

位置情報交換を必要としない Greedy ルーティングプロトコル

東京電機大学 理工学部 情報システム工学科
渡邊 未佳 梶垣 博章
E-mail: {mika, hig}@higlab.net

移動コンピュータ間の無線マルチホップ配送を用いるアドホックネットワークやセンサネットワークにおいて、通信オーバーヘッドの小さなルーティングプロトコルの設計は重要な問題である。ここでは、送信元移動コンピュータが送信した経路探索要求制御メッセージ (*Rreq*) を送信先移動コンピュータに到達させる手法がルーティングプロトコルの性質、性能に大きな影響を与える。多くのモバイルルーティングプロトコルでは *Rreq* メッセージのフラッディングが用いられている。Greedy ルーティングプロトコルは、フラッディングを用いない非保障型経路検出プロトコルである。*Rreq* メッセージを受信した移動コンピュータは、自身と隣接移動コンピュータの座標のみから次ホップ移動コンピュータを決定することができる。しかし、このプロトコルでは、各移動コンピュータが隣接移動コンピュータの最新の座標を保持していることが前提とされており、これを獲得するための通信オーバーヘッドが通信要求の有無に関わらず必要とされる。本論文では、各移動コンピュータが隣接移動コンピュータの座標を獲得することなく、次ホップ移動コンピュータを決定する NB-Greedy プロトコルを提案する。

Reduction of Location Acquisition Overhead in Greedy Routing Protocol

Mika Watanabe and Hiroaki Higaki
Department of Computers and Systems Engineering
Tokyo Denki University
E-mail: {mika, hig}@higlab.net

For development of ad-hoc networks and sensor networks where wireless multihop message transmission among multiple mobile computers, design and implementation of routing protocols with lower communication overhead are critical. Here, characteristics and performance of a routing protocol primarily depend on the method for transmission of *Rreq* to a destination mobile computer. Many ad-hoc routing protocols apply flooding of an *Rreq* message. Greedy routing protocol transmits an *Rreq* message without flooding. Each mobile computer receiving an *Rreq* message determines its next hop mobile computer only by location of neighbor mobile computers. Here, it is required for each mobile computer to exchange its location repeatedly since up-to-date location of all neighbor mobile computers is used for determination of a next hop mobile computer. This paper proposes a novel ad-hoc routing protocol NB-Greedy (No Beacon Greedy) routing protocol which determines a next hop mobile computer without location of neighbor mobile computers.

1 背景と目的

近年、無線通信デバイスを装備した移動コンピュータが広く用いられるようになり、モバイルネットワーク構築への要求が高まっている。IEEE802.11、Bluetooth、HIPERLAN といった無線 LAN プロトコルが移動コンピュータと無線基地局との直接通信に利用され、無線 LAN の普及が進んでいる。センサノードのような限られた電源容量で動作する移動コンピュータからなる無線 LAN 通信においては、高い接続性を維持するために、送信元移動コンピュータから基地局、基地局から送信先移動コンピュータ、あるいは送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータの通信において、送信元コンピュータの無線信号到達範囲内に送信先コンピュータが含まれていない場合、他の移動コンピュータが中継移動コンピュータとなる無線マルチホップ通信が必要である。これは、アドホックネットワーク、無線マルチホップアクセスネットワーク、センサネットワークにおいて必要とされる技術である。このとき、消費電力を削減するために、必要とする制御メッセージの少ないルーティングプロトコルが求められる。次章に示すように、これまでに様々なルーティングプロトコルが提案されている [8]。一連のオンデマンド型ルーティングプロトコルにおいて

は、経路探索要求制御メッセージ *Rreq* を送信元コンピュータから送信先コンピュータに配送し、その配送経路をデータパケット群の配送に用いるという方法がとられている。*Rreq* メッセージを送信先コンピュータに到達させる方法には、フラッディングを用いる方法と中継移動コンピュータの座標を用いる方法がある。後者の方法を実現するプロトコルとして GEDIR プロトコル [1] や COMPASS プロトコル [11] が提案されている。これらのプロトコルは、*Rreq* メッセージをコピーしないため経路探索に要する制御メッセージが少ないこと、送信元コンピュータから送信先コンピュータまでの経路が検出される時、その経路のホップ数は DSR [5] や AODV [9] といったフラッディングを用いたルーティングプロトコルが検出する最小ホップ数の経路とほぼ等しいこと、中継移動コンピュータが次ホップ移動コンピュータを決定する際にネットワーク内のすべての移動コンピュータの座標は必要としないこと、という 3 つの点で優れたプロトコルである。ただし、送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータまでの経路が存在するにも関わらず、その経路が検出できずにデットエンドとなる場合があることから Greedy プロトコルと分類されている。ここで、*Rreq* メッセージを受信した中継移動コンピュータが次ホップ移動コンピュータを決定するためには、自身

