

Title (en)

Method and device for configuring a network of removed wireless sensors

Title (de)

Verfahren und Vorrichtung zur Konfiguration eines Sensornetzes ohne verlegte Kabel

Title (fr)

Procédé et dispositif de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés

Publication

EP 2384082 A1 20111102 (FR)

Application

EP 11305500 A 20110428

Priority

FR 1001869 A 20100430

Abstract (en)

The method involves defining performance criteria, and defining characteristics of a geographical area and characteristics of unattended ground sensors in the area. A number of nodes is allocated to the area, and an area optimization process is applied in the area. The number of nodes is increased or the performance criteria defined in the area, where the performance criteria that are not satisfied are modified. The area optimization process is reproduced in the area with new number of nodes or new performance criteria, and a determined configuration at each node in the area is applied. Independent claims are also included for the following: (1) a device for configuring a network of removed wireless sensors (2) a computer program comprising a set of instructions for implementing a method for configuring a network of removed wireless sensors.

Abstract (fr)

Le procédé de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés comporte les étapes suivantes : 1 Définir (étape 12) des critères de performance constituant des contraintes (CPC), avec des valeurs seuil associées (CPC*), et au moins un critère de performance à optimiser (CPO), pour au moins une zone (Z i) à équiper de noeuds, chaque critère de performance étant défini par un modèle 2 Définir (étape 10) pour la ou chaque zone (Z i) a. Des caractéristiques (d) de la zone b. Des caractéristiques (E j) des capteurs dans la zone 3 Allouer (étape 10) à la ou chaque zone (Z i) à équiper, un nombre de noeuds 4 Appliquer (étape 22) un processus d'optimisation par zone sur la ou chaque zone (Z i), 5 Augmenter (16) le nombre de noeuds ou modifier (14) les critères de performance (CPC* et CPO) définis dans la ou chaque zone où les critères de performance ne sont pas satisfaits et reproduire dans ces zones le processus d'optimisation par zone avec le nouveau nombre de noeuds ou les nouveaux critères de performance (CPC* et CPO), et 6 Appliquer la configuration déterminée à chaque noeud dans la ou chaque zone.

IPC 8 full level (invention and additional information)

H04W 88/18 (2009.01)

CPC (invention and additional information)

H04W 16/18 (2013.01); H04W 88/18 (2013.01); H04W 84/18 (2013.01)

Citation (applicant)

- DANS T. HE, S. KRISHNAMURTHY, L. LUO, T. YAN, L. GU, R. STOLERU, G. ZHOU, Q. CAO, P. VICAIRE, J. A. STANKOVIC: 'Vigilnet: An integrated sensor network system for energy-efficient surveillance' ACM TRANS. SEN. NETW. vol. 2, no. 1, Février 2006, pages 1 - 38
- J. JEONG, Y. GU, T. HE, D. DU: 'VISA: Virtual Scanning Algorithm for Dynamic Protection of Road Networks' PROC. OF 28TH IEEE CONFERENCE ON COMPUTER COMMUNICATIONS (INFOCOM 09 Avril 2009,
- L. LAZOS, R. POOVENDRAN, J. A. RITCEY: 'Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks' ACM TRANS. SENSOR NETWORKS vol. 5, no. 2, Mars 2009, pages 1 - 38
- P. MEDAGLIANI, J. LEGUAY, V. GAY, M. LOPEZ RAMOS, G. FERRARI: 'Engineering Energy-Efficient Target Detection Applications in Wireless Sensor Networks' CONFERENCE IEEE PERCOM 2010 Mars 2010,
- J.J. SYLVESTER: 'On a funicular solution of Buffon's "problem of the needle" in its most general form' ACTA MATHEMATICA vol. 14, no. 1, 1890, pages 185 - 205

Citation (search report)

- [AD] MEDAGLIANI P ET AL: "Engineering Energy-Efficient Target Detection Applications in Wireless Sensor Networks", LARGE-SCALE CONTEXT MANAGEMENT, IEEE, US, 29 mars 2010 (2010-03-29), pages 31-39, XP007915674, ISBN: 978-1-4244-5328-3
- [A] KAPLAN L M: "Node selection for target tracking using bearing measurements from unattended ground sensors", AEROSPACE CONFERENCE, 2003. PROCEEDINGS. 2003 IEEE MARCH 8-15, 2003, PISCATAWAY, NJ, USA, IEEE, vol. 5, 8 mars 2003 (2003-03-08), pages 5_2137-5_2152, XP010660508, ISBN: 978-0-7803-7651-9
- [A] "Decentralized Management of Sensors in a Multi-Attribute Environment Under Weak Network Congestion", ACOUSTICS, SPEECH AND SIGNAL PROCESSING, 2006. ICASSP 2006 PROCEEDINGS . 2006 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON TOULOUSE, FRANCE 14-19 MAY 2006, PISCATAWAY, NJ, USA, IEEE, PISCATAWAY, NJ, USA, 1 janvier 2006 (2006-01-01), pages IV-IV, XP031101375, ISBN: 978-1-4244-0469-8

Designated contracting state (EPC)

AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR

Designated extension state (EPC)

BA ME

EPO simple patent family

[EP 2384082 A1 20111102](#); FR 2959637 A1 20111104; FR 2959637 B1 20120427; IL 212561 D0 20110731; US 2012022831 A1 20120126;
[US 2014098708 A1 20140410](#)

INPADOC legal status

2012-03-07 [17P] REQUEST FOR EXAMINATION FILED

- Effective date: 20120127

2011-11-02 [AK] DESIGNATED CONTRACTING STATES:

- Kind Code of Ref Document: A1

- Designated State(s): AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS
SE SI SK SM TR

2011-11-02 [AX] REQUEST FOR EXTENSION OF THE EUROPEAN PATENT TO

- Countries concerned: BA ME



(11) EP 2 384 082 A1

(12) DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(43) Date de publication: 02.11.2011 Bulletin 2011/44

(51) Int Cl.: H04W 88/18 (2009.01)

(21) Numéro de dépôt: 11305500.8

(22) Date de dépôt: 28.04.2011

(84) Etats contractants désignés: AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR
Etats d'extension désignés: BA ME

- Gay, Vincent
92704, COLOMBES Cedex (FR)
- Lopez-Ramos, Mario
92704, COLOMBES Cedex (FR)
- Medagliani, Paolo
26042, CINGIA DE'BOTTI (CR) (IT)
- Ferrari, GianLuigi
43124, PARMA (IT)

(30) Priorité: 30.04.2010 FR 1001869

(71) Demandeur: Thales
92200 Neuilly Sur Seine (FR)

(74) Mandataire: Blot, Philippe Robert Emile
Cabinet Lavoix
2, place d'Estienne d'Orves
75441 Paris Cedex 09 (FR)

(72) Inventeurs:
• Leguay, Jérémie
92704, COLOMBES Cedex (FR)

(54) Procédé et dispositif de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés

(57) Le procédé de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés comporte les étapes suivantes :

- Définir (étape 12) des critères de performance constituant des contraintes (CPC), avec des valeurs seuil associées (CPO*), et au moins un critère de performance à optimiser (CPO), pour au moins une zone (Z_i) à équiper de noeuds, chaque critère de performance étant défini par un modèle
- Définir (étape 10) pour la ou chaque zone (Z_i)
 - Des caractéristiques (d) de la zone
 - Des caractéristiques (E_j) des capteurs dans la zone
- Allouer (étape 10) à la ou chaque zone (Z_i) à équiper, un nombre de noeuds
- Appliquer (étape 22) un processus d'optimisation par zone sur la ou chaque zone (Z_i),
- Augmenter (16) le nombre de noeuds ou modifier (14) les critères de performance (CPC* et CPO) définis dans la ou chaque zone où les critères de performance ne sont pas satisfaits et reproduire dans ces zones le processus d'optimisation par zone avec le nouveau nombre de noeuds ou les nouveaux critères de performance (CPC* et CPO), et
- Appliquer la configuration déterminée à chaque noeud dans la ou chaque zone.

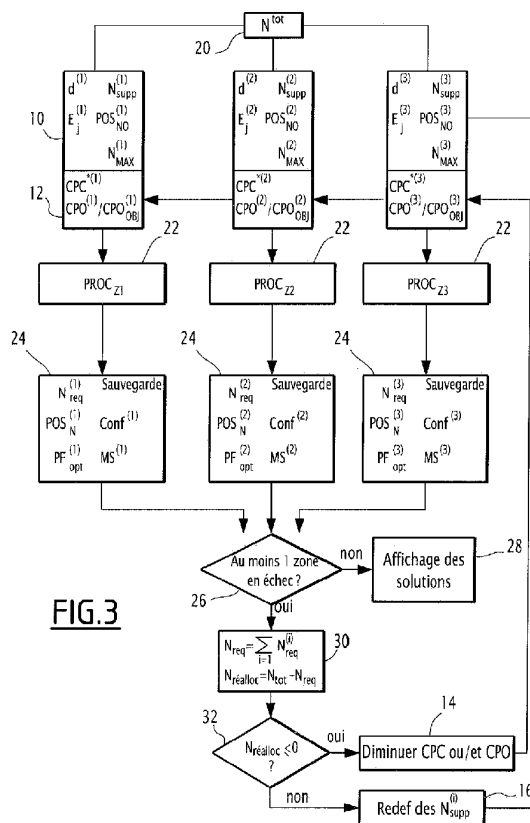


FIG.3

EP 2 384 082 A1

Description

[0001] La présente invention concerne un procédé de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés, du type constitué de noeuds interconnectés comportant chacun un capteur, une source propre d'alimentation en énergie, des moyens de calcul, des moyens de communication, des moyens de sauvegarde d'une configuration de fonctionnement et des moyens de gestion de son fonctionnement en fonction de cette configuration mémorisée.

[0002] Les Réseaux de Capteurs Sans-fil Déposés, désignés RCSD dans la suite (en anglais « UGS networks » - Unattended Ground Sensor networks), sont destinés à détecter une intrusion dans une zone à surveiller et à prévenir de cette intrusion après détection. Ils sont composés de dispositifs autonomes formant des noeuds qui possèdent une alimentation autonome en énergie, des capacités de communication radio, des capacités d'observation (via l'utilisation de transducteurs ou de modules plus complexes), et des capacités de calcul (plus ou moins élevées).

[0003] Ces noeuds sont mis en réseau en utilisant le plus souvent des fonctions d'auto organisation à la manière des réseaux dits « ad hoc ». Dans ce cas, puisque la communication n'est a priori possible qu'entre les noeuds en portée radio, un protocole de routage (par exemple Direct Diffusion) assure alors le relai des paquets de données pour assurer la connectivité de bout en bout lorsque la topologie du réseau le permet.

[0004] Dans les RCSD, les noeuds sont déposés (par exemple largage par un avion, dépose par un opérateur à pied) à une localisation ou dans une zone géographique donnée afin d'accomplir une fonction de surveillance. Les capteurs déposés surveillent de manière collaborative (ou non) les activités d'intérêt (par exemple, intrusions) dans la zone où ils opèrent, puis remontent des alertes vers des noeuds dits « passerelles » (gateway, en anglais) afin qu'elles soient transmises vers d'autres parties du système de surveillance (par exemple centre de commande et contrôle, autres capteurs, actuateurs).

[0005] Les RCSD ont des applications militaires dans le cadre de missions de surveillance, mais aussi civiles pour la surveillance d'infrastructures critiques (par exemple usines classifiées, ponts) ou pour la surveillance environnementale (par exemple risque sismique, agriculture, écologie).

[0006] Les noeuds RCSD ont en général des contraintes d'alimentation en énergie. Dans la majorité de cas, ils opèrent sur batterie. Pour économiser la batterie, ils sont équipés de mécanisme de mise en veille par intermittence des capteurs de mesure et des moyens de transmission.

[0007] L'opérateur doit alors, lors du déploiement ou en cours d'opération, décider d'un certain nombre de paramètres du système à savoir :

- L'emplacement de chaque noeud, qui a une influence sur la performance en termes de détection.
- La durée pendant laquelle et le nombre de fois qu'un capteur observe un phénomène qui a une influence sur la consommation énergétique du capteur et, plus globalement, un impact global sur la durée du vie du système et sur la dégradation dans le temps de ses performances de détection.
- La durée pendant laquelle et le nombre de fois qu'un capteur active son interface de communication sans-fil pour recevoir ou envoyer des informations a un impact sur la durée de vie du capteur et sur les performances réseaux, en termes de délai de transmission notamment.

[0008] Le choix des paramètres du système influence fortement ses performances.

[0009] Par exemple les indicateurs de performances suivants sont définis :

- P_{md} (Probabilité de non-détection ou en anglais - Probability of miss-detection): Il s'agit de la probabilité que le réseau ne détecte pas un événement (par exemple arrivée d'une cible ou d'un phénomène) sachant qu'il est en train de se produire. Cette probabilité dépend par exemple du niveau de vigilance des noeuds (par exemple fréquence d'échantillonnage du signal sismique), de leur position géographique, de la capacité des capteurs à corrélérer de manière collaborative leurs observations.
- Far (Taux de fausses alarmes ou en anglais - False alarm rate) : Il s'agit du nombre de fois par unité de temps que le système remonte des alarmes relatives à des événements inintéressants. Par exemple, si le système remonte une alarme disant qu'un piéton vient de s'introduire dans la zone alors qu'il s'agit d'un gibier. Des techniques de classification (pouvant être distribuées) sont généralement utilisées pour « désambiguïser » les alarmes.
- D (Délais de transmission de l'alerte) : il s'agit du délai de transmission de l'alerte vers le noeud passerelle. Ce délai dépend en général du protocole MAC (Medium Access Control) et du routage utilisé ainsi que des paramètres associés.

- L (Durée de vie du système ou en anglais - Lifetime) : cet indicateur donne le temps pendant lequel le système est considéré comme opérationnel. Il peut être calculé de différentes manières, par exemple : durée jusqu'à ce qu'au moins un capteur manque d'énergie pour fonctionner.

5 **[0010]** Dans les RCSD, l'opérationnel en charge de sa configuration et de son déploiement doit donc décider des paramètres système correspondant à un point de fonctionnement donné (par exemple Pmd < 10%, 10 noeuds déployés). Ce problème est difficile et nécessite une forte compréhension des compromis rencontrés par le système, ceux-ci étant fortement liés aux protocoles choisis, aux comportements des modules matériel, etc.

10 **[0011]** Dans T. He, S. Krishnamurthy, L. Luo, T. Yan, L. Gu, R. Stoleru, G. Zhou, Q. Cao, P. Vicaire, J. A. Stankovic, T. F. Abdelzaher, J. Hui, and B. Krogh, "Vigilnet: An integrated sensor network system for energy-efficient surveillance," ACM Trans. Sen. Netw., vol. 2, no. 1, pp. 1-38, February 2006, les auteurs présentent la conception et la mise en oeuvre d'un système de surveillance, dénommé VigilNet, basé sur un RCSD. Les auteurs mettent en évidence les compromis qu'un tel système rencontre dans le cadre de l'utilisation de cycles d'endormissement (duty-cycles en anglais). Dans une extension des travaux précédents, J. Jeong, Y. Gu, T. He, and D. Du, "VISA: Virtual Scanning Algorithm for Dynamic Protection of Road Networks," in Proc. of 28th IEEE Conference on Computer Communications (INFOCOM 09), Rio de Janeiro, Brazil, April 2009, propose de détecter le passage de véhicules le long d'une route. Chaque capteur réalise périodiquement une détection. La stratégie proposée consiste à définir un ordonnancement de ces périodes de détection sous la forme d'un balayage périodique sur toute la longueur du segment de route surveillé.

