) باشد آن‌ها را در لیست نقاط ماندن شناخته شده<sup>۱</sup> گروه بندی می‌کند.

در ادامه (شکل ۶-۳) الگوریتم هر گروه را بررسی می‌کند اگر هر کدام از این گروه‌ها سوابقی بزرگ‌تر یا مساوی زمان ماندن<sup>۲</sup> که براساس ماتریس همسایگی آن را ۳ در نظر می‌گیریم داشته باشند الگوریتم میانگین طول و عرض جغرافیایی گروه را در نظر می‌گیرد. همچنین کوچک‌ترین برچسب زمانی گروه را به عنوان زمان شروع ماندن و بزرگ‌ترین برچسب زمانی گروه را به عنوان زمان پایان ماندن در نظر می‌گیرد.

```

18 for  $i \leftarrow 1$  to  $Stay.length$  do
19   if  $Stay[i].length \geq StayPeriod$  then
20     objID  $\leftarrow Stay[i].objID$ ;
21     lat  $\leftarrow$  Compute avg lat of the stay;
22     long  $\leftarrow$  Compute avg long of the stay;
23     Start-Time  $\leftarrow \min(Stay[i].timestamp)$ ;
24     End-Time  $\leftarrow \max(Stay[i].timestamp)$ ;
25     IdentifiedStays.append([objID,lat,long,Start-Time,End-Time]);
26   end
27 end

```

شکل ۶-۳: الگوریتم یافتن نقاط ماندن شناسایی شده

در ادامه به استخراج مکان‌ها می‌پردازیم (شکل ۷-۳). الگوریتم لیستی از مکان‌ها را براساس نقاط ماندن شناسایی شده استخراج می‌کند. از آنجایی که نقاط ماندن با طول و عرض جغرافیایی نشان داده می‌شوند الگوریتم فاصله بین این نقاط ماندن را محاسبه می‌کند و براساس حد آستانه  $R$  آن‌ها را دسته بندی می‌کند. الگوریتم از میانگین طول و عرض جغرافیایی این نقاط ماندن برای نشان دادن یک موقعیت مکانی استفاده می‌کند. اگر یک نقطه ماندن وجود داشته باشد که با نقاط ماندن دیگر گروه بندی نشده باشد، آن نقطه ماندن می‌تواند به تنهایی بیان‌گر یک موقعیت مکانی باشد. در مرحله آخر نقاط ماندن را براساس موقعیت مکانی برچسب گذاری می‌کنیم. نقاط شناسایی شده را براساس یکی از نقاط استخراج شده برچسب گذاری می‌کنیم. پس از پیاده سازی این الگوریتم با استفاده از اطلاعات موجود در [ ]، تعداد ملاقات‌های گزارش شده ۱۲۵۰۰۰ ملاقات میان دستگاه‌ها است.

<sup>۱</sup> Identified Stays

<sup>۲</sup> Stay period

```

28 for  $i \leftarrow 1$  to  $IdentifiedStays.length - 1$  do
29   coords = [ ];
30   coords.append([IdentifiedStays[i].lat, IdentifiedStays[i].long]);
31   for  $j \leftarrow i + 1$  to  $IdentifiedStays.length$  do
32     distance  $\leftarrow$  distance( $IdentifiedStays[i]$ ,  $IdentifiedStays[j]$ ) ;
33     if (distance  $\leq$  R) then
34       coords.append([IdentifiedStays[j].lat, IdentifiedStays[j].long]);
35     end
36   end
37   lat  $\leftarrow$  Compute avg lat of coords;
38   long  $\leftarrow$  Compute avg long coords;
39   Locations.append([lat, long]);
40 end

```

شکل ۶-۰: الگوریتم یافتن نقاط ماندن شناسایی شده

### ۳-۵- محاسبه تعداد ملاقات‌های میان دستگاه‌ها

با استفاده از الگوریتم هم‌پوشانی خط زمانی رفت و برگشت<sup>۱</sup> تعداد ملاقات‌های میان دستگاه‌ها را محاسبه می‌کنیم. الگوریتم شماره ۲ (شکل ۳-۷) برای تشخیص و گزارش تمامی دوره‌های هم‌پوشانی در لیست‌های ماندن که توسط الگوریتم شماره ۱ به دست آمده اند ایجاد می‌کنیم. هدف این الگوریتم مشخص کردن هر دو دستگاه اینترنت اشیا در یک موقعیت مکانی مشخص ملاقات داشته اند است. این الگوریتم با ایده گرفتن از الگوریتم خط رفت و برگشت که در علم هندسه برای یافتن تقاطع بین گروهی از پاره خط‌ها استفاده می‌شود ایجاد شده است. روش کار این الگوریتم به این صورت است که یک خط مجازی رفت و برگشت بر روی محور طول‌ها از چپ به راست برای یافتن وقفه‌ها روی محور عرض‌ها حرکت می‌کند. وقتی این خط رفت و برگشت یک هم‌پوشانی میان ماندن‌ها پیدا کند آن‌ها را گزارش می‌کند. این الگوریتم در مرحله اصلی دارد.

ابتدا تمام وقفه‌های ماندن‌ها ذخیره سازی می‌شوند. چون هدف الگوریتم یافتن دوره‌های هم‌پوشانی میان مجموعه‌ای از ماندن‌ها است دو ساختار اولیه، یک صف اولویت S برای ذخیره‌سازی تمامی وقفه‌های مرتب سازی شده که از الگوریتم ۱ به دست آمده و یک وضعیت خط رفت و برگشت Q برای بررسی ماندن‌ها از چپ به راست تعریف می‌شوند. قدم بعدی اجرای خط رفت و برگشت است.

