# バーストセンサデータの拡散マルチホップ配送手法

兼子 佑樹<sup>1,a)</sup> 桧垣 博章<sup>1,b)</sup>

概要:中継センサノード列による無線マルチホップ通信によって一連のセンサデータをシンクノードへと配送する無線センサネットワークでは, バースト的に発生するセンサデータを紛失することなく低遅延で配送することが求められる.ここでは, 隣接センサノード間の競合によって発生する中継センサノードにおけるバッファオーバフローが問題となる.Nack 制御メッセージによる前ホップノードの転送抑制はセンサデータ紛失回避に有効であるものの, バッファが満たされたセンサノード列形成の原因となり, 配送遅延を延長する.本論文では, 次ホップセンサノードのバッファが満たされている場合には, その隣接センサノードへセンサデータを転送することで, 配送経路を動的に拡散する手法を提案する.これによって, バッファが満たされたセンサノード列の形成を回避し, 低遅延のセンサデータ配送を実現する.シミュレーション実験の結果, 提案手法は, あらかじめ定められた複数経路を用いてバーストセンサデータ配送遅延を平均 8.42%短縮し, センサデータ群全体の配送を終えるまでの時間を平均 1.5%短縮することが確認された.

キーワード:無線センサネットワーク, バースト通信, バッファオーバフロー, ルーティング

# Dynamically Spread Wireless Multihop Transmissions for Burst Sensor Data Messages

Yuki Kaneko<sup>1,a)</sup> Hiroaki HIGAKI<sup>1,b)</sup>

Abstract: In wireless sensor networks where a sequence of sensor data messages are transmitted to a sink node by wireless multihop transmissions, burst sensor data messages are also required to be transmitted without losses and with shorter transmission delay. It is critical to avoid buffer overflow in intermediate sensor nodes caused by contentions among neighbor nodes. Suspension of forwarding of sensor data messages by using Nack control messages is one of reasonable solutions. However, it causes a sequence of intermediate sensor nodes with full communication buffers which results in longer transmission delay. This paper proposes dynamically spread wireless multihop transmissions where burst sensor data messages are forwarded to neighbor nodes of a next-hop node. Thus, the sensor data messages are buffered nearer to the destination sink node and transmission delay becomes shorter. Simulation results show that the proposed method achieves 8.42% shorter delay transmissions than a conventional multi-route wireless multihop transmissions along predetermined multiple routes.

Keywords: Wireless Sensor Networks, Burst Transmissions, Buffer Overflow, Routing

# 1. はじめに

無線通信機能を備えた多数のセンサノードを観測対象領域に配置し, 取得したセンサデータを無線マルチホップ配送によってシンクノードへと配送する無線センサネット

東京電機大学大学院ロボット・メカトロニクス学専攻
Department of Robotics and Mechatronics, Tokyo Denki University

a) kaneko@higlab.net

b) hig@higlab.net

ワークの活用が期待されている[1].ここで, センサデー タは小さな通信遅延で送信元センサノードから送信先シン クノードまで配送することが求められる.これまでに継続 的に一定量のセンサデータを配送することを想定したセン サデータの配送手法が提案されている.しかし,イベント 駆動によるセンサデータの配送では、配送要求されるセ ンサデータ量は経時的に大きく変化する.このとき, セ ンサノードには一般に少量のメモリ装置しか塔載されてい ないため、マルチホップ配送されるセンサデータが中継 センサノードでバッファオーバフローを発生することが考 えらえる . センサデータの紛失を回避するためには , 次 ホップセンサノードの通信バッファに空きがある場合にの みセンサデータを転送することが求められる.さらに,マ ルチホップ配送経路上のセンサノード群の通信バッファに 格納されたセンサデータをできるだけ短時間にシンクノー ドへと配送する手法が必要である.本論文では, マルチ ホップ配送経路の隣接センサノードを活用し、よりシンク ノードに近いセンサノードの通信バッファにセンサデータ を格納することによって, センサデータ配送遅延を短縮 する手法である NeBuST 手法を拡張し , より広域に配送 センサデータを拡散することでさらに配送遅延を短縮する NeBuST-wide 手法を提案する.