15 **[0012]** Dans L. Lazos, R. Poovendran, and J. A. Ritcey, "Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks," ACM Trans. Sensor Networks, vol. 5, no. 2, pp. 1-38, March 2009 noté [Lazos09], les auteurs considèrent un RCSD dans lequel : (1) les capteurs observent de manière permanente l'apparition de la cible dans leur zone de couverture, (2) les cibles ont une incidence quelconque mais une trajectoire rectiligne. Les auteurs proposent d'utiliser la géométrie analytique par intégration afin de calculer la probabilité de détection de ces cibles par au moins un capteur dans le cadre d'un déploiement soit déterministe (i.e., connaissant les positions des capteurs), soit stochastique (i.e., connaissant uniquement le nombre de capteurs). Dans le cas stochastique, une espérance mathématique exacte est trouvée pour la probabilité de non-détection. Dans le cas déterministe, les auteurs donnent une formulation des bornes inférieure et supérieure qui ne prend pas en compte l'existence de cycles d'activation/endormissement des modules de mesure et/ou communication.

20 **[0013]** Dans P. Medagliani, J. Leguay, V. Gay, M. Lopez Ramos, G. Ferrari. Engineering Energy-Efficient Target Detection Applications in Wireless Sensor Networks. Conference IEEE Percom 2010 (Mannheim, Germany, March 2010) désigné dans la suite par [Meda09], les auteurs considèrent le cas d'un déploiement stochastique et étendent le travail de L. Lazos, R. Poovendran, and J. A. Ritcey, "Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks," ACM Trans. Sensor Networks, vol. 5, no. 2, pp. 1-38, March 2009, en intégrant le fait que les capteurs puissent réaliser leurs observations de manière périodique (et non de manière permanente) afin de réduire leur consommation énergétique. Les auteurs proposent également une modélisation du délai de transmission des alertes en considérant le cas du protocole X-MAC, qui utilise également des activations/désactivations périodiques de l'interface de communication pour réduire la consommation énergétique. Enfin, ce travail comprend un modèle de la consommation énergétique d'un réseau de capteurs, permettant de déduire de manière plus globale la durée de vie du réseau en fonction de l'énergie restante et du niveau d'activités/vigilance du réseau RCSD. Les auteurs montrent l'utilisation de ce cadre analytique à l'aide de techniques d'optimisation multi objectifs. Ceci permet à l'opérateur de visualiser les performances globales du système en fonction de ses contraintes (par exemple durée de vie, performance de détection). L'opérateur peut ainsi percevoir les compromis auxquels il doit faire face et décider de la configuration qu'il souhaite adopter. L'outil proposé est utilisé pour un nombre de noeuds fixe, déployés de manière aléatoire.

30 **[0014]** Dans J.J. Sylvester, "On a funicular solution of Buffon's "problem of the needle" in its most general form," Acta Mathematica, vol. 14, no. 1, pp. 185-205, 1890., Sylvester adresse le problème géométrique dit « de l'aiguille » : Un plan est strié de droites parallèles espacées d'une distance. On lance au hasard une aiguille de longueur l . Avec quelle probabilité l'aiguille coupe-t-elle une des droites ? La résolution de ce problème par Sylvester permet de raffiner analytiquement la borne supérieure donnée par L. Lazos, R. Poovendran, and J. A. Ritcey, "Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks," ACM Trans. Sensor Networks, vol. 5, no. 2, pp. 1-38, March 2009, pour la probabilité de non-détection dans le cas déterministe.

35 **[0015]** Le cadre analytique proposé dans [Meda09] permet de modéliser un système RCSD dans le cadre d'un déploiement stochastique. D'un point de vue opérationnel, les opérateurs peuvent manipuler ce modèle en utilisant des outils d'optimisation pour observer l'espace des configurations optimales en fonction des objectifs et contraintes définis par l'opérateur lui-même. Ceci permet de comprendre les compromis sous-jacents au fonctionnement du système. Les contraintes et objectifs peuvent être par exemple de maximisation des performances de détection sous réserve de contraintes sur les délais de transmission des alertes.

40 **[0016]** Ce modèle et l'outillage ne fournissent pas de résultats spécifiques à un déploiement donné de capteurs (cas plus intéressant pour les opérateurs de RCSD). Ils fournissent des résultats moyens (au sens mathématique) devant

EP 2 384 082 A1

être utilisés à titre indicatif par les opérateurs afin de décider du paramétrage de leur réseau. Par ailleurs ils ne permettent pas d'aider l'opérateur à placer les noeuds dans une zone géographique particulière. Enfin, il n'existe pas d'outil permettant à l'opérateur de connaître le nombre minimal de noeuds requis pour satisfaire les contraintes et objectifs opérationnels à remplir.

5 **[0017]** Les méthodes de l'état de la technique ne permettent pas d'assister les opérateurs de RCSD pour le placement des noeuds et la configuration des paramètres du système dans le cadre de contextes opérationnels particuliers du type surveillance de camp/zone.

[0018] Par ailleurs, les méthodes de l'état de la technique ne permettent pas de déterminer le nombre minimum de noeuds requis sur un ensemble de zones distinctes à surveiller, chacune ayant des contraintes et objectifs opérationnels particuliers.

10 **[0019]** L'invention a pour but de proposer un procédé et un dispositif de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés dans un ou plusieurs zones géographiques qui permettent de déterminer le nombre et la position des capteurs pour atteindre des performances, répondant à des critères de performance cibles.

15 **[0020]** A cet effet, l'invention a pour objet un procédé de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés du type précité, caractérisé en ce qu'il comporte les étapes suivantes :

1. Définir des critères de performance constituant des contraintes, avec des valeurs seuil associées, et au moins un critère de performance à optimiser, pour au moins une zone à équiper de noeuds, chaque critère de performance étant défini par un modèle

20 2. Définir pour la ou chaque zone :

- a. Des caractéristiques de la zone
- b. Des caractéristiques des capteurs dans la zone

25 3. Allouer à la ou chaque zone à équiper, un nombre de noeuds

4. Appliquer un processus d'optimisation par zone sur la ou chaque zone, le processus d'optimisation par zone mettant en oeuvre les étapes suivantes :

30 a. Déterminer la position des noeuds dans la zone si il existe pour satisfaire un critère d'optimisation prédéterminé ;

b. Déterminer un point de fonctionnement si il existe, caractérisant le comportement du réseau de capteurs dans la zone, et

c. Déterminer la configuration du réseau de capteurs dans la zone si elle existe, définissant les paramètres de configuration du réseau de capteurs, et

35 d. Déterminer le besoin éventuel d'utiliser davantage de noeuds ou réviser les critères de performance définis à l'étape 1,

5. Augmenter le nombre de noeuds ou modifier les critères de performance définis dans la ou chaque zone où les critères de performance ne sont pas satisfaits et reproduire dans ces zones le processus d'optimisation par zone avec le nouveau nombre de noeuds ou les nouveaux critères de performance, et

40 6. Appliquer la configuration déterminée à chaque noeud dans la ou chaque zone.

[0021] Suivant des modes particuliers de réalisation, le procédé comporte l'une ou plusieurs des caractéristiques suivantes :

45 - l'étape de définition des critères de performance à optimiser comprend la définition d'une valeur seuil à atteindre pour au moins un critère de performance à optimiser, et le processus d'optimisation par zone comporte une étape d'incrémentations du nombre de noeuds pour équiper la zone, si au moins un critère de performance à optimiser n'est pas satisfait afin de déterminer le nombre minimal de noeuds requis pour satisfaire les critères de performance et une reproduction des étapes 4a à 4c avec le nouveau nombre de noeuds incrémenté. ;

50 - l'étape de définition des critères de performance à optimiser comprend la définition d'une valeur seuil à atteindre pour au moins un critère de performance à optimiser, et le processus d'optimisation par zone comporte une étape de décrémentation du nombre de noeuds pour équiper la zone, si tous les critères de performance à optimiser sont satisfaits afin de déterminer le nombre minimal de noeuds requis pour satisfaire les critères de performance et une reproduction des étapes 4a à 4c avec le nouveau nombre de noeuds décrémenté ;

55 - l'étape de définition des caractéristiques de la zone comprend la définition d'une valeur minimale pour la dimension de la zone, et le processus d'optimisation par zone comporte des étapes successives d'incrémentations de la dimension de la zone et de reproduction des étapes 4a à 4c avec la nouvelle dimension de la zone, jusqu'à ce qu'il

EP 2 384 082 A1

n'existe aucun point de fonctionnement satisfaisant les critères de performances contraintes constituant des contraintes ;

- le critère d'optimisation prédéterminé, pour la détermination de la position des noeuds, est de minimiser une probabilité de non détection par le réseau sous l'hypothèse d'une activation permanente du capteur de chaque noeud ;
- l'étape d'allocation des noeuds comprend, dans au une zone, la fixation de positions imposées pour au moins un noeud dans la zone et l'étape de détermination de la position des noeuds prend en compte les positions imposées pour au moins ledit noeud ; et
- le procédé comporte, une modélisation analytique de la probabilité de non-détection d'une cible mettant en oeuvre les positions connues des capteurs.

[0022] L'invention a pour objet un dispositif de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés du type précité, comportant des moyens de mise en oeuvre des étapes du procédé tel que défini ci-dessus.

[0023] L'invention a également pour objet un programme d'ordinateur comportant des instructions propres mettant en oeuvre le procédé tel que défini ci-dessus, lorsque mis en oeuvre sur ordinateur.

[0024] L'invention sera mieux comprise à la lecture de la description qui va suivre, donnée uniquement à titre d'exemple et faite en se référant aux dessins sur lesquels :

- la figure 1 est un schéma illustrant un réseau de capteurs sans fils déposés protégeant un camp ;
- la figure 2 est une vue schématique du dispositif mettant en oeuvre le procédé de configuration selon l'invention ;
- la figure 3 est un organigramme du procédé général selon l'invention pour un exemple de mise en oeuvre sur 3 zones géographiques
- la figure 4 est un schéma d'un exemple des résultats successifs du procédé général selon l'invention ;
- la figure 5 est un organigramme d'une sous-procédure mise en oeuvre dans le procédé selon l'invention illustrée sur la figure 3 ;
- la figure 6 est un graphique montrant un espace de solutions satisfaisant les critères de performance dans le cadre de la mise en oeuvre d'une sous-procédure mise en oeuvre dans le procédé selon l'invention ;
- la figure 7 est un schéma d'un exemple des résultats successifs de la sous-procédure décrite en regard de la figure 5 ;
- la figure 8 est une vue schématique de la plage de couverture d'un noeud du réseau de capteurs ;
- la figure 9 est un schéma illustrant les cycles d'endormissement d'un module d'un noeud ;
- les figures 10, 11 et 12 sont des vues schématique des plages de couverture de deux noeuds illustrant différents calculs mis en oeuvre dans le procédé ; et
- la figure 13 est un vue illustrant le déploiement de capteurs dans une zone .

[0025] Sur la figure 1 est représenté vue de dessus terrain devant être protégé. Au centre se trouve un campement 1 équipé d'un terminal de surveillance 1 A vers lequel les éventuelles alarmes de détection d'intrusions sont remontées par un réseau de capteurs sans fils déposés désigné par RCSD dans la suite.

[0026] Ce réseau comporte un ensemble de noeuds 2 interconnectés par des liaisons sans fils 3 reliant de manière directe ou indirecte les noeuds au terminal de surveillance 1A. Les liaisons indirectes se font comme connu en soi au travers d'autres noeuds intermédiaires.

[0027] Les noeuds 2 correspondent chacun à un capteur du réseau. Ils comportent chacun par exemple un capteur sismique permettant de détecter une vibration du sol dans son champ d'action lorsqu'une personne ou un véhicule y pénètre. Chacun des noeuds possède outre son propre capteur, une source propre d'alimentation en énergie, ses moyens de communication avec les autres noeuds 2 et/ou le terminal 1 A, ses propres moyens de calculs ainsi que des moyens de sauvegarde d'une configuration de fonctionnement et de gestion de son fonctionnement en fonction de cette configuration mémorisée.

[0028] Dans l'exemple de la figure 1, les noeuds 2 sont répartis dans deux zones concentriques 4A et 4B entourant le campement 1. Ces zones, couramment dénommées glacis, constituent zones de détection d'une éventuelle intrusion par différents noeuds porteurs de capteurs. Dans chacune de ces zones, le RCSD est configuré de manière différente afin d'atteindre des performances cibles différentes.

[0029] Le procédé est mis en oeuvre dans un dispositif portable utilisé par l'opérateur et comportant notamment, comme illustré sur la figure 2 :

- une unité de traitement d'information 5,
- un clavier de saisie d'information 6,
- un écran 7 d'affichage pour la mise à disposition d'information pour l'opérateur
- une base de données 8 contenant notamment :

EP 2 384 082 A1

- les caractéristiques des noeuds utilisables et leur modèle de comportement ;
- un modèle pour chaque critère de performance en fonction du nombre de noeuds déployés ; et
- le procédé mis en oeuvre selon l'invention, et

5 - une interface 9 de connexion temporaire à chaque noeud pour la sauvegarde dans celui-ci de sa configuration

[0030] Comme connu en soi, notamment de [Meda09], plusieurs critères de performance, notés CP, sont définis pour caractériser le fonctionnement d'un RCSD dans une zone donnée. Par exemple, sont considérés comme CP :

- 10 • La probabilité de non-détection (P_{md})
- Le délai de transmission des alertes (D)
- La durée de vie du système (L)

15

[0031] Pour chaque type de CP, le dispositif mettant en oeuvre le procédé comporte un modèle sous forme empirique (par exemple abaque) ou analytique (par exemple expression mathématique). Chaque modèle prend en compte les paramètres configurables du système décrits en section dans la suite (par exemple : placement des noeuds, proportion du temps où le module capteur est actif β_{sens} , proportion du temps où le module radio est actif β_{comm}). Un exemple pour chacun des CP mentionnés ci-dessus est donné dans la suite de la description.

20

[0032] Dans le cadre du déploiement d'un RCSD à des fins de surveillance, deux catégories de CP sont définies :

- Les CP constituant des Contraintes (**CPC**) : ce sont des CP pour lesquels l'opérateur définit un ensemble de valeurs "seuil", noté **CPC***, qui contraignent le point de fonctionnement à atteindre. Par exemple, le RCSD doit opérer de manière telle que P_{md} soit inférieur à $(P_{md})^* = 10\%$, autrement dit telle que la probabilité de manquer une cible traversant la zone soit inférieur à 10%.
- Les CP à Optimiser (**CPO**) : ce sont des CP pour lesquels l'opérateur souhaite connaître la valeur optimale sous réserve de CPC* donnés. Le(s) type(s) de CPO indique(nt) implicitement la(les) direction(s) selon laquelle(es) une technique d'optimisation, F_{OPT} , définie plus loin dans la description doit opérer. Par exemple :

25

30

o CPO= $\{P_{md}\}$: Minimisation de la probabilité de non-détection P_{md}

o CPO= $\{L\}$: Maximisation du temps de vie du système L

35

o CPO= $\{D\}$: Minimisation du délai de transmission des alertes D

[0033] Par exemple, l'opérateur souhaite maximiser L au vu de contraintes sur P_{md} et D, on a : CPO= $\{L\}$, CPC= $\{P_{md}, D\}$, avec CPC*= $\{P_{md}^* = 10\% \text{ et } D^* = 100\text{ms}\}$. Dans ce cas, la technique d'optimisation indique par exemple que la valeur maximale de L est de 30 jours.

