

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	44
2.2.1	Постановка задачи	46
2.2.2	Модель целочисленного линейного программирования . . .	46
2.3	Математические модели синтеза топологии сети для охвата линейного участка в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	52
2.3.1	Постановка задачи	53
2.3.2	Дерево ветвлений для перебора элементов в множестве Γ .	55
2.3.3	Метод ветвей и границ для задачи размещения БС	58
2.3.4	Построения последовательности топологий для итерационной процедуры моделирования БШС	63
2.4	Сравнительная оценка полученных моделей	65
2.5	Выводы по Главе 2	69
Глава 3. Размещение базовых станций БШС для обслуживания множества рассредоточенных объектов .		73
3.1	Актуальность внедрения БШС для обслуживания рассредоточенных объектов на месторождении	73
3.2	Задача при заданных местах размещения станций.	74
3.3	Оптимизационная задача выбора набора размещаемых станций и определения мест их размещения	77
3.3.1	Постановка задачи.	77
3.3.2	Построение матрицы смежности	79
3.3.3	Математическая модель частично целочисленного линейного программирования	80
3.4	Выводы к главе 3	81
Заключение		83
Список сокращений и условных обозначений		84
Словарь терминов		85

Список литературы	86
Список рисунков	101
Список таблиц	102
Приложение А. Сравнения оценок «недопокрытия» для задачи 2, 3 и 4	103
Приложение Б. Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде задачи целочисленного линейного программирования	104
Приложение В. Метод ветвей и границ на примере задачи размещени двух базовых станций	107
Приложение Г. Численный пример оптимального размещения базовых станций сети с линейной топологией в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме	112
Приложение Д. Численный пример оптимального размещения базовых станций для обслуживания заданного множества рассредоточенных объектов	116

Глава 2. Размещения базовых станций БШС для покрытия линейной территории

2.1 Актуальность внедрения БШС для линейного участка на месторождении

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. В данной главе будут представлены математические модели размещения БС БШС с линейной топологией.

Ключевым объектом на нефтегазовом промысле, для которого можно развернуть БШС с линейной топологии, 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 являются самым безопасным способом транспортировки нефти. К сожалению, одной из главных проблем при таком выборе транспортировки являются случайные утечки. Так к особо уязвимым участкам трубопроводной инфраструктуры относятся регулирующая арматура, ловушки для скребков, приемники скребков, счетчики и манометры. Позднее или несвоевременное обнаружение утечек для нефтегазовой компании может нанести миллионы финансовых убытков, а также нанести ущерб окружающей среде.

Одной из главных причин появления аварийных ситуаций на линейных участках трубопровода 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, эколо-

гической защиты, а также достижения промышленной безопасности является мониторинг нефтепровода, с помощью современных беспроводных сетей связи, включающие беспроводные технические средства для диагностики состояния трубопроводов, изменений, происходящих под влиянием геологических процессов на опасных участках [4, 5, 6, 7, 6].

Наряду с использованием средств промышленной автоматизации в настоящее время свое широкое внедрение получили системы видеонаблюдения с помощью беспилотных летательных аппаратов (БПЛА, Unmanned Aerial Vehicle, UAV), позволяющие производить мониторинг нефтепровода на всем участке в реальном времени [8, 9, 7, 10, 11].

Одним из интересных направлений в области исследований по обнаружению утечек, отслеживания границ и направления движения токсичных газов является использование мобильных беспроводных сенсорных устройств [4]. Также одним из направлений цифровизаций месторождений является внедрение высокоскоростных локальных сетей для организаций связи для мобильных обходчиков.

На данный момент самым широко используемым классом БШС в нефтегазе являются беспроводные сенсорные сети. Такие сети узлы автоматизации объединены в низкоскоростную сеть для передачи технологических данных на диспетчерский уровень управления. Хотя беспроводные сенсорные сети уже нашли свое широкое применение, 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]. К существенным минусам 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. В силу ограничения на дальности связи передачи данных целесообразно объединять такие сенсорные сети в кластеры. Для сбора данных с сенсорной сети вдоль линейного объекта используются узлы транспортировки сети - базовые станции [14]. Данные с таких классов уже передавать через системы размещенных базовых станций, размещенных вдоль линейного сооружения, беспроводной сети дальнего радиуса действия на базе семейства протоколов IEEE 802.11 (Рисунок 2.1). В [15, 16] предложен модели кластеризации узлов БШС. 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 [17].

