

پروتکل مسیریابی تحمل‌پذیر خطا برای خطاهای ناسازگاری داده بر اساس اتوماتای یادگیر در شبکه‌های حسگر

| | | |
|-------------------------|-------------------------|-------------------------|
| محمد رضا میبدی | مهندی اثنی عشری | سید محمد ابوالحسنی |
| آزمایشگاه محاسبات نرم | آزمایشگاه محاسبات نرم | آزمایشگاه محاسبات نرم |
| دانشکده مهندسی کامپیوتر | دانشکده مهندسی کامپیوتر | دانشکده مهندسی کامپیوتر |
| دانشگاه صنعتی امیرکبیر | دانشگاه صنعتی امیرکبیر | دانشگاه صنعتی امیرکبیر |
| تهران ایران | تهران ایران | تهران ایران |
| mneybodi@aut.ac.ir | esnaashari@aut.ac.ir | sm_abolhasani@aut.ac.ir |

چکیده - خطا و خرابی گره یکی از مهمترین چالش‌های شبکه‌های حسگر است و لذا تحقیقات بسیار زیادی برای تحمل‌پذیری خطا در این شبکه‌ها ارائه شده است. توجه اصلی اکثر تحقیقات در این زمینه معطوف به تحمل خطاهایی بوده که در آنها گره به طور کامل خراب شده است و تلاش‌های کمی برای خطاهای ناسازگاری داده^۱ صورت پذیرفته است. خطای ناسازگاری داده زمانی رخ می‌دهد که بسته داده ارسال شده با بسته داده دریافت شده متفاوت باشد. این خطا به علت تغییر محتوای باینری بسته داده در حین پردازش به وجود می‌آید. در این مقاله پروتکل مسیریابی تحمل‌پذیر خطا برای خطاهای ناسازگاری داده به نام *LADIT*² پیشنهاد می‌گردد. در این پروتکل، محیط شبکه به سلول‌هایی مجازی تقسیم می‌شود و مسیریابی میان سلول‌های مجاور صورت می‌پذیرد. سه گره نماینده در هر سلول مسؤول انتقال اطلاعات سلول به سلول‌های مجاور می‌باشند. هر گره نماینده در هر سلول بسته داده را از سه گره نماینده سلول مجاور دریافت می‌کند و با استفاده از رأی‌گیری اکثربیت^۳ بین بسته‌های دریافتی، خطای ناسازگاری داده را یافته و بر آن غلبه می‌نماید. پروتکل *LADIT* از اتماتای یادگیر بر مبنای شبیه‌سازی عملکرد مطلوب پروتکل پیشنهادی را نشان می‌دهد. با استفاده از نرم‌افزار شبیه‌ساز ns2 شبیه‌سازی شده است. نتایج شبیه‌سازی عملکرد پیشنهادی، پروتکل *LADIT* کلید واژه- شبکه‌های حسگر، مسیریابی، تحمل‌پذیری خطا، اتماتای یادگیر، خطای ناسازگاری داده.

عدم تصمیم‌گیری است.

۱- مقدمه

اغلب فعالیت‌های صورت پذیرفته تاکنون در زمینه تحمل‌پذیری خطا در شبکه‌های حسگر بر پایه افزونگی در تعداد گره‌ها، مسیرها و یا تعداد گره‌های مرکزی بنا شده‌اند. توجه اصلی این تحقیقات برچگونگی ترکیب و انتشار داده در پروتکل‌های مسیریابی به منظور افزایش میزان تحمل‌پذیری خطا می‌باشد [۵-۸]. استفاده از تکنیک‌های مسیریابی چند مسیری (استفاده از چند مسیر بین مبدأ و مقصد برای اطمینان از رسیدن داده) به منظور افزایش قابلیت اطمینان از مهمترین راه‌کارها در این زمینه به شمار می‌رود [۹-۱۵].

توجه اصلی اکثر تحقیقات در این زمینه معطوف به تحمل خطاهایی بوده که در آنها گره به طور کامل خراب شده است و تلاش‌های کمی برای خطاهای ناسازگاری داده صورت پذیرفته است. خطاهای ناسازگاری داده، به علت تغییر محتوای باینری بسته داده در حین پردازش به وجود می‌آید. این خطا که به عنوان خطای نرم در [۱۶] معرفی شده است، هنگامی رخ می‌دهد

شبکه‌های حسگر که در سال‌های اخیر مورد توجه بسیار قرار گرفته‌اند از تعداد زیادی (که ممکن است به هزاران مورد برسد) گره حسگر کوچک، ارزان قیمت با توانایی بالا و ذخیره انرژی پایین تشکیل شده‌اند. این حسگرها می‌توانند اطلاعاتی (نظیر دما، رطوبت، فشار و ...) را از محیط اطراف خود دریافت کرده و برای حسگرهای همسایه ارسال دارند [۱]. شبکه‌های حسگر می‌توانند در کاربردهایی مانند نظارت هوشمند بر بزرگراه‌ها، امدادرسانی در حوادث غیرمنتقبه، دیدهبانی محیط و پیگیری هدف به کار گرفته شوند [۲,۳]. با توجه به نوع کاربرد این شبکه‌ها، تحمل‌پذیری خطا امری مهم در آنها محسوب می‌شود. این اهمیت خصوصاً در کاربردهایی نظیر محیط‌های نظامی و محیط‌های آزمایشات هسته‌ای به طور مشخص تری دیده می‌شود. از آنجا که در چنین محیط‌هایی اطلاعات بسیار حیاتی است، لازم است که اولاً اطلاعات به مقصد برسد و ثانياً اطلاعات رسیده اطلاعات درستی باشد. زیرا تصمیم‌گیری بر اساس اطلاعات اشتباہ بسیار بدتر از

سلول‌های مجاور تا رسیدن بسته داده به گره مرکزی ادامه می‌یابد. در پروتکل LADIT از اتوماتای یادگیر به منظور انتخاب گره‌های نماینده استفاده می‌شود. اتوماتای یادگیر گره‌های نماینده را به نحوی انتخاب می‌کند که احتمال انتخاب گره‌های سالم بیشتر شده و در نتیجه نرخ داده‌های مورد تائید دریافتی در گره مرکزی افزایش یابد. به منظور ارزیابی، پروتکل‌های LADIT و FDDA با استفاده از نرم‌افزار شبیه‌ساز ns2 [19] شبیه‌سازی و نتایج به دست آمده با یکدیگر مقایسه شده‌اند. نتایج مقایسه برتری پروتکل پیشنهادی را نشان می‌دهد.

سازماندهی ادامه مقاله به این صورت است. در بخش ۲ اتوماتاهای یادگیر به اختصار شرح داده می‌شود. در بخش ۳ پروتکل پیشنهادی توضیح داده می‌شود. محاسبه قابلیت اطمینان و نتایج شبیه‌سازی‌ها در بخش‌های ۴ و ۵ آورده شده است. بخش ۶ نتیجه‌گیری می‌باشد.

۲- اتوماتاهای یادگیر

اتوماتای یادگیر [20,21]، ماشینی است که می‌تواند تعدادی متنه‌ای عمل را انجام دهد. هر عمل انتخاب شده توسط یک محیط احتمالی ارزیابی می‌شود و نتیجه ارزیابی در قالب سیگنالی مثبت یا منفی به اتوماتا داده می‌شود و اتوماتا از این پاسخ در انتخاب عمل بعدی تأثیر می‌گیرد. هدف نهایی آن است که اتوماتا یاد بگیرد که از بین اعمال خود بهترین عمل را انتخاب کند. بهترین عمل، عملی است که احتمال دریافت پاداش از محیط را به حداقل برساند. کارکرد اتوماتای یادگیر در تعامل با محیط، در شکل ۱ مشاهده می‌شود.



شکل (۱) : ارتباط بین اتوماتای یادگیر و محیط

محیط را می‌توان توسط سه تایی $E \equiv \{\alpha, \beta, c\}$ نشان داد که در آن $\alpha \equiv \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_r\}$ مجموعه ورودی‌ها، $\beta \equiv \{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m\}$ مجموعه خروجی‌ها و $c \equiv \{c_1, c_2, \dots, c_r\}$ مجموعه احتمال‌های جریمه می‌باشد. احتمال اینکه عمل α نتیجه نامطلوب داشته باشد می‌باشد. در محیط ایستا مقدار c بدون تغییر می‌مانند، حال آنکه در محیط غیر ایستا این مقدار در طی زمان تغییر می‌کنند. اتوماتاهای یادگیر به دو گره با ساختار ثابت و با ساختار متغیر تقسیم‌بندی می‌گردند. در ادامه اتوماتای یادگیر با ساختار متغیر معرفی می‌شود.