の座標に加え、すべての隣接移動コンピュータの座標が必要となる。そのため、すべての移動コンピュータは、ある時間間隔ごとに GPS 等の位置取得デバイスによって得られた自身の座標を隣接移動コンピュータに通知するメッセージ（ビーコン）を自身の無線信号到達範囲にブロードキャスト送信しなければならない。これによって、全体の制御メッセージ数が増加し、移動コンピュータの限られた電力を消費する、データパケットを配送する無線通信と座標通知ビーコンとの衝突や競合によりエンドエンドのスループットが低下する、といった問題が発生する。本論文では、これらのプロトコルを拡張し、各移動コンピュータが自身の座標を隣接移動コンピュータに通知する制御メッセージの周期的な送信を必要としない NB-GEDIR(No-Beacon GEDIR) プロトコルと NB-COMPASS(No-Beacon COMPASS) プロトコルを提案する。

2 関連研究

2.1 アドホックルーティング

$Rreq$ メッセージを送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータに到達させる方法には、フラッディングを用いる方法と移動コンピュータの座標を用いる方法がある。フラッディングを用いるプロトコルには、DSR, AODV, TORA [7]、など多数のアドホックルーティングプロトコルがある。ここでは、送信元移動コンピュータが $Rreq$ メッセージを自身の無線信号到達範囲内にブロードキャストし、各移動コンピュータが最初に受信した $Rreq$ メッセージを自身の無線信号到達範囲内にブロードキャストすることによって、送信元移動コンピュータから無線マルチホップ配送で到達可能なすべての移動コンピュータに $Rreq$ メッセージを到達させる。

一方、 $Rreq$ メッセージの配送に移動コンピュータの座標を用い、フラッディングを用いないプロトコルとして GEDIR, COMPASS, FACE [2]、GFG [3]、GPSR [6] などが提案されている。ここでは、各移動コンピュータは自身の座標を GPS 等の位置情報取得デバイスを用いて獲得し、獲得した自身の座標を周期的に自身の無線信号到達範囲内にブロードキャストする。これによって、各移動コンピュータは、すべての隣接移動コンピュータの座標を獲得することができる。また、送信元移動コンピュータは送信先移動コンピュータの座標を取得しているものとする。これらのプロトコルでは、 $Rreq$ メッセージの配送は、 $Rreq$ メッセージのブロードキャストではなく、単一の次ホップ移動コンピュータへのユニキャスト転送によって実現される。各移動コンピュータで行なわれる次ホップ移動コンピュータの決定には、ネットワークを構成するすべての移動コンピュータの座標を必要としない。送信元移動コンピュータおよび転送された $Rreq$ メッセージを受信した移動コンピュータは、自身の座標、隣接移動コンピュータの座標、送信元移動コンピュータの座標、送信先移動コンピュータの座標を用い、各プロトコルの定める方法で次ホップ移動コンピュータを決定し、 $Rreq$ メッセージを転送する。

GEDIR では、 $Rreq$ メッセージを受信した中継移動コンピュータは、隣接移動コンピュータのうち送信先移動コンピュータに最も近いものを次ホップ移動コンピュータと決定し、 $Rreq$ メッセージを転送する。一方、COMPASS では、 $Rreq$ メッセージを受信した中継移動コンピュータは、隣接移動コンピュータのうち送信先移動コンピュータとの間に見込む角が最も小さいものを次ホップ移動コンピュータと決定し、 $Rreq$ メッセージを転送する。これらのプロトコルは、最短経路とほぼ同程

度のホップ数からなる経路を検出することができる。しかし、経路が存在しても必ずしも経路を検出することが可能とは限らない非保障型経路検出となっている。すなわち、経路が存在するにも関わらず、ある中継移動コンピュータが次ホップ移動コンピュータを決定できないデッドエンドと呼ばれる状態になることがある。

