

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования «Российский государственный университет нефти и газа
(национальный исследовательский университет) имени И.М. Губкина»

На правах рукописи

Мухтаров Амир Амангельдыевич

**Разработка моделей и методов оптимального размещения
технологических объектов при проектировании
беспроводных широкополосных сетей связи**

Специальность 05.13.06 —
«Автоматизация и управление технологическими процессами и
производствами»

Диссертация на соискание учёной степени
кандидата технических наук

Научный руководитель:
доктор технических наук, профессор
Першин Олег Юрьевич

Москва — 2021

Оглавление

Стр.

Введение	5
Глава 1. Определение технологических параметров БШС, необходимых для решения задач размещения базовых станций	10
1.1 Расчет дальности действия связи	10
1.2 Расчет межконцевой задержки	12
1.3 Выводы по главе 1	13
Глава 2. Задача оптимального размещения базовых станций БШС для контроля линейной территории	14
2.1 Технологическая постановка задачи	15
2.2 Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде задачи целочисленного линейного программирования	15
2.2.1 Постановка задачи	15
2.2.2 Модель ЦЛП	16
2.3 Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	21
2.3.1 Постановка задачи и ее формулировка в экстремальной комбинаторной форме	22
2.3.2 Дерево ветвлений для перебора элементов в множестве Γ .	23
2.3.3 Построения последовательности топологий для итерационной процедуры моделирования БШС	30
2.4 Выводы по Главе 2	32
Глава 3. Оптимальное размещение базовых станций широкополосной беспроводной сети связи для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов	33
3.1 Задача при заданных местах размещения станций.	34

3.2	Оптимизационная задача выбора набора размещаемых станций и определения мест их размещения	37
3.3	Выводы к главе 2	40
Глава 4. Оценка характеристик производительности сети с помощью имитационного моделирования		
4.1	Аппроксимация функций распределений случайных величин . . .	41
4.2	Имитационная модель с зависимым обслуживанием	41
4.3	Модели прогноза времени межконцевой задержки с помощью методов машинного обучения	42
4.4	Выводы по главе 4	42
Заключение		43
Список сокращений и условных обозначений		44
Словарь терминов		45
Список литературы		46
Список рисунков		49
Список таблиц		50
Приложение А. Численный пример оптимального размещения базовых станций для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов		
		51
Приложение Б. Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде задачи ЦЛП		
		55
Приложение В. Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи 2, 3 и 4		
		58

Приложение Г. Числовой пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	59
--	----

Введение

В настоящее время тенденция бурного развития информационных технологий во всех сферах деятельности человека оказывает весомое влияние на нефтегазовый сектор страны. Современные компании, представляющие собой сложные многоуровневые производственные системы, для своего устойчивого развития требуют постоянного развития информационных технологий. Сегодня наблюдается бурное развитие процесса «цифровизации» нефтегазовой отрасли. Крупные международные нефтегазовые компании имеют подразделения, задачами которых является разработка и реализация в дальнейшем принципов интеллектуального месторождения: «Умные месторождения» («Smart Fields») в компании Shell, «Месторождение будущего» («Field of the Future») в компании BP и «iFields» в компании Chevron и др [1]. Развитие нефтегазового комплекса предусматривает переход к малолюдным системам управления добычей, транспортировкой и переработкой сырья. Основными современными информационными технологиями являются: большие данные (англ. Big Data), искусственные нейронные сети (англ. Artificial Neural Network – ANN), системы распределенного реестра (англ. Blockchain), промышленные интернет вещей (англ. Industrial internet of things – IIoT), технологии виртуальной и дополненной реальности (англ. Virtual Reality – VR), мониторинг распределенных объектов беспилотными летательными аппаратами БПЛА (англ. Unmanned Aerial Vehicle – UAV). Необходимость в эффективной передаче больших объемов информации привела к развитию беспроводных технологий. **Беспроводные сенсорные сети широко используются на газовых месторождениях [2].** Информационные системы современных месторождений сегодня помимо данных первичного сбора и обработки информации технологических параметров основных производственных объектов содержат также колоссальный объем информации мультимедийного трафика. Сюда входят, например, данные по обнаружению утечек и разрушения трубопроводов; информация с камер видеонаблюдения, аналитики и т.д.

В настоящее время беспроводные технологии являются неотъемлемой частью процесса «цифровизации» месторождения. Активное использование беспроводных сетей основывается на ряде их преимуществ по сравнению с кабельными сетями:

- возможность получения информации с любой точки контролируемой территории;
- быстрый ввод в эксплуатацию по системе подключение типа Plug-&Play;
- сокращение капитальных затрат на создание сети;
- уменьшение затрат на эксплуатацию;
- высокая гибкость, мобильность, масштабируемость;
- упрощенные требования к обслуживанию оборудования.

В рамках этого процесса возникает актуальная научно - техническая проблема повышения качества проектирования беспроводной сети связи, осуществляющей сбор и передачу информации в центр управления с множества контролируемых объектов на некоторой территории.

Процесс проектирования современной беспроводных сетей связи (БШС) состоит из последовательного решения взаимосвязанных задач:

- выбор типов технических средств и протоколов;
- выбор топологической структуры сети;
- анализ и оптимизация пропускной способности каналов связи, маршрутизация информационных потоков и др.

Задача синтеза топологии при комплексном проектировании БШС является основной проблемой исследования в данной работе.

Степень разработанности темы. Создание и постоянное развитие современной инфраструктуры передачи данных является одной из основных задач современного производства. Бурное развитие беспроводных сетей во всех областях деятельности человека обосновывает целесообразность их использования на нефтегазовых месторождениях. В настоящее время в России и за рубежом исследованию беспроводных сетей связи посвящен ряд работ, рассматривающие сети для контроля гражданских и промышленных объектов. Примерами таких объектов является жилые районы города, протяженные автомагистрали, железные дороги, трубопроводы и др. В частности, при исследовании проблемы синтеза топологии сети автор опирался на труды таких отечественных ученых как: В.М. Вишнеvский, А.К. Самуйлов, Ю.В. Гайдамака, О.Ю. Першин, О.В. Семенова, А.А. Ларионов, Д.В. Козырев и другие. Наряду с отечественными работами диссертант обращался к трудам зарубежных авторов: Е.С. Кавальканте, Х. Лиу, А.Б. Рейз, Д.Ли, Д.П. Хейман, С. Шен, Д. Бендель, У. М. Амин, Б. Брахим, Х.Э. Кызылѐз и другие.

В работах указанных авторов рассматриваются задачи оптимального синтеза топологии сети и исследуются вопросы анализа сетей, в том числе рассматриваются оценки характеристик сетей с помощью стохастических моделей сетей массового обслуживания.

Исследования доведены до разработки алгоритмов и программ, применимых для решения практических задач. Проведены численные эксперименты, позволяющие оценить характеристики вычислительных методов.

Объектом исследования БШС специальных типов, широко представленных на практике: БШС для контроля линейных траекторий и БШС с ячеистой топологией (mesh) для контроля объектов, рассредоточенных на некоторой территории.

Предметом исследования является синтез топологической структуры беспроводной широкополосной сети.

Цель диссертационного исследования состоит в разработке моделей и методов оптимального размещения базовых станций для БШС указанных типов, определяющего топологию таких сетей.

Для достижения поставленной цели были решены следующие **задачи**:

1. сделан анализ современного состояния и перспектив развития БШС для обоснования актуальности исследований в области оптимизации их топологии;
2. проанализирована методика проектирования современных БШС с целью определения технологических требований к решению задачи синтеза оптимальной топологии сети и предложены формулы расчета технологических параметров БШС, необходимых для решения задач размещения базовых станций;
3. построены математические модели для задачи оптимального размещения базовых станций БШС с линейной топологией, разработан алгоритм типа метода ветвей и границ (МВиГ) для решения указанной задачи, предложена итерационная процедура нахождения последовательности лучших решений в размещении базовых станций в рамках комплексного проектирования сети;
4. разработаны математические модели для проектирования и анализа БШС с ячеистой топологией;

5. разработаны методы оценки характеристик производительности сети с помощью данных имитационного моделирования и методов машинного обучения.

Научная новизна результатов исследования заключается в следующем:

1. построены математические модели в виде экстремальной комбинаторной задачи и задачи ЦЛП для оптимального размещения базовых станций при проектировании БШС с линейной топологией;
2. разработан специальный алгоритм МВиГ для решения сформулированной экстремальной комбинаторной задачи.;
3. разработана итерационная процедура нахождения последовательности лучших решений для задачи размещения базовых станций в рамках комплексного проектирования БШС с линейной топологией;
4. разработаны математические модели для задач проектирования БШС с ячеистой топологией;
5. разработаны модели прогнозирования оценок характеристик производительности сети с помощью методов машинного обучения.

Практическая значимость. Разработанные модели и методы позволяют повысить качество и эффективность проектирования БШС для распространенных типов таких сетей.

Методы исследования. В работе использованы теория и методы оптимизации на конечных множествах и теории массового обслуживания

Основные положения, выносимые на защиту:

1. математические модели в виде экстремальной комбинаторной задачи и задачи ЦЛП для оптимального размещения базовых станций при проектировании БШС с линейной топологией;
2. специальный алгоритм МВ и Г для решения сформулированной экстремальной комбинаторной задачи;
3. итерационная процедура нахождения последовательности лучших решений для задачи размещения базовых станций в рамках комплексного проектирования БШС с линейной топологией;
4. математические модели для задач проектирования БШС с ячеистой топологией;
5. модели прогнозирования оценок характеристик производительности сети с помощью методов машинного обучения для многофазной сети массового обслуживания.

Апробация работы. Основные положения и результаты исследования представлены и обсуждены на научных конференциях «Губкинский университет в решении вопросов нефтегазовой отрасли России» (Москва, 17-21 сентября 2018); «13-е Всероссийское совещание по проблемам управления» (Москва, 17-20 июня 2019); «International Conference on Distributed Computer and Communication Networks: Control, Computation, Communications» (Москва, 22-27 сентября 2019), «Губкинский университет в решении вопросов нефтегазовой отрасли России» (Москва, 24-26 сентября 2019); «Conference Management of Large-Scale System Development» (Москва, 1-3 октября 2019); «Information and Telecommunication Technologies and Mathematical Modeling of High-Tech Systems» (Москва, 13-17 апреля 2020); «Computer-aided technologies in applied mathematics» (Томск, сентябрь 2020); «International Conference on Distributed Computer and Communication Networks: Control, Computation, Communications» (Москва, 14-18 сентября 2020); «Information and Telecommunication Technologies and Mathematical Modeling of High-Tech Systems» (Москва, 19-23 апреля 2021);

Личный вклад. Основные результаты диссертации, выносимые на защиту получены автором самостоятельно.

Публикации. Основные результаты по теме диссертации изложены в 12 печатных изданиях, 1 из которых издана в журнале, рекомендованных ВАК, 2 — в периодических научных журналах, индексируемых Web of Science и Scopus, 9 — в сборниках трудов конференции.

Объем и структура работы. Диссертация состоит из введения, 4 глав, заключения и 4 приложений. Полный объём диссертации составляет 61 страницу, включая 11 рисунков и 16 таблиц. Список литературы содержит 22 наименования.

Глава 1. Определение технологических параметров БШС, необходимых для решения задач размещения базовых станций

1.1 Расчет дальности действия связи

Перед тем как приступить к задаче ЦЛП необходимо рассчитать характеристики станции: радиус связи R_{jq} и радиус покрытия r_j .

При развертывания сети необходимо обеспечить максимальное покрытие данного участка связь между шлюзами через систему размещенных базовых станций беспроводной широкополосной сети.

Для оценки производительности канала связи воспользуемся уравнением энергетического потенциала. Полное уравнение можно записать следующим образом:

$$P_{tr} - L_{tr} + G_{tr} - L_{fs} + G_{recv} - L_{recv} = SOM + P_{recv}, \quad (1.1)$$

где:

- P_{tr} – мощность передатчика, дБм;
- L_{tr} – потери сигнала на антенном кабеле и разъемах передающего тракта, дБ;
- G_{tr} – усиление антенны передатчика, дБ;
- L_{fs} – потери в свободном пространстве, дБ;
- G_{recv} – усиление антенны приемника, дБ;
- L_{recv} – потери сигнала на антенном кабеле и разъемах приемного тракта, дБ;
- SOM – запас на замирание сигнала, дБ;
- P_{recv} – чувствительность приемника, дБм.

Мощность принимаемой антенны рассчитывается из уравнения передачи Фрииса:

$$\frac{P_{recv}}{P_{tr}} = G_{tr} G_{recv} \left(\frac{c}{4\pi R f} \right)^2,$$

где c – скорость света, f – частота, R расстояние между приемной и передающей антенной.

Уравнение потерь в свободном пространстве (Free Space Path Loss, $FSPL$) определяет потерю сигнала при распространении между двумя антеннами в свободном пространстве (в воздухе):

$$FSPL = \left(\frac{4\pi Rf}{c} \right)^2. \quad (1.2)$$

Формула ((1.2)), выраженная в децибеллах будет выражаться как

$$L_{fs} = 20 \lg F + 20 \lg R + K, \quad (1.3)$$

где F – центральная частота, на котором работает канал связи, R – расстояние между приемной и передающей антенной и K – константа.

Константа K зависит от размерностей частоты и расстояния:

- для частоты, выраженной в ГГц, и расстояния, выраженная в км, константа K равна 92.45;
- для частоты, выраженной в МГц, и расстояния, выраженная в км, константа K равна 32.4;
- для частоты, выраженной в МГц, и расстояния, выраженная в м, константа K равна -27.55.

Потеря L_{fs} выразим из формулы ((1.1)) как:

$$L_{fs} = P_{tr} - L_{tr} + G_{tr} + G_{recv} - L_{recv} - SOM - P_{recv}. \quad (1.4)$$

Радиус связи получаем из уравнений ((1.3)) и ((1.4)):

$$R = 10^{\left(\frac{L_{fs} - 20 \lg F - K}{20} \right)}. \quad (1.5)$$

Используя формулу (1.5) и (1.4), мы можем рассчитать теоритическое максимальную дальность связи R_{jq} между базовыми станциями и радиусом покрытия r_j с предположением об отсутствии препятствий, отражений, влияния контуров местности и т. д. Это допущение приемлемо для нашего случая с открытой местностью.