که محتوای بسته d_{pkt} دریافت شده به وسیله گره n مشابه محتوای بسته d_{pkt} فرستاده شده توسط گره n نباشد. خطای ناسازگاری داده می‌تواند در یک گره به صورت پایدار یا گذراخ دهد. ایرادهای داخلی در مؤلفه‌های سخت‌افزاری همچون پردازنده یا واحدهای حافظه می‌توانند باعث بروز خطاهای ناسازگاری داده شوند. برخلاف خرابی‌های توان، یک گره که دچار خطای ناسازگاری داده می‌باشد، برخی از سرویس‌های خود را به درستی انجام می‌دهد، اما در انجام برخی دیگر از سرویس‌ها دچار خطای می‌گردد. از معدود فعالیت‌های صورت پذیرفته در زمینه تحمل پذیری خطای ناسازگاری داده، پروتکلی است که توسط سو و همکارانش^۴ ارائه شده است [4]. روال کاری این پروتکل که ما آن را FDDA^۵ می‌نامیم به این صورت است که ابتدا دو مسیر کاملاً مجزا بین منبع و گره مرکزی ایجاد می‌شود و سپس داده در دو نسخه و از هر دوی این مسیرها ارسال می‌شود. در گره مرکزی داده‌ها با یکدیگر مقایسه می‌شوند و در صورت یکسان بودن مورد تأیید قرار می‌گیرند. در غیر این صورت، یک مسیر جدید (بدون هر گونه اشتراک با مسیرهای قبلی) بین منبع و گره مرکزی ایجاد شده و سپس داده در سه نسخه و از دو مسیر قبلی و مسیر جدید ارسال می‌شود. گره مرکزی از رای‌گیری اکثربین بسته‌های داده دریافتی برای تشخیص بسته داده صحیح استفاده می‌کند. در پروتکل FDDA به منظور تشخیص گره خراب، گره مرکزی برای هر مسیر نادرست پیغام خطای ارسال می‌کند (با توجه به نگهداری مسیر بازگشته توسط هر گره) که با این پیغام، مقدار خطای هر یک از گره‌های مسیر دارای خطای افزایش می‌یابد و هرگاه برای گره‌ای این میزان خطای حد آستانه‌ای بیشتر شد آن گره به عنوان یک گره کاملاً خراب تشخیص داده شده و غیرفعال می‌شود. گره مرکزی برای هر مسیر درست نیز پیغام درستی مسیر را ارسال می‌کند و میزان خطای گره‌های مسیر صحیح برابر صفر می‌شود. مکانیزم تشخیص گره خراب به این طریق ممکن است با اشتباه همراه باشد و گره سالم، خراب تشخیص داده شود. چرا که یک گره سالم ممکن است به خاطر بودن در مسیرهای دارای خطای دارای پارامتر مقدار خطای بیش از حد آستانه مورد نظر شود و گره خراب تشخیص داده شود، در حالی که خطای را گره‌های دیگری انجام داده‌اند.

در این مقاله پروتکل مسیریابی جدیدی به نام LADIT پیشنهاد می‌گردد. در این پروتکل، محیط شبکه به سلول‌هایی مجازی تقسیم می‌شود و مسیریابی میان این سلول‌ها صورت می‌پذیرد. در هر سلول سه گره به عنوان نماینده (برای ارسال داده) انتخاب می‌شوند. به این طریق هر گره در سلول C_i ، بسته داده را از سه گره سلول C_{i-1} دریافت می‌کند. تأیید بسته در سلول C_i بر اساس مکانیزم رأی‌گیری اکثربین انجام می‌شود [17,18]. ارتباط

پاسخ نامطلوب

$$\begin{aligned} \hat{p}_i(s+1) &= (1-b)\hat{p}_i(s) \\ \hat{p}_j(s+1) &= (b/r_s - 1) + (1-b)\hat{p}_j(s) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (5)$$

در روابط (۴) و (۵)، a پارامتر پاداش و b پارامتر جریمه می-باشند. به منظور برگشت اتوماتا به شرایط عادی و شروع مرحله $+I$ ، بردار احتمال اتوماتا با توجه به رابطه (۶) به روز می-شود. همان گونه که دیده می-شود احتمال عملهای که در مرحله s قابل اعمال نیستند تغییری نمی-کند.

$$p_i(s+1) = \hat{p}_i(s+1) \times M \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \alpha(s) \quad (6)$$

$$p_i(s+1) = p_i(s) \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \notin \alpha(s)$$

بروتکل مسیریابی ارائه شده در این مقاله به نوع خاصی از اتوماتا نیاز دارد که در آن در هر مرحله بیش از یک عمل توسط اتوماتا انتخاب می-شود. این اتوماتا که ما آن را اتوماتای یادگیر با k انتخاب عمل (KSALA)^۶ می-نامیم بسیار مشابه اتوماتای یادگیر با ساختار متغیر است، با این تفاوت که در اتوماتای یادگیر با k انتخاب عمل، در هر مرحله، k عمل (متفاوت) از اتوماتا انتخاب می-شود و سپس نتیجه هر یک از عملهای انتخابی مشخص شده و احتمالات عملها به روز می-شود. اتوماتای یادگیر با k انتخاب عمل را می-توان توسط چهارتایی $\{\alpha, \beta, p, T\}$ نشان داد که $\alpha = \{\alpha_1, \dots, \alpha_r\}$ اتوماتا، $\beta = \{\beta_1, \dots, \beta_m\}$ مجموعه عملهای ورودی های اتوماتا، p بردار احتمال انتخاب هریک از عملها و $T[\alpha(n), \beta(n), p(n)]$ الگوریتم یادگیری می-باشد.

در این اتوماتا در هر مرحله k عمل انتخاب شده و در محیط اعمال می-شوند. $r_s^h \leq r$

$\alpha^h(s) = \{\alpha_1, \dots, \alpha_{r_s^h}\}$ در این اتوماتا مجموعه عملهای قابل اعمال اتوماتا برای انتخاب عمل h در مرحله s است که $\alpha^h(s) \subseteq \alpha$ است. در این نوع اتوماتا در مرحله h عمل انتخاب شده h از مجموعه عملهای قابل اعمال اتوماتا برای انتخاب عملهای بعدی حذف می-شود. سه نوع الگوریتم یادگیری خطی برای این اتوماتا پیشنهاد می-شود. الگوریتم اول که آن را الگوریتم یادگیری خطی ساده می-نامیم، توسط روابط (۷) و (۸) بیان می-شود. فرض کنید عمل انتخاب شده h در مرحله s عمل i باشد.

پاسخ مطلوب

$$\begin{aligned} p_i^{h+1}(n) &= p_i^h(n) + a[1 - p_i^h(n)] \\ p_j^{h+1}(n) &= (1-a)p_j^h(n) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (7)$$

پاسخ نامطلوب

$$\begin{aligned} p_i^{h+1}(n) &= (1-b)p_i^h(n) \\ p_j^{h+1}(n) &= (b/r_s - 1) + (1-b)p_j^h(n) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (8)$$

اتوماتای یادگیر با ساختار متغیر را می-توان توسط چهارتایی $\{\alpha, \beta, p, T\}$ نشان داد که $\alpha = \{\alpha_1, \dots, \alpha_r\}$ مجموعه عملهای اتوماتا، $\beta = \{\beta_1, \dots, \beta_m\}$ مجموعه ورودی های اتوماتا، $p = \{p_1, \dots, p_r\}$ بردار احتمال انتخاب هریک از عملها و $p(n+1) = T[\alpha(n), \beta(n), p(n)]$ الگوریتم یادگیری می-باشد. الگوریتم زیر یک نمونه از الگوریتمهای یادگیری خطی است. فرض کنید عمل i در مرحله n انتخاب شود.

پاسخ مطلوب

$$\begin{aligned} p_i(n+1) &= p_i(n) + a[1 - p_i(n)] \\ p_j(n+1) &= (1-a)p_j(n) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (1)$$

پاسخ نامطلوب

$$\begin{aligned} p_i(n+1) &= (1-b)p_i(n) \\ p_j(n+1) &= (b/r_s - 1) + (1-b)p_j(n) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (2)$$

در روابط (۱) و (۲)، a پارامتر پاداش و b پارامتر جریمه می-باشند. با توجه به مقادیر a و b سه حالت زیر را می-توان در L_{RP} نظر گرفت. زمانیکه a و b با هم برابر باشند، الگوریتم را می-نامند، زمانیکه b از a خیلی کوچکتر باشد، الگوریتم L_{RP} را می-نامند و زمانیکه b مساوی صفر باشد الگوریتم L_{RI} می-نامند.^[22]

در [23] نسخه‌ای از اتوماتای یادگیر L_{RI} معرفی شده است که در آن در هر گام s تنها زیرمجموعه $\alpha(s) = \{\alpha_1, \dots, \alpha_{r_s}\}$ از α است که در مرحله s قابل اعمال می-باشند. این نوع اتوماتا، اتوماتای یادگیر با مجموعه عملهای متغیر نام دارد. به منظور آنکه مجموعه احتمالات عملهای قابل اعمال این نوع از اتوماتای یادگیر در هر گام برابر ۱ باشد، لازم است که تغییری در بردار احتمال عملها صورت پذیرد. اگر $\hat{p}_i(s)$ بردار احتمال حاصل از این تغییر موقت باشد، رابطه (۳) نحوه محاسبه آن را نشان می-دهد.

$$\begin{aligned} M &= \sum_{j=1}^{r_s} p_j(s) \quad \forall j \text{ such that } \alpha_j \in \alpha(s) \\ \hat{p}_i(s) &= \frac{p_i(s)}{M} \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \alpha(s) \end{aligned} \quad (3)$$

الگوریتم زیر الگوریتم یادگیری خطی برای این نوع اتوماتا است. فرض کنید عمل i در مرحله s از مجموعه عملهای $\alpha(s)$ انتخاب شود.

پاسخ مطلوب

$$\begin{aligned} \hat{p}_i(s+1) &= \hat{p}_i(s) + a[1 - \hat{p}_i(s)] \\ \hat{p}_j(s+1) &= (1-a)\hat{p}_j(s) \quad \forall j \neq i \end{aligned} \quad (4)$$

$$\begin{aligned}\hat{p}_i^{h+1}(n) &= (1-b)\hat{p}_i^h(n) \\ \hat{p}_j^{h+1}(n) &= (b/r_s^h - 1) + (1-b)\hat{p}_j^h(n) \quad \forall j \neq i\end{aligned}\quad (15)$$

$$M = \sum_{j=1}^{r_s^h} p_j^h(s) \quad \forall j \text{ such that } \alpha_j \in \{\alpha - \alpha_k(s) + \alpha_i\} \quad (16)$$

$$\hat{p}_i^h(s) = \frac{p_i^h(s)}{M} \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \{\alpha - \alpha_k(s) + \alpha_i\}$$

در روابط (۱۴) و (۱۵)، a پارامتر پاداش و b پارامتر جریمه می‌باشند. به منظور برگشت اتوماتا به شرایط عادی و انتخاب عمل می‌شود. $\hat{p}_i^h + 1$ بروز احتمال اتوماتا با توجه به رابطه (۱۷) می‌شود.

$$\begin{aligned}p_i^{h+1}(s) &= \hat{p}_i^{h+1}(s) \times M \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \{\alpha - \alpha_k(s) + \alpha_i\} \\ p_i^{h+1}(s) &= p_i^h(s) \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \notin \{\alpha - \alpha_k(s) + \alpha_i\}\end{aligned}\quad (17)$$

ارتباط روابط (۱۴) و (۱۵) با بردار احتمال اصلی توسط رابطه (۹) بیان می‌شود.

