

Оглавление

	Стр.
Введение	5
Глава 1. Внедрение БШС на нефтегазовых месторождениях . .	10
1.1 Этапы проектирования БШС	11
1.2 Анализ современных беспроводных широкополосных технологий передачи данных	14
1.2.1 Ячеистые сенсорные сети с низкоскоростным трафиком .	14
1.2.2 Сети дальнего радиуса действия с высокоскоростным трафиком	18
1.2.3 Выбор протокола беспроводной широкополосной сети для решения задачи синтеза топологий	22
1.3 Определение параметров БШС, необходимых для решения задач размещения базовых станций	23
1.3.1 Энергетический потенциал канала связи	24
1.3.2 Модель потерь в свободном пространстве	26
1.3.3 Модель распространения SUI	28
1.3.4 Модель двух лучевого распространения	30
1.3.5 Расчет параметров БС, необходимых для задач оптимизации	30
1.4 Оценка характеристик производительности сети с помощью стохастических моделей массового обслуживания	32
1.4.1 Время передачи пакета в канале	32
1.4.2 Расчет межконцевой задержки	35
1.5 Выводы по главе 1	38
Глава 2. Размещения базовых станций БШС для покрытия линейной территории	40
2.1 Актуальность внедрения БШС для линейного участка на месторождении	40

2.2	Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде задачи целочисленного линейного программирования	43
2.2.1	Постановка задачи	44
2.2.2	Модель целочисленного линейного программирования . . .	45
2.3	Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	51
2.3.1	Постановка задачи	51
2.3.2	Дерево ветвлений для перебора элементов в множестве Γ .	53
2.3.3	Метод ветвей и границ для задачи размещения БС	56
2.3.4	Построения последовательности топологий для итерационной процедуры моделирования БШС	61
2.4	Сравнительная оценка полученных моделей	62
2.5	Выводы по Главе 2	67
Глава 3. Размещение базовых станций БШС для обслуживания множества рассредоточенных объектов .		70
3.1	Актуальность внедрения БШС для обслуживания рассредоточенных объектов на месторождении	70
3.2	Задача при заданных местах размещения станций.	71
3.3	Оптимизационная задача выбора набора размещаемых станций и определения мест их размещения	74
3.3.1	Постановка задачи.	74
3.3.2	Построение матрицы смежности	76
3.3.3	Математическая модель частично целочисленного линейного программирования	77
3.4	Выводы к главе 3	78
Заключение		80
Список сокращений и условных обозначений		81
Словарь терминов		82

	Стр.
Список литературы	83
Список рисунков	98
Список таблиц	99
Приложение А. Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи 2, 3 и 4	100
Приложение Б. Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде задачи целочисленного линейного программирования	101
Приложение В. Метод ветвей и границ на примере задачи размещени двух базовых станций	104
Приложение Г. Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	109
Приложение Д. Численный пример оптимального размещения базовых станций для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов	113

Глава 2. Размещения базовых станций БШС для покрытия линейной территории

2.1 Актуальность внедрения БШС для линейного участка на месторождении

В данной главе будет представлена математическая модель размещения БС БШС вдоль линейного участка. Ключевым таким линейным объектом на нефтегазовом промысле является магистральный трубопровод.

Магистральные трубопроводы предназначены для транспортировки товарной нефти или газа из района промысла, производства до места потребления. В общем случае под местами потребления понимают нефтебазы, перевалочные базы, пункты налива в цистерны и заводы [1]. В зависимости от географических особенностей и климатических условий магистральные трубопроводы могут прокладываться в подземном, наземном или надземном типах.

Трубопроводы по-прежнему являются самым безопасным способом транспортировки нефти. К сожалению до сих пор невозможно избежать случайных утечек. Так к особо уязвимым участкам трубопроводной инфраструктуры относятся регулирующая арматура, ловушки для скребков, приемники скребков, счетчики и манометры. Хотя утечки в трубопроводе часто начинаются с малого, позднее обнаружение и идентификация утечек может иметь пагубные последствия. Для нефтегазовой компании несвоевременное обнаружение может нанести миллионы финансовых убытков, а также нанести ущерб репутации и окружающей среде.

Основными причинами аварийных ситуаций на линейных участках являются: коррозионные разрушения, механические повреждения при строительстве и эксплуатации, а также заводские браки [2]. Для решений данной проблемы возникает важная задача, с которой сталкивается промысел – отслеживание состояния трубопроводов, по которому транспортируются нефть и газ [3]. Эффективным средством прогнозирования и предотвращения аварийных ситуаций на магистральных трубопроводах, экологической защиты, а также достижения промышленной безопасности является мониторинг нефтепровода, с помощью современных беспроводных сетей связи, включающие беспроводное

технических средства для диагностики состояния трубопроводов, изменений, происходящих под влиянием геологических процессов на опасных участках [4, 5, 6, 7]. В настоящее время свое широкое внедрения получили системы видеонаблюдения, в том числе с помощью БПЛА, позволяющие контролировать безопасность на всем участке трубопровода [8, 9, 7, 10, 11].

Еще одним из интересных направлений в области обнаружения утечек, отслеживания границ и направления движения токсичных газов является использование мобильных беспроводных сенсорных устройств [4]. В работе [6] предлагается беспроводная сенсорная сеть для мониторинга утечек вдоль подземных трубопроводов.

Хоть беспроводные сенсорные сети уже нашли свое широкое применение в нефтегазовой отрасли, все еще существуют ряд проблем при их развертывании: вероятность потери сигнала при передаче между сенсорами на дальних расстояниях, отказы узлов и проблемы с энергопотреблением, особенно для линейной топологии [12]. Существенным минусом беспроводных сенсорных сетей можно отнести то, что большинство используемых методов маршрутизации не предназначены для линейной топологии [13]. В простейшем случае, когда отказывает один узел, вся сеть перестает функционировать. Беспроводные сенсорные сети на базе протоколов WirelessHart, IEEE 802.15.4, ISA100.11a и др. нашли свое широкое применение в нефтегазовом секторе. В силу ограничения дальности связи данных протоколов целесообразно объединять такие сенсорные сети вдоль линейного сооружения в БШС дальнего радиуса действия на базе семейства протоколов IEEE 802.11 (Рисунок 2.1). Для сбора данных с сенсорной сети вдоль линейного объекта используются узлы транспортировки сети - 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 [15].

В [16, 17] авторы предлагают иерархическую сенсорную сеть для мониторинга трубопроводов, в которой третий уровень иерархии сети представлен базовыми станциями, покрывающими весь линейный участок.

Один из современных методов обнаружение утечек и мониторинга в реальном времени является использование беспроводной сети связи на базе ста-

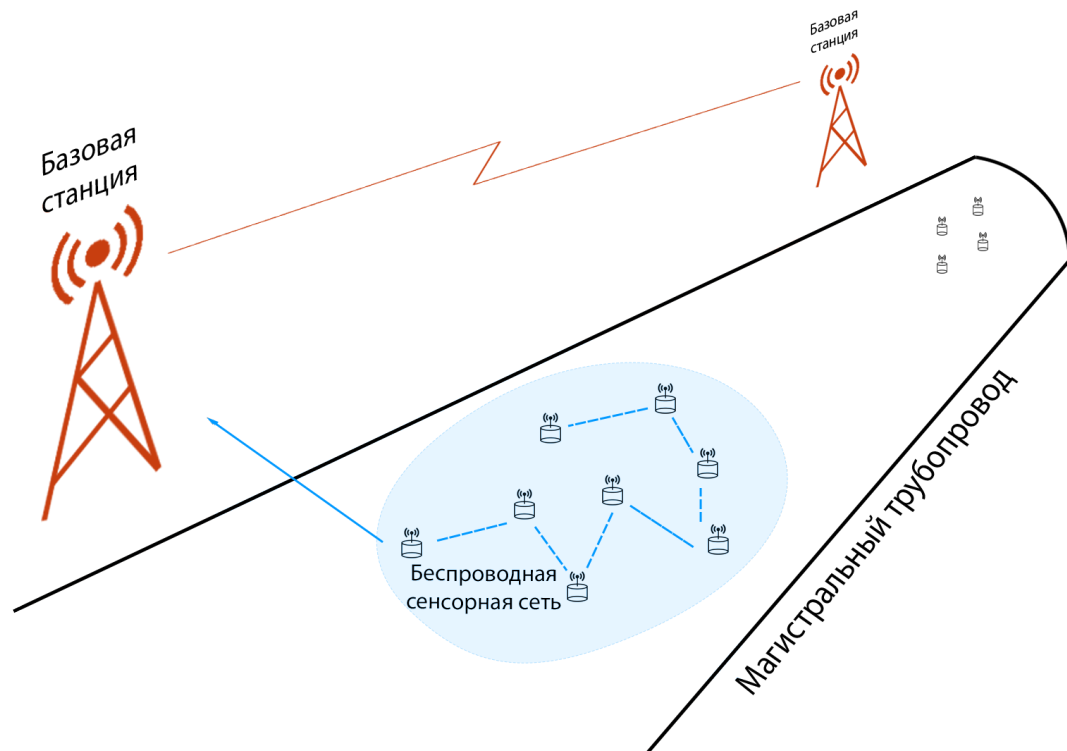


Рисунок 2.1 — Беспроводная сеть вдоль магистрального трубопровода

ционных объектов – базовых станций и беспилотных летательных аппаратов (БПЛА, Unmanned Aerial Vehicle, UAV) [9]. В [8] рассматривается использование БПЛА для мониторинга нефтепроводов. Предлагается математическая модель для определения состава группы БПЛА и метода ее базирования.