これに対して、経路が存在する場合には必ず経路が検出可能である保障型経路検出プロトコルとして、平面的グラフを用いるものがある。移動コンピュータをノード、無線通信リンクをリンクとしたグラフを考え、このグラフからリンクの交点が存在しなくなるようにいくつかのリンクを取り除いた部分グラフを構成する。このグラフによって、移動コンピュータを頂点とする重複のない部分平面によって平面全体が分割される。送信元移動コンピュータと送信先移動コンピュータとを端点とする線分が貫く部分平面列に沿って $Rreq$ メッセージを転送することで、 $Rreq$ メッセージを送信先移動コンピュータに到達させることができる。FACE と GFG では、平面グラフとして Gabriel Graph [4] を用い、GPSR では、Relative Neighborhood Graph [10] を用いている。これらのプロトコルでは、デッドエンドが発生することはないが、検出される経路のホップ数が最短経路に比べて大きくなるという問題がある。

移動コンピュータの座標を用いる方法では、送信元移動コンピュータおよび $Rreq$ メッセージを受信した移動コンピュータが次ホップ移動コンピュータを決定するために、自身とすべての隣接移動コンピュータの座標を必要とする。そのため、各移動コンピュータは、GPS 等の位置取得デバイスによって得られた自身の座標を周期的にすべての隣接移動コンピュータに通知することが必要である。

2.2 GEDIR

GEDIR ルーティングプロトコルでは、送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ および中継移動コンピュータ M_i は、送信先移動コンピュータに最も近い隣接移動コンピュータを次ホップ移動コンピュータとしてメッセージを転送する (図 1)。つまり、各無線通信ホップをメッセージが通過することにより、送信先コンピュータに最も近づくようにメッセージを転送する。このために、移動コンピュータ M_i は、自身の隣接移動コンピュータ M の位置情報を取得し、 $|MM_d|$ が最小となる M を決定する。もし、 $|MM_d| < |M_i M_d|$ であるならば、 M は M_i よりも M_d に近いことから、 M_i はメッセージを M に転送する。すなわち、 M が M_i の次ホップ M_{i+1} となる。この方法で検出された送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータまでの経路は、そのホップ数が最短経路にほぼ等しいことが知られている。しかし、送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータまでの経路が存在するにもかかわらず、経路を検出できない場合がある。図 2 のように、 M_d が M_i の無線信号到達範囲になく、いずれの隣接移動コンピュータも M_d までの距離が $|M_i M_d|$ よりも大きい場合には、 M_i が次ホップ移動コンピュータを検出できず、メッセージが転送できないデッドエンドという状態に陥る。

[GEDIR プロトコル]

- 1) 送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ は、隣接移動コンピュータ M のうち $|MM_d| < |M_s M_d|$ を満たし、 $|MM_d|$ を最小とする M を次ホップ移動コンピュータ M_1 と定め、メッセージを M_1 に送信する。 $|MM_d| < |M_s M_d|$ を満たす M が存在しない場合には、メッセージを破棄する。
- 2) 移動コンピュータ M_{i-1} からメッセージを受信した

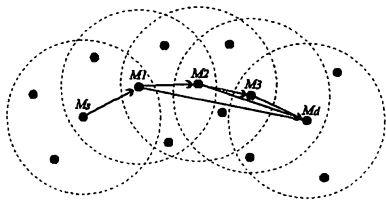


図 1: GEDIR によるメッセージの配送

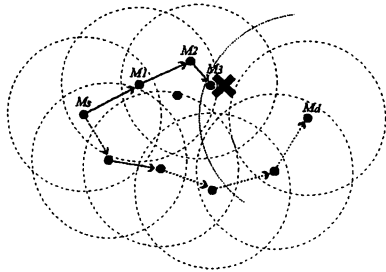


図 2: GEDIR におけるデッドエンド

M_i は、隣接移動コンピュータ M のうち $|MM_d| < |M_iM_d|$ を満たし、 $|MM_d|$ を最小とする M を次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} と定め、メッセージを M_{i+1} に転送する。 $|MM_d| < |M_iM_d|$ を満たす M が存在しない場合には、メッセージを破棄する。

- 送信先移動コンピュータ M_d が隣接移動コンピュータ M_{n-1} からメッセージを受信する。□

2.3 COMPASS

COMPASS ルーティングプロトコルでは、送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ および中継移動コンピュータ M_i は、送信先移動コンピュータ M_d と M_i を見込む角が最小となる隣接移動コンピュータを次ホップ移動コンピュータとしてメッセージを転送する(図 3)。つまり、角度を尺度として直線 M_iM_d から最も離れない移動コンピュータにメッセージを転送する。このために、移動コンピュータ M_i は、自身の隣接移動コンピュータ M の位置情報を取得し、 $\angle MM_iM_d$ が最小となる M を決定する。もし、 $\angle MM_iM_d < \angle M_{i-1}M_iM_d$ であるならば、 M_i はメッセージを M に転送する。すなわち、 M が M_i の次ホップ M_{i+1} となる。

