

جانمایی حسگرها در یک شبکه حسگر بی سیم با استفاده از یک رهیافت تکاملی چندهدفه مقید بر مبنای تجزیه

مینا خالصیان¹، محمود رضا دلاور^{2*}

- 1- دکترای سیستم‌های اطلاعات مکانی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی دانشگاه تهران
2- استاد، قطب علمی مهندسی نقشه‌برداری و مقابله با سوانح طبیعی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی دانشگاه تهران

تاریخ دریافت مقاله 1395/09/28 تاریخ پذیرش مقاله: 1395/11/20

چکیده

جانمایی حسگرها یکی از بنیادی‌ترین مسائل در طراحی شبکه‌های حسگر بی سیم محسوب می‌گردد. یکی از چالش‌های اصلی در جانمایی حسگرها، یافتن موازنه‌ای بهینه بین اهداف متعارض شبکه (مانند پوشش و طول عمر شبکه) تحت قیود همبندی می‌باشد. از طرف دیگر، تجزیه، یک روش پایه در بهینه‌سازی چندهدفه محسوب می‌گردد که در سال‌های اخیر ایده استفاده از آن در بهینه‌سازی تکاملی چندهدفه مطرح شده است. در این مقاله یک رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه برای حل مسئله جانمایی بهینه حسگرها در یک شبکه حسگر بی سیم مطرح شده است. هدف این رهیافت آن است که با تجزیه مسئله بهینه‌سازی چندهدفه جانمایی حسگرها به چندین زیرمسئله بهینه‌سازی اسکالر و بهینه نمودن همزمان آنها، به یافتن جانمایی‌های بهینه پرتویی بپردازد که در آنها پوشش و طول عمر شبکه حداکثر شده و همبندی کامل بین هر گره حسگر و گره ارتباطی با انرژی بالا نیز برقرار باشد. در این مقاله، مقایسه متریک‌های کارایی مطرح در این زمینه نشان می‌دهد که رهیافت پیشنهاد شده منجر به بهبودهایی مهم در کارایی کلی رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید شده است. همچنین، نتایج شبیه‌سازی بر روی یک نمونه آزمایشی حاکی از برتری رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه بر رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید و تولید مجموعه‌ای متنوع از شبکه‌های طراحی شده با کیفیت بالا برای ارائه به تصمیم‌گیرندگان و تسهیل انتخاب شبکه مناسب می‌باشد.

واژه‌های کلیدی: شبکه حسگر بی سیم، جانمایی حسگرهای بی سیم، رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه، بهینه‌سازی.

* نویسنده مکاتبه کننده: تهران، خیابان کارگر شمالی، دانشکده مهندسی نقشه‌برداری و اطلاعات مکانی، پردیس دانشکده‌های فنی دانشگاه تهران.

تلفن: 88334430

Email: mdelavar@ut.ac.ir

1- مقدمه

شبکه‌های حسگر بی‌سیم¹ (WSNs) متشکل از تعدادی حسگر بی‌سیم با قابلیت‌های انرژی، حافظه و قدرت انتقال محدود می‌باشند که در منطقه مورد مطالعه استقرار می‌یابند و به پایش منطقه مورد نظر می‌پردازند. هر حسگر بر اساس برد سنجشی خود اطلاعاتی را از محیط پیرامون مورد سنجش قرار داده، دارای قابلیت ارتباطی بی‌سیم بوده و سطحی از هوشمندی را برای پردازش اطلاعات و انتقال آنها در شبکه به نقطه جمع‌آوری مشترک² که معمولاً گیرنده مرکزی³ نامیده می‌شود، دارا می‌باشد. شبکه‌های حسگر بی‌سیم در سال‌های اخیر در بسیاری از کاربردها همچون نظارت بر محیط زیست، کشف تغییرات، مدیریت بحران، ردیابی، حفاظت از سلامت و کاربردهای شهری و صنعتی به کار گرفته شده است [1, 2, 3 و 4].

طراحی شبکه‌های حسگر بی‌سیم فعالیتی بسیار پیچیده با تأثیری قابل توجه بر کیفیت، هزینه و سودمندی کاربردهای حسگرها است. در اغلب کاربردهای شبکه‌های حسگر بی‌سیم، مسئله جانمایی حسگرها⁴ در یک شبکه حسگر بی‌سیم یکی از مراحل اصلی و بنیادی در طراحی شبکه‌های حسگر می‌باشد [1 و 5]. جانمایی حسگرها بر اساس قابلیت‌ها و ویژگی‌های خاص حسگرها و به‌منظور بهینه نمودن همزمان اهداف دلخواه مسئله انجام می‌پذیرد. در جانمایی حسگرها، ویژگی‌های خاصی از آنها همچون برد سنجشی حسگر، انرژی باتری، توانایی برقراری ارتباط با سایر گره‌ها، حافظه و قابلیت‌های محاسباتی-پردازشی و اهدافی از شبکه مانند حداکثر نمودن مساحت پوشش داده شده از منطقه

مورد مطالعه⁵ (ROI)، حداقل نمودن انرژی مصرفی حسگرها (یا به عبارتی مدیریت منابع انرژی و افزایش طول عمر شبکه) با قید همبندی⁶ شبکه مدنظر قرار می‌گیرد.

هدف پوشش به‌عنوان یک هدف اصلی و معیاری از کیفیت خدمات در شبکه‌های حسگر بی‌سیم در نظر گرفته می‌شود که با طراحی مناسب شبکه برآورده می‌گردد. پوشش منطقه باید حداکثر باشد تا این اطمینان حاصل گردد که شیء یا رویداد مورد نظر در منطقه مورد پایش قابل کشف خواهد بود [2, 6, 7 و 8]. از طرف دیگر، حسگرهای بی‌سیم معمولاً دارای منبع انرژی و قابلیت‌های پردازشی و ارتباطی محدود می‌باشند [9, 10, 11 و 12]. دشواری و عدم امکان شارژ یا تعویض باتری حسگرها و گاه عدم امکان دسترسی به آنها، موجب می‌شوند که در طراحی شبکه برای هر گره، عمر محدودی در نظر گرفته شده و متعاقباً عمر شبکه نیز محدود گردد. بنابراین، یکی از اهداف مهم دیگر در طراحی شبکه‌های حسگر بی‌سیم این است که چگونه از منابع انرژی محدود در حسگرها به طرز بهینه استفاده شود تا طول عمر شبکه افزایش یابد [13, 14 و 15].

زمانی که حسگرها در منطقه مورد مطالعه مستقر می‌گردند، شبکه‌ای ارتباطی را جهت انتقال اطلاعات تشکیل می‌دهند. ارتباطات در شبکه حسگر می‌بایست به‌صورت یک قید ساختاردهی شود که براساس آن حداقل یک مسیر بین هر گره حسگر و گیرنده مرکزی، که همان گره ارتباطی با انرژی بالا⁷ است، وجود داشته باشد.

با توجه به آنچه ذکر گردید، مسئله جانمایی حسگرها در یک شبکه حسگر بی‌سیم به صورت ذاتی یک مسئله

¹ Wireless sensor networks² Common collection point³ Data sink⁴ Sensor deployment problem⁵ Region of interest⁶ Connectivity⁷ High energy communication node

در نظر گرفته شده است [28 و 29]. در این روش، میزان تخطی از قیود برای هر جواب محاسبه شده و هنگام تصمیم در مورد برازندگی یک جواب در برابر جواب دیگر، ابتدا امکان‌پذیری آن و سپس برتری از لحاظ اهداف در نظر گرفته می‌شود. با این وجود، در این روش هنگامی که هر دو جواب ناممکن باشند، جوابی که درجه تخطی از قیود آن کمتر است در جمعیت جواب‌ها باقی می‌ماند. بدیهی است این روش برای حالاتی که تعداد جواب‌های تولید شده ناممکن در جمعیت زیاد است نمی‌تواند کارا باشد.

مطالعات فوق برای جانمایی حسگرها، دانش خاص مسئله را در الگوریتم‌های پیشنهادی خود دخیل نکرده‌اند. اگرچه طراحی عملگرهای خاص مسئله برای یک الگوریتم ژنتیک چند هدفه دشوار است اما استفاده از این عملگرها منجر به هدایت جستجو به سمت مناطق امید بخشی از فضای جستجو شده و کارایی کلی فرآیند را بهبود می‌بخشد. تجزیه⁵ یک روش پایه در بهینه‌سازی چندهدفه است که [30] این ایده را در بهینه‌سازی تکاملی چندهدفه به کار گرفته است و یک الگوریتم تکاملی چندهدفه بر مبنای تجزیه⁶ (MOEA/D) مطرح نموده است. MOEA/D با تجزیه یک مسئله بهینه‌سازی چند هدفه به چندین زیرمسئله اسکالر که به صورت موازی و با استفاده از اطلاعات زیرمسئله‌های همسایه بهینه می‌شوند، دشواری طراحی عملگرهای خاص مسئله برای مسائل بهینه‌سازی چند هدفه را کاهش می‌دهد. دشواری اضافه نمودن دانش خاص مسئله در این است که زیرمسئله‌ها، ترجیحات هدفی متفاوت داشته و نیاز به رفتاری متفاوت در طول تکامل دارند در حالی که باید به صورت همزمان و در یک مرحله حل شوند. در سال‌های اخیر، ایده MOEA/D برای

چند هدفه مقید بوده و جانمایی گره‌های حسگر به نحوی که همه اهداف شبکه برآورده شوند، مسئله‌ای چالش برانگیز خواهد بود. در این راستا، مسئله جانمایی بهینه‌ی حسگرها به‌عنوان یک مسئله $NP-hard$ ¹ طبقه‌بندی شده است [1, 16, 17, 18 و 19].