۲- پروتکل پیشنهادی (LADIT)

پروتکل مسیریابی تحمل‌پذیر خطای ناسازگاری داده با استفاده از اتوماتای یادگیر پروتکلی است که به جای مسیریابی بین گره‌ها، مسیریابی را بین سلول‌ها انجام می‌دهد. در این پروتکل محیط شیکه به سلول‌هایی مجازی تقسیم می‌شود. سه گره از گره‌های داخل هر سلول به عنوان نماینده آن سلول نامیده می‌شوند. در ترتیب نماینده‌های اول تا سوم آن سلول انتخاب می‌شوند و به نماینده‌ها وظیفه مسیریابی و ارسال اطلاعات به سمت گره مرکزی را بر عهده دارند. در صورتی که یک بسته اطلاعاتی از طرف سلول i در سلول زدرا یافت شود، نماینده اول سلول روزنیفه ارسال Ack را به سلول i بر عهده خواهد داشت. از پیغام در سلول i به منظور انتخاب مسیر بهتر و نماینده‌هایی شایسته‌تر استفاده می‌شود. پروتکل LADIT به منظور انتخاب نماینده‌های سلول‌ها از اتوماتای یادگیر استفاده می‌کند.

جزئیات پروتکل به قرار زیر است:

یک توری منظم فرضی در سطح شبکه در نظر گرفته می‌شود. شکل‌های مختلفی برای سلول‌های توری فرضی می‌توان در نظر گرفت. توری منظم مشکل از سلول‌های مربع یا عضله در شکل ۲ دیده می‌شود. ابعاد این توری به گونه‌ای انتخاب می‌شود که گره‌های موجود در سلول‌های همسایه در محدوده انتقال یکدیگر قرار گیرند. همسایگی‌های مختلفی را می‌توان برای سلول‌ها در نظر گرفت. در توری SC4⁷ سلول‌های مجاور به صورت افقی و عمودی به عنوان همسایه در نظر گرفته می‌شوند(شکل a.۳). در توری SC8⁸ سلول‌های مجاور به صورت افقی و عمودی و قطری به عنوان همسایه در نظر گرفته می‌شوند(شکل b.۳). در توری HC⁹ سلول‌های مجاور به عنوان همسایه در نظر گرفته می‌شوند(شکل c.۳). اطلاعات و بسته‌ها تنها می‌توانند از یک

ارتباط روابط (۷) و (۸) با بردار احتمال اصلی توسط رابطه (۹) بیان می‌شود.

$$p_i^1(n) = p_i(n) \quad \forall i \text{ such that } p_i \in p(n) \quad (9)$$

الگوریتم یادگیری دوم که آن را الگوریتم یادگیری خطی ترتیب‌دار می‌نامیم، توسط روابط (۱۰) و (۱۱) بیان می‌شود. فرض کنید عمل انتخاب شده h در مرحله n عمل α باشد. \hat{p} در روابط (۱۰) و (۱۱) از رابطه (۱۲) به دست می‌آید.

پاسخ مطلوب

$$\begin{aligned}\hat{p}_i^{h+1}(n) &= \hat{p}_i^h(n) + a[1 - \hat{p}_i^h(n)] \\ \hat{p}_j^{h+1}(n) &= (1-a)\hat{p}_j^h(n) \quad \forall j \neq i\end{aligned}\quad (10)$$

پاسخ نامطلوب

$$\begin{aligned}\hat{p}_i^{h+1}(n) &= (1-b)\hat{p}_i^h(n) \\ \hat{p}_j^{h+1}(n) &= (b/r_s^h - 1) + (1-b)\hat{p}_j^h(n) \quad \forall j \neq i\end{aligned}\quad (11)$$

$$M = \sum_{j=1}^{r_s^h} p_j^h(s) \quad \forall j \text{ such that } \alpha_j \in \alpha^h(s) \quad (12)$$

$\hat{p}_i^h(s) = \frac{p_i^h(s)}{M} \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \alpha^h(s)$ در روابط (۱۰) و (۱۱)، a پارامتر پاداش و b پارامتر جریمه می‌باشند. به منظور برگشت اتوماتا به شرایط عادی و انتخاب عمل $h+1$ بروز احتمال اتوماتا با توجه به رابطه (۱۳) می‌شود. ارتباط روابط (۱۰) و (۱۱) با بردار احتمال اصلی توسط رابطه (۹) بیان می‌شود.

$$\begin{aligned}p_i^{h+1}(s) &= \hat{p}_i^{h+1}(s) \times M \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \in \alpha^h(s) \\ p_i^{h+1}(s) &= p_i^h(s) \quad \forall i \text{ such that } \alpha_i \notin \alpha^h(s)\end{aligned}\quad (13)$$

الگوریتم یادگیری سوم که آن را الگوریتم یادگیری خطی بدون ترتیب می‌نامیم، توسط روابط (۱۴) و (۱۵) بیان می‌شود. فرض کنید عمل انتخاب شده h در مرحله n عمل α باشد. \hat{p} در روابط (۱۴) و (۱۵) از رابطه (۱۶) به دست می‌آید. در این رابطه $\alpha_k(s)$ نشان‌دهنده k عمل انتخاب شده در مرحله s است.

پاسخ مطلوب

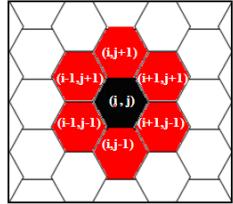
$$\begin{aligned}\hat{p}_i^{h+1}(n) &= \hat{p}_i^h(n) + a[1 - \hat{p}_i^h(n)] \\ \hat{p}_j^{h+1}(n) &= (1-a)\hat{p}_j^h(n) \quad \forall j \neq i\end{aligned}\quad (14)$$

پاسخ نامطلوب

$$R^2 = (2a)^2 + a^2 \Rightarrow a_{SC4} = \frac{R}{\sqrt{5}} \quad (18)$$

$$R^2 = (2a)^2 + (2a)^2 \Rightarrow a_{SC8} = \frac{R}{\sqrt{8}} \quad (19)$$

$$R^2 = \left(\frac{5}{2}a\right)^2 + \left(\frac{3\sqrt{3}}{2}a\right)^2 \Rightarrow a_{HC} = \frac{R}{\sqrt{13}} \quad (20)$$



شکل(۵): شماره‌گذاری سلول‌ها در توری با سلول‌های عضلي

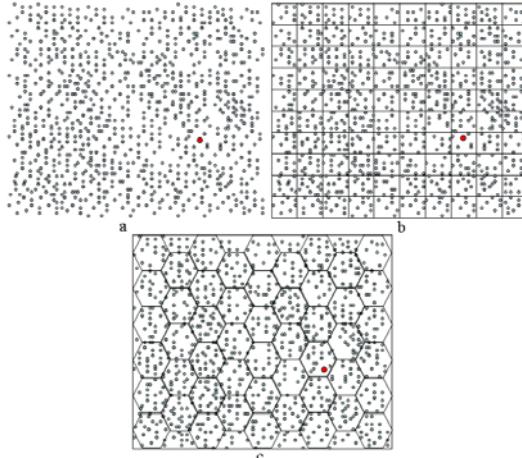
همانگونه که بیان شد، در این الگوريتم، مسیريابی بين سلول‌های ايجاد شده صورت می‌پذيرد. جدول مسیريابی دارای فيله‌های شماره سلول و ميزان خطاي سلول است و هر رکورد آن مربوط به اطلاعات يكى از سلول‌های بعدی برای مسیريابي می‌باشد. پروتوكل دارای دو مرحله "احوالپرسی اوليه و ايجاد جداول مسیريابي" و "انتشار رخدادها" است.

۱-۳ مرحله احوالپرسی اوليه و ايجاد جداول

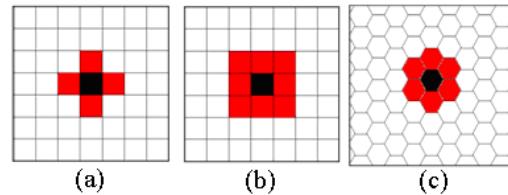
در اين مرحله، گره‌ها با تبادل اطلاعات، سلول‌ها و نماينده‌ها را مشخص می‌کنند و با انتشار کلی که گره مرکزی انجام می‌دهد جداول مسیريابي را تشکيل می‌دهند. در ابتدا هر گره شماره شناسائي، مكان فزييکي و ميزان انرژي خود را در همسايگي خود منتشر می‌کند. بعد از فرستادن اين پيغام توسيط همه گره‌ها، هر گره با توجه به توری و ابعاد در نظر گرفته شده برای هر سلول (فرض می‌کنيم که اين اطلاعات به صورت کد شده در حافظه گره قرار دارد)، متوجه می‌شود که در چه سلولي قرار دارد و با چه گره‌هایی هم سلول است. گره داراي بيشترین انرژي در هر سلول به عنوان نماينده اول آن سلول در نظر گرفته می‌شود. به منظور کاهش مصرف انرژي، تنها نماينده‌های اول هر سلول در مرحله ايجاد جداول مسیريابي شرکت می‌کنند.