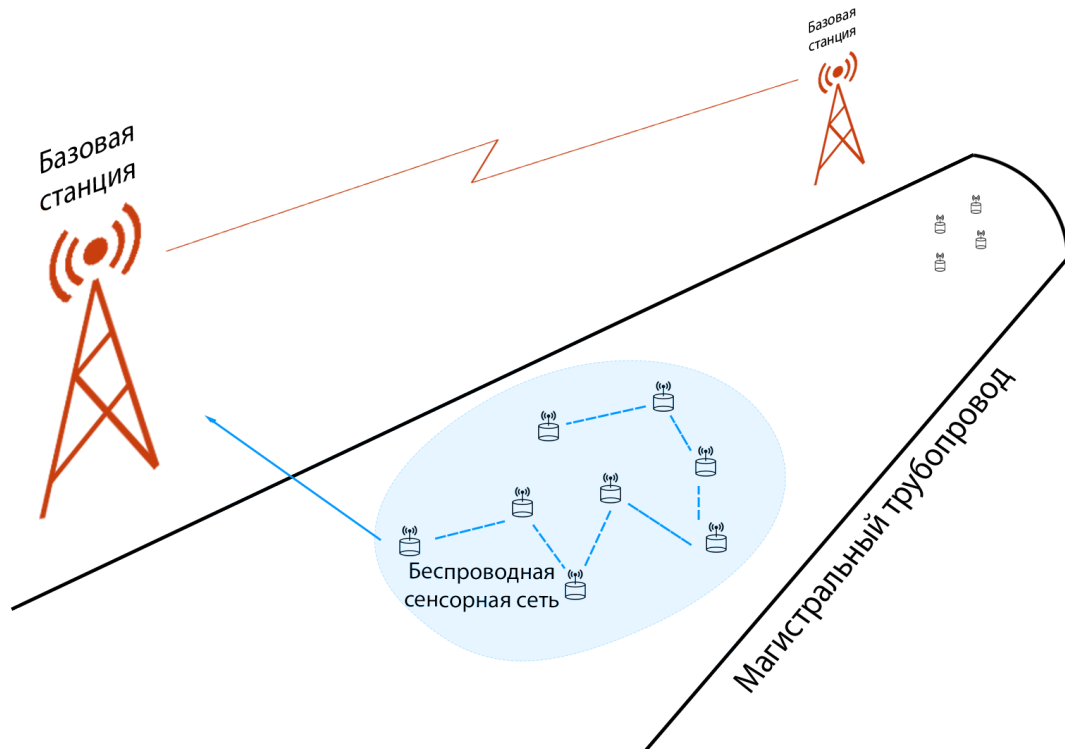


Рисунок 2.1 — Беспроводная сеть вдоль магистрального трубопровода

В [18, 19] авторы предлагают иерархическую сенсорную сеть для мониторинга трубопроводов, в которой третий уровень иерархии сети представлен базовыми станциями, покрывающими весь линейный участок.

В работе [20] предложены модели размещения узлов беспроводной сенсорной сети (WSN, Wirelss Sensor Network), максимизирующий покрытие линейного участка трубопровода. В [21] авторы представляют во внимание модель размещения узлов WSN обнаружения повреждений на трубопроводе, учитывающие зоны, которые будет контролировать только обслуживания персонал. В работах [22, 23, 24] представлены модели размещения узлов WSN минимизирующее суммарное энергопотребление. В [16] предлагают модели БШС для мониторинга утечек вдоль нефте- и газопроводов.

В отличие от большинства реализаций БШС вдоль трубопроводов, где используется одноуровневая реализация сети, в данной диссертации, соглас-

но широко используемой классификации [25, 26, 13, 27, 28], 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 ставится задача максимального покрытия всего участка.

Безопасность на месторождении является самой важной задачей любого предприятия. Большинство нефтяных месторождений в России охватывают огромные площади и находятся на удалении в труднодоступных регионах. Сегодня обеспечение безопасности персонала это задача, которая включает безопасность не только в течение рабочего процесса на технологических объектах, непосредственного, но и в течение всего времени нахождения на промысле. Важными объектами, требующие постоянного контроля являются промышленные автодороги. С учетом большой удаленности технологических объектов на промысле друг от друга для контроля над промышленными автодорогами целесообразно организовать системы беспроводного видеонаблюдения на дорогах [29] (Рисунок 2.2). Одним из наиболее перспективных решений на транспортных участках является организация автомобильных сетей (Vehicular ad hoc network, VANET) [30, 31]. Для развертывания таких сетей хорошо подходит БШС. Организации БШС вдоль автодорог посвящено ряд зарубежных и отечественных работ. Большинство работ касаются проблемы размещения придорожных объектов (Roadside Unit, RSU) или другими словами БС вдоль автодорог. В [32] предложена модель, использующая генетический алгоритм для решения задачи о максимальном покрытии. Максимизация покрытия БШС с учетом ограничения стоимости БС представлена в работах [33, 34]. В работах [35, 36, 37] предложены новые модели размещения БС с учетом характеристик трафика на участках. В [38] представлена задача размещения БС для протокола IEEE 802.11p/Wave, позволяющая организовать связь для объектов движущихся на скоростях до 200 км/ч. В [39] предложена модель размещения БС с помощью муравьиного алгоритма. В работах [32, 40] в качестве ограничений учитываются временные ограничения при размещении БС. В [41] предлагают жадный алгоритм для минимизации RSU с условием ограничения задержек между любыми

двумя узлами сети. В работе [42] представлены задача размещения RSU вдоль линейного участка протяженной автомагистрали.

