

LBLATC: پروتکل کنترل توپولوژی مبتنی بر محل با استفاده از اتوماتای یادگیر برای شبکه‌های حسگر بیسیم

مهدی اثنی‌عشری
دانشگاه صنعتی امیرکبیر
esnaashari@aut.ac.ir

محمد رضا میبدی
دانشگاه صنعتی امیرکبیر
mmeybodi@aut.ac.ir

محمود جوادی
دانشگاه آزاد اسلامی، واحد اراک
javadi.mahmood@gmail.com

چکیده:

پروتکل‌های کنترل توپولوژی مختلفی، با هدف کاهش مصرف انرژی و افزایش ظرفیت شبکه ارائه شده است که برخی از این پروتکلها بر اساس روشن و خاموش کردن سنسورها و برخی دیگر بر اساس انتخاب محدوده انتقال می باشند. در این میان عوامل مختلفی مانند کاهش میانگین محدوده انتقال سنسورها و میانگین تعداد همسایه‌های هر سنسور و میزان انرژی مصرفی موثر می‌باشند. در این مقاله، یک پروتکل کنترل توپولوژی مبتنی بر اتوماتای یادگیر به نام LBLATC پیشنهاد شده است که در آن اتوماتای یادگیر هر سنسور، با استفاده از نتایج اتوماتاهای سنسورهای همسایه، محدوده انتقال مناسب را انتخاب می‌نماید. نتایج شبیه‌سازی عملکرد مطلوب پروتکل پیشنهادی را از دید کاهش تعداد همسایه‌ها را نشان می‌دهد.

واژه‌های کلیدی:

شبکه‌های حسگر، اتوماتای یادگیر، کنترل توپولوژی.

چکیده:

آمیختن عبارت است از ایجاد یک تصویر محفوظ بماند. آمیختن تصاویر به نحوی برتر و تصاویر عریض می‌باشد. در این مقاله آمیختن بر هر م لاپلاسی و تبدیل موجک پیشنهادی ابتدا تصاویر مورد نظر با استفاده مرحله با روش هم رنگ سازی چند بانده شیوه‌ی پیشنهادی در حالتی خاص از موردنظر، افزایش وضوح یک ناحیه از تصاویر بالاست. ابتدا مدل مناسب برای نگاشت تصویر مبتنی بر ویژگی پیدا شده و سپس ورودی آمیخته می‌گردد. نتایج پیاده سازی از دو روش هم رنگ سازی چند بانده و تبد

واژه‌های کلیدی:

آمیختن، هم رنگ سازی، ثبت تصویر، مو