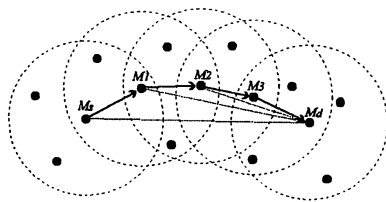


図 3: COMPASS によるメッセージの配送

この方法では、GEDIR のように送信先移動コンピュータとの距離が単調減少することが保証されていないことから、検出された送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータまでの経路は、そのホップ数が GEDIR で検出される経路より大きくなるのが一般的である。

また、GEDIR と同様に、送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータまでの経路が存在するにもかかわらず、経路を検出できないデッドエンドが発生する場合がある。図 4 のように、 M_d が M_i の無線信号到達範囲になく、いずれの隣接移動コンピュータも M_d と M_i を見込む角が $\angle M_{i-1}M_iM_d$ よりも大きい場合には、 M_i が次ホップ移動コンピュータを検出できず、メッセージが転送できない。ただし、GEDIR よりもデッドエンドの発生確率は低い。

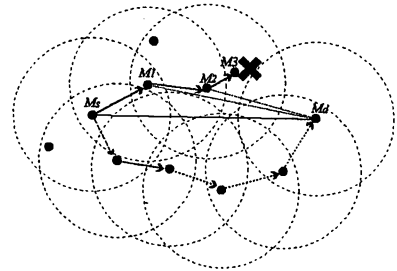


図 4: COMPASS におけるデッドエンド

[COMPASS プロトコル]

- 送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ は、隣接移動コンピュータ M のうち $\angle MM_sM_d \neq \pi$ を満たし、 $\angle MM_sM_d$ を最小とする M を次ホップ移動コンピュータ M_1 と定め、メッセージを M_1 に送信する。 $\angle MM_sM_d \neq \pi$ を満たす M が存在しない場合には、メッセージを破棄する。
- 移動コンピュータ M_{i-1} からメッセージを受信した M_i は、隣接移動コンピュータ M のうち $\angle MM_iM_d < \angle M_{i-1}M_iM_d$ を満たし、 $\angle MM_iM_d$ を最小とする M を次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} と定め、メッセージを M_{i+1} に転送する。 $\angle MM_iM_d < \angle M_{i-1}M_iM_d$ を満たす M が存在しない場合には、メッセージを破棄する。
- 送信先移動コンピュータ M_d が隣接移動コンピュータ M_{n-1} からメッセージを受信する。□

3 提案手法

3.1 待機時間設定

前章で述べた GEDIR と COMPASS では、送信元移動コンピュータおよび各中継移動コンピュータが次ホップ移動コンピュータを決定し、メッセージを転送する。これを実現するためには、送信元移動コンピュータと各移動コンピュータは、自身の位置情報と送信先移動コンピュータの位置情報に加えて、すべての隣接移動コンピュータの位置情報を取得しなければならない。GEDIR では、移動コンピュータ M_i が送信先移動コンピュータ M_d にメッセージを配送するための次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} は、 M_i の隣接移動コンピュータ M のうち $|MM_d|$ が最小となるものである。 $|MM_d|$ を計算するためには、 M_i がすべての隣接移動コンピュータ M の位置情報を取得しなければならない。また、COMPASS では、移動コンピュータ M_i が送信先移動コンピュータ M_d にメッセージを配送するための次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} は、 M_i の隣接移動コンピュータ M のうち $\angle MM_iM_d$ が最小となるものである。 $\angle MM_iM_d$ を計算するためには、 M_i がすべての隣接移動コンピュータ M の位置情報を取得しなければならない。

これを実現する方法として、各移動コンピュータが自身の位置情報をすべての隣接移動コンピュータに通知することが考えられる。すべての移動コンピュータの無線信号到達範囲が自身を中心とする等しい半径の円の内部である場合、各移動コンピュータが自身の位置情報をブロードキャストを用いて無線信号到達範囲にある移動コンピュータに通知することによって、自身を次ホップとする可能性のあるすべての移動コンピュータに自身の位置情報を通知することができる。この方法では、メッセージを転送すべき次ホップ移動コンピュータを決定する時に、各移動コンピュータがすべての隣接移動コンピュータの位置情報を取得しているため、転送遅延を縮小することができる。ただし、移動コンピュータは経時的に位置を変えることから、メッセージ配送要求の有無に関わらず、各移動コンピュータは定期的に自身の位置情報を隣接移動コンピュータに通知しなければならない。