Для расчета дальности связи R_{jq} (Рис. 1.1), базовые станции s_j и s_q будут рассматриваться как станции *передатчик* и *приемник*, соответственно. Будем считать, что станции обрודованы направленными антеннами с усилениями G_{tr}^R и G_{recv}^R .

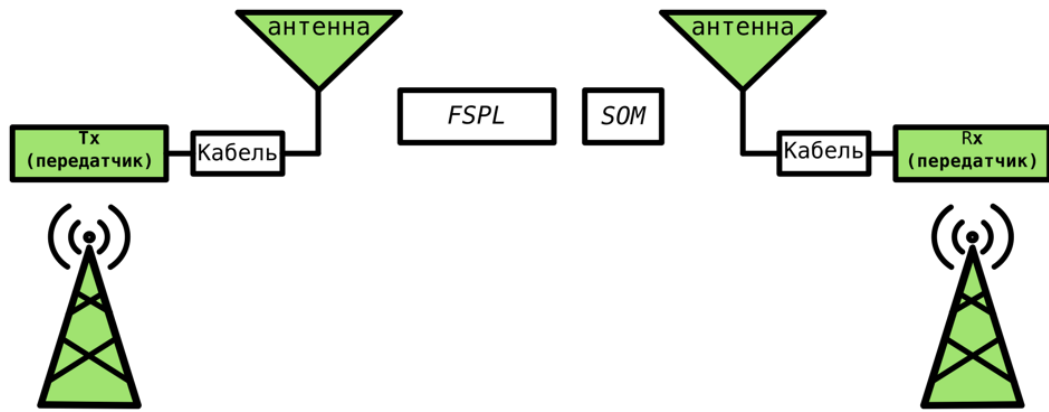


Рисунок 1.1 — Соединение между станциями.

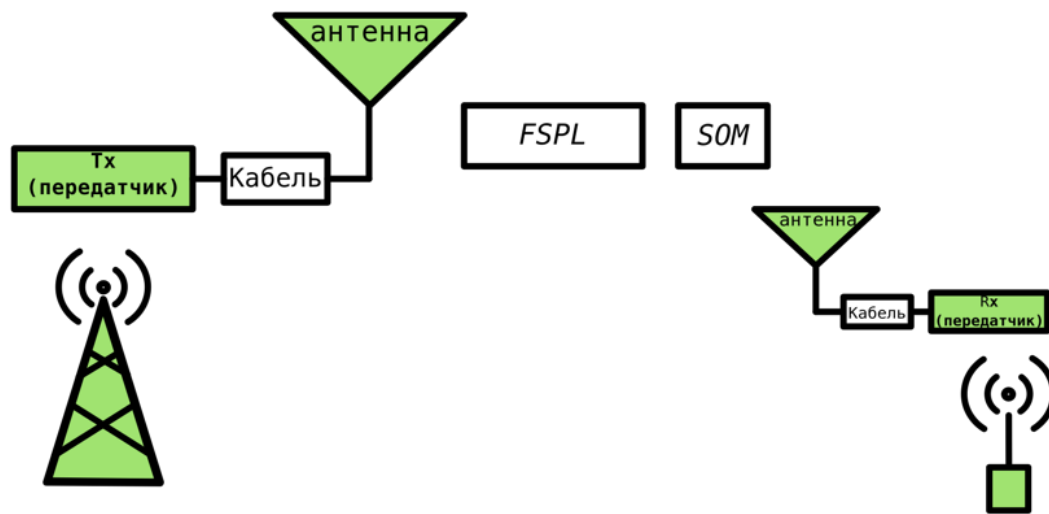


Рисунок 1.2 — Покрывтие станции

Каждая базовая станция оснащена всенаправленной антенной с заданным усилением антенны G_{tr}^r . Данная антенн необходимо для покрытия заданной области.

При вычислении радиуса покрытия r_j (Рис. 1.2) базовая станция будем считать *передатчиком* а пользовательское устройство *приемником*.

1.2 Расчет межконцевой задержки

Одной из основных характеристик проектируемой сети является ее межконцевая задержка. Рассмотрим беспроводную сеть как сеть массового обслуживания (СеМО) с кросс-трафиком и с узлами $M/M/1$. По теореме Бурке [3] на выходе узла $M/M/1$, а значит на входе каждой последующей фазы тоже

пуассоновский поток. Интенсивность на выходе каждой фазы равна суммарной интенсивности всех входящих потоков с интенсивностями λ .

По формуле Литтла [4] можно рассчитать время задержки на фазе. Интенсивность времени обслуживания рассчитывается по формуле:

$$\mu_j = p_j/w,$$

где: p_j - пропускная способность j -ой станции, Мбит/с; w - средний размер пакета, Мбит.

Для каждой станции коэффициент загрузки равен:

$$\rho_j = \frac{\sum \lambda}{\mu_j} = \frac{q \cdot \lambda}{\mu_j} < 1,$$

где q – число входящих потоков. Условие $\rho_j < 1$ является необходимым и достаточным условием существования стационарного режима функционирования **СеМО**.

Тогда среднее время задержки по времени на каждой станции:

$$\overline{T_j} = \frac{\rho_j}{1 - \rho_j} \cdot \frac{1}{q \cdot \lambda}.$$

Тогда межконцевая задержки в сети равна

$$T^{e2e} = \sum \overline{T_j}. \quad (1.6)$$

1.3 Выводы по главе 1

Глава 2. Задача оптимального размещения базовых станций БШС для контроля линейной территории

Одна из основных проблем, с которыми сталкиваются компании на промысле – это отслеживание состояния трубопроводов, по которому транспортируются нефть и газ [5].

Одним из интересных направлений является организация беспроводных сетей для обнаружения утечек и отслеживания границ и направления движения токсичных газов с помощью мобильных беспроводных сенсорных устройств [6].

В работе [7] предлагается беспроводная сенсорная сеть для мониторинга утечек вдоль подземных трубопроводов.

С учетом уже широкого применения беспроводных сенсорных сетей в нефтегазовой отрасли, все еще существуют некоторые проблемы при их развертывании: вероятность потерь передачи сигнала между сенсорами, отказы узлов и проблемы с энергопотреблением, особенно для линейной топологии [8].

Беспроводные сенсорные сети, уже широко применяются на месторождениях. К сожалению, большинство используемых методов маршрутизации не предназначены для линейной топологии [9]. В простейшем случае, когда отказывает один узел, вся сеть перестает функционировать.

В [10; 11] авторы предлагают иерархическую сенсорную сеть для мониторинга трубопроводов, в которой третьим уровнем иерархии сети являются базовые станции, покрывающие весь линейный участок.

Один из современных методов обнаружения утечек и мониторинга в реальном времени является использование БПЛА (Unmanned Aerial Vehicle, UAV) [12]

В [13] рассматривается использование БПЛА для мониторинга нефтепроводов. Предлагается математическая модель для определения состава группы БПЛА и метода ее базирования.

2.1 Технологическая постановка задачи

2.2 Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде задачи целлочисленного линейного программирования

2.2.1 Постановка задачи

Для сбора данных с сенсорной сети вдоль линейного объекта, Согласно общей концепции, для объединения физического уровня, полевых измерительных приборов, объединенных в беспроводную сенсорную сеть и кластеров хранения данных используется узел транспортировки - базовые станции [14].

Использование базовых станций в сенсорных сетях позволяет увеличить связность сети, путем разбиение сети на мелкие кластеры. Повышение связности сети при ее разбиении достигается вследствие того, что базовая станция является более надежным узлом, имеет большую дальность уверенной передачи радиосигнала, меньше зависит от ограничений в энергопотреблении [2].

Проблема формулируется следующим образом. Для контроля над заданным линейным участком необходимо разместить базовые приемопередающие станции (далее называемые станциями) таким образом, чтобы максимизировать покрытие с ограничениями на суммарную стоимость размещенных станций. Важно обеспечить связи любой станции со шлюзами на концах участка через систему размещенных станций.

Задано множество станций $S = \{s_j\}$. Каждой станции приписаны параметры $s_j = \{r_j, \{R_{jq}\}, c_j\}$, $j = \overline{1, m}$; $q = \overline{1, m}$; $q \neq j$. Здесь r_j – радиус покрытия станции, R_{jq} – это радиус связи между станциями s_j и s_q , и c_j – это стоимость.

Задан линейный участок длиной L с концами в точка a_0 и a_{n+1} . Внутри отрезка $[a_0, a_{n+1}]$ задано конечное множество точек $A = \{a_i\}$, $i = \overline{1, n}$; эти точки соответствуют набору свободных мест, где могут быть размещены станции. Каждая точка a_i определяется своей одномерной координатой l_i .

Заданы станции специального вида s_{m+1} – шлюзы. Данные шлюзы размещены на концах a_0 и a_{n+1} данного линейного участка. Для данных станций параметр радиуса покрытия $r_{m+1} = 0$. Радиус связи и стоимость не заданы.

Требуется разместить станции таким образом, чтобы максимизировать покрытие с условием ограничения на суммарное стоиомсть C .

2.2.2 Модель ЦЛП

После оценки максимальных радиуса связи между станциями R_{jq} , максимального радиуса покрытия r_j , можно перейти, непосредственно, к задаче размещения станций в виде модели целочисленного линейного программирования.

Пусть y_i^+ и y_i^- , $i = \overline{0, n+1}$ определяют охват покрытия (справа и слева, соответственно) станций, покрывающих точку a_i (Рис. 2.1). Параметры y_i^+ и y_i^- могут принимать только неотрицательные целые значения.

Величины покрытия для шлюзов $y_0^+, y_0^-, y_{n+1}^+, y_{n+1}^-$ равны 0.

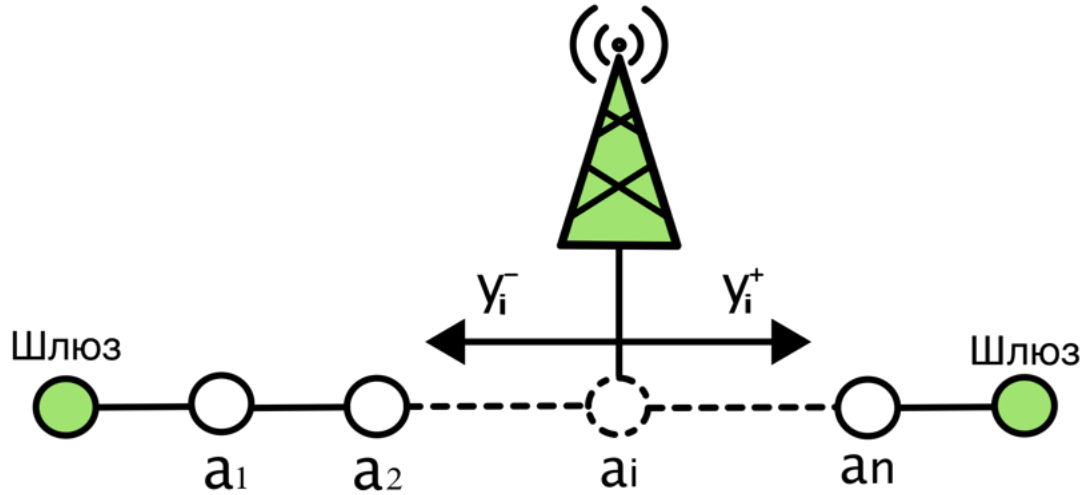


Рисунок 2.1 — Охват покрытия станции

Целевая функция будет представлена как:

$$f = \sum_{i=1}^n (y_i^- + y_i^+) \rightarrow \max \quad (2.1)$$

Также введем бинарные переменные x_{ij} . Тогда $x_{ij} = 1$, если станция s_j , размещенная на точке a_i , и $x_{ij} = 0$ в противном случае; $i = \overline{1, n}$; $j = \overline{1, m}$.

Введем двоичные переменные e_i . Тогда $e_i = 1$, если какая-либо станция находится в точке a_i , и $e_i = 0$ в противном случае; $i = \overline{1, n}$. Для точек размещения шлюзов a_0 и a_{n+1} переменные $e_0 = 1$ и $e_{n+1} = 1$, соответственно.

Сформулируем следующую систему ограничений задачи.

По определению (2.2):

$$e_i = \sum_{j=1}^m x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}. \quad (2.2)$$

Каждая станция должна быть размещена только в одной точке. (2.3):

$$\sum_{i=1}^n x_{ij} \leq 1, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.3)$$

Значения покрытий не превышают радиус покрытия станции, размещенной в точке a_i , и равны 0, если в точке a_i нет станции (2.4) и (2.5):

$$y_i^+ \leq \sum_{j=1}^m x_{ij} \cdot r_j, \quad i = \overline{1, n}; \quad (2.4)$$

$$y_i^- \leq \sum_{j=1}^m x_{ij} \cdot r_j, \quad i = \overline{1, n}. \quad (2.5)$$

Общая область покрытия между любыми двумя точками a_i и a_k , где расположены станции, не может превышать расстояние между этими точками (2.6) и (2.7).

$$y_i^+ + y_k^- \leq \frac{l_k - l_i}{2} \cdot (e_i + e_k) + (2 - e_i - e_k) \cdot L, \quad i = \overline{1, n}, \quad k = \overline{i+1, n+1}; \quad (2.6)$$

$$y_i^- + y_k^+ \leq \frac{l_i - l_k}{2} \cdot (e_i + e_k) + (2 - e_i - e_k) \cdot L, \quad i = \overline{1, n}, \quad k = \overline{i-1, 0}, \quad (2.7)$$

где l_k и l_i - координаты точек a_i и a_k , соответственно. Это условие исключает влияние пересечений покрытий станций при вычислении общего значения покрытия между станциями (Рис. 2.2).

Согласно условиям задачи, станция, расположенная в a_i , должна быть связана хотя бы с одной станцией слева и одной станцией справа, включая станции на конечных точках a_0 и a_{n+1} .