<sup>۱</sup> Sweep line time overlap

---

**Input** : A list of stays

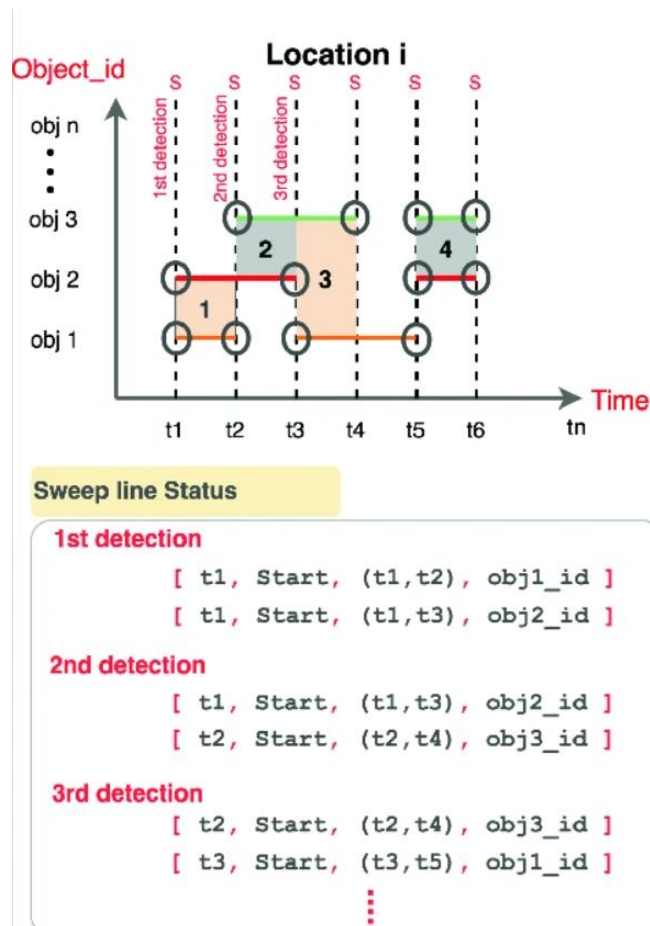
**Output:** A list of pair of objects with the overlapped period among them

```
1 begin
2   Q = The list of stays from Algorithm 1
      as [[stay endpoint value, status,
        interval, objeID]];
3   S = Initialize the Sweep line for storing
      detected stays;
4   while Q is not empty do
5       currentEvent ← Q.get();
6       if (currentEvent.Status == Start)
7           then
8               - Insert currentEvent into S;
9           else
10              - CheckOverlap(S ,
                  currentEvent);
              - Delete currentEvent from S;
```

شکل ۷-۰: الگوریتم محاسبه ملاقات میان دستگاه‌ها

در ادامه خط رفت و برگشت S (خط ۴ تا ۱۰ در شکل ۷-۳) را اجرا می‌کنیم. نقاط انتهایی بازه تک به تک از Q دریافت می‌شوند تا به خط رفت و برگشت S اجازه بررسی آن‌ها داده شود. خط رفت و برگشت شروع ماندن را در فضا تشخیص می‌دهد و آن را به S اضافه می‌کند. هم‌چنین وقتی پایان اقامت را تشخیص می‌دهد الگوریتم آخرین مقدار موجود در S را بررسی می‌کند. اگر این مقدار شروع آن اقامت بود بدون هیچ دستور خاص دیگری اقامت را از S حذف می‌کند. اگر آخرین مقدار در S مقدار پایانی اقامت به اتمام رسیده نبود آن‌گاه یک یا چند هم‌پوشانی میان این ملاقات و ملاقات‌های دیگر فعال در S تشخیص داده می‌شود. چون زمان ملاقات فقط زمانی محاسبه می‌شود که هم‌پوشانی بین دستگاه‌ها وجود داشته باشد (شکل ۷-۳).

(۸) پیچیدگی زمانی این الگوریتم  $O(N \log N + l)$  است .



شکل ۸-۰: مثالی از روش کار الگوریتم شماره ۲، اولین تشخیص در زمان  $t_1$  اتفاق افتاده است.

الگوریتم شماره ۳ هم پوشانی های کشف شده توسط الگوریتم هم پوشانی خط زمانی رفت و برگشت (الگوریتم شماره ۲) را گزارش می کند این الگوریتم تعداد هم پوشانی های تشخیص داده شده را محاسبه و گزارش می کند.