در چند سال اخیر، محققان در تلاش بوده‌اند که مسئله جانمایی حسگرها، به‌عنوان یک مسئله چند هدفه، را با استفاده از روش‌های محاسباتی تکاملی مورد بررسی قرار دهند و در این بین الگوریتم‌های ژنتیک² (GAs)، روش‌های تکاملی چند هدفه قدرتمندی می‌باشند که عموماً در مطالعات جانمایی حسگرها به کار گرفته شده‌اند [20, 21, 22 و 23]. در برخی از تحقیقات صورت گرفته این فرض مطرح شده است که همه حسگرها به صورت ذاتی می‌توانند با گیرنده مرکزی به صورت مستقیم و یا از طریق ارتباط چند پرشی³ ارتباط برقرار نمایند. آن‌ها نشان داده‌اند که پوشش کامل شبکه در صورتی که برد ارتباطی حسگرها حداقل مساوی دو برابر برد سنجشی آن‌ها باشد، به معنی همبندی شبکه نیز می‌باشد [20, 21, 24, 25, 26 و 27]. با این وجود، بسته به نوع حسگر (به‌عنوان مثال لرزه‌ای، صوتی، شیمیایی و نوری) نسبت بین برد ارتباطی و برد سنجشی حسگرها متفاوت بوده و علاوه بر آن، بهینه‌سازی اهداف متعارضی مانند پوشش و طول عمر شبکه ممکن است به پوشش کامل منطقه نیانجامد. بنابراین، پوشش منطقه مورد مطالعه به وسیله حسگرها بدون در نظر گرفتن مسائل مرتبط با همبندی به شبکه‌ای ناهمبند می‌انجامد که استفاده از آن در کاربردهای دنیای واقعی را به شدت محدود می‌سازد. از طرف دیگر در برخی از تحقیقات، روش مدیریت قید⁴ که در آن امکان‌پذیری جواب بر اهداف ارجحیت دارند

¹ Non-deterministic polynomial-time hard

² Genetic algorithms

³ Multi-hop communication

⁴ Constraint handling technique

⁵ Decomposition

⁶ Multi-objective evolutionary algorithm based on decomposition

برقرار باشد. در مقاله حاضر، یک رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه^۲ (CPMEA/D) برای حل مسئله جانمایی بهینه حسگرها در یک شبکه حسگر بی سیم مطرح شده است. هدف این رهیافت آن است که با تجزیه مسئله بهینه سازی چندهدفه جانمایی حسگرها، به یافتن جانمایی های بهینه پرتویی پردازد که در آنها پوشش شبکه حداکثر انرژی مصرفی حسگرها برای رسیدن به طول عمر بیشتر شبکه، حداقل بوده و همبندی کامل بین هر گره حسگر و گره ارتباطی با انرژی بالا (گیرنده مرکزی) نیز برقرار باشد.

ساختار این مقاله از 6 بخش تشکیل شده است. بخش 2 مسئله جانمایی حسگرها، بهینه سازی چندهدفه، بهینه پرتو، تقریب جبهه پرتو با تجزیه مسئله بهینه سازی چندهدفه و اهداف در نظر گرفته شده را معرفی نموده و شرح می دهد. در بخش 3 روش پیشنهادی که یک رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه است مورد بحث و بررسی قرار می گیرد. متریک های کارایی در بخش 4 مطرح می گردند و بخش 5 به ارائه نتایج عددی به دست آمده و تحلیل های صورت گرفته بر آنها می پردازد. در پایان، بخش 6 نتیجه گیری انجام شده از تحقیق را ارائه می دهد.

2- مسئله جانمایی حسگرها

یک محدوده مسطح مانند \square^2 ROI را به عنوان منطقه مورد مطالعه در نظر بگیرید که هدف، جانمایی k حسگر با انرژی اولیه $E \in \square^+$ در آن می باشد. همچنین فرض کنید که گیرنده مرکزی H با انرژی نامحدود، بدون از دست رفتن کلیت مسئله، در مرکز محدوده مورد مطالعه قرار گرفته است. گره های حسگر بی سیم می توانند هر آنچه درون برد سنجشی R_s آنها قرار دارد

حل مسئله جانمایی حسگرها در شبکه حسگر بی سیم نیز در تحقیقاتی به کار گرفته شده است [18, 19, 28] و [29]؛ کنستانتینیدیس و همکاران [19] یک الگوریتم تکاملی چند هدفه بر مبنای تجزیه برای حل مسئله چند هدفه تخصیص انرژی و جانمایی مطرح کردند. در تحقیق فوق، دو هدف حداکثر کردن پوشش و طول عمر با استفاده از تخصیص سطح قدرت انتقال آگاه از انرژی در نظر گرفته شدند. در این تحقیق از روش مدیریت قید برای مدیریت جواب های ناممکن استفاده شده است. کنستانتینیدیس و یانگ [18] همین مسئله را تحت قیود k -همبندی مورد مطالعه قرار دادند. در این مطالعه یک روش اکتشافی برای تخصیص انرژی و جانمایی جهت تبدیل جواب های ناممکن به جواب های ممکن مورد استفاده قرار گرفته است. سنگوپتا و همکاران [29] از MOEA/D در یک طرح کنترل تراکم حسگرها برای برنامه ریزی زمان فعالیت حسگرها استفاده نمودند تا پوشش و طول عمر شبکه را حداکثر نمایند. در تحقیق دیگری نیز سنگوپتا و همکاران [28] به حل مسئله مقید چندهدفه جانمایی حسگرها با استفاده از MOEA/D پرداختند که هدف آن حداکثر نمودن پوشش و طول عمر شبکه و حداقل نمودن تعداد حسگرهای به کار گرفته شده بود. با این وجود، در هیچ یک از این مطالعات، همبندی به صورت قیدی که در تمامی مراحل تکامل برآورده شود، در نظر گرفته نشده است. در راستای در نظر گرفتن قید همبندی در جانمایی حسگرها، تحقیق [31] یک رهیافت تکاملی چند هدفه مقید بر مبنای پرتو^۱ (CPMEA) پیشنهاد داده است. CPMEA جانمایی های بهینه پرتویی تولید می نماید که در آنها پوشش شبکه حداکثر و انرژی مصرفی حسگرها حداقل بوده و همبندی کامل بین هر گره حسگر و گیرنده مرکزی نیز در طول تکامل

² Constrained Pareto-based multi-objective evolutionary approach based on decomposition

¹ Constrained Pareto-based multi-objective evolutionary approach

در برخی مسائل، بهینه‌سازی چند هدفه دارای قیود مختلف به صورت معادلات یا نامساوی‌هایی به صورت زیر است که فضای جستجو را محدود می‌کنند. در این حالت جواب‌هایی که همه قیود (چه به صورت مساوی و چه به صورت نامساوی) را برآورده می‌نمایند،

جواب‌های ممکن مسئله نامیده می‌شوند. (رابطه (2))

$$\mathbf{g}(\mathbf{x}) \leq 0$$

$$\mathbf{h}(\mathbf{x}) = 0$$

رابطه (2)

که در رابطه فوق $\mathbf{h}(\mathbf{x}) = [h_1 \ h_2 \ \dots \ h_q]$ و $\mathbf{g}(\mathbf{x}) = [g_1 \ g_2 \ \dots \ g_p]$ معادلات برداری منسوب به قیود نامساوی و مساوی محسوب می‌گردند و لذا P و Q نیز به ترتیب تعداد معادلات قیود نامساوی و تعداد معادلات قیود مساوی مسئله می‌باشند.

از آنجا که اهداف در رابطه (I) اغلب در تضاد با یکدیگر می‌باشند، هیچ جوابی در Ω همه اهداف را به صورت همزمان حداکثر نمی‌نماید. بنابراین باید تعادل و توازن بین برآورده شدن اهداف ایجاد نمود. بهترین توازن در میان اهداف در قالب بهینگی پرتو³ می‌تواند به صورت زیر تعریف شود.

تعریف I در یک مسئله بهینه‌سازی چند هدفه که در

آن اهداف حداکثر می‌شوند، جواب \mathbf{x}^* بر جواب \mathbf{x}'

غلبه می‌کند⁴ اگر و تنها اگر برای همه $i \in \{1, 2, \dots, M\}$

$f_i(\mathbf{x}^*) \geq f_i(\mathbf{x}')$ باشد و حداقل برای یک

$f_j(\mathbf{x}^*) > f_j(\mathbf{x}')$ ، $j \in \{1, 2, \dots, M\}$ این موضوع

با نماد $F(\mathbf{x}^*) > F(\mathbf{x}')$ نمایش داده می‌شود.

تعریف فوق نشان می‌دهد که جواب \mathbf{x}^* بر جواب \mathbf{x}'

غلبه می‌کند اگر در همه اهداف به خوبی جواب \mathbf{x}' و

حداقل در یک هدف از \mathbf{x}' بهتر باشد. جواب‌هایی که

توسط هیچ جواب دیگری مغلوب نمی‌شوند به عنوان

جواب‌های غیرمغلوب یا بهینه پرتو⁵ برای بهینه‌سازی

را مورد سنجش قرار داده و با تمامی حسگرهایی که درون برد ارتباطی R_c آنها قرار دارند ارتباط برقرار کنند. R_s و R_c برای همه حسگرها یکسان در نظر گرفته می‌شوند. حسگرها مسئول نظارت بر منطقه مورد مطالعه می‌باشند و اطلاعات جمع‌آوری شده را به گیرنده مرکزی گزارش می‌دهند. بنابراین، هر گره حسگر باید قادر به انتقال اطلاعات خود به گیرنده مرکزی به صورت مستقیم و یا از طریق ارتباط چند پرشی باشد. موقعیت حسگرها (x_i, y_i) در منطقه مورد مطالعه به عنوان متغیرهای تصمیم‌گیری طراحی شبکه حسگر بی‌سیم در نظر گرفته می‌شوند که قرار است بهینه شوند.

مسئله جانمایی حسگرها در یک شبکه حسگر بی‌سیم به دلیل وجود چندین هدف ناسازگار و متعارض (مانند پوشش و طول عمر شبکه) که بیشینه نمودن یکی می‌تواند منجر به کمینه شدن دیگری شود، یک مسئله چندهدفه است که حل آن بر مبنای استفاده از روش‌هایی است که با برقراری موازنه‌ای بین اهداف منجر به تولید مجموعه‌ای از شبکه‌های بهینه می‌گردند.