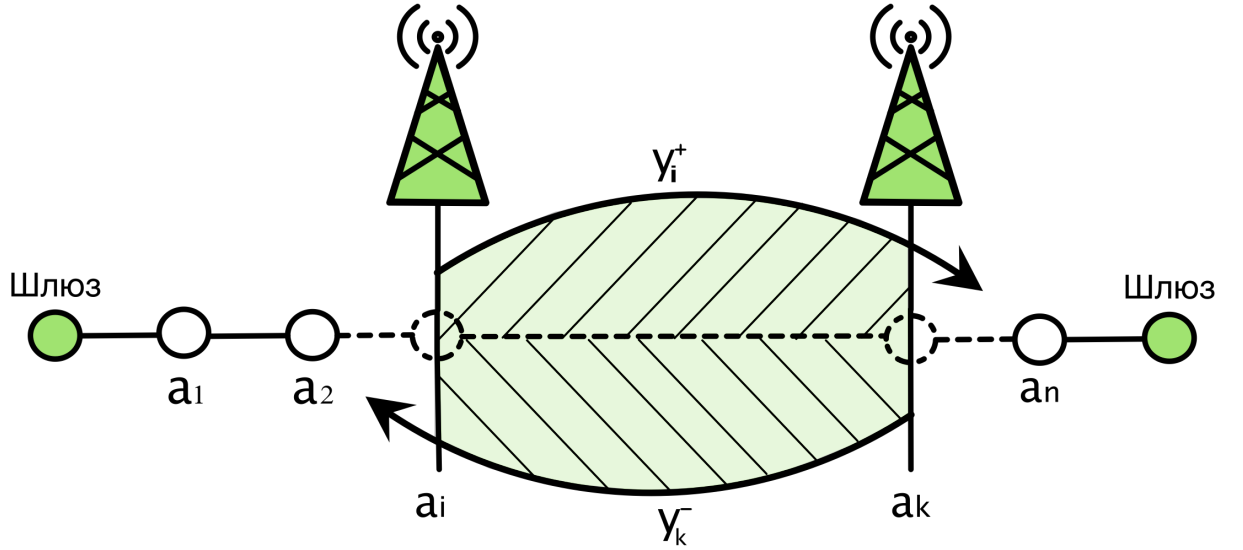


Рисунок 2.2 — Область покрытия между любыми двумя точками

Введем бинарные переменные $z_{ijkq}, i = \overline{1, n}; j = \overline{1, m}; k = \overline{1, n}, k \neq i; q = \overline{1, m}, q \neq j$.

Переменная $z_{ijkq} = 1$, если в точке a_i размещена станция s_j и данная станция связана со станцией s_q , размещенная в точке a_k ; и $z_{ijkq} = 0$ в противном случае.

Переменная $z_{ij0(m+1)} = 1$, если станция s_j , размещенная в точке a_i , связана со шлюзом s_{m+1} в точке a_0 ; $z_{ij0(m+1)} = 0$ в противном случае.

Переменная $z_{ij(n+1)(m+1)} = 1$, если здесь находится станция s_j в точке a_i и она связана со шлюзом s_{m+1} в точке a_{n+1} ; $z_{ij0(m+1)} = 0$ в противном случае.

Станции должны быть размещены в обеих точках a_i и a_k , (2.8) и (2.9):

$$z_{ijkq} \leq e_i, \quad i = \overline{1, n}; \quad j = \overline{1, m}; \quad k = \overline{1, n}, k \neq i; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j; \quad (2.8)$$

$$z_{ijkq} \leq e_k, \quad k = \overline{1, n}; \quad j = \overline{1, m}; \quad i = \overline{1, n}, i \neq k; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j. \quad (2.9)$$

Необходимо, чтобы станция s_j в точке a_i была связана с любой станцией, расположенной в точке a_k , справа от a_i ($k > i$) или с правым шлюзом s_{m+1} (2.10) и (2.11).

$$\sum_{k=i+1}^n \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{ijkq} + z_{ij(n+1)(m+1)} = x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.10)$$

Станция s_j , размещенная в a_n , справа связана только со шлюзом s_{m+1} на месте a_{n+1} (2.11).

$$z_{nj(n+1)(m+1)} = x_{nj} \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.11)$$

Также станция должна быть связана с любой станцией, расположенной в точке a_k слева от точки a_i ($k < i$) или с левым шлюзом s_{m+1} (2.12) и (2.13).

$$z_{1j0(m+1)} = x_{ij}, \quad j = \overline{1, m}; \quad (2.12)$$

Станция s_j , размещенная в точке a_1 слева может быть связана только со шлюзом s_{m+1} , расположенном в точке a_0 (2.12).

$$z_{ij0(m+1)} + \sum_{k=1}^{i-1} \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{ijkq} = x_{ij}, \quad i = \overline{2, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.13)$$

Необходимо, чтобы станция s_q в точке a_k была связана с любой станцией справа, расположенной в точке a_i (2.14).

$$\sum_{i=k+1}^n \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq q}}^m z_{ijkq} = x_{kq}, \quad k = \overline{1, n-1}, \quad q = \overline{1, m}; \quad (2.14)$$

Кроме того, станция s_q в точке a_k подключена к любой станции слева, расположенной в точке a_i (2.15).

$$\sum_{i=1}^k \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq q}}^m z_{ijkq} = x_{kq}, \quad k = \overline{2, n}, \quad q = \overline{1, m}; \quad (2.15)$$

Неравенства (2.8) и (2.9) и равенства (2.10) — (2.15) обеспечивают условие симметрии связи между базовыми станциями, расположенными в точках a_i и a_k , $\forall i, k$ (Рис.2.3).

Если станции s_j и s_q связаны, то максимальный радиус связи размещенных станций должен быть не меньше расстояния между точками a_i и a_k , где расположены станции s_i и s_q (Рис. 2.4). Формально это можно записать как (2.16) и (2.17).

$$\forall i = \overline{1, n}:$$

$$z_{ijkq}(R_{jq} - (a_i - a_k)) \geq 0, \quad k = \overline{0, i-1}; \quad j = \overline{1, m}; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j; \quad (2.16)$$

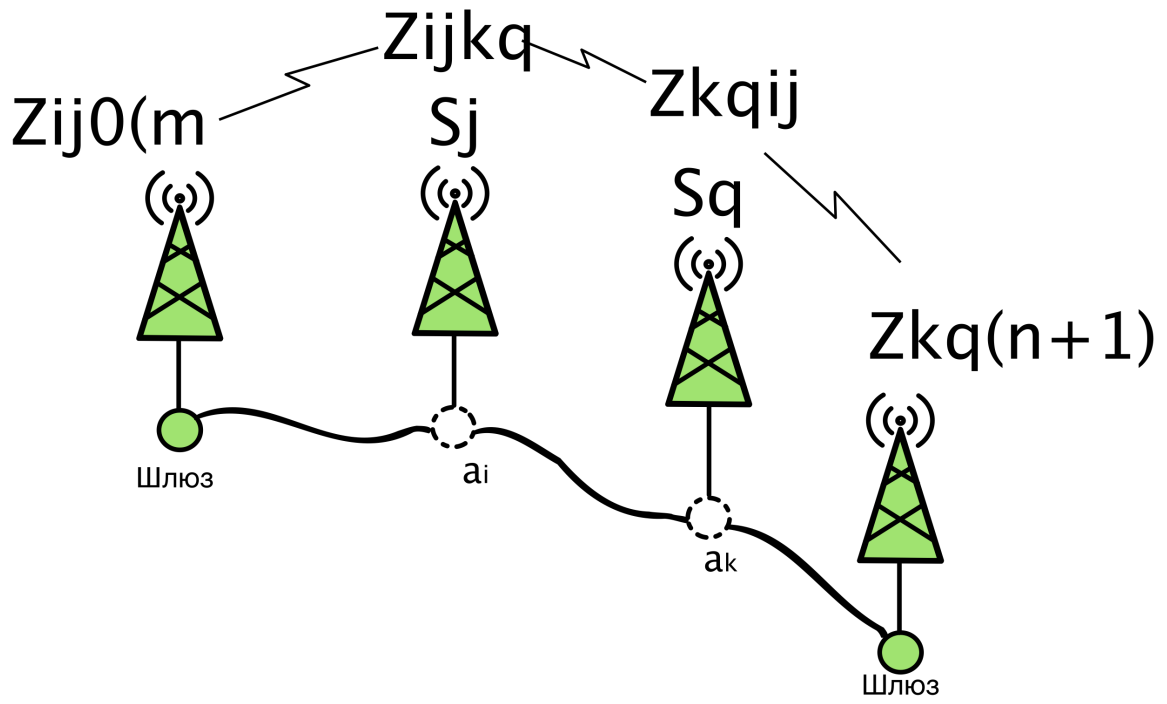


Рисунок 2.3 — Связь между базовыми станциями

$$z_{ijkq}(R_{jq} - (a_k - a_i)) \geq 0, \quad k = \overline{i+1, n+1}; \quad j = \overline{1, m}; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j. \quad (2.17)$$

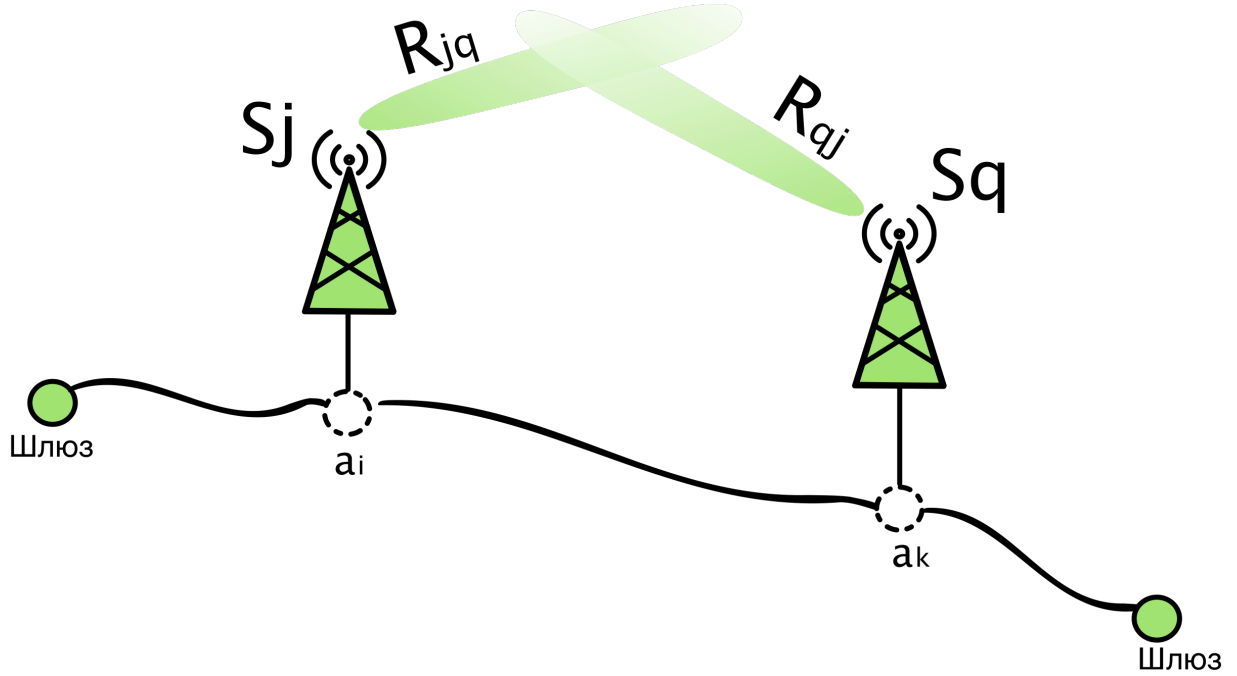


Рисунок 2.4 — Обеспечение связи с соседней станцией

И для бюджетного ограничения стоимости C :

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m x_{ij} \cdot c_j \leq C. \quad (2.18)$$

Работа [15] содержит доказательство NP-трудности для частного случая задачи ЦЛП, когда вдоль линейной территории размещают множество однотипных станций с одинаковыми параметрами. Представленная в данном исследовании модель (2.1) – (2.18) рассматривает общий случай размещения, когда вдоль линейного участка размещают множество различных станций с разными техническими параметрами. Следовательно, данная задача является также NP-трудности.

Представленная математическая модель рассчитывалась в пакете Optimization Toolbox MATLAB. Числовой пример решения полученной математической модели задачи ЦЛП представлен в приложении Б. В приложении также представлена методика расчета дальности связи для обеспечения коммуникации между базовыми станциями и охвата зоны покрытия.

2.3 Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме

Эффективным способом повышения технико-экономических показателей при проектировании БШС является оптимизация топологии сети, а именно решение задачи выбора оптимального набора станций из заданного избыточного множества и определение мест их размещения вдоль линейной контролируемой территории. Основным результатом работы, представленной в этой главе, является разработка итерационного метода выбора оптимальной топологии сети в процессе комплексного проектирования БШС. Принципиальной особенностью предлагаемого метода, повышающей его эффективность, является то, что для рассмотрения на этапе моделирования предлагается не одно решение, а последовательности лучших решений задачи оптимизации топологии сети. Это позволяет с помощью разработанной итерационной процедуры выбирать на этапе моделирования лучшее решение среди тех решений по топологии, которые удовлетворяют требуемым характеристикам проектируемой БШС.

2.3.1 Постановка задачи и ее формулировка в экстремальной комбинаторной форме

Пусть задано множество станций $S = \{s_j\}$ с параметрами $s_j = \{r_j, \{R_{jq}\}, \mu_j, c_j\}, j = 1, \dots, m; q = 1, \dots, m; j \neq q$. Здесь r_j – максимальный радиус покрытия станции, $\{R_{jq}\}$ – множество максимальных радиусов связи между j -ой и q -ой базовой станции, μ_j – интенсивность времени обслуживания и c_j – стоимость станции.

Задана максимальная допустимая стоимость размещенных станций C .

