

## عنوان مقاله:

شبیه سازی و مقایسه الگوریتم های مکان یابی برنامه ریزی مسیر پویای مبتنی بر لنگر متحرک

## محل انتشار:

دومین کنفرانس ملی رویکردهای نوین در مهندسی کامپیوتر و برق (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

## نویسندگان:

علی کریمی - گروه کامپیوتر و فناوری اطلاعات ، واحد مهدیشهر ، دانشگاه آزاد اسلامی ، مهدیشهر ، ایران

مجتبی رضوانی - گروه کامپیوتر و فناوری اطلاعات ، واحد قائمشهر ، دانشگاه آزاد اسلامی ، قائمشهر ، ایران

مریم تعجیبیان - گروه کامپیوتر و فناوری اطلاعات ، واحد مهدیشهر ، دانشگاه آزاد اسلامی ، مهدیشهر ، ایران

## خلاصه مقاله:

تکنولوژی مکان دهی گره در اغلب کاربردهای شبکه حسگر بی سیم امری مهم و حیاتی است. الگوریتم های مختلفی جهت برنامه ریزی مسیر برای شبکه حسگر بی سیم وجود دارد. در این الگوریتم ها لازم است که هر نایب متحرک موقعیت جاری اش را چندین بار ارسال نماید. ایده اصلی در بسیاری از روش های پیشنهادی مکان یابی اخیر این بوده است که برخی از گره ها به عنوان نشانه یا راهنمای متحرک مجهز به GPS به منظور پوشش کل شبکه حرکت می کند و مختصات خود را به دیگر گره ها برای مکان یابی ارسال می کنند. در این مورد، یک موضوع تحقیق اساسی برنامه ریزی مسیر می باشد که نشانه متحرک یا لنگر باید طی کند تا خطای مکان یابی و زمان لازم برای تعیین مکان کل شبکه را به حداقل برساند. در این مقاله ، ابتدا مشخصات چهار الگوریتم ایستا بصورت خلاصه مطرح و با الگوریتم های پویای برن امه ریزی مسیر همانند الگوریتم BTG و BRF از لحاظ فاکتور مسافت طی شده با تغییر ابعاد محیط شبکه و تغییر شعاع ارتباطات براساس شبیه سازی مبتنی بر نرم افزار متلب مقایسه می گردند.

## کلمات کلیدی:

شبکه حسگر بی سیم ، گره لنگر، الگوریتم ایستا ، الگوریتم پویا، شبیه سازی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/522570>