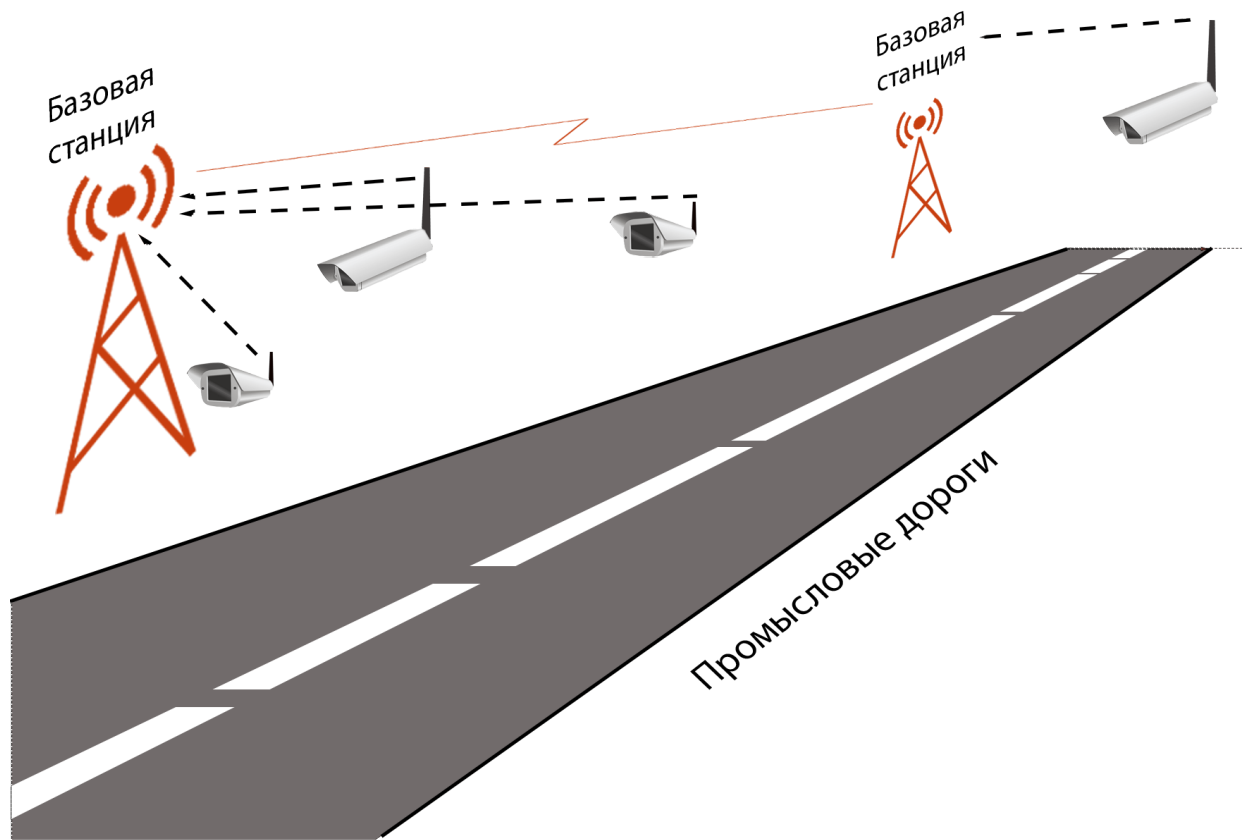


Рисунок 2.2 — Беспроводная сеть вдоль промышленных дорог

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

В середине прошлого века с появлением первых компьютеров свою широкую популярность приобрела область математики, задачей которой является поиск экстремальных решений на допустимых множествах. Это положило начало математическому программированию. Сегодня наиболее важным классом задач математического программирования являются задачи ЦЛП. Эти задачи формулируются как задачи линейного программирования (ЛП) с дополнительным ограничением целочисленности переменных. Для задач ЛП существуют эффективный алгоритм решения - симплекс-метод, предложенный Д. Данци-

гом [43]. Добавление ограничение целочисленности портит свойство выпуклости и полиномиальности задачи ЛП. [Ссылка]. Основная проблема, возникающая при решении практических задач на конечных множествах – «проклятие размерности» [44]. С увеличением размерности пространства количества данных возрастает экспоненциально. Для решения задач целочисленного программирования разработаны две группы методов: методы отсечения и комбинаторные методы [45, 46].

Идея методов отсечения заключается в решении задачи ЛП без учета целочисленности. Если полученное решение оптимальное решение не является целочисленным, то вводятся дополнительные ограничения, отсекающие нецелочисленные вершины многогранника и вновь повторяется процедура поиска. Существующие алгоритмы отсечения отличаются друг от друга способами формирования дополнительных ограничений для отсечения нецелочисленности. Методы отсечения имеют общий существенный недостаток. Практический опыт показал плохую сходимость. Для повышения эффективности вычислительных алгоритмов были предложены комбинаторные методы, основанные на упорядоченном переборе наиболее перспективных вариантов.

Одним из наиболее популярных комбинаторных методов для решения не только целочисленных, но и частично целочисленных задач ЛП является метод ветвей и границ (МВиГ). Впервые данный метод был предложен Лэнд и Дойгом в работе [47]. Существуют различные методы типы ветвей и границ. Все они основаны на последовательном разбиении допустимого множества на подмножества и вычислении оценок, позволяющие отбрасывать подмножества, не содержащие решение задачи.

Для практических задач существуют готовые коммерческие продукты, эффективно решающие задачу оптимизацию общего вида. Можно выделить наиболее популярные из них: MatLab Optimization Toolbox, Gurobi Optimizer, GLPK, CPLEX. Подробный обзор коммерческих, бесплатных и продуктов с открытым исходным кодом для задач линейного программирования представлен в работах [48, 49, 50].

В данной секции будет представлена математическая модель в виде задачи целочисленного линейного программирования для решения задачи максимизации телекоммуникационного покрытия участка при развертывании базовых станций БШС.

2.2.1 Постановка задачи

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 $s_j = \{r_j, \{R_{jq}\}, c_j\}$, $j = \overline{1, m}$; $q = \overline{1, m}$; $q \neq j$. 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. Параметр c_j - это стоимость.

Задан линейный участок длиной L с концами в точках 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.

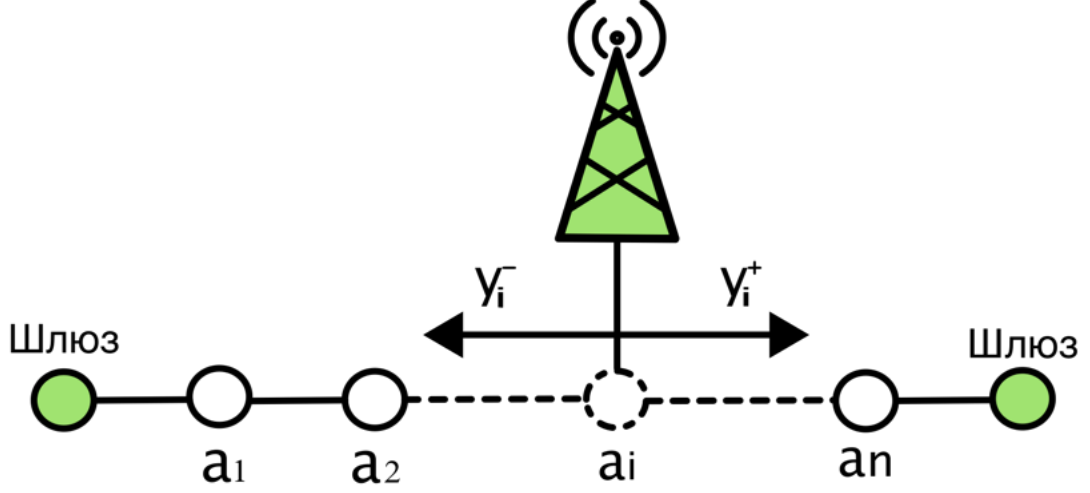


Рисунок 2.3 — Охват покрытия станции

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).

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

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

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).