---

**Algorithm 3:** CheckOverlap

---

**Input :**  $S$ , currentEvent

**Output:** Report the overlapping among stays

```

1 begin
2   L2 = currentEvent
3   for (L1 in S) do
4     if L1.start < L2.end & (L2.start < L1.end) then
5       OverlapPeriod  $\leftarrow$  min(L1.end, L2.end) - max(L1.start, L2.start)
6       - Report the overlap (ids of objects and OverlapPeriod)

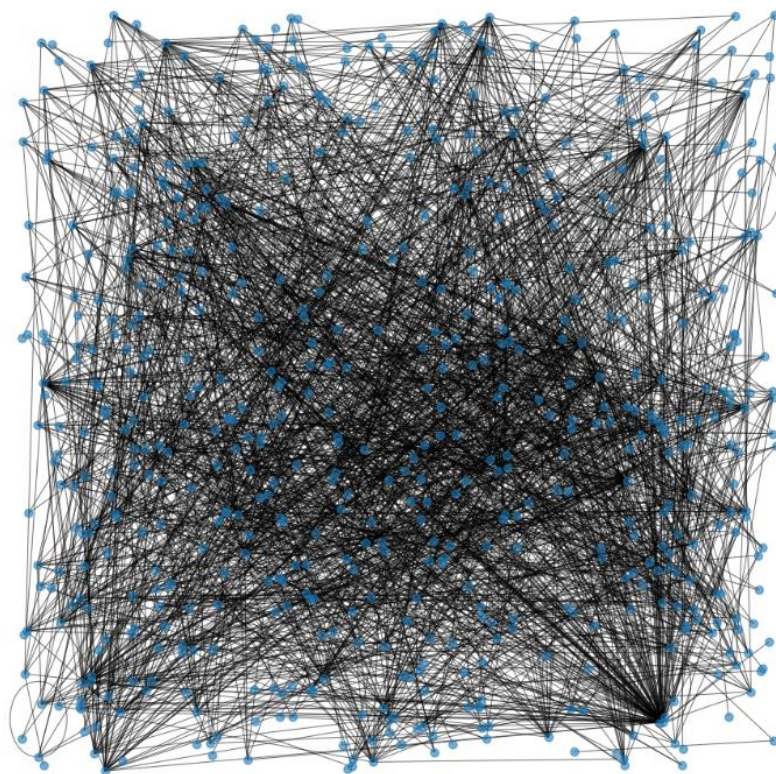
```

شکل ۹-۰: الگوریتم بررسی هم پوشانی ها

پس از اجرای الگوریتم‌های ۲،۱ و ۳ و ایجاد جدول (جدول ۱-۳) از جفت گره‌های متصل گراف (شکل ۳-۱۰) شبکه ایجاد می‌شود.

جدول ۱-۳: نمونه ای از جدول ایجاد شده از دستگاه‌ها و ارتباط آن‌ها (این جدول فقط تعداد کمی از سوابق را نشان می‌دهد و جدول اصلی سوابق بیشتری دارد)

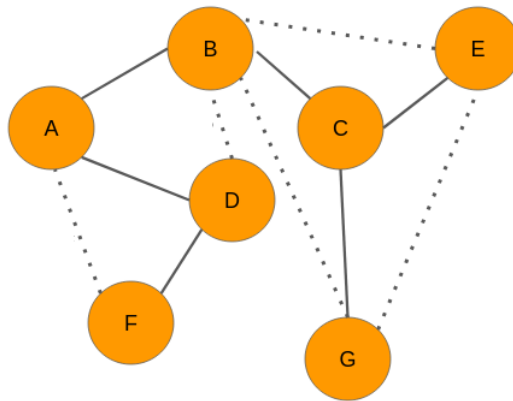
گره ۱	گره ۲
۱۶۱۷۳	۱۶۲۰۵
۱۶۱۷۹	۱۶۲۱۳
۱۶۱۷۱	۱۶۱۸۷
۱۶۲۰۱	۱۶۱۸۱
۱۶۱۵۹	۱۶۱۹۷



شکل ۱۰-۰: گراف ایجاد شده از شبکه اینترنت اجتماعی اشیا

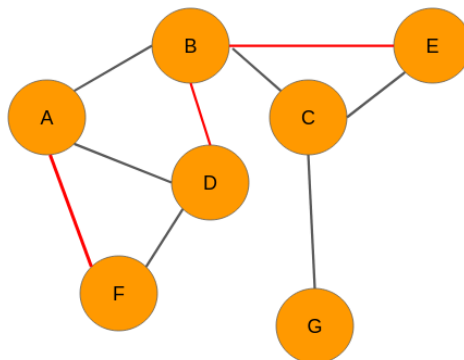
### ۳-۶- پیش‌بینی پیوندهای آینده

در ادامه پیاده‌سازی الگوریتم شماره ۳ خروجی به صورت یک جدول دو ستونه که سطرهای آن شناسه شناسایی دستگاه‌هایی که با هم مرتبط هستند است. اگر بتوانیم یک گراف را به صورت یک مجموعه داده ویژگی‌های آن نشان دهیم آن‌گاه می‌توانیم با استفاده از یادگیری ماشین<sup>۱</sup> پیوندهای احتمالی بین گره‌های غیرمتصل را در یک گراف پیش‌بینی کنیم. روش کلی که از آن استفاده می‌کنیم را در ادامه مرحله به مرحله بررسی می‌کنیم. گراف (شکل ۳-۱۰) را به عنوان نمونه در نظر می‌گیریم. در این گراف ۷ گره وجود دارد که گره‌های متصل به هم با خط و گره‌های غیر متصل با خط چین نشان داده شده‌اند.



شکل ۱۰-۱: گراف نمونه در زمان  $t$

حالا در ادامه فرض می‌کنیم یک سری تحلیل انجام شده و گراف (شکل ۳-۱۲) به دست آمده است که یال‌های قرمز نشان‌دهنده پیوندهای جدید ایجاد شده‌اند. تعدادی پیوند جدید ایجاد شده است.