一方、メッセージを転送すべき次ホップ移動コンピュータを決定する必要がある時に、各移動コンピュータが隣接移動コンピュータの位置情報を取得する方法が考えられる。この場合、この移動コンピュータは、位置情報通知要求メッセージを自身の無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャストする。これを受信した隣接移動コンピュータが位置情報を含む位置情報通知応答メッセージを返信することによって、隣接移動コンピュータの位置情報を取得し、次ホップ移動コンピュータの座標を定期的に交換する必要がないため、メッセージ配送要求がない場合には制御メッセージの交換を必要としない。しかし、各移動コンピュータがメッセージを転送するごとに隣接移動コンピュータから位置情報を取得する必要があることから、転送遅延が拡大する。

そこで本論文では、次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} を前ホップ移動コンピュータ M_i が決定するのではなく、 M_{i+1} が決定する方法を提案する。ここでは、 M_i は次ホップ移動コンピュータを決定せず、送信先移動コンピュータ M_d の位置情報と M_i の位置情報をビジーバックしたメッセージを無線信号到達範囲にある移動コンピュータにブロードキャストする。このメッセージを受信した M_i の隣接移動コンピュータ M は、 M_d 、 M_i 、 M の位置情報から定められる待機時間 T を設定する。この待機時間 T は、GEDIR においては $|MM_d|$ が小さい移動コンピュータほど小さく、COMPASS においては $\angle MM_i M_d$ が小さい移動コンピュータほど小さくなるように定める。待機時間 T が経過した移動コンピュータ M がただちにメッセージをブロードキャスト転送することによって、GEDIR では $|MM_d|$ が最小の移動コンピュータ、COMPASS では $\angle MM_i M_d$ が最小の移動コンピュータが M_{i+1} となり、メッセージを次ホップ移動コンピュータに転送することになる。

3.2 NB-GEDIR

位置情報交換メッセージを必要としない GEDIR プロトコルの拡張として、NB-GEDIR(No Beacon GEDIR) を提案する。ここでは、メッセージを送信先移動コンピュータ M_d へ配送するための移動コンピュータ M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} を決定するために、メッセージを M_i の隣接移動コンピュータ M にブロードキャスト送信し、これを受信した M は、待機時間 T を計算する。この T を $|MM_d|$ に対して単調増加するように定めることにより、 $|MM_d|$ が最小となる M_i の隣接移動コンピュータ M' のタイマ T' が最初にタイムアウトし、 M'

を M_{i+1} と定めることができる。ここで、 $|MM_d|$ の取り得る値の範囲は、無線信号到達範囲が半径 d_{max} の円である場合、 $|M_i M_d| - d_{max} \leq |MM_d| \leq |M_i M_d| + d_{max}$ である。ただし、 M_i の次ホップと成り得る移動コンピュータは、 $|MM_d| < |M_i M_d|$ であるものに限られる。以上により、 M の待機時間を以下のように定める。

$$T = \alpha(|MM_d| - (|M_i M_d| - d_{max}))$$

M_i は、メッセージをブロードキャストした後、 αd_{max} だけ待機する。この間に、いずれの隣接移動コンピュータからもブロードキャスト転送されたメッセージを受信しない場合には、このメッセージを再送信する。最大再送信回数 r_{max} だけ再送信しても、隣接移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しない場合には、デッドエンドであると判断する。

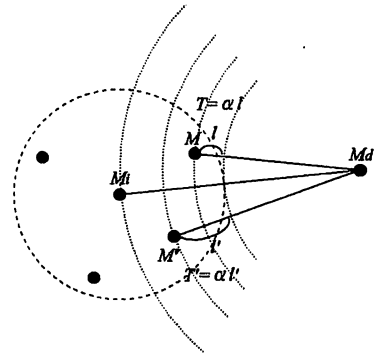


図 5: 待機時間の設定 (NB-GEDIR)

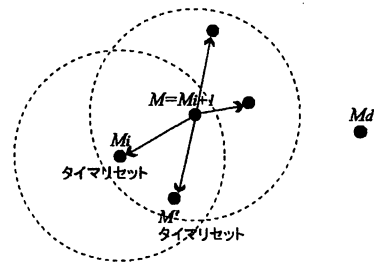


図 6: メッセージの転送 (NB-GEDIR)

