

## عنوان مقاله:

رد یابی هدف با الگوریتم گرادیانت بدون استفاده از مرجع در شبکه های حسگر ادهاک

## محل انتشار:

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

تعداد صفحات اصل مقاله: 1

## نویسندگان:

سعید عباسی - 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:

اطلاعات در مورد مکان گره ها، یکی از ملزومات حیاتی در بسیاری از کاربردهای شبکه های حسگر بی سیم است . اصطلاح مکان یابی به فرآیندی اطلاق می شود که در طی آن هر گره شبکه مکان خود را مشخص می کند. مقالات بسیاری در مورد مکان یابی بر پایه لنگرگاه ارائه شده اند . لنگرگاه گره ای است که از مختصات خود قبل از فرآیند مکان یابی اطلاع دارد . سایر گره ها با استفاده از این اطلاعات مکان خود را تشخیص می دهند . استفاده از لنگرگاه در شبکه به دلیل استفاده لنگرگاه ها از تجهیزات جانبی مانند سیستم موقعیت یاب جهانی (GPS) و مصرف انرژی بالای آنها با محدودیتهایی روبروست . جهت حذف این محدودیتها ما در این مقاله یک الگوریتم برای ایجاد یک سیستم مختصات ارائه می کنیم. بدون استفاده از کنترل جهانی و سیگنال های نود راهنما در دسترس یا تخمین های فاصله بین سنسورها - سیستم مختصات به طور خودکار نارسایی و یا اضافه شدن یک سنسور جدید را می پذیرند. این الگوریتم روی یک سطح دو بعدی، به شکل منحصر به فردی می تواند توسط فاصله اش از حداقل سه نقطه ی اصلی که در یک خط مستقیم قرار ندارند توصیف شود. الگوریتم مورد بررسی از دو قسمت تشکیل شده است ، یکی گرادیانت انتشار محلی نود راهنما و یک پروسه ی nortlraltitlum به منظور ترکیب تخمین های همه ی نود های راهنما استفاده می کند تا موقعیت خودش را بدست آورد.

## کلمات کلیدی:

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/522572>