Еще одним немаловажным линейным объектом любого промысла, требующим постоянного контроля является сеть промысловых дорог. С учетом большой удаленности друг от друга объектов нефтегазовой отрасли друг от друга целесообразно организовать телекоммуникационную сеть вдоль протяженных автодорог для контроля данного линейного участка с помощью информации с систем видеонаблюдения [18] (Рисунок 2.2). Одним из наиболее перспективных решений на транспортных участках является организация автомобильных сетей (Vehicular ad hoc network, VANET) [19, 20]. Для решения данной проблемы хорошо подходит БШС. Организации БШС вдоль автодорог посвящено ряд зарубежных и отечественных работ.

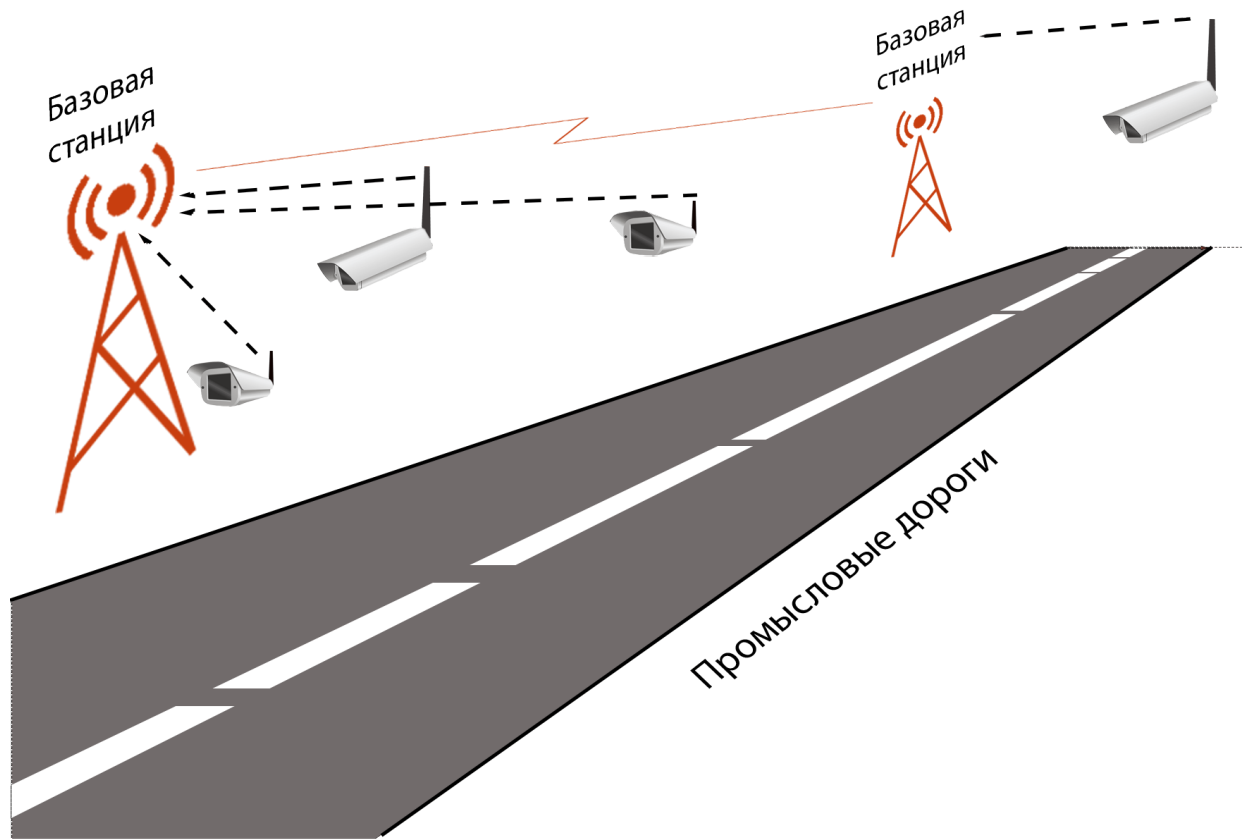


Рисунок 2.2 — Беспроводная сеть вдоль промышленных дорог

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

Размещение БС вдоль линейного участка приобретают все большую актуальность на сегодняшний день. Большинство работ касаются проблемы размещения придорожных объектов (Roadside Unit, RSU) или другими словами БС вдоль автодорог.

Задача оптимального размещения БС нашла свое широкое отражение в исследованиях зарубежных и отечественных авторов. Большинство работ касаются проблемы размещения придорожных объектов (Roadside Unit, RSU) или другими словами БС вдоль автодорог. В [21] предложена модель, использующая генетический алгоритм для решения задачи о максимальном покрытии. Максимизация покрытия БШС с учетом ограничения стоимости БС представлена в работах [22, 23]. В работах [24, 25, 26] предложены новые модели размещения БС с учетом характеристик трафика на участках. В [27] пред-

ставлена задача размещения БС для протокола IEEE 802.11p/Wave. В [28] предложена модель размещения БС с помощью муравьиного алгоритма. В работах [21, 29] в качестве ограничений учитываются временные ограничения при размещения БС. В [30] предлагают жадный алгоритм для минимизации RSU с условием ограничения задержек между любыми двумя узлами сети. В работе [31] представлена задача размещения RSU вдоль линейного участка протяженной автомагистрали.

Представление задачи размещения БС вдоль автодорог в виде одномерной задачи нашло свое широкое применение [31, 27, 23, 24, 25, 26, 32]. В нашем случае является также эффективным для применения вдоль промышленных дорог между удаленными на большие расстояния объектами нефтегазовых отрасли.

Задача размещения также актуально для беспроводных сетей. В работе [33] предложены модели размещения узлов беспроводной сенсорной сети (WSN, Wirelss Sensor Network), максимизирующий покрытие линейного участка трубопровода. В [34] авторы представляют во внимание модель размещения узлов WSN обнаружения повреждений на трубопроводе, учитывающие зоны, которые будет контролировать только обслуживания персонал. В работах [35, 36, 37] представлены модели размещения узлов WSN минимизирующее суммарное энергопотребление. В [38, 39] предложен модели кластеризации узлов БШС, в [39] предлагают модели БШС для мониторинга утечек вдоль нефте- и газопроводов.

2.2.1 Постановка задачи

В отличии от большинства реализаций БШС вдоль трубопроводов, где используется одноуровневая реализация сети, в данной диссертации, согласно широко используемой классификации [40, 41, 13, 42, 43], будет предложено иерархическая БШС сеть с линейной топологии. Данные с полевых измерительных устройств собираются шлюзом. Именно с этих шлюзов вся информация будет собираться через систему размещенных БС. В случае проектирования БШС для видеонаблюдения, вся поток будет идти на БС непосредственно с антенн камер видеонаблюдения. Для обеспечения масштабируемости сети и

быстрое развертывание новых устройств, в том числе мобильные обходчики ставится задача максимального покрытия всего участка.

Проблема формулируется следующим образом. Для контроля над заданным линейным участком необходимо разместить базовые приемопередающие станции таким образом, чтобы максимизировать покрытие с ограничением на суммарную стоимость размещенных станций. Необходимо, чтобы любая БС в сети могла быть связана 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 суммарную стоимость C .

2.2.2 Модель целочисленного линейного программирования

Перед тем как перейти к постановке задачи оптимизации в виде модели целочисленного линейного программирования, необходимо подготовки параметры БС: радиус связи между станциями R_{jq} и радиус телекоммуникационного покрытия r_j с помощью уравнений расчета дальности связи, представленных в главе 1.

Пусть y_i^+ и y_i^- , $i = \overline{0, n+1}$ определяют охват покрытия (справа и слева, соответственно) станций, покрывающих точку a_i (Рисунок 2.3). 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.

