A-00000 観測値分布情報を用いたクラスタ構造データ収集法

ネットワークデザイン研究室　　木村　光希

1. はじめに

　近年，無線センサネットワーク技術を応用したIoTが注目されている．無線センサネットワークは基本的にバッテリで駆動しているため，一度配置したセンサノードのバッテリは使い切りであり，バッテリ交換やノードの入れ替えなどは行えないのが前提である．したがって，無線センサネットワークにおける最大の課題として消費電力の問題が挙げられている．センサノードは1つでもバッテリ切れになってしまうとシステムの信頼性が大きく下がるため，本研究ではこれをシステム寿命とする．この課題を解決するために，ネットワーク領域をクラスタに分割し、データ送信を行うセンサノードを選択することで，省電力かつ高精度な観測値分布を推定するデータ収集法を提案する．

1. 無線センサネットワーク

　無線センサネットワークは2種類存在し，定期的にデータを収集する環境モニタリング型とイベント発生時のみデータを収集するイベント駆動型の2つに分けられる．本研究では，イベント駆動型を用いる．イベント駆動型の観測法は，すべてのセンサノードに環境情報に関する閾値を設定し，イベント発生時に設定した閾値を超えるデータを観測したセンサノードのみがSINKにデータを送信する．

1. 先行研究のデータ収集法

　図1にそれぞれフェーズの詳細を示す．

黒い背景に白い文字がある

中程度の精度で自動的に生成された説明

図1　先行研究[1]の流れ

　先行研究[1]のデータ収集法は，Phase1(クラスタ構造フェーズ)，Phase2(観測ノード収集フェーズ)，Phase3(収集観測地設定フェーズ)，Phase4(データ収集フェーズ)，Phase5(観測値補間フェーズ)の5つのフェーズによって構成されている．センサノードを配置後，Phase1でセンシング領域を複数のクラスタに分割し，クラスタ内に1つクラスタヘッドを決定する．イベントが発生するとPhase2となり，イベントを観測したセンサノードは，すべてSINKにデータ送信をおこなう．次にPhase3に移り，SINKがデータ収集する観測値を設定し，全ノードにフラッティングする．一定時間後にPhase4では，Phase3で設定した観測値を超えた場合のみ，そのノードが所属するクラスヘッドにデータ送信をおこなう．クラスタヘッドは一定時間後，SINKに向けてまたデータを送信する．その後，Phase5に移り逆距離荷重法によって観測値を補間する．また，一定時間毎にPhase4，Phase5，を実行する．補間後，SINKが適切な観測値が設定できていないと判断した場合，次回の測定はPhase2，Phase3を実行する．

1. 目標

先行研究[1]では，クラスタサイズが一つの値に設定されていた．提案手法の考えであれば，通信距離において遠くなるほどクラスタサイズの変更が伴うことが予測されるが，詳しく言及されていなかった．また，クラスタサイズの分割方法についても言及されていない．今後行っていく研究では，図1の流れは変更せず，クラスタサイズの分割方法を提案．クラスタサイズ変更に伴う消費電力の変化を観察しつつ，通信距離においての有効なクラスタサイズの提案の2つを中心に研究し，消費電力量削減を目指す．分割方法は現在，検討中である．また，検証の仕方は，クラスタサイズによる消費電力の変化の検証と通信距離においての検証については，分割方法が決定次第，パターンを数十個用意し，検証していく．

参考文献

[1] 青木　悠将, 無線センサネットワークにおける観測値分布情報を用いたデータ収集法, 2017年1月