#### 2. 無線センサネットワーク

無線センサネットワークは , 無線通信デバイスを備え たセンサノードとシンクノードから構成され、センサノー ドで取得されたセンサデータをシンクノードに配送する ことを目的として構築するネットワークである.各センサ ノードは塔載された電池による電力で駆動され、 観測に よるセンサデータの取得とその無線通信による配送を行な う.電池の電源容量が限られていることから, すべての センサノードがシンクノードに対して直接センサデータを 配送することができない.そのため, センサノード群に よる無線マルチホップ配送を用いる、送信元センサノード  $S^s(=S_0)$  から送信先シンクノード  $S^d(=S_n)$  までの無線マ ルチホップ配送経路  $R = ||S_0 \dots S_n\rangle\rangle$  は ,中継センサノー ド $S_i(0 < i < n)$  の列で構成される.各中継センサノード  $S_i$  が  $S_{i-1}$  から受信したセンサデータを  $S_{i+1}$  に転送する. そのため、隣接センサノード間の無線通信に必要な電力消 費のみによってセンサデータをシンクノードに配送するこ とができる.

ここで ,送信元センサノードからシンクノードへのセンサデータの配送を以下の 2 種類に分類する .

- 送信元センサノードが定期的に取得したセンサデータをシンクノードへ配送する。
- イベントの発生を検知した送信元センサノードがセンサデータをシンクノードへ配送する.□

本論文では、イベント駆動型のセンサデータを対象として 議論する . このようなセンサデータ配送を対象としたセ ンサネットワークでは、恒常的に高いトラフィックの通信 をサポートすることは求められない. イベント駆動に対応 してバースト的に生成される多数のセンサデータを短時間 に紛失なくシンクノードへと配送することが求められる. なお, 本論文では, シンクノードとその隣接ノードとの 間にはすべてのセンサデータを配送するための帯域が存在 することを前提とする、ここでは、一時的に送信元センサ ノードから多数のセンサデータ配送が要求された場合に通 信バッファが満たされる現象を問題としており、そもそも 配送要求を充足するのに十分な帯域が存在しない場合を問 題にしているのではない. すなわち, 本論文で対象とする イベント駆動型のセンサネットワークでは、イベントの発 生時にのみ多数のセンサデータが配送され、他の場合には 少数のセンサデータ (および制御メッセージ)のみが配送 されることによって,要求帯域(ビットレート)が大きく 変動することとなり , 配送経路上で通信バッファが満たさ れる原因となる.このような現象は, 最終的にはセンサ データの配送遅延を延長させることになり, センサネット ワークアプリケーションに対する障害となる.

# 3. 問題点

センサノードは,小型化と低価格化の要求から限られたバッテリ容量しか備えないことに加えて,塔載するメモリ容量も限られたものとなる.そのため,無線マルチホップ配送経路  $R=||S_0\dots S_n\rangle\rangle$  を用いたセンサデータ配送において,センサノード  $S_i$  の通信バッファがあらかじめ定められた閾値以上にセンサデータで満たされることがある.このような現象は, 複数の送信元センサノードが同時並行にバースト的に生成された多数のセンサデータをシンクノードへ無線マルチホップ配送する場合に発生し易い.特に,図 1 に示すように, シンクノードに隣接するセンサノードや複数の無線マルチホップ配送経路が合流する中継無線センサノードにおいて,通信バッファが閾値以上にセンサデータで満たされる傾向がある.

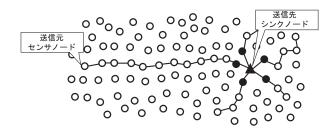


図 1 バッファが満たされたシンクノードの隣接センサノード

また,無線マルチホップ通信においては中継センサノード $S_i$ の無線信号到達範囲に前ホップセンサノード $S_{i-1}$ と次ホップセンサノード $S_{i+1}$ が必ず含まれる.このため,

 $S_{i-1}$  は  $S_i$  から  $S_{i+1}$  へのセンサデータ転送に対する晒し端末となる.同様に,  $S_i$  は  $S_{i+1}$  から  $S_{i+2}$  へのセンサデータ転送に対する晒し端末となる.さらに,  $S_i$  は  $S_{i-2}$  および  $S_{i+2}$  と互いに隠れ端末の関係にある.以上により, 図  $S_{i+2}$  と互いに隠れ端末の関係にある.以上により, 図  $S_{i+2}$  と互いた隠れ端末の関係にある.以上により, 図  $S_{i+2}$  と互いた隠れ端末の関係にある.以上により, 図  $S_{i+2}$  の  $S_{i+3}$  の  $S_{i+4}$  の  $S_{i$ 