2-1- بهینه‌سازی چندهدفه و بهینه پرتو

یک مسئله بهینه‌سازی چند هدفه¹ (MOP) می‌تواند به صورت حداکثر نمودن یک تابع هدف برداری مانند $F: Q \rightarrow R^M$ به صورت رابطه (I) بیان شود.

رابطه (I)

$$\text{Maximize } F(\mathbf{x}) = [f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_M(\mathbf{x})]^T$$

subject to $\mathbf{x} \in \Omega$

درحالی‌که $M \in \mathbb{N}$ ، برابر با تعداد هدف‌ها و $\Omega \subset R^n$ ،

فضای تصمیم‌گیری (مجموعه جواب‌های ممکن²) بوده

و هدف بهینه‌سازی فوق نیز یافتن مقدار بهینه‌ی متغیر

$\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \Omega$ می‌باشد.

³ Pareto optimality

⁴ Dominate

⁵ Pareto optimal solutions

¹ Multi-objective optimization problem

² Feasible solutions

شرح داده شده در رابطه (I) شناخته می‌شوند. مجموعه همه جواب‌های غیرمغلوب یا بهینه پرتو در فضای جستجو، مجموعه پرتو¹ (PS) نامیده شده که در فضای هدف بر جبهه پرتو² (PF) نگاشته می‌شود.

2-2- تقریب جبهه پرتو با تجزیه مسئله بهینه‌سازی چندهدفه

در بسیاری از کاربردهای بهینه‌سازی چندهدفه، تقریبی از PF برای تصمیم‌گیرنده مورد نیاز است تا جواب نهایی مورد نظر خود را انتخاب کند. اغلب مسائل بهینه‌سازی چند هدفه، بردارهای بهینه پرتوی زیاد یا حتی بی‌نهایت دارند. به دست آوردن PF کامل، حتی اگر غیرممکن نباشد، بسیار زمان‌بر است. از طرف دیگر، تصمیم‌گیرنده ممکن است علاقه‌مند به مواجهه با تعداد زیادی بردارهای بهینه پرتوی اضافی (به علت سرریز اطلاعات³) هم نباشد. بنابراین، بسیاری از الگوریتم‌های بهینه‌سازی چندهدفه به پیدا کردن تعداد قابل‌مدیریتی از بردارهای بهینه پرتو که به صورت یکنواخت در طول PF پراکنده شده باشند یا به عبارتی نمایندگان خوبی از کل PF باشند، می‌پردازند [30، 32 و 33].

جواب بهینه پرتوی یک مسئله چندهدفه در شرایط مناسب می‌تواند جواب بهینه یک مسئله بهینه‌سازی اسکالر باشد که در آن هدف تجمیعی از همه f_i ها است. بنابراین، تقریب PF می‌تواند به تعدادی زیرمسئله بهینه‌سازی هدف اسکالر تجزیه شود. این موضوع، ایده پایه بسیاری از روش‌های برنامه‌نویسی ریاضی برای تقریب PF است. در تحقیقات انجام شده، روش‌های بسیاری را برای ساخت توابع تجمیع می‌توان یافت (به عنوان مثال رجوع شود به [33]). معمول‌ترین این روش‌ها، رهیافت مجموع وزندار می‌باشد که در مطالعات عددی این مقاله نیز به کار گرفته شده است.

¹ Pareto set

² Pareto front

³ Overflow of information

2-3- اهداف مسئله جانمایی حسگرهای بی‌سیم

همانگونه که پیشتر ذکر گردید، در این مقاله، دو هدف متعارض حداکثر کردن پوشش کلی شبکه حسگر بی‌سیم (f_1) و طول عمر شبکه حسگر بی‌سیم (f_2) با یکدیگر در حال رقابت می‌باشند. هدف پوشش، سعی در پراکنده نمودن گره‌های حسگر و کاهش همپوشانی برد سنجشی آنها درون منطقه مورد مطالعه می‌نماید که منجر به پوشش بیشتر منطقه شده در حالی که مصرف انرژی بیشتر و طول عمر شبکه کمتر می‌گردد. هدف طول عمر نیز سعی در فراهم نمودن جانمایی‌های متراکم‌تری از شبکه با استقرار گره‌های حسگر به صورت نزدیک به گیرنده مرکزی می‌نماید که منجر به مصرف انرژی کمتر و طول عمر بیشتر شبکه و در عین حال همپوشانی‌های بیشتر برد سنجشی حسگرها و به عبارت دیگر پوشش ضعیف‌تر می‌گردد.

2-3-1- پوشش

در یک WSN ، هر گره حسگر مانند s_j ($j = 1, 2, \dots, k$) بخشی از منطقه مورد مطالعه را بر اساس برد سنجشی خود مورد سنجش قرار می‌دهد که به آن بخش اصطلاحاً پوشش حسگر گفته می‌شود. معمولاً پوشش هر نقطه p توسط هر گره حسگر s_j را با استفاده از یک مدل سنجشی باینری به صورت رابطه (3) تعریف می‌نمایند.

$$Cover_{s_j}(p) = \begin{cases} 1 & d(s_j, p) \leq R_s \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad \text{رابطه (3)}$$

که در آن p یک نقطه متعلق به ROI است. بر اساس این مدل، پوشش منطقه مورد مطالعه (ROI) به صورت مساحت اجتماع محدوده‌های سنجش شده توسط حسگرها به مساحت کل منطقه مورد مطالعه تعریف می‌شود (رابطه (4)):

$$f_1 = Cover(x) = \frac{Area\left(\bigcup_{j=1}^k A_j\right)}{A} \quad \text{رابطه (4)}$$

مسیر ممکن با حداقل وزن به کار گرفته می‌شود. $Min \{T_{failure,i}\}_{i=1,\dots,k}$ می‌تواند با تکرار این محاسبات به دست آید. همچنین T_{max} نیز با در نظر گرفتن نسبت کل انرژی یک گره حسگر و انرژی مصرفی برای یک بار انتقال داده محاسبه می‌شود. در واقع T_{max} مرتبط با حالتی می‌باشد که در آن همه گره‌های حسگر به صورت مستقیم به گیرنده مرکزی متصل می‌باشند.

بر اساس مدل ارتباطی اتلاف در مسیر² [35]، انرژی انتقالی که باید به حسگر i تخصیص داده شود تا بتواند به حسگر j دسترسی پیدا کند به صورت رابطه (7) می‌باشد:

$$P_{ij} = \beta d_{ij}^\alpha \quad \text{رابطه (7)}$$

که در آن α توان اتلاف در مسیر³ نامیده شده و مقداری در بازه [2,6] دارد. همچنین پارامتر β نیز پارامتر کیفیت انتقال⁴ اطلاعات خوانده شده و عموماً برابر با 1 در نظر گرفته می‌شود. d_{ij} فاصله اقلیدسی بین حسگرهای i و j است که باید کمتر از برد ارتباطی حسگر i باشد یا به عبارت دیگر $d_{ij} \leq R_c$. انرژی باقیمانده حسگر i در دوره سنجشی t از رابطه (8) محاسبه می‌شود [35]:

$$E_i(t) = E_i(t-1) - r_{ij}(t) P_{ij}(t) \text{ amp} \quad \text{رابطه (8)}$$

در رابطه‌ی فوق، $r_{ij}(t)$ کل بار ترافیکی است که حسگر i به حسگر j بر اساس مسیرهای به دست آمده با استفاده از محاسبات کوتاهترین مسیر انتقال می‌دهد؛ $P_{ij}(t)$ نیز انرژی انتقالی است که باید به حسگر i تخصیص داده شود تا بتواند به حسگر j دسترسی پیدا کند و amp انرژی مصرف شده برای تقویت قدرت⁵ است.

که در رابطه (4) تعداد گره‌های حسگر A مساحت منطقه مورد مطالعه و A_j منطقه پوشش داده شده توسط گره حسگر s_j می‌باشد که به صورت زیر تعریف می‌گردد (رابطه (5)):

$$A_j = \{p \in \text{ROI} \mid \text{Cover}_{s_j}(p) = 1\} \quad \text{رابطه (5)}$$

2-3-2- طول عمر

طول عمر شبکه در واقع برابر با مدت زمانی است که انرژی اولین گره حسگر به پایان می‌رسد یا به عبارت دیگر مدت زمانی که اولین گره حسگر دچار نقص شده و از سنجش اطلاعات باز می‌ماند. عموماً این مدت زمان را با تقسیم بر حداکثر مقدار آن نرمال می‌نمایند تا مقداری در بازه [0,1] داشته باشد. از این رو طول عمر شبکه با استفاده از رابطه (6) تعریف می‌گردد:

رابطه (6)

$$f_2 = \text{Life}(x) = \frac{\text{Min} \{T_{failure,i}\}_{i=1,\dots,k}}{T_{max}}$$

که در رابطه فوق، k تعداد گره‌های حسگر، تعداد دوره‌های سنجشی¹ $\text{Min} \{T_{failure,i}\}_{i=1,\dots,k}$ قبل از به پایان رسیدن انرژی یک گره حسگر و T_{max} حداکثر تعداد ممکن برای دوره‌های سنجشی است.

در هر دوره سنجشی، همه حسگرها باید اطلاعات سنجش شده خود را به صورت مستقیم و یا از طریق ارتباط چند پرشی به گیرنده مرکزی انتقال دهند. به بیان دیگر، گره‌های حسگر باید اطلاعات خود و احتمالاً برخی از گره‌های حسگر دیگر را به گیرنده مرکزی منتقل نمایند. این اطلاعات باید از مسیریابی به گیرنده مرکزی فرستاده شوند که انرژی باقیمانده هر گره حسگر حداکثر شود. بنابراین برای یافتن این مسیرها، ال‌های ورودی هر گره حسگر با مقدار معکوس انرژی باقیمانده آن گره وزن داده می‌شود و سپس یک الگوریتم کوتاهترین مسیر دلخواه (مانند الگوریتم دیکسترا [34]) برای یافتن بهترین

¹ Sensing cycle

² Path loss communication model

³ Path loss exponent

⁴ Transmission quality parameter

⁵ Power amplifier's energy consumption

3- روش پیشنهادی: رهیافت تکاملی چندهدفه

پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه

در این بخش رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه¹ (CPMEA/D) طراحی شده برای جانمایی حسگرها در یک شبکه حسگر بی سیم و عملگرهای خاص مسئله طراحی شده برای CPMEA شرح داده می شوند.