در ادامه، گره مرکزی پيغام Flood را توليد می‌کند. اين پيغام داراي دو فيلد شماره سلول و تعداد گام تا گره مرکزی می‌باشد. گره مرکزی فيله‌های پيغام Flood را مقداردهی کرده و آن را در سطح شبکه منتشر می‌کند. هر گره (نماينده اول سلول‌ها) با دريافته اولين بسته Flood، اطلاعات آن را به عنوان يك رکورد جديد در جدول مسیريابي خود وارد می‌کند. گره مقداربر فيله‌های Flood را به روز می‌کند و سپس آن را در شبکه منتشر می‌کند. بهروز کردن فيله‌های بسته Flood با قرار دادن شماره سلول گره در فيلد شماره سلول و اضافه کردن يك واحد به مقدار قبلی فيلد تعداد گام تا گره مرکزی انجام می‌شود. گره‌ها در مقابل

سلول به سلول همسایه منتقل شوند، بنابراین بسته‌های دریافتی در يك سلول که از سلول همسایه نباشند مورد پردازش قرار نمي‌گيرند.

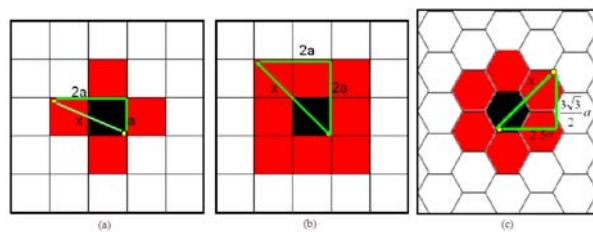


شکل(۲): توری فرضی منظم با سلول‌های مربع و عضلي بر روی محیط شبکه



شکل(۳): همسايگي برای توری با سلول‌های مربع و عضلي

از آن جا که تمامي گره‌های دو سلول همسایه باید در محدوده انتقال يكديگر قرار داشته باشنند، طول ضلع سلول‌ها باید به گونه‌ای انتخاب شود که اين مهم قابل دست‌يابي باشد. به عبارت دیگر، طول ضلع سلول‌ها باید به گونه‌ای انتخاب شود که حداکثر فاصله‌ی موجود مابین دو گره در دو سلول همسایه برابر R (حدوده انتقال هر گره) شود. شکل ۴ نشان دهنده حداکثر فاصله دو گره در دو سلول همسایه برای توری‌های مختلف است. با توجه به اين شکل، طول ضلع سلول (a) با توجه به محدوده انتقال هر گره، توسيط رابطه‌های (۱۸) تا (۲۰) محاسبه می‌شود. رابطه (۱۸) مقدار a را برای توری SC4، رابطه (۱۹) مقدار a را برای توری SC8 و رابطه (۲۰) مقدار a را برای توری HC محاسبه می‌کند. شماره‌گذاري هر سلول در توری HC در شکل ۵ دیده می‌شود.

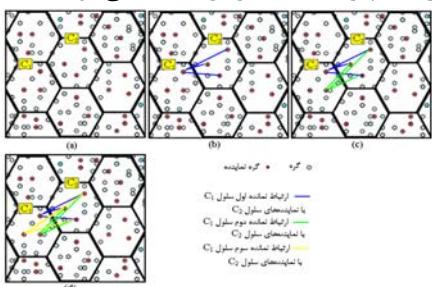


شکل(۴): حداکثر فاصله دو گره در همسايگي مربع و عضلي

سوم (نماینده جایگزین) انتخاب می‌شوند. به این ترتیب هر سلول دارای دو نماینده اصلی و یک نماینده جایگزین می‌شود.

۲-۳ انتشار رخدادها

هرگاه رخدادی که مورد علاقه گره مرکزی می‌باشد در سلول C_1 حس شد، نماینده‌های آن سلول اقدام به ایجاد بسته داده می‌کنند. دو نماینده اصلی با توجه به جدول مسیریابی، سلول همسایه C_2 با خطای کمتر را انتخاب کرده (به منظور اولین انتخاب که تعداد خطاهای سلول‌ها برابر صفر است، سلول با شماره کوچکتر انتخاب می‌شود)، بسته داده را به آن می‌فرستند. گره‌های نماینده سلول C_2 ، دو بسته را دریافت می‌کنند. اگر دو بسته یکسان بود، بسته داده تأیید شده و پیغام Ack توسط نماینده اول این سلول به سلول C_1 ارسال می‌شود. در غیر این صورت، این نماینده‌ها منتظر دریافت بسته سوم از سلول C_1 می‌مانند. نماینده جایگزین در سلول C_1 به اندازه مدت زمان t_{W1} منتظر دریافت بسته Ack می‌ماند. اگر در این مدت بسته دریافت نشد، این نماینده نیز بسته داده خود را به سلول C_2 می‌فرستد. با دریافت بسته سوم در سلول C_2 ، اگر دو بسته از سه بسته ارسالی یکسان بودند بسته داده تأیید می‌شود. بسته Ack شامل چهار فیلد MN , S_1 , S_2 و S_3 است. MN میزان ارسال اشتباه سلول و S_i ها نشان‌دهنده عملکرد نماینده آن سلول هستند. S_1 در صورت ارسال اشتباه نماینده آن مقدار منفی یک، ارسال درست نماینده آن مقدار یک و در صورتی که نماینده آن در ارسال بسته داده شرکتی نداشته باشد مقدار صفر می‌گیرد. نماینده اول سلول C_2 فیلهای بسته Ack را با توجه به عملکرد هر یک از نماینده‌های سلول C_1 مقداردهی کرده و آن را برای سلول C_1 ارسال می‌کند. در صورت تأیید بسته، این روند تا رسیدن بسته داده به گره مرکزی ادامه می‌پابد. در موقعي که دو بسته ارسالی اول یکسان باشند (دو نماینده اول اطلاعات را بدون وقوع خطا انتقال داده باشند)، فیلد چهارم بسته Ack (S_3) مقدار ۰ می‌گیرد. جریان ارسال بسته‌های داده بین دو سلول C_1 و C_2 در شکل ۶ دیده می‌شود. لازم به ذکر است که به خاطر کم بودن اندازه بسته Ack، فرض می‌شود برای ارسال و دریافت این نوع بسته، گره‌ها دچار خطای ناسازگاری داده نمی‌شوند.



شکل (۶): روند ارسال بسته‌های داده از سلول C_1 به سلول C_2

دریافت بسته‌های Flood بعدی بسته به مورد، به یکی از روش‌های زیر عمل می‌کنند:

- اگر فیلد تعداد گام بسته Flood دریافتی از فیلد تعداد گام رکوردي از جدول مسیریابی کمتر باشد، تمامی رکوردهای Flood جدول پاک می‌شوند و یک رکورد جدید برای بسته Flood دریافتی جایگزین آنها می‌شود. گره مقادیر فیلهای بسته Flood را به روز می‌کند و سپس آن را در شبکه منتشر می‌کند.
 - اگر فیلد تعداد گام بسته Flood با فیلد تعداد گام رکوردي از جدول مسیریابی برابر باشد، اطلاعات بسته Flood به عنوان یک رکورد جدید در جدول افزوده می‌شود.
 - در غیر این صورت بسته دور اندخته می‌شود. در ادامه هر گره (نماینده اول سلول‌ها) فیلد تعداد خطای سلول هر رکورد از جدول مسیریابی اش را برابر صفر قرار می‌دهد.
- هر گره مجهز به یک اتماتای یادگیر با تعداد عمل‌های برابر با تعداد گره‌های داخل سلول خود است. انتخاب یک عمل توسط اتماتای یادگیر به معنای انتخاب یک گره از گره‌های سلول به عنوان نماینده سلول است. بردار احتمال انتخاب عمل‌های اتماتای یادگیر هر گره طبق رابطه (۲۱) مقداردهی می‌شود. در این رابطه n تعداد گره‌های سلول و سطح انرژی $EnergyLevel_i$ گره نام سلول می‌باشد. احتمال مناسب شده به گره‌ها یک احتمال اولیه است که در طول حیات شبکه تغییر می‌کند و به سمتی می‌رود که گره‌های با قابلیت اطمینان بالاتر، با احتمال بیشتری به عنوان نماینده سلول انتخاب شوند. در واقع با استفاده از اتماتای یادگیر، سلول یاد می‌گیرد که گره‌های را به عنوان نماینده انتخاب کند که قابلیت اطمینان بالاتری داشته باشند تا قابلیت اطمینان الگوریتم مسیریابی افزایش یابد. با توجه به لزوم داشتن جدول مسیریابی و اتماتای یادگیر یکسان برای تمامی گره‌های یک سلول، نماینده اول هر سلول پس از پایان مرحله ساخت جدول مسیریابی، جدول مسیریابی و اتماتای یادگیر خود را به گره‌های دیگر سلول ارسال می‌کند.

$$\forall i \quad i \leq n \quad P_i = \frac{EnergyLevel_i}{\sum_{i=1}^n EnergyLevel_i} \quad (21)$$

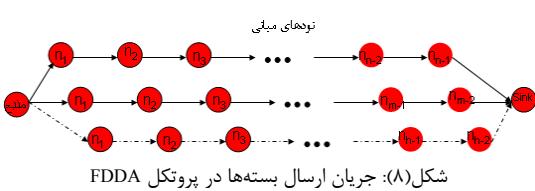
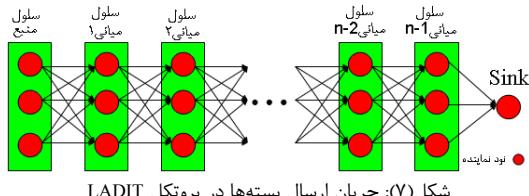
در پایان این مرحله هر گره دارای یک جدول مسیریابی و اتماتای یادگیر برای انتخاب نماینده سلول است. با توجه به نحوه ارسال بسته Flood و ارسال جدول مسیریابی و اتماتای یادگیر توسط نماینده اول هر سلول، گره‌های هر سلول دارای جدول مسیریابی و اتماتای یادگیر یکسان هستند. پس از این مرحله، دو گره دیگر (به جز گره نماینده فعلی) که دارای بیشترین انرژی در سطح سلول هستند به عنوان نماینده‌های دوم (نماینده اصلی) و

را از محیط دریافت می‌دارد. در هر گره هنگام انتخاب نماینده سلول، اتوماتای یادگیر سه عمل را انتخاب می‌کند. اگر گره مورد نظر برابر یکی از عمل‌های (گره‌های) انتخابی بود گره خود را به عنوان نماینده سلول می‌شناسد. راه حل دوم از الگوریتم یادگیری خطی ساده، راه حل سوم از الگوریتم یادگیری خطی ترتیب‌دار و راه حل چهارم از الگوریتم یادگیری خطی بدون ترتیب استفاده می‌کند. در ادامه مقاله، پروتکلی که از راه حل دوم، سوم و یا چهارم استفاده می‌کند به ترتیب با LADIT_{S3SALA} و LADIT_{UA3SALA} و LADIT_{A3SALA} نشان داده شده است.