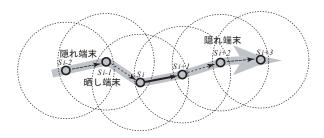


図 2 無線マルチホップ配送経路における競合

さらに , センサノード  $S_i$  が次ホップセンサノード  $S_{i+1}$ にセンサデータを送信する場合 ,  $S_{i+1}$  の通信バッファが あらかじめ定められた閾値以上にセンサデータで満たさて いる場合には, $S_i$ から転送されるセンサデータを受信す ることができない.多くの無線 LAN プロトコル [7,8] で は ,  $S_{i+1}$  からの受信確認メッセージが受信されないこと から  $S_i$  はこのセンサデータの再送信を行なうが ,一定回 数の再送信を行なっても受信確認メッセージが受信されな い場合には ,センサデータを破棄する . TCP/IP ネット ワークにおいてはエンドエンドの再送機能が働くが,無線 センサネットワークでは、配送遅延の短縮が求められるこ と、無線通信コストが大きいこと、送信元無線センサノー ドに十分な通信バッファが存在しないことからホップ毎の 再送信のみを用いることが求められる.そこで, この破 棄によるセンサデータの紛失を回避するためには ,  $S_i$  が  $S_{i+1}$  への転送に失敗したセンサデータを自身の通信バッ ファに一時的に蓄積し、待ち時間経過後に再送信するこ とが求められる.しかし,この間に自身の通信バッファ が同様に閾値以上に配送中センサデータで満たされ, 前 ホップセンサノード $S_{i-1}$ から転送されるセンサデータを 受信することができなくなることが考えられる.このよう に、無線マルチホップ配送経路上のある中継センサノード  $S_i$  の通信バッファが閾値以上にセンサデータで満たされる と , センサノード列 $S_{i-1}$  ,  $S_{i-2}$  ,  $\ldots$  においても順次通 信バッファがセンサデータによって閾値以上に満たされる (図3). これによって, 各センサデータの配送遅延が拡 大する.

#### 4. 関連研究

送信元センサノード  $S^s(=S_0)$  から送信先シンクノード  $S^d(=S_n)$  までの無線マルチホップ配送経路  $R=||S_0\dots S_n\rangle\rangle$  において,連続する k 台の中継センサノー

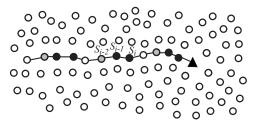


図 3 バッファが満たされたセンサノード列

ド  $\{S_c,\ldots,S_{c+k-1}\}$  の通信バッファがセンサデータで閾値以上に満たされている場合を考える.配送経路上にあるセンサノードのみを用いてセンサデータを配送する場合には,図 4 に示すように,次ホップセンサノードの通信バッファに空きができるまでセンサデータの転送を行なうことができない.

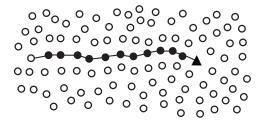


図 4 従来手法による配送待ちセンサデータ

論文 [6] では,このように通信バッファに格納されて次ホップセンサノードの通信バッファに空きができるのを待つセンサデータをよりシンクノードに近いセンサノードの通信バッファに格納する NeBuST (Neighbor Buffering for Congested Sensor Data Transmission) 手法を提案している.センサデータをよりシンクノードに近いセンサノードの通信バッファに格納するために,図 5 に示すように,無線マルチホップ配送経路 R の各中継センサノード $S_i$  に隣接する R に含まれないセンサノード $S_i'$  を用いる.ここで  $S_i'$  は, $S_{i-1}$  と  $S_{i+1}$  の無線信号到達範囲に含まれ