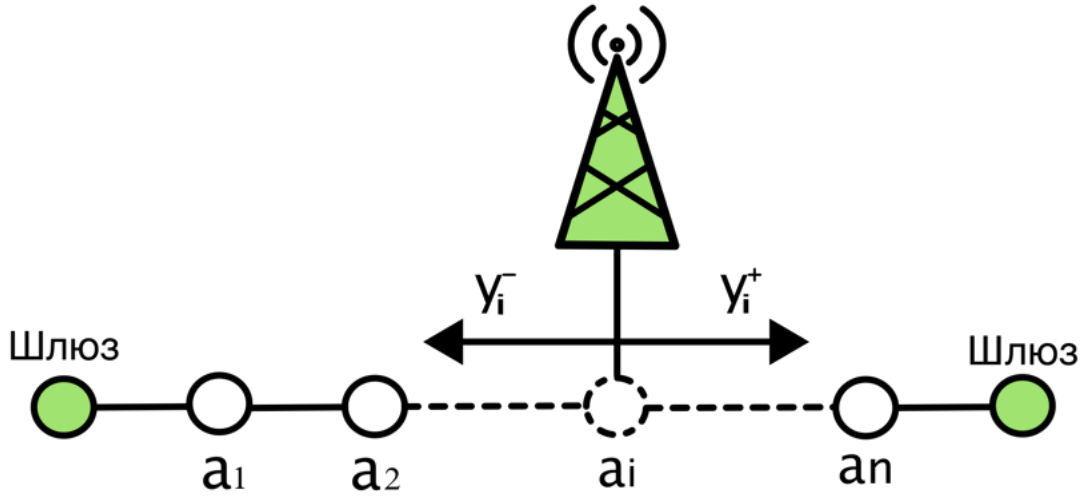


Рисунок 2.3 — Охват покрытия станции

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 (Рисунок 2.4).

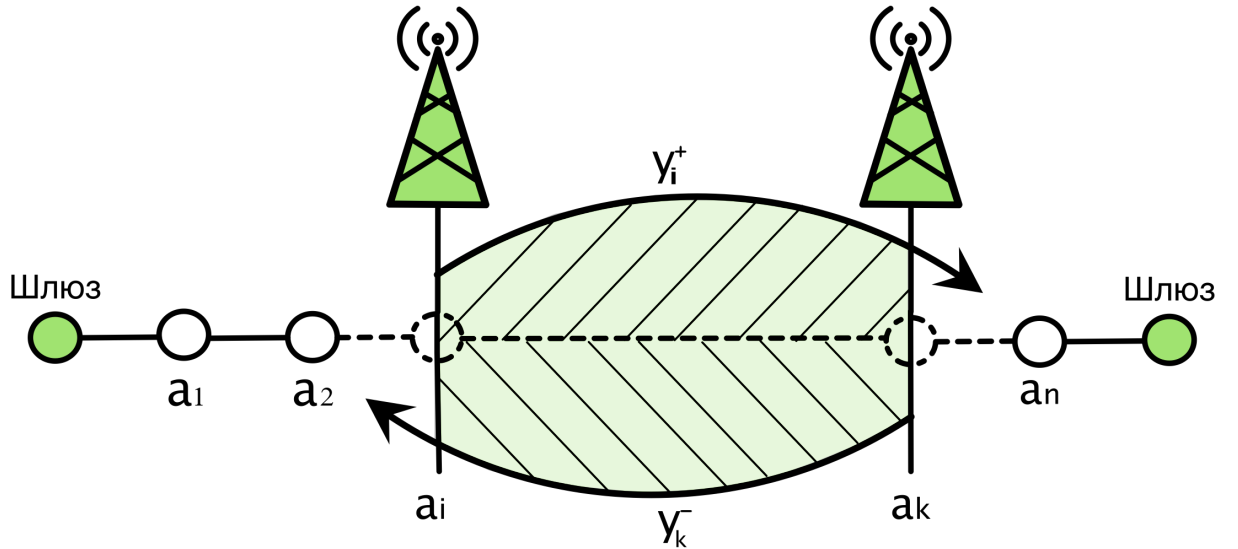


Рисунок 2.4 — Область покрытия между любыми двумя точками

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} .

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):

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

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

ПЕРЕДЕЛАТЬ УРАВНЕНИЯ ОГРАНИЧЕНИЯ УСЛОВИЯ СВЯЗИ МЕЖДУ СТАНЦИЯМИ

Скачать, что Z_{ijkq} это линк только в одну сторону и необходимо с обеспечить связи с двух сторон.

Необходимо обеспечить коммуникационную связь справа от БС (2.10) и (2.11). Станция s_j в точке a_i должна быть связана с любой станцией, расположенной в точке a_k , справа от a_i ($k > i$) или с правым шлюзом s_{m+1} (2.10)

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

Требуется чтобы станция, размещенная справа от s_j или правый шлюз s_{m+1} были связаны с размещаемой станцией s_j (2.11)

$$\sum_{k=i+1}^n \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{kqij} + z_{(n+1)(m+1)ij} = x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.11)$$

Необходимо обеспечить коммуникационную связь слева от БС (2.12) и (2.13). Станция s_j в точке a_i должна быть связана с любой станцией, расположенной в точке a_k , слева от точки a_i ($k < i$) или с левым шлюзом s_0 (2.12)

$$z_{ij0(m+1)} + \sum_{k=1}^{i-1} \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{ijkq} = x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.12)$$

Требуется чтобы станция, размещенная слева от s_j или левый шлюз s_0 были связаны с размещаемой станцией s_j (2.13)

$$z_{0(m+1)ij} + \sum_{k=1}^{i-1} \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{kqij} = x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.13)$$

Неравенства (2.8) и (2.9) и равенства (2.10) — (2.13) обеспечивают условие симметрии связи между базовыми станциями, расположенными в точках a_i и a_k , $\forall i, k$ (Рисунок 2.5).

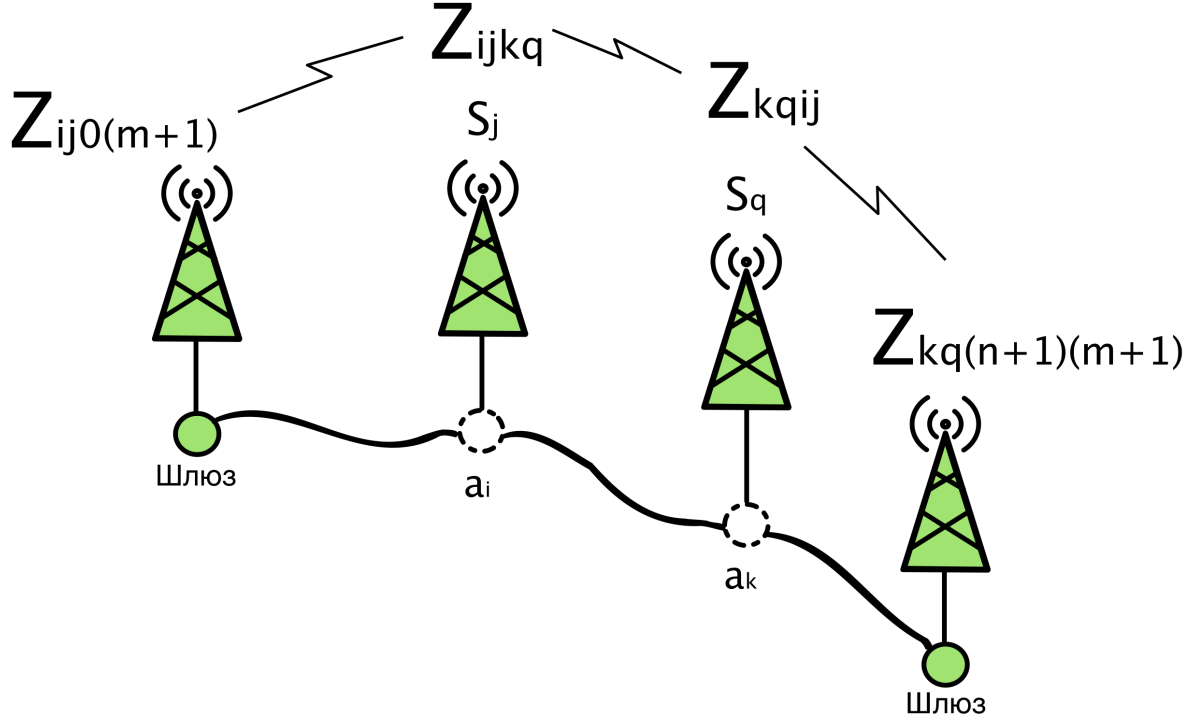


Рисунок 2.5 — Связь между базовыми станциями

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. 2.6). Формально это можно записать как (2.14) и (2.15).