40

[0034] Lors de la mise en oeuvre du procédé, l'opérateur spécifie initialement parmi l'ensemble des CP au moins un CPC, associé à une valeur CPC*, et au moins un CPO. Un type de CP ne peut être à la fois associé à un CPC et un CPO.

[0035] On appelle point de fonctionnement, noté PF, un n-uplet de valeurs correspondant aux différents CP, qui caractérise le fonctionnement du RCSD pour un dimensionnement donné des paramètres système du RCSD. Par exemple, pour le paramétrage ($\beta_{sens} = 4\%$, $\beta_{comm} = 13\%$) et un certain placement de noeuds, le point de fonctionnement PF est ainsi défini : $P_{md} = 17\%$, $D = 113\text{ms}$, $L = 27$ jours.

45

[0036] Le but du procédé est d'assister un opérateur en charge du déploiement ou de la maintenance d'un RCSD en l'aidant à faire les choix de configuration système au regard de :

50

- Contraintes opérationnelles. Par exemple :
 - o Valeurs "seuil" sur les CPC. Par exemple, le point de fonctionnement sur une zone doit satisfaire que la probabilité de non-détection d'une cible est inférieure à 10% ($P_{md}^* = 10\%$).
 - o Positionnement de certains noeuds grâce à la connaissance qu'a l'opérateur du terrain.
- (optionnel) Valeurs « objectif » sur les CPO. Par exemple, il faut que la meilleure durée de vie atteignable soit d'au moins 100 jours.

55

EP 2 384 082 A1

[0037] Le procédé peut être utilisé pour configurer k sous-systèmes déployés dans un ensemble de zones à surveiller, noté $Z = \{Z_1, Z_2, \dots, Z_k\}$, chaque zone ayant des contraintes opérationnelles spécifiques.

[0038] Pour déterminer la configuration optimale d'une zone, le procédé prévoit deux modes que l'opérateur peut sélectionner et qui correspondent à deux approches différentes :

5

o **MODE1** : l'opérateur souhaite opérer le sous-système d'une manière qui satisfasse en priorité des contraintes sur certains CP (CPC), peu importe la valeur optimale obtenue sur d'autres CP (CPO).

[0039] Dans ce cas, aucun objectif n'est fixé sur le CP à optimiser. Le but est de déterminer, s'il existe, le PF optimal pour un nombre de noeuds donné, c'est-à-dire le PF qui respecte les contraintes et donne la meilleure valeur que l'on puisse espérer pour CPO, peu importe cette dernière.

10

[0040] Par exemple, si $CPO=\{L\}$, $CPC=\{P_{md}, D\}$, avec $CPC^*=\{P_{md}^* = 10\% \text{ et } D^* = 100\text{ms}\}$, le procédé détermine que le meilleur point de fonctionnement, avec 5 noeuds, au vu de L , est tel que : $L = 30$ jours, $P_{md} = 10\%$, $D = 100\text{ms}$.

15

o **MODE2** : l'opérateur souhaite opérer le RCSD d'une manière qui satisfasse d'une part les contraintes sur certains CP et, d'autre part, telle que la valeur optimale sur certains CP, soit au-delà d'une valeur « objectif », noté CPO_{obj} .

[0041] Un objectif est fixé sur le CP à optimiser. Le but est de déterminer le nombre minimum de noeuds à utiliser tel que CPO_{obj} est atteint et les contraintes sont respectées pour le PF optimal.

20

[0042] Par exemple, si $CPO=\{L\}$ avec $CPO_{obj} = L_{obj} = 10$ jours, et $CPC=\{P_{md}, D\}$, avec $CPC^*=\{P_{md}^* = 10\% \text{ et } D^* = 100\text{ms}\}$, le procédé indique que le nombre minimum de noeuds requis pour que le sous-système dure au moins 10 jours est de 3 noeuds.

[0043] En jouant sur le nombre de noeuds, leurs positions éventuelles, sur les contraintes (par exemple CPC^* , dimension de la zone) et objectifs définis (par exemple CPO_{obj}), l'opérateur est invité à faire fonctionner le procédé global, noté $PROC_GLOBAL_z$, de manière itérative jusqu'à trouver les points de fonctionnement le satisfaisant pour l'ensemble des zones dans la limite du nombre total de noeuds à sa disposition

25

[0044] Le procédé global d'assistance au déploiement est noté $PROC_GLOBAL_z$. Ce procédé s'applique sur un ensemble de zones Z dont les caractéristiques et contraintes opérationnelles varient.

[0045] La figure 3 montre le principe de fonctionnement du procédé global dans le cas où 3 zones sont mises en oeuvre.

30

[0046] Selon l'invention, le procédé est itératif et les étapes principales sont mises en oeuvre plusieurs fois avec des nombres de noeuds différents.

[0047] De manière schématique, pour commencer à utiliser le procédé, l'opérateur :

• Indique aux étapes 10 les caractéristiques invariantes des zones qu'il souhaite protéger (par exemple dimensions, énergie initiale contenue dans les noeuds)

35

• Initialise aux étapes 12 un jeu de contraintes CPC et objectifs CPO qu'il souhaite atteindre sur les critères de performances de chaque zone.

[0048] Après itération du procédé, l'opérateur :

40

• Analyse les résultats en visualisant les zones qui nécessitent davantage de noeuds et/ou un relâchement des contraintes CPC et objectifs CPO.

[0049] Tant qu'il n'a pas abouti à une configuration réalisable répondant à ses besoins opérationnels sur chaque zone (par exemple : il reste des zones où aucun point de fonctionnement ne satisfait les contraintes, ou des zones où l'objectif sur le CP à optimiser n'est pas atteint), les étapes du procédé sont réitérées :

45

• En augmentant à l'étape 14 le nombre de noeuds utilisés dans certaines zones, à condition que des noeuds puissent leur être réallouées

50

• En relâchant à l'étape 16 certaines des contraintes ou objectifs sur le CP à optimiser dans ces zones

[0050] Le procédé global $PROC_GLOBAL_z$ est appelé comme suit. On détaille ci-après les entrées et sorties correspondantes ainsi que le fonctionnement.

55

EP 2 384 082 A1

$PROC_GLOBAL_Z(N_{tot}, \{CPC^{*(i)}, CPO_{obj}^{(i)}, POS_{No}^{(i)}, N_{supp}^{(i)}, N_{max}^{(i)}, d^{(i)}\}$ pour toute zone Z_i) = $\{(POS_{Nreq}^{(i)}, PF_{opt}^{(i)}, CONF^{(i)}, N_{req}^{(i)}, MS^{(i)})$ pour toute zone $Z_i\}$

Entrées

5

[0051] L'opérateur définit (les étapes correspondantes de la figure 3 sont rappelées entre parenthèses) :

- N_{tot} : Le nombre total de noeuds qu'il souhaite placer (étape 20)

10

- Pour chaque noeud j (étapes 10)

o Constantes sur les noeuds :

- E_j : l'énergie initiale contenue dans la batterie du noeud j

15

- Pour chaque zone Z_i (étapes 10)

o Constantes sur le dimensionnement du sous-système :

20

- $d^{(i)}$: la dimension de la zone

o Nombre et positions des noeuds :

- $N_{supp}^{(i)}$ le nombre de capteurs à déployer dont la position n'est pas imposée par l'opérateur

25

- (optionnel) $POS_{No}^{(i)}$: la position imposée d'un ensemble de noeuds

- (optionnel) $N_{max}^{(i)}$: le nombre de noeuds maximum à déployer dans la zone.

30

o Contraintes opérationnelles : (étapes 12)

- $CPC^{*(i)}$: la valeur "seuil" des CP Contraintes.

35

- (optionnel) valeurs des paramètres bas niveau du système (par exemple β_{sens} la proportion du temps où le module d'observation est actif, ou β_{com} la proportion du temps où le module de transmission radio est actif).

o Stratégie : (étapes 12)

- $CPO^{(i)}$: le type de CP à optimiser. Par exemple, $CPO = \{L, D\}$.

40

- (optionnel) $CPO_{obj}^{(i)}$ la valeur "objectif" du ou des CP à optimiser La somme total des $N_{sup}^{(i)}$ est inférieure ou égale à N_{tot}

Sorties

45

[0052] L'opérateur obtient en sortie :

o $N_{réalloc}$: le nombre de noeuds pouvant être réalloués.

50

o Pour chaque zone Z_i

■ $POS_{Nreq}^{(i)}$: le positionnement de l'ensemble des noeuds

55

■ $PF_{opt}^{(i)}$: le point de fonctionnement optimal au vu des CPC* (et CPO_{obj} si ce dernier est défini), c.à.d les valeurs de CP qui satisfont CPC* et CPO_{obj} avec la configuration système bas-niveau du RCSD correspondant à ces valeurs.

■ $CONF^{(i)}$: le paramétrage du système (par exemple β_{sens} , β_{com}) correspondant au point de fonctionnement $PF_{opt}^{(i)}$

EP 2 384 082 A1

■ $N_{req}^{(i)}$: le nombre minimum de noeuds requis dans la zone

■ $MS^{(i)}$ Motif de sortie de PROC_{Zi}(CPC*(i), CPO_{obj}⁽ⁱ⁾, POS_{N0}⁽ⁱ⁾, N_{supp}⁽ⁱ⁾, N_{max}⁽ⁱ⁾, d⁽ⁱ⁾)

5 [0053] Le procédé fonctionne de manière itérative en sollicitant une interaction avec l'opérateur à la fin de chaque itération. En particulier, une itération du procédé global consiste à :

- Appliquer un processus d'optimisation par zone, par application aux étapes 22 d'une procédure PROC_{Zi} décrite en regard de la figure 5 ou PROC_MAX-SURFACE_{Zi}, sur chacune des zones.
- 10 • Interagir avec l'opérateur en lui présentant les résultats sur l'ensemble des zones, notamment dans les zones qui nécessitent davantage de noeuds et/ou un relâchement des contraintes et objectifs.
- 15 • Enregistrer les nouvelles entrées à appliquer sur les zones (par exemple ajout de noeuds, assouplissement des contraintes).

[0054] Tant qu'une configuration réalisable répondant aux besoins opérationnels de l'opérateur n'est pas atteinte sur chaque zone, le procédé est réitéré en initialisant ou modifiant le jeu de contraintes et objectifs que l'opérateur souhaite atteindre.

20 [0055] Le procédé peut ainsi s'exprimer par l'algorithme qui suit décrit toujours en regard de la figure 3.

RETOUR = CONTINUER

25 [0056] **PROBLEME = NULL** (la variable PROBLEME indique si une zone ne peut satisfaire les CP avec les $N_{req}^{(i)}$)

Tant que RETOUR = CONTINUER

[0057] Pour chaque zone Z_i ,

30 Exécuter à l'étape 22 le processus d'optimisation par zone : PROC_{Zi}

Stocker à l'étape 24 :

35 $N_{req}^{(i)}$: le nombre de noeuds requis dans la zone

$POS_N^{(i)}$: le positionnement des noeuds dans la zone

$PF_{opt}^{(i)}$: le point de fonctionnement optimal s'il a été déterminé

40 $CONF^{(i)}$: le paramétrage du système correspondant

$MS^{(i)}$: le motif de sortie de PROC_{Zi}

45 [0058] Si le motif de sortie de PROC_{Zi} est ECHEC_CONTRAINTES-IRREALISABLES ou ECHEC_CPO-OBJECTIF-INATTEIGNABLE

PROBLEME = VRAI

50 [0059] Un test est effectué à l'étape 26 pour déterminer suivant la valeur de la variable PROBLEME, si les CP ne peuvent être atteints dans au moins une zone.

Si **PROBLEME = NULL**

55 [0060] Afficher, à l'étape 28, pour chaque zone : $N_{req}^{(i)}$, $PF_{opt}^{(i)}$, $POS_N^{(i)}$, $CONF^{(i)}$ et le motif de sortie.

RETOUR = STOP

[0061] Sinon :

EP 2 384 082 A1

[0062] Calculer, à l'étape 30, le cumul de noeuds requis au minimum sur l'ensemble des zones et le nombre de noeuds pouvant être potentiellement réalloués $N_{réalloc}$.

[0063] A l'étape 32, un test est effectué sur la valeur de $N_{réalloc}$.

[0064] Si $N_{réalloc}$ est nul

5 [0065] L'opérateur est informé à l'étape 14 qu'il est impossible de configurer un RCSD sur l'ensemble des zones dans la limite des noeuds disponibles et au vu des contraintes et objectifs éventuellement définis.

[0066] Suggérer à l'étape 14 de relâcher les contraintes et/ou objectifs éventuellement définis dans les zones dont le motif de sortie est **ECHEC-CONSTRAINTES-IRREALISABLES** ou **ECHEC CPO-OBJECTIF-INATTEIGNABLE**

10 **RETOUR = STOP**

[0067] Sinon

[0068] Faire réallouer à l'opérateur à l'étape 16 les noeuds disponibles aux zones ayant retourné **ECHEC CONTRAIN-
TES-IRREALISABLES** ou **ECHEC CPO-OBJECTIF-INATTEIGNABLE**

15 [0069] Mémoriser aux étapes 10 et/ou 12 la nouvelle allocation de noeuds par zone et/ou les nouvelles contraintes et/ou les nouveaux objectifs.

PROBLEME = NULL

20 [0070] Recommencer

Exemple d'itération du procédé global

25 [0071] La figure 4 montre le déroulement du procédé global sur trois zones où 2 itérations seront nécessaires pour trouver une configuration réalisable sur l'ensemble des zones.

[0072] Le fonctionnement du processus d'optimisation sur une zone Z noté $PROC_Z$ va maintenant être décrit en regard de la figure 5. Il peut être instancié selon les 2 modes MODE1 et MODE2 décrits précédemment.

[0073] On détaille ci-après les entrées et sorties correspondantes.

30 $PROC_Z(CPC^*, CPO_{obj}, POS_{NO}, N_{supp}, N_{max}, d) = (POS_N, PF_{opt}, N_{req}, CONF, MS)$

Entrées

35 [0074] Les entrées suivantes peuvent être initialisées par l'opérateur au premier appel du procédé, ou incrémentées ou décrétementées lors d'une itération du procédé.

[0075] Les entrées se répartissent comme suit :

- Constantes sur les noeuds :

40 o E_j : l'énergie initiale contenue dans la batterie du noeud j

- Constantes sur le dimensionnement du système :

45 o d : la dimension de la zone (par exemple largeur de la zone carrée à surveiller de 1000m)

- Nombre et positions des noeuds:

o N_{supp} : le nombre de capteurs à déployer dont la position n'est pas imposée par l'opérateur.

50 o (optionnel) POS_{NO} : la position souhaitée d'un sous-ensemble N_0 de noeuds.

o (optionnel) N_{max} le nombre de noeuds maximum à déployer dans la zone si l'opérateur dispose d'un nombre limité de noeuds.

