

Mô hình hành trình ngẫu nhiên của mạng di
động AD-HOC dùng bản đồ số : Luận văn ThS /
Hoàng Quốc Việt ; Nghd. : PGS. TS. Nguyễn Viết Kính . -
H. : ĐHCN, 2006 . - 88 tr. + CD-ROM

Tóm tắt: Bàn về các mô hình di động riêng lẻ và xem xét
một số mô hình di động theo nhóm, Phân tích sự quan
trọng của lựa chọn mô hình di động, chế độ dừng của một
số mô hình di động theo phương pháp PALM. Nêu chương
trình mô phỏng NS-2 và phân tích các kết quả đạt được

Mục lục.....	i
Danh mục các ký hiệu.....	iv
Danh mục các chữ viết tắt.....	vii
Danh mục các hình vẽ.....	viii
MỞ ĐẦU.....	1
CHƯƠNG 1 MÔ HÌNH DI ĐỘNG RIÊNG LẺ	6
1.1 Các mô hình di động mạng tế bào.....	7
1.1.1 Mô hình bước ngẫu nhiên - RWM.....	7
1.1.2 Mô hình luồng lưu lượng với vận tốc không đổi - FFM.....	10

1.1.3	Mô hình Markov_Gauss ngẫu nhiên - RGMM.....	11
1.2	Các mô hình di động mạng ad-hoc.....	11
1.2.1	Mô hình di động ngẫu nhiên - RMM.....	12
1.2.2	Mô hình di động chiều ngẫu nhiên, vận tốc không đổi.....	13
1.2.3	Mô hình di động điểm định hướng ngẫu nhiên - RWPM.....	13
1.2.4	Mô hình di động chiều chuyển động ngẫu nhiên - RDMM.....	14
1.2.5	Mô hình di động vùng mô phỏng vô hạn.....	15
1.2.6	Phiên bản xác suất của RMM.....	17
1.2.7	Mô hình di động đường phố, phân vùng và khu vực thành phố.....	18
1.2.8	Phân lớp mô hình di động.....	20
1.3	Kết luận chương.....	20
CHƯƠNG 2	MÔ HÌNH DI ĐỘNG NHÓM.....	21
2.1	Các mô hình di động nhóm đơn giản.....	21
2.1.1	Mô hình di động ngẫu nhiên tương quan hàm e mũ.....	21
2.1.2	Mô hình di động theo hàng.....	22
2.1.3	Mô hình di động nhóm du cư.....	23
2.1.4	Mô hình di động truy đuổi.....	24
2.2	Mô hình di động nhóm điểm chuẩn - RPGMM.....	25
2.2.1	Mô hình di động theo vị trí.....	27
2.2.2	Mô hình di động đan xen.....	28
2.2.3	Mô hình di động quy ước.....	29
2.3	Kết luận chương.....	30
CHƯƠNG 3	SỰ QUAN TRỌNG CỦA LỰA CHỌN MÔ HÌNH DI ĐỘNG. CHẾ ĐỘ DỪNG CỦA MỘT SỐ MÔ HÌNH DI ĐỘNG THEO PHƯƠNG PHÁP PALM. MÔ PHỎNG HOÀN HẢO.....	31
3.1	Sự quan trọng của lựa chọn mô hình di động.....	31
3.2	Chế độ dừng của một số mô hình di động dựa trên phương pháp Palm.....	37

3.2.1	Phương pháp Palm.....	37
3.2.2	Mô hình di động hành trình ngẫu nhiên - RTMM.....	40
3.2.3	Các mô hình di động dùng để lấy mẫu hoàn chỉnh.....	44
	A. Mô hình RWPM.....	44
	B. Mô hình RWM (mô hình vec-tơ ngẫu nhiên).....	57
	C. Hai mô hình di động thực tế.....	63
3.3	Kết luận chương.....	65
CHƯƠNG 4	CHƯƠNG TRÌNH MÔ PHÒNG NS-2. CÁC KẾT QUẢ MÔ PHÒNG	66
4.1	Lựa chọn phần mềm mô phỏng.....	66
4.2	Thực hiện mô phỏng hoàn hảo.....	69
4.3	Các kết quả mô phỏng và bình luận.....	71
4.3.1	Kịch bản mô phỏng và các tham số đánh giá.....	71
4.3.2	Kết quả mô phỏng.....	74
4.3.3	Bình luận kết quả.....	79
4.4	Kết luận chương.....	82
	KẾT LUẬN.....	84
	TÀI LIỆU THAM KHẢO.....	86
	PHỤ LỤC.....	90

