

Amélioration des performances dans un réseau LoRaWAN

Auteur:
Charmois
Cédric

Encadrants:
Fourneau Jean-
Michel
Mokdad Lynda

MinSF

- Calcul de la puissance de réception : $P_{rx} = P_{tx} + GL - Lpl$

- Recherche pour chaque SF si $P_{rx} >$ sensibilité d'après le tableau suivant

Bandwidth

- Chaque nœud aura donc un

125 250 500

- ensemble S de SF disponible

7 -123 -120 -117

- tel que $S = [Sf_{min}, 12]$

8 -126 -123 -120

SF 9 -129 -126 -123

10 -132 -129 -126

11 -134.5 -131.5 -128.5

12 -137 -134 -131

Estimation de valeurs

- Tableau d'estimation de valeurs (Er_i) initialisé en fonction du Sf_{\min}
- Mise à jour du tableau à chaque transmission en fonction d'une récompense
- qui dépends de l'acquittement
- La mise à jour dépends aussi d'un facteur d'apprentissage $\alpha \in (0,1]$

```
def update(SFs,now_sf,acked,punish_on):  
    SFs[now_sf-7] = SFs[now_sf-7] +alpha*(acked - SFs[now_sf-7])  
    return SFs
```

E-greedy

- Probabilité ε de choisir un SF $\in S$ de manière aléatoire, et $1-\varepsilon$ de choisir le SF avec la meilleure estimation de valeur

$$P_i = \begin{cases} 1 - \varepsilon + \frac{\varepsilon}{K} & \text{si } i = \operatorname{argmax} E r_i \\ \frac{\varepsilon}{K} & \text{sinon} \end{cases}$$

- K est le cardinal de S

```
def pick_sf(estimateval, minsf):
    x = random.uniform(0,1)
    if (x > epsilon):
        return np.argmax(estimateval) + 1
    else :
        return random.choice([n for n in range (minsf,13)])
```

Boltzmann

- Choix du SF de manière aléatoire dépendant du tableau d'estimation de valeurs
- τ représente l'importance des estimations dans les calculs
- $P_i = 0$ pour $i < SF_{\min}$

```
def updateproba(estimateval,probabilities,minsf):  
    totalestimate = 0  
    for n in range(minsf-7,6):  
        totalestimate += math.exp(estimateval[n]/temperature)  
    for n in range(minsf-7,6) :  
        probabilities[n] = math.exp(estimateval[n]/temperature)/totalestimate  
    return probabilities
```

$$P_i = \frac{e^{\frac{Er_i}{\tau}}}{\sum_{k=SF_{\min}-7}^6 e^{\frac{Er_k}{\tau}}}$$