55 - Contraintes opérationnelles

o CPC^* : la valeur "seuil" des CP Contraintes. Par exemple :

EP 2 384 082 A1

■ $P_{md}^* = 10\%$ (Probabilité de non-détection inférieure à 10%)

■ $D^* = 100\text{ms}$ (Délai de transmission de l'alerte jusqu'au noeud passerelle inférieur à 100ms)

5 ■ $L^* = 30$ jours (Durée de vie du système supérieure à 30 jours)

o (optionnel) Forçage si besoin des paramètres bas niveau du système :

10 ■ $\beta_{sens} = 10\%$ (proportion du temps où le module d'observation est actif, ici de 10%).

■ $\beta_{comm} = 10\%$ (proportion du temps où le module de transmission radio est actif, ici de 10%).

- Stratégie

15 o **CPO** : le type de CP à optimiser. Par exemple, $CPO = \{L, D\}$.

o (optionnel) **CPO_{obj}** : la valeur "objectif" du CP à optimiser

Sorties

20 **[0076]** Le procédé produit en sortie :

- **POS_N** : le positionnement de l'ensemble des noeuds requis

25 - **PF_{opt}** : le point de fonctionnement optimal au vu des CPC* et CPO_{obj} (si ce paramètre est défini), c'est-à-dire les valeurs de CP qui satisfont CPC* et CPO_{obj} (si ce paramètre est défini), avec la configuration bas-niveau du RCSD correspondant à ces valeurs.

30 - **CONF** : le paramétrage du système (par exemple β_{sens} , β_{com}) correspondant au point de fonctionnement **PF_{opt}**

- **N_{req}** : le nombre de noeuds requis. Selon le mode dans lequel le processus fonctionne, il se peut que ce nombre de noeuds diffère du nombre de noeuds alloués initialement en entrée (dans le MODE2, le processus peut déterminer qu'un nombre supérieur, ou inférieur, au N_{supp} initial est requis pour satisfaire la valeur objectif sur CPO)

35 - **MS** : le motif de sortie

o **ECHEC_CONTRAINTES-IRREALISABLES** : il n'existe aucune manière de configurer les systèmes tel qu'un point de fonctionnement satisfasse les valeurs « seuil » CPC*

40 o **ECHEC_CPO-OBJECTIF-INATTEIGNABLE** : il n'est pas possible, dans la limite du nombre de noeuds disponibles, de trouver un point de fonctionnement tel que l'objectif sur CPO soit atteint

45 o **SUCCES_PAS-DE-CPO-OBJECTIF-DEFINI** : pour le nombre de noeuds utilisés, N_{supp} initial, au moins un point de fonctionnement existe qui satisfait les contraintes. Le procédé indique alors le meilleur des points de fonctionnement au vu du CPO (peu importe la valeur optimale du CPO).

50 o **SUCCES_CPO-OBJECTIF-ATTEINT-MIN-NOEUDS** : le nombre de noeuds requis N_{req} (éventuellement différent du N_{supp} initial) est minimum pour que le meilleur point de fonctionnement atteignable satisfasse à la fois les contraintes et la valeur objectif sur CPO.

[0077] Pour un nombre de noeuds donné, le processus PROC_z détermine dans une zone:

• La position géographique optimale de l'ensemble des noeuds

55 • Le point de fonctionnement optimal au vu de CPO et des valeurs « seuil » sur les CPC (i.e., CPC*), ainsi que le paramétrage du système correspondant.

[0078] Dans le MODE1, le processus PROC_z présente les résultats ci-dessus à l'opérateur à la fin d'une itération du

EP 2 384 082 A1

procédé PROC_GLOBAL_Z.

[0079] Dans le MODE_Z, le processus PROC_Z itère sur le nombre de noeuds utilisés jusqu'à déterminer le nombre minimum de noeuds requis pour atteindre une valeur « objectif » sur les CPO. Pour ce nombre de noeuds, le processus PROC_Z présente les résultats à l'opérateur à la fin d'une itération du procédé PROC_GLOBAL_Z.

5 [0080] Le procédé fonctionne par étapes comme suit :

RETOUR = CONTINUER ; CPO_OK = NULL

Tant que RETOUR = CONTINUER

10

[0081] A l'étape 50, on détermine la position de l'ensemble des noeuds, notée POS_N

[0082] POS_N est l'ensemble des positions des noeuds qui maximisent la probabilité de non-détection dans la situation hypothétique où le module capteur de chaque noeud est constamment actif (i.e., β_{sens}=1).

15

$$\mathbf{POS}_N = F_{\text{POS}}(\mathbf{POS}_{N_0}, N_{\text{supp}}, d)$$

où POS_N est la position géographique de l'ensemble des noeuds déployés dans la zone. Cet ensemble inclue les N₀ noeuds dont la position est fixée par l'opérateur et les N_{supp} noeuds supplémentaires à placer dans la zone.

20

[0083] Garder en mémoire POS_N.

et où F_{POS} est la technique d'optimisation décrite ci-dessous.

[0084] La fonction d'optimisation F_{POS} est mise en oeuvre pour déterminer le positionnement optimal d'un certain nombre de capteurs à l'intérieur d'une zone.

25

[0085] Pour suggérer un positionnement des noeuds dans une zone de couverture, les techniques d'algorithme génétique de tri non-dominé connues en soi sont mises en oeuvre. F_{pos} détermine alors l'ensemble des positions des noeuds tel que la valeur de P_{md} est minimale dans le cas où les modules capteur des noeuds sont constamment actifs.

[0086] Il est possible de fixer en entrée la position d'un certain nombre de noeuds.

Entrées de F_{POS}

30

[0087]

- (optionnel) le positionnement prédéterminée d'un sous-ensemble de noeuds POS_{N0}

35

- le nombre de noeuds dont la position n'est pas imposée par l'opérateur

- d : la dimension de la zone

Sorties de F_{POS}

40

[0088]

- POS_{N0}: la position de l'ensemble des noeuds

45

[0089] Sachant POS_N, on détermine à l'étape 52 l'espace des solutions noté E_{cpc*,CPO}.

[0090] Cet espace donne l'ensemble des réalisations particulières de CPO qui sont obtenues pour tout CPC en-deça des valeurs "seuil" CPC*. Cet ensemble est visualisable sous la forme d'un graphique G multi-dimensionnel tel qu'illustré sur la figure 6.

50

$$E_{\text{CPC}^*,\text{CPO}} = \{ \text{CPC}^{(0)}, \text{CPO}^{(0)} \text{ tel que } \text{CPO}^{(0)} = F_{\text{OPT}}(\text{CPC}^{(0)}, \text{POS}_N) \}$$

pour tout CPC⁽⁰⁾ qui satisfait CPC*

où F_{OPT} désigne une technique d'optimisation simple ou multi-objectif décrites ci-dessous.

55

[0091] En utilisant les modèles analytiques décrits précédemment, deux méthodes d'optimisation peuvent être utilisées selon que l'on cherche à déterminer la valeur optimale d'un ou plusieurs critères de performance sous réserve de certaines contraintes.

EP 2 384 082 A1

[0092] On appelle F_{OPT} la méthode d'optimisation mise en oeuvre.

- Lorsqu'un seul critère de performance doit être optimisé, F_{OPT} désigne une technique d'optimisation simple-objectif, telle que l'optimisation par descente de gradient.
5 Celle-ci peut être mise en oeuvre si l'ensemble des équations identifiées pour modéliser le système constitue un ensemble convexe.
- Lorsque deux ou plusieurs critères de performance doivent être optimisés, F_{OPT} désigne une technique d'optimisation multi-objectif, qui permet d'optimiser simultanément des fonctions d'objectifs contradictoires, sous réserve de certaines contraintes éventuelles. Nous pouvons par exemple utiliser une méthode de classement, basée sur la Pareto optimalité, mettant en jeu des techniques récentes, à savoir l'algorithme génétique de tri non-dominé (en anglais, Non-dominated Sorting Genetic Algorithm-II)
10

Entrées de F_{OPT}

[0093]

- le positionnement de l'ensemble des noeuds POS_N
- $CPC^{(0)}$: l'ensemble des valeurs des CP Contraintes
20
- CPO: l'ensemble des CP dont la valeur doit être optimisée
- d: la dimension de la zone
25

Sorties de F_{OPT}

[0094]

- $CPO_{opt}^{(0)}$: l'ensemble formé des valeurs optimales pour chaque CP inclus dans CPO
30

[0095] Par exemple, si l'opérateur choisit d'avoir:

- $CPC = \{D, P_{md}\}$ avec $CPC^* = \{D^* = 100ms, P_{md}^* = 10\%\}$
35
- $CPO = \{L\}$

[0096] Alors $E_{D^*=100ms, P_{md}^*=10\% L} = \{L_{opt}^{(0)}, (P_{md})_{max}^{(0)}, D_{max}^{(0)}\}$ tel que :

$$L_{opt}^{(0)} = F_{opt}((P_{md})_{max}^{(0)}, D_{max}^{(0)}) \text{ et } (P_{md})_{max}^{(0)} \leq P_{md}^* \text{ et } D_{max}^{(0)} \leq D^*$$

[0097] Toujours dans cet exemple, le graphique G est alors tel que dans la figure 6. G comporte notamment des points indiquant que :

- la durée de vie maximale est de 18 jours avec $(P_{md})_{max} = 2\%$ et $D_{max} = 80ms$.
45
- la durée de vie maximale est de 13 jours avec $(P_{md})_{max} = 10\%$ et $D_{max} = 60ms$.

[0098] Une exploration des résultats est effectuée lors des phases 60.

a) Si : $ECPC^*, CPO$ est vide lors de l'étape 62
50

[0099] Par exemple, il n'existe aucun PF avec 5 noeuds dans la zone tel que $P_{md} < 1\%$ et $D < 15ms$. Il est alors impossible de déterminer une valeur réalisable, et a fortiori optimale, pour la durée de vie.

[0100] Informer à l'étape 64 l'opérateur qu'il est impossible de configurer et opérer le RCSD dans un point de fonctionnement tel que les valeurs "seuil" sur les CP Contraintes sont satisfaites.
55

[0101] Suggérer à l'étape 64 à l'opérateur de réessayer en modifiant les paramètres d'entrée initiaux. Par exemple, l'opérateur peut :

EP 2 384 082 A1

augmenter le nombre de noeuds N_{supp}

- relâcher les valeurs "seuil" imposées aux CPC.

5 RETOUR = ECHEC_CONTRAINTES-IRREALISABLES (étape 66)

b) Sinon : $E_{\text{CPC}^*, \text{CPO}}$ est non-vide (CPO_{perf} existe) (test effectué en 62)

10 [0102] On détermine à l'étape 68 la valeur la plus performante du CPO_{perf} sur l'espace des solutions $E_{\text{CPC}^*, \text{CPO}}$ (s'il est non vide)

[0103] On note CPO_{perf} la valeur la plus performante du CPO sur l'espace des solutions $E_{\text{CPC}^*, \text{CPO}}$.

[0104] Par exemple, $L_{\text{perf}}(\mathbf{P}_{\text{ma}}^*, \mathbf{D}^*) = \max L_{\text{opt}}^{(0)}$ sur l'ensemble $E_{\mathbf{D}^*, \mathbf{p}_{\text{md}}^*, L}$. Dans l'exemple, $L_{\text{perf}}(\mathbf{P}_{\text{md}}^* = 10\%, \mathbf{D}^* = 100\text{ms}) = 25\text{j}$ au vu de $E_{\mathbf{D}^* = 100\text{ms}, \mathbf{P}_{\text{md}}^* = 10\%, L}$.

15 [0105] On note PF_{opt} le point de fonctionnement optimal tel que $\text{CPO} = \text{CPO}_{\text{perf}}$ et CONF le paramétrage du système permettant d'atteindre PF_{opt}

[0106] Déterminer et garder en mémoire PF_{opt} et CONF.

[0107] Un test est effectué à l'étape 70 pour définir le mode retour.

20 i) Si aucun objectif n'a été défini sur les CPO (**MODE1**), c'est-à-dire que l'opérateur cherche à opérer le RCSD dans un PF satisfaisant les contraintes (CPC*) et se limite à connaître la valeur la plus performante sur un CP à optimiser (CPO).

[0108] Afficher, à l'étape 72, le point de fonctionnement optimal et la configuration obtenue à l'étape 54, ainsi que la topologie obtenue à l'étape 50 et le nombre de noeuds utilisés ($N_{\text{supp}} + N_0$)

25

RETOUR = SUCCES_PAS-DE-CPO-OBJECTIF-DEFINI (étape 74)

[0109] Recommencer

30 ii) Sinon : un objectif CPO_{obj} a été défini sur CPO (**MODE2**)

[0110] Un test est effectué à l'étape 76 pour définir l'atteinte de l'objectif CPO_OK .

35 (1) Si CPO_{perf} ne satisfait pas CPO_{obj} (Si la meilleure performance atteignable sur le CP à optimiser est en deçà de l'objectif)

[0111] Si $\text{CPO_OK} = \text{VRAI}$ (étape 78)

40 [0112] Afficher à l'étape 80 le point de fonctionnement optimal et la configuration obtenue à l'étape 54 à l'itération précédente, ainsi que la topologie obtenue à l'étape 50 et le nombre de noeuds utilisés ($N_{\text{supp}} + N_0$) à l'itération précédente.

RETOUR = SUCCES_CPO-OBJECTIF-ATTEINT-MIN-NOEUDS (étape 82)

[0113] Recommencer

45 [0114] Sinon (c'est-à-dire que $\text{CPO_OK} = \text{FAUX}$ ou $\text{CPO_OK} = \text{NULL}$)

[0115] $\text{CPO_OK} = \text{FAUX}$ (étape 83)

[0116] Un test est effectué à l'étape 84 pour définir si N_{supp} est égal au maximum disponible éventuellement défini à l'étape 84.

[0117] Si N_{supp} est égal au maximum disponible éventuellement défini

50 [0118] Afficher à l'étape 86 le point de fonctionnement optimal et la configuration obtenue à l'étape 54, ainsi que la topologie obtenue à l'étape 50 et le nombre de noeuds utilisés ($N_{\text{supp}} + N_0$)

RETOUR = ECHEC_CPO-OBJECTIF-INATTEIGNABLE (étape 88)

55 [0119] Sinon

[0120] Incrémenter N_{supp} à l'étape 90

[0121] Recommencer.

EP 2 384 082 A1

(2) Sinon : CPO_{perf} satisfait CPO_{obj} à l'étape 76 (c'est-à-dire la meilleure performance atteignable sur le CP à optimiser est au-delà de l'objectif)

[0122] Un test sur la valeur de CPO_OK est effectué à l'étape 92

5 [0123] Si $CPO_OK = FAUX$ alors :

Afficher, à l'étape 80, le point de fonctionnement optimal et la configuration obtenue à l'étape 54, ainsi que la topologie obtenue à l'étape 50 et le nombre de noeuds utilisés ($N_{supp} + N_0$)

10 **RETOUR = SUCCES_CPO-OBJECTIF-ATTEINT-MIN-NOEUDS** (étape 82)

[0124] Recommencer

[0125] Sinon (c'est-à-dire que $CPO_OK = VRAI$ ou $CPO_OK = NULL$)

[0126] $CPO_OK = VRAI$ (étape 93)

15 [0127] Un test sur le nombre de noeuds utilisés est comparé à l'unité à l'étape 94.

