对于如下激活策略：



A节点的激活点为,B的激活点为。当A、B间存在偏差时，A、B能够相互发现的充要条件是存在使得。也即如下整数方程之一有解：

推而广之，当节点A、B的激活策略为：



A的激活点为,B的激活点为。当A、B间存在偏差时，A、B能够相互发现的充要条件是存在使得。如下整数方程之一有解：

记。对于一组确定的：

1. 不能被d整除：

方程无整数解。

1. 能被d整除：

方程有无数个整数解。

* 规范延迟

如图所示，以A的0时刻为参考时，发现延迟为4；以B的0时刻为参考时，发现延迟为6，相差正好为偏差。假设A、B节点的调度周期分别为，取周期较大的节点的0时刻为参考计算延迟delay，此时延迟的最大误差为。



* 计算延迟

对于如下方程：

可以首先化为标准格式：

使用\*\*\*算法得到一组解进而得到原方程的一组解。根据定理\*\*\*得到原方程的解集为。

为确保,当时，将A、B互换

以A为参照计算延迟,。由于,所以。当时，delay最接近0，A、B第一次相互发现，因此：

其中

* 对于中:A、B可相互整除的情况：

1. A=kB:

解：

1. B=kA:

解:

最终解为，当为小数时，说明无解

* 我的策略：

A激活点：

B激活点:

实例：

当A=4,B=9时:

1. b=[ 0 2 -3 -1]

ab2=[ 0 0 0 0 2 2 2 2 -3 -3 -3 -3 -1 -1 -1 -1]

delta=[0 1 2 3 0 1 2 3 0 1 2 3 0 1 2 3]

x\_=(ab2+delta)

Delay=[ 0. 34. 32. 66. 32. 66. 64. 98. -27. -29. 5. 3. 5. 3.

37. 35.]