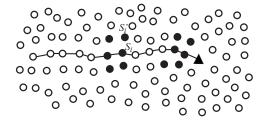


図 5 NeBuST による配送待ちセンサデータ

るセンサノードである. $S_{i-1}$  が  $S_i$  へのセンサデータ転送を試みた時に  $S_i$  の通信バッファに空きがない場合,  $S_i$  は  $S_{i-1}$  に対して nack メッセージを返信することで通信バッファに空きが無いことを明示的に通知し,これを受信した  $S_{i-1}$  は  $S_i'$  へのセンサデータ転送を試みる.この転送が成功したならば,  $S_i'$  は  $S_{i+1}$  を無線信号到達範囲に含むこと

から, $S_{i-1}$  の通信バッファにこのセンサデータを保持するよりも小さな遅延でシンクノードへマルチホップ配送することができる.なお, $S_i'$  の通信バッファにも空きがない場合には, $S_{i-1}$  の通信バッファにこのセンサデータを格納する.

本手法を実現するためには ,  $S^s$  から  $S^d$  までのマルチ ホップ配送経路 R に含まれる各中継センサノード  $S_i$  の隣 接センサノードで $S_{i-1}$ と $S_{i+1}$ の無線信号到達範囲内にあ る  $S_i'$  を  $S_i$  のバックアップセンサノードとする $^{*1}$  . このた めには, $S_{i-1}$ のルーティングテーブルに次ホップノードと して  $S_i'$  を登録するルーティングプロトコルと ,  $S_i$  の通信 バッファに空きがない場合に  $S_{i-1}$  が  $S_i'$  を次ホップセンサ ノードとしてセンサデータを転送するメッセージ配送プロ トコルが必要となる. NeBuST 手法では, AODV-BR [2] の拡張によってこれを実現している.ここでは,送信元セ ンサノード So からフラッディングされた経路探索要求メッ セージ Rreq に対して , 検出された  $S_0$  から  $S_n$  までの無 線マルチホップ配送経路  $R = ||S_0 \dots S_n\rangle\rangle$  を逆方向にユニ キャスト配送される経路探索応答メッセージ Rrep を中継 センサノード  $S_i$  の隣接センサノードが傍受 (overhearing) することによって, バックアップセンサノードの検出とこ れを中継するセンサデータ配送のためのルーティングテー ブルの設定を実現する.

## 5. 提案手法

#### 5.1 センサデータ転送手法

バーストセンサデータをシンクノードへと無線マルチ ホップ配送するセンサネットワークにおいて, 無線マル チホップ配送経路上の中継センサノードの通信バッファが 満たされることによる配送遅延の短縮手法である NeBuST 手法では,1ホップ隣接無線センサノードをオンデマンド にバックアップセンサノードとし、その通信バッファをも 用いることによって、よりシンクノードに近いセンサノー ドの通信バッファにセンサデータを格納する. NeBuST 手 法では、無線マルチホップ配送経路  $R = ||S_0 \dots S_n\rangle\rangle$  の中 継センサノード  $S_i$  に対するバックアップセンサノード  $S'_i$ の通信バッファに格納されたセンサデータは, $S_i$ の次ホッ プセンサノード  $S_{i+1}$  へ転送される.これは, NeBuST 手 法が主にシンクノード近辺において形成される通信バッ ファが満たされたセンサノード列を対象として設計されて いるためである.シンクノード近隣には、他のセンサノー ドからの無線マルチホップ配送経路が近接しているため、  $S_i'$  の次ホップセンサノードとして他の無線マルチホップ 配送経路に含まれない  $S_{i+1}$  以外のものを定めることは困 難である. 論文 [6] で提案されている AODV-BR を拡張し た経路探索プロトコルにおいても,  $S_{i-1}$  のルーティング

テーブルに  $S_i'$  を加えるとともに ,  $S_i'$  のルーティングテーブルには  $S_{i+1}$  のみを登録することとしている .