شکل ۱۲-۱: گراف نمونه در زمان  $t+n$

<sup>۱</sup> Machine learning

برای ایجاد یک مدل یادگیری ماشین به تعدادی متغیر پیش‌بینی کننده<sup>۱</sup> و یک متغیر هدف<sup>۲</sup> نیاز داریم. هدف ما پیش‌بینی احتمال وجود پیوند بین دو گره غیر متصل است. از گراف در زمان  $t$  (شکل ۳-۱۱) چند گره غیرمتصل (متغیرهای پیش‌بینی کننده) را استخراج می‌کنیم، گره‌هایی را انتخاب کرده‌ایم که فقط چند یال از هم فاصله دارند گره  $A-F, B-D, B-E, B-G$  و  $E-G$  گره‌های مد نظر هستند. قدم بعدی ایجاد ویژگی برای هر جفت گره است اما متغیر هدف هنوز مشخص نشده است بنابراین گراف را در زمان  $t+n$  (شکل ۳-۱۲) بررسی می‌کنیم که سه جفت گره متصل جدید در آن به وجود آمده است جفت  $A-F, B-D$  و  $B-E$  بنابراین در جدول ویژگی (جدول ۳-۲) که ایجاد می‌کنیم به این پیوندهای ایجاد شده مقدار ۱ و به پیوندهایی که حدس زده ایم اما ایجاد نشدند مقدار ۰ را اختصاص می‌دهیم.

جدول ۳-۲: جدول ویژگی گره‌ها

نوع پیوند	ویژگی
۱	ویژگی جفت گره $A-F$
۱	ویژگی جفت گره $B-D$
۱	ویژگی جفت گره $B-E$
۰	ویژگی جفت گره $B-G$
۰	ویژگی جفت گره $E-G$

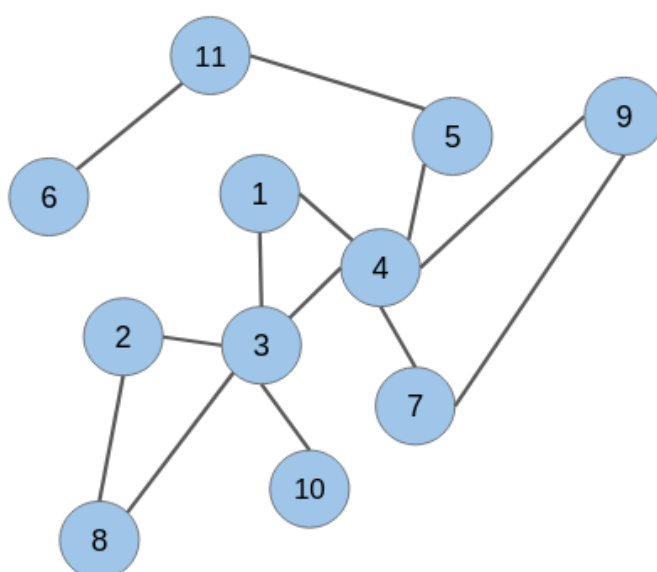
حال که با توجه به جدول متغیر هدف هم به دست آمد می‌توانیم با استفاده از داده‌هایی که از شبکه اینترنت اجتماعی اشیا به دست آورده‌ایم می‌توانیم مدل یادگیری ماشین برای پیش‌بینی پیوندهای آینده را پیاده‌سازی کنیم. در مثالی که بررسی شد گراف را در زمان  $t$  و  $t+n$  در اختیار داشتیم اما جفت گره‌هایی (دستگاه‌های اینترنت اجتماعی اشیا) فقط در زمان حال موجود هستند بنابراین برای حل این مشکل نیز باید یک راه حل ارائه دهیم.

<sup>۱</sup> Predictor variables

<sup>۲</sup> Target variable

### ۳-۷- ایجاد مدل

با توجه به اینکه گراف شبکه‌ای که می‌خواهیم پیوندهای آینده را برای آن پیش‌بینی کنیم را فقط در زمان حال داریم بنابراین باید مدلی ارائه دهیم که بتوان براساس آن و بدون گراف در زمان آینده متغیرهای هدف را برچسب گذاری کرد. گراف (شکل ۳-۱۳) را به عنوان نمونه برای پیاده سازی این مدل در نظر می‌گیریم که براساس شبکه‌ای که داریم گره‌ها دستگاه‌ها و یال‌ها همان ارتباط بین آن‌ها هستند.



شکل ۳-۱۳: گراف نمونه برای پیاده‌سازی مدل در زمان حال

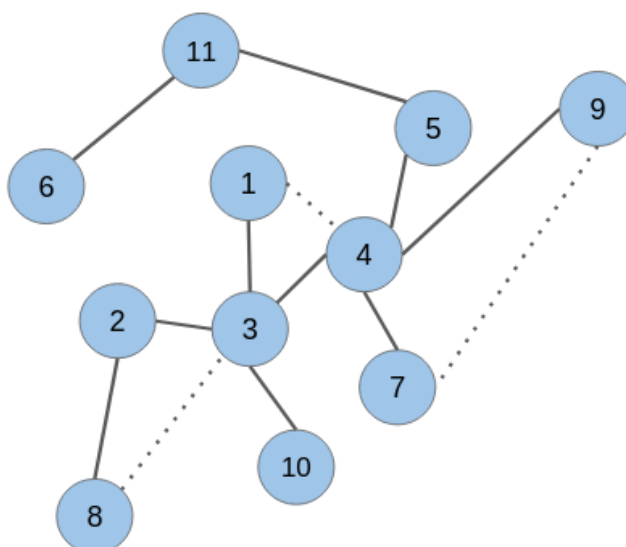
چند جفت گره نامزد که ممکن است در آینده بین‌ها ارتباطی شکل بگیرد گره 1-2,2-4,5-6,8-10 و... هستند. مدلی که ارائه می‌دهیم پیش‌بینی می‌کند که پیوند بین این جفت گره‌ها ایجاد می‌شود یا نمی‌شود. ابتدا باید یک مجموعه داده آموزشی<sup>۱</sup> از این گراف به دست بیاوریم. برای انجام این کار شبکه یا گراف را در زمان گذشته در نظر می‌گیریم که همان گراف با تعدادی یال کمتر است چون همان‌طور که قبل تر اشاره شد ارتباطات در این شبکه با گذشت زمان ساخته می‌شوند. بنابراین به سادگی می‌توانیم تعدادی از