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

$$z_{ijkq}(R_{jq} - (a_i - a_k)) \geq 0, \quad k = \overline{0, i-1}; \quad j = \overline{1, m}; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j; \quad (2.14)$$

$$z_{ijkq}(R_{jq} - (a_k - a_i)) \geq 0, \quad k = \overline{i+1, n+1}; \quad j = \overline{1, m}; \quad q = \overline{1, m}, q \neq j. \quad (2.15)$$

Стоимость размещения должна удовлетворять бюджетному ограничению C :

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m x_{ij} \cdot c_j \leq C. \quad (2.16)$$

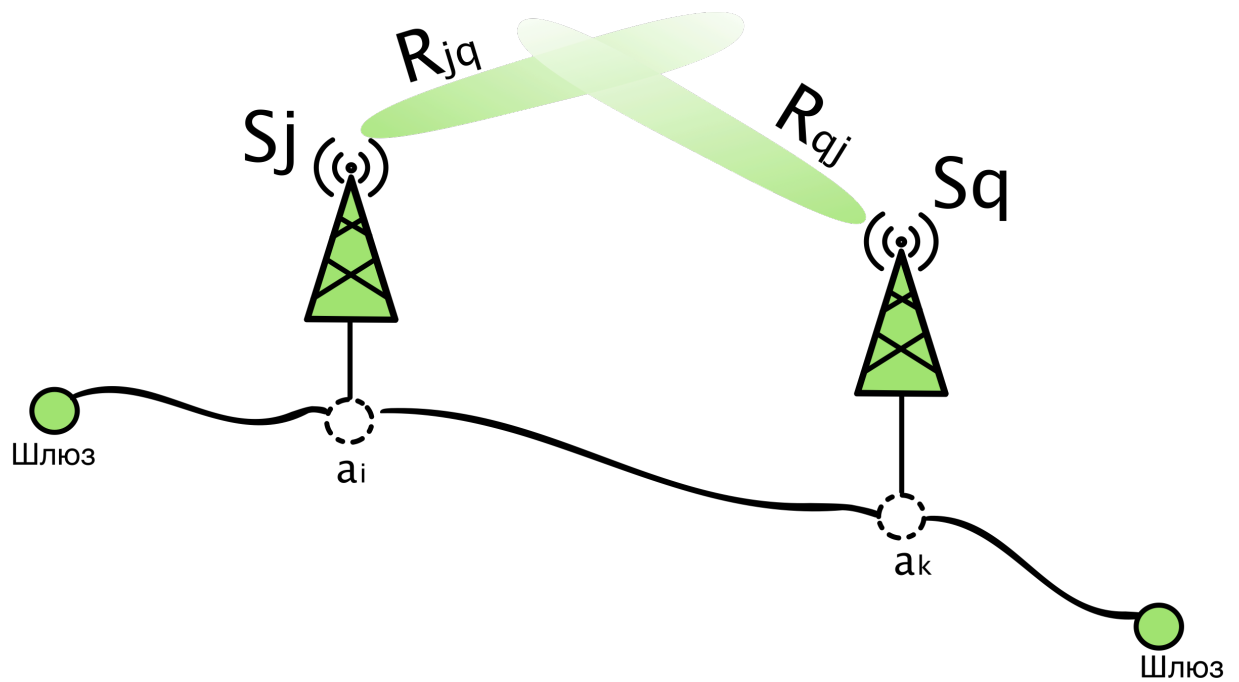


Рисунок 2.6 — Обеспечение связи с соседней станцией

Работа [31] содержит доказательство NP-трудности для частного случая задачи ЦЛП, когда вдоль линейной территории размещают множество однотипных станций с одинаковыми параметрами. Задача называется NP-трудной, если ей соответствующая задача распознавания NP-полна [44]. Представленная в данном исследовании модель (2.1) – (2.16) рассматривает общий случай размещения, когда вдоль линейного участка размещают множество различных станций с разными техническими параметрами. Следовательно, данная задача является также NP-трудной.

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

Пусть задано множество станций $S = \{s_j\}$ с параметрами $s_j = \{r_j, \{R_{jq}\}, p_j, c_j\}, j = 1, \dots, m; q = 1, \dots, m; j \neq q$. Каждая БС содержит два модуля радиосвязи - для подключения абонентов и для связи с соседними станциями. Первая характеризуется параметром r_j - максимальный радиус покрытия станции, вторая характеризуется множеством $\{R_{jq}\}$ - матрица радиусов связи между j -ой и q -ой базовыми станциями. Также заданы параметры: p_j - пропускная способность БС и c_j - стоимость станции.

Задана максимальная допустимая стоимость размещенных станций C .

Задан отрезок α длины 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 $A = \{a_i\}, i = 1, \dots, n$ 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 – шлюзы s_0 и s_{m+1} , соответственно, для которых радиусы покрытия, пропускные способности и стоимости не задаются. Радиусы связи для обеспечения соединения с размещаемыми БС задаются как R_{0j} и $R_{(m+1)j}$, соответственно. Требуется разместить станции таким образом, чтобы максимизировать область покрытия отрезка L при выполнении требования наличия связи каждой станции со станциями на концах отрезка (шлюзами) через систему размещенных станций, а также выполнении ограничений на величину межконцевой задержки T и суммарную стоимость размещенных БС 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, $l_t - l_i \leq R_{jg}$ и $l_t - l_i \leq R_{gj}$, 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. 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 1.4.2

3. 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, входящих в набор пар P .

Для удобства описания 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

$$P^* = \operatorname{argmin}_{P \in G} f(P) \quad (2.17)$$

Обозначим через Γ все множество вариантов размещения станций (необязательно 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 при построении дерева поиска в алгоритме МВиГ решения **задачи 1** [45].

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 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.

Процедура 1. Пусть G_0 , где нижний индекс – номер итерации, исходное множество Γ . На каждой итерации, начиная с итерации $\nu = 0$, разбиваем текущее подмножество G_ν на два подмножества G_ν^1 и G_ν^2 . Множество G_ν обычно называется «материнским», а множества G_ν^1 и G_ν^2 – «потомками» множества G_ν или дочерними узлами (Рисунок 2.7.)

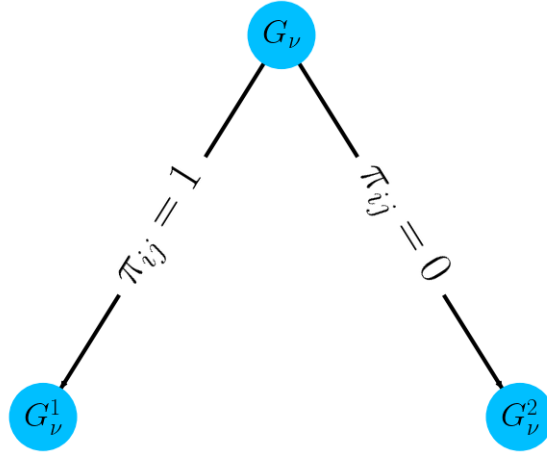


Рисунок 2.7 — Ветвление бинарного дерева

В качестве параметра разбиения используем переменную 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_ν^1 задано условие $\pi_{ij} = 1$, а для множества G_ν^2 задано условие $\pi_{ij} = 0$.

Все дочерние множества удовлетворяют следующим условиям:

$$G_\nu^1 \cup G_\nu^2 = G_\nu; \quad (2.18)$$

$$G_\nu^1 \cap G_\nu^2 = \emptyset. \quad (2.19)$$

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:

- Π^+ – «фиксированные» переменные, для которых $\pi_{ij} = 1$;
- Π^- – «запрещенные» переменные, для которых $\pi_{ij} = 0$;
- Π^f – «свободные» переменные, для которых значения на данной итерации еще не заданы.

Правило выбора переменной для разбиения множества G_v . Для разбиения множества G_v на каждой итерации выбирается переменная из множества Π^f 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_v на два подмножества G_v^1 и G_v^2 , последним на дереве ветвлений присваиваются порядковые индексы G_{v+1} и G_{v+2} , соответственно (Рисунок 2.8). При формировании дерева ветвлений различаются два типа шагов: «прямой» и «обратный». Прямой шаг – это движение «в глубину» по той же ветви дерева, реализующее очередное разбиение множества G_v на два потомка, и обратный шаг, реализующий переход от множества G_v к одному из ранее сформированных подмножеств. Обратный шаг делается в том случае, когда: либо получено множество G_v , состоящее из единственного элемента, либо множество G_v при данном наборе значений переменных π_{ij} , выделяющих данное подмножество G_v 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_v^1 и G_v^2 первым будет исследоваться на возможность закрытия соответствующей вершины множество G_v^1 . Если вершина 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 продолжения движения будет выбрана незакрытая вершина с наибольшим порядковым номером v среди всех висячих вершин дерева (последняя сформированная вершина из нерассмотренных). Процедура будет завершена, когда все вершины дерева будут закрыты.