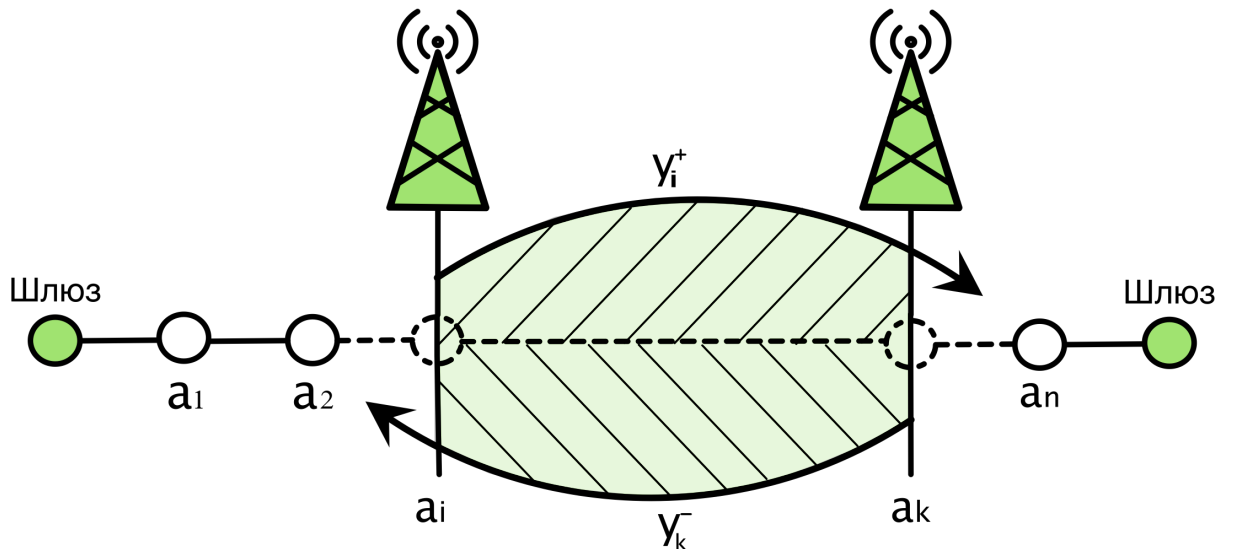


Рисунок 2.4 — Область покрытия между любыми двумя точками

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

Стоит отметить, БШС работает в полудуплексном режиме. Переменная z_{ijkq} говорит только о наличии связи для передачи от БС s_j до БС s_q . Чтобы обеспечить связь в обоих направлениях, необходимо проверять условия для z_{ijkq} (от s_j до s_q) и для z_{kqij} (от s_q до s_j).

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)

$$\sum_{k=i+1}^n \sum_{\substack{q=1 \\ q \neq j}}^m z_{ijkq} + z_{ij0(m+1)} = x_{ij}, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{1, m}. \quad (2.10)$$

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).

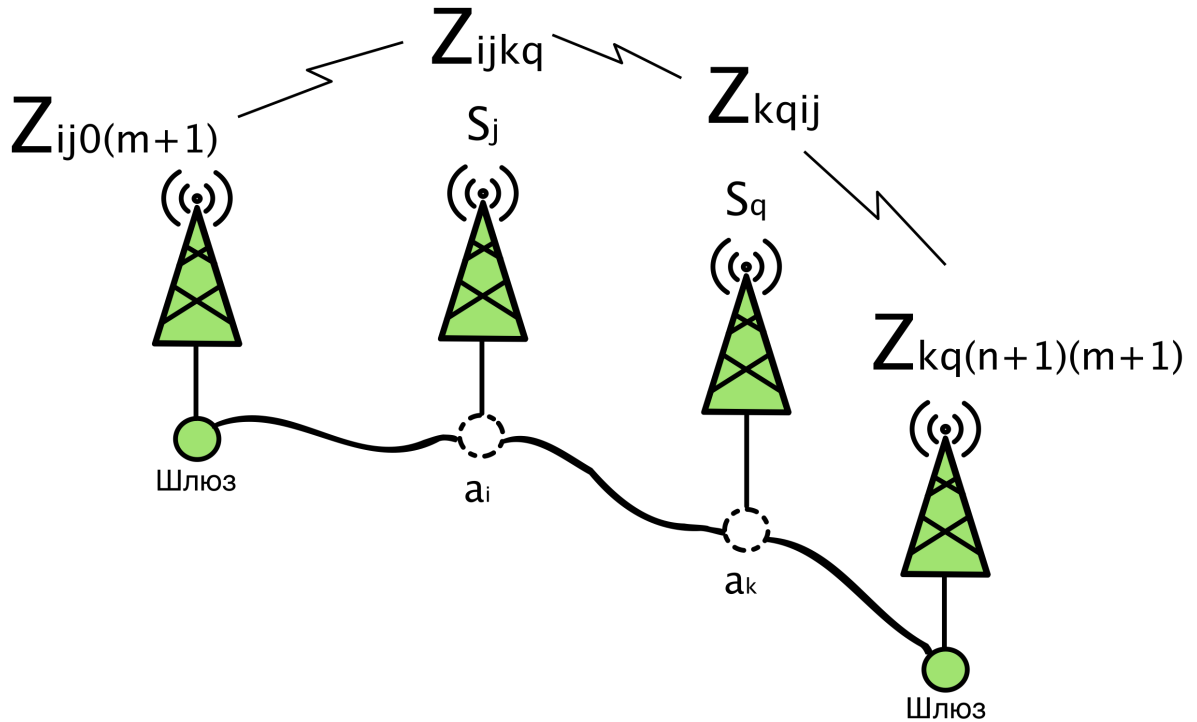


Рисунок 2.5 — Связь между базовыми станциями

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).