[NB-GEDIR プロトコル]

- 1) 送信元移動コンピュータ $M_0 (= M_0)$ は、自身と送信先移動コンピュータの位置情報をビジーバックしたメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト送信する。このとき、待機時間を $T_0 = \alpha d_{max}$ とし、この待機時間のタイマをセットする。
- 2) 移動コンピュータ M_i からブロードキャストされたメッセージを受信した M_i の隣接移動コンピュータ M は、 $|MM_d| < |M_i M_d|$ であるならば、待機時間 $T = \alpha(|MM_d| - (|M_i M_d| - d_{max}))$ を計算し、この待機時間のタイマをセットする。 $|MM_d| \geq |M_i M_d|$ であるならば、このメッセージを破棄する。
- 3) タイマがタイムアウトする前に、他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受

信したならば、 M はタイマをリセットし、このメッセージを破棄する。

- 4) 他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しないままタイマがタイムアウトしたならば、 M は M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} となる。 M_{i+1} は、自身と送信先移動コンピュータの位置情報をピギーバックして、このメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト転送する。このとき、待機時間を $T_{i+1} = \alpha d_{max}$ とし、この待機時間のタイマをセットする。
- 5) タイマがタイムアウトする前に、他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信したならば、 M_i はタイマをリセットする。
- 6) 他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しないままタイマがタイムアウトしたならば、 M_i は、このメッセージをブロードキャスト再送信する。このとき、待機時間を $T_i = \alpha d_{max}$ とし、この待機時間のタイマをセットする。ただし、再送信回数が r_{max} である場合には、再送信を行わない。
- 7) メッセージを受信した M_d は、自身と送信先移動コンピュータ (いずれも M_d である) の位置情報をピギーバックして、このメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト送信する。□

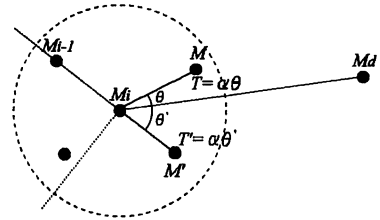


図 7: 待機時間の設定 (NB-COMPASS)

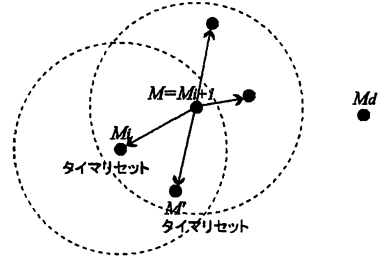


図 8: メッセージの転送 (NB-COMPASS)

3.3 NB-COMPASS

位置情報交換メッセージを必要としない COMPASS プロトコルの拡張として、NB-COMPASS (No Beacon COMPASS) を提案する。ここでは、メッセージを送信先移動コンピュータ M_d へ配送するための移動コンピュータ M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} を決定するために、メッセージを M_i の隣接移動コンピュータ M にブロードキャスト送信し、これを受信した M は、待機時間 T を計算する。この T を $\angle MM_iM_d$ に対して単調増加するように定めることにより、 $\angle MM_iM_d$ が最小となる M_i の隣接移動コンピュータ M' のタイマ T' が最初にタイムアウトし、 M' を M_{i+1} と定めることができる。ただし、 M_i の次ホップと成り得る移動コンピュータは、 M_i の前ホップ移動コンピュータを M_{i-1} とするとき、 $\angle MM_iM_d < \angle M_{i-1}M_iM_d$ であるものに限定される。ここで、 $0 \leq \angle MM_iM_d \leq \pi$ であることから、 M の待機時間を以下のように定める。

$$T = \alpha \angle MM_iM_d$$

M_i は、メッセージをブロードキャストした後、 $\pi\alpha$ だけ待機する。この間に、いずれの隣接移動コンピュータからもブロードキャスト転送されたメッセージを受信しない場合には、このメッセージを再送信する。最大再送信回数 r_{max} だけ再送信しても、隣接移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しない場合には、デッドエンドであると判断する。また、ブロードキャストされたメッセージを受信した M が $\angle MM_iM_d < \angle M_{i-1}M_iM_d$ であるか否かを定めるためには、メッセージに M_{i-1} 、 M_i 、 M_d の位置情報をピギーバックすることが必要であるが、送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ においては、前ホップ移動コンピュータ (下記のプロトコルでは M_{-1} として扱う) の位置情報として、 M_s について M_d と点対称の位置を用いることとする。