3-1- تجزیه بهینه سازی چندهدفه

الگوریتم MOEA/D یک مسئله بهینه سازی چندهدفه را به چندین زیرمسئله بهینه سازی اسکالر تجزیه کرده و آن ها را به صورت همزمان بهینه می نماید. هر زیرمسئله تنها با استفاده از اطلاعات چند زیرمسئله همسایه خود بهینه می شود که این موضوع باعث می گردد که MOEA/D نسبت به الگوریتم های تکاملی چندهدفه دیگر مانند الگوریتم ژنتیک مرتب سازی غیرمغلوب-2 (NSGA-II)²، پیچیدگی محاسباتی کمتری در هر نسل داشته باشد. رهیافت های تجزیه متعددی برای تبدیل یک مسئله تقریب PF به یک سری مسائل بهینه سازی اسکالر وجود دارند. در ادامه، رهیافت مجموع وزندار که در مطالعات عددی این مقاله به کار گرفته شده است، معرفی می گردد.

3-1-1- رهیافت مجموع وزندار

رهیافت مجموع وزندار [33]، یک ترکیب محدب از اهداف مختلف را در نظر می گیرد. اگر $\lambda = (\lambda_1, \dots, \lambda_M)^T$ بردار وزنی در نظر گرفته شود که به ازای همه مقادیر $\sum_{i=1}^M \lambda_i = 1$ و $\lambda_i \geq 0, i = 1, \dots, M$ باشد، آنگاه جواب بهینه مسئله بهینه سازی اسکالر زیر یک نقطه بهینه پرتو برای مسئله بهینه سازی در رابطه (I) خواهد بود [33] (رابطه (9)).

رابطه (9)

$$\text{Maximize } g^{ws}(\mathbf{x} | \lambda) = \sum_{i=1}^M \lambda_i f_i(\mathbf{x})$$

$$\text{subject to } \mathbf{x} \in \Omega$$

که در $g^{ws}(\mathbf{x} | \lambda)$ ، λ بردار ضریب در تابع هدف است در حالی که \mathbf{x} متغیرهایی می باشند که قرار است بهینه شوند. برای تولید یک مجموعه از بردارهای بهینه پرتوی متفاوت، می توان از بردارهای وزنی متفاوت λ در مسئله بهینه سازی اسکالر فوق استفاده کرد. در این مقاله، مسئله جانمایی حسگرها با در نظر گرفتن دو هدف پوشش و طول عمر به N زیرمسئله بهینه سازی تجزیه می شود. رهیافت مجموع وزندار برای این منظور به صورت رابطه (10) به کار گرفته می شود که نشان دهنده J امین زیرمسئله بهینه سازی اسکالر می باشد.

رابطه (10)

$$\text{Maximize } g^{ws_j}(\mathbf{x} | \lambda^j) = \lambda^j \text{Life}(\mathbf{x}) + (1 - \lambda^j) \text{Cover}(\mathbf{x})$$

در این مقاله، توزیع یکنواختی برای وزن های λ^j در نظر گرفته می شود که برای هر $j = 1, \dots, N$ در تمام تکامل ثابت می ماند و به صورت $\lambda^j = 1 - \frac{j-1}{N}$ تعیین می شود. یک معنی خاص مسئله نیز برای این پارامتر وجود دارد. با در نظر گرفتن λ^j به عنوان ضریب وزن زیرمسئله J ، می توان ترجیحات هدفی یک طراحی خاص را پیش بینی کرده و بنابراین موقعیت آن در فضای هدف را معلوم کرد.

3-2- چارچوب کلی CPMEA/D

هر الگوریتم تکاملی چند هدفه بر مبنای تجزیه، مستلزم تجزیه مسئله بهینه سازی چندهدفه مورد نظر به چندین زیرمسئله بهینه سازی اسکالر می باشد. هر زیرمسئله تنها با استفاده از اطلاعات چند زیرمسئله همسایه خود بهینه می شود. برای تعیین زیرمسئله های همسایه نیز در ابتدا یک همسایگی از بردار وزن به صورت مجموعه ای از چند بردار وزن نزدیک به آن در $\{\lambda^1, \dots, \lambda^N\}$ تعریف می شود. همسایگی J امین

¹ Constrained Pareto-based multi-objective evolutionary approach based on decomposition

² Non-dominated sorting genetic algorithm

گره‌های گراف و Lnk مجموعه ارتباطها یا یال‌های گراف و k تعداد گره‌های حسگر یا به عبارتی تعداد رئوس گراف می‌باشد. یک یال $(v_i, v_j) \in Lnk$ می‌تواند بین دو گره حسگر v_i و v_j وجود داشته باشد اگر فاصله بین آنها کمتر از برد ارتباطی R_c باشد.

در بعد هندسی، موقعیت گره‌های حسگر در منطقه مورد مطالعه بر اساس موقعیت گیرنده مرکزی و ساختار درختی به‌دست آمده محاسبه می‌شود. قیود مرتبط با همبندی گره‌های حسگر و مرزهای منطقه مورد مطالعه بر گراف‌های ایجاد شده در بعد توپولوژی اعمال شده و موقعیت گره‌های حسگر با استفاده از یک روش سرشکنی مانند حداقل مربعات مقید¹ در منطقه ممکن فضای جستجو تعیین می‌شوند. برای توضیحات بیشتر به [31] مراجعه شود.

3-2-2- عملگرهای ژنتیک

در i امین تکرار حلقه در مرحله 2، T زیرمسئله همسایه منتسب به i امین زیر مسئله برای انتخاب والدین و تولید مثل در نظر گرفته می‌شود. عملگر انتخاب مسئول انتخاب جواب‌های امیدوارکننده از بین جمعیت حاضر به‌عنوان والدین است تا در تولید نسل بعدی مورد استفاده قرار گیرند. در مرحله 2.1، از آنجا که x^k و x^l بهترین جواب‌های فعلی همسایه‌های i امین زیرمسئله می‌باشند، این امیدواری وجود دارد که فرزند نیز یک جواب خوب برای زیرمسئله i ام باشد.

در این مقاله، عملگر انتخاب مسابقه‌ای دوتایی² به‌عنوان یک روش متداول انتخاب و کارآمد برای $CPMEA$ مورد استفاده قرار گرفته است [31]. برای انتخاب والدین، با توجه به مقدار اهداف در زیرمسئله‌های همسایه، دو جواب بهتر از نظر تابع برازندگی تعریف شده انتخاب می‌گردند.

¹ Constrained least squares

² Pairwise tournament selection

زیرمسئله شامل همه زیرمسئله‌های با بردارهای وزن از همسایگی λ^i می‌باشد. سپس جمعیت از بهترین جواب‌های پیدا شده برای هر زیرمسئله تشکیل می‌شود و تنها جواب‌های فعلی زیرمسئله‌های همسایه برای بهینه‌سازی زیرمسئله مفروض مورد بررسی و به‌کار گرفته می‌شوند.

پیاده‌سازی $CPMEA/D$ به صورتی که در الگوریتم 1 آمده است، صورت می‌گیرد.

3-2-1- تنظیمات اولیه

در تنظیمات اولیه، $B(i)$ در حالت کلی شامل شماره‌های T بردار وزن نزدیک به بردار وزن λ^i می‌باشد. از آنجا که از فاصله اقلیدسی برای اندازه‌گیری نزدیکی بین هر دو بردار وزن استفاده شده است، بنابراین نزدیک‌ترین بردار به بردار وزن λ^i خودش است و $i \in B(i)$ است. اگر $j \in B(i)$ باشد، j امین زیرمسئله می‌تواند به‌عنوان یک همسایه i امین زیرمسئله در نظر گرفته شود.

در $CPMEA$ به جای تولید مجموعه‌ای از جانمایی‌های اتفاقی، جمعیت اولیه در دو بعد هندسی و توپولوژی تولید شده است. در بعد هندسی، m گراف همبند با $k-1$ یال تولید شدند. k تعداد گره‌های حسگر و m اندازه جمعیت یا به عبارت دیگر تعداد شبکه‌های حسگر در هر نسل است. برای هر گراف، یک ساختار درختی t با گیرنده مرکزی به‌عنوان ریشه تولید می‌شود. سایر گره‌ها در اطراف ریشه به نحوی قرار می‌گیرند که هر گره در عمق $d-1$ در صورتی والد یک گره در عمق d است که به آن متصل باشد. یک ماتریس همسایگی G معادل با t برای هر گراف می‌تواند تولید شود. این ماتریس یک ماتریس باینری متقارن $G = [g_{ij}]$ است که به‌صورت رابطه (II) تعریف می‌شود:

$$g_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{if } v_i v_j \in Lnk \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \quad \text{رابطه (II)}$$

که $\{v_i = (x_i, y_i)\}, i = 1, 2, \dots, k$ مجموعه رئوس یا

Input: WSN parameters (number of sensor nodes (k), communication range (R_c), sensing range (R_s), corners of the ROI area (x_A, x_B), initial energy of sensor nodes (E)), a uniform spread of N weight vectors ($\lambda^1, \dots, \lambda^N$), neighbourhood size (T), population size and number of subproblems (N), stopping criterion (the maximum number of generations (N_{gen}));

Output: Pareto set (PS);

Step 1: Initialization:

Step 1.1: Set $PS = \emptyset$;

Step 1.2: Compute the Euclidean distances between each two weight vectors and then find the T closest weight vectors to each weight vector (in this condition, for each weight vector λ^i , vectors $\{\lambda^1, \lambda^2, \dots, \lambda^N\}$ with indexes $B(i) = \{i_1, \dots, i_T\}$ are considered