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

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

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

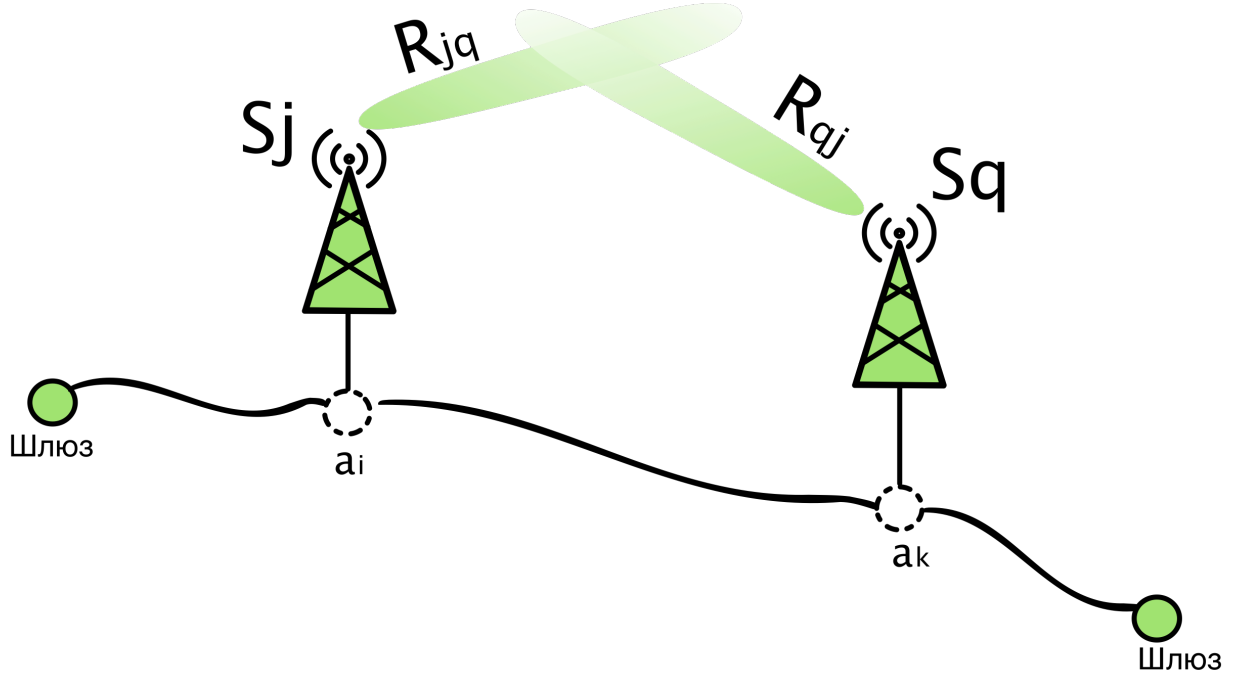


Рисунок 2.6 — Обеспечение связи с соседней станцией

Стоимость размещения должна удовлетворять бюджетному ограничению C :

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

Работа [42] 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.

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

В данной главе была уже представлена математическая модель задачи размещения базовых станций в виде задачи ЦЛП. К сожалению, модели в общем виде не учитывают специфику конкретной задачи. В большинстве практических случаях, поиск решения получается не самым быстрым. Еще одной сложностью при решении задачи в виде ЦЛП является случаи, когда невозможно представить ограничения задачи в линейном виде.

При проектировании телекоммуникационных сетей важным этапом является оценка характеристик производительности сетей. Такие оценки необходимо учитывать при решении задачи синтеза топологии. Одной из таких характеристик является межконцевая задержка сети. Данную характеристику при наличии кросс-трафика в сети, т.е. с поступлением пакетов на все узлы сети, невозможно представить в линейном виде для модели ЦЛП. Для того чтобы учесть специфику размещения базовых станций БШС и использовать характеристику производительности сети в качестве ограничения задачи, в работе будет представлена задача размещения базовых станций в виде комбинаторной модели в экстремальной форме. Будет предложен алгоритм типа ветвей и границ для решения комбинаторной задачи телекоммуникационного покрытия заданного участка.

Алгоритм на основе метода ветвей и границ основан на следующих построениях, позволяющих уменьшить время перебора:

1. Ветвление. Разбиение исходного множества на попарно не пересекающиеся дочерние подмножества в ходе поиска оптимального решения.
2. Получение нижних границ. Исследования текущей вершины на возможность закрытия.

Особенность задачи дискретного программирования состоит в том, что они имеют переборный характер. Основная идея комбинаторных алгоритмов – выделить из множества допустимых решений подмножества, не содержащие оптимальных решений [51], для сокращения времени перебора всех возможных вариантов.

2.3.1 Постановка задачи

Пусть задано множество станций $S = \{s_j\}$ с параметрами $s_j = \{r_j, \{R_{jq}\}, p_j, c_j\}, j = 1, \dots, m; q = 1, \dots, m; j \neq q$. Каждой БС приписаны параметры r_j – максимальный радиус покрытия станции, $\{R_{jq}\}$ – матрица радиусов связи между j -ой и q -ой базовыми станциями. Также заданы параметры: p_j – пропускная способность БС и c_j – стоимость.

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 на наличия связи каждой станции со станциями на концах отрезка (шлюзами) через систему размещенных станций, а также выполнении ограничений на величину времени межконцевой задержки T и суммарную стоимость размещения C .

Формулировка 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:

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

где S_σ – множество размещенных станций, \bar{T}_j – среднее время задержки на станции. Расчет времени задержки с помощью модели массового обслуживания 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 .

В дальнейшем для удобства описания алгоритмов введем понятие «недопокрытия» отрезка α :

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

«Недопокрытие» – это суммарная область заданного участка L , которая не охвачена телекоммуникационным покрытием БШС. Численно равна разности между суммарным покрытием размещенных базовых станций и длиной всего участка L .

Пусть G – множество всех допустимых расстановок P . Тогда можно сформулировать задачу в виде 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, обязательно допустимых, из множества S на заданном множестве A возможных точек 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**.

Предполагается, 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.

Процесс разбиения исходного множества на дочерние 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 $\nu = 0$, текущее подмножество G_ν разбивается 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» множествами (Рисунок 2.7.)

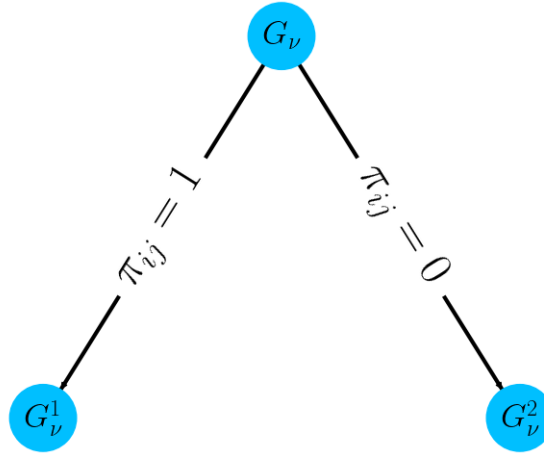


Рисунок 2.7 — Ветвление бинарного дерева

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

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

На каждой ν -ой итерации в процессе ветвления 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 (левый дочерний узел дерева). Если вершина не будет закрыта, то из неё будет продолжено дальнейшее движение по той же ветви – выполнение прямого шага. Если вершина будет закрыта, то выполняется 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.