[NB-COMPASS プロトコル]

- 1) 送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ は、自身につ

いて送信先移動コンピュータと点対称の位置情報、自身の位置情報、送信先移動コンピュータの位置情報をピギーバックしたメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト送信する。このとき、待機時間を $T_0 = \pi\alpha$ とし、この待機時間のタイマをセットする。

- 2) 移動コンピュータ $M_i (\neq M_d)$ からブロードキャストされたメッセージを受信した M_i の隣接移動コンピュータ M は、待機時間 $T = \alpha \angle MM_iM_d$ を計算し、この待機時間のタイマをセットする。 $\alpha \angle MM_iM_d > \angle M_{i-1}M_iM_d$ であるならば、このメッセージを破棄する。
- 3) タイマがタイムアウトする前に、他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信したならば、 M はタイマをリセットし、このメッセージを破棄する。
- 4) 他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しないままタイマがタイムアウトしたならば、 M は M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} となる。 M_{i+1} は、 M_i の位置情報、自身の位置情報、送信先移動コンピュータの位置情報をピギーバックして、このメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト転送する。
- 5) タイマがタイムアウトする前に、他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信したならば、 M_i はタイマをリセットする。
- 6) 他の移動コンピュータがブロードキャスト転送したメッセージを受信しないままタイマがタイムアウトしたならば、 M_i は、このメッセージをブロードキャスト再送信する。このとき、待機時間を $T_i = \pi\alpha$ とし、この待機時間のタイマをセットする。ただし、再送信回数が r_{max} である場合には、再送信を行わない。
- 7) メッセージを受信した M_d は、前ホップ移動コンピュータの位置情報、自身の位置情報、送信先移動コンピュータ (M_d 自身である) の位置情報をピギー

バックして、このメッセージを無線信号到達範囲にあるすべての移動コンピュータにブロードキャスト送信する。□

4 評価

NB-GEDIR と NB-COMPASS (以下 NB-Greedy と表す) で必要とされる制御メッセージ数および経路探索時間を GEDIR と COMPASS (以下 Greedy と表す) で必要とされる制御メッセージ数および経路探索時間と比較評価する。Greedy プロトコルでは、送信元移動コンピュータ $M_s (= M_0)$ から送信先移動コンピュータ $M_d (= M_n)$ までの検出経路のホップ数が n であるとき、この経路に沿って $Rreq$ メッセージを配送するためには n 回のユニキャスト配送のみが必要とされる。ただし、各移動コンピュータが隣接移動コンピュータに自身の座標を通知する必要がある。周期的に通知する手法を用いた場合、移動コンピュータ数を N 、通信要求発生間隔を α_N 、位置情報通知のためのブロードキャスト間隔を β とすると、1 回の経路探索に要する制御メッセージ数は、 $m_G = n + \alpha_N N / \beta$ となる。一方、経路探索時に隣接移動コンピュータの位置情報を取得する手法を用いた場合、移動コンピュータ M_i の隣接移動コンピュータ数を N_i とすると、1 回の経路探索に要する制御メッセージ数は、 $m_g = \sum_{i=0}^{n-1} (N_i + 1)$ となる。また、エンドエンド伝達遅延は、1 ホップの無線通信に要する時間を τ とすると、それぞれ $n\tau$ 、 $3n\tau$ (最小) となる。これに対し、NB-Greedy プロトコルでは、経路に沿って $Rreq$ メッセージを配送するために n 回のユニキャスト配送のみが必要とされ、位置情報を交換するための追加制御メッセージは不要である。すなわち、 $m_{NB-G} = n$ であり、 $m_{NB-G} < m_G$ かつ $m_{NB-G} < m_g$ である。また、エンドエンド伝達遅延は、待機時間のタイムアウトに δ を要するとすると、 $n(\tau + \delta)$ となる。以上により、NB-Greedy プロトコルは Greedy プロトコルと比較して、制御メッセージは削減され、伝達遅延はほぼ同等であると言える。

5 まとめと今後の課題

本論文では、各移動コンピュータが位置情報取得デバイスを搭載している無線アドホックネットワークにおいて、制御メッセージのフラディングを用いずに送信元移動コンピュータから送信先移動コンピュータへのメッセージ配送を実現する Greedy ルーティングプロトコルを、各移動コンピュータが隣接移動コンピュータとの位置情報の交換を行なわないように拡張した NB-Greedy ルーティングプロトコルを実現するための待機時間導入手法を提案し、NB-GEDIR プロトコルと NB-COMPASS プロトコルを設計した。また、NB-Greedy プロトコルは、Greedy プロトコルと比較して、ほぼ同等の伝達遅延で少ない制御メッセージを用いてメッセージの配送を実現することを示した。