---

<sup>۱</sup> Training dataset



یال‌های این گراف را به صورت تصادفی حذف کنیم و روشی که در بخش ۳-۶ توضیح دادیم را برای ایجاد یک مجموعه داده از آن اجرا کنیم. تعدادی از یال‌های گراف نمونه (شکل ۳-۱۳) را حذف می‌کنیم تا گراف جدیدی ایجاد شود (شکل ۳-۱۴) هنگام حذف یال‌ها باید از حذف یالی که باعث ایجاد یک گره بدون یال (ارتباط) می‌شود خودداری کنیم.



شکل ۳-۱۴: گراف نمونه که تعدادی از یال‌های آن حذف شده‌اند

یال‌هایی که با خط چین نشان داده شده‌اند یال بین جفت گره ۱-۴، ۷-۹، ۳-۸ و ۱-۲ حذف شده‌اند. حال برای تمامی گره‌های غیرمتصل و گره‌هایی که حذف شده‌اند جدول ویژگی (جدول ۳-۳) را ایجاد می‌کنیم.

جدول ۳-۳: جدول ویژگی گره‌ها

ویژگی	نوع پیوند
ویژگی جفت گره ۱-۲	.
ویژگی جفت گره ۱-۵	.
ویژگی جفت گره ۱-۷	.
ویژگی جفت گره ۱-۸	.
ویژگی جفت گره ۱-۹	.
ویژگی جفت گره ۱-۱۰	.
ویژگی جفت گره ۲-۴	.

ویژگی جفت گره 2-10	۰
ویژگی جفت گره 3-5	۰
ویژگی جفت گره 3-7	۰
ویژگی جفت گره 3-9	۰
ویژگی جفت گره 4-8	۰
ویژگی جفت گره 4-10	۰
ویژگی جفت گره 4-11	۰
ویژگی جفت گره 5-6	۰
ویژگی جفت گره 5-7	۰
ویژگی جفت گره 5-9	۰
ویژگی جفت گره 8-10	۰
ویژگی جفت گره 1-4	۱
ویژگی جفت گره 3-8	۱
ویژگی جفت گره 7-9	۱

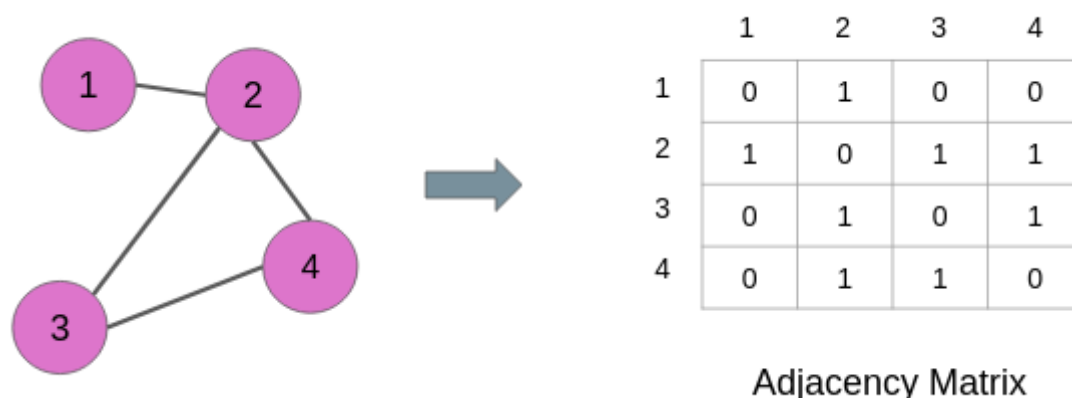
همان‌طور که در جدول مشخص است متغیر هدف به شدت نامتعادل<sup>۱</sup> است. که این مشکل در گراف شبکه اینترنت اشیا که ایجاد کرده‌ایم نیز وجود دارد. تعداد جفت گره‌های غیرمتصل زیاد است. این مشکل را با استفاده از یادگیری ماشین پایتون حل می‌کنیم.

تا این‌جا دانستیم باید براساس داده‌های موجود یک مجموعه داده ایجاد کنیم اما بخش زیادی از این مجموعه داده یا در واقع همین جدوالی که ایجاد کرده‌ایم نمونه‌های منفی یا همان جفت گره‌های غیر متصلند در ادامه باید جفت گره‌های غیرمتصل را استخراج و حذف کنیم. ابتدا باید یک ماتریس مجاورت برای یافتن اینکه کدام جفت گره‌ها متصل نیستند ایجاد کنیم به این صورت که سطر و ستون‌ها بیان گر گره‌ها هستند در شکل ۳-۱۵ یک گراف نمونه و ماتریس مجاورت آن نشان داده شده. اتصال یا عدم اتصال گره‌ها در این ماتریس با مقادیر ۰ و ۱ مشخص می‌شود ۱ به معنای این است که بین آن دو جفت گره اتصال برقرار است و ۰ به معنای این است که بین این دو گره اتصالی وجود ندارند. حال با استفاده از جدولی که از پیش از این

---

<sup>۱</sup> imbalanced

از شبکه اینترنت اجتماعی اشیا ایجاد کرده‌ایم و با استفاده از دستورات موجود در زبان پایتون ماتریس مجاورت جدولی که موجود است را ایجاد می‌کنیم.