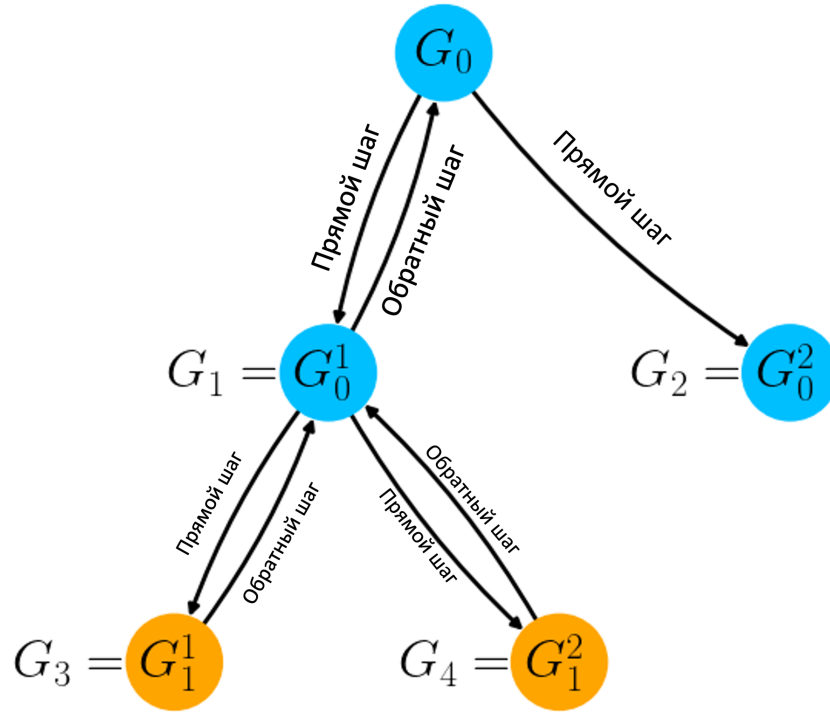


Рисунок 2.8 — Движение по дереву поиска

Заметим, что выполнение условий (2.18) и (2.19) 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.

2.3.3 Метод ветвей и границ для задачи размещения БС

Для построения алгоритма **МВиГ** для решения **задачи 1** с использованием *процедуры 1* для построения дерева ветвлений 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 (2.17), 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, длина всего отрезка L .

Случай 3. Найдено оптимальное решение **задачи 1** на множестве G_v . Прежде, чем рассмотреть эти три случая, запишем важное свойство любого множества 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 – любое из мест, на которых уже размещена 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 требования **1–3**, введенных ранее при определении допустимой расстановки.

Проверка выполнения условия связи между размещенными БС Построим алгоритм проверки выполнения требования 1.

Рассмотрим проверку условия выполнения требования 1 для множества G_v , $v > 0$. Пусть множество G_v образовано разбиением материнского множества при помощи переменной $\pi_{kt} = 1$, и множество содержит более одного распределения P . Алгоритм проверки состоит из **3 шагов**.

Шаг 1. Проверяем, что каждый из радиусов R_{th} и R_{ht} , где h – индекс станции, размещенной на ближайшей к точке a_k слева точке a_d , больше расстояния $l_k - l_d$.

Шаг 2. Проверяем, что как радиус R_{tj} , так и максимальный радиус R_{jt} среди еще нераспределенных станций не меньше расстояния между точкой a_k и ближайшей к ней точкой справа a_i . Если все станции распределены, то множество G_v состоит из единственного варианта распределения и этот случай будет рассмотрен далее.

Шаг 3. Проверяем, что, если количество нераспределенных станций больше 1, то расстояние между двумя любыми смежными точками $a_i, i = k + 1, \dots, n$,

не больше, чем второй по величине после максимального радиус связи у еще не распределенного множества станций, а расстояние между точками a_{n+1} и a_n не больше, чем максимальный радиус связи среди нераспределенных станций. Если осталась только одна нераспределенная станция, то проверяем, что среди еще незанятых точек справа от точки a_k есть, по крайней мере, одна такая точка, что расстояния от этой точки до точки a_k и одновременно от этой точки до точки a_{n+1} не больше, чем радиус связи у нераспределенной станции.

Если в результате проверки оказывается, что, хотя бы на одном из шагов получен отрицательный результат, то множество G_v – пусто, соответствующая этому множеству на дереве поиска вершина должна быть закрыта и далее выполняется шаг обратного хода в соответствии с **Процедурой 1**.

Если множество G_v образовано разбиением материнского множества при помощи переменной $\pi_{kt} = 0$ и a_v – точка с наибольшим индексом, среди точек, на которых уже размещены станции (с учетом точки a_0), то надо проверить, что расстояние между точками a_v и a_k не больше, чем максимальный радиус связи у еще нераспределенных станций. 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**.

Проверка требований 2 и 3 сводится к установлению факта непревышения суммарных величин стоимости и межконцевой задержки заданным ограничениям.

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:

$$\Delta(k, d, p, t) = \max\{(a_k - a_d) - (r_p + r_t), 0\}. \quad (2.20)$$

Частичное «недопокрытие» (2.20) 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. 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} , тогда 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 $\pi_{kt} = 1$. Оценку будем искать в виде суммы

$$W(G_v) = w_1(G_v) + w_2(G_v). \quad (2.21)$$

Величина $w_1(G_v)$ вычисляется как сумма все частичных «недопокрытий» слева от вершины a_k и величины радиуса покрытия размещаемой станции r_t . Оценку $w_2(G_v)$ 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.

$$z = |\beta| - \sum_{x_j \in S_\beta} 2r_j x_j \rightarrow \min.$$

при условии:

$$\sum_{x_j \in S_\beta} c_j x_j \leq C, \quad (2.22)$$

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

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

где $|\beta|$ – длина отрезка β , m – число свободных мест для размещения станций на отрезке β , r_j – радиус покрытия станции s_j , c_j – стоимость станции s_j и C – бюджетное ограничение.

Эффективность использования оценки в методе ветвей и границ определяется точностью оценки и временем ее вычисления. Задача 2 – это задача ЦЛП, являющаяся трудно решаемой [46]. На основании задачи 2 можно получить две оценки менее точные, но имеющие более эффективные методы решения. Заметим, что при снятии ограничения (2.22) или (2.23) задача 2 представляет собой целочисленную задачу о ранце с эффективным псевдополиномиальным алгоритмом решения [46]. При этом с точки зрения точности оценки, более перспективным представляется снятие ограничения (2.23), 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 (2.23), задачей 3.

Задачу 2 при снятии условия целочисленности на переменные назовем задачей 4. Задача 4 есть задача линейного программирования.

Задача 3 и задача 4, являясь оценками целевой функции решения задачи 2, могут служить оценками $w_2(G_v)$. Результаты численного эксперимента с различными оценками вынесены в [приложение А](#).

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 требования **1–3**, которые для единственной расстановки легко проверяются, и

$$f(P) < f(\hat{P}), \quad (2.24)$$

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 (2.24) 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:

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

2.3.4 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 [47]. Данный подход позволяет для задач на конечных множествах найти не одно любое экстремальное решение, а множество лучших решений [48, 49].

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 , в которой каждое решение не лучше предыдущего и не хуже последующего.

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

Теперь воспользуемся следующей процедурой. Будем последовательно, начиная с первой расстановки, выполнять этап моделирования **БШС**. Очевидно, 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 2.3.3. Заменяя неравенство (2.24) 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 (2.24) в алгоритме **МВиГ** заменить следующим неравенством

$$f(P) \leq f(\hat{P}) + d, \quad (2.25)$$

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

На основании неравенства (2.25) можно построить итерационную процедуру, увеличивая величину d , если при данном ее значении допустимого решения на этапе моделирования не найдено. В **приложении Г** представлены результаты численного примера.

2.4 Сравнительная оценка полученных моделей

Для решения задачи оптимального размещения базовых станций вдоль линейной территории были представлены математическая модель целлочисленного линейного программирования и комбинаторная модель в экстремальной

форме, для которой представлен специальный алгоритм на основе метода ветвей и границ, учитывающий специфику задачи – размещение вдоль линейной территории и обеспечения связи между всеми размещенными станциями.