As the T closest weight vectors to λ^i);

Step 1.3: Generate an initial population including N wireless sensor networks, $\mathbf{x}^1, \dots, \mathbf{x}^N$, according to the WSN parameters;

Step 1.4: Compute the fitness values of generated WSNs (i.e., $g^{ws}(\mathbf{x} | \lambda^j)$ in Eq. (10)) and Set $FV^i = g^{ws}(\mathbf{x} | \lambda^i)$;

Step 1.5: Find the initial non-dominated set of solutions based on the computed fitness values (i.e., the initial PS);

Step 2: Reproduction and Updating:

for $i = 1$ to N

Step 2.1: Reproduction:

Randomly select two indexes k and l from $B(i) = \{i_1, \dots, i_T\}$ and then generate a new WSN \mathbf{y} from two WSNs \mathbf{x}^k and \mathbf{x}^l using the proposed CPMEA problem specific operators;

Step 2.2: Updating the subproblem solution:

for subproblem i , if $g^{ws}(\mathbf{x}^i | \lambda^i) \leq g^{ws}(\mathbf{y} | \lambda^i)$ then set $\mathbf{x}^i = \mathbf{y}$ and $FV^i = g^{ws}(\mathbf{y} | \lambda^i)$;

Step 2.3: Updating PS :

Remove all the vectors dominated by $F(\mathbf{y})$ from PS ;

Add $F(\mathbf{y})$ to PS if there is no vector in PS that dominates $F(\mathbf{y})$;

Step 3: Stopping criterion:

Stop and output PS , if the number of generations reaches its maximum degree (i.e., N_{gen}); otherwise, go to **Step 2**;

الگوریتم 1: رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه (CPMEA/D) طراحی شده برای جانمایی

حسگرهای بی سیم

مشخصی (موسوم به نرخ الحاق) با یکدیگر مبادله کرده و یک یا چند جواب جدید به نام فرزندان² می سازند.

با استفاده از عملگر الحاق¹ دو جواب انتخاب شده که والدین نامیده می شوند، اطلاعات خود را با احتمال

² Offspring

¹ Crossover operator

مشخص شود که جستجو ادامه یافته یا متوقف شود. پس از اینکه الگوریتم به حداکثر تعداد نسل‌ها رسید، مجموعه پرتوی نهایی به‌عنوان جواب‌های بهینه نهایی کشف شده در فضای جستجو برگشت داده می‌شوند.

4- متریک‌های کارایی

در رهیافت‌های بهینه‌سازی چند هدفه، کیفیت برآورد مجموعه پرتوی تولید شده دارای اهمیت می‌باشد. متریک‌های کارایی^۲ مختلفی برای تعیین و مقایسه کیفیت برآورد در این مبحث معرفی شده‌اند. از آنجا که یک متریک به تنهایی نمی‌تواند نتایج کافی برای بررسی قدرت و کیفیت رهیافت پیشنهادی ارائه دهد، بدین منظور در این مقاله متریک‌های متنوعی در نظر گرفته شده است که در ادامه شرح داده می‌شوند.

4-1- تعداد جواب‌های غیرمغلوب

تعداد جواب‌های غیرمغلوب^۳ (NDS) به‌دست‌آمده توسط یک رهیافت و یا به عبارتی اندازه مجموعه پرتویی که تمامی جواب‌های غیرمغلوب تولید شده توسط رهیافت موردنظر را در خود دارد (P_s)، یکی از متریک‌های متداولی است که در مسائل بهینه‌سازی چندهدفه به کار گرفته می‌شود (رابطه (12)):

$$NDS = |P_s| \quad \text{رابطه (12)}$$

هرچه مقدار این متریک بزرگتر باشد، به این معنی است که گزینه‌های بیشتری برای انتخاب وجود دارند. با این وجود، متریک NDS باید در ترکیب با متریک‌های دیگری که کیفیت و پراکندگی جواب‌های غیرمغلوب را ارزیابی می‌کنند در نظر گرفته شود.

4-2- متریک پوشش مجموعه

فرض کنید P_{s1} و P_{s2} دو مجموعه بهینه پرتو باشند.

در این مقاله، P_1 و P_2 را به‌عنوان شبکه‌هایی که قرار است با یکدیگر الحاق شوند (یا به‌عبارت دیگر والدین) و ch_1 و ch_2 را به‌عنوان فرزندان تولید شده در نظر بگیرید. در عملگر الحاق پیشنهاد شده در $CPMEA$ ، ابتدا گراف‌های متناظر والدین به‌صورت جبری به هم اضافه شده و یک گراف $2k - 2$ یاله و $2k$ گرهی همبند ساخته می‌شود. گراف تولید شده باید برای تولید دو فرزند $k - 1$ یاله همبند مورد استفاده گیرد. در این راستا، برخی یال‌های گراف به‌صورت اتفاقی و یکی یکی حذف شده و همبندی گراف باقیمانده بررسی می‌گردد. در هر مرحله اگر حذف یال منجر به ناهمبندی گراف شود، این یال به گراف برگردانده شده و این فرآیند تا زمانی ادامه می‌یابد که یک گراف همبند با $k - 1$ یال و k گره ایجاد شود. برای تولید فرزند دوم، فرآیند ذکر شده فوق دوباره از یال‌هایی که تا به حال انتخاب نشده‌اند شروع شده و فرآیند تا زمانی که گراف همبند دیگری با $k - 1$ یال و k گره باقی بماند، ادامه می‌یابد. همچنین در $CPMEA$ ، یک عملگر جهش اتفاقی نیز به‌کار گرفته شده است. با این عملگر، موقعیت هر گره مستعد از جواب با احتمالی مشخص (نرخ جهش^۱) تصحیح می‌شود تا تنوع جمعیت را حفظ نماید؛ برای توضیحات بیشتر به [31] مراجعه شود.

3-2-3- به روز رسانی

مرحله 2.2 زیرمسئله i ام را در نظر گرفته و اگر جواب تولید شده y بهتر از جواب x^i باشد آن را با y جایگزین می‌نماید. مجموعه پرتوی PS که در مرحله 1.5 مقدار اولیه می‌گیرد، در مرحله 2.3 به‌وسیله جواب تولید شده جدید y به‌روز رسانی می‌شود. در انتهای هر نسل، معیار توقف که حداکثر تعداد نسل‌ها می‌باشد (N^{gen}) بررسی می‌گردد تا

² Performance metric

³ The number of non-dominated solutions

¹ Mutation rate

رابطه (14) محاسبه می‌شود [37]:

$$HV = \text{volume} \left(\bigcup_{x \in P_s} \text{HyperCube}(\mathbf{x}) \right) \quad \text{رابطه (14)}$$

در محاسبه این متریک، مقادیر توابع هدف برای رهایی از اثرات ناخواسته مقیاسی⁶ اهداف باید نرمال شوند. در عمل هر چه مقدار این متریک بزرگتر باشد، مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده مطلوب‌تر خواهد بود.

4-4- متریک فاصله نسلی

متریک فاصله نسلی⁷ (متریک GD)، میزان دوری مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده (P_s) از PF حقیقی⁸ (P_T) را اندازه‌گیری می‌نماید. این متریک به وسیله رابطه (15) محاسبه می‌گردد [38]:

$$GD(P_s, P_T) = \frac{\left(\sum_{i=1}^{|P_s|} d_i^2 \right)^{1/2}}{|P_s|} \quad \text{رابطه (15)}$$

که در آن $|P_s|$ تعداد جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده و d_i فاصله اقلیدسی میان جواب $\mathbf{x}_i \in P_s$ و نزدیکترین جواب P_T در فضای هدف می‌باشد. در تحقیقاتی که PF حقیقی نامعلوم و ناشناخته است، می‌توان بهترین مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده از چندین روش را به جای PF حقیقی مورد نیاز در متریک GD به کار برد. همچنین برای رهایی از اثرات ناخواسته مقیاسی اهداف، مقادیر توابع هدف مرتبط با جواب‌های P_s و P_T می‌باید نرمال گردند. بدیهی است که با نزدیک شدن جواب‌های P_s به جواب‌های P_T ، مقدار متریک GD نیز به سمت صفر میل می‌نماید. بنابراین، در عمل هر چه مقدار این متریک کوچکتر باشد، مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده مطلوب‌تر خواهد بود.

متریک پوشش مجموعه¹ (متریک C)، یک متریک مقایسه بین دو مجموعه از جواب‌های بهینه پرتو است که نسبت تعداد جواب‌هایی از P_{s2} که توسط جواب‌های P_{s1} مغلوب شده‌اند تقسیم بر تعداد کل جواب‌های P_{s2} را محاسبه می‌کند. این متریک کیفیت به صورت رابطه (13) ارزیابی می‌شود [36]:

$$C(P_{s1}, P_{s2}) = \frac{|\{y \in P_{s2} | \exists x \in P_{s1} : x > y\}|}{|P_{s2}|} \quad \text{رابطه (13)}$$

$C(P_{s1}, P_{s2}) = 1$ بدان معنا است که همه جواب‌های P_{s2} توسط جواب‌های P_{s1} مغلوب شده‌اند و $C(P_{s1}, P_{s2}) = 0$ به این معنی است که هیچ جوابی از P_{s2} توسط هیچ جوابی از P_{s1} مغلوب نشده است. به بیان دیگر، اگر $C(P_{s1}, P_{s2}) < C(P_{s2}, P_{s1})$ باشد، P_{s2} جواب‌های بهتری نسبت به P_{s1} دارد. توجه داشته باشید که $C(P_{s1}, P_{s2})$ لزوماً برابر با $1 - C(P_{s2}, P_{s1})$ نیست.