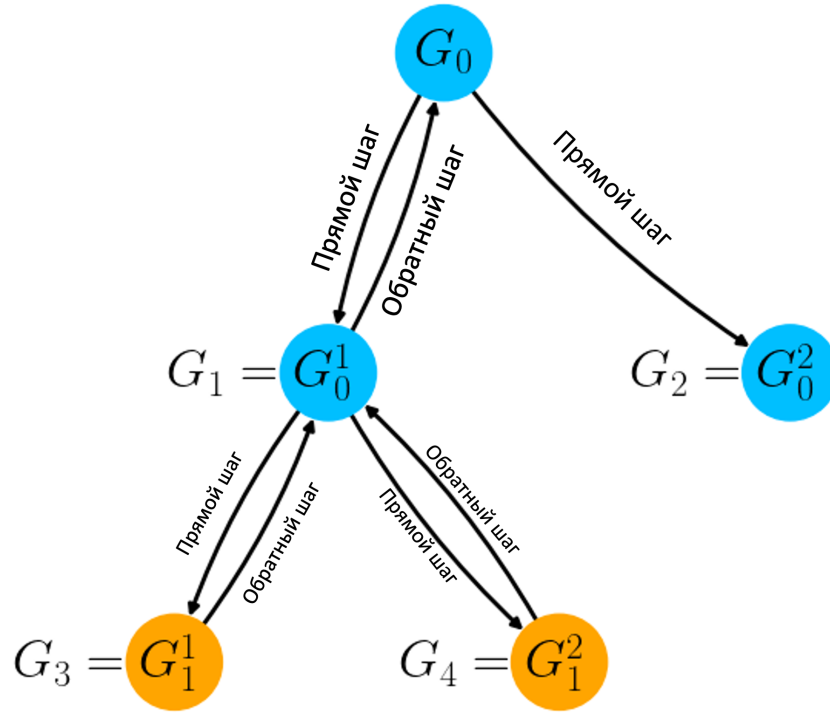


Рисунок 2.8 — Движение по дереву поиска

Выполнение условия (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 типа ветвей и границ для решения **задачи 1** с использованием *процедуры 1* 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.

Исследование случаев 1 – 3

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. В ходе движения по дереву ветвлений на точках либо были размещены станции при условии $\pi_{ij} = 1, \forall i, j$, либо эти точки a_i остались пустыми при условии $\pi_{ij} = 0, \forall i, j$.

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 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 среди радиусов 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 не превышения 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 $\pi_{kt} = 1$. Оценка 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 . 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.

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

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 [52]. 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 [52]. 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 [53]. Данный подход позволяет для задач на конечных множествах найти не одно любое экстремальное решение, а множество лучших решений [54, 55].

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.

$$f(P^1) = f(P^*),$$

$$f(P^2) = \text{extr}\{f(P), P \in G \setminus P^1\},$$

...

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

Теперь воспользуемся следующей процедурой. Будем последовательно, начиная с первой расстановки, выполнять этап моделирования БШС. Как только будет получена расстановка, удовлетворяющая всем требованиям этапа моделирования, задача нахождения оптимальной топологии среди всех топологий будет решена. Для такой топологии выполняются все требования к показателям, исследуемые 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 $f(P)$.

Построение последовательности размещений на основании МВиГ

С помощью МВиГ, описанного в параграфе 2.3.3 можно записать последовательность расстановок станций. Заменяя неравенство (2.24) на нестрогое и записывая все рекорды, полученные в процессе работы алгоритма, можно получить 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 необходимо чтобы в результате решения **задачи 1** получалось 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 целочисленного 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 моделях 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 шлюзом. Для задачи ЦЛП размещение должно удовлетворять бюджетному ограничению. И для задачи в комбинаторной форме задача должна удовлетворять бюджетному ограничению и ограничению на время межконцевой задержки сети.

Для того чтобы сравнить полученные модели, рассмотрим частный случай задачи максимизации покрытия с размещением всех имеющихся БС. Опустим бюджетное ограничение для обеих задач и для комбинаторной модели также ограничение на время задержки в сети. Вместо данных ограничений, добавим условие размещения всех имеющихся m станций. Такая постановка позволит зафиксировать множество вариантов размещения, необязательно только 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.