Задан отрезок α длиной L с концами в точках a_0 и a_{n+1} . Внутри отрезка $\alpha = [a_0, a_{n+1}]$ задано множество возможных точек размещения станций множества $A = \{a_i\}, i = 1, \dots, n$ с координатами l_i . Точка a_0 имеет координату $l_0 = 0$, точка a_{n+1} имеет координату $l_{n+1} = L$. На концах отрезка, в вершинах a_0 и a_{n+1} , стоят станции специального вида s_0 и s_{m+1} , соответственно, для которых радиусы покрытия, пропускные способности и стоимости не задаются. Радиусы связи задаются как R_{0j} и $R_{(m+1)j}$, соответственно. Требуется разместить станции таким образом, чтобы максимизировать размер контролируемой ими территории (покрытие) отрезка L при выполнении требования наличия связи каждой станции со станциями на концах отрезка (шлюзами) через систему размещенных станций при выполнении ограничений на время межконцевой задержки T и суммарную стоимость размещенных станций C . Сформулируем задачу в виде экстремальной задачи на конечном множестве.

Допустимой расстановкой станций назовем такой возрастающий по величине координат l_i набор пар $P = \{a_i, s_j\}, a_i \in A, i \neq 0, i \neq n+1; s_j \in S$, для которого выполняются требования:

1. для каждой пары (a_i, s_j) :

- а) слева: либо найдется такая пара (a_k, s_q) , что, $l_i - l_k \leq R_{jq}$ и $l_i - l_k \leq R_{qj}$, либо $l_i - l_0 \leq R_{j0}$ и $l_i - l_0 \leq R_{0j}$;
- б) справа: либо найдется такая пара (a_t, s_g) , что, $l_t - l_i \leq R_{jq}$ и $l_t - l_i \leq R_{qj}$, либо $l_{n+1} - l_i \leq R_{j(m+1)}$ и $l_{n+1} - l_i \leq R_{(m+1)j}$.

Данное требование гарантирует, что любая станция может быть связана со станциями на концах отрезка либо через промежуточные станции, либо непосредственно;

2. в одной точке стоит не более одной станции;

3. сумма задержек по всем размещенным станциям меньше заданной величины T – средней межконцевой задержки по времени по всей системе станций:

$$\sum_{j \in S_\sigma} \overline{T}_j \leq T,$$

где S_σ – множество размещенных станций, \overline{T}_j – среднее время задержки на станции. Расчет задержек описан в параграфе 1.2

4. суммарная стоимость размещенных станций меньше заданного бюджетного ограничения C .

Каждой допустимой расстановке станций P соответствует величина покрытия $z(P)$, определяемая как суммарная длина всех таких участков $\tau, \tau \subset \alpha$, что каждая точка этих участков попадает в зону покрытия, по крайней мере, одной станции, входящей в набор пар P .

Для удобства описании в дальнейшем алгоритмов введем понятие «недопокрытия» отрезка α :

$$f(P) = L - z(P)$$

Пусть G – множество всех допустимых расстановок P . Тогда мы можем сформулировать нашу задачу в следующей комбинаторной форме экстремальной задачи на конечном множестве.

Задача 1.

Требуется найти такую допустимую расстановку P^* , что

$$P^* = \operatorname{argmin}_{P \in G} f(P) \quad (2.19)$$

Обозначим через Γ все множество вариантов размещения станций (не обязательно допустимых) из множества S на заданном множестве возможных мест их размещения.

2.3.2 Дерево ветвлений для перебора элементов в множестве Γ

Опишем процедуру построения бинарного дерева поиска (дерева ветвлений) для полного перебора без повторений всех элементов множества Γ . Данная

процедура будет использована в дальнейшем при построении дерева поиска в алгоритме МВиГ решения **задачи 1**.

Будем предполагать, что в множестве S станции упорядочены по не убыванию радиусов покрытия.

Описываемая процедура использует известный прием разбиения множества G на подмножества с использованием некоторого параметра. Процесс формирования и последовательность исследования подмножеств обычно представляется с помощью дерева поиска, представляющего собой ориентированное от корня «дерева ветвлений», где каждому подмножеству соответствует вершина на дереве. Множеству Γ соответствует корневая вершина.

Параметр для разбиения множеств на подмножества

Процедура 1. Выбор способа ветвления дерева связан со спецификой задачи. В случае **задачи 1** спецификой является размещение множества станций S на множестве возможных точек размещения A . На каждом узле дерева будем применять дихотомическое ветвление.

Пусть G_0 , где нижний индекс – номер итерации, исходного множества Γ . На каждой итерации, начиная с итерации $v = 0$, разбиваем текущее подмножество G_v на два подмножества G_v^1 и G_v^2 . При этом множество G_v обычно называется «материнским», а множества G_v^1 и G_v^2 – «потомками» множества G_v или дочерними узлами.

В качестве параметра разбиения воспользуемся переменной π_{ij} , принимающей два значения 0 и 1:

- $\pi_{ij} = 1$, если наложено условие, что на месте a_i расположена станция s_j ;
- $\pi_{ij} = 0$, если наложено условие, что на месте a_i станция s_j располагаться не будет.

В дальнейшем будем считать, что для множества G_v^1 задано условие $\pi_{ij} = 1$, а для множества G_v^2 задано условие $\pi_{ij} = 0$.

Очевидно, что

$$G_v^1 \cup G_v^2 = G_v; \quad (2.20)$$

$$G_v^1 \cap G_v^2 = \emptyset. \quad (2.21)$$

Выбор переменной для разбиения на ν -ой итерации

На этапе разбиения любого множества G_ν все множество переменных $\Pi = \{\pi_{ij}\}$ можно разделить на три подмножества: множество Π^+ – «фиксированные» переменные, для которых $\pi_{ij} = 1$, множество Π^- – «запрещенные» переменные, для которых $\pi_{ij} = 0$, и множество Π^f – «свободные» переменные, для которых значения на данной итерации еще не заданы.

Правило выбора переменной для разбиения множества G_ν . Для разбиения множества G_ν на данной итерации выбирается из множества Π^f переменная с наименьшим индексом j среди всех переменных с наименьшим индексом i . Таким образом сначала определяется незанятое место размещения a_i с наименьшим номером (индексом i) и на нем размещается еще не размещенная станция s_j с наименьшим номером (индексом j).

Движение по дереву ветвлений. После разбиения очередного подмножества G_ν два подмножества G_ν^1 и G_ν^2 , последним на дереве ветвлений присваиваются порядковые индексы $G_{\nu+1}$ и $G_{\nu+2}$, соответственно. При формировании дерева ветвлений различаются два типа шагов: «прямой» шаг и «обратный» шаг. Прямой шаг – это движение «в глубину» по той же ветви дерева, реализующее очередное разбиение множества G_ν на два потомка, и обратный шаг, реализующий переход от множества G_ν к одному из ранее сформированных подмножеств. Обратный шаг делается в том случае, когда либо получено множество G_ν , состоящее из единственного элемента, либо множество G_ν при данном наборе значений переменных π_{ij} , выделяющих данное подмножество G_ν из множества G_0 , пусто. В этих случаях соответствующая вершина дерева называется «закрытой».

Для движения по дереву будем использовать правило **LIFO**. На основании этого правила прямые шаги будут выполняться до тех пор, пока не будет получена закрытая вершина. На дереве ветвлений это соответствует продолжению движения по той же ветви дерева. При этом из двух множеств G_ν^1 и G_ν^2 первым будет исследоваться на возможность закрытия соответствующей вершины множество G_ν^1 . Если вершина в результате проведенного исследования не будет закрыта, то из неё будет продолжено дальнейшее движение по той же ветви (выполнение прямого шага). Если вершина будет закрыта, то будет выполнен обратный шаг: для дальнейшего рассмотрения и продолжения движения будет выбрана незакрытая вершина с наибольшим порядковым номером ν среди всех

висячих вершин дерева (последняя сформированная вершина из нерассмотренных). Процедура будет завершена, когда все вершины дерева будут закрыты.

Заметим, что выполнение условий (2.20) и (2.21) гарантирует, что в результате завершения работы *процедуры 1* будут просмотрены все элементы множества Γ без повторений. Эти же условия определяют фундаментальное свойство дерева ветвлений: на каждой итерации объединение множеств G_v всех висячих вершин дерева дает исходное множество G_0 корневой вершины.

Алгоритм метода ветвей и границ Для построения алгоритма МВиГ для решения задачи 1 с использованием *процедуры 1* для построения дерева ветвлений нам достаточно разработать методы исследования вершин дерева на возможность их закрытия. В соответствии с техникой МВиГ закрытие вершины в результате исследования, соответствующего ей множества G_v возможно в трех случаях.

Случай 1. Множество G_v – пусто, т.е. доказано, что в множестве G_v при данном наборе фиксированных и запрещенных переменных π_{ij} нет ни одной допустимой расстановки P .

Случай 2. Доказано, что в множестве G_v не может быть допустимой расстановки P с меньшим значением целевой функции (1), чем у лучшей расстановки \hat{P} из уже найденных. Значение функции $f(\hat{P})$ называется «рекордом», а расстановка \hat{P} – «рекордным решением». В качестве начального рекорда принимается число заведомо большее искомого оптимального решения, например, L – длина всего отрезка.

Случай 3. Найдено оптимальное решение задачи 1 на множестве G_v . Прежде чем рассмотреть эти три случая, запишем важное свойство любого множеств G_v , являющееся следствием принятого правила выбора свободной переменной для разбиения очередного множества G_v при прямом шаге.

Свойство 1. Пусть для исследуемого множества G_v , $v > 0$, точка a_k – это одно любое из мест, на которых уже размещены станция из множества S в соответствии с набором фиксированных и запрещенных переменных π_{ij} , выделяющим данное множество из множества G_0 . Тогда для всех мест «слева» от a_k , т.е. точек a_i , $i < k$, размещение станций уже определено (при этом некоторые места могут быть пустыми). Перейдем непосредственно к исследованию

случаев 1 – 3.

Случай 1.

Проверка текущего множества G_v на пустоту состоит в установлении факта невозможности выполнения требований 1) – 4) введенных ранее при определении допустимой расстановки.

Рассмотрим проверку условия выполнения требования 1) для множества $G_v, v > 0$.

Пусть множество G_v образовано разбиением материнского множества при помощи переменной $\pi_{kt} = 1$. Проверяем, что каждый из радиусов R_{th} и R_{ht} , где h – индекс станции, размещенной на ближайшей слева к точке a_k точке a_d больше расстояния $l_k - l_d$. Если ближайшая слева точка – это точка a_0 (левый конец отрезка α), то делается проверка, для радиуса R_{t0} и R_{0t} .

Если данное условие не выполняется, то множество G_v недопустимо, соответствующая вершина закрывается и делается шаг обратного хода в соответствии с *процедурой 1*.

Если множество G_v образовано разбиением материнского множества при помощи переменной $\pi_{kt} = 0$ и a_d – точка с наибольшим индексом, среди точек, на которых уже размещены станции (точки a_0 , если размещенных станций нет), то надо проверить, что среди нераспределенных станций, без учета станции s_t , есть такая станция s_q что расстояние между точками a_k и a_d не больше, чем R_{qh} и R_{hq} . Если проверка отрицательна, то множество G_v – пусто, соответствующая этому множеству на дереве поиска вершина должна быть закрыта и выполняется шаг обратного хода в соответствии с *процедурой 1*.

Требование 2) выполняется соответствующим выбором очередной станции для размещения, требования 3) и 4) выполняются непосредственным суммированием соответствующих параметров у размещенных станций.

Случай 2. Построим оценку величины «недопокрытия» для множества G_v , полученного из материнского множества добавлением условия $\pi_{kt} = 1$. Частичным «недопокрытием» назовем величину $\Delta(k, d, p, t)$, которая вычисляется по формуле:

$$\Delta(k, d, p, t) = \max\{(a_k - a_d) - (r_p + r_t), 0\}. \quad (2.22)$$

Частичное «недопокрытие» (2.22) определяется для любых двух точек a_d и $a_k, k > d$, на которых расположены станции s_p и s_t при условии, что между этими точками нет других станций. Очевидно, что для любой расстановки P «недопокрытие» $f(P)$ вычисляется как сумма всех «недопокрытий» $\Delta(k, d, p, t)$

между местами размещения станций, включая концы отрезка α , на которых стоят станции особого типа s_0 и s_{m+1} .

Построим нижнюю оценку $W(G_v)$ для недопокрытий $f(P)$ расстановок P множества G_v , т.е.

$$W(G_v) \leq f(P), P \in G_v.$$

Если $W(G_v) \geq f(\hat{P})$, то множество G_v не может содержать расстановки лучше уже найденной расстановки \hat{P} соответствующая множеству G_v вершина на дереве поиска должна быть закрыта и далее выполняется шаг обратного хода в соответствии с *процедурой 1*.

Построим оценку «недопокрытия» для множества G_v , полученного из материнского множества добавлением условия $\pi_{kt} = 1$. Оценка будем искать в виде суммы

$$W(G_v) = w_1 + w_2.$$

Величина $w_1(G_v)$ вычисляется как сумма все частичных «недопокрытий» слева от вершины a_k и величины радиуса покрытия, размещаемой станций r_t . Оценка $w_2(G_v)$ вычислим «для недопокрытия» справа на части β до конца отрезка α (точки a_{n+1}). Данную оценку получим релаксацией условий, определяющих допустимую расстановку станций на участке β . Найдем такое подмножество S_β множества станций S , состоящее из еще не размещенных станций и дающее минимальное «недопокрытие» на участке β при выполнении только условий 2) – 4). Для этого сформулируем следующую задачу булевого программирования.

Задача 2.

$$z = |\beta| - \sum_{x_j \in S_\beta} r_j x_j \rightarrow \min.$$

при условии:

$$\sum_{x_j \in S_\beta} c_j x_j \leq C, \quad (2.23)$$

$$\sum_{x_j \in S_\beta} x_j \leq m, \quad (2.24)$$

$$x_j \in \{0, 1\},$$

где $|\beta|$ – длина отрезка β , m – число свободных мест для размещения станций на отрезке β .

Очевидно, что эффективность использования оценки в методе ветвей и границ определяется точностью оценки и временем ее вычисления. Задача 2 – это задача ЦЛП, являющаяся труднорешаемой [16]. На основании задачи 2 можно получить две оценки менее точные, но имеющие более эффективные методы решения. Заметим, что при снятии ограничения (2.23) или (2.24) задача 2 представляет собой целочисленную задачу о ранце с эффективным псевдополиномиальным алгоритмом решения [16]. При этом с точки зрения точности оценки, более перспективным представляется снятие ограничения (2.24), так как на практике, обычно, число возможных мест размещения станций существенно меньше числа размещенных станций, полученного в результате решения задачи. Назовем задачу, полученную снятием ограничения (2.24), задачей 3.