به منظور مشخص‌تر شدن برتری‌های استفاده از چهار راه حل فوق، راهکار دیگری نیز برای انتخاب نماینده‌های سلول در نظر گرفته شده است که در آن تمامی نماینده‌ها به صورت کاملاً تصادفی انتخاب می‌شوند. پروتکلی که از این راه حل استفاده می‌کند در ادامه مقاله با LADIT_{RAN} نشان داده شده است.

۴- قابلیت اطمینان

در این قسمت قابلیت اطمینان مکانیزم‌های (و نه خود پروتکل‌ها) مورد استفاده در پروتکل‌های LADIT و FDDA مورد بررسی قرار می‌گیرد. با توجه به نحوه عملکرد هر یک از پروتکل‌ها، جریان ارسال اطلاعات برای دو پروتکل متفاوت است. جریان ارسال بسته‌های داده برای پروتکل‌های LADIT و FDDA به ترتیب در شکل‌های ۷ و ۸ دیده می‌شود.



احتمال درست رسیدن بسته داده به مقصد (قابلیت اطمینان بسته داده) برای پروتکل LADIT طبق رابطه (۲۲) محاسبه می‌شود. در این رابطه، R_{PKT} قابلیت اطمینان بسته داده و احتمال رسیدن بسته داده درست به گره مرکزی، R احتمال کارکرد درست گره نماینده و n تعداد گام بین منبع و گره مرکزی می‌باشد.

$$R_{PKT} = (3R^2 - 2R^3)^n \quad (22)$$

گره‌هایی که بسته Ack را دریافت می‌کنند با توجه به اطلاعات همراه بسته Ack جدول مسیریابی و اتوماتای یادگیر خود را بهروز می‌کنند. هر گره احتمال عمل منتظر با انتخاب نماینده‌ای را که داده درست ارسال کرده ($S_i=1$) با توجه به الگوریتم یادگیری افزایش و احتمال عمل منتظر با انتخاب نماینده‌ای را که عملکرد درستی نداشته ($S_i=0$) کاهش می‌دهد. نوع الگوریتم یادگیری به کار رفته در ادامه در بخش انتخاب نماینده‌ها توضیح داده می‌شود. تمامی گره‌های موجود در هر سلول، نماینده‌گان سلول را با استفاده از اتوماتای خود انتخاب می‌کنند. با توجه به آنکه تمامی گره‌ها از یک منطق تولید اعداد تصادفی برای انتخاب عمل اتوماتا استفاده می‌کنند و با فرض مقدار راهانداز یکسان برای الگوریتم تولید اعداد تصادفی در تمامی گره‌های یک سلول، نماینده‌گان انتخابی توسعه تمامی گره‌ها یکسان خواهند بود. هرگاه تعداد ارسال‌های اشتباه یک گره بیشتر از حد آستانه مشخص شده، فرض می‌شود که آن گره دارای خطای دائم (MaxMistake) است. گره مورد نظر غیرفعال شده و عمل انتخاب آن از اتوماتاهای یادگیر تمامی گره‌های آن سلول حذف می‌شود. پارامتر MaxMistake یک پارامتر تنظیم‌پذیر است و نشان دهنده حداکثر تعداد خطایی است که یک گره می‌تواند انجام دهد.

۳-۱- انتخاب نماینده‌ها

به منظور انتخاب نماینده‌های هر سلول به کمک اتوماتای یادگیر، راهکارهای گوناگونی وجود دارد. راه حل اول استفاده از اتوماتای یادگیر با مجموعه عمل‌های متغیر است. در این راه حل هر گره سه اتوماتا برای انتخاب نماینده‌های سلول در نظر می‌گیرد که هر اتوماتا مربوط به انتخاب یک نماینده است. در هر گره هنگام انتخاب نماینده سلول، در اتوماتای اول یک عمل (گره) انتخاب می‌شود. در این حالت، مجموعه عمل‌های قابل اعمال توسعه اتوماتای دوم همه عمل‌ها به جز عمل انتخابی اتوماتای اول است. اتوماتای دوم از بین مجموعه عمل‌های قابل اعمال خود یک عمل (گره) را برمی‌گزیند. مجموعه عمل‌های قابل اعمال اتوماتای سوم همه عمل‌ها به جز دو عمل انتخاب شده توسعه اتوماتاهای اول و دوم می‌باشد. اتوماتای سوم نیز از بین مجموعه عمل‌های قابل اعمال خود یک عمل (گره) را انتخاب می‌کند. اگر گره مورد نظر برابر یکی از عمل‌های (گره‌های) انتخابی بود گره خود را به عنوان نماینده سلول می‌شناسد. در ادامه مقاله، پروتکلی که از این راهکار استفاده می‌کند با LADIT_{3LA} نشان داده شده است.

راه حل‌های دوم تا چهارم از اتوماتای یادگیر KSALA استفاده می‌کنند. پارامتر k در این اتوماتای یادگیر برابر ۳ می‌باشد. این بدان معنی است که اتوماتای یادگیر ابتدا ۳ عمل را انتخاب کرده و در محیط اعمال می‌کند و سپس نتایج حاصل از این سه عمل

هستند. مصرف انرژی برای حالت ارسال و دریافت بسته داده به ترتیب برابر 660mJ و 395mJ است [24]. زمان شبیه‌سازی ۱۰۰ ثانیه در نظر گرفته شده است. یک توری مجازی با سلول‌های عضلی در سطح شبکه در نظر گرفته می‌شود که طول هر ضلع سلول با توجه به رابطه $(20) \text{ برابر } 27/7\text{m}$ می‌باشد. MaxMistake نیز برابر ۵ در نظر گرفته شده است. انواع خطاهای ناسازگاری پایدار و خطا ناسازگاری گذرا می‌باشند. در حالت خطای پایدار، گره خراب همچنان خراب می‌ماند، اما در حالت خطای گذرا، گره خراب تنها برای لحظاتی (مدت زمان ارسال حداقل ۵ بسته) خراب است. تعداد گره‌های خراب برابر با $0, 10, 20, 30, 50, 70, 100, 150, 200$ و 250 در نظر گرفته شده است. نیمی از گره‌های خراب دارای خطای پایدار و نیمی دیگر دارای خطای گذرا هستند. با توجه به محیط شبیه‌سازی، دو پروتکل LADIT و FDDA از سه جنبه متوسط نسبت تحويل داده درست به داده ارسالی، متوسط تأخیر انتها به انتهای و متوسط مصرف انرژی مورد بررسی قرار گرفته‌اند. به منظور ارزیابی راه حل‌های مختلف انتخاب نماینده و شکل توری در پروتکل LADIT، پروتکل ns2 شبیه‌سازی و نتایج مختلف در نرم‌افزار شبیه‌ساز ns2 شبیه‌سازی و نتایج به دست آمده از لحاظ متوسط نسبت تحويل داده درست به داده ارسالی، متوسط تأخیر انتها به انتهای و متوسط مصرف انرژی با یکدیگر مقایسه شده‌اند. در این شبیه‌سازی تعداد گره‌های خراب از 0 تا 500 گره در نظر گرفته شده است تا تفاوت راه حل‌های مختلف انتخاب نماینده بهتر دیده شود.

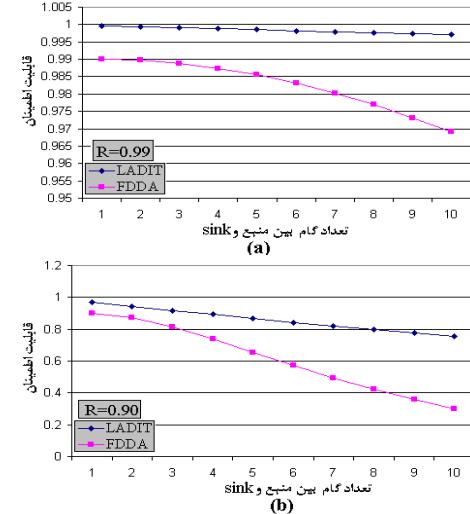
در آزمایش‌های اول تا سوم، از نسخه LADIT_{3LA} به منظور مقایسه با پروتکل FDDA استفاده شده است. نتایج آزمایش‌ها برتری این نوع پروتکل را از جهات مختلف نسبت به پروتکل FDDA نشان می‌دهد. در آزمایش‌های چهارم تا ششم، این نسخه از LADIT با نسخه‌های دیگر آن مقایسه شده است. این مقایسه‌ها نشان می‌دهد که LADIT_{3LA} در مقایسه با نسخه‌های دیگر LADIT عملکرد ضعیفتری دارد. بنابراین، نتایج آزمایش‌ها نشان می‌دهد که حتی ضعیفترین نسخه از پروتکل LADIT نیز نسبت به پروتکل FDDA عملکرد بهتری را از خود نشان می‌دهد. در این آزمایش‌ها، از توری با سلول‌های عضلی در پروتکل‌ها استفاده شده است. در آزمایش‌های هفتم تا نهم، تأثیر شکل سلول بر روی کارائی شبکه مورد بررسی قرار گرفته است. در این آزمایش‌ها، در پروتکل‌های LADIT استفاده کننده از توری HC (LADIT_{SC4}) و توری SC8 (LADIT_{HC})، توری LADIT_{SC8} از نسخه LADIT_{A3SALA} استفاده شده است.

