



ALBERT-LUDWIGS-
UNIVERSITÄT FREIBURG

Algorithmen für drahtlose Netzwerke

Random Waypoint ist gefährlich

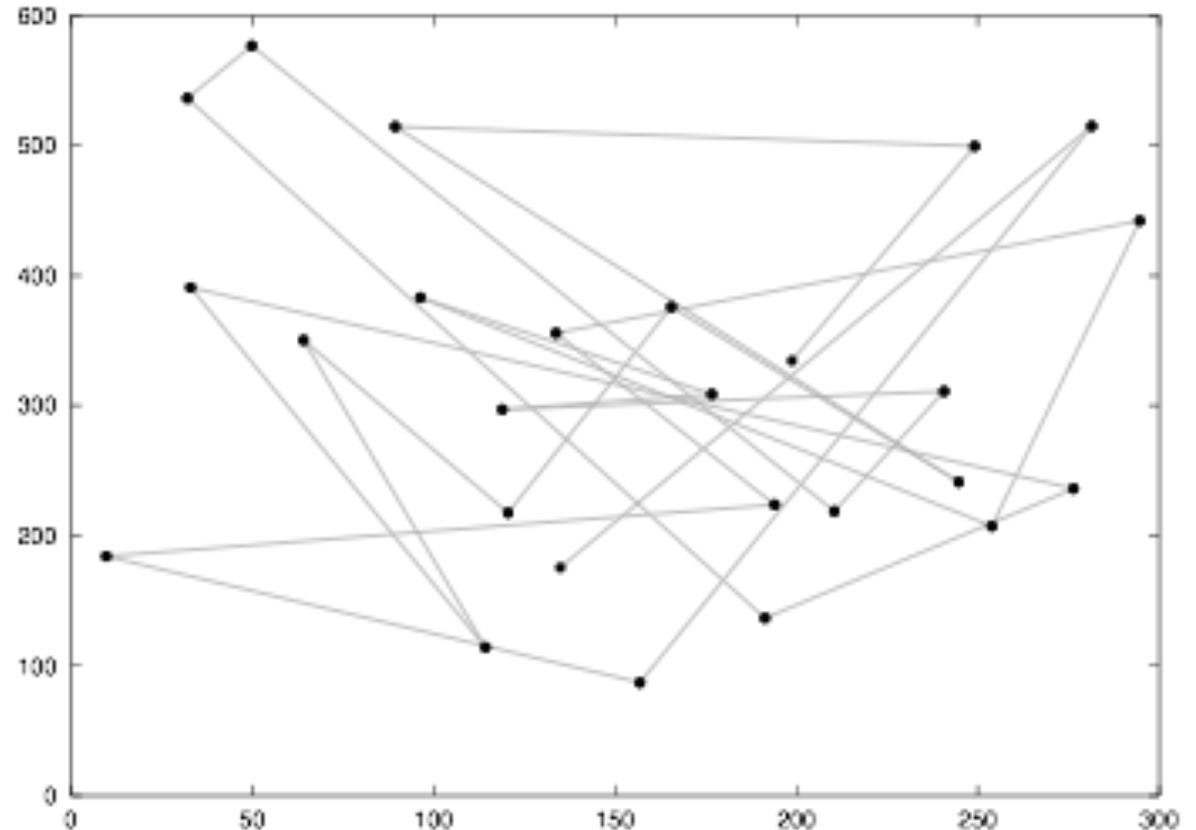
Albert-Ludwigs-Universität Freiburg
Institut für Informatik
Rechnernetze und Telematik
Prof. Dr. Christian Schindelbauer



Random Waypoint Mobility Model

- ▶ Wähle zufälliges Ziel in Rechteck
- ▶ Wähle zufällig Geschwindigkeit aus einem Intervall $[V_{\min}, V_{\max}]$
- ▶ Bewege auf gerader Linie zum Ziel
- ▶ Stillstand für eine gegebene Zeit
- ▶ Gehe zu 1.

