

عنوان مقاله:

CLATC : یک پروتکل کنترل توپولوژی مبتنی بر اتوماتای یادگیر سلولی نامنظم برای شبکه های حسگر

محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس سالانه انجمن کامپیوتر ایران (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

سید محمد ابوالحسنی - آزمایشگاه محاسبات نرم دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات دانش

مهدی اثنی عشری - آزمایشگاه محاسبات نرم دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات دانش

محمد رضا میبیدی - آزمایشگاه محاسبات نرم دانشکده مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات دانش

خلاصه مقاله:

پروتکل های کنترل توپولوژی از مکانیزم های مختلفی به منظور کاهش میانگین محدوده انتقال گره ها استفاده می کنند. کاهش محدوده انتقال گره ها موجب کاهش مصرف انرژی شبکه می شود. در این مقاله، یک پروتکل کنترل توپولوژی مبتنی بر اتوماتای یادگیر سلولی به نام CLATC پیشنهاد شده است که در آن اتوماتای یادگیر هر گره در همکاری با اتوماتاهای یادگیر گره های همسایه، محدوده انتقال مناسب برای آن گره را انتخاب می نماید. به منظور ارزیابی، پروتکل CLATC با استفاده از نرم افزار شبیه ساز NS2 شبیه سازی شده است. نتایج شبیه سازی عملکرد مطلوب پروتکل پیشنهادی را نشان می دهد.

کلمات کلیدی:

شبکه های حسگر، کنترل توپولوژی، اتوماتای یادگیر، اتوماتای یادگیر سلولی نامنظم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/60796>