Задачу 2 при снятии условия целочисленности на переменные назовем задачей 4. Задача 4 есть задача линейного программирования. Очевидно, что задачи 3 и задачи 4, являясь оценками целевой функции решения задачи 2, могут служить оценками $w_2(G_v)$. Результаты численного эксперимента с различными оценками вынесены в [приложение 2](#).

Если множество G_v получено из материнского добавлением условия $\pi_{kt} = 0$, то оценка $W(G_v)$ равна оценке материнского множества.

В [приложении 1](#) приведены результаты вычислительного эксперимента, показывающего время решения задач 2, 3, 4 и относительную точность задачи 3 и 4 по отношению к задаче 2.

Перейдем к рассмотрению случая 3. Рассматривается только для множеств G_v , состоящих из единственной расстановки P , для которой «недопокрытие» $f(P)$ вычисляется как сумма всех недопокрытий $\Delta(k, d, p, t)$ между местами, где размещены станции, включая концы отрезка α , на которых стоят станции s_0 и s_{m+1} .

Если для найденной расстановки P выполняются условия 1) – 4), которые для единственной расстановки легко проверяются, и

$$f(P) < f(\hat{P}), \quad (2.25)$$

то $f(P)$ принимается за новый рекорд $f(\hat{P})$, расстановка P становится новым рекордным решением \hat{P} и выполняется шаг обратного хода в соответствии с

Процедурой 1, если неравенство (2.25) не выполняется, то рекорд остается прежним и выполняется шаг обратного хода.

Работа алгоритма МВиГ заканчивается, когда все вершины дерева поиска закрыты, при этом решение задачи:

$$P^* = \hat{P}, f(P^*) = f(\hat{P}).$$

2.3.3 Построения последовательности топологий для итерационной процедуры моделирования **БШС**

При проектировании **БШС** надо найти ее оптимальную топологию среди всех топологий, для которых будут выполняться все требования к показателям, исследуемым и рассчитываемым на этапе моделирования сети. Для решения этой задачи воспользуемся идеей метода построения последовательности планов [17].

Рассмотрим **задачу 1**.

Требуется найти такую допустимую расстановку P^* , что

$$f(P^*) = \min\{f(P), P \in G\}.$$

Построим для этой задачи последовательность $\Gamma = P^1, P^2, \dots, P^k$ допустимых расстановок (решений) множества G для заданного k , где

$$\begin{aligned} f(P^1) &= f(P^*), \\ f(P^2) &= \text{extr}\{f(P), P \in G \setminus P^1\}, \\ &\dots \\ f(P^k) &= \text{extr}\{f(P), P \in G \setminus P^1 \cup P^2 \cup \dots P^k\}, \end{aligned}$$

В последовательности Γ каждое решение не лучше предыдущего и не хуже последующего.

Теперь воспользуемся следующей процедурой. Будем последовательно, начиная с первой расстановки, выполнять этап моделирования **БШС**. Очевидно, что как только мы получим расстановку, удовлетворяющую всем требованиям этапа моделирования, мы решим задачу нахождения оптимальной топологии

среди всех топологий, для которых выполняются все требования к показателям, исследуемым и рассчитываемым на этапе моделирования сети. Действительно, для всех предыдущих расстановок эти условия не выполняются, а все последующие расстановки в последовательности Γ не могут быть лучше по критерию $f(P)$.

Обсудим вопрос как строить подобную последовательность на основании алгоритма МВиГ, описанного в параграфе 2.3.2. Заменяя неравенство (2.25) на нестрогое и записывая все рекорды, полученные в процессе работы алгоритма, мы, очевидно, получим последовательность расстановок, где каждая расстановка не хуже предыдущей и не лучше последующей. Для получения последовательности Γ достаточно «перевернуть» полученную последовательность, где первый элемент станет последним.

Недостатком такой процедуры является то, что для исследования на этапе моделирования будут отобраны только расстановки не хуже первого рекорда и среди них может не оказаться расстановки, удовлетворяющей критериям моделирования. Для расширения множества Γ можно сделать следующее. Зададим условие, что в результате решения задачи 1 мы хотим получить не только оптимальное решение, но и все решения не хуже оптимального на величину d . Для решения такого варианта задачи достаточно неравенство (2.25) в алгоритме МВиГ заменить следующим неравенством

$$f(P) \leq f(\hat{P}) + d, \quad (2.26)$$

где $d = \varepsilon \cdot L > 0$, ε – заданное отклонение в процентах, и запоминать все рекорды, полученные в процессе решения задачи.

На основании неравенства (2.26) можно построить итерационную процедуру, увеличивая величину d , если при данном ее значении допустимого решения на этапе моделирования не найдено. В приложение 2 представлены результаты численного примера.

2.4 Выводы по Главе 2

Представлена математическая модель задачи размещения базовых станций беспроводной сети связи вдоль линейного участка в виде задачи ЦЛП. В качестве примера представлен численный пример решения задачи.

В работе предложена методика проектирования беспроводной широкополосной сети для контроля линейной трассы с использованием итерационной процедуры построения последовательности лучших решений задачи выбора и размещения базовых станций при выполнении технологических условий на проектирование сети и ограничения на стоимость размещаемых станций.

Предложенная методика позволяет на этапе моделирования выбирать лучшее решение среди тех решений по выбору и размещению станций, которые удовлетворяют требованиям, предъявляемым к проектируемой сети.

Процедура нахождения последовательности лучших решений задачи выбора и размещения базовых станций основана на разработанном алгоритме МВиГ.

Глава 3. Оптимальное размещение базовых станций широкополосной беспроводной сети связи для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов

Построение современной инфраструктуры передачи информации для обслуживания множества объектов промышленного или гражданского назначения, рассредоточенных на некоторой территории, является актуальной задачей при создании единой систем контроля и управления указанными объектами. Создание такой инфраструктуры позволяет обеспечить оперативный контроль и управление объектами путем передачи необходимой информации с сенсоров и датчиков объектов в соответствующий внешнее приемное устройство. Для создания подобной инфраструктуры эффективно используются сети широкополосной беспроводной связи, необходимым этапом проектирования которых является решение задачи определения мест размещения базовых станций [18].

Широкополосные сети постепенно начинают занимать свою нишу в управлении и мониторинге нефтегазовых месторождений. В работе [19] предложен новый протокол сенсорной сети на базе IEEE 802.11 для мониторинга случаев загрязнений углеводородами.

А работе [20] исследуются различные протоколы сенсорных сетей для мониторинга над газораспределительной городской сеть. Вся газораспределительная сеть разделена на более мелкие, управляемые сегменты, каждый из которых имеет свою базовую станцию, которая может отправлять собранные данные в центральную базу данных компании.

В настоящей работе строятся и исследуются две математические модели задач размещения базовых станций, которые применимы на этапе синтеза топологии сети в процессе комплексного проектирования мультимедийных сетей. Предлагается модель для проверки существования допустимого решения при условии выполнения технологических ограничений для предложенной на предыдущих этапах схемы расстановки станций и модель для оптимизационной задачи. Оптимизационная задача состоит в выборе множества станций из заданного набора типов станций с различными характеристиками и их расстановки на избыточном множестве возможных мест размещения. В поставленной задаче рассматривается задача обслуживания объектов, расположение которых задано их координатами на плоскости. Особенностью такой задачи в широком

классе задач оптимального размещения мощностей является наличие условия на наличие информационной связи между станциями и внешним приемным устройством (шлюзом), выполнение которого гарантирует поступление всей информации с контролируемых объектов в центр управления.

В [21] решают задачу размещения мощностей с помощью генетического алгоритма. Авторы занимаются развертыванием устройств распределенных вычислений, серверов, вблизи устройств конечных пользователей. Связующим звеном между конечным пользователем и сервером являются базовые станции.

3.1 Задача при заданных местах размещения станций.

Задано множество вершин $A = \{a_i\}, i = \overline{0, n}$ на плоскости. Каждая вершина a_i имеет координаты $\{x_i, y_i\}$.

Множество A состоит из двух подмножеств:

- A_1 — множество вершин, которое соответствует объектам, с которых необходимо собирать информацию. Каждой вершине a_i приписана величина v_i — максимальный объем информации, снимаемой с объекта, расположенного на этой вершине. В частности, объектами могут быть любые стационарные абонентские устройства сети 802.11n. В дальнейшем будем считать, что каждая вершина из A_1 является объектом контроля.
- A_2 — множество мест, где размещены базовые станции. В дальнейшем вершину из A_2 будем идентифицировать не только как место размещения, но и как соответствующую станцию.

По определению:

$$A_1 \cup A_2 = \emptyset;$$

$$A_1 \cap A_2 = \emptyset.$$

Все вершины пронумерованы так, что:

$$A_1 = \{a_i\}, i = \overline{1, n_1};$$

$$A_2 = \{a_i\}, i = \overline{n_1 + 1, n}.$$

Каждой вершине из A_2 приписаны три параметра $s_i = \{r_i, R_{ij}, \vartheta_i\}$, где:

- r_i – максимальный радиус покрытия станции. Параметр, который характеризует зону охвата территории каждой станцией;
- R_{ij} – максимальный радиус связи между i -ой и j -ой станциями. Параметр характеризует расстояние, на котором обеспечивается связь между станциями;
- ϑ_i – максимальный объем информации в единицу времени, который может быть получен от объектов, обслуживаемых станцией.

Также задана вершина специального вида (шлюз) $s_0 = \{r_0, R_0, \vartheta_0\}$ с координатами $\{x_0, y_0\}$. По условию задачи величина ϑ_0 больше суммы величин ϑ_i у всех вершин множества A_1 .

Задано условие, что со шлюзом и между собой могут быть связаны только вершины множества A_2 .

Требуется проверить, что при заданных наборе и размещении станций вся имеющаяся информация с объектов (множество A_1) может быть собрана и передана системой станций (множество A_2) до шлюза s_0 .

Сформулируем задачу в виде модели ЛП.

Составим граф $H = \{A, E\}$ для возможного потока информации между вершинами множества $A = A_1 \cup A_2$. По определению, каждой вершине из A_2 соответствует свой набор параметров $\{r_i, R_i, \vartheta_i\}$. Матрица смежности $E = \{e_{ij}\}$ графа H строится по следующим правилам:

- $e_{ij} = 1$, если расстояние между i -ым объектом ($a_i \in A_1$) и j -ым местом размещения станции ($a_j \in A_2$) не более радиуса покрытия для станции соответствующего этой вершине типа;
- $e_{ij} = 1$, если расстояние между i -ым местом размещения ($a_i \in A_2$) и j -ым местом размещения ($a_j \in A_2$), не более радиуса связи той станции, у которой радиус связи не больше радиуса связи другой станции;
- $e_{i0} = 1$, если расстояние от вершины $a_i \in A_2$ до шлюза не более R_i ;
- $e_{ij} = 0$, во всех остальных случаях.

Введем переменные $x_{ij} \geq 0$. Это искомое количество информации, передаваемой в единицу времени по дуге e_{ij} графа H . Распишем условия для нашей задачи. Величина суммарного потока, который выходит с объекта равен весу ϑ_i :

$$\sum_{a_j \in \Gamma^+(a_i)} x_{ij} = \vartheta_i, \forall a_i, i = \overline{1, n_1}, \quad (3.1)$$

где $\Gamma^+(a_i)$ – множество вершин на графе H , в которые входят дуги, исходящие из вершины a_i .

Сумма входящих и исходящих потоков для любой i -ой вершины множества A_2 равна нулю:

$$\sum_{a_j \in \Gamma_1^-(a_i)} x_{ij} + \sum_{a_j \in \Gamma_2^-(a_i)} x_{ji} - \sum_{a_j \in \Gamma_2^+(a_i)} x_{ij} = 0, \forall a_i \in A_2. \quad (3.2)$$

Здесь множество $\Gamma_1^-(a_i)$ – вершины множества A_1 , из которых выходят дуги, входящие в вершину a_i , $\Gamma_2^-(a_i)$ – вершины множества A_2 , из которых выходят дуги, входящие в вершину a_i , $\Gamma_2^+(a_i)$ – вершины множества A_2 , в которые входят дуги, исходящие из вершины a_i .

Через систему станций вся информация от объектов должна поступить на шлюз s_0 :

$$\sum_{a_j \in \Gamma_2^-(a_0)} x_{j0} = \sum_{a_i \in A_1} \vartheta_i; \quad (3.3)$$

Объем информации, поступающей с других вершин на станцию, если она размещена на j -ой вершине, ограничен мощностью станции ϑ_j :

$$\sum_{a_j \in \Gamma^-(a_i)} x_{ji} \leq \vartheta_j, \forall a_j \in A_2 D. \quad (3.4)$$

Для нахождения допустимого решения задачи (3.1) — (3.4) (или доказательства, что допустимого решения не существует) может быть применена стандартная процедура нахождения допустимого решения задачи линейного программирования с вводом искусственных переменных в уравнения (3.1) — (3.4) и минимизации состоящей из этих переменных линейной формы. Если значение целевой функции в результате решения задачи окажется больше нуля, то допустимого решения для данного размещения станций не существует, в противном случае полученное решение дает допустимое распределение потоков по каналам связи.

3.2 Оптимизационная задача выбора набора размещаемых станций и определения мест их размещения

Постановка задачи Задано множество вершин $A = a_i, i = \overline{0, n}$ на плоскости. Каждая вершина a_i имеет координаты $\{x_i, y_i\}$. Множество A состоит из двух подмножеств:

- A_1 – множество вершин, с которых необходимо собирать информацию. Каждой вершине a_i приписана величина v_i – максимальный объем информации, снимаемой с объекта, расположенного на этой вершине;
- A_2 – множество возможных мест размещения базовых станций.

По определению

$$A_1 \cup A_2 = \emptyset;$$

$$A_1 \cap A_2 = A.$$

Все вершины пронумерованы так, что:

$$A_1 = \{a_i\}, i = \overline{1, n_1};$$

$$A_2 = \{a_i\}, i = \overline{n_1 + 1, n}.$$

Задано множество типов базовых станций $S = s_j, j = \overline{1, m}$, которые необходимо разместить на множестве A_2 .