[Camp et al. 2002]



Broch, J; Maltz DA, Johnson DB, Hu Y-C, and Jetcheva J (1998). "A performance comparison of multi-hop wireless ad hoc network routing protocols" in *Proceedings of the Fourth Annual ACM/IEEE International Conference on Mobile Computing and Networking (Mobicom98)*, ACM, October 1998

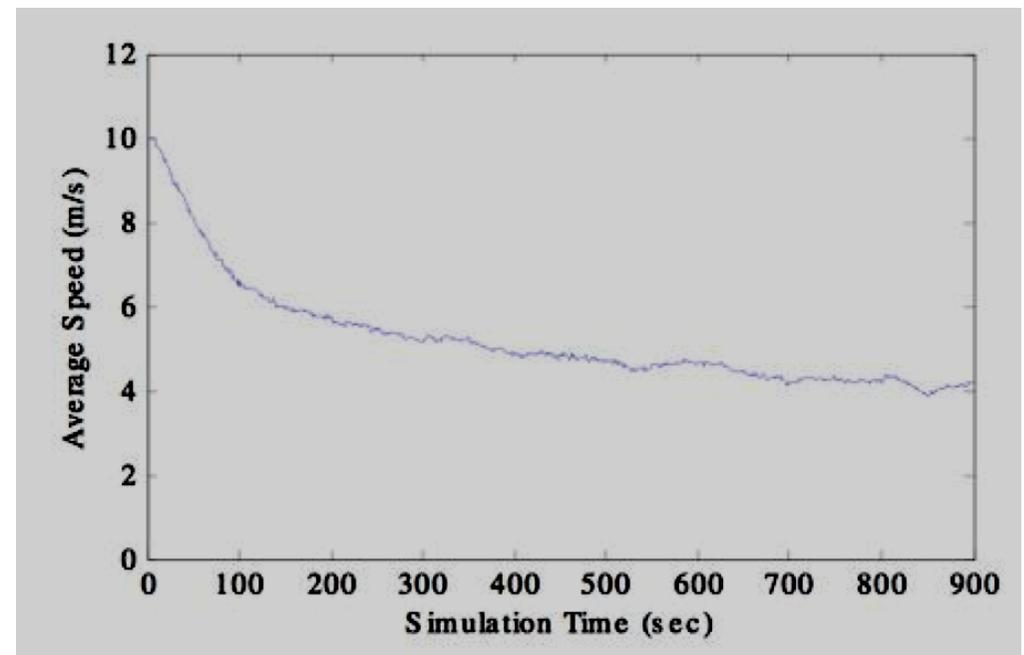
Random Waypoint Considered Harmful

▶ Yoon, Liu, Noble

- Random Waypoint Considered Harmful, INFOCOM 2003, S. 1312-1321

▶ Beobachtung

- Falls $v_{\min}=0$ dann verringert sich die Durchschnittsgeschwindigkeit fortwährend während der Simulation



Random Waypoint Considered Harmful

▶ Random Waypoint ($V_{\min}, V_{\max}, T_{\text{wait}}$)-Model

- Alle Teilnehmer starten mit zufälliger Position (x,y) in $[0,1] \times [0,1]$
- Alle Teilnehmer $i \in \{1, \dots, n\}$ wiederholen fortwährend:
 - Wähle gleichwahrscheinlich (x',y') in $[0,1] \times [0,1]$
 - Wähle gleichwahrscheinlich v_i aus $(V_{\min}, V_{\max}]$
 - Gehe von (x,y) zu (x',y') mit Geschwindigkeit v_i
 - Warte bei (x',y') für Zeit T_{wait} .
 - $(x,y) \leftarrow (x',y')$

Random Waypoint Considered Harmful

▶ Intuition

- Durchschnittsgeschwindigkeit $(V_{\min} + V_{\max})/2$
- Jeder Punkt wird mit der selben Wahrscheinlichkeit gewählt
- Das System stabilisiert sich sehr schnell

▶ Diese Intuition ist falsch!