شکل ۱۵-۰: یک گراف نمونه و ماتریس مجاورت آن در سمت چپ

بدیهی است که ماتریس مجاورتی که ایجاد می‌شود یک ماتریس مربعی است. ماتریس مجاورت را برای یافتن مقادیر ۰ جست‌وجو می‌کنیم و هم‌چنین می‌دانیم که در این ماتریس مربعی مقادیر بالا و پایین قطر ماتریس برابرند پس کافی است فقط بالا یا پایین قطر ماتریس را بررسی کنیم. جفت گره‌های غیرمتصل را در یک جدول دیگر ذخیره می‌کنیم. این جفت‌گره‌ها به عنوان نمونه منفی عمل می‌کنند و دلیل ذخیره‌سازی آن‌ها نیز همین مسئله است.

پیش‌تر اشاره کردیم که تعدادی از گره‌ها را به صورت تصادفی حذف می‌کنیم اما ممکن است در این عملیات تعدادی از گره‌ها که ارتباط کمی دارند حذف شوند. بنابراین در پیاده‌سازی این موضوع را در نظر گرفته و در مرحله حذف کردن تمامی گره‌های گراف متصل باقی‌مانند. قبل از حذف هر گره چک می‌کنیم که گره‌هایی که به آن متصل است بیشتر از ۱ باشد. و در نهایت گره‌های قابل حذف را در جدولی دیگر ذخیره می‌کنیم.

در ادامه جدول گره‌های قابل حذف را به جدول گره‌های غیرمتصل اضافه می‌کنیم و از آن‌جایی که گره‌های قابل حذف نمونه‌های مثبت ما هستند به آن‌ها مقدار ۱ را می‌دهیم. سپس با استفاده از الگوریتم node2vec جدول ویژگی برای تمامی گره‌ها پس از حذف تعدادی از گره‌ها را استخراج می‌کنیم.

### ۳-۸- کدهای پیش‌بینی پیوندهای آینده

برای ایجاد ماتریس مجاورت از قطعه کد زیر استفاده شده در خط اول ابتدا همه گره‌ها با هم ترکیب شده و در یک لیست ذخیره می‌شوند. سپس در خط بعدی تمامی موارد تکراری حذف می‌شوند و در نهایت در خط سوم ماتریس مجاورت را تشکیل می‌دهیم.

```
node_list = node_list_1 + node_list_2

node_list = list(dict.fromkeys(node_list))

adj_G = nx.to_numpy_matrix(G, nodelist = node_list)
```

شکل ۱۶-۰: قطعه کد برای تشکیل ماتریس مجاورت

در ادامه باید ماتریس ایجاد شده را برای یافتن مقادیر ۰ جست‌وجو کنیم (شکل ۳-۱۷) و همان‌طور که پیش‌تر نیز اشاره شد برای این کار هم می‌توان مقادیر بالای قطر یا پایین قطر را جست‌وجو کرد در قطعه کد زیر روش این کار نشان داده شده است. ابتدا یک لیست برای دریافت تمامی گره‌های غیرمتصل ایجاد می‌کنیم سپس ماتریس را جست‌وجو می‌کنیم و نتیجه جست‌وجو را به انتهای لیست اضافه می‌کنیم. این جفت گره‌های غیر متصل که پیدا می‌شوند به عنوان نمونه منفی در مدل عمل می‌کنند.

```

all_unconnected_pairs = []
offset = 0
for i in tqdm(range(adj_G.shape[0])):
    for j in range(offset, adj_G.shape[1]):
        if i != j:
            if nx.shortest_path_length(G, str(i), str(j)) <= 2:
                if adj_G[i,j] == 0:
                    all_unconnected_pairs.append([node_list[i], node_list[j]])

```

شکل ۰-۱۷: کد جست‌وجوی ماتریس برای یافتن مقادیر \*

نمونه‌های منفی یا جفت گره‌های غیر متصل را در یک جدول<sup>۱</sup> ذخیره می‌کنیم. در خط اول گره اول را در سطر اول یک لیست و در خط دوم گره دوم را در یک لیست دیگر ذخیره می‌کنیم و نهایتاً این لیست‌ها در یک جدول ذخیره می‌کنیم.

```

node_1_unlinked = [i[0] for i in all_unconnected_pairs]
node_2_unlinked = [i[1] for i in all_unconnected_pairs]

data = pd.DataFrame({'node_1': node_1_unlinked,
                     'node_2': node_2_unlinked})

```

شکل ۰-۱۸: ذخیره جفت گره‌های غیرمتصل در یک جدول

حال باید تمامی یال‌هایی که می‌توان آن‌ها را به طور تصادفی حذف کرد را بیابیم. یک لیست خالی برای ذخیره این جفت گره‌های ایجاد می‌کنیم و سپس جفت گره را حذف می‌کنیم و در نهایت بررسی می‌کنیم که گراف از هم جدا نشده باشد و تعداد گره‌ها یکسان باشد.