[0128] Si le nombre de noeuds utilisés est strictement supérieur à 1

[0129] Recommencer en utilisant moins de noeuds (i.e., décrémentant N_{supp}) à l'étape 96

[0130] Sinon

20 [0131] Afficher à l'étape 80 le point de fonctionnement optimal et la configuration obtenues en 3), ainsi que la topologie obtenue en 1) et le nombre de noeuds utilisés ($N_{supp} + N_0$)

RETOUR = SUCCES_CPO-OBJECTIF-ATTEINT-MIN-NOEUDS (étape 82)

[0132] Recommencer

25 [0133] La figure 7 montre les sorties pouvant être produites par le procédé $PROC_z$ sur deux zones, chacune d'entre elle utilisant un mode d'appel du procédé.

[0134] Dans la zone Z_1 , on utilise le MODE1 car l'opérateur souhaite connaître la configuration qui satisfait prioritairement des contraintes sur P_{md} et D , et donne, de manière secondaire, la meilleure durée de vie. Pour le nombre de noeuds donné, le processus détermine le meilleur point de fonctionnement s'il existe.

30 [0135] Dans la zone Z_2 , on utilise le MODE2 car l'opérateur souhaite connaître la configuration qui satisfait des contraintes sur P_{md} et D , et telle que la meilleure durée de vie est au-delà d'un objectif. Au bout de quelques itérations, le processus détermine le nombre minimal de noeuds requis pour que le meilleur point de fonctionnement satisfasse, si possible, aussi bien les contraintes que l'objectif. Ce nombre minimal de noeuds est éventuellement supérieur ou inférieur au nombre de noeuds initialement alloués à la zone.

35 [0136] Une variante notée $PROC_MAX-SURFACE_z$ du procédé $PROC_z$, illustré sur la figure 5, consiste à déterminer la surface maximale d'une zone telle qu'il existe un point de fonctionnement satisfaisant les critères de performance.

[0137] Par exemple, en disposant de 15 noeuds, l'opérateur souhaite savoir quelle est la couverture maximale de la zone autour d'une location donnée, qui lui garantit que la probabilité de non-détection est inférieure à 10%.

40 [0138] On note le procédé $PROC_MAX-SURFACE_z(CPC^*, N_{supp})$ ou, pour simplifier, $PROC_MAX-SURFACE_z$. Le procédé fonctionne comme suit. On détaille ci-après les entrées et sorties correspondantes.

$PROC_MAX-SURFACE_z(CPC^*, C, N) = (POS_N, PF_{opt}, CONF, MS)$

Entrées

45 [0139] Les entrées suivantes sont initialisées par l'opérateur au premier appel du procédé.

[0140] Les entrées se répartissent comme suit :

- Constantes sur le dimensionnement du système :

50 o d_{min} : la dimension minimale de la zone (par exemple largeur de la zone carrée à surveiller de 1 m minimum)

o C : la position du centre de la zone

55 o E_i : L'énergie initiale contenue dans les batteries

- Nombre de noeuds :

EP 2 384 082 A1

o **N**: le nombre de capteurs à déployer dont la position n'est pas imposée par l'opérateur

- Contraintes opérationnelles

5 o **CPC***: la valeur "seuil" des CP Contraintes. Par exemple :

■ $P_{md}^* = 10\%$ (Probabilité de non-détection inférieure à 10%)

■ (optionnel) Forçage si besoin des paramètres bas niveau du système.

10

- Stratégie

o **CPO** : le type de CP à optimiser. Par exemple, $CPO = \{L, D\}$.

15 **Sorties**

[0141] Le procédé produit en sortie :

- d_{max} : la taille maximale de la zone

20

- PF_{opt} : le point de fonctionnement optimal au vu des CPC^* , c'est-à-dire les valeurs de CP qui satisfont CPC^* avec la configuration bas-niveau du RCSD correspondant à ces valeurs.

25

- **CONF**: le paramétrage du système (par exemple $\beta_{sens}, \beta_{com}$) correspondant au point de fonctionnement PF_{opt}

- POS_N : le positionnement de l'ensemble des noeuds dans la zone de taille maximale obtenue.

- **MS** : le motif de sortie

30

o **ECHEC_IMPOSSIBLE-POUR-TAILLE-MINIMALE** : il n'existe aucune manière de configurer le système tel qu'un point de fonctionnement satisfasse les valeurs « seuil » CPC^* pour la taille minimale de la zone.

o **SUCCES_TAILLE-MAXIMALE-ATTEINTE** :

35

Déroulement

[0142] Pour un nombre de noeuds donné, le processus PROC_MAX-SURFACE détermine dans une zone:

• La position géographique optimale de l'ensemble des noeuds

40

• Le point de fonctionnement optimal au vu de CPO et des valeurs « seuil » sur les CPC (i.e., CPC^*), ainsi que le paramétrage du système correspondant

45

[0143] Tant qu'il existe un point de fonctionnement optimal, le processus PROC_MAX-SURFACE itère sur la taille de la zone jusqu'à déterminer la taille maximale pour qu'un point de fonctionnement, optimal, existe. Pour cette taille maximale, le processus présente les résultats à l'opérateur à la fin d'une itération du procédé PROC_GLOBALZ.

[0144] Le procédé fonctionne par étapes comme suit :

RETOUR = CONTINUER ;

50

$d = d_{min}$

d_{step} , le pas d'incrément de d

55

EP 2 384 082 A1

Tant que RETOUR = CONTINUER

1) Déterminer la position de l'ensemble des noeuds, notée POS_N

5 [0145] POS_N est l'ensemble des positions des noeuds qui minimise la probabilité de non-détection dans la situation hypothétique où le module capteur de chaque noeud est constamment actif (i.e., $\beta_{Sens}=1$).

$$POS_N = F_{POS}(N, d)$$

10

où F_{POS} est la technique d'optimisation décrite dans la section 6.4 "Techniques d'optimisation".

[0146] Garder en mémoire POS_N

2) Sachant POS_N , déterminer l'espace des solutions noté $E_{CPC^*,CPO}$

15

[0147] Cet espace donne l'ensemble des réalisations particulières de CPO qui sont obtenues pour tout CPC en-deçà des valeurs "seuil" CPC^* . Cet ensemble est visualisable sous la forme d'un graphique G multi-dimensionnel.

20

$$E_{CPC^*,CPO} = \{ CPC^{(0)}, CPO^{(0)} \text{ tel que } CPO^{(0)} = F_{OPT}(CPC^{(0)}, POS_N) \}$$

pour tout $CPC^{(0)}$ qui satisfait CPC^*

où F_{OPT} désigne une technique d'optimisation simple ou multi-objectif telle que décrite précédemment.

25

3) Exploration des résultats

a) Si : $E_{CPC^*,CPO}$ est vide.

30

[0148] Pour une zone centrée sur C et de taille d , il est impossible de configurer et opérer le RCSD dans un point de fonctionnement tel que les contraintes sont satisfaites.

[0149] (Par exemple, pour une zone de largeur 1000m où l'on déploie 5 noeuds, il est impossible de trouver une configuration du RCSD telle que $P_{md} < 10\%$.)

35

$$\text{Si } d = d_{min}$$

[0150] Pour la taille minimale de la zone, il est impossible de configurer et opérer le RCSD dans un point de fonctionnement tel que les contraintes sont satisfaites

40

RETOUR = ECHEC_IMPOSSIBLE-POUR-TAILLE-MINIMALE

[0151] Recommencer.

[0152] Sinon

45

[0153] $d_{max} = d - d_{step}$ (Déterminer la taille maximale de la zone)

[0154] Déterminer la valeur la plus performante du CPO, notée CPO_{perf} , pour l'espace des solutions $E_{CPC^*,CPO}$ gardé en mémoire à l'itération précédente.

[0155] Afficher le point de fonctionnement optimal, la topologie gardée en mémoire à l'itération précédente et la taille maximale obtenue d_{max} .

50

RETOUR = SUCCES_TAILLE-MAXIMALE-ATTEINTE

[0156] Recommencer.

55

b) Sinon : $E_{CPC^*,CPO}$ est non-vide

[0157] $d = d_{min} + d_{step}$ (Incrémenter la taille de la zone)

[0158] Mémoriser le graphique G représentant $E_{CPC^*,CPO}$ et la topologie déterminée en 1).

[0159] Recommencer

[0160] Le processus d'optimisation est réalisé sur une description du système sous la forme de « **modèle du système** ». Ce modèle est composé des fonctions ou relations entre les paramètres décrivant le fonctionnement du système. Il permet de dériver les indicateurs de performances sur lesquels l'opérateur place des objectifs (par exemple maximisation du temps de vie du système L). Le procédé peut comporter par exemple les fonctions suivantes :

- $P_{md} = f(\text{Pos}_N, \beta_{sens})$ Probabilité de non-détection en fonction de la position des noeuds Pos_N et de la proportion du temps où le module d'observation est actif, Sens. Pos_N a une influence sur la couverture capteur et β_{sens} a une influence sur la capacité d'un capteur à détecter la cible lorsqu'elle est en portée.
- $D = h(\text{Pos}_N, \beta_{comm})$: Délai de transmission des alertes en fonction de la position des noeuds Pos_N et de la proportion du temps où le module de transmission radio est actif β_{comm} . Pos_N a une influence sur le nombre de bonds radio et β_{comm} sur le délai à chaque bond dans le cas de l'utilisation de X-MAC par exemple.
- $L = g(\beta_{comm}, \beta_{sens}, N_{target})$: Durée de vie du système en fonction du niveau d'effort consacré pour la partie capteurs (par exemple β_{sens}) et pour la partie réseau (par exemple β_{comm}), et en fonction du nombre moyen de cibles détectées par jour β_{target} .

[0161] Dans la suite de cette section, on présente 3 fonctions caractérisant le fonctionnement du système. Ces fonctions caractérisent la probabilité de non-détection P_{md} , la durée de vie du système L et le délai de transmission des alertes D. L'extension de la formulation de la probabilité de non-détection P_{md} proposée par [Lazos09] dans le cadre de l'utilisation de cycles d'endormissement constitue une contribution de ce document. Le reste des formulations est repris de l'état de l'art.

[0162] Il est à noter que les techniques d'optimisation utilisées pour déterminer les points de fonctionnement du système sont génériques de sorte que d'autres modèles peuvent être intégrés dans le système. Cela peut permettre de raffiner la modélisation du système et/ou d'étendre les indicateurs de performances caractérisant le fonctionnement du système.

Hypothèses

[0163] Afin de pouvoir calculer P_{md} (la probabilité de non-détection), nous faisons les hypothèses suivantes. La zone d'intérêt à surveiller est un carré de largeur d_s (dimension: [m]). N noeuds capteurs ayant des couvertures circulaires de rayon r_s illustré sur la figure 8 sont alors déployés pour détecter la présence de cibles dans la zone. Le modèle de comportement de cibles considéré suppose un mouvement rectiligne uniforme où la trajectoire est caractérisée par un angle d'arrivée θ . La vitesse constante est v (dimension: [m/s]). Le point d'entrée de ces cibles étant inconnu a priori, il est choisi aléatoirement sur le contour de la zone.

[0164] Les noeuds capteurs comportent au moins deux sous-modules : (i) le module capteurs (par exemple transducteur) et (ii) le module de communication sans-fils. Afin de réduire la consommation de ces deux modules, des cycles d'endormissement (« duty-cycles » en anglais) sont utilisés. Ces cycles sont constitués alternativement d'une phase où le module est actif et d'une phase où le module est inactif. Ils sont caractérisés par deux paramètres : la période du cycle T_{sens} (dimension: [s]) et la proportion du temps β_{sens} dans [0,1] où le module est actif tel qu'illustré sur la figure 9. Dans le reste du document, les paramètres sont (β_{sens}, T_{sens}) et (β_{comm}, T_{comm}) pour respectivement le module capteur et le module de communication. La puissance consommée lorsque le module capteur est actif est de Ω_{sens} . Dans le reste du calcul, nous considérons également que tous les noeuds capteurs ont les mêmes valeurs pour les paramètres r_s , β_{sens} , et T_{sens} .

Modélisation de la probabilité de non-détection P_{md}

[0165] Considérons N noeuds capteurs placés d'une certaine façon et considérons $\beta_{sens} = 1$, la probabilité de détection correspond à la probabilité que la trajectoire de la cible croise au moins un capteur P_d s'exprime de la manière suivante :

$$P_d = 1 - P_{md} = P(\ell \cap (A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_N)) \quad (1)$$

où ℓ est la ligne correspondant à la trajectoire de la cible, A_i l'aire de la portée capteurs du noeud i .

[0166] L'équation (1) peut être réécrite, en utilisant le principe d'inclusion-exclusion de Feller, comme la somme des

EP 2 384 082 A1

probabilités conjointes qu'une ligne coupe les diverses couvertures capteurs. On a alors :

$$P_d = \sum_{i=1}^N P(\ell \cap \mathcal{A}_i \neq \emptyset) - \sum_{i,j:i < j} P(\ell \cap \mathcal{A}_i \cap \mathcal{A}_j \neq \emptyset) + \dots + (-1)^N P(\ell \cap \mathcal{A}_1 \cap \mathcal{A}_2 \dots \mathcal{A}_N \neq \emptyset) \quad (2)$$

[0167] D'après [Lazos09], le cas du déploiement déterministe des noeuds capteurs n'est pas calculable facilement de manière analytique. En revanche, des bornes supérieure et inférieure sont calculables. D'après les inégalités de Bonferroni, les bornes inférieure et supérieure suivantes peuvent être calculées :

$$P_{d1} - P_{d2} \leq P_d \leq P_{d1} \quad (3)$$

où P_{d1} et P_{d2} s'expriment comme suit :

$$P_{d1} = \sum_{i=1}^N \underbrace{P(\ell \cap \mathcal{A}_i \neq \emptyset)}_{\triangleq m_1(i)} = \sum_{i=1}^N m_1(i) \quad (4)$$

$$P_{d2} = \sum_{i,j:i < j} \underbrace{P(\ell \cap \mathcal{A}_i \cap \mathcal{A}_j \neq \emptyset)}_{\triangleq m_2(i,j)} = \sum_{i,j:i < j} m_2(i,j) \quad (5)$$

[0168] Les équations (4) et (5) ne prennent pas en compte β_{sens} . Dans la suite de ce calcul, nous étendons P_{d1} et P_{d2} afin de prendre en compte les cycles d'endormissement du module capteur qui s'expriment alors :

$$P_{d1} = \sum_{i=1}^N m_1(i) \cdot P\{\text{Activity}_i\} \quad (6)$$

$$P_{d2} = \sum_{i,j:i < j} m_2(i,j) \cdot P\{\text{Activity}_{i,j}\} \quad (7)$$

où les nouveaux facteurs introduits sont :

- o $P\{\text{Activity}_i\}$: la probabilité que le module capteur du noeud i soit ou devienne actif pendant que la cible traverse sa zone de couverture.
- o $P\{\text{Activity}_{i,j}\}$: la probabilité que les modules capteur des noeud i et j soient ou deviennent actifs pendant que la cible traverse leurs zones de couverture.

[0169] Pour estimer les bornes inférieure et supérieure de l'équation (3), on calcule P_{d1} puis P_{d2} .

50 Formulation de P_{d1}

[0170] Dans le cas où la zone de couverture du module capteur est un disque de rayon r_s , nous avons $m_1(i) = 2 \pi r_s / 4 d_s$ et le facteur $P\{\text{Activity}_i\}$ peut être calculé selon les résultats présentés par [Meda09] (équation 10).