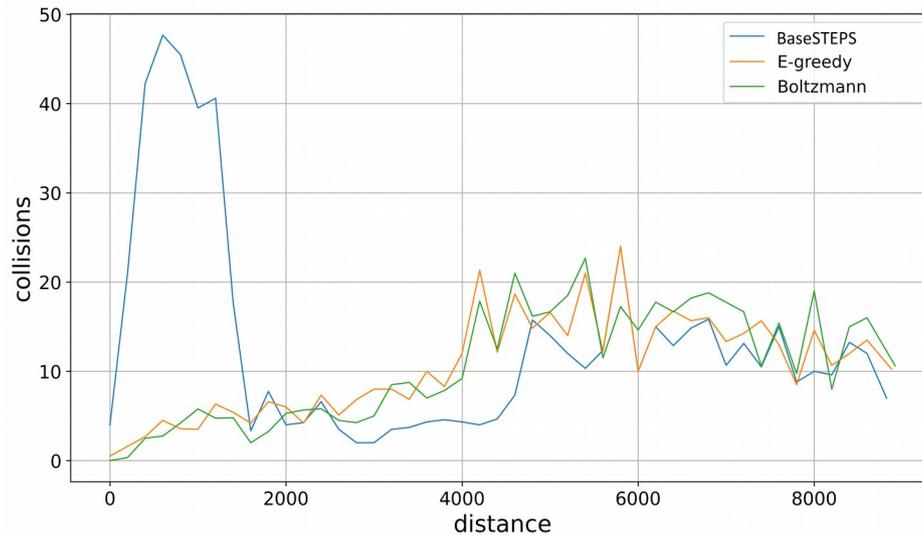
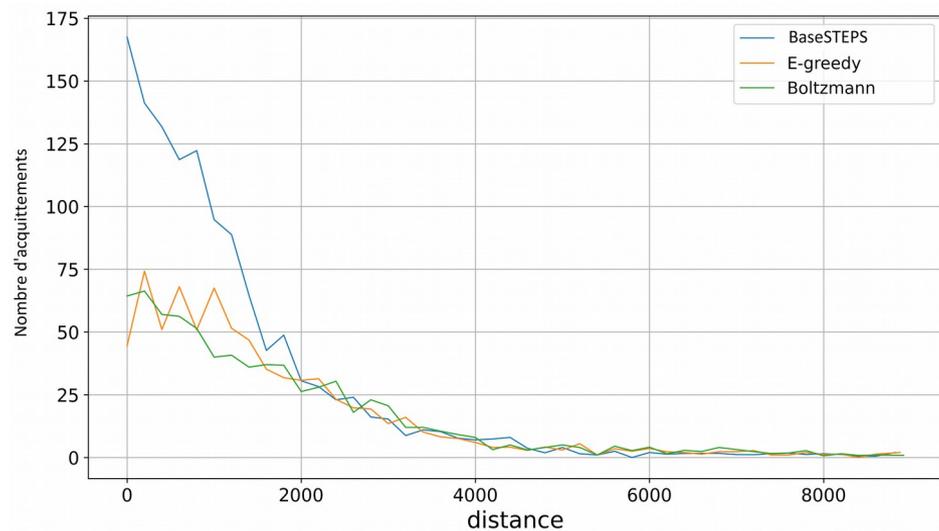
BaseSTEPS

- Choisi le SF de manière aléatoire, la somme des probabilités est de 1
- Tirage aléatoire de \mathcal{E} pour une plus grande punition
- Mise à jour de P_k après chaque tentative tel que :

$$P_k = \begin{cases} P_k * (1 + 3 * e^{|k - \min SF|}) & \text{si ACK} \\ P_k * 0.8 & \text{si } \varepsilon > P_k \\ P_k * (0.9 * e^{|k - \min SF|}) & \text{sinon} \end{cases}$$

$$P_k \text{ initial tel que : } P_k = \begin{cases} 0 & \text{si } k < \min SF \\ e^{-2 * |\min SF - k|} & \end{cases}$$

Résultats



Probabilités initial

Comme nous l'avons vu les probabilités initiales sont dépendante du minSF

Comment trouver un moyen de fixer les probabilités initiales

=> Utiliser un processus de décision markovien pour prédire les SFs a utilisé et fixé les probabilités initiales

Structure du MDP

- Tuple $M = \langle S, A, P, R \rangle$
- S est un ensemble fini d'états;
- A est un ensemble fini d'actions;
- $P: S \times S \times A$ est la matrice de transitions entre les états S , qui pour chaque états $s \in S$ et étant donné une action $a \in A$ nous donne la probabilité $P(s, a, s')$ d'être à l'état $s' \in S$, il est à noter que pour tout $s \in S$ et pour tout $a \in A$ disponible dans l'état s nous avons $\sum_{s'} P(s, a, s') = 1$ tel que la somme des probabilités de transitions de l'action a dans l'état s soit égal à 1;
- $R: S \times S \times A$ est la matrice de récompense qui pour chaque état $s \in S$ et étant donné une action $a \in A$ nous donne la récompense $R(s, a, s')$ qui est la récompense attendue lorsque nous atteignons l'état $s' \in S$ à partir de l'état s par l'action a .