آزمایش اول: در این آزمایش متوسط نسبت تحويل داده درست به داده ارسالی (ARS¹⁰) برای دو پروتکل LADIT و FDDA

قابلیت اطمینان مسیر و احتمال رسیدن بسته داده درست به مقصد برای پروتکل FDDA طبق رابطه (۲۳) محاسبه می‌شود (با فرض برابر بودن طول مسیرهای مختلف). در این رابطه پارامتر n ، نشان دهنده طول مسیرهای مختلفی است که بسته داده از آنها به گره مرکزی می‌رسد. R_{PKT} قابلیت اطمینان بسته داده و احتمال رسیدن بسته داده درست به گره مرکزی و R احتمال کارکرد درست گره است.

$$R_{PKT} = R(3R^{2(n-1)} - 2R^{3(n-1)}) \quad (23)$$

به منظور ارزیابی قابلیت اطمینان بسته داده برای دو پروتکل FDDA و LADIT، قابلیت اطمینان دو پروتکل با استفاده از روابط (۲۲) و (۲۳) محاسبه گردید دو مقدار $0/99$ و $0/90$ برای احتمال کارکرد درست هر گره در نظر گرفته شده است. برای هر یک از این احتمالات مقدار n (تعداد گام بین منبع و گره مرکزی) از یک تا ده در نظر گرفته شده است. نتایج محاسبات در شکل ۹ دیده می‌شود. همانگونه که این شکل نشان می‌دهد، قابلیت اطمینان پروتکل LADIT بسیار بیشتر از پروتکل FDDA است و هر چه قابلیت اطمینان یک گره (R) کمتر باشد اختلاف قابلیت اطمینان دو پروتکل بیشتر می‌شود.

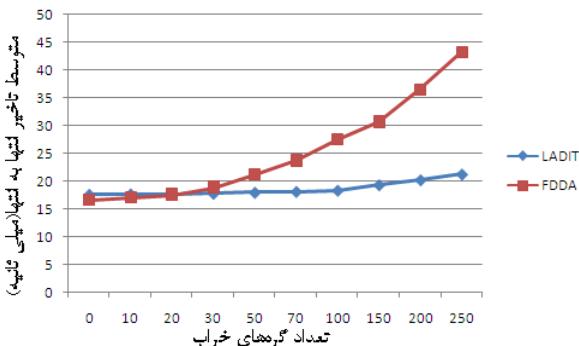


شکل (۹): قابلیت اطمینان با احتمال کارکرد درست گره به میزان $0/99$ و $0/90$ برای دو پروتکل LADIT و FDDA.

۵- نتایج شبیه‌سازی‌ها

به منظور ارزیابی، پروتکل LADIT و پروتکل FDDA در نرم‌افزار شبیه‌ساز ns2 شبیه‌سازی و نتایج به دست آمده با یکدیگر مقایسه شده‌اند [19]. در شبیه‌سازی، از IEEE 802.11 در مدل DCF برای لایه کنترل دستیابی رسانه استفاده شده است. تعداد ۱۰۰۰ گره در منطقه‌ای به مساحت $500 * 500$ مترمربع توزیع شده‌اند. مکان گره مرکزی به طور تصادفی در این محیط تعیین می‌شود و گره‌ها همه با هم یکسان و دارای محدوده انتقال ثابت 100m

گره مرکزی ارسال می‌شود. این روال باعث افزایش چشم‌گیر تأخیر انتها به انتهای برای بسته داده خواهد شد. این در حالی است که در پروتکل LADIT هنگام دریافت داده‌های ناهمسان توسط گره‌های نماینده، تنها لازم است که گره نماینده سوم سلول فرستنده داده را مجدداً ارسال کند. در حقیقت مشکل به وجود آمده به صورت محلی مرتفع می‌شود و لزومی به ارسال بسته در کل مسیر نمی‌باشد. این کار تأثیر کمی روی تأخیر انتها به انتهای بسته داده خواهد داشت. با افزایش تعداد گره‌های خراب، متوسط تأخیر انتها به انتهای بسته‌های داده در هر دو پروتکل مورد بررسی افزایش می‌یابد. علت این امر افزایش لزوم ایجاد مسیر سوم می‌باشد. برای داده‌هایی که به دلیل بروز خطای گره مرکزی نمی‌رسند، تأخیر حداکثری برابر با ۵۰ میلی ثانیه در نظر گرفته شده است. در نظر گرفتن یک مقدار حداکثر برای تأخیر به منظور قابل مقایسه کردن پروتکل‌های شبیه‌سازی شده است، زیرا پروتکل FDDA در صورت بروز خطاهای فراوان، توانائی ارسال بسیاری از بسته‌ها را به گره مرکزی از دست می‌دهد و لذا نمی‌توان میزان تأخیر بسته‌ها را در آن با پروتکل ارائه شده در این مقاله مقایسه نمود. با توجه به این مطلب، از دیگر علت‌های افزایش تأخیر انتها به انتهای با افزایش تعداد گره‌های خراب، کاهش نرخ تأیید بسته‌های داده و در نتیجه در نظر گرفتن بالاترین تأخیر (۵۰ میلی ثانیه) برای تعداد بیشتری از بسته‌هاست.



شکل (۱۱): متوسط تأخیر انتها به انتهای داده‌های ارسالی برای دو پروتکل LADIT و FDDA

آزمایش سوم: هدف از این آزمایش بررسی متوسط مصرف انرژی در صورت استفاده از دو پروتکل FDDA و LADIT می‌باشد. به منظور نمایش مصرف انرژی با توجه به داده‌های دریافتی درست پارامتر e_{td} معرفی می‌شود. رابطه (۲۵) نحوه محاسبه این پارامتر را نشان می‌دهد. در این رابطه C_e انرژی مصرفی کل شبکه، n_{td} تعداد داده‌های دریافتی درست و e_{td} متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر بسته درست است.

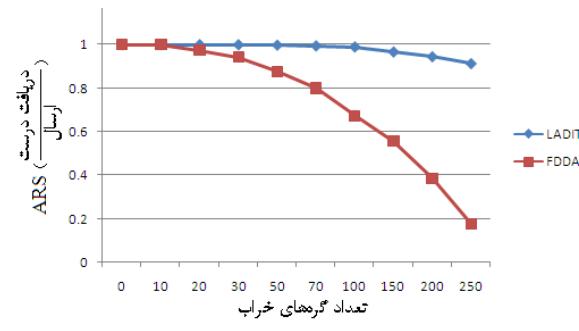
$$e_{td} = \frac{C_e}{n_{td}} \quad (25)$$

نتایج شبیه‌سازی عملکرد بهتر پروتکل LADIT را از لحاظ

برای تعداد مختلف گره‌های خراب مورد بررسی قرار گرفته است. مقدار ARS با استفاده از رابطه (۲۴) محاسبه می‌شود. در این رابطه Rtd متوسط تعداد دریافت بسته‌های داده درست و Sd متوسط تعداد بسته‌های داده ارسالی است.

$$ARS = \frac{Rtd}{Sd} \quad (24)$$

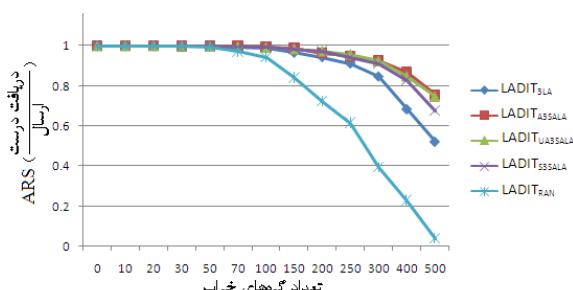
ARS برای دو پروتکل مورد بررسی در شرایط تعداد خرابی‌های مختلف در شکل ۱۰ دیده می‌شود. همان‌گونه که دیده می‌شود، پروتکل LADIT همواره بالاتری نسبت به پروتکل FDDA دارد. علت این امر آن است که در پروتکل LADIT در هر سلول همواره برای تأیید داده‌های دریافتی از روش رأی‌گیری اکثریت استفاده می‌شود، لذا تنها در صورتی داده به طور درست دریافت نمی‌شود که لااقل دو گره نماینده در داخل یکی از سلول‌های مسیر با هم خراب باشند که احتمال این حالت بسیار کم است. علاوه بر این، استفاده از اتوماتای یادگیر برای انتخاب نماینده‌ها در هر سلول باعث می‌شود که گره‌های دارای خطای دارای خطای احتمال کمتری انتخاب شوند و لذا احتمال وقوع حالت فوق باز هم کمتر خواهد شد. این در حالی است که برای پروتکل FDDA رأی‌گیری اکثریت تنها در گره مرکزی انجام می‌شود، لذا در صورتی که در هر یک از دو مسیر حتی فقط یک گره خراب وجود داشته باشد، داده دریافت شده در گره مرکزی نادرست خواهد بود.



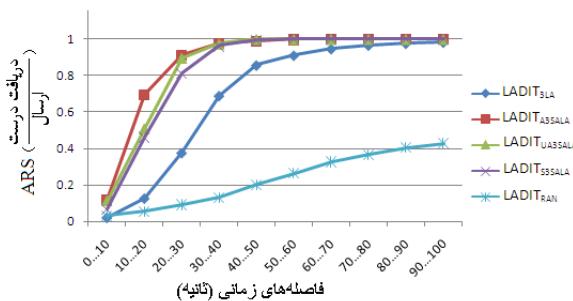
شکل (۱۰): ARS برای دو پروتکل LADIT و FDDA

آزمایش دوم: هدف از این آزمایش بررسی متوسط تأخیر انتها به انتهای بسته‌های داده برای دو پروتکل LADIT و FDDA می‌باشد. این پارامتر نشان دهنده اختلاف زمانی مابین زمان تولید بسته و زمان دریافت آن توسط گره خرابی است. در شکل ۱۱ میانگین تأخیر انتها به انتهای بسته‌های ارسالی برای پروتکل‌های FDDA و LADIT برای تعداد مختلف گره خراب دیده می‌شود. همان‌گونه که دیده می‌شود، در پروتکل FDDA، بسته‌های داده متوسط تأخیر انتها به انتهای بیشتری را نسبت به پروتکل LADIT دارند. علت این امر آن است که در پروتکل FDDA وقتی که داده دریافت شده در گره مرکزی یکسان نباشد، مسیر سوم ایجاد می‌شود و داده مورد نظر مجدداً از سه مسیر جدا برای

۴۰۰ برای بازه‌های زمانی مختلف است. دیده می‌شود که با افزایش زمان، اتماتاها یاد می‌گیرند که گره سالم را برای نماینده شدن انتخاب کنند.