55 Formulation de P_{d2}

[0171] D'après l'équation (7), P_{d2} s'exprime comme suit :

$$P_{d_2} = \sum_{i,j}^N m_2(i,j) \cdot P\{\text{Activity}_{i,j}\}$$

5

i-Calcul de $m_2(i,i)$

[0172] Le terme

10

$$m_2(i,j) = P(\ell \cap \mathcal{A}_i \cap \mathcal{A}_j \neq \emptyset)$$

exprime la probabilité que la trajectoire de la cible coupe à la fois les portées des noeuds i et j .

15 [0173] En tenant compte du recouvrement éventuel des couvertures des noeuds i et j , la formulation générale de $m_2(i,j)$ est comme suit:

20

$$m_2(i,j) = \begin{cases} \frac{L_i + L_j - L_{out}(d_{i,j})}{L_0}, & \mathcal{A}_i \cap \mathcal{A}_j \neq \emptyset \\ \frac{L_{in}(d_{i,j}) - L_{out}(d_{i,j})}{L_0}, & \mathcal{A}_i \cap \mathcal{A}_j = \emptyset \end{cases} \quad (8)$$

25 où les termes correspondants sont, et tel qu'illustré sur la figure 8 :

- o L_i et L_j : les périmètres des zones de couverture respectives des noeuds i et j ,
- o $d_{i,j}$ la distance entre les deux noeuds,
- o L_{in} : la longueur de la ligne « en huit » entourant les deux zones de couverture
- o L_{out} : la longueur de la ligne entourant les deux zones de couverture sans se croiser
- o L_0 : le périmètre de la zone surveillée

35

[0174] D'après nos hypothèses, on obtient la formulation de $m_2(i,j)$ en sachant que $L_i = L_j = 2\pi r_s$, $L_0 = 4 d_s$ et d'autre part, d'après [Lazos09] (équations 37 et 38):

40

$$L_{out}(d_{i,j}) = 2\pi r_s + 2d_{i,j}$$

$$L_{in}(d_{i,j}) = 2r_s \left[2\pi - 2\arccos\left(\frac{2r_s}{d_{i,j}}\right) \right] + 4\sqrt{\frac{d_{i,j}^2}{4} - r_s^2}$$

ii- Calcul de $P\{\text{Activity}_{ij}\}$

45 [0175] Par définition, $P\{\text{Activity}_{i,j}\}$ est la probabilité conjointe de deux événements compatibles, à savoir les modules capteur des noeud i et j sont ou deviennent actifs pendant que la cible traverse leurs zones de couverture. On a donc :

50

$$P\{\text{Activity}_{i,j}\} = P\{\text{Activity}_i\} \cdot P\{\text{Activity}_j\} \quad (9)$$

[0176] En distinguant le cas où le noeud i est actif à l'entrée de la cible dans sa zone et le cas où il devient actif durant la traversée, nous avons comme pour le calcul de $P\{\text{Activity}_j\}$ pour P_{d1} (voir [Meda09]),:

55

$$P\{\text{Activity}_i\} = \beta_{sens} + (1 - \beta_{sens}) P\{\mathcal{E}_{det} | \bar{\mathcal{E}}_{target}, \mathcal{E}_{SoT_i}\} \quad (10)$$

où $P\{\mathcal{E}_{\text{det}}|\bar{\mathcal{E}}_{\text{target}}, \mathcal{E}_{\text{SoT}_1}\}$ exprime la probabilité que le noeud i devienne actif durant la traversée de sa zone par la cible. Pour calculer cette probabilité, on calcule la densité de probabilité jointe de la durée de la traversée notée T_{cross} et du temps relatif d'arrivée de la cible après le début du cycle d'endormissement, noté T_a . Pour chaque noeud, cette fonction s'écrit :

$$f_{T_a, T_{\text{cross}}}(t, \tau) = f_{T_a}(t) f_{T_{\text{cross}}}(\tau) = \frac{1}{v} f_{T_a}(t) f_L(\tau) = \frac{1}{cv} f_L(\tau)$$

puisque T_a est uniformément distribuée sur l'intervalle $[0, c]$ où $c = (1 - \beta_{\text{sens}}) T_{\text{sens}}$. Formulation de la longueur de la corde Li ou Lj

[0177] Les trajectoires prises en compte coupent à la fois les portées de i et de j . D'après les schémas des figures

11 et 12, l'angle pour les points d'entrée possibles dans le noeud i (zone orange) est de largeur $[\theta_{\text{lim}_1}, 2\pi - \theta_{\text{lim}_1}]$.

[0178] Sur la base de considérations géométriques, on obtient la longueur de la corde, notée l , constituant une réalisation particulière de L_1 , en fonction de l'angle d'entrée θ :

$$l = b_1 - \sqrt{r_s^2 + d^2 - 2r_s d \left[-\sqrt{\left(1 - \frac{d \sin \theta}{b_1}\right) \left(1 - \frac{r_s \sin \theta}{b_1}\right) + \frac{r_s d \sin^2 \theta}{b_1^2}} \right]} \quad (11)$$

où $b_1 = \sqrt{r_s^2 + d^2 - 2r_s d \cos \theta}$ et où d s'exprime comme suit : $d = \begin{cases} d_{i,j}, & (i) \\ d_{i,j} + r_s & (j) \end{cases}$ selon que l'on considère

le noeud i ou le noeud j .

[0179] Comme l'équation (11) est assez complexe, on peut approximer l avec une fonction parabolique . $l = a_1 \theta^2 + a_2 \theta + a_3$ avec θ in $[\theta_{\text{lim}_1}, 2\pi - \theta_{\text{lim}_1}]$ pour le noeud i , et $[\pi - \theta_{\text{lim}_2}, \pi + \theta_{\text{lim}_2}]$ pour le noeud j Les coefficients a_1 , a_2 et a_3 sont obtenus comme dans le tableau ci-après.

a_1	$-\frac{2r_s}{(\pi - \theta_{\text{lim}})^2}$
a_2	$-2a_1\pi$
a_3	$a_1\pi^2 + 2r_s$

[0180] En exploitant cette approximation et en appliquant le même théorème fondamental que dans [Meda09] (équations 6 et 7), et en effectuant la substitution $Y=L/v$ nous obtenons:

$$f_i(T_a, Y) = \frac{v}{c\sqrt{16r_s^2 - 8r_s v Y}} \quad \text{si } 0 < Y < \frac{2r_s}{v} \text{ et 0 sinon.}$$

où $c = (1 - \beta_{\text{sens}}) T_{\text{sens}}$.

[0181] Finalement, en intégrant sur l'ensemble des réalisations de Li (resp Lj), on montre que:

$$\begin{aligned}
 P\{\mathcal{E}_{\text{det}}|\bar{\mathcal{E}}_{\text{target}}, \mathcal{E}_{\text{SoT}_i}\} &= P\{\mathcal{E}_{\text{det}}|\bar{\mathcal{E}}_{\text{target}}, \mathcal{E}_{\text{SoT}_j}\} \\
 &= \begin{cases} \frac{4r_s}{3cv} & \text{if } 2r_s/v < c \\ \frac{4r_s}{3} - \frac{(cv+4r_s)\sqrt{16r_s^2-8cr_s v}}{12r_s} + \frac{\sqrt{16r_s^2-8r_s cv}}{4r_s} & \text{otherwise.} \end{cases} \quad (12)
 \end{aligned}$$

[0182] Ainsi, $P_{\{\text{Activity}\}} = P_{\{\text{Activity}\}}$, et on obtient finalement P_{d2} en combinant les équations (8), (9), (10) et (12).

Délat de transmission des alertes

[0183] Nous proposons un modèle analytique pour le délat de transmission d'alerte, c'est-à-dire la durée entre la détection de la présence d'un intrus par un noeud capteur et la notification de cette détection au noeud passerelle. Dans la suite, nous calculons le délat à un bond radio, noté $D_{1 \text{ hop}}$, puis le délat sur un chemin multi-sauts.

[0184] Pour modéliser le délat, nous considérons X-MAC, un protocole couche MAC, basse puissance et asynchrone, utilisé dans les réseaux de capteurs mettant en oeuvre des cycles d'activation pour la radio. X-MAC utilise un mécanisme d'écoute du canal à faible puissance (en anglais, Low Power Listening ou LPL) pour permettre des communications entre un émetteur et un récepteur qui ne synchronisent pas leurs programmes de réveil et d'endormissement. En effet, lorsqu'un noeud souhaite envoyer des données, il émet un préambule pendant une durée au moins aussi longue que l'intervalle de sommeil du noeud récepteur. Ceci garantit que le récepteur va se réveiller, détecter le préambule, et rester éveillé pour recevoir les données du noeud émetteur. X-MAC utilise un préambule haché avec lequel l'expéditeur alterne rapidement entre l'envoi de l'adresse de destination du paquet de donnée et un court temps d'attente. Ceci permet au destinataire d'avorter le processus afin de recevoir les données.

[0185] Le délat de transmission moyen, à un saut, peut être exprimé comme suit :

$$D_{1 \text{ hop}} = \frac{(1 - \beta_{\text{comm}})^2 T_{\text{comm}}}{2} + S_p + S_{\text{al}} + S_d$$

où β_{comm} est la proportion du temps (normalisée) où le module de transmission radio est actif sur le cycle de durée T_{comm} , et S_p , S_{al} , S_d , les durées respectives de l'envoi du préambule élémentaire, de la réception de d'acquiescement du préambule, et de l'envoi du paquet de données relatif à l'intrusion détectée. Si l'on considère l'état du noeud destinataire, à savoir l'état actif ou inactif de son module de communication, la probabilité qu'un noeud commence sa transmission lorsque le noeud destinataire est actif est β_{comm} et le délat associé est $S_p + S_{\text{al}} + S_d$. À l'inverse, la probabilité qu'un noeud soit éteint est $1 - \beta_{\text{comm}}$. Nous évaluons $D_{1 \text{ hop}}$ en faisant la moyenne entre le cas le moins favorable et celui le plus favorable, en termes de délat. Le cas le plus favorable est celui où le noeud commence à émettre son préambule exactement au moment où le noeud destinataire sort de son cycle d'endormissement. Dans ce cas là, le paquet est transmis après la durée $S_p + S_{\text{al}} + S_d$. Dans le cas le moins favorable, le noeud émetteur attend pendant toute la durée d'endormissement du noeud destinataire. De plus, comme le noeud destinataire doit recevoir un préambule élémentaire entier avant d'acquiescer l'envoi du paquet, le délat prend en compte que deux transmissions du préambule élémentaire peuvent être nécessaires avant le début de l'échange des données. Dans ce cas, le délat de transmission à un saut est $(1 - \beta_{\text{comm}}) T_{\text{comm}} + (S_p + S_{\text{al}}) + S_d$. On obtient l'équation ci-dessus (1) en pondérant dans chaque équation le terme lié à l'attente avant l'envoi du préambule par la probabilité que le destinataire soit dans l'état actif ou inactif, et (2) en moyennant les cas le moins et le plus favorable.

Modèle de consommation énergétique

[0186] Etant donné que les noeuds opèrent sur batterie, la manière dont ils consomment de l'énergie influe directement sur la durée de vie du système de surveillance. Afin d'en tenir compte, nous proposons ici un modèle d'énergie simple pour la consommation d'énergie à l'échelle du réseau de capteurs.

[0187] La consommation énergétique des noeuds peut être donnée par la somme des énergies consommées par ses composants matériel. Par souci de simplicité, nous n'intégrons dans le modèle énergétique que les contributions du module de détection et de l'émetteur-récepteur radio. Nous définissons également la durée de vie du réseau comme le temps nécessaire à ce que l'énergie moyenne résiduelle E_r passe sous une valeur seuil E_{th} .

[0188] Pour obtenir une expression de la durée de vie du réseau, nous évaluons l'énergie consommée après un

intervalle de temps donné t . E_r , l'énergie résiduelle moyenne à l'instant t , peut être exprimée comme suit

$$E_r(t) = NE_i - N\Omega_{\text{tot}}t$$

5

où E_i est l'énergie initiale d'un noeud et Ω_{tot} est la puissance requise par l'opération des modules de détection et de communication.

[0189] Selon la description du protocole X-MAC, le module de communication peut être dans l'un des quatre états suivants : (i) transmission, (ii) réception, (iii) sommeil, et (iv) LPL. Les budgets de puissance respectifs sont notés Ω_R , Ω_T , Ω_S et Ω_{LPL} .

[0190] Ω_{tot} peut alors être calculée comme suit :

15

$$\Omega_{\text{tot}} = \Omega_S + \Omega_{\text{LPL}} + (\Omega_R + \Omega_T)P_d N_{\text{target}}$$

où Ω_R , Ω_T , Ω_S et Ω_{LPL} sont les puissances décrits précédemment ; P_d est la probabilité de détection d'une cible, et N_{target} est le nombre de fois où une cible apparaît au cours d'une période de référence.

[0191] Le reste du calcul figure dans [Meda09].

[0192] On détaille ci-après la mise en oeuvre du procédé global pour l'assistance au déploiement d'un RCSD. On envisage deux types de scénarios :

25

- Scénario « zone simple » : dans ce cas, l'espace surveillé est par exemple une zone unique, à savoir une surface carrée au centre de laquelle est situé le camp ou bivouac à protéger.
- Scénario « zones multiples » : dans ce cas, l'espace surveillé est par exemple constitué de multiples zones autour ou aux environs du camp. Ces zones peuvent être de différentes formes (par exemple disques, patatoïdes). L'opérateur cherchera par exemple à surveiller un ensemble de zones mal couvertes par un système optronique ou radar.

30 Scénario « zone simple »

[0193] Dans ce cas, on imagine par exemple que l'opérateur dispose de 20 noeuds à déployer pour la surveillance d'une surface carrée de 1000 mètres de côté. Les contraintes de performance que le système de surveillance doit remplir sont d'une part un délai D inférieur à 100ms, et d'autre part une probabilité de détection manquée, P_{md} , inférieure à 10%. Enfin, la présence de points de passage importants impose à l'opérateur de placer un capteur à chacun des coins de la zone.

[0194] En initialisant le procédé décrit dans le document, avec 13 noeuds mis à disposition dans un premier temps ($N_0 = 4$, $N_{\text{supp}} = 9$), le procédé va ainsi suggérer à l'opérateur de positionner les noeuds comme indiqué sur la Figure 13. Au cours de son fonctionnement, le processus PROC va décrire l'espace de solutions respectant les valeurs « seuil » des contraintes.

[0195] Au vu de l'espace de solutions, la meilleure des valeurs optimales de durée de vie est de 25 jours environ, avec comme performances $P_{md} = 10\%$ et $D = 100\text{ms}$. Le procédé informe l'opérateur de ce point de fonctionnement optimal, ainsi que de la configuration système associée.

[0196] Avec le MODE2 et un objectif fixé par exemple à 20 jours, le processus aurait réitéré avec un nombre inférieur de noeuds à déployer. Au contraire, avec un objectif par exemple à 30 jours, le processus aurait réitéré avec un nombre supérieur de noeuds à déployer.