4-3- متریک فراجم

متریک فراجم² (متریک HV) که تحت عنوان متریک S نیز شناخته می‌شود، برای فراهم کردن اطلاعاتی ترکیبی از پراکندگی و نزدیکی مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به دست آمده (P_s) به کار گرفته می‌شود. این متریک به نوعی حجم پوشانده شده با جواب‌ها را در فضای هدف محاسبه می‌کند. در این راستا، یک نقطه بدترین حالت ممکن³ W (مخالف بهینه⁴) به عنوان نقطه مرجع به کار گرفته می‌شود. این نقطه به صورت برداری از بدترین مقادیر توابع هدف تعریف می‌شود [37]. برای هر جواب از مجموعه جواب‌های غیرمغلوب ($\mathbf{x} \in P_s$)، یک فرامکعب⁵ HyperCube(\mathbf{x}) با در نظر گرفتن نقطه مرجع W و جواب \mathbf{x} به عنوان نقاط قطری فرامکعب در فضای هدف ساخته می‌شود. متریک HV به صورت حجم اجتماع فرامکعب‌ها به صورت

¹ Set coverage metric

² Hypervolume metric

³ Worst possible point

⁴ Anti-optimal

⁵ Hypercube

⁶ Arbitrary scaling

⁷ Generational distance metric

⁸ True Pareto front

5- نتایج عددی و بحث و بررسی

این بخش، نتایج محاسباتی رهیافت $CPMEA/D$ مطرح شده برای حل مسئله جانمایی بهینه حسگرها در یک شبکه حسگر بی‌سیم را گزارش داده و این نتایج را با نتایج به‌دست آمده از رهیافت $CPMEA$ مقایسه می‌نماید. برای ارزیابی کارایی رهیافت پیشنهادی $CPMEA/D$ ، آزمایش‌های انجام شده تحت تنظیمات پارامتری مختلف در نظر گرفته شده و نتایج توسط متریک‌های کارایی معرفی شده در بخش 4 با نتایج متناظر به‌دست آمده برای $CPMEA$ مقایسه شده‌اند. توانمندی $CPMEA/D$ و $CPMEA$ در یک نمونه آزمایشی شبکه حسگر بی‌سیم که شرایط دنیای واقعی را مدل می‌کند، مورد مطالعه قرار گرفته است.

نمونه آزمایشی شبکه حسگر بی‌سیم در نظر گرفته شده در این مقاله متشکل از 20 حسگر در منطقه $1Km \times 1Km$ می‌باشد. در این راستا، پارامترهای شبکه حسگر بی‌سیم شامل "برد سنجشی حسگرها (R_s)"، "برد ارتباطی حسگرها (R_c)"، "انرژی اولیه هر حسگر (E)"، "توان اتلاف در مسیر (α)" و "انرژی مصرف شده برای تقویت قدرت (amp)" به صورت $R_s = 300m$ ، $R_c = 200m$ ، $E = 5J$ ، $\alpha = 2$ و $amp = 100pJ / bit / m^2$ در نظر گرفته شده است.

این پارامترها عموماً در نمونه‌های مطالعاتی مختلفی به کار گرفته شده‌اند که به‌عنوان مثال می‌توان به [19]، [31] و [39] مراجعه کرد و در این مقاله نیز جهت امکان مقایسه نتایج $CPMEA/D$ با $CPMEA$ از این مقادیر استفاده شده است.

در ابتدا برای اطمینان از اینکه رهیافت $CPMEA$ و $CPMEA/D$ در کارایی مناسبی برای مقایسه مورد استفاده قرار می‌گیرند، پارامترهای آنها شامل: (1) تعداد نسل‌ها، (2) اندازه جمعیت، (3) نرخ الحاق و (4) نرخ جهش، باید تنظیم گردند. ترکیبات مختلفی از تنظیمات این پارامترها وجود دارند که باید مورد

بررسی قرار گیرد. بنابراین در این مقاله، طراحی بخشی از فاکتوریل دو سطحی¹ (مانند آنچه که در [19] نیز مطرح شده است) به کار گرفته شده است تا تمامی ترکیبات سطوح کم و زیاد² (مقادیر حداقل و حداکثر) عوامل تأثیرگذار بر آزمایش‌ها بررسی شده باشد. طراحی بخشی از فاکتوریل دو سطحی در شرایطی به جای طراحی فاکتوریلی³ به کار می‌رود که تعامل بین عوامل قابل چشم‌پوشی باشد و به‌عنوان نتیجه، اطلاعات را بتوان تنها با در نظر گرفتن بخشی از آزمایش‌های فاکتوریلی نیز به‌دست آورد.

بنابراین، در این بخش، برای ارزیابی و مقایسه کارایی رهیافت $CPMEA/D$ و $CPMEA$ در مبحث جانمایی بهینه حسگرها در یک شبکه حسگر بی‌سیم بر مبنای مطالب فوق، آزمایش‌های انجام شده تحت تنظیمات پارامتری مختلف در نظر گرفته شده است و نتایج به‌دست آمده از آنها توسط متریک‌های کارایی معرفی شده در بخش 4 با یکدیگر مقایسه شده‌اند. مقادیر حداقل و حداکثر در نظر گرفته شده برای عوامل تأثیرگذار بر آزمایش‌ها در جدول (I) نشان داده شده است.

برای مقایسه رهیافت پیشنهادی $CPMEA/D$ با رهیافت $CPMEA$ ، پارامترهای پایه تعداد نسل‌ها، اندازه جمعیت، نرخ الحاق و نرخ جهش به‌صورت نشان داده شده در جدول (2) مورد استفاده قرار گرفته و اندازه همسایگی نیز با توجه به بررسی‌های اولیه صورت گرفته برابر با 10 تنظیم شده است.

مطالعات آزمایشی صورت گرفته در این مقاله در محیط نرم‌افزار محاسباتی متلب ($MATLAB$) و بر روی یک رایانه با سیستم عامل ویندوز 7 (64-بیتی)، 8 گیگابایت حافظه (RAM) و پردازنده $2.93-GHz-Core^{TM} i7$ انجام گرفته است.

¹ Two-level fractional factorial design

² High and low levels

³ Factorial design

جدول 3: مقادیر متریک‌های کارایی برای رهیافت

| CPMEA/D | | | |
|-------------|-------------|--------------|------------------------------|
| متریک GD | متریک HV | متریک NDS | شماره تنظیمات پارامتری |
| 0,0141 | 0,7644 | 13 | Ps1 |
| 0,0051 | 0,8898 | 22 | Ps2 |
| 0,0100 | 0,7360 | 14 | Ps3 |
| 0,0034 | 0,8455 | 21 | Ps4 |
| 0,0170 | 0,7065 | 11 | Ps5 |
| 0,0056 | 0,8909 | 27 | Ps6 |
| 0,0115 | 0,7470 | 14 | Ps7 |
| 0,0024 | 0,8693 | 21 | Ps8 |

نتایج ارائه شده برای متریک فاصله نسلی (GD) نیز نشان می‌دهد که در همه تنظیمات به غیر از Ps5 و Ps7 مجموعه جواب غیرمغلوب به‌دست آمده برای رهیافت پیشنهادی به PF حقیقی در نظر گرفته شده نزدیک‌تر بوده و بنابراین مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به‌دست آمده مربوط به آن نیز مطلوب‌تر خواهد بود.

جدول 4: مقادیر متریک‌های کارایی برای رهیافت

| CPMEA | | | |
|-------------|-------------|--------------|------------------------------|
| متریک GD | متریک HV | متریک NDS | شماره تنظیمات پارامتری |
| 0,0152 | 0,6411 | 13 | Ps1 |
| 0,0096 | 0,8638 | 19 | Ps2 |
| 0,0108 | 0,7190 | 11 | Ps3 |
| 0,0087 | 0,7991 | 18 | Ps4 |
| 0,0154 | 0,6437 | 12 | Ps5 |
| 0,0077 | 0,8532 | 15 | Ps6 |
| 0,0077 | 0,8655 | 18 | Ps7 |
| 0,0115 | 0,7713 | 15 | Ps8 |

میانگین مقادیر متریک‌های کارایی برای تنظیمات پارامتری مختلف نشان داده شده در جداول (3 و 4) و همچنین مقادیر متریک‌های کارایی مرتبط با پرتوی نهایی دو رهیافت CPMEA/D و CPMEA که از

جدول 1: پارامترهای CPMEA

| پارامترها | مقدار حداقل | مقدار حداکثر |
|--------------|-------------|--------------|
| تعداد نسل‌ها | 100 | 250 |
| اندازه جمعیت | 120 | 200 |
| نرخ الحاق | 0,1 | 1 |
| نرخ جهش | 0,1 | 0,5 |

تنظیمات پارامتری مختلف در نظر گرفته شده در جدول (2) لحاظ شده است.

جدول 2: تنظیمات پارامتری

| شماره تنظیمات پارامتری | تعداد نسل‌ها | اندازه جمعیت | نرخ الحاق | نرخ جهش |
|------------------------------|-----------------|-----------------|--------------|---------|
| Ps1 | 100 | 120 | 0,1 | 0,5 |
| Ps2 | 100 | 120 | 1 | 0,1 |
| Ps3 | 250 | 120 | 0,1 | 0,1 |
| Ps4 | 250 | 120 | 1 | 0,5 |
| Ps5 | 100 | 200 | 0,1 | 0,5 |
| Ps6 | 100 | 200 | 1 | 0,1 |
| Ps7 | 250 | 200 | 0,1 | 0,1 |
| Ps8 | 250 | 200 | 1 | 0,5 |

در ادامه، نتایج متریک‌های کارایی محاسبه شده برای رهیافت پیشنهادی CPMEA/D در جدول (3) و نتایج متناظر برای رهیافت CPMEA در جدول (4) نشان داده شده است.