---

<sup>۱</sup> Data frame

```

initial_node_count = len(G.nodes)

fb_df_temp = fb_df.copy()

omissible_links_index = []

for i in tqdm(fb_df.index.values):

G_temp = nx.from_pandas_edgelist(fb_df_temp.drop(index=i), "node_1", "node_2", create_using=nx.Graph())

if (nx.number_connected_components(G_temp) == 1) and (len(G_temp.nodes) == initial_node_count):
    omissible_links_index.append(i)
    fb_df_temp = fb_df_temp.drop(index=i)

```

شکل ۱۹-۰۰: یافتن گره‌های قابل حذف شدن

در ادامه گره‌های قابل حذف را به جدول گره‌های غیرمتصل الحاق می‌کنیم آن جایی که این گره‌ها نمونه‌های مثبت هستند مقدار ۱ را به آن‌ها اختصاص می‌دهیم. ابتدا یک جدول از گره‌های قابل حذف ایجاد می‌کنیم سپس متغیر هدف 'link' را اضافه می‌کنیم.

```

fb_df_ghost = fb_df.loc[omissible_links_index]

fb_df_ghost['link'] = 1

data = data.append(fb_df_ghost[['node_1', 'node_2', 'link']], ignore_index=True)

```

شکل ۲۰-۰۰: ایجاد جدول link

### ۳-۸-۱- استخراج ویژگی

با استفاده از الگوریتم node2vec ویژگی گره‌ها را بعد از حذف پیوندها استخراج می‌کنیم. یک گراف جدید پس از حذف پیوندهای قابل حذف ایجاد می‌کنیم (شکل ۳-۱۹). در ادامه کتابخانه node2vec

را نصب می‌کنیم و سپس مدل node2vec را به گراف‌مان آموزش می‌دهیم. مدل آموزش داده شده را روی تمام جفت گره‌های جدول data اجرا می‌کنیم.

```
fb_df_partial = fb_df.drop(index=fb_df_ghost.index.values)

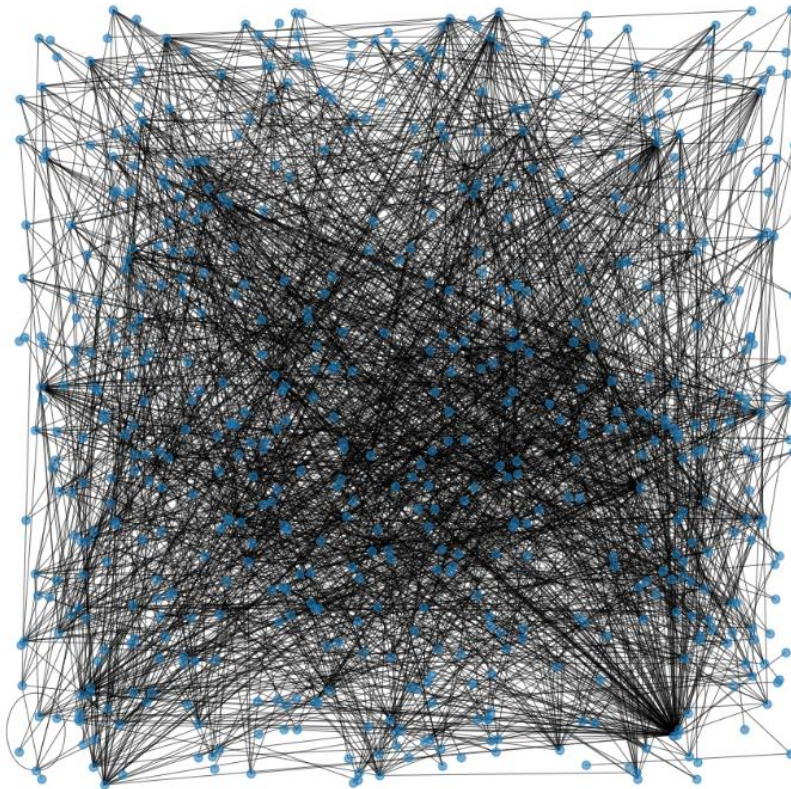
G_data = nx.from_pandas_edgelist(fb_df_partial, "node_1", "node_2", create_using=nx.Graph())
```

شکل ۲۱-۰: استخراج ویژگی‌ها از جدول link

## نتیجه‌گیری

### ۴-۱- خروجی کدها

همان‌طور که در فصل سه نشان داده شد گراف خروجی که از داده‌های اینترنت اجتماعی اشیا به دست آمد به شکل زیر است.



شکل ۴-۱: گراف ایجاد شده از داده‌های اینترنت اجتماعی  
اشیا

حال مدل node2vec را به بر روی گرافی که داریم آموزش می‌دهیم.

```
node2vec = Node2Vec(G_data, dimensions=100, walk_length=16, num_walks=50)

n2w_model = node2vec.fit(window=7, min_count=1)
```

شکل ۴-۲: آموزش مدل node2vec به گراف اینترنت  
اجتماعی اشیا

مدل آموزش داده شده node2vec را بر روی هر جفت گره موجود در جدول data که ایجاد کرده ایم اجرا می‌کنیم. برای محاسبه ویژگی‌های یک جفت گره یا یک یال، ویژگی گره‌ها را در آن جفت گره جمع می‌کنیم.

```
x = [(n2w_model[str(i)]+n2w_model[str(j)]) for i,j in zip(data['node_1'], data['node_2'])]

xtrain, xtest, ytrain, ytest = train_test_split(np.array(x), data['link'],
                                              test_size = 0.3,
                                              random_state = 35)
```