Scénario « multi-zones »

[0197] Ce scénario envisage le déploiement d'un RCSD sur un ensemble de zones, sachant qu'il existe des contraintes différentes pour chacune des zones. La motivation pour un tel déploiement peut être :

- Etendre la couverture de la zone de surveillance autour du camp avec la mise en place d'un second glacis caractérisé par des contraintes moins strictes en termes de fiabilité de détection et délai
- Assurer la surveillance de zones sensibles éloignées du camp (par exemple zone 1 autour d'un col, zone 2 autour d'un point d'eau, zone 3 autour d'un centre de ravitaillement en carburant).

55

EP 2 384 082 A1

- Comblent les diverses zones non couvertes par un système d'observation longue portée (par exemple caméra, radar).

[0198] Prenons l'exemple de l'extension de la zone de surveillance autour du camp.

- 5
- 15 noeuds à placer au maximum.

- Dans la zone 1 entourant le camp dans un rayon de 100m :

o $P_{md_1} < 5\%$

10

o $D_1 < 100\text{ms}$

o Initier le processus d'optimisation sur la zone 1 avec 5 noeuds

15

o Utiliser maximum 10 noeuds

o Objectif n°1 :

■ Combien de noeuds ai-je besoin pour satisfaire les contraintes ?

20

■ Quels sont le positionnement et la configuration permettant d'atteindre la durée de vie L_1 égale à 50 jours ?

o Appliquer $PROC_{Z_1}$ en MODE2

25

■ $PROC_{Z_1}(CPC^{*(1)}, CPO^{(1)}, N_{supp}^{(1)}, N_{max}^{(1)}, d^{(1)}) = (POS_N^{(1)}, PF_{opt}^{(1)}, N_{req}^{(1)}, CONF^{(1)}, MS^{(1)})$
avec $CPC^{*(1)} = \{P_{md_1} < 5\%, D_1 < 100\text{ms}\}$, $CPO_{obj}^{(1)} = 50$ jours
 $N_{supp}^{(1)} = 5$, $N_{max}^{(1)} = 10$, $d^{(1)} = 100\text{m}$

- Dans la zone 2 s'étendant au delà de la zone 1, sachant le nombre de noeuds restants :

30

o $P_{md_2} < 30\%$

o $D_2 < 500\text{ms}$

35

o Objectif n°2

■ Quelle est la surface maximale de la zone 2 pour que les contraintes soient satisfaites ?

■ Quels sont le positionnement et la configuration maximisant alors la durée de vie L_2 ?

40

o Appliquer $PROC_MAX-SURFACE_{Z_2}$

■ $PROC_MAX-SURFACE_{Z_2}(CPC^{*(2)}, N_{supp}^{(2)}) = (POS_N^{(2)}, PF_{opt}^{(2)}, CONF^{(2)}, MS^{(2)})$
avec $CPC^{*(2)} = \{P_{md_2} < 30\%, D_2 < 500\text{ms}\}$, $N_{supp}^{(2)} = 5$

45

[0199] Après une 1^{ère} itération du procédé global consistant à appliquer successivement $PROC_{Z_1}$ puis $PROC_MAX-SURFACE_{Z_2}$, l'opérateur obtient par exemple les résultats suivants :

- 50
- Dans la zone 1, il existe une configuration optimale du système, satisfaisant les contraintes et permettant d'avoir une durée de vie du système égale à 50,5 jours. Il faut déposer au minimum 8 noeuds pour atteindre cette durée de vie. Le procédé présente le point de fonctionnement optimal et la configuration correspondante.

- Dans la zone 2, en utilisant 5 noeuds, la taille maximale de la zone pour que les contraintes soient respectées est de 817m. Le procédé présente le point de fonctionnement optimal et la configuration correspondante.

55

[0200] Au vu de ces résultats, soit l'opérateur est satisfait du déploiement et de la configuration suggérés, soit il choisit par exemple de réitérer le procédé en réallouant les 2 noeuds encore à sa disposition à la zone 2 afin d'étendre au maximum la couverture de celle-ci. Après une 2^{ème} itération du procédé global, il obtient des résultats différents dans

EP 2 384 082 A1

la 2^{ème} zone. Par exemple, la taille maximale est alors de 1289m. Le procédé présente le point de fonctionnement optimal et la configuration correspondante.

[0201] La figure 1 présente un exemple de répartition et positionnement des noeuds fourni à la fin du procédé global sur les 2 zones pour les entrées définies précédemment.

5 [0202] Les avantages de ce procédé sont :

- Sa capacité à intégrer et calculer les positions exactes des capteurs
- La possibilité pour l'opérationnel de fonctionner de manière itérative
- 10 • Sa capacité à relier toutes les composantes du système entre elles
- L'assistance à l'opérationnel gérant le déploiement pour prendre les meilleures décisions possibles quant au paramétrage du système
- 15 • Son caractère extensible dans la mesure où les modèles peuvent être changés ou étendus.

Revendications

20

1. Procédé de configuration d'un réseau de capteurs sans fils déposés, constitué de noeuds interconnectés comportant chacun un capteur, une source propre d'alimentation en énergie, des moyens de calcul, des moyens de communication, des moyens de sauvegarde d'une configuration de fonctionnement et des moyens de gestion de son fonctionnement en fonction de cette configuration mémorisée, **caractérisé en ce qu'il** comporte les étapes suivantes :

25

1 Définir (étape 12) des critères de performance constituant des contraintes (CPC), avec des valeurs seuil associées (CPC*), et au moins un critère de performance à optimiser (CPO), pour au moins une zone (Z_i) à équiper de noeuds, chaque critère de performance étant défini par un modèle

30

2 Définir (étape 10) pour la ou chaque zone (Z_i) :

- a. Des caractéristiques (d) de la zone
- b. Des caractéristiques (E_j) des capteurs dans la zone

35

3 Allouer (étape 10) à la ou chaque zone (Z_i) à équiper, un nombre de noeuds

4 Appliquer (étape 22) un processus d'optimisation par zone sur la ou chaque zone (Z_i), le processus d'optimisation par zone mettant en oeuvre les étapes suivantes :

40

- a. Déterminer (étape 50) la position des noeuds dans la zone si il existe pour satisfaire un critère d'optimisation prédéterminé ;
- b. Déterminer (étapes 72, 80, 86) un point de fonctionnement (PF) si il existe, caractérisant le comportement du réseau de capteurs dans la zone, et
- c. Déterminer (étapes 72, 80, 86) la configuration (Conf) du réseau de capteurs dans la zone si elle existe, définissant les paramètres de configuration du réseau de capteurs, et
- 45 d. Déterminer (étapes 66, 88) le besoin éventuel d'utiliser davantage de noeuds ou réviser les critères de performance (CPC* et CPO) définis à l'étape 1,

50

5 Augmenter (16) le nombre de noeuds ou modifier (14) les critères de performance (CPC* et CPO) définis dans la ou chaque zone où les critères de performance ne sont pas satisfaits et reproduire dans ces zones le processus d'optimisation par zone avec le nouveau nombre de noeuds ou les nouveaux critères de performance (CPC* et CPO), et

6 Appliquer la configuration déterminée à chaque noeud dans la ou chaque zone.

55

2. Procédé selon la revendication 1, **caractérisé en ce que** l'étape de définition des critères de performance à optimiser (CPO) comprend (étape 12) la définition d'une valeur seuil (CPO_{obj}) à atteindre pour au moins un critère de performance à optimiser (CPO) et **en ce que** le processus d'optimisation (étape 22) par zone comporte une étape d'incrémentations (étape 90) du nombre de noeuds pour équiper la zone, si au moins un critère de performance à optimiser (CPO) n'est pas satisfait afin de déterminer le nombre minimal de noeuds requis pour satisfaire les critères

EP 2 384 082 A1

de performance (CPC* et CPO_{obj}) et une reproduction des étapes 4a à 4c avec le nouveau nombre de noeuds incrémenté.

- 5 3. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** l'étape de définition des critères de performance à optimiser (CPO) comprend (étape 12) la définition d'une valeur seuil (CPO_{obj}) à atteindre pour au moins un critère de performance à optimiser (CPO) et **en ce que** le processus d'optimisation (étape 22) par zone comporte une étape de décrémentation (étape 96) du nombre de noeuds pour équiper la zone, si tous les critères de performance à optimiser (CPO) sont satisfaits afin de déterminer le nombre minimal de noeuds requis pour satisfaire les critères de performance (CPC* et CPO_{obj}) et une reproduction des étapes 4a à 4c avec le nouveau nombre de noeuds décrémentés.
10
4. Procédé selon la revendication 1, **caractérisé en ce que** l'étape de définition des caractéristiques (d) de la zone comprend la définition d'une valeur minimale pour la dimension de la zone (d_{min}), et **en ce que** le processus d'optimisation (étape 22) par zone (PROC_MAX-SURFACE) comporte des étapes successives d'incrémentations de la dimension de la zone et de reproduction des étapes 4a à 4c avec la nouvelle dimension de la zone, jusqu'à ce qu'il n'existe aucun point de fonctionnement satisfaisant les critères de performances contraintes constituant des contraintes (CPC*).
15
5. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** le critère d'optimisation prédéterminé, pour la détermination de la position des noeuds, est de minimiser une probabilité de non détection (P_{md}) par le réseau sous l'hypothèse d'une activation permanente ($\beta_{\text{sens}} = 100\%$) du capteur de chaque noeud.
20
6. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** l'étape d'allocation des noeuds comprend, dans au une zone (Z_i), la fixation de positions (POS_{NO}) imposées pour au moins un noeud dans la zone (Z_i) et l'étape (50) de détermination de la position des noeuds prend en compte les positions imposées pour au moins ledit noeud.
25
7. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce qu'il** comporte, une modélisation analytique de la probabilité de non-détection d'une cible mettant en oeuvre les positions connues des capteurs (Calcul du P_{md}).
30
8. Dispositif comportant des moyens de mise en oeuvre des étapes du procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes.
35
9. Programme d'ordinateur comportant des instructions propres mettant en oeuvre le procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 7 lorsque mis en oeuvre sur ordinateur.
40

40

45

50

55

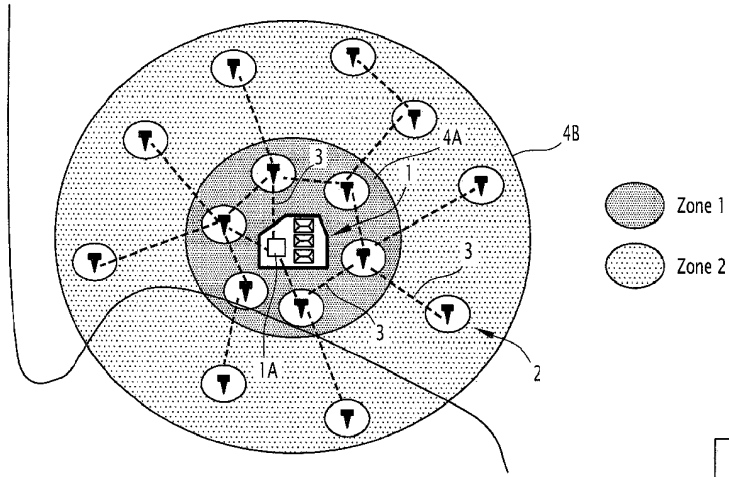


FIG.1

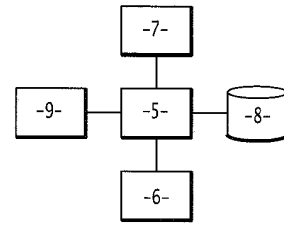
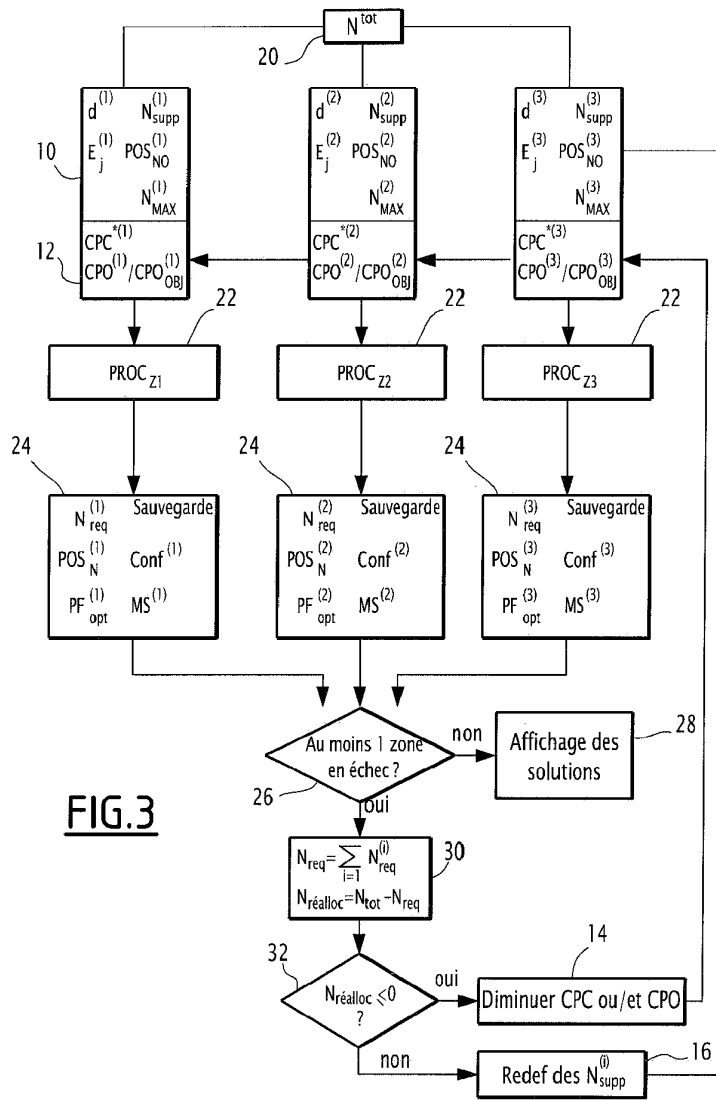