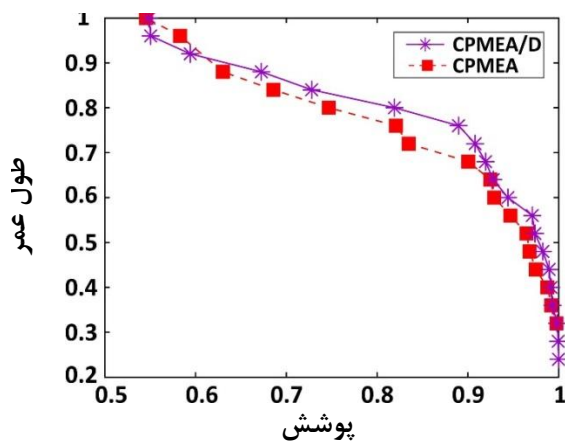
نتایج ارائه شده در جداول (3 و 4) نشان می‌دهند که رهیافت CPMEA/D توانسته است در بیشتر تنظیمات پارامتری (همه تنظیمات به غیر از Ps5 و Ps7) تعداد جواب‌های غیرمغلوب مشابه یا بیشتری را به نسبت CPMEA به‌دست آورد. مقایسه مقادیر متریک فراجم (HV) نشان می‌دهد که در تمامی تنظیمات پارامتری به غیر از Ps7 مقدار این متریک برای رهیافت CPMEA/D بزرگتر از مقادیر متناظر رهیافت CPMEA بوده و بنابراین مجموعه جواب‌های غیرمغلوب به‌دست آمده نیز مطلوب‌تر است.

غیرمغلوب به‌دست آمده از رهیافت پیشنهادی با توجه به مقادیر میانگین متریک‌های کارایی GD و HV و نیز مقادیر مربوط به متریک‌های کارایی GD و HV پرتوی نهایی، جواب‌های مطلوب‌تری به نسبت جواب‌های غیرمغلوب به‌دست آمده از رهیافت $CPMEA$ می‌باشند.

جدول 5: میانگین مقادیر متریک‌های کارایی برای رهیافت $CPMEA$ و $CPMEA/D$ و مقادیر مرتبط با پرتوی نهایی

| متریک GD | متریک HV | متریک NDS | رهیافت | |
|------------|------------|-------------|-----------|-------------|
| 0,0086 | 0,8062 | 17,8750 | $CPMEA/D$ | میانگین |
| 0,0108 | 0,7696 | 15,125 | $CPMEA$ | |
| 0,0009 | 0,8962 | 20 | $CPMEA/D$ | پرتوی نهایی |
| 0,0056 | 0,8801 | 17 | $CPMEA$ | |

در پایان، شکل (2)، برتری پرتوی نهایی به‌دست آمده از رهیافت $CPMEA/D$ را در برابر پرتوی نهایی به‌دست آمده از رهیافت $CPMEA$ نشان می‌دهد. همانگونه که در این شکل مشاهده می‌گردد، برای اکثر جواب‌ها، نمودار پرتوی رهیافت $CPMEA/D$ در بالای نمودار پرتوی رهیافت $CPMEA$ قرار گرفته است که این امر نشان از غلبه اکثر جواب‌های رهیافت پیشنهادی به جواب‌های رهیافت $CPMEA$ دارد.



شکل 2: پرتوی نهایی رهیافت $CPMEA/D$ در برابر رهیافت $CPMEA$

نتایج تمامی تنظیمات پارامتری به‌دست آمده است، در جدول (5) نشان داده شده است. همانطور که در جدول (5) مشاهده می‌شود، رهیافت $CPMEA/D$ توانسته است هم به‌طور میانگین و هم در پرتوی نهایی، تعداد جواب‌های غیرمغلوب بیشتری را در مقایسه با $CPMEA$ به‌دست آورد. جواب‌های

نتایج متریک کارایی پوشش مجموعه نیز در جدول (6) ارائه شده است. از نتایج نشان داده شده در جدول (6) می‌توان نتیجه گرفت که رهیافت $CPMEA/D$ به‌طور میانگین و در پرتوی نهایی جواب‌های بهتری نسبت به رهیافت $CPMEA$ تولید کرده است.

جدول 6: مقادیر متریک کارایی پوشش مجموعه (متریک $C(P_{CPMEA/D}, P_{CPMEA})$) برای رهیافت $CPMEA/D$ و $CPMEA$

| تنظیمات پارامتری | $C(P_{CPMEA/D}, P_{CPMEA})$ | $C(P_{CPMEA}, P_{CPMEA/D})$ |
|------------------|-----------------------------|-----------------------------|
| $Ps1$ | 0,4118 | 0,6250 |
| $Ps2$ | 1 | 0 |
| $Ps3$ | 0,1111 | 0,6875 |
| $Ps4$ | 0,9444 | 0,0714 |
| $Ps5$ | 0,5714 | 0,4375 |
| $Ps6$ | 0,8000 | 0,1176 |
| $Ps7$ | 0,1481 | 0,8750 |
| $Ps8$ | 0,8667 | 0,0645 |
| میانگین | 0,6067 | 0,3598 |
| پرتوی نهایی | 0,9524 | 0,0294 |

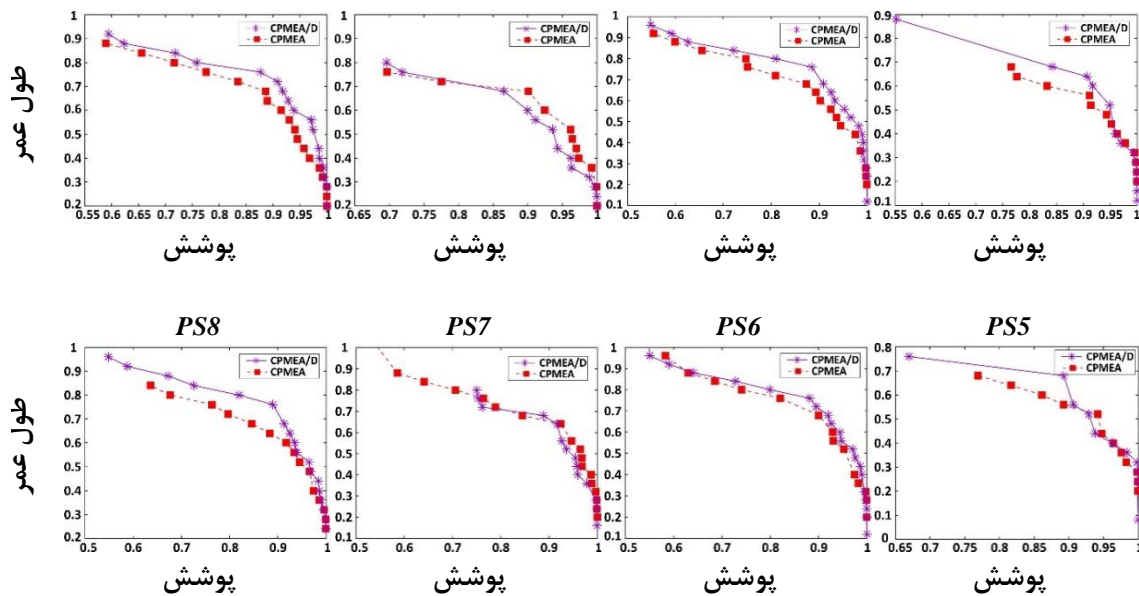
علاوه بر نتایج ذکر شده فوق، برتری رهیافت $CPMEA/D$ در برابر رهیافت $CPMEA$ برای تنظیمات پارامتری مختلف در شکل (1) نشان داده شده است.

$PS4$

$PS3$

$PS2$

$PS1$



شکل 1: رهیافت CPMEA/D در برابر رهیافت CPMEA برای تنظیمات پارامتری مختلف

6- نتیجه گیری

در این مقاله، مسئله جانمایی بهینه حسگرها در یک شبکه حسگر بی سیم در قالب یک مسئله بهینه سازی چند هدفه مقید مطرح و به مجموعه ای از زیرمسئله های اسکالر تجزیه گردید. زیرمسئله ها براساس ترجیحات هدفی خود با استفاده از دانش خاص مسئله با به کارگیری رهیافت تکاملی چندهدفه پرتو مبنای مقید بر پایه تجزیه (CPMEA/D) به طور همزمان حل شده و به تولید جانمایی های بهینه پرتویی پرداختند که در آنها پوشش شبکه حداکثر و انرژی مصرفی حسگرها برای رسیدن به طول عمر بیشتر شبکه حداقل بوده و همبندی کامل بین هر گره حسگر و گیرنده مرکزی نیز برقرار باشد. برای بررسی کارایی رهیافت پیشنهادی، آزمایش هایی بر روی نمونه شبکه حسگر بی سیم تعریف شده صورت پذیرفت و برای تنظیمات پارامتری مختلف CPMEA/D و مجموعه پرتوی نهایی، برخی متریک های کارایی مطرح

در این زمینه محاسبه گردیدند. مقایسه نتایج شبیه سازی های صورت گرفته با نتایج به دست آمده از رهیافت CPMEA نشان می دهد که رهیافت پیشنهادی CPMEA/D توانسته است تعداد جواب های غیرمغلوب بیشتری را تولید نماید. همچنین با مقایسه نتایج متریک های پوشش، فاصله نسلی و فراجمع و مقایسه مجموعه های پرتو به دست آمده نیز مشخص گردید که رهیافت پیشنهادی جواب های بهتری را نسبت به رهیافت CPMEA تولید نموده است. همانگونه که در نتایج عددی این تحقیق مشاهده گردید، مقادیر متریک کارایی پوشش مجموعه نشان از آن دارد که جواب های پرتوی رهیافت CPMEA/D توانسته است به طور متوسط به بیش از 95٪ جواب های پرتوی رهیافت CPMEA غلبه نماید که این نتیجه عددی دستاوردی قابل توجه برای رهیافت CPMEA/D محسوب می گردد.

مراجع

[1] M. Younis and K. Akkaya, "Strategies and techniques for node placement in wireless sensor networks: A survey," *Ad Hoc*

Networks, vol. 6, pp. 621-655, 2008.