Ensemble d'états et d'action

- Etat initial, état d'échec et état de succès
- Etat de transmission, transition vers succès, échec ou état d'attente
- Etat d'attente, choix d'un SF pour la nouvelle tentative, transition vers etat de transmission
- Ensemble d'action: $\{Tr, a7, a8, a9, a10, a11, a12\}$, qui représente la transmission et le choix d'un SF

Probabilité de non perte

- Non perte du paquet : $H_i(SF) = P[SNR \geq q_{SF}|d_i]$

SF q_{SF} (dB)

- On peut supposer que : $H_i(SF, d_i) = \exp\left(-\frac{\mathcal{N}q_{SF}}{\mathcal{P}_i g(d_i)}\right)$

7 -7.5

8 -10

9 -12.5

Avec $\mathcal{N} = -174 + NF + 10 \log BW \text{ dBm}$

10 -15

- $g(d_i)$ fonction d'atténuation, obtenu a parti de l'équation de Friis

11 -17.5

12 -20

$P_r = \frac{P_T G_T G_R c^2}{(4\pi f)^2} * \left(\frac{1}{d}\right)^\eta$, deux dérivations différentes dans des articles différents: $g(d_i) = \lambda^2 / (4\pi d_i)^\eta$ ou $g(d_i) = \lambda / (4\pi d_i)^\eta$

- Utilisation de perte de chemin logarithmique $SNR = P_{rx} - N = P_{tx} - \left(PL_0 + 10\eta \log_{10}\left(\frac{d_i}{d_0}\right) + X_\sigma\right) - N$

- Formule final : $H_i(SF, d_i) = 1 - \frac{1}{2} \left(1 + \operatorname{erf} \left(\frac{q_{SF} + \mathcal{N} - P_{tx} + PL_0 + 10\eta \log_{10}\left(\frac{d_i}{d_0}\right)}{\sigma\sqrt{2}} \right) \right)$

Probabilité d'effet de capture

$$P(\text{effet capture}) = P(P_{rx_i} - P_{rx_k} < 6) = P\left(-10\eta\log_{10}\left(\frac{d_i}{d_0}\right) - X_{\sigma_i} + 10\eta\log_{10}\left(\frac{d_k}{d_0}\right) + X_{\sigma_k} < 6\right)$$

$$= P\left(10\eta\log_{10}\left(\frac{d_k}{d_i}\right) - X_{\sigma_i} + X_{\sigma_k} < 6\right)$$

$$P(\text{effet capture}) = F_{X_{\sigma_k} - X_{\sigma_i}}\left(6 + 10\eta\log_{10}\left(\frac{d_i}{d_k}\right)\right)$$

$$= F_{X_{\sqrt{2}\sigma}}\left(6 + 10\eta\log_{10}\left(\frac{d_i}{d_k}\right)\right) = \frac{1}{2}\left(1 + \operatorname{erf}\left(\frac{6 + 10\eta\log_{10}\left(\frac{d_i}{d_k}\right)}{2\sigma}\right)\right)$$

Collisions temporelles

$T_c = 2 * T_{rec} - T_{pream}$. Traitement de 2 paquets sans perte d'information

$$T_{pream} = N_{pream} + 4.25 * T_{sym}$$

$$T_{payload} = \left[8 + \max \left(\text{ceil} \left(\frac{8 * pl - 4 * sf + 28 + 16}{4 * (SF - 2 * DE)} \right), 0 \right) \right] * T_{sym}$$

$$T_{rec} = T_{pream} + T_{payload}$$

$$T_{sym} = \frac{2^{SF}}{BW}$$

La probabilité qu'un autre paquet arrive pendant la gestion de notre paquet est donc :

$$P(\text{Collisions temporelle}) = P(t_k \in T_c) = F_{X_k}(T_c) = 1 - e^{-\frac{T_c}{\tau}}$$

Probabilité de succès

La probabilité de succès pour chaque SF au nœud i est de $P(\text{SF}) = H_i(\text{SF}) * Q_i(\text{SF})$

$$\text{Où } Q_i = \prod_{\substack{k \neq i \\ SF_k = SF_i \\ freq_k = freq_i}} (1 - P(\text{effet de capture}) * P(\text{collision temporelle}))$$

Dans le MDP, $P(s, Tr, Succès) = H_i(\text{SF}) * Q_i(\text{SF})$

Récompense

- Définir les récompenses de succès en fonction du coût en énergie:

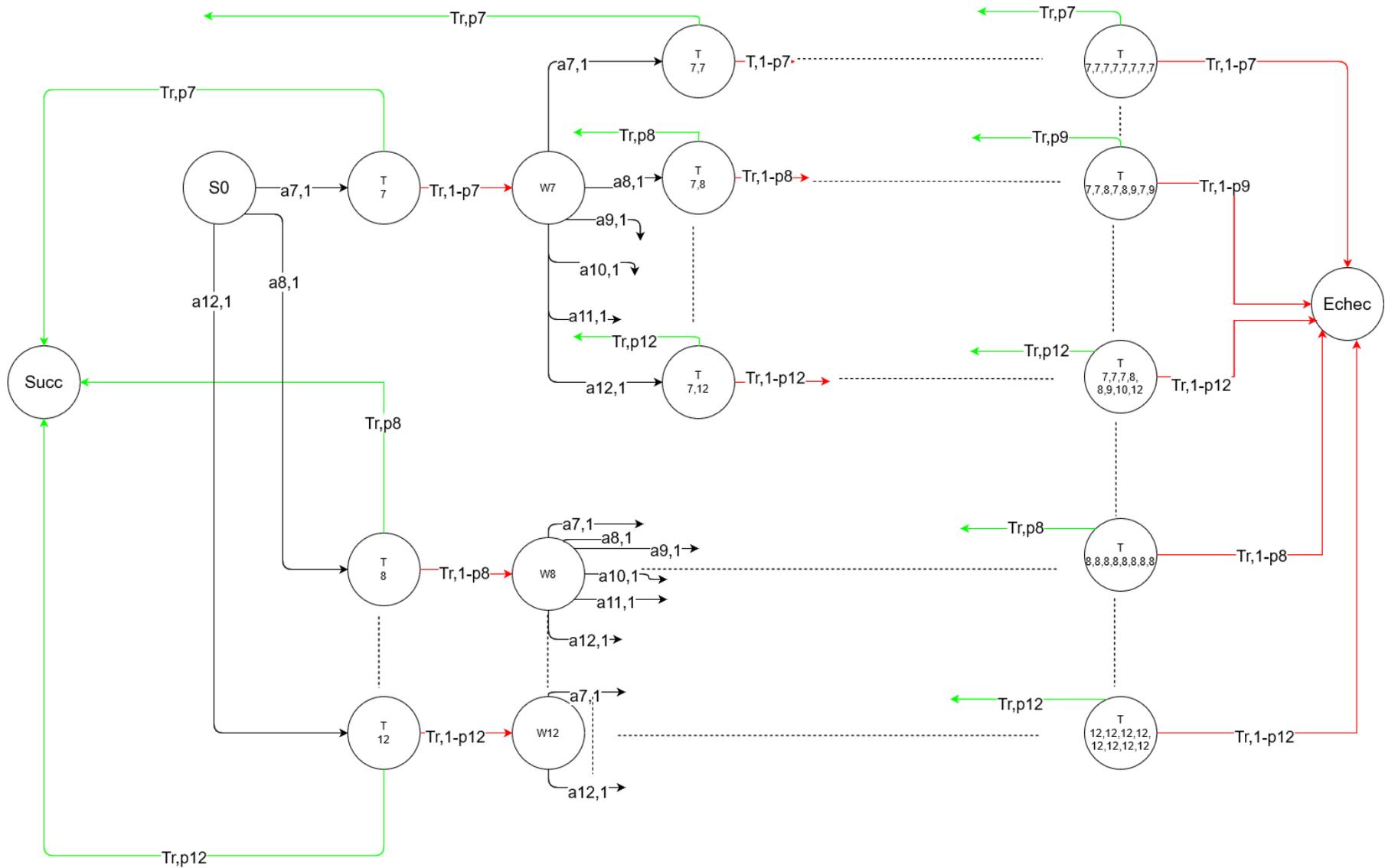
Attribution de valeurs tel que $V(7) > V(8) > V(9) > V(10) > V(11) > V(12)$

$$R(s, Tr, Succès) = V(i)$$

- Donnez une pénalité lors d'un échec et lors d'échec successif avec le même SF:

$$R(s, Tr, s') = -\alpha * n(i) * V(i)$$

Lié au nombre d'échec sur le SF et à un ratio de pénalité α



Résolution du MPD

- La bande passante utilisé est de $BW = 125$ kHz
- La puissance de transmission est $P_i = 14$ dBm
- Le coefficient de perte de trajet est $\eta = 2.32$
- La déviation $\sigma = 7.8$
- La distance de référence $d_0 = 1000$ m
- La perte de trajet à la distance d_0 , $PL_0 = 128.95$
- La taille du paquet est $pl = 10$ octets
- Le temps moyen de transmission $\tau = 5$ s