NB-GEDIR プロトコル、NB-COMPASS プロトコルともに、次ホップ移動コンピュータを一意に決定できない場合がある。NB-GEDIR において、 $|MM_d|$ が最小となる移動コンピュータ M の無線信号到達範囲に含まれない M_i の隣接移動コンピュータ M' が存在する場合、 M' は M がブロードキャストしたメッセージを受信しないため、 M が M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} に決定したことを通知されず、 M' もメッセージをブロードキャストするメッセージの二重転送が発生することがある。また、NB-COMPASS において、 $\angle MM_i M_d$ が最小となる移動コンピュータ M の無線信号到達範囲に含

まれない M_i の隣接移動コンピュータ M' が存在する場合、 M' は M がブロードキャストしたメッセージを受信しないため、 M が M_i の次ホップ移動コンピュータ M_{i+1} に決定したことが通知されず、 M' もメッセージをブロードキャストするメッセージの多重転送 (最大で五重転送) が発生することがある。しかし、いずれのプロトコルにおいても、多重転送されたメッセージの転送経路が重複することが多いため、一度転送したメッセージを繰り返し転送しない機能をプロトコルに追加することによって、冗長な制御メッセージの転送を抑制することができると思われる。また、ブロードキャストを用いているため、無線信号の衝突によりメッセージが紛失することが考えられる。この結果、必ずしも $|MM_d|$ あるいは $\angle MM_i M_d$ が最小とはならない隣接移動コンピュータ M が移動コンピュータ M_i の次ホップ移動コンピュータとなることがある。これによる経路検出率の変化、検出される経路のホップ数の変化については、今後、シミュレーション実験によって評価を行なう。ただし、再送信回数を適切に設定することで、無線信号の衝突によるデッドエンドの発生確率は十分低くすることが可能であると考えられる。

参考文献

- [1] Basagni, S., Chlamtac, I., Syrotiuk, V.R. and Woodward, B.A., "A Distance Routing Effect Algorithm for Mobility," Proceedings of the International Conference on Mobile Computing and Networking, pp. 76-84 (1998).
- [2] Bose, P., Morin, P., Stojmenovic, I. and Urrutia, J., "Routing with Guaranteed Delivery in Ad Hoc Wireless Networks," Proceedings of the 3rd ACM International Workshop on Discrete Algorithms and Methods for Mobile Computing and Communications, pp. 48-55 (1999).
- [3] Datta, S., Stojmenovic, I. and Wu, J., "Internal node and shortcut based routing with guaranteed delivery in wireless networks," Proceedings of the IEEE International Conference on Distributed Computing and Systems, pp. 461-466 (2001).
- [4] Gabriel, K.R. and Sokal, R.R., "A new statistical approach to geographic variation analysis," Systematic Zoology, Vol.18, pp. 259-278 (1969).
- [5] Johnson, D.B., Maltz, D.A., Hu, Y.C., and Jetcheva, J.G., "The Dynamic Source Routing Protocol for Mobile Ad Hoc Networks," Internet Draft, draft-ietf-manet-dsr-04.txt (2000).
- [6] Karp, B. and Kung, H.T., "GPSR: Greedy Perimeter Stateless Routing for Wireless," Proceedings of the 6th Annual International Conference on Mobile Computing and Networking, pp. 243-254 (2000).
- [7] Park, V. and Corson, S., "Temporally-Ordered Routing Algorithm (TORA) Version 1 Functional Specification," Internet Draft, draft-ietf-manet-tora-spec-04.txt (2001).
- [8] Perkins, C.E., "Ad Hoc Networking," Addison-Wesley (2000).
- [9] Perkins, C.E. and Royer, E.M., "Ad-hoc On-Demand Distance Vector Routing," Proceedings of IEEE Workshop on Mobile Computing Systems and Applications, pp. 99-100 (1999).
- [10] Toussaint, G., "The Relative Neighborhood Graph of a Finite Planar Set," Pattern Recognition vol.12, no. 4, pp. 261-268 (1980).
- [11] Urrutia, J., "Two Problems on Discrete and Computational Geometry," Proceedings of the Japan Conference on Discrete and Computational Geometry, pp. 42-52 (1999).