[2] Zhu, C. Zheng, L. Shu, and G. Han, "A

- survey on coverage and connectivity issues in wireless sensor networks," *Journal of Network and Computer Applications*, vol. 35, pp. 619-632, 2012.
- [3] J. P. Juul, O. Green, and R. H. Jacobsen, "Deployment of Wireless Sensor Networks in Crop Storages," *Wireless Personal Communications*, vol. 81, pp. 1437-1454, 2015.
- [4] S. Nittel, "A survey of geosensor networks: Advances in dynamic environmental monitoring," *Sensors*, vol. 9, pp. 5664-5678, 2009.
- [5] I. F. Akyildiz, W. Su, Y. Sankarasubramaniam, and E. Cayirci, "Wireless sensor networks: A survey," *Computer Networks*, vol. 38, pp. 393-422, 2002.
- [6] A. Ghosh and S. K. Das, "Coverage and connectivity issues in wireless sensor networks: A survey," *Pervasive and Mobile Computing*, vol. 4, pp. 303-334, 2008.
- [7] A. Ghosh and S. K. Das, "Coverage and Connectivity Issues in Wireless Sensor Networks," in *Mobile, Wireless, and Sensor Networks: Technology, Applications, and Future Directions*, ed: John Wiley & Sons, 2006, pp. 221-256.
- [8] S. Meguerdichian, F. Koushanfar, M. Potkonjak, and M. B. Srivastava, "Coverage problems in wireless ad-hoc sensor networks," in *Proceedings - IEEE INFOCOM*, 2001, pp. 1380-1387.
- [9] S. Park, A. Savvides, and M. B. Srivastava, "Simulating networks of wireless sensors," in *Proceedings of the 33rd conference on Winter simulation*, 2001, pp. 1330-1338.
- [10] F. V. Martins, E. G. Carrano, E. F. Wanner, R. H. Takahashi, and G. R. Mateus, "A hybrid multiobjective evolutionary approach for improving the performance of wireless sensor networks," *Sensors Journal, IEEE*, vol. 11, pp. 545-554, 2011.
- [11] S. Jin, M. Zhou, and A. S. Wu, "Sensor network optimization using a genetic algorithm," *Proceedings of the 7th World Multiconference on Systemics, Cybernetics and Informatics*, pp. 109-116, 2003.
- [12] H. Z. Abidin, N. M. Din, and Y. E. Jalil, "Multi-objective Optimization (MOO) approach for sensor node placement in WSN," in *2013, 7th International Conference on Signal Processing and Communication Systems (ICSPCS)*, ed, 2013.
- [13] R. G. Vieira, A. M. da Cunha, and A. P. de Camargo, "An energy management method of sensor nodes for environmental monitoring in Amazonian Basin," *Wireless Networks*, vol. 21, pp. 793-807, 2015.
- [14] W.-H. Liao, S.-C. Kuai, and M.-S. Lin, "An Energy-Efficient Sensor Deployment Scheme for Wireless Sensor Networks Using Ant Colony Optimization Algorithm," *Wireless Personal Communications*, pp. 1-19, 2015.
- [15] H. Mostafaei and M. R. Meybodi, "Maximizing lifetime of target coverage in wireless sensor networks using learning automata," *Wireless Personal Communications*, vol. 71, pp. 1461-1477, 2013.
- [16] Q. Wu, N. S. V. Rao, X. Du, S. S. Iyengar, and V. K. Vaishnavi, "On efficient deployment of sensors on planar grid," *Computer Communications*, vol. 30, pp. 2721-2734, 2007.
- [17] S. B. Chaudhry, V. C. Hung, R. K. Guha, and K. O. Stanley, "Pareto-based evolutionary computational approach for wireless sensor placement," *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, vol. 24, pp. 409-425, 2011.
- [18] A. Konstantinidis and K. Yang, "Multi-objective K-connected Deployment and Power Assignment in WSNs using a

problem-specific constrained evolutionary algorithm based on decomposition," *Computer Communications*, vol. 34, pp. 83-98, 2011.

- [19] A. Konstantinidis, K. Yang, Q. Zhang, and D. Zeinalipour-Yazti, "A multi-objective evolutionary algorithm for the deployment and power assignment problem in wireless sensor networks," *Computer Networks*, vol. 54, pp. 960-976, 2010.
- [20] J. Jia, J. Chen, G. Chang, and Z. Tan, "Energy efficient coverage control in wireless sensor networks based on multi-objective genetic algorithm," *Computers and Mathematics with Applications*, vol. 57, pp. 1756-1766, 2009.
- [21] J. Jia, J. Chen, G. Chang, Y. Wen, and J. Song, "Multi-objective optimization for coverage control in wireless sensor network with adjustable sensing radius," *Computers and Mathematics with Applications*, vol. 57, pp. 1767-1775, 2009.
- [22] S. C. Oh, C. H. Tan, F. W. Kong, Y. S. Tan, K. H. Ng, G. W. Ng, et al., "Multiobjective optimization of sensor network deployment by a genetic algorithm," in *2007 IEEE Congress on Evolutionary Computation, CEC 2007*, 2007, pp. 3917-3921.
- [23] G. Molina, E. Alba, and E. G. Talbi, "Optimal sensor network layout using multi-objective metaheuristics," *Journal of Universal Computer Science*, vol. 14, pp. 2549-2565, 2008.
- [24] Y. Qu and S. V. Georgakopoulos, "Relocation of wireless sensor network nodes using a genetic algorithm," in *2011 IEEE 12th Annual Wireless and Microwave Technology Conference, WAMICON 2011, Florida, 2011*.
- [25] M. Marks, "A survey of multi-objective deployment in wireless sensor networks," *Journal of Telecommunications and Information Technology*, pp. 36-41, 2010.
- [26] H. Zhang and J. C. Hou, "Maintaining sensing coverage and connectivity in large sensor networks," *Ad Hoc & Sensor Wireless Networks*, vol. 1, pp. 89-124, 2005.
- [27] J. Jia, J. Chen, G. Chang, J. Li, and Y. Jia, "Coverage optimization based on improved NSGA-II in wireless sensor network," in *IEEE ICIT 2007 - 2007 IEEE International Conference on Integration Technology, 2007*, pp. 614-618.
- [28] S. Sengupta, S. Das, M. Nasir, and B. K. Panigrahi, "Multi-objective node deployment in WSNs: In search of an optimal trade-off among coverage, lifetime, energy consumption, and connectivity," *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, vol. 26, pp. 405-416, 2013.
- [29] S. Sengupta, S. Das, M. Nasir, A. V. Vasilakos, and W. Pedrycz, "An evolutionary multiobjective sleep-scheduling scheme for differentiated coverage in wireless sensor networks," *Systems, Man, and Cybernetics, Part C: Applications and Reviews, IEEE Transactions on*, vol. 42, pp. 1093-1102, 2012.
- [30] Q. Zhang and H. Li, "MOEA/D: A multiobjective evolutionary algorithm based on decomposition," *IEEE Transactions on Evolutionary Computation*, vol. 11, pp. 712-731, 2007.
- [31] M. Khaledian and M. R. Delavar, "Wireless sensors deployment optimization using a constrained Pareto-based multi-objective evolutionary approach," *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, vol. 53, pp. 126-139, 2016.
- [32] K. Deb, *Multi-objective optimization using evolutionary algorithms* vol. 2012: John Wiley & Sons Chichester, 2001.
- [33] K. Miettinen, *Nonlinear multiobjective optimization* vol. 12: Springer Science & Business Media, 2012.
- [34] T. H. Cormen, C. E. Leiserson, R. L. Rivest,

and C. Stein, *Introduction to algorithms vol. 2: MIT press Cambridge, 2001.*

- [35]X. Liu and P. Mohapatra, "On the deployment of wireless data back-haul networks," *Wireless Communications, IEEE Transactions on Evolutionary Computation*, vol. 6, pp. 1426-1435, 2007.
- [36]E. Zitzler, *Evolutionary algorithms for multiobjective optimization: Methods and applications vol. 63: Shaker Ithaca, 1999.*
- [37]E. Zitzler and L. Thiele, "Multiobjective evolutionary algorithms: A comparative case study and the strength Pareto approach," *IEEE Transactions on Evolutionary Computation*, vol. 3, pp. 257-271, 1999.
- [38]D. A. Van Veldhuizen and G. B. Lamont, "Multiobjective evolutionary algorithm research: A history and analysis," *Air Force Inst., Dept. Elec. Comput. Eng., Graduate School of Eng.* 1998.
- [39]S. M. Jameii, K. Faez, and M. Dehghan, "Multiobjective optimization for topology and coverage control in wireless sensor networks," *International Journal of Distributed Sensor Networks*, vol. 2015, 2015.



Wireless Sensor Networks Deployment Using a Constrained Multi-objective Evolutionary Approach Based on Decomposition

Mina Khalesian ¹, Mahmood Reza Delavar ^{*2}

1- Ph.D graduate in geospatial information system from School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran

2- Professor in Center of Excellence in Geomatics Engineering in Disaster Management, School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran

Abstract

Wireless sensors deployment is considered as one of the major and fundamental steps of wireless sensor networks (WSNs) design. One of the main challenges of sensors deployment is to find a trade-off between conflicting and competing objectives of the WSN including network coverage and lifetime under connectivity constraints. Besides, decomposition is a basic method in traditional multi-objective optimization and in recent decades, it has also been used for optimizing multi-objective evolutionary problems. In this paper, a constrained Pareto-based multi-objective evolutionary approach based on decomposition (CPMEA/D) is proposed for solving the sensors optimal deployment problem in a WSN. The aim of this approach is to decompose the multi-objective optimization problem into a number of scalar optimization subproblems and then to optimize them simultaneously for finding the Pareto optimal layouts in which the network coverage is maximized and the sensors energy consumption is minimized while the connectivity between each sensor node and the high energy communication node (i.e. sink) is maintained. In this paper, the comparison of the common performance metrics indicates that the proposed approach has made significant improvements on the overall performance of the CPMEA. Moreover, the simulation results on a WSN test instance have shown the superiority of the proposed approach (i.e. CPMEA/D) over the CPMEA and a diverse set of high quality designed networks has been provided to facilitate decision maker's choices.

Key words: Wireless Sensor Network, Deployment, Constrained Pareto-based Multi-objective Evolutionary Approach, Optimization.

Correspondence Address GIS Department, School of Surveying and Geospatial Engineering, College of Engineering, University of Tehran, Tehran, Iran.
Tel : +98 21 88334430
Email: mdelavar@ut.ac.ir