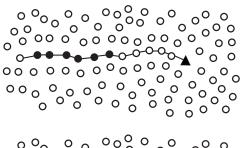
ところが , 3 章の実験結果が示すように , CSMA/CAを基礎とした無線 LAN プロトコルを用いてセンサデータ を配送する無線センサネットワークでは, R の任意の中 継無線ノード $S_i$ においてセンサデータが通信バッファを 満たし , これが  $S_{i-1}, S_{i-2}, \cdots$  の通信バッファを満たす 原因となることで, バッファが満たされたセンサノード 列が形成される(図6).シンクノード近隣に位置するの ではない中継センサノード  $S_i$  においては , バックアップ センサノード  $S'_i$  が  $S_{i+1}$  ではなく , そのバックアップセ ンサノード $S'_{i+1}$ が無線信号到達範囲に含まれるのであれ ば, $S_i'$ がセンサデータを $S_{i+1}'$ へと転送することも可能で ある.さらに  $S_i'$  のバックアップセンサノード  $S_i''$  を定め,  $S_i'$  の通信バッファが満たされた場合には ,  $S_{i-1}'$  が  $S_i''$  へ と転送することによって、バーストセンサデータをよりシ ンクノードに近いセンサノードへと転送することができる (図7). すなわち,図8のように,無線マルチホップ配送 経路 R の中継無線センサノード  $S_i$  で通信バッファが満た されたならば、配送途中のバーストセンサデータ群は次第 に R から離れたセンサノードへと拡散しながらよりシン クノードに近いセンサノードの通信バッファへと格納され る.このように,通信バッファに格納されたセンサデータ は、そのセンサノードの次ホップセンサノードのバッファ が閾値以上に満たされていないのであれば R とは無関係 にこのセンサノードに転送される、このようにして、より 配送遅延が短縮されたバーストセンサデータ配送を実現す ることができる.

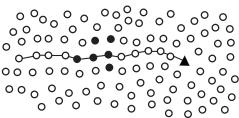
#### 5.2 ルーティング手法

前節で述べた拡張された NeBuST 手法では,送信元センサノード  $S_0$  から送信先シンクノード  $S_n$  までの単一の無線マルチホップ配送経路  $R=||S_0\dots S_n\rangle\rangle$  とその中継センサノード  $S_i$  の隣接センサノード  $S_i'$  以外のセンサノードも中継センサノードとして用いる.このように中継センサノード数が多く,広域に分散配置されている場合も想定されることから, NeBuST 手法で用いたリアクティブ型ルーティング手法ではなく,各センサノードがシンクノードに対する次ホップ中継センサノードの情報を保持するプロアクティブ型ルーティング手法を採用するのが適切である.これを実現する簡易な手法として,シンクノードが制御メッセージを定期的にフラッディングする手法が考えられる.

ここでは、TORA [4] の手法を応用してシンクノードからのホップ数を各センサノードが保持する手法を用いる. すなわち、フラッディングされる制御メッセージに初期値0のひとつの整数値をピギーバックし、これをプロードキャスト送信するセンサノードは、それまでに受信した制

<sup>\*1</sup> 各中継センサノードに対して複数のバックアップセンサノードを 定めることも可能である.





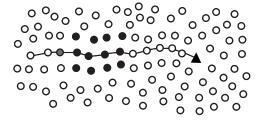


図 6 NeBuST 手法における配送待ちセンサデータ

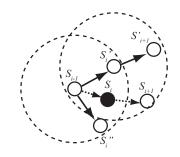
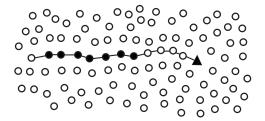
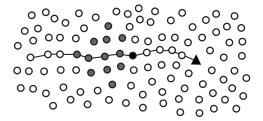


図 7 NeBuST-wide 手法における隣接センサノードへの転送手法

御メッセージにピギーバックされた最小の整数値に1を加えたものをピギーバックした制御メッセージを送信する.すべての隣接センサノードがブロードキャスト送信した制御メッセージを受信した\*2センサノードは,受信した制御メッセージにピギーバックされていた最小の整数値をシンクノードまでの最小ホップ数として保持し,この値と自身の ID をピギーバックした制御メッセージをブロードキャスト送信する.これによって,各センサノードは,自身の前ホップセンサノード(複数)と次ホップセンサノード(複数)を得ることができる.前ホップセンサノードのいずれかから受信したセンサデータを,バッファが満たされていない次ホップセンサノードへと転送することによって,センサデータをシンクノードへと配送することができる.