В обеих задачах предполагается, что из заданного множества БС может быть размещено любое количество станций, удовлетворяющих условиям задачи. Через систему размещенных БС необходимо обеспечить связь между левым и правым плюзом. Для задачи ЦЛП размещение должно удовлетворять бюджетному ограничению. И для задачи в комбинаторной форме задача должна удовлетворять бюджетному ограничению и ограничению на межконцевую задержку сети.

Для того чтобы сравнить полученные модели, решим частный случай задачи максимизации покрытия с размещением всех имеющихся БС. Опустим бюджетное ограничение для обеих задач и для комбинаторной модели ограничение на время межконцевой задержки в сети. Вместо данных ограничений, добавим условие размещения всех имеющихся m станций. Данное ограничение позволит зафиксировать множество допустимых вариантов размещения, необязательно допустимых. Общее количество γ вариантов расстановки m станций по n точкам размещения равна

$$\gamma = C_n^m \cdot m! . \quad (2.26)$$

Для задачи ЦЛП условие размещения m станций будет выглядеть следующим образом:

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m x_{ij} = m. \quad (2.27)$$

Для задачи в комбинаторной форме данное условие гарантируется, когда число пар в наборе $P = \{(a_i, s_j), a_i \in A, i \neq 0, i \neq n+1; s_j \in S\}$ равна мощности множества размещения $|S|$.

Так как теперь количество размещаемых мест зафиксировано, в уравнении (2.21) для оценки "недопокрытия" справа $w_2(G_v)$ вместо труднорешаемой задачи 2 воспользуемся уравнением:

$$w_2(G_v) = \max\{(l_{n+1} - l_k) - (r_t + \sum_{j \in S_v} 2 \cdot r_j), 0\}, \quad (2.28)$$

где S_β подмножества еще не размещенных станций, r_t – радиус покрытия размещаемой станции S_t , l_k – координата точки размещения a_k .

Пример решения комбинаторной задачи. В приложении В представлен пример решения задачи размещения двух БС по трем точкам методом полного перебора и методом ветвей и границ. На рисунке 2.9 представлено дерево полного перебора. Общее количество размещения двух станций по трем точкам равно $\gamma = 6$ (формула (2.26)). Каждый узел пронумерован согласно правилам *процедуры 1*. В закрытых вершинах (листьях), либо получена расстановка БС, либо на данном множестве G_v набор фиксированных и запрещенных переменных π_{ij} нет допустимого размещения (обозначено символом \emptyset).

Расстановка, P	Недопокрытие, $f(P)$	Номер узла дерева, v
P_1	11	3
P_2	1	5
P_3	11	9
P_4	11	11
P_5	6	15
P_6	21	19

Таблица 2 — Решение полным перебором

В таблице 2 представлены полученные в ходе решения расстановки. Все расстановки пронумерованы в соответствии с порядком их нахождения. Оптимальным решением P^* с минимальным значением функции (2.17) является допустимая расстановка P_2 . Общее количество пройденных узлов составило 24.

Решение с помощью МВиГ. На рисунке 2.10 представлено дерево решения задачи методом ветвей и границ. Теперь закрытие вершины осуществляется в случаях:

- получен новый рекорд размещения;
- оценка недопокрытия больше рекорда, полученного на предыдущих итерациях;
- нет допустимого размещения БС.

В таблице 3 представлено решение МВиГ. Оптимальное решение получено на 5-ом узле дерева с недопокрытием $f(P) = 1$. В ходе движения по дереву

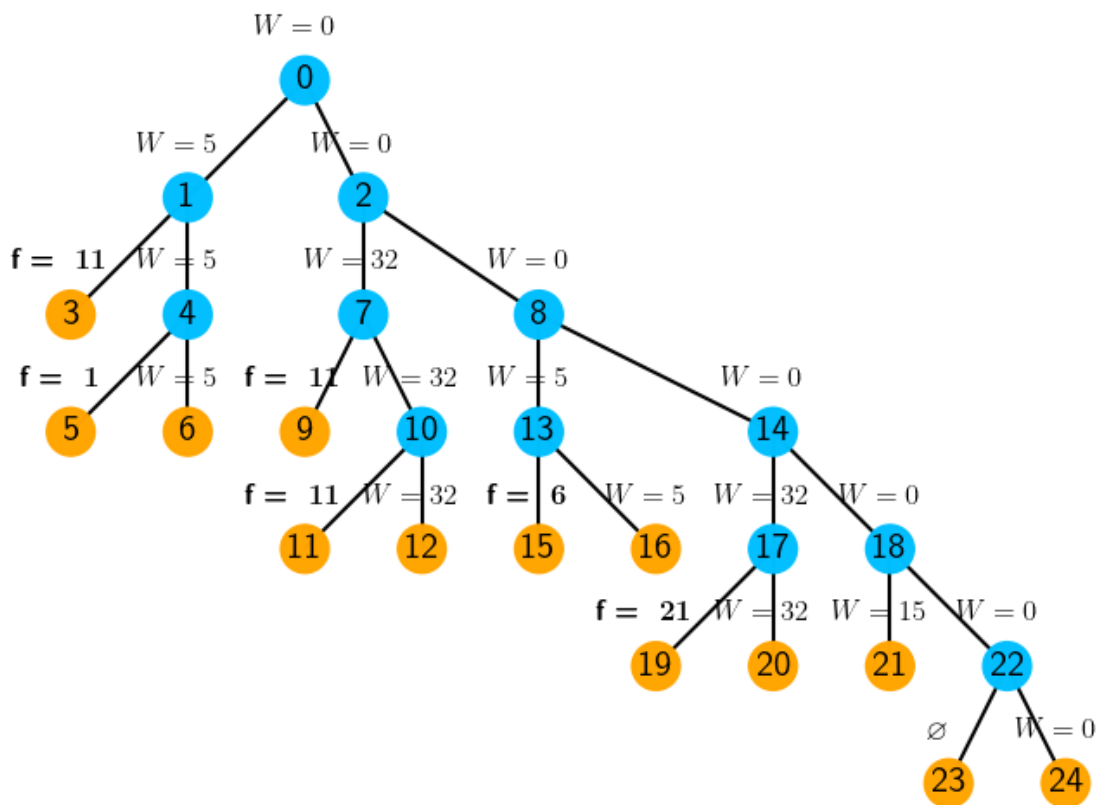


Рисунок 2.9 — Решение задачи методом полного перебора

поиска, последующие оценки недопокрытия были больше полученного рекорда и данные вершины закрывались. В итоге общее количество узлов составило 16.

Оценка недопокрытия, $W(G_v)$	Недопокрытие, $f(P)$	Номер узла дерева, v
11	Рекорд	3
1	Рекорд	5
32		7
5		9
32		11
15		13

Таблица 3 — Решение полным перебором

Сравнение модели ЦЛП комбинаторной модели Теперь перейдем к решению задач большей размерности. Для различных случаев числа мест размещения m и числа станций n сравним результаты решения задачи представленными моделями. Оценка сравнения с помощью времени счета необъективна, так как алгоритм МВиГ и комбинаторная модель написаны на интерпретируемом языке Python. Коммерческие продукты представляют быстрые и