FIG.2



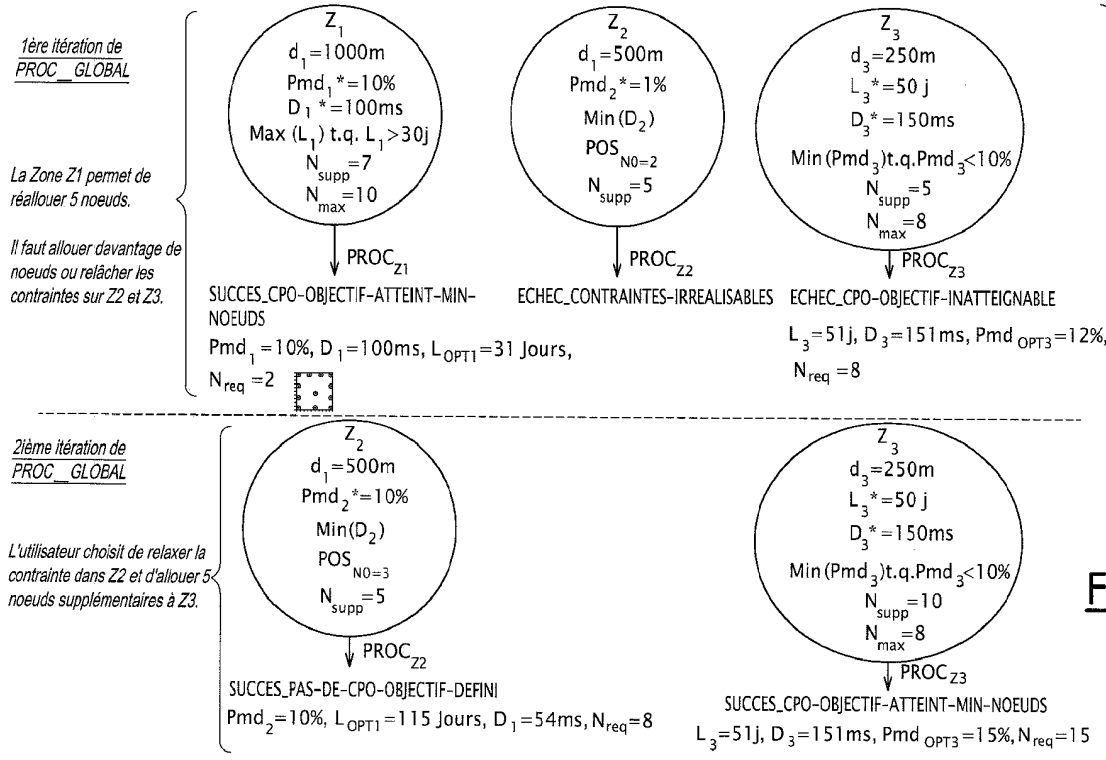
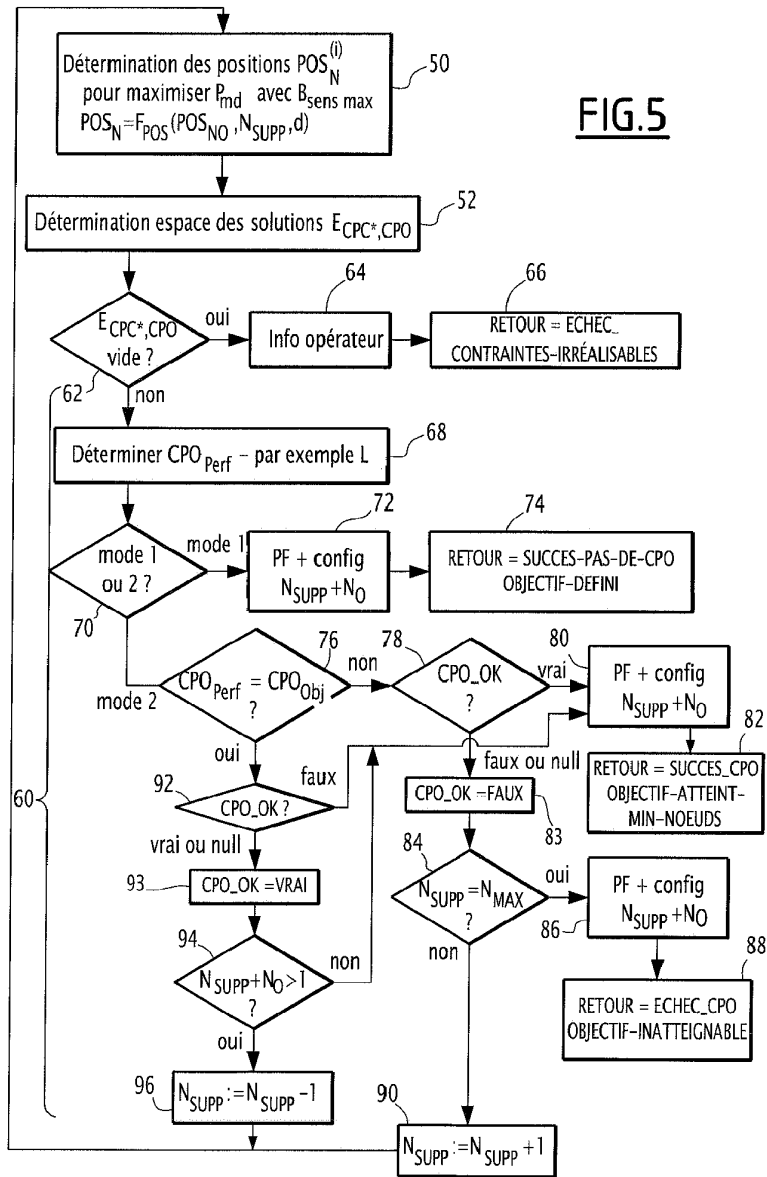


FIG.4

FIG.5



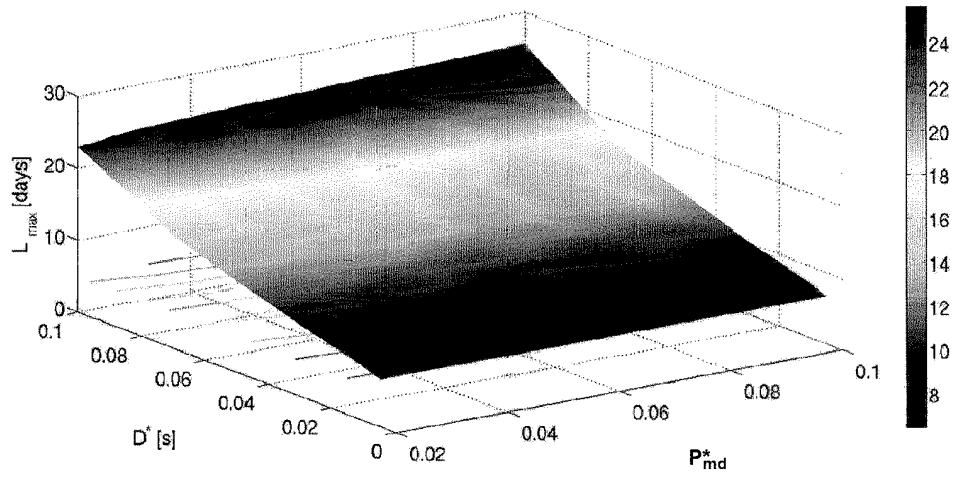


FIG.6

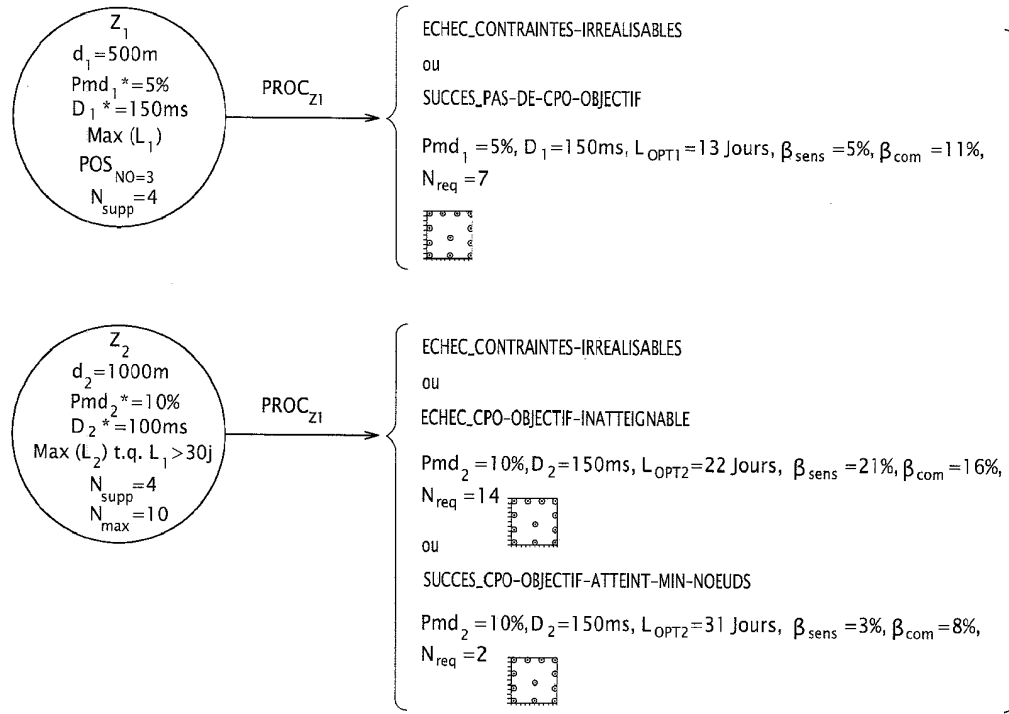


FIG.7

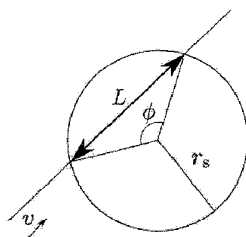


FIG.8

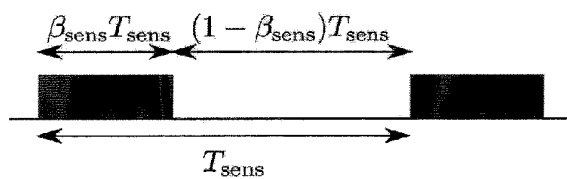


FIG.9

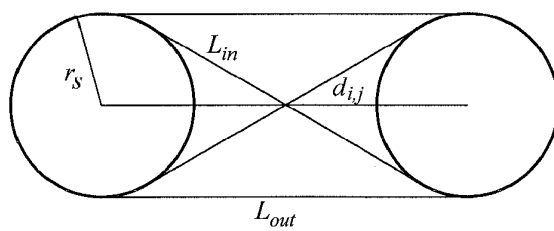


FIG.10

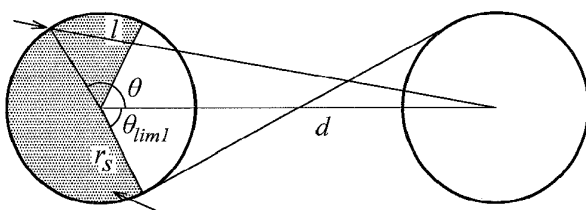


FIG.11

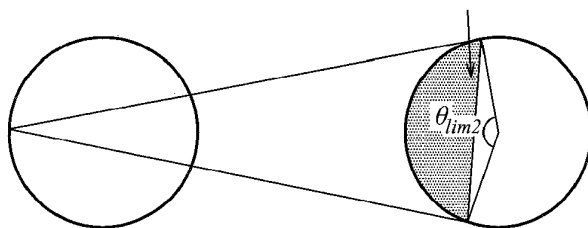


FIG.12

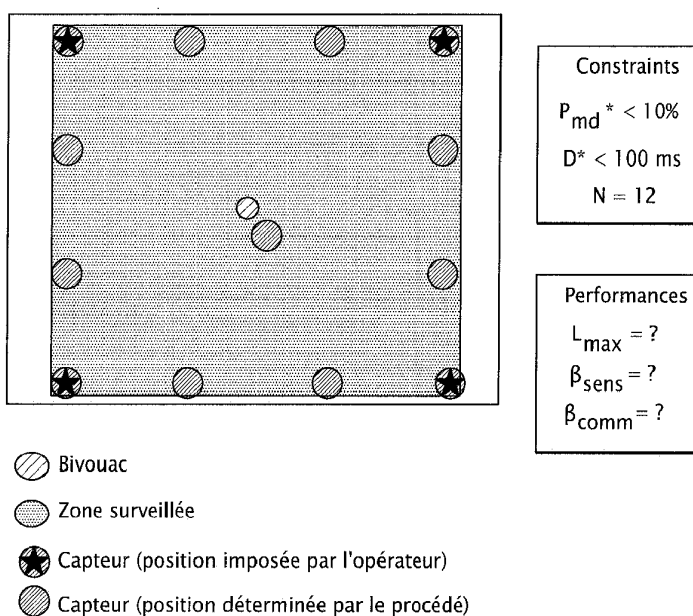


FIG.13



RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

Numéro de la demande

EP 11 30 5500

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (IPC)
A,D	MEDAGLIANI P ET AL: "Engineering Energy-Efficient Target Detection Applications in Wireless Sensor Networks", LARGE-SCALE CONTEXT MANAGEMENT, IEEE, US, 29 mars 2010 (2010-03-29), pages 31-39, XP007915674, ISBN: 978-1-4244-5328-3 * le document en entier * -----	1-9	INV. H04W88/18
A	KAPLAN L M: "Node selection for target tracking using bearing measurements from unattended ground sensors", AEROSPACE CONFERENCE, 2003. PROCEEDINGS. 2003 IEEE MARCH 8-15, 2003, PISCATAWAY, NJ, USA, IEEE, vol. 5, 8 mars 2003 (2003-03-08), pages 5 2137-5 2152, XP010660508, ISBN: 978-0-7803-7651-9 * abrégé * -----	1,8,9	
A	"Decentralized Management of Sensors in a Multi-Attribute Environment Under Weak Network Congestion", ACOUSTICS, SPEECH AND SIGNAL PROCESSING, 2006. ICASSP 2006 PROCEEDINGS . 2006 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON TOULOUSE, FRANCE 14-19 MAY 2006, PISCATAWAY, NJ, USA, IEEE, PISCATAWAY, NJ, USA, 1 janvier 2006 (2006-01-01), pages IV-IV, XP031101375, ISBN: 978-1-4244-0469-8 * abrégé * -----	1,8,9	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (IPC) H04W H04L
Le présent rapport a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche Munich		Date d'achèvement de la recherche 30 août 2011	Examineur Schweitzer, J
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intermédiaire		T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant	

1
EPO FORM 1503 03.02 (P04C02)

RÉFÉRENCES CITÉES DANS LA DESCRIPTION

Cette liste de références citées par le demandeur vise uniquement à aider le lecteur et ne fait pas partie du document de brevet européen. Même si le plus grand soin a été accordé à sa conception, des erreurs ou des omissions ne peuvent être exclues et l'OEB décline toute responsabilité à cet égard.

Littérature non-brevet citée dans la description

- T. HE ; S. KRISHNAMURTHY ; L. LUO ; T. YAN ; L. GU ; R. STOLERU ; G. ZHOU ; Q. CAO ; P. VICAIRE ; J. A. STANKOVIC. Vigilnet: An integrated sensor network system for energy-efficient surveillance. *ACM Trans. Sen. Netw.*, Février 2006, vol. 2 (1), 1-38 [0011]
- J. JEONG ; Y. GU ; T. HE ; D. DU. VISA: Virtual Scanning Algorithm for Dynamic Protection of Road Networks. *Proc. of 28th IEEE Conference on Computer Communications (INFOCOM 09, Avril 2009)* [0011]
- L. LAZOS ; R. POOVENDRAN ; J. A. RITCEY. Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks. *ACM Trans. Sensor Networks*, Mars 2009, vol. 5 (2), 1-38 [0012]
- P. MEDAGLIANI ; J. LEGUAY ; V. GAY ; M. LOPEZ RAMOS ; G. FERRARI. Engineering Energy-Efficient Target Detection Applications in Wireless Sensor Networks. *Conference IEEE Percom 2010*, Mars 2010 [0013]
- L. LAZOS ; R. POOVENDRAN ; J. A. RITCEY. Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks. *ACM Trans. Sensor Networks*, Mars 2009, vol. 5 (2), 1-38 [0013]
- J. J. SYLVESTER. On a funicular solution of Buffon's "problem of the needle" in its most general form. *Acta Mathematica*, vol. 14 (1), 185-205 [0014]
- L. LAZOS ; R. POOVENDRAN ; J. A. RITCEY. Analytic evaluation of target detection in heterogeneous wireless sensor networks. *ACM Trans. Sensor Networks*, 2009, vol. 5 (2), 1-38 [0014]