Каждой станции приписаны четыре параметра $s_j = \{r_j, R_j, \vartheta_j, c_j\}$, где:

- r_j – максимальный радиус покрытия;
- R_{ij} – максимальный радиус связи между i -ой и j -ой станциями. Параметр характеризует расстояние, на котором обеспечивается связь между станциями;
- ϑ_j – максимальный объем информации в единицу времени, который может быть получен от объектов, обслуживаемых данной станцией;
- c_j – стоимость станции.

Также задана станция специального вида (шлюз) $s_0 = \{r_0, R_0, \vartheta_0, c_0\}$ с координатами $\{x_0, y_0\}$, где $r_0 = R_0 = \vartheta_0 = c_0 = 0$

Требуется разместить станции таким образом, чтобы вся информация с объектов (вершинах множества A_1) могла быть собрана и передана системой станций, размещенных на выбранных в результате решения задачи вершинах множества A_2 , до шлюза s_0 и общая стоимость размещенных станций была бы минимальной. Как и в предыдущих задачах вершины и станции будем, соответственно, идентифицировать как объекты или станции на них размещенные. Задано условие, что информация с вершин множества A_1 может передаваться непосредственно только на вершины множества A_2 , а со шлюзом и между собой могут быть связаны только вершины множества A_2 .

Заметим, что в отличие от предыдущих двух задач в данной задаче задано не множество станций, которые все должны быть использованы в проектируемой сети, а только типы станций. Таким образом в результате решения задачи определяется как набор станций, так и места их размещения. Формулировка задачи в виде модели частично целочисленного ЛП. Вместо каждой вершины a_i , $i = \overline{n_1 + 1, n}$ введем m вершин с координатами вершины a_i , и различными параметрами, соответствующими различным типам станций. Обозначим такую группу вершин, записанных с одинаковыми координатами вместо вершины a_i , как D_i . Каждой вершине из D_i поставим в соответствие набор параметров только одного типа станции из S , т.е. на данной вершине может стоять либо станция приписанного типа либо никакая. Обозначим расширенное множество вершин A_2 через A_2D .

Составим граф $H = \{AD, E\}$, описывающий сеть для передачи потока информации между вершинами расширенного множества $AD = A_1 \cup A_2D$ и шлюзом. Матрица смежности $E = e_{ij}$ графа H строится по следующим правилам.

- $e_{ij} = 1$, если расстояние между i -ой вершиной ($a_i \in A_1$) и j -ой вершиной ($a_j \in A_2D$) не более радиуса покрытия, приписанного этой вершине;
- $e_{ij} = 1$, если вершины a_i и a_j принадлежат разным множествам D_i и D_j и расстояние между ними не более радиуса связи той вершины, у которой радиус связи не больше радиуса связи другой вершины;
- $e_{i0} = 1$ ($a_i \in A_2D$) если расстояние от вершины до шлюза не более R_i ;
- $e_{ij} = 0$, во всех остальных случаях.

Введем потоковые переменные $x_{ij} \geq 0$.

Распишем условия для нашей задачи. Величина суммарного потока, который выходит с вершины a_i равен весу ϑ_i

$$\sum_{a_j \in \Gamma^+(a_i)} x_{ij} = \vartheta_i, \forall a_i, i = \overline{1, n_1}; \quad (3.5)$$

где $\Gamma^+(a_i)$ – множество вершин на графе H , в которые входят дуги, исходящие из вершины a_i .

Сумма входящих и выходящих потоков для любой i -ой вершины множества A_2D равна нулю

$$\sum_{a_j \in \Gamma_1^-(a_i)} x_{ij} + \sum_{a_j \in \Gamma_2^-(a_i)} x_{ji} - \sum_{a_j \in \Gamma_2^+(a_i)} x_{ij} = 0, \forall a_i \in A_2. \quad (3.6)$$

Здесь множество $\Gamma_1^-(a_i)$ – вершины множества A_1 , из которых выходят дуги, входящие в вершину a_i , $\Gamma_2^-(a_i)$ – вершины множества A_2D , из которых выходят дуги, входящие в вершину a_i , $\Gamma_2^+(a_i)$ – вершины множества A_2D , в которые входят дуги, исходящие из вершины a_i .

Через систему станций вся информация от объектов должна поступить на шлюз s_0

$$\sum_{a_j \in \Gamma_2^-(a_0)} x_{j0} = \sum_{a_i \in A_1} \vartheta_i. \quad (3.7)$$

Здесь $\Gamma_2^-(a_0)$ – подмножество вершин множества A_2D , дуги которых входят в шлюз a_0 .

Введем булевы переменные y_i для вершин a_i , $a_i \in A_2D$

- $y_i = 1$, если станция стоит на месте a_i ;
- $y_i = 0$, в противном случае.

Объем информации, поступающей от вершин множества A_1 на вершину $a_i \in A_2D$, ограничен мощностью станции ϑ_i .

$$\sum_{a_j \in \Gamma^-(a_i)} x_{ji} \leq y_i \cdot \vartheta_i, \forall a_i \in A_2D. \quad (3.8)$$

На множестве D_i может быть размещено не более одной станции

$$\sum_{a_j \in D_i} y_j \leq 1, \forall D_i. \quad (3.9)$$

Целевая функция

$$\sum_{a_i \in A_2D} c_i \cdot y_i \rightarrow \min. \quad (3.10)$$

Задача (3.5) — (3.10) представляет собой частично целочисленную задачу линейного программирования с $m \cdot |A_2|$ булевыми переменными.

Численный пример решения задачи оптимизации представлен в Приложении А.

3.3 Выводы к главе 2

В работе рассмотрены задачи размещения базовых станций при проектировании беспроводных широкополосных сетей связи. Предложены формулировки задач в виде моделей линейного и частично целочисленного линейного программирования как для случая проверки наличия допустимых решений для вариантов, предложенных проектировщиками, так и для экстремальной задачи отбора множества станций из имеющегося набора типов станций и оптимального размещения станций выбранного множества на избыточном множестве возможных мест размещения. Предложены алгоритмы построения графов информационных потоков, позволившие формализовать задачи в виде соответствующих моделей математического программирования. Приведены результаты вычислительного эксперимента.

Глава 4. Оценка характеристик производительности сети с помощью имитационного моделирования

Здесь будет имитационная модель сети массового обслуживания и методы машинного обучения.

В работе [22] рассматривают стохастическую модель марковской цепи для оценки качества предоставления информационных услуг передачи данных АСУ ТП в условиях помех и прерываний.

4.1 Аппроксимация функций распределений случайных величин

4.2 Имитационная модель с зависимым обслуживанием

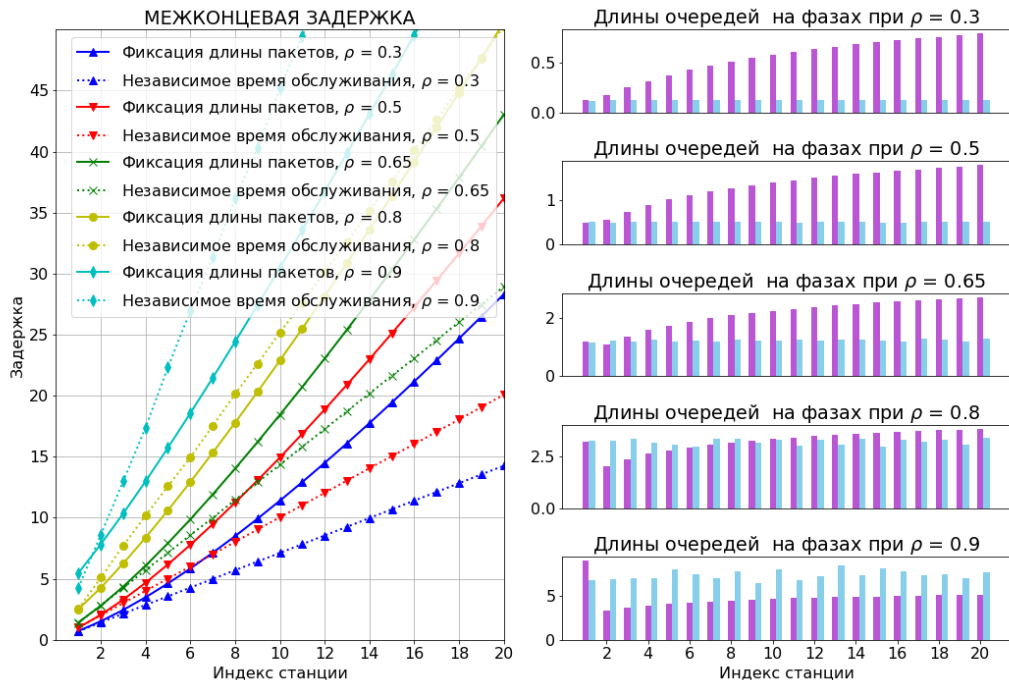


Рисунок 4.1 — Задержки для случаев с независимой и зависимой функции распределения времени обслуживания

4.3 Модели прогноза времени межконцевой задержки с помощью методов машинного обучения

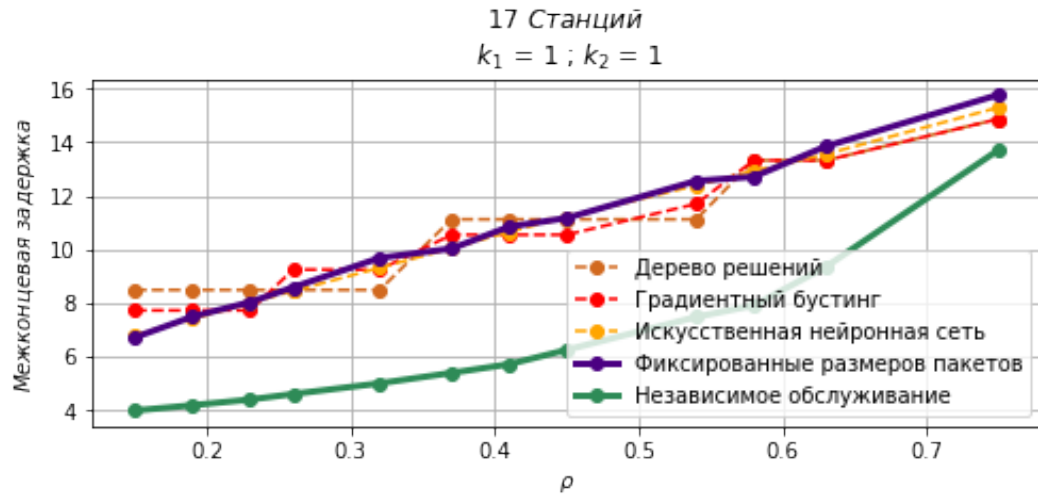


Рисунок 4.2 — Оценки времени межконцевых задержек для тандема размером 17

4.4 Выводы по главе 4

Заключение

Основные результаты работы заключаются в следующем.

1. разработаны математические модели в виде экстремальной комбинаторной задачи и задачи ЦЛП для оптимального размещения базовых станций при проектировании беспроводных широкополосных сетей (БШС) с линейной топологией;
2. предложен специальный алгоритм МВиГ для решения сформулированной экстремальной комбинаторной задачи;
3. разработана итерационная процедура нахождения последовательности лучших решений для задачи размещения базовых станций в рамках комплексного проектирования БШС с линейной топологией;
4. разработаны математические модели для задач проектирования БШС с ячеистой топологией;
5. предложены модели прогнозирования оценок характеристик производительности сети с помощью методов машинного обучения для многофазной сети массового обслуживания.

И какая-нибудь заключающая фраза.

Последний параграф может включать благодарности. В заключение автор выражает благодарность и большую признательность научному руководителю Иванову И. И. за поддержку, помощь, обсуждение результатов и научное руководство. Также автор благодарит Сидорова А. А. и Петрова Б. Б. за помощь в работе с образцами, Рабиновича В. В. за предоставленные образцы и обсуждение результатов, Занудятину Г. Г. и авторов шаблона *Russian-Phd-LaTeX-Dissertation-Template* за помощь в оформлении диссертации. Автор также благодарит много разных людей и всех, кто сделал настоящую работу автора возможной.

Список сокращений и условных обозначений

БШС	беспроводная широкополосная сеть
-----	----------------------------------

Словарь терминов

TeX : Система компьютерной вёрстки, разработанная американским профессором информатики Дональдом Кнудом

панграмма : Короткий текст, использующий все или почти все буквы алфавита

Список литературы

1. *Тчаро, Х.* Цифровизация нефтяной промышленности: базовые подходы и обоснование «интеллектуальных» технологий [Текст] / Х. Тчаро, А. Воробьев, К. Воробьев // Вестник Евразийской науки. — 2018. — Т. 2(10). — С. 1—17.
2. *Krasnov, A.* Use of Wireless Networks for Gas Fields Automation [Текст] / A. Krasnov, M. Prakhova, E. Khoroshavina // Oil and Gas Business. — 2016. — № 4. — С. 205—221.
3. *Burke, P. J.* The Output of a Queuing System [Текст] / P. J. Burke // Operations Research. — 1956. — Т. 4, № 6. — С. 699—704.
4. *Little, J. D. C.* A Proof for the Queuing Formula: $L = \lambda W$ [Текст] / J. D. C. Little // Operations Research. — 1961. — Т. 9, № 3. — С. 383—387.
5. Wireless Sensor Networks in oil and gas industry: Recent advances, taxonomy, requirements, and open challenges [Текст] / M. Y. Aalsalem [и др.] // Journal of Network and Computer Applications. — 2018. — Т. 113. — С. 87—97.
6. *Krzysztoń, M.* Intelligent Mobile Wireless Network for Toxic Gas Cloud Monitoring and Tracking [Текст] / M. Krzysztoń, E. Niewiadomska-Szynekiewicz // Sensors. — 2021. — Май. — Т. 21, № 11. — С. 3625.
7. Buried Wireless Sensor Network for Monitoring Pipeline Joint Leakage Caused by Large Ground Movements [Текст] / Т.-Н. Lin [и др.] // Journal of Pipeline Systems Engineering and Practice. — 2019. — Т. 10, № 4. — С. 04019023.
8. Wireless sensor networks in midstream and downstream in oil and gas industry [Текст] / M. Y. Lee [и др.] // Lecture Notes in Mechanical Engineering. — 2020. — С. 466—474.
9. An overview of routing techniques for road and pipeline monitoring in linear sensor networks [Текст] / M. Z. Abbas [и др.] // Wireless Networks. — 2018. — Т. 24, № 6. — С. 2133—2143.
10. A wireless sensor network based pipeline monitoring system [Текст] / K. R. Anupama [и др.] // 2014 International Conference on Signal Processing and Integrated Networks, SPIN 2014. — 2014. — С. 412—419.