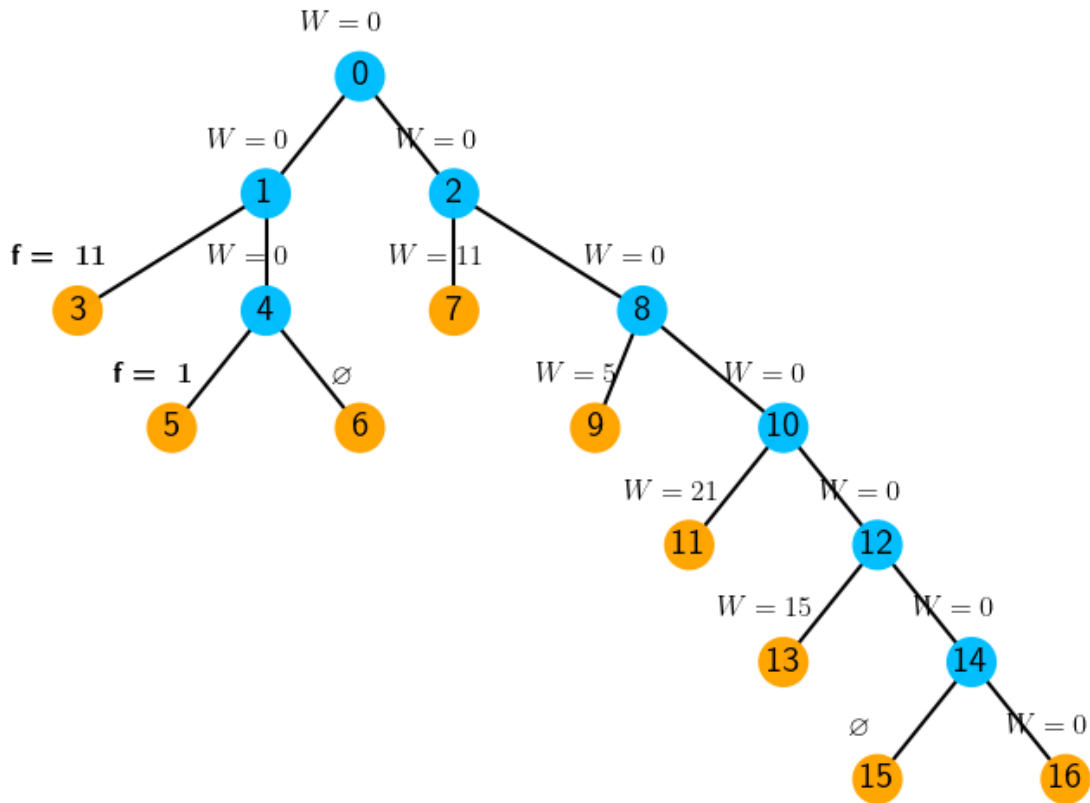


Рисунок 2.10 — Решение задачи методом ветвей и границ

качественные инструменты. Написание производительного кода для предложенных в данной диссертации моделей является отдельной не простой задачей, выходящей за рамки данного исследования. Коммерческие продукты решающие задачи ЦЛП основаны на алгоритме, предложенный Алисой Лэнд и Элисон Дойг [50], в котором процедура поиска целочисленного решения также использует МВиГ. Поэтому для сравнения моделей будет использована характеристика – число просмотренных вершин в ходе поиска оптимального решения. Для сравнения также будут представлены решения задачи в комбинаторной форме методом полного перебора (МПП).

Для каждого набора станций и мест размещения было рассчитано по 10 примеров с различными параметрами БС. В таблице 4 приводятся усредненные показатели числа просмотренных вершин дерева поиска по каждому 10 примерам. Результаты решения задачи максимизации покрытия влияют не только от количества точек размещения n , но также от их координат. Примем, что для каждой размерности для всех 10 примеров координаты фиксированные для всех моделей: МПП, МВиГ и ЦЛП.

Жирным цветом в колонках пройденных узлов в ходе движения по дереву поиска МПП, МВиГ и ЦЛП выделены минимальные значения для фиксиро-

ванных значений n и m (размерностей задачи). Как видно из результатов сравнения, при увеличении размерности задачи разработанный алгоритм метода ветвей и границ для комбинаторной модели показывает лучшие результаты по сравнению с математической моделью ЦЛП.

2.5 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.

Таблица 4 — Результаты численного решения.

Число точек размещения, n	Число станций, m	Количество вариантов размещения, γ	Количество пройденных узлов дерева поиска, ν		
			МПП	МВиГ	ЦЛП
7	4	840	3122	360	275
7	5	2 520	16 114	560	45
7	6	5 040	59 564	364	19
8	4	1 680	4954	434	189
8	5	6 720	6720	852	878
8	6	20 160	15 9170	592	185
9	4	3 024	9 882	458	5511
9	5	15 120	58 190	768	1236
9	6	60 480	366 512	720	13294
10	4	5 040	14 868	800	6243
10	5	30 240	113 932	414	8043
10	6	151 200	828 952	40 872	71587
11	4	7 920	23 482	354	15538
11	5	55 440	204 894	9 138	74440
11	6	332 640	1 592 500	88 002	413 767

Список литературы

- [1] С.В. Дейнеко и др. — *Основное технологическое оборудование и процессы транспорта нефти и нефтепродуктов*. — Москва: РГУ нефти и газа (НИУ) имени И.М. Губкина, 2018.
- [2] С.В. Дейнеко. — *Технологическая надежность магистральных трубопроводов*. — Москва: РГУ нефти и газа (НИУ) имени И.М. Губкина, 2018.
- [3] Mohammed Y. Aalsalem и др. — «Wireless Sensor Networks in oil and gas industry: Recent advances, taxonomy, requirements, and open challenges». — В: *Journal of Network and Computer Applications* 113 (2018), с. 87—97. — DOI: 10.1016/j.jnca.2018.04.004.
- [4] Mateusz Krzysztoń и Ewa Niewiadomska-Szynkiewicz. — «Intelligent Mobile Wireless Network for Toxic Gas Cloud Monitoring and Tracking». — В: *Sensors* 21.11 (май 2021), с. 3625. — DOI: 10.3390/s21113625.
- [5] Amjad Mehmood, Jaime Lloret и Sandra Sendra. — «A secure and low-energy zone-based wireless sensor networks routing protocol for pollution monitoring». — В: *Wireless Communications and Mobile Computing* 16.17 (2016), с. 2869—2883. — DOI: 10.1002/wcm.2734.
- [6] Tzu-Hsuan Lin и др. — «Buried Wireless Sensor Network for Monitoring Pipeline Joint Leakage Caused by Large Ground Movements». — В: *Journal of Pipeline Systems Engineering and Practice* 10.4 (2019), с. 04019023. — DOI: 10.1061/(asce)ps.1949-1204.0000392.
- [7] Mutiu Adesina Adegboye, Wai Keung Fung и Aditya Karnik. — «Recent advances in pipeline monitoring and oil leakage detection technologies: Principles and approaches». — В: *Sensors (Switzerland)* 19.11 (2019). — DOI: 10.3390/s19112548.
- [8] Aleksandra A. Fedorova, Viktor A. Beliautsov и Aliaksei N. Barysevich. — «Determining the Composition of the Group of Drones and the Basing Method for Oil Pipeline Monitoring». — В: *Proceedings - 2020 International Russian Automation Conference, RusAutoCon 2020* (2020), с. 330—335. — DOI: 10.1109/RusAutoCon49822.2020.9208227.

- [9] Khalid Ghanim Aljuaid и др. — «Comparative review of pipelines monitoring and leakage detection techniques». — В: *2020 2nd International Conference on Computer and Information Sciences, ICCIS 2020* (2020). — DOI: 10.1109/ICCIS49240.2020.9257602.
- [10] Cristina Gómez и David R. Green. — «Small unmanned airborne systems to support oil and gas pipeline monitoring and mapping». — В: *Arabian Journal of Geosciences* 10.9 (2017). — DOI: 10.1007/s12517-017-2989-x.
- [11] Laith M. Fawzi и др. — «Two levels alert verification technique for smart oil pipeline surveillance system (SOPSS)». — В: *International Journal of Computing and Digital Systems* 8.2 (2019), с. 115—124. — DOI: 10.12785/ijcds/080203.
- [12] M. Y. Lee и др. — «Wireless sensor networks in midstream and downstream in oil and gas industry». — В: *Lecture Notes in Mechanical Engineering* (2020), с. 466—474. — DOI: 10.1007/978-981-13-9539-0_45.
- [13] Muhammad Zahid Abbas и др. — «An overview of routing techniques for road and pipeline monitoring in linear sensor networks». — В: *Wireless Networks* 24.6 (2018), с. 2133—2143. — DOI: 10.1007/s11276-017-1457-6.
- [14] Tahmasib Kh. and Fataliyev и Shakir A. Mehdiyev. — «Analysis and New Approaches to the Solution of Problems of Operation of Oil and Gas Complex as Cyber-Physical System». — В: *International Journal of Information Technology and Computer Science* 10.11 (2018), с. 67—76. — DOI: 10.5815/ijitcs.2018.11.07.
- [15] A.N. Krasnov, M.Yu. Prakhova и E.A. Khoroshavina. — «Use of Wireless Networks for Gas Fields Automation». — В: *Oil and Gas Business* 4 (2016), с. 205—221. — DOI: 10.17122/ogbus-2016-4-205-221.
- [16] K. R. Anupama и др. — «A wireless sensor network based pipeline monitoring system». — В: *2014 International Conference on Signal Processing and Integrated Networks, SPIN 2014* (2014), с. 412—419. — DOI: 10.1109/spin.2014.6776989.
- [17] Imad Jawhar, Nader Mohamed и Khaled Shuaib. — «A framework for pipeline infrastructure monitoring using wireless sensor networks». — В: *2007 Wireless Telecommunications Symposium, WTS 2007* (2007). — DOI: 10.1109/WTS.2007.4563333.