▶ Realität

- Die Durchschnittsgeschwindigkeit ist kleiner
- Für $V_{\min} = 0$ konvergiert sie immer gegen 0
- Die Ortswahrscheinlichkeitsverteilung ist ungleichmäßig
- Das System stabilisiert sich sehr langsam
- For $V_{\min} = 0$ stabilisiert es sich nie

Durchschnittsgeschwindigkeit kleiner als erwartet

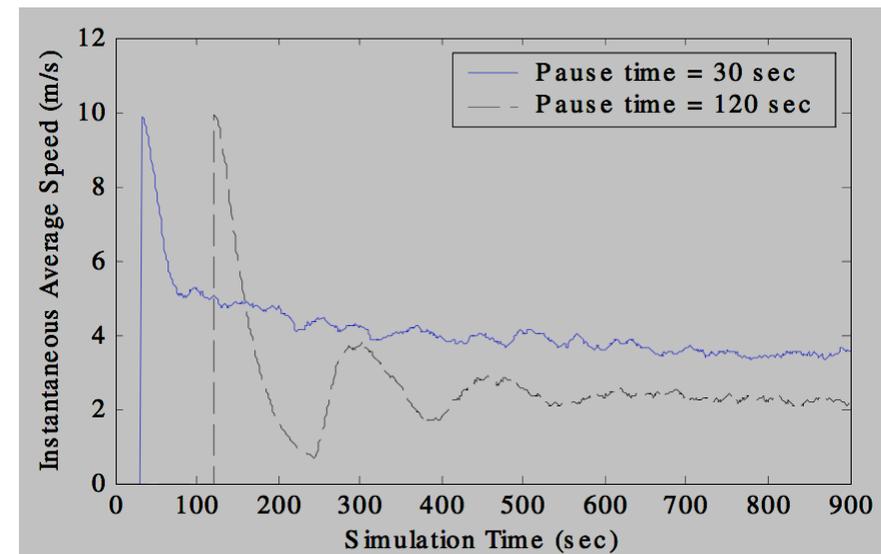
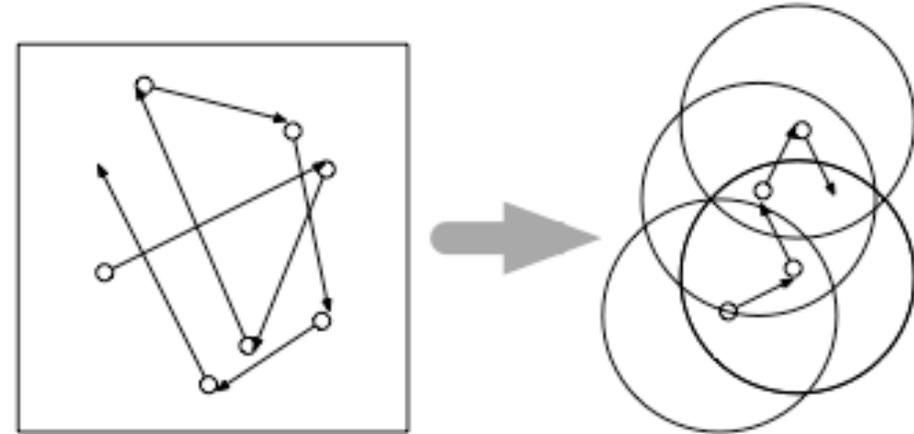
► Annahmen für vereinfachte Analyse

► Annahme:

- Rechteckumgebung wird durch unbeschränkte Ebene ersetzt
- Nächste Position ist gleichwahrscheinlich in einem Kreis mit Radius R_{\max} mit der Startposition als Mittelpunkt

► Weitere Annahme

- Pausenzeit ist 0:
 $T_{\text{wait}} = 0$
- Dies erhöht die Durchschnittsgeschwindigkeit