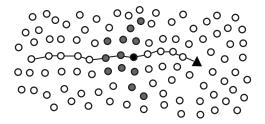


図 8 NeBuST-wide 手法による配送待ちセンサデータの拡散

#### 6. 性能評価

提案手法である NeBuST-wide 手法では, あらかじめ定 められた配送経路の次ホップセンサノードの通信バッファ が満たされている場合 , 通信バッファに空きがある隣接 ノードを動的に次ホップノードとして選択し, センサデー タを転送する.この手法では,後続するバーストセンサ データの配送経路を動的に拡散し , シンクノードにより 近い中継センサノードの通信バッファへと格納すること で , 配送遅延を短縮する . 一方 , あらかじめ送信元セン サノードから送信先センサノードへの複数の経路を検出し ておき, バーストセンサデータ群をこれらの複数経路に分 割して配送する手法が提案されている.単一経路による配 送と比較して、バーストセンサデータ群が分割配送される ことから、通信バッファが満たされた中継センサノード列 が形成される場合でもその列長を短縮することが可能であ る.そこで,ノード非共有の複数経路を検出するアドホッ クルーティングプロトコルである AODVM [3] によって検 出した複数経路を用いてバーストセンサデータ群を配送す る場合と比較することで, 提案手法の性能を評価する.

シミュレーション環境は ,  $2,000 \text{m} \times 2,000 \text{m}$  の正方形領域の中央 (対角線の交点) に送信先シンクノードを配置し , 無線信号到達距離 100 m で 5 つのセンサデータを格納可能な通信バッファを備えた無線センサノード 3,000 台を一様分布乱数によってランダムに配置する . シンクノードと無

<sup>\*2</sup> 自身がこの制御メッセージをブロードキャスト送信する時にセットしたタイマがタイムアウトすることによって検出するのが一般的である。

線センサノードの移動 , 故障はないものとし , 提案手法 では 5.2 節で述べたルーティング手法により各無線センサ ノードの次ホップ無線センサノードを決定する.また,従 来手法では AODVM の適用によってあらかじめ複数の配 送経路を検出する. AODVM ではノード非共有の複数経 路を検出するが、経路数は無線ノード配置と制御メッセー ジ交換タイミングによって定まる.提案手法と従来手法で それぞれ図9と図10に示す無線マルチホップ配送経路を 用い, 送信元センサノードで毎秒 30-50 個のセンサデー タが 1.5-3.0 秒間バースト的に生成されるものとする.シ ミュレーション実験開始後 1.0-2.0 秒間 , シンクノードか ら 300m 以内に位置するセンサノードでは隣接センサノー ドからのセンサデータ転送に対して nack メッセージを返 送することで中継センサデータによるセンサデータ転送を 一時停止し、通信バッファが満たされたセンサノード群を 生成する.

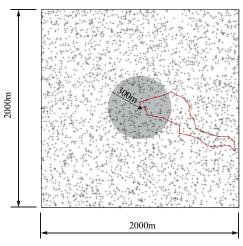


図 9 従来手法 (AODVM)

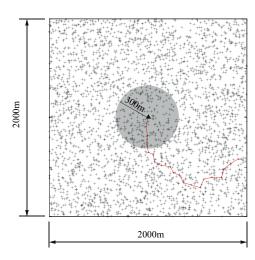


図 10 提案手法 (NeBuST-wide)

すべてのバーストセンサデータが送信先シンクノードへ 到達するまでの配送遅延を測定した結果を図 11 に示す. NeBuST-wide 手法を適用し ,広域に分布するセンサノー ドを用いてセンサデータを転送することで、すべてのバー ストセンサデータ送信条件において, センサデータ群の配 送に要する時間が短縮されている. AODMV を適用した 場合と比べて, NeBuST-wide 手法は 1.51%の配送遅延短 縮を実現している.この結果から,あらかじめ定められた 複数経路を用いてセンサデータを送信する手法よりも動的 に定められる隣接中継無線ノードへと転送し、シンクノー ドにより近い中継センサノードにセンサデータをバッファ リングする手法が有効であること, 特にバーストセンサ データ数が多い場合により大きな効果が得られることがわ かる.また,バーストセンサデータ配送を一時停止した時 間に送信されたセンサデータがデータ配送再開後にシンク ノードに到達するのに要する配送遅延の測定結果を図 12 に示す. 先頭に近い一部を除いたほとんどのセンサデータ について, NeBuST-wide は AODVM よりも短時間にシ ンクノードへと配送されていることが分かる.これは、よ リシンクノードに近いセンサノードの通信バッファにセン サデータが格納されており, それらの配送が互いに競合 することを考慮しつつも提案手法の方がバッファリングさ れたセンサデータをより早くネットワークから取り除くこ とが可能であることを示している、測定範囲の平均として 8.42%の短縮が実現されている.