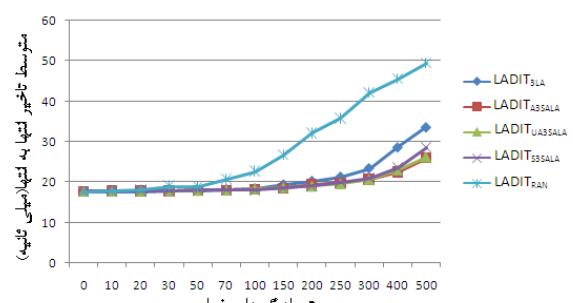


شکل(۱۳): برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT



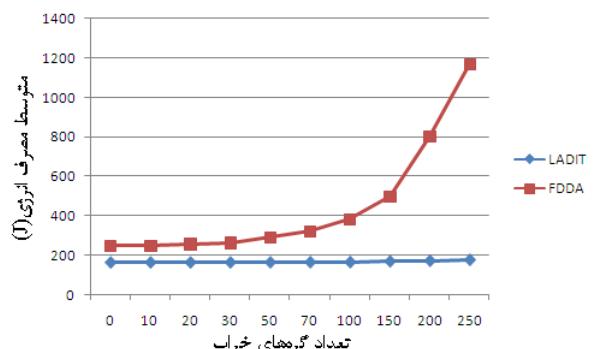
شکل(۱۴): برای بازه‌های زمانی مختلف برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT با ۴۰۰ گره خراب

آزمایش پنجم: هدف از این آزمایش که نتایج آن در شکل ۱۵ دیده می‌شود، بررسی متوسط تأخیر انتها به انتهای بسته‌های داده برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT می‌باشد. دیده می‌شود که هر پروتکلی که متوسط نسبت تحويل داده درست به داده‌ی ارسالی بیشتری دارد، دارای متوسط تاخیر انتها به انتهای کمتری است. علت این امر آن است برای پروتکل‌هایی با متوسط نسبت تحويل داده درست بالاتر، تعداد داده‌هایی که نمی‌توانند به گره مرکزی برسند (داده‌هایی که تأخیر ۵۰ میلی‌ثانیه برای آنها در نظر گرفته می‌شود) کمتر است. علاوه بر این، لزوم استفاده از مسیر سوم در بین دو سولو در ارتباطات آنها نیز کمتر است.



شکل(۱۵): تأخیر انتها به انتهای داده‌های ارسالی برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده پروتکل LADIT

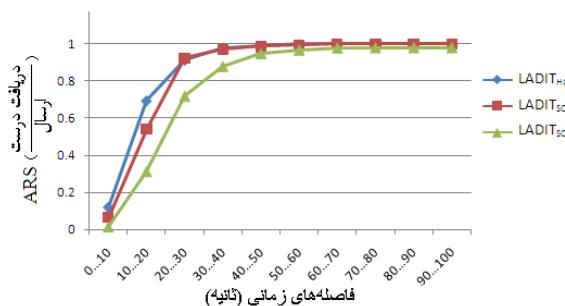
متوسط مصرف انرژی نشان می‌دهد. در شکل ۱۲ نشان داده شده است که متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر بسته درست برای دو پروتکل مورد بررسی به چه میزان است. همان گونه که دیده می‌شود، برای پروتکل LADIT متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر بسته درست همواره کمتر از پروتکل FDDA است. در پروتکل FDDA با افزایش تعداد گره‌های خراب، متوسط مصرف انرژی به ازاء دریافت هر بسته درست بیشتر می‌شود که به خاطر این است که گره مرکزی داده‌های درست کمتری را دریافت می‌کند. در پروتکل LADIT هرچند باید با افزایش تعداد گره‌های خراب میزان مصرف انرژی هر گره به خاطر استفاده بیشتر از مسیرهای سوم افزایش یابد، اما به خاطر اینکه بسته‌های داده بیشتری مورد تأیید قرار نمی‌گیرند، میزان مصرف انرژی تقریباً یکسان است. در پروتکل LADIT هرگاه نماینده‌های سولوی داده‌ای را تأیید نکرند، دیگر آن داده را به سمت گره مرکزی ارسال نمی‌کنند و در نتیجه مصرف انرژی کاهش می‌یابد.



شکل(۱۲): متوسط مصرف انرژی به ازاء دریافت هر داده درست برای دو پروتکل FDDA و LADIT

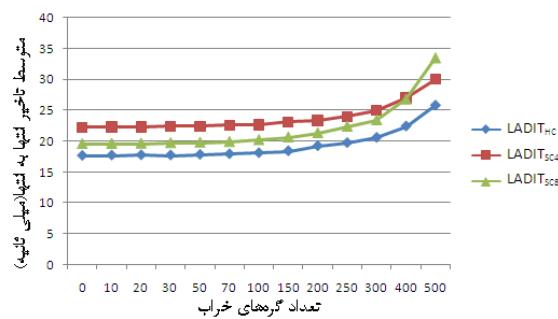
آزمایش چهارم: در این آزمایش که نتایج آن در شکل ۱۳ دیده می‌شود، ARS برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT مورد بررسی قرار گرفته است. همان گونه که دیده می‌شود، پروتکل LADIT_{A3SALA} همواره ARS بالاتری نسبت به پروتکل‌های دیگر دارد. علت این آن است که در پروتکل LADIT_{A3SALA} هر گره تنها از یک اتوماتای یادگیر استفاده می‌کند و همچنین الگوریتم یادگیری به کار رفته در اتوماتای یادگیر به گونه‌ای است که عملکرد نماینده دوم بر روی نماینده اول و عملکرد نماینده سوم بر روی نماینده اول و دوم تاثیری ندارد و در نتیجه زمان یادگیری کوتاه‌تر می‌شود. البته برای پروتکل LADIT_{UA3SALA} بسیار نزدیک به پروتکل ARS است که به خاطر عدم تاثیر عملکردهای Nماینده‌ها بر یکدیگر است. در پروتکل LADIT_{3LA} به خاطر استفاده از ۳ اتوماتای یادگیر، زمان طولانی‌تری برای یادگیری مصرف می‌شود. شکل ۱۴ نشان دهنده ARS برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT با تعداد گره خراب

شکل(۱۷): ARS برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT



شکل(۱۸): ARS برای بازه‌های زمانی مختلف برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT با ۴۰۰ گره خراب

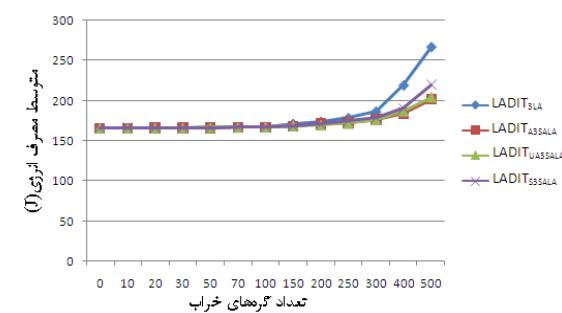
آزمایش هشتم: هدف از این آزمایش بررسی متوسط تأخیر انتها به انتهای بسته‌های داده برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT می‌باشد. در شکل ۱۹ متوسط تأخیر انتها به انتهای بسته‌های ارسالی برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT با تعداد گره‌های خراب مختلف دیده می‌شود. همانگونه که دیده می‌شود، پروتکل LADIT_{HC} کمترین مقدار میانگین تأخیر انتها به انتهای را داردست که به خاطر کم بودن تعداد گام بین منبع و گره مرکزی است. علت کم بودن تعداد گام بین منبع و گره مرکزی در پروتکل LADIT_{HC}، استفاده از ارتباطات مورب و پوشش محدوده توزیع گره‌ها با سلوول‌های کمتر است.



شکل(۱۹): تأخیر انتها به انتهای داده‌های ارسالی برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT

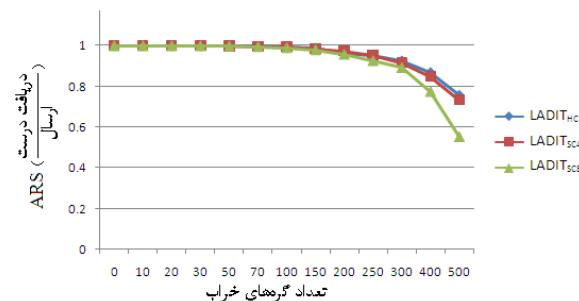
آزمایش نهم: هدف از این آزمایش بررسی متوسط مصرف انرژی برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT می‌باشد. متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر بسته درست برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT در شکل ۲۰ نشان داده شده است. همان‌گونه که دیده می‌شود، پروتکل LADIT_{SC8} دارای کمترین مقدار مصرف انرژی است که به علت استفاده از ارتباطات قطری و در نتیجه تعداد گام کمتر بین منبع و گره مرکزی است. به علاوه با توجه به تعداد زیادتر سلوول در این نوع پروتکل نسبت به دو نوع دیگر، متوسط تعداد گره در هر سلوول شبکه نیز کمتر است و از آنجا که در ارتباط دو سلوول تمامی گره‌های دو سلوول داده‌ها را دریافت می‌کنند، کم بودن تعداد گره

آزمایش ششم: هدف از این آزمایش بررسی متوسط مصرف انرژی برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT می‌باشد. در شکل ۱۶ نشان داده شده است که متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر بسته درست برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT به چه میزان است. همان‌گونه که دیده می‌شود، هر پروتکلی که ARS بیشتری دارد، متوسط مصرف انرژی آن به ازای دریافت هر بسته درست کمتر می‌باشد. به منظور نمایش بهتر مکانیزم‌های مختلف انتخابی در پروتکل LADIT و اختلاف زیاد پروتکل LADIT_{RAN} در مصرف انرژی با دیگر پروتکل‌ها، نتایج پروتکل LADIT_{RAN} در شکل ۱۶ در نظر گرفته نشده است.