Durchschnittsgeschwindigkeit kleiner als erwartet

- ▶ **Wahrscheinlichkeitsverteilung der Geschwindigkeit**

$$V_{\min} \leq v \leq V_{\max}$$

- ▶ **gegeben durch**

$$f_V(v) = \frac{1}{V_{\max} - V_{\min}}$$

- ▶ **da $f_V(v)$ konstant ist und**

$$\int_{v=V_{\min}}^{V_{\max}} f_V(v) dv = 1$$

Durchschnittsgeschwindigkeit kleiner als erwartet

- ▶ Wahrscheinlichkeitsverteilung der Distanz r

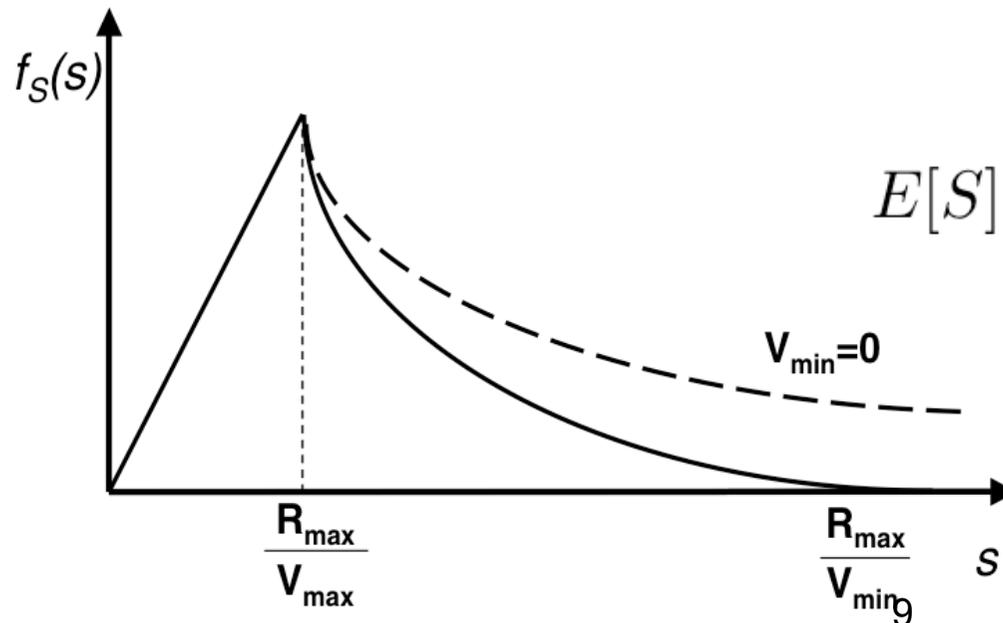
$$f_R(r) = \frac{2r}{R_{\max}^2} \quad \text{for } 0 \leq r \leq R_{\max}$$

- ▶ Wahrscheinlichkeitsverteilung der Zeit s

$$f_S(s) = \begin{cases} \frac{2s}{3R_{\max}^2} (V_{\max}^2 + V_{\min}^2 + V_{\max}V_{\min}), & 0 \leq s \leq \frac{R_{\max}}{V_{\max}} \\ \frac{2R_{\max}}{3(V_{\max} - V_{\min})} \frac{1}{s^2} - \frac{2V_{\min}^3}{3R_{\max}^2(V_{\max} - V_{\min})} s, & \frac{R_{\max}}{V_{\max}} \leq s \leq \frac{R_{\max}}{V_{\min}} \\ 0 & s \geq \frac{R_{\max}}{V_{\min}} \end{cases}$$