- [18] В.М. Вишнеvский и др. — «Методы исследования и проектирования широкополосных беспроводных сетей вдоль протяженных транспортных магистралей». — В: *T-Comm: Телекоммуникации и Транспорт* 9.5 (2015), с. 9—15.
- [19] Renzo Massobrio, Jamal Toutouh и Sergio Nesmachnow. — «Multi-Objective Evolutionary Algorithms for Smart Placement of Roadside Units in Vehicular Networks». — В: *Evolutionary Multi-Objective System Design* (2020), с. 85—114. — DOI: 10.1201/9781315366845-5.
- [20] Claudia Campolo, Antonella Molinaro и Riccardo Scopigno. — «Vehicular ad hoc networks standards, solutions, and research». — В: *Vehicular Ad Hoc Networks Standards, Solutions, and Research* (2015), с. 1—544. — DOI: 10.1007/978-3-319-15497-8.
- [21] Evellyn S. Cavalcante и др. — «Roadside unit deployment for information dissemination in a VANET: An evolutionary approach». — В: *GECCO'12 - Proceedings of the 14th International Conference on Genetic and Evolutionary Computation Companion* (2012), с. 27—34. — DOI: 10.1145/2330784.2330789.
- [22] Mohamed Ben Brahim, Wassim Drira и Fethi Filali. — «Roadside units placement within city-scaled area in vehicular ad-hoc networks». — В: *2014 International Conference on Connected Vehicles and Expo, ICCVE 2014 - Proceedings* (2014), с. 1010—1016. — DOI: 10.1109/ICCVE.2014.7297500.
- [23] V. M. Vishnevsky, Andrey Larionov и R. V. Smolnikov. — «Optimization of topological structure of broadband wireless networks along the long traffic routes». — В: *Communications in Computer and Information Science* 601 (2016), с. 30—39. — DOI: 10.1007/978-3-319-30843-2_4.
- [24] Hai-qing Liu и др. — «A Connectivity-based Strategy for Roadside Units Placement in Vehicular Ad Hoc Networks». — В: *International Journal of Hybrid Information Technology* 7.1 (2014), с. 91—108. — DOI: 10.14257/ijhit.2014.7.1.08.
- [25] Zhenguo Gao и др. — «Optimal and Greedy Algorithms for the One-Dimensional RSU Deployment Problem with New Model». — В: *IEEE Transactions on Vehicular Technology* 67.8 (2018), с. 7643—7657. — DOI: 10.1109/TVT.2018.2837033.

- [26] Ali Jalooli, Min Song и Wenye Wang. — «Message coverage maximization in infrastructure-based urban vehicular networks». — B: *Vehicular Communications* 16 (2019), с. 1—14. — DOI: 10.1016/j.vehcom.2019.02.001.
- [27] Andre B. Reis и др. — «Deploying roadside units in sparse vehicular networks: What really works and what does not». — B: *IEEE Transactions on Vehicular Technology* 63.6 (2014), с. 2794—2806. — DOI: 10.1109/TVT.2013.2292519.
- [28] Abderrahim Guerna, Salim Bitam и Carlos T. Calafate. — «AC-RDV: a novel ant colony system for roadside units deployment in vehicular ad hoc networks». — B: *Peer-to-Peer Networking and Applications* 14.2 (2021), с. 627—643. — DOI: 10.1007/s12083-020-01011-3.
- [29] Chunyan Liu, Hejiao Huang и Hongwei Du. — «Optimal RSUs deployment with delay bound along highways in VANET». — B: *Journal of Combinatorial Optimization* 33.4 (2017), с. 1168—1182. — DOI: 10.1007/s10878-016-0029-5.
- [30] Haizhou Bao и др. — «Minimal road-side unit placement for delay-bounded applications in bus Ad-hoc networks». — B: *2017 IEEE 36th International Performance Computing and Communications Conference, IPCCC 2017* 2018-January (2018), с. 1—7. — DOI: 10.1109/PCCC.2017.8280441.
- [31] Roman Ivanov и др. — «On a problem of base stations optimal placement in wireless networks with linear topology». — B: *Communications in Computer and Information Science* 919 (2018), с. 505—513. — DOI: 10.1007/978-3-319-99447-5_43.
- [32] Rui Zhang и др. — «An Optimal Roadside Unit Placement Method for VANET Localization». — B: *2017 IEEE Global Communications Conference, GLOBECOM 2017 - Proceedings* 2018-January (2017), с. 1—6. — DOI: 10.1109/GLOCOM.2017.8253971.
- [33] Fahad Alduraibi, Noureddine Lasla и Mohamed Younis. — «Coverage-based node placement optimization in wireless sensor network with linear topology». — B: *2016 IEEE International Conference on Communications, ICC 2016* (2016). — DOI: 10.1109/ICC.2016.7511421.
- [34] Amin Aria, Shapour Azarm и Mohammad Modarres. — «Layout Optimization of Multi-Type Sensors and Human Inspection Tools with Probabilistic Detection of Localized Damages for Pipelines». — B: *IEEE Access* 8 (2020), с. 90598—90614. — DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2992671.

- [35] Ahmed Hussein, Ahmed Elnakib и Sherif Kishk. — «Linear Wireless Sensor Networks Energy Minimization Using Optimal Placement Strategies of Nodes». — B: *Wireless Personal Communications* 114.4 (2020), с. 2841—2854. — DOI: 10.1007/s11277-020-07506-9.
- [36] Sudeep Varshney и др. — «Energy efficient management of pipelines in buildings using linear wireless sensor networks». — B: *Sensors (Switzerland)* 18.8 (2018). — DOI: 10.3390/s18082618.
- [37] Sudeep Varshney, Chiranjeev Kumar и Abhishek Swaroop. — «Lightning-Based Lion Optimization Algorithm for Monitoring the Pipelines Using Linear Wireless Sensor Network». — B: *Wireless Personal Communications* 117.3 (2021), с. 2475—2494. — DOI: 10.1007/s11277-020-07987-8.
- [38] Gang Li и др. — «A Swarm Optimization-Enhanced Data Aggregation Tree Based on a Nonuniform Clustering Structure for Long and Linear Wireless Sensor Networks». — B: *Wireless Personal Communications* 112.4 (2020), с. 2285—2295. — DOI: 10.1007/s11277-020-07150-3.
- [39] A. Albaseer и U. Baroudi. — «Cluster-Based Node Placement Approach for Linear Pipeline Monitoring». — B: *IEEE Access* 7 (2019), с. 92388—92397. — DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2927700.
- [40] Imad Jawhar и Nader Mohamed. — «A hierarchical and topological classification of linear sensor networks». — B: *2009 Wireless Telecommunications Symposium, WTS 2009* (2009). — DOI: 10.1109/WTS.2009.5068941.
- [41] Sudeep Varshney, Chiranjeev Kumar и Abhishek Swaroop. — «Linear sensor networks: Applications, issues and major research trends». — B: *International Conference on Computing, Communication and Automation, ICCCA 2015* (2015), с. 446—451. — DOI: 10.1109/CCAA.2015.7148418.
- [42] Zhengjie Wang, Xiaoguang Zhao и Xu Qian. — «The application and issue of linear wireless sensor networks». — B: *2011 International Conference on System Science, Engineering Design and Manufacturing Informatization, ICSEM 2011* 2 (2011), с. 9—12. — DOI: 10.1109/ICSSEM.2011.6081337.
- [43] Imad Jawhar и др. — «Data communication in linear wireless sensor networks using unmanned aerial vehicles». — B: *2013 International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2013 - Conference Proceedings* (2013), с. 492—499. — DOI: 10.1109/ICUAS.2013.6564725.

- [44] О.Ю. Першин. — *Оптимизации на конечных множествах и методы неявного перебора. Монография.* — Москва: Издательский центр РГУ нефти и газа имени И.М. Губкина, 2013. — 85 с.
- [45] И.Х. Сигал и А.П. Иванова. — *Введение в прикладное дискретное программирование. Модели и вычислительные алгоритмы.* — Москва: Физматлит, 2007. — 304 с.
- [46] М Гэри и Д Джонсон. — *Вычислительные машины и труднорешаемые задачи.* — Мир, 1982. — 416 с.
- [47] В. А. Емеличев и В.И. Комлик. — *Метод построения последовательности планов для решения задач дискретной оптимизации.* — Москва: Наука, 1981. — 208 с.
- [48] О. Ю. Першин. — «Метод нахождения последовательности лучших решений для задач оптимизации на конечных множествах и задача реконструкции сети». — В: *Автоматика и телемеханика* 12 (1999).
- [49] О. Ю. Першин. — «Метод нахождения последовательности лучших решений для задач оптимизации на конечных множествах и задача реконструкции сети». — В: *Автоматика и телемеханика* 6 (2002).
- [50] А. Н. Land и А. G. Doig. — «An Automatic Method of Solving Discrete Programming Problems». — В: *Econometrica* 28.3 (1960), с. 497. — DOI: 10.2307/1910129.