11. *Jawhar, I.* A framework for pipeline infrastructure monitoring using wireless sensor networks [Текст] / I. Jawhar, N. Mohamed, K. Shuaib // 2007 Wireless Telecommunications Symposium, WTS 2007. — 2007.
12. Comparative review of pipelines monitoring and leakage detection techniques [Текст] / K. G. Aljuaid [и др.] // 2020 2nd International Conference on Computer and Information Sciences, ICCIS 2020. — 2020.
13. *Fedorova, A. A.* Determining the Composition of the Group of Drones and the Basing Method for Oil Pipeline Monitoring [Текст] / A. A. Fedorova, V. A. Beliautou, A. N. Barysevich // Proceedings - 2020 International Russian Automation Conference, RusAutoCon 2020. — 2020. — С. 330—335.
14. *Fataliyev, T. K. and.* Analysis and New Approaches to the Solution of Problems of Operation of Oil and Gas Complex as Cyber-Physical System [Текст] / T. K. and Fataliyev, S. A. Mehdiyev // International Journal of Information Technology and Computer Science. — 2018. — Т. 10, № 11. — С. 67—76.
15. On a problem of base stations optimal placement in wireless networks with linear topology [Текст] / R. Ivanov [и др.] // Communications in Computer and Information Science. — 2018. — Т. 919. — С. 505—513.
16. *Гэри, М.* Вычислительные машины и труднорешаемые задачи [Текст] / М. Гэри, Д. Джонсон. — Мир, 1982. — 416 с.
17. *Емеличев, В. А.* Метод построения последовательности планов для решения задач дискретной оптимизации [Текст] / В. А. Емеличев, В. Комлик. — Москва : Наука, 1981. — 208 с.
18. *Вишневский, В. М.* Теоретические основы проектирования компьютерных сетей [Текст] / В. М. Вишневский. — Москва : Техносфера, 2003. — 512 с.
19. *Mehmood, A.* A secure and low-energy zone-based wireless sensor networks routing protocol for pollution monitoring [Текст] / A. Mehmood, J. Lloret, S. Sendra // Wireless Communications and Mobile Computing. — 2016. — Т. 16, № 17. — С. 2869—2883.
20. Monitoring of Gas Distribution Pipelines Network Using Wireless Sensor Networks [Текст] / Z. Abbas [и др.] // Wireless Personal Communications. — 2021. — Т. 117, № 3. — С. 2575—2594.

21. Novel Cost Efficient Resource Allocation Technique Based on Deadline and Budget Constraints for Edge Users [Текст] / S. S. H. Bukhari [и др.] // Wireless Personal Communications. — 2021.
22. В. Т. Еременко [и др.] // Информационные системы и технологии. — 2013. — Т. 78, № 4. — С. 96—105.

Список рисунков

1.1	Соединение между станциями.	12
1.2	Покрытие станции	12
2.1	Охват покрытия станции	16
2.2	Область покрытия между любыми двумя точками	18
2.3	Связь между базовыми станциями	20
2.4	Обеспечение связи с соседней станцией	20
4.1	Задержки для случаев с независимой и зависимой функции распределения времени обслуживания	41
4.2	Оценки времени межконцевых задержек для тандема размером 17 .	42
A.1	Координаты размещения	52
A.2	Координаты размещения	53
A.3	Координаты размещения	54

Список таблиц

1	Координаты размещения	51
2	Координаты размещения	51
3	Множество типов станций	52
4	Множество типов станций	53
5	Точки размещения участка с длиной $L = 300$	55
6	Параметры базовых станций, шлюзов и объектов.	55
7	Рассчитанные радиусы связи между станциями	56
8	Рассчитанные радиусы покрытия станций	57
9	Решение задачи ЦЛП.	57
10	Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи ЦЛП и ЛП	58
11	Параметры базовых станций. P_{tr}^R – мощность направленной антенны, G_{tr}^R – усиление направленной антенны, P_{recv}^R – чувствительность направленной антенны, L – потери в антенном кабеле и разъемах, передающего тракта, P_{tr}^r – мощность всенаправленной антенны, G_{tr}^r – усиление всенаправленной антенны, p – пропускная способность, c – стоимость	59
12	Параметры шлюзов	60
13	Рассчитанные радиусы покрытия	60
14	Рассчитанные радиусы связи базовых станций	60
15	Рассчитанные радиусы связи шлюзов	60
16	Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи ЦЛП и ЛП	61

Приложение А

Численный пример оптимального размещения базовых станций для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов

Рассмотрим пример для оптимизационной задачи выбора набора размещаемых станций и определения мест их размещения. Задано множество рассредоточенных объектов A_1 , $|A_1| = 4$ и шлюз (таблица 1).

Задано множество A_2 возможных мест расположения станций, $|A_2| = 4$. Все вершины представлены на рисунке А.1.

Задано ограничение по мощности для кадого объекта (таблица 2).

Задано множество типов станций (таблица 4).

Необходимо разместить станции таким образом, чтобы минимизировать их суммарную общую стоимость. Построим граф сети H для данного набора типов станции. Матрица смежности представлена на рисункке А.2

Таблица 1 — Координаты размещения

0	(7,4)	Координаты шлюза
1	(1, 5)	Координаты объектов
2	(4.5, 4)	
3	(6, 3)	
4	(3.5, 5)	
5	(2, 4)	Координаты размещения станций
6	(5, 5)	
7	(2, 6)	
8	(6, 5.5)	

Таблица 2 — Координаты размещения

Объекты	1	2	3	4
Мощность	10	15	17	18

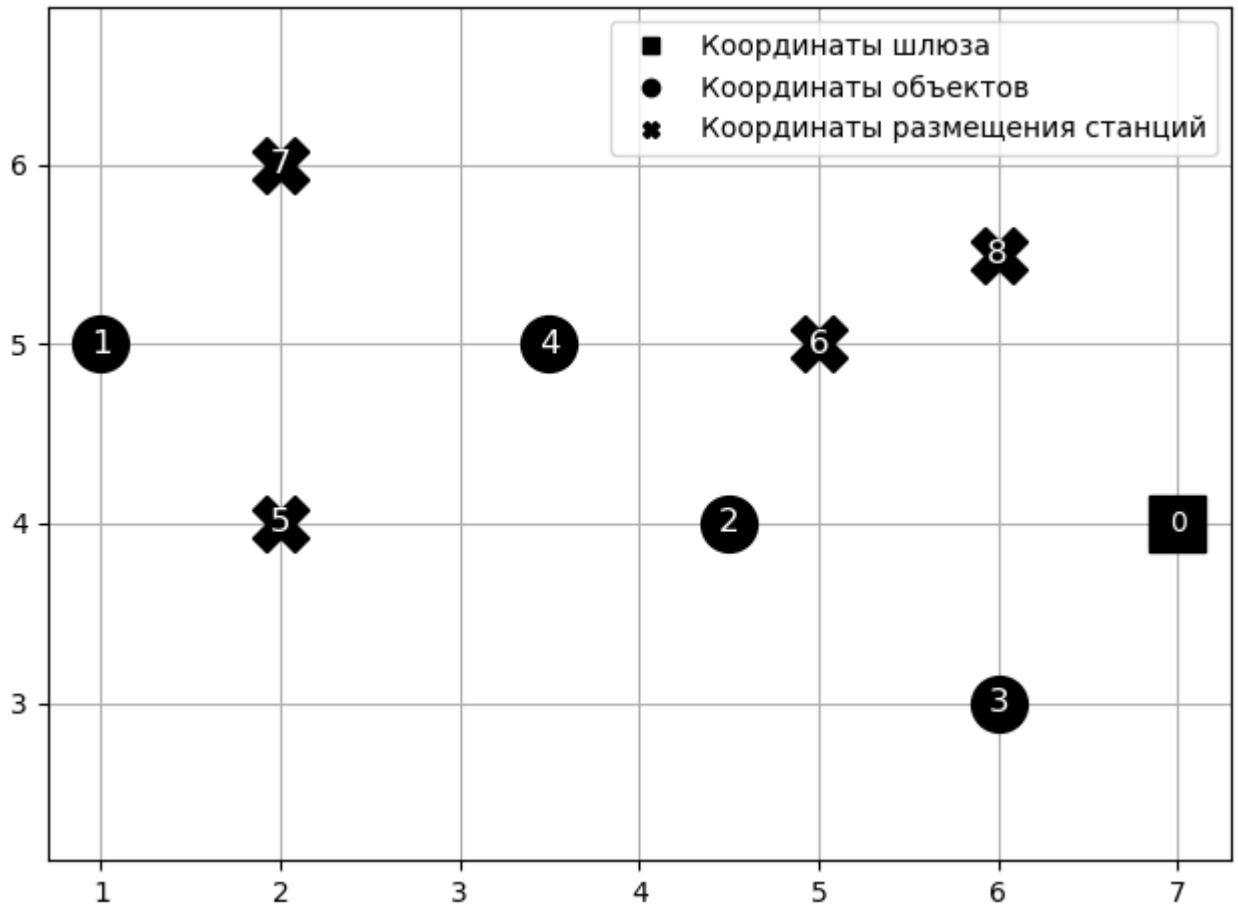


Рисунок А.1 — Координаты размещения

Таблица 3 — Множество типов станций

Тип	Мощность, ϑ_j	Радиус покрытия, r_j	Радиус связи, R_j	Стоимость, c_j
1	80	1	6	70
2	100	2	5	75
3	100	2	5	75

На основе матрицы смежности полученного графа запишем систему равенств и неравенств (3.5) — (3.10) и решим задачу частично целочисленного ЛП. В ходе решения мы получили следующее размещение станции (рис. А.3)

Из графика видно, что были размещены на точках 7 и 8 две станции типа 2 и 3, соответственно. Решением задачи является суммарная стоимость равная: $f = 160$.

Алгоритмы построения графов H были запрограммированы на языке Python. Задачи, сформулированные на основании графов H в виде соответствующих задач математического программирования, были решены пакетом

	a_0	a_1	a_2	a_3	a_4	a_5s_1	a_6s_1	a_7s_1	a_8s_1	a_5s_2	a_6s_2	a_7s_2	a_8s_2	a_5s_3	a_6s_3	a_7s_3	a_8s_3
a_0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
a_1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	1	0	1	0
a_2	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0	1
a_3	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1
a_4	1	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	1
a_5s_1	1	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
a_6s_1	1	0	0	0	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
a_7s_1	1	0	0	0	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1
a_8s_1	0	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1
a_5s_2	1	0	0	0	0	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1
a_6s_2	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	1
a_7s_2	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1
a_8s_2	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1
a_5s_3	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1
a_6s_3	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1
a_7s_3	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1
a_8s_3	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0

Рисунок А.2 — Координаты размещения

Таблица 4 — Множество типов станций

Количество объектов, n_1	Количество мест размещения станций, $n - n_1$	Среднее время счета, сек.
4	3	12,34
4	4	12,42
4	5	12,31
6	6	11,20
8	7	11,27
10	7	12,32
12	10	12,51
14	7	12,42
17	8	12,18
21	8	12,53
25	8	14,22

Optimization Toolbox MATLAB. В таблице 4 представлены результаты времени счета задач частично целочисленного ЛП для различных случаев числа мест размещения станций и числа объектов. Для каждого случая было проведено по 10 примеров.

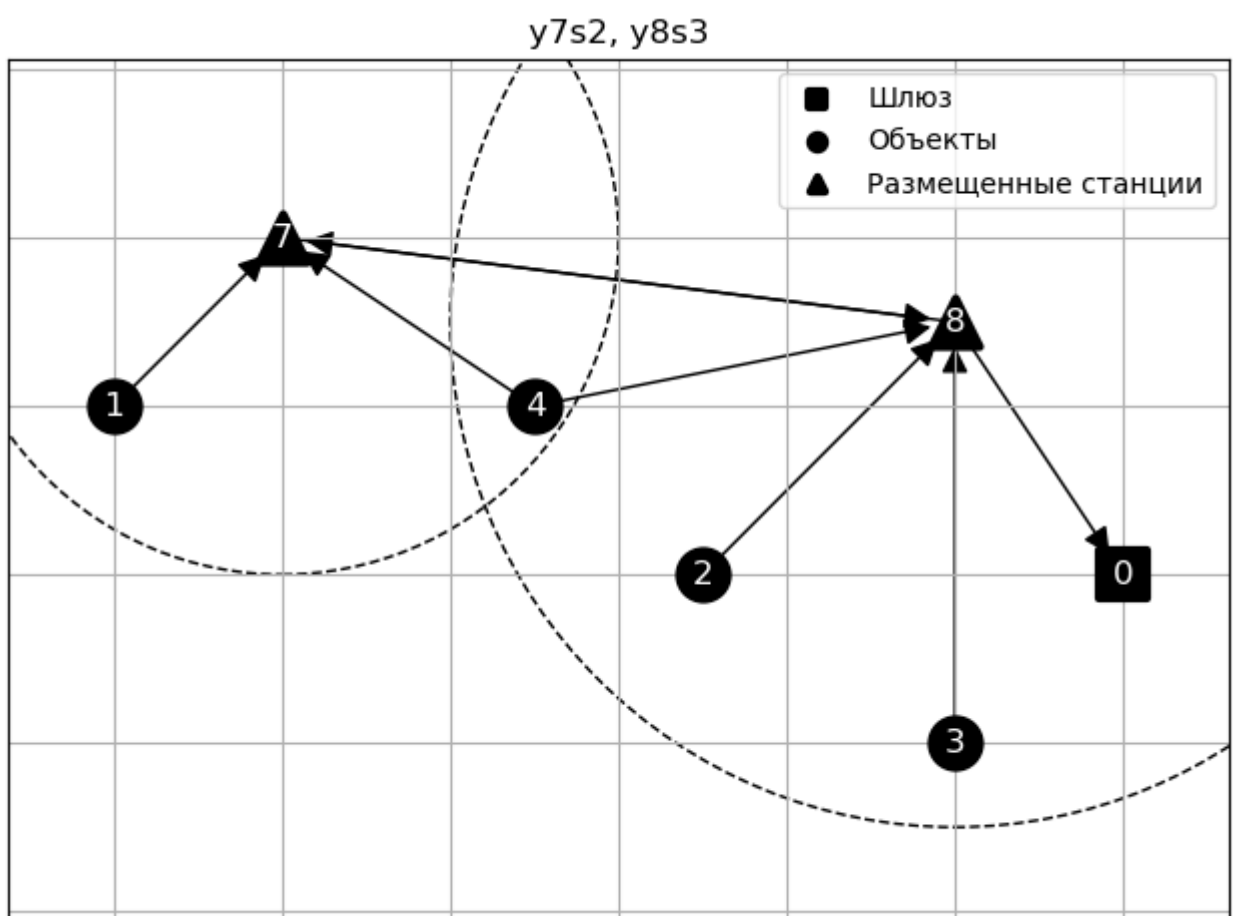


Рисунок А.3 — Координаты размещения

Приложение Б

Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде задачи ЦЛП

В этой секции представлен численный пример решения данной задачи.