Algorithme d'itération par valeur

Récupération des coordonnées, du minSF, des fréquences et de la prédiction des SFs pour les n Noeuds

Utilisation des prévisions

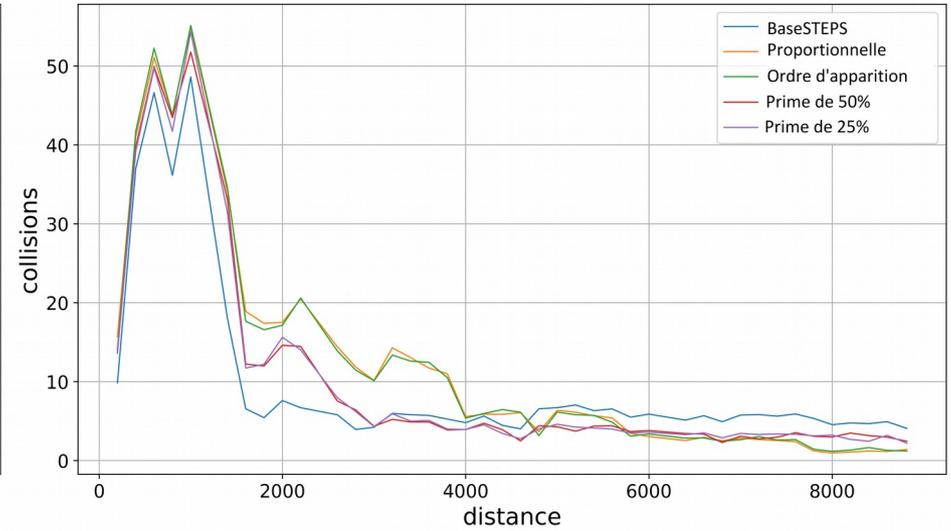
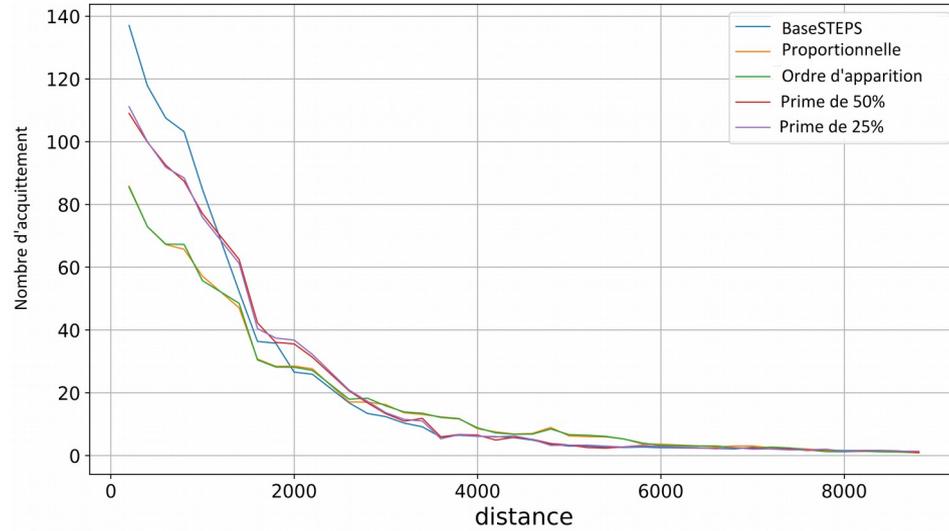
Proportionnelle : $P(i) = \frac{n(i)}{8}$

Ordre d'apparition : $P(i) = \frac{\sum_1^{n_i} k_i}{36}$

Prime de 50 % : $P(\text{minSF}) = \frac{8+n(\text{minSF})}{16}$ et $P(i) = \frac{n(i)}{16}$

Prime de 25% : $P(\text{minSF}) = \frac{2.33+n(\text{minSF})}{10.33}$ et $P(i) = \frac{n(i)}{10.33}$

Résultat N = 100 et $\alpha=0.1$



Résultat N = 50 et $\alpha=0.2$