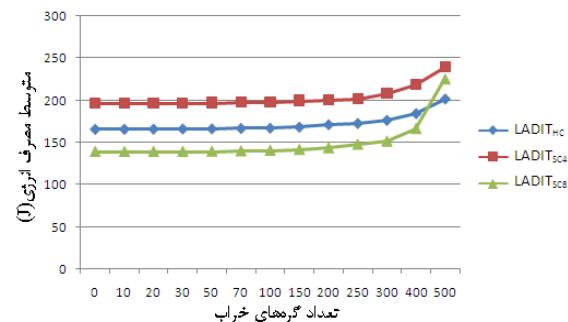
شکل(۱۶): متوسط مصرف انرژی به ازای دریافت هر داده درست برای مکانیزم‌های مختلف انتخاب نماینده در پروتکل LADIT_{RAN}(بدون LADIT) با دیده

آزمایش هفتم: در این آزمایش، ARS برای شکل‌های مختلف سلوول توری در پروتکل LADIT مورد بررسی قرار گرفته است. با توجه به آزمایش‌های قبل می‌توان نتیجه گرفت که نسخه LADIT_{A3SALA} بهتر از نسخه‌های دیگر پروتکل LADIT است. به همین منظور در آزمایش‌های هفتم تا نهم، تنها این نسخه از پروتکل مورد بررسی قرار گرفته است. ARS برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT در شکل ۱۷ دیده می‌شود. همان‌گونه که دیده می‌شود، پروتکل LADIT_{HC} همواره ARS بالاتری نسبت به پروتکل‌های دیگر دارد. شکل ۱۸ نشان دهنده ARS برای شکل‌های مختلف سلوول در پروتکل LADIT با تعداد ۴۰۰ گره خراب برای بازه‌های زمانی، اتوماتاها یاد می‌گیرند که گره سالم را برای نماینده شدن انتخاب کنند.



- [4] K. F. Ssu, C. H. Chou, H. C. Jiau and W. T. Hu, “*Detection and diagnosis of data inconsistency failures in wireless sensor networks*”, Computer Networks, Volume 50, Issue 9, Pages 1247-1260, 20 June 2006.
- [5] M. Ding, D. Chen, A. Thaeler and X. Cheng, “*Fault-Tolerant Target Detection in Sensor Networks*”, IEEE WCNC 2005, Vol. 4, pp. 2362-2368, 13-17 March 2005.
- [6] M. Ding, D. Chen, K. Xing and X. Cheng, “*Localized Fault-Tolerant Event Boundary Detection in Sensor Networks*”, Proceedings of IEEE INFOCOM 2005, Miami, March 2005.
- [7] X. Luo, M. Dong and Y. Huang, “*On Distributed Fault-Tolerant Detection in Wireless Sensor Networks*”, IEEE Transactions on Computers, vol. 55, no. 1, pp. 58-70, January 2006.
- [8] X.M. Huang, J. Deng and J. Ma, “*Fault Tolerant Routing For Wireless Sensor Grid Networks*”, In Proceedings of IEEE Sensors Applications Symposium, Houston, TX, February 2006.
- [9] T. K. K. Ishida and Y. Kakuda, “*A routing protocol for finding two node-disjoint paths in computer networks*”, in: International Conference on Network Protocols, 1992, pp. 340– 347.
- [10] K. F. Ssu, C. H. Chou and C. S. Chiu, “*Dynamic route switching protocol in mobile ad hoc networks*”, International Journal of Ad Hoc and Ubiquitous Computing, in press.
- [11] P. Djukic and S. Valaee, “*Maximum network lifetime in fault tolerant sensor networks*”, in IEEE Globecom, 2005.
- [12] P. Djukic and S. Valaee, “*Minimum energy fault tolerant sensor networks*”, in IEEE Globecom Workshops, pp. 22-26, 2004.
- [13] K. Sha, J. Du and W. Shi, “*WEAR: a balanced, fault-tolerant, energy-aware routing protocol in WSNs*”, International Journal of Sensor Networks 2006 - Vol. 1, No.3/4 pp. 156 - 168.
- [14] G. Khanna, S. Bagchi and Y. S. Wu, “*Fault tolerant energy aware data dissemination protocol in sensor networks*”, Dependable Systems and Networks (DSN'04), 2004 International Conference on, pp.795-804, 1 July 2004.
- [15] A. Boukerche, R. W. N. Pazzi and R. B. d. Araujo, “*A fast and reliable protocol for wireless sensor networks in critical conditions monitoring applications*”, MSWiM: 157-164, 2004.
- [16] S. Chessa and P. Santi, “*Comparison-based system-level fault diagnosis in ad hoc networks*”, in: Proceedings of 20th IEEE Symposium on Reliable Distributed Systems, 2001, pp. 257–266.
- [17] J. Seguin, G. Sergeant and P. Wilms, “*A majority consensus algorithm for the consistency of duplicated and distributed information*”, in: Proceedings of the 1st International Conference on Distributed Computing Systems, 1979, pp. 617–624.
- [18] D. K. Gifford, “*Weighted voting for replicated data*”, in: Proceedings of the Seventh ACM Symposium on Operating Systems Principles, 1979, pp. 150–161.
- [19] The Network Simulator - ns-2. <http://www.isi.edu/nsnam/ns/>.
- [20] K. S. Narendra and M. A. L Thathachar, “*Learning Automata: An Introduction*”, Prentice Hall, 1989.

در سلول باعث مصرف انرژی کمتری برای شبکه می شود. کم بودن میانگین مصرف انرژی در پروتکل LADIT_{HC} نسبت به پروتکل LADIT_{SC4} به خاطر کم بودن تعداد گام بین منبع و گره مرکزی است. علت کم بودن میانگین مصرف انرژی در پروتکل LADIT_{SC8} نسبت به پروتکل LADIT_{HC} در تعداد خطای ۵۰۰ کاهش شدید ARS برای پروتکل LADIT_{SC8} است.



شکل (۲۰): متوسط مصرف انرژی به ازاء دریافت هر داده درست برای شکل های مختلف سلول در پروتکل LADIT

۶- نتیجه گیری

در این مقاله یک پروتکل مسیریابی با نام LADIT به منظور تحمل پذیر کردن شبکه در مقابل خطاهای ناسازگاری داده پیشنهاد گردید. این پروتکل از ارتباطات سلول به سلول به جای گره به گره استفاده می کند. با استفاده از این نوع ارتباط، در شرایط خطاهای زیاد گره، شبکه تحمل پذیری خطای مناسبی را خواهد داشت. در هر سلول گرهها با استفاده از اتماتای یادگیر گره هایی با قابلیت اطمینان بیشتر را به عنوان نماینده سلول انتخاب می کنند تا ارتباط سلول به سلول را فراهم کنند. پروتکل FDDA در شبیه ساز ns2 شیوه نسبی شده و با پروتکل LADIT که تنها پروتکل موجود در زمینه تحمل پذیری خطای ناسازگاری داده می باشد مقایسه گردید. نتایج این مقایسه ها عملکرد مطلوب پروتکل پیشنهادی را نشان می دهد.

مراجع

- [1] I. F. Akyildiz, W. Su, Y. Sankarasubramaniam and E. Cayirci, “*A Survey on Sensor Network*”, IEEE Communication Magazine, Vol. 40, pp. 102-114, August 2002.
- [2] D. Janakiraman, R. Venkateswarlu and S. Nitin, “*A survey on programming languages, middleware and applications in wireless sensor networks*”, in IITM-CSE-DOS-2005-04, 2005.
- [3] D. Estrin, “*Embedded Everywhere: A Research Agenda for Network Systems of Embedded Computers*”, National Academy Press, 2001, Computer Science and Telecommunication Board (CSTB) Report.

- Transaction on Systems, Man, and Cybernetics, Vol. SMC-17, No. 6, PP. 1095-1100, Novenber/Desember 1987.
- [24] Intanagonwiwat C., Govindan R., Estrin D., Heidemann J. and Silva F., “**Directed diffusion for wireless sensor networking**”, in: Proceedings of the IEEE/ACM Transactions on Networking (TON), pp. 2-16, 2003.
- [21] H. Beigy and M. R. Meybodi, “**A Mathematical Framework for Cellular Learning Automata**”, Advanced in Complex Systems, to appear.
- [22] M. A. L. Thathachar and P. S. Sastry, “**Varieties of Learning Automata: An Overview**”, IEEE Transaction on Systems, Man, and Cybernetics-Part B: Cybernetics, Vol. 32, No. 6, PP. 711-722, 2002.
- [23] M. A. L. Thathachar and B. R. Harita, “**Learning Automata with Changing Number of Action**”, IEEE
-

¹ Data Inconsistency

² Learning Automata-Based Data Inconsistency Fault Tolerant

³ Majority Voting

⁴ Ssu et al

⁵ Fault Detection and Diagnosis Algorithm

⁶ K Select Action Learning Automata

⁷ Square Cell with 4 neighbor

⁸ Square Cell with 8 neighbor

⁹ Hexagonal Cell

¹⁰ Average Receive true data per Send data