Задан линейный участок L с длиной 300 с количеством $n = 7$ точек размещения. Координаты точек размещения представлены в таблице 5. Задан бюджет размещения $C = 130$. Центральная частота $f = 2437$ МГц.

a_i	a_1	a_2	a_3	a_4	a_5	a_6	a_7
Координата	29	40	95	139	181	230	273

Таблица 5 — Точки размещения участка с длиной $L = 300$.

Задано множества базовых станций $m = 8$ с параметрами представленными в таблице 6. Также в таблице представлены параметры шлюзов и контролируемых объектов. Параметры объектов необходимы для расчета радиусов покрытия станций.

BS	P_{tr}^R	G_{tr}^R	P_{recv}^R	P_{recv}^r	G_{recv}^r	c
	дБм	дБ	дБм	дБм	дБ	у.е.
1	20	5	-69	-67	5	40
2	19	5	-67	-67	5	28
3	18	5	-69	-67	5	45
4	19	5	-69	-67	6	22
5	19	5	-67	-67	5	21
6	20	5	-69	-67	5	40
7	19	5	-67	-67	5	28
8	18	5	-69	-67	5	45
Шлюз	G_{recv}^R	P_{recv}^R		Объект	P_{tr}^r	G_{tr}^r
	дБ	дБм			дБм	дБ
	5	-69			15	2

Таблица 6 — Параметры базовых станций, шлюзов и объектов.

Расчет радиса связи между станциями Базовые станции оснащены направленной антенной с высоким коэффициентом усиления для связи с соседними станциями. Для расчета потерь между станциями j и q воспользуемся формулой (1.4):

$$L_{fs}^{jq} = P_{tr}^R(j) - L_{tr} + G_{tr}^R(j) + G_{tr}^R(q) - L_{recv} - SOM - P_{recv}^R(q).$$

Потери на кабелях приемника L_{recv} и передатчика L_{tr} примем равным 1 дБ и запас на замирания сигнала $SOM = 10$ дБ.

Let us carry out an example of the calculation communication link between stations s_1 and s_2 : Для примера рассчитаем радиус связи между станциями s_1 и s_2 :

$$\begin{aligned} L_{fs}^{12} &= P_{tr}^R(1) - L_{tr} + G_{tr}^R(1) + G_{tr}^R(2) - L_{recv} - SOM - P_{recv}^R(2) = \\ &= 20 - 1 + 5 + 5 - 1 - 10 - (-69) = 87(dB). \end{aligned} \quad (Б.1)$$

Для расчета канала связи необходимо использовать формулу (1.5). Несущая частота $f = 2437$ МГц и коэффициент для расчета потерь $K = -27,55$:

$$R_{jq} = 10^{\left(\frac{L_{fs}^{jq} - 20 \lg F - K}{20}\right)} = 10^{\left(\frac{87 - 20 \lg 2437 - (-27.55)}{20}\right)} = 174(m). \quad (Б.2)$$

В таблице 7 приведены расчеты максимальных радиусов связи между всеми станциями s_j , $j = 1, \dots, m$ и шлюзом s_{m+1} .

$R_{jq}, (m)$	s_1	s_2	s_3	s_4	s_5	s_6	s_7	s_8	s_{m+1}
s_1	—	174	219	219	174	219	174	219	219
s_2	195	—	195	195	155	195	155	195	195
s_3	174	138	—	174	138	174	138	174	174
s_4	195	155	195	—	155	195	155	195	195
s_5	195	155	195	195	—	195	155	195	195
s_6	219	174	219	219	174	—	174	219	219
s_7	195	155	195	195	155	195	—	195	195
s_8	174	138	174	174	138	174	138	—	174

Таблица 7 — Рассчитанные радиусы связи между станциями

Расчет радиуса покрытия

Расчет проводится аналогично расчета радиуса связи между станциями. Потери в свободном пространстве для канала между j -ой станции и контролируемым объектом

$$L_{fs}^j = P_{tr}^r(j) - L_{tr} - SOM - P_{RX}.$$

Пример расчета радиуса покрытия для 1-ой станции:

$$\begin{aligned} L_{fs}^1 &= P_{tr}^r + G_{tr}^r + G_{recv}^r(1) - L_{recv}(1) - SOM - P_{recv}^r(1) = \\ &= 15 + 2 + 5 - 1 - (-67) - 10 = 78 \text{ (дБ)}. \end{aligned} \quad (\text{Б.3})$$

$$r_1 = 10^{\left(\frac{78 - 20 \lg 2437 - (-27.55)}{20}\right)} = 77 \text{ (м)}.$$

Рассчитанные радиусы покрытия для всех станций s_j , $j = \overline{1, m}$ представлены в таблице 8).

STA	s_1	s_2	s_3	s_4	s_5	s_6	s_7	s_8
r_j	77	77	77	87	77	77	77	77

Таблица 8 — Рассчитанные радиусы покрытия станций

Задача ЦЛП решена с помощью Optimization Toolbox MatLab. Таблица 9 содержит все полученные целочисленные решения.

a_i	a_1	a_2	a_3	a_4	a_5	a_6	a_7	Покрытие	Цена
Координаты	29	40	95	139	181	230	273	м	у.е.
Целочисленное решение 1	s_1	s_2	s_6	—	—	—	s_4	286	130
Целочисленное решение 2	s_4	—	s_5	s_7	—	—	s_2	289	99
Оптимальное решение	s_4	s_2	—	—	s_1	—	s_5	300	111

Таблица 9 — Решение задачи ЦЛП.

Приложение В

Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи 2, 3 и 4

В таблице 10 приведены результаты вычислительного эксперимента, показывающего время решения задач 2, 3, 4 и относительную точность задачи 3, 4 по отношению к задаче 2. Для непокрытого участка заданной длины $|\beta| = 50$, варьируя количеством неразмещенных станций, а также количеством свободных мест размещения рассчитаем оценку недопокрытия при бюджетном ограничении $C = 600$. Как видно из результатов расчетов, представляется целесообразным для решения задач большой размерности использовать в качестве оценки $w_2(G_v)$ задачу 3, так как время ее расчета в виде задачи линейного программирования существенно ниже с учетом высокой точности.

Таблица 10 — Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи ЦЛП и ЛП

Количество точек размещения, t	Количество свободных станций, $ S_\beta $	ЦЛП		Задача о ранце			ЛП		
		Время расчета, сек	Недопокрытие, z	Время расчета, сек	Недопокрытие, z	Точность, %	Время расчета, сек	Недопокрытие, z	Точность, %
5	6	0,3250	436,00	0,3214	426,00	97,71	0,0047	436,00	100,00
5	8	0,3218	431,00	0,3582	398,00	92,34	0,0045	431,00	100,00
8	10	0,3765	395,00	0,3621	375,00	94,94	0,0094	395,00	100,00
8	12	0,3746	390,00	0,2977	347,00	88,97	0,0094	390,00	100,00
12	15	0,3363	339,00	0,2960	309,00	91,15	0,0114	339,00	100,00
12	17	0,4072	336,00	0,3456	283,00	84,23	0,0136	336,00	100,00
18	20	0,3558	265,00	0,3407	265,00	100,00	0,0121	265,00	100,00
18	25	0,3794	260,00	0,3096	259,00	99,62	0,0169	257,60	99,08
25	30	0,3177	246,00	0,3576	246,00	100,00	0,0222	244,33	99,32
25	45	0,3539	229,00	0,3556	229,00	100,00	0,0494	226,40	98,86
30	50	0,2994	225,00	0,3146	225,00	100,00	0,0570	224,13	99,61
30	100	0,5179	223,00	0,5177	223,00	100,00	0,1513	218,75	98,09

Приложение Г

Числовой пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме

Рассмотрим пример задачи размещения базовых станций.

Задан линейный участок $L = 200$.

Множество точек размещения $|A| = 7$.

Множество станций $|S| = 5$.

Ограничение на стоимость $C = 65$.

Ограничение на стоимость $T = 0.5$ (сек).

Средний размер пакетов $w = 3.2$ Мбит

Отклонение $\varepsilon = 1$

В таблице 11 представлены параметры базовых станций.

S	P_{tr}^R	G_{tr}^R	P_{recv}^R	L	P_{tr}^r	G_{tr}^r	p	c
№	дБм	дБ	дБм	дБ	дБм	дБ	Мбит/сек	у.е.
1	16	5	-69	1	20	5	433	20
2	19	5	-67	1	20	5	433	28
3	15	5	-69	1	18	5	433	25
4	16	5	-69	1	19	6	433	24
5	16	5	-67	1	19	5	433	21

Таблица 11 — Параметры базовых станций. P_{tr}^R — мощность направленной антенны, G_{tr}^R — усиление направленной антенны, P_{recv}^R — чувствительность направленной антенны, L — потери в антенном кабеле и разъемах, передающего тракта, P_{tr}^r — мощность всенаправленной антенны, G_{tr}^r — усиление всенаправленной антенны, p — пропускная способность, c — стоимость

На концах участка размещены шлюзы s_0 и s_{m+1} с параметрами (таблица 12):

По формуле (5) рассчитаем радиус покрытия для каждой станции (таблица 13) и радиусы связи между станциями и со шлюзами (таблица 14 и таблица 15).

Шлюз	P_{tr}^R	G_{tr}^R	P_{recv}^R	L
№	дБм	дБ	дБм	дБ
s_0	20	3	-69	1
s_{m+1}	20	3	-69	1

Таблица 12 — Параметры шлюзов

Станция	S_1	S_2	S_3	S_4	S_5	S_{m+1}
r_j , м	48	43	38	43	43	0

Таблица 13 — Рассчитанные радиусы покрытия

R_{jq} , м	S_1	S_2	S_3	S_4	S_5	S_0	S_{m+1}
S_1	—	76	96	96	76	76	76
S_2	85	—	85	85	68	68	68
S_3	76	60	—	76	60	60	60
S_4	85	68	85	—	68	68	68
S_5	85	68	85	85	—	68	68

Таблица 14 — Рассчитанные радиусы связи базовых станций

R_{jq} , м	S_1	S_2	S_3	S_4	S_5
S_0	96	85	76	85	85
S_{m+1}	96	85	76	85	85

Таблица 15 — Рассчитанные радиусы связи шлюзов

В таблице 16 представлены результаты решения размещения станций. Для заданной $\epsilon = 1\%$, т.е. $d = 2$ был получен последовательности расстановок для задач 2, 3 и 4 расчета оценок с помощью задачи ЦЛП, задачи «О ранце» и ЛП. В таблице представлены рекорды «недопокрытия», стоимости и задержки сети, а также размещения станций, число пройденных узлов дерева а и время счета. Задача ЦЛП и задача о ранце решались с помощью Optimization Toolbox Matlab, а задача ЛП решалась с помощью библиотеки с исходным кодом Scipy Python. Как видно из результатов оценка, полученная с помощью задачи ЛП менее точная, приходится обходить большее количество узлов для нахождения рекордов по сравнению с методом оценки «недопокрытия» с помощью задач 2 и 3. В итоге возрастает итоговое количество пройденных узлов. В свою очередь метод ЛП имеет свое преимущество, так как время счета меньше.

Таблица 16 — Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи ЦЛП и ЛП

№	Рекорд, м	Стоимость, у.е.	Задержка, сек	Размещение						
				a_1	a_2	a_3	a_4	a_5	a_6	a_7
1	1	65	0,03244	S_1	-	S_4	-	-	S_5	-
2	1	65	0,03244	S_1	-	S_5	-	-	S_4	-
3	1	65	0,03244	S_4	-	S_1	-	-	S_5	-
4	0	65	0,03244	S_4	-	S_5	-	-	S_1	-
5	1	65	0,03244	S_5	-	S_1	-	-	S_4	-
6	0	65	0,03244	S_5	-	S_4	-	-	S_1	-
7	1	65	0,03244	-	S_1	S_4	-	-	S_5	-
8	1	65	0,03244	-	S_1	S_5	-	-	S_4	-
9	1	65	0,03244	-	S_1	-	S_4	-	S_5	-
10	0	65	0,03244	-	S_1	-	S_4	-	-	S_5
11	1	65	0,03244	-	S_4	S_1	-	-	S_5	-
12	0	65	0,03244	-	S_4	S_5	-	-	S_1	-
13	1	65	0,03244	-	S_4	-	S_1	-	S_5	-
14	0	65	0,03244	-	S_4	-	S_1	-	-	S_5
15	1	65	0,03244	-	S_5	S_1	-	-	S_4	-
16	0	65	0,03244	-	S_5	S_4	-	-	S_1	-
Метод оценки «недопокрытия» справа		ЦЛП					Задача «О ранце»		ЛП	
Число пройденных узлов		934					934		1590	
Время счета, сек		5,412					5,136		3,613	