Durchschnittsgeschwindigkeit kleiner als erwartet

$$f_S(s) = \begin{cases} \frac{2s}{3R_{\max}^2} (V_{\max}^2 + V_{\min}^2 + V_{\max}V_{\min}), & 0 \leq s \leq \frac{R_{\max}}{V_{\max}} \\ \frac{2R_{\max}}{3(V_{\max} - V_{\min})} \frac{1}{s^2} - \frac{2V_{\min}^3}{3R_{\max}^2(V_{\max} - V_{\min})} s, & \frac{R_{\max}}{V_{\max}} \leq s \leq \frac{R_{\max}}{V_{\min}} \\ 0 & s \geq \frac{R_{\max}}{V_{\min}} \end{cases}$$



$$E[S] = \frac{2R_{\max}}{3(V_{\max} - V_{\min})} \ln \left(\frac{V_{\max}}{V_{\min}} \right)$$

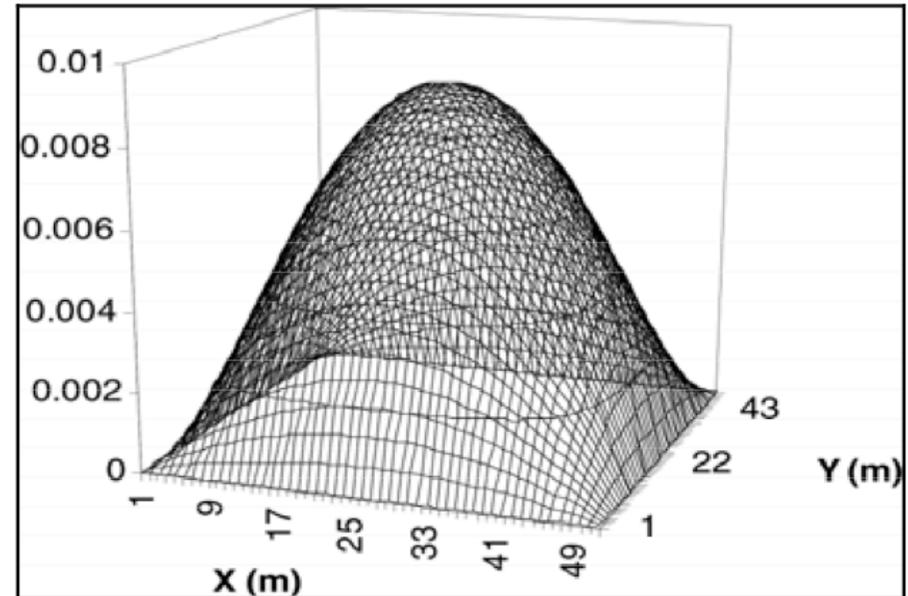
Durchschnittsgeschwindigkeit kleiner als erwartet

- ▶ **Durchschnittsgeschwindigkeit eines Knoten**

$$\begin{aligned}\bar{V} &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_0^T v(t) dt \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{\sum_{k=1}^{K(T)} r_k}{\sum_{k=1}^{K(T)} s_k} \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{\frac{1}{K(T)} \sum_{k=1}^{K(T)} r_k}{\frac{1}{K(T)} \sum_{k=1}^{K(T)} s_k} \\ &= \frac{E[R]}{E[S]} = \frac{V_{max} - V_{min}}{\ln \left(\frac{V_{max}}{V_{min}} \right)}.\end{aligned}$$

Weiteres Problem von Random Waypoint

- ▶ In the limit werden nicht alle Positionen mit gleicher Wahrscheinlichkeit erreicht
- ▶ Falls die Startposition gleichwahrscheinlich sind
 - dann verändert sich die Wahrscheinlichkeitsverteilung der Positionen mit der Zeit
- ▶ Lösung
 - Beginne mit der Endwahrscheinlichkeitsverteilung





ALBERT-LUDWIGS-
UNIVERSITÄT FREIBURG

Algorithmen für drahtlose Netzwerke

Albert-Ludwigs-Universität Freiburg
Institut für Informatik
Rechnernetze und Telematik
Prof. Dr. Christian Schindelhauer