شکل ۴-۳: اضافه کردن ویژگی‌ها در یک جفت گره



برای بررسی عملکرد این مدل از امتیاز AUC-ROC استفاده می‌کنیم. برای محاسبه این امتیاز از مدل regression استفاده می‌کنیم.

```
parameters = {
    'objective': 'binary',
    'metric': 'auc',
    'is_unbalance': 'true',
    'feature_fraction': 0.5,
    'bagging_fraction': 0.5,
    'bagging_freq': 20,
    'num_threads': 2,
    'seed': 76
}

model = lgbm.train(parameters,
                    train_data,
                    valid_sets=test_data,
                    num_boost_round=1000,
                    early_stopping_rounds=20)
```

شکل ۴-۴: بررسی عملکرد مدل node2vec با استفاده از مدل regression

آموزش پس از ۲۰۸ بار تکرار متوقف شد زیرا معیارهای توقف اولیه را اعمال کردیم. و در نهایت این مدل امتیاز قابل توجه  $AUC\ 0.9273$  را در آزمایش دریافت کرد.

1. [https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-49435-3\\_7](https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-49435-3_7)
2. Bleecker, J.: A manifesto for networked objects - cohabiting with pigeons, arphids and aibos in the Internet of Things. In: Proceedings of the 13th International Conference on Human-Computer Interaction with Mobile Devices and Services (MobileHCI), pp. 1–17 (2006)
3. Holmquist, L.E., Mattern, F., Schiele, B., Alahuhta, P., Beigl, M., Gellersen, H.-W.: Smart-its friends: a technique for users to easily establish connections between smart artefacts. In: Abowd, G.D., Brumitt, B., Shafer, S. (eds.) UbiComp 2001. LNCS, vol. 2201, pp. 116–122. Springer, Heidelberg (2001). [https://doi.org/10.1007/3-540-45427-6\\_10](https://doi.org/10.1007/3-540-45427-6_10)
4. <https://www.ericsson.com/en/blog/2012/4/a-social-web-of-things>.
5. Atzori, L., Iera, A., Morabito, G., Nitti, M.: The Social Internet of Things (SIoT) - when social networks meet the Internet of Things: concept, architecture and network characterization. *Comput. Netw.* **56**(16), 3594–3608 (2012)
6. Nitti, M., Atzori, L., Cvijikj, I.P.: Friendship selection in the social internet of things: challenges and possible strategies. *IEEE Internet Things J.* **2**(3), 240–247 (2015)
7. Roopa, M., Pattar, S., Buyya, R., Venugopal, K.R., Iyengar, S., Patnaik, L.: Social Internet of Things (SIoT): foundations, thrust areas, systematic review and future directions. *Comput. Commun.* **139**(1), 32–57 (2019)
8. Atzori, L., Iera, A., Morabito, G.: From smart objects to social objects: the next evolutionary step of the internet of things. *IEEE Commun. Mag.* **52**(1), 97–105 (2014)
9. Tran, N.K., Sheng, Q.Z., Babar, M.A., Yao, L.: Searching the web of things: state of the art, challenges, and solutions. *ACM Comput. Surv. (CSUR)* **50**(4), 1–34 (2017)
10. Tran, N.K., Sheng, Q.Z., Babar, M.A., Yao, L., Zhang, W.E., Dustdar, S.: Internet of Things search engine. *Commun. ACM* **62**(7), 66–73 (2019)
11. Girau, R., Martis, S., Atzori, L.: Lysis: a platform for IoT distributed applications over socially connected objects. *IEEE Internet Things J.* **4**(1), 40–51 (2017)

12. Ortiz, A.M., Hussein, D., Park, S., Han, S.N., Crespi, N.: The cluster between internet of things and social networks: review and research challenges. *IEEE Internet Things J.* **1**(3), 206–215 (2014)
13. A. Khelloufi., H. Ning., S. Dhelim., T. Qiu., J. Ma., R. Huang, and L. Atzori, “A social Relationships Based Service Recommendation System For Siot Devices” vol. 14, no. 8, august 2015
14. G. Omale, “Gartner identifies top 10 strategic iot technologies and trends,” Gartner website, 2018
15. A. P. Fiske, “The four elementary forms of sociality: Framework for a unified theory of social relations,” *Psychological Review*, vol. 99, no. 4, pp. 689–723, 1992.
16. T. Zhu, S. Dhelim, Z. Zhou, S. Yang, and H. Ning, “An architecture for aggregating information from distributed data nodes for industrial internet of things,” *Computers & Electrical Engineering*, vol. 58, pp. 337–349, Feb. 2017. [Online]. [Online]. Available: <https://doi.org/10.1016/j.compeleceng.2016.08.018> [8] J.
17. A. Grover and J. Leskovec , *Proceedings of the 22nd ACM SIGKDD International Conference on Knowledge Discovery and Data Mining* August 2016 Pages 855–864
18. G. Tsoumakas and I. Katakis. *Multi-label classification: An overview*. Dept. of Informatics, Aristotle University of Thessaloniki, Greece, 2006.
19. <http://www.social-iot.org/index.php?p=downloads>



Shahid Rajaee Teacher Training University  
Faculty of Computer Engineering  
Department of software  
B. Sc. Thesis

Title:

# **Predictive system in the social Internet of Things**

Supervisor:

Dr.Sahar kianian

By:

Zahra Valadi

Winter 2023