### Kooperativna lokalizacija

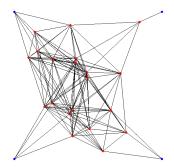
Patrik Žnidaršič

27. september 2023



- Brezžično omrežje, naprave merijo medsebojno razdaljo in/ali kote
- Sidra položaj znan vnaprej, agenti položaj ni znan vnaprej.
- Izračunaj položaj vseh agentov.

- Brezžično omrežje, naprave merijo medsebojno razdaljo in/ali kote
- Sidra položaj znan vnaprej, agenti položaj ni znan vnaprej.
- Izračunaj položaj vseh agentov.



Optimizacijski problem:

$$\operatorname*{arg\,min}_{\mathbf{x}_i} \sum_{i \in \mathcal{V}, j \in \mathcal{N}_i} \left( \|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j\| - r_{ij} \right)^2$$

- Nekonveksen problem
- Nekooperativne, kooperativne metode
- Centralizirane, porazdeljene metode
- Nekooperativna rešitev LS: če ima vsaka naprava povezavo do treh agentov

## Direktno reševanje

#### Multidimensional Scaling

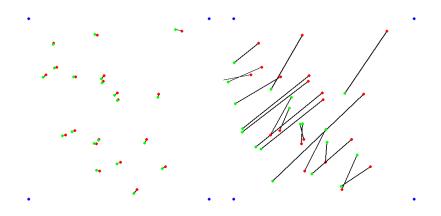
- Kooperativna centralizirana metoda
- Občutljiv na lokalne minimume
- Spodobni rezultati le v primeru skoraj polnega omrežja

#### Kooperativen LS

- Kooperativna centralizirana metoda
- BFGS solver za splošne optimizacijske probleme
- Občutljiv na lokalne minimume
- V zelo gostih omrežjih da boljše rezultate

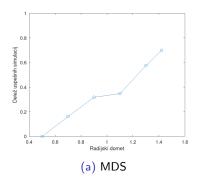


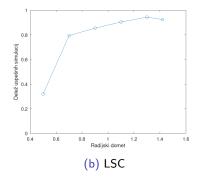
### Lokalni minimumi

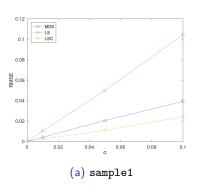


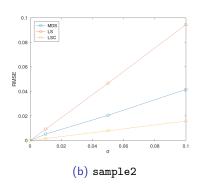
# Občutljivost na radijski domet

Algoritma MDS in LSC na sample1 s  $\sigma=0.05$  in različnimi dometi. Simulacija je uspešna, če je kvadratna napaka manjša od 0.05.







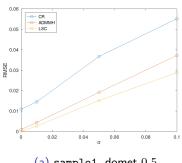


# Konveksna relaksacija

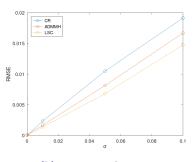
- Kooperativna porazdeljena metoda
- Spremenimo F v podobno konveksno funkcijo
- Uporabimo običajne metode za reševanje
- Porazdeljeno računanje
- Ni zagotovljeno, da bo dobljena točka dober rezultat za F

#### **ADMM**

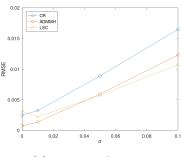
- Kooperativna porazdeljena metoda
- Zagotovljena konvergenca za nekonveksen problem
- Porazdeljeno računanje
- Občutljiv na lokalne minimume hibridni algoritem



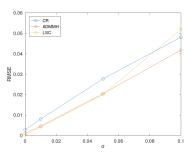
(a) sample1, domet 0.5



(b) sample2, domet 0.3



(a) sample3, domet 0.21



(b) uniform, domet 0.5

#### Metode s koti

- ullet Izmerjeni koti  $lpha_{ij}$  v globalnem koordinatnem sistemu
- Definiramo

$$\mathbf{w}_{ij} = \begin{bmatrix} \cos \alpha_{ij} \\ \sin \alpha_{ij} \end{bmatrix}$$

Dve metodi

$$F_{LSA}(\mathbf{x}) = \sum_{i \in \mathcal{V}, j \in \mathcal{N}_i} \left\| \frac{\mathbf{x}_j - \mathbf{x}_i}{\|\mathbf{x}_j - \mathbf{x}_i\|} - \mathbf{w}_{ij} \right\|^2$$

$$F_{LSH}(\mathbf{x}) = \sum_{i \in \mathcal{V}} \|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_i - r_{ij}\mathbf{w}_{ij}\|^2$$