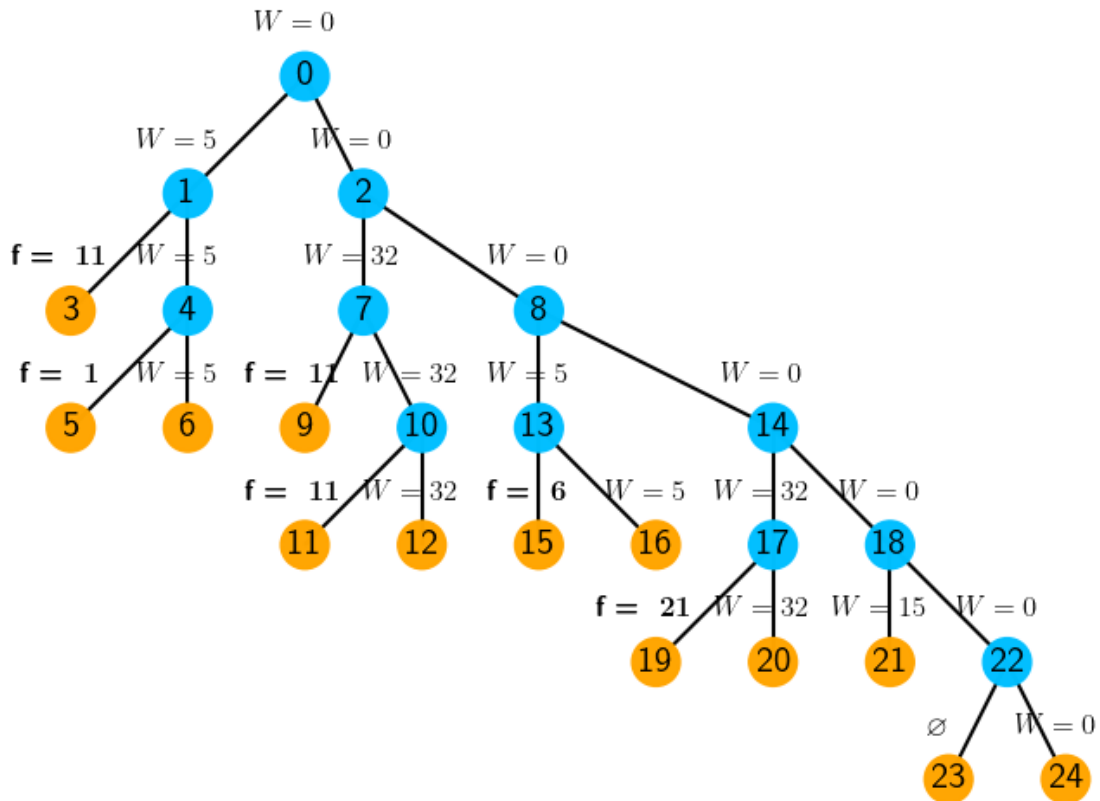


Рисунок 2.9 — Решение задачи методом полного перебора

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

Сравнение модели ЦЛП и 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

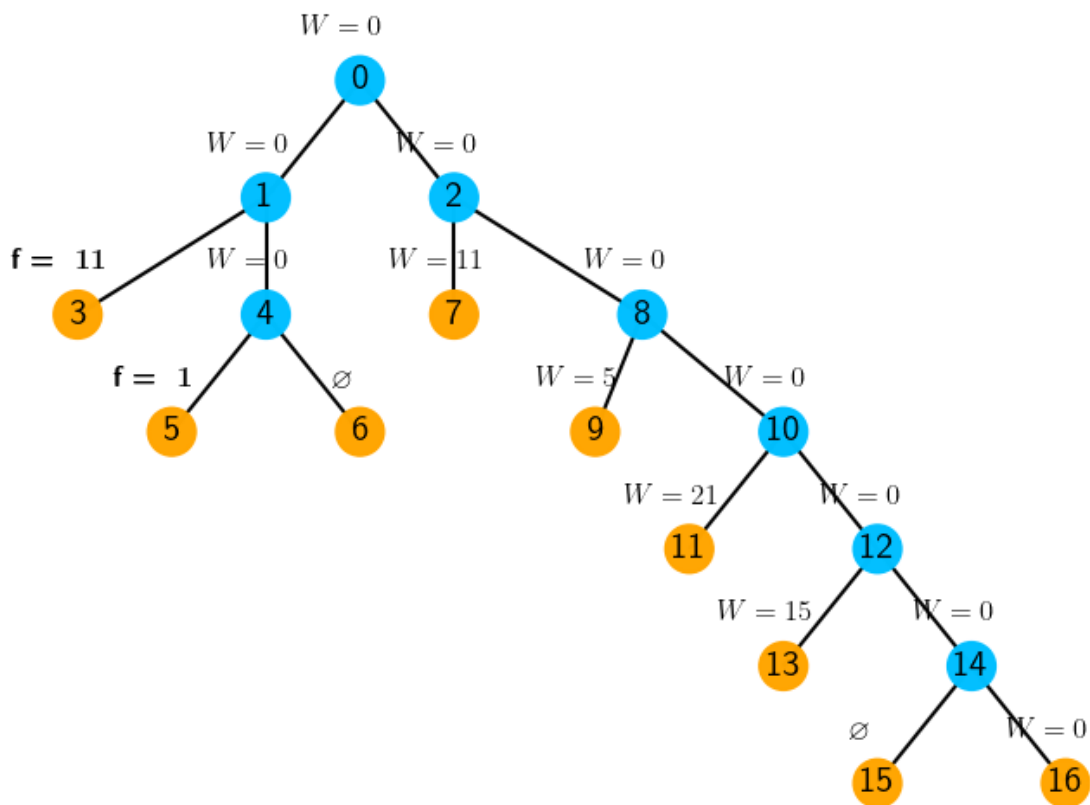


Рисунок 2.10 — Решение задачи методом ветвей и границ

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

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 [47], 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 фиксированных 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

В данной главе были представлены следующие результаты:

1. Представлена актуальность БШС с линейной топологией. Примерами таких сетей на месторождениях могут являться сети вдоль протяженных магистральных трубопроводов для организации связи как для сбора данных в составе АСУ ТП, а также организации высокоскоростной телекоммуникационной сети для сбора мультимедийного трафика с беспроводных камер видеонаблюдения. В рамках цифровизации месторождений набирает свой интерес задача внедрения современных высокоскоростных локальных сетей для мобильных обходчиков. Еще одним примером использования сетей с линейной топологии является организация телекоммуникационного покрытия вдоль промышленных автодорог для обеспечения безопасности обслуживающего персонала.
2. Представлена математическая модель задачи размещения станций в виде ЦЛП. Целевая функция модели представляет собой суммарное телекоммуникационное покрытие участка, которое необходимо максимизировать. Также представлены ограничения равенства и неравенства модели, удовлетворяющие требованиям размещения – обеспечение лю-

бой БС телекоммуникационной связью со шлюзами на концах участка через системы размещены станций и бюджетному ограничению стоимости размещения.

3. Представлена математическая модель задачи размещения станций в виде экстремальной задачи в комбинаторной форме. Такой подход позволяет учитывать специфику конкретной задачи, что позволяет быстрее найти оптимальное решение. В такой постановке, в ходе поиска оптимального решения возможно проверять условие ограничения на время межконцевой задержки в сети, которое нелинейную зависимость от количества каналов в сети.
4. Для решения комбинаторной модели задачи размещения предложен алгоритм типа ветвей и границ. Описана процедура построения бинарного дерева поиска, учитывающая специфику размещения множества станций S на множества A возможных точек размещения. Представлены различные модели оценки недопокрытия, необходимые для получения рекордов и возможности закрытия вершин дерева, для которых множество допустимых размещений пусто. Сравнительная оценка для частного случая размещения, когда необходимо разместить все имеющиеся станции показало, что с увеличением размерности задачи количество пройденных узлов комбинаторной модели существенно меньше чем в модели ЦЛП.
5. После нахождения оптимального решения на этапе синтеза топологии при проектировании БШС, полученное размещение попадает на этап математического моделирования, включающие в себя оценку различных характеристик сети, работу протокола, расчет надежности и т.д. В том случае, если проверка требований, предъявляемые к сети на этапе моделирования, проходит неуспешно, данное размещение становится невозможным. Для того чтобы было возможно проверять не только оптимальное решение, но и размещения не хуже оптимального на заданное отклонение, было предложено процедуру нахождения последовательности топологий сети для итерационной процедуры комплексного проектирования БШС. 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». — B: *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». — B: *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)». — B: *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». — B: *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». — B: *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». — B: *International Journal of Information Technology and Computer Science* 10.11 (2018), с. 67—76. — DOI: 10.5815/ijitcs.2018.11.07.
- [15] 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.
- [16] 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.
- [17] A.N. Krasnov, M.Yu. Prakhova и E.A. Khoroshavina. — «Use of Wireless Networks for Gas Fields Automation». — B: *Oil and Gas Business* 4 (2016), с. 205—221. — DOI: 10.17122/ogbus-2016-4-205-221.

