

# 利用可轉角度感測器提昇目標物覆蓋率之演算法

徐寅鐘, 陳彥廷, 梁秋國

資訊工程學系

資訊學院

ckliang@chu.edu.tw

## 摘要

有向性的感測網路是由許多有向性感測節點所組成。不像傳統全向性感測器有全方位的感測角度，有向性感測器可能因為硬體技術限制或是成本考量只擁有一個有限角度的感測區域。因此，在有向性感測網路中，若感測節點為隨機散佈，則可能發生某個目標節點在感測器的感測範圍內，卻因為不在感測方向內而感測不到。我們提出了兩個分散式貪婪演算法，用來解決如何使用最少的旋轉角度達到最大覆蓋目標節點的問題。實驗結果得知使用調整角度的演算法可以達到較好的覆蓋率

關鍵字：可轉角度感測器、目標物覆蓋