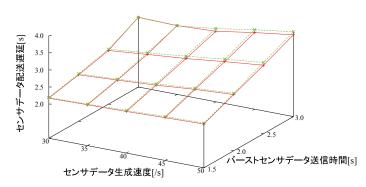


図 11 センサデータ群配送遅延

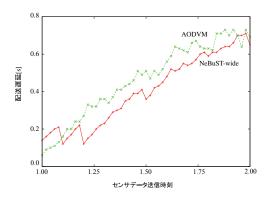


図 12 センサデータ配送遅延

## 7. まとめ

本論文では、イベント駆動型センサネットワークにおい て生成されるバーストセンサデータを無線マルチホップ配 送によって低遅延でシンクノードへ配送する NeBuST 手 法の拡張について提案した.従来手法では,マルチホップ 配送経路の1ホップ隣接無線センサノードの通信バッファ を用いることによって, よりシンクノードに近いセンサ ノードへのセンサデータの格納を実現したが, 本論文で は、より広い領域に分布するセンサノードを用いることに よって、さらに配送遅延を短縮する、これを実現するルー ティングプロトコルを設計し, センサデータを拡散する ための次ホップ中継センサノード選択手法を考案した.本 手法の性能をシミュレーション実験により評価した結果、 バーストセンサデータ群をより短時間にシンクノードへと 配送することができること、特にバースト送信数が多く、 バースト時間の長い配送が困難な環境における性能改善が 優れていることが示された、本論文で述べた測定結果は限 られたパラメータ設定でのみ得られたものである.今後は より広範囲の設定での評価を行なう必要がある、特に、セ ンサデータのバッファリング状況の設定においてシンク ノードから等距離の位置において転送を一時停止する方法 は、従来手法の各経路で通信バッファが満たされたセンサ データの列がほぼ等しい長さになる.この長さの差違が大 きい程すべてのセンサデータ配送を終えるのに要する時間 が長くなる.一方,提案手法は動的に経路決定するため に、バッファに格納されたセンサデータのシンクノードか らの距離は均一になる傾向があることから、より大きな性 能改善を見込むことができる.

#### 参考文献

- Culler, D.E. and Hong, W., "Wireless Sensor Networks," Communications of the ACM, Vol. 47, No. 6, pp. 30–33 (2004).
- [2] Lee, S.J. and Gerla, M., "AODV-BR: Backup Routing in Ad hoc Networks," Proceedings of the IEEE Wireless Communications and Networking Conference, pp. 1311– 1316 (2000).
- [3] Motegi, S. and Horiuchi, H., "AODV-Based Multipath Routing Protocol for Mobile Ad Hoc Networks," EICE TRANSACTIONS on Communications, Vol. E87-B, No. 9, pp. 2477–2483 (2004).
- [4] Park, V. and Corson, M., "Temporally-Ordered Routing Algorithm (TORA) Version 1 Functional Specification," Internet Draft, MANET Working Group, draft-ietf-manet-tora-spec-04.txt (2001).
- [5] Perkins, C.E. and Royer, E.M., "Ad hoc On-Demand Distance Vector Routing," RFC 3561 (2003).
- [6] Sakamoto, D. and Higaki, H., "Wireless Multihop Transmission with Buffering in Neighbor Sensor Nodes for Shorter Delay," Proceedings of the 10th IEEE International Wireless Communications and Networking Con-

- ference (2009).
- [7] "Local and Metropolitan Area Network Specific Requirements Part 11: Wireless LAN Medium Access Control (MAC) and Physical Layer (PHY) Specifications," Standard IEEE 802.11 (1997).
- [8] "Local and Metropolitan Area Networks Specific Requirements Part 15.4: Wireless Medium Access Control (MAC) and Physical Layer (PHY) Specifications for Low-Rate Wireless Personal Area Networks (LRW-PANS)," Standard IEEE 802.15.4 (2003).