- [18] 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.
- [19] 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.
- [20] Fahad Alduraibi, Nouredine Lasla и Mohamed Younis. — «Coverage-based node placement optimization in wireless sensor network with linear topology». — В: *2016 IEEE International Conference on Communications, ICC 2016* (2016). — DOI: 10.1109/ICC.2016.7511421.
- [21] 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». — В: *IEEE Access* 8 (2020), с. 90598—90614. — DOI: 10.1109/ACCESS.2020.2992671.
- [22] Ahmed Hussein, Ahmed Elnakib и Sherif Kishk. — «Linear Wireless Sensor Networks Energy Minimization Using Optimal Placement Strategies of Nodes». — В: *Wireless Personal Communications* 114.4 (2020), с. 2841—2854. — DOI: 10.1007/s11277-020-07506-9.
- [23] Sudeep Varshney и др. — «Energy efficient management of pipelines in buildings using linear wireless sensor networks». — В: *Sensors (Switzerland)* 18.8 (2018). — DOI: 10.3390/s18082618.
- [24] Sudeep Varshney, Chiranjeev Kumar и Abhishek Swaroop. — «Lightning-Based Lion Optimization Algorithm for Monitoring the Pipelines Using Linear Wireless Sensor Network». — В: *Wireless Personal Communications* 117.3 (2021), с. 2475—2494. — DOI: 10.1007/s11277-020-07987-8.
- [25] Imad Jawhar и Nader Mohamed. — «A hierarchical and topological classification of linear sensor networks». — В: *2009 Wireless Telecommunications Symposium, WTS 2009* (2009). — DOI: 10.1109/WTS.2009.5068941.

- [26] Sudeep Varshney, Chiranjeev Kumar и Abhishek Swaroop. — «Linear sensor networks: Applications, issues and major research trends». — В: *International Conference on Computing, Communication and Automation, ICCCA 2015* (2015), с. 446—451. — DOI: 10.1109/CCAA.2015.7148418.
- [27] Zhengjie Wang, Xiaoguang Zhao и Xu Qian. — «The application and issue of linear wireless sensor networks». — В: *2011 International Conference on System Science, Engineering Design and Manufacturing Informatization, ICSEM 2011 2* (2011), с. 9—12. — DOI: 10.1109/ICSSEM.2011.6081337.
- [28] Imad Jawhar и др. — «Data communication in linear wireless sensor networks using unmanned aerial vehicles». — В: *2013 International Conference on Unmanned Aircraft Systems, ICUAS 2013 - Conference Proceedings* (2013), с. 492—499. — DOI: 10.1109/ICUAS.2013.6564725.
- [29] 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.
- [30] 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.
- [31] 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.
- [32] 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.
- [33] 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.

- [34] V. M. Vishnevsky, Andrey Larionov и R. V. Smolnikov. — «Optimization of topological structure of broadband wireless networks along the long traffic routes». — B: *Communications in Computer and Information Science* 601 (2016), с. 30—39. — DOI: 10.1007/978-3-319-30843-2_4.
- [35] Hai-qing Liu и др. — «A Connectivity-based Strategy for Roadside Units Placement in Vehicular Ad Hoc Networks». — B: *International Journal of Hybrid Information Technology* 7.1 (2014), с. 91—108. — DOI: 10.14257/ijhit.2014.7.1.08.
- [36] Zhenguo Gao и др. — «Optimal and Greedy Algorithms for the One-Dimensional RSU Deployment Problem with New Model». — B: *IEEE Transactions on Vehicular Technology* 67.8 (2018), с. 7643—7657. — DOI: 10.1109/TVT.2018.2837033.
- [37] 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.
- [38] 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.
- [39] 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.
- [40] 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.
- [41] 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.
- [42] 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.

- [43] G. B. Dantzig. — *Linear Programming and Extensions*. — Princeton University Press, 1963.
- [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] О. Г. Алексеев. — *Комплексное применение методов дискретной оптимизации*. — М: Наука, 1987. — 248 с.
- [46] А. Г. Сухарев, А. В. Тимохов и Федоров В. В. — *Курс методов оптимизации*. — М: Наука, 1986. — 328 с.
- [47] A. H. Land и A. G. Doig. — «An Automatic Method of Solving Discrete Programming Problems». — В: *Econometrica* 28.3 (1960), с. 497. — DOI: 10.2307/1910129.
- [48] Bernhard Meindl и Matthias Templ. — «Analysis of commercial and free and open source solvers for linear optimization problems». — В: *ESSnet on common tools and harmonised methodology for SDC in the ESS* 1.1 (2012), с. 1—14. — URL: <http://www.statistik.tuwien.ac.at/forschung/CS/CS-2012-1complete.pdf>.
- [49] Wen Yang Ku и J. Christopher Beck. — «Mixed Integer Programming models for job shop scheduling: A computational analysis». — В: *Computers and Operations Research* 73 (2016), с. 165—173. — DOI: 10.1016/j.cor.2016.04.006.
- [50] Rimmi Anand, Divya Aggarwal и Vijay Kumar. — «A comparative analysis of optimization solvers». — В: *Journal of Statistics and Management Systems* 20.4 (2017), с. 623—635. — DOI: 10.1080/09720510.2017.1395182.
- [51] И.Х. Сигал и А.П. Иванова. — *Введение в прикладное дискретное программирование. Модели и вычислительные алгоритмы*. — Москва: Физматлит, 2007. — 304 с.
- [52] М Гэри и Д Джонсон. — *Вычислительные машины и труднорешаемые задачи*. — Мир, 1982. — 416 с.
- [53] В. А. Емеличев и В.И. Комлик. — *Метод построения последовательности планов для решения задач дискретной оптимизации*. — Москва: Наука, 1981. — 208 с.

- [54] О. Ю. Першин. — «Метод нахождения последовательности лучших решений для задач оптимизации на конечных множествах и задача реконструкции сети». — В: *Автоматика и телемеханика* 12 (1999).
- [55] О. Ю. Першин. — «Метод нахождения последовательности лучших решений для задач оптимизации на конечных множествах и задача реконструкции сети». — В: *Автоматика и телемеханика* 6 (2002).