

클러스터 트리 센서 네트워크 성능 분석

조 무 호* 남 윤 석** 최 은 창*** 허 재 두***

◆ 목 차 ◆

- | | |
|-----------------|---------|
| 1. 서 론 | 4. 수치해석 |
| 2. 클러스터 트리 네트워크 | 5. 결 론 |
| 3. 네트워크 관리 방안 | |

1. 서 론

센서 네트워크이란, 사물과 환경의 변화를 실시간 감지 또는 추적하기 위하여 센서, 안테나, 집적회로 등을 하나의 칩으로 만든 장치를 사물에 집어 넣고, 이를 네트워크로 연결하여 구성된 무선 네트워크이다. 이러한 네트워크는 “언제 어디서든 어떤 기기를 통해서도 컴퓨팅할 수 있는 것”을 의미하는 유비쿼터스 컴퓨팅을 실현하는데 핵심적인 기능이며, 미래 정보통신의 기본 인프라로 발전하게 될 것으로 전망된다. 센서 네트워크는 임의의 형태로 필요할 때 형성되는 ad-hoc 네트워크이며, 네트워크의 형성이나 유지 관리가 인간의 관여 없이 자동적으로 이루어 지는 자가 구성(self-organizing) 네트워크이다. 이러한 네트워크의 각 구성 센서노드들은 아주 값이 저렴하면서도 다양한 접속 환경에서 아주 우수한 배터리 수명을 유지할 수 있어야 한다[1-2].

센서 네트워크에 적용될 무선 ad-hoc 라우팅 기법은 크게 평면 라우팅(flat routing)과 계층적라우팅(hierarchical routing) 프로토콜로 나뉘어 진다. 평면 라우팅은 네트워크 전체를 하나의 영역으로 간주하여 모든 노드들이 동등하게 라우팅에 참여할 수 있고 멀티 홉 라우팅을 특징으로 한다. 반면에, 계층적 라우팅은 네트워크를 클러스터링을 기반으로 한 다수의 영역으로 분할하여 각각의 영역

내 특정 노드에 헤드의 역할을 부여하여 라우팅을 수행하도록 한다.

센서 네트워크의 특징을 고려할 때 기존의 무선 ad-hoc 평면 라우팅 프로토콜을 채택할 경우, 수백에서 수천 개의 노드들이 경로를 찾기 위한 경로 요청 메시지들이 발생하게 되어 많은 에너지가 소비되고, 많은 지연이 발생하게 된다. 테이블 기반 방식에서는 센서 노드가 네트워크 내에 있는 수많은 노드까지의 경로를 유지하는데 한계가 존재한다. 즉, 센서 노드의 메모리 용량이 수백 킬로바이트 정도이므로, 수백 개에서 수천 개에 이르는 노드들에 대한 정보를 가진 라우팅 테이블을 유지하고 관리하는 것은 사실상 불가능하다. 그러므로 이를 고려하여 속성 기반 어드레싱과 데이터 모음등을 고려한 간단한 평면 라우팅 프로그램이 요구된다[3].

클러스터 기반의 계층적 트리 구조는 대형화가 용이하면서 라우팅 프로토콜이 단순하다는 점에서 장점을 가진다. 즉, 로컬 클러스터를 형성함으로써 인접한 지역에서 발생한 사건에 대한 유사한 정보를 클러스터 헤드로 전송하고 클러스터 헤드가 데이터 모음을 수행하여 보다 에너지 효율적인 라우팅을 가능하게 한다. 또한 요청된 질의에 대한 클러스터 헤드에 의한 전달로 비효율적인 플러딩 되는 질의들을 막을 수 있다.

센서네트워크의 표준 규격에서는 개괄적인 라우팅 방안은 제시되어 있으나, 센서 노드와 싱크 노드간에 멀티 홉 무선 라우팅 프로토콜에 대한 구체적인 방안이 제시되어 있지 않다. 특히 센서 네트워크의 초기 적용이 예상되

* 경주대학교 컴퓨터멀티미디어공학부
** 동국대학교 컴퓨터정보통신공학부
*** 한국전자통신연구원 센서네트워킹연구팀

는 홈 네트워크의 환경에서 적합한 라우팅 프로토콜의 개발이 중요하다.

본 논문에서는 이러한 점을 고려하여 클러스터 트리 센스 네트워크에서 네트워크 관리를 효과적으로 지원할 수 있는 방안에 대해 제안 한다. 제2장에서는 클러스터 트리 네트워크 형성에 대해서 살펴본다. 제3장에서는 클러스터 트리 네트워크의 관리 방안에 대해서 제안하고, 제4장에서는 성능 분석을 위한 수치해석, 마지막으로 5절에서 결론을 맺는다.

2. 클러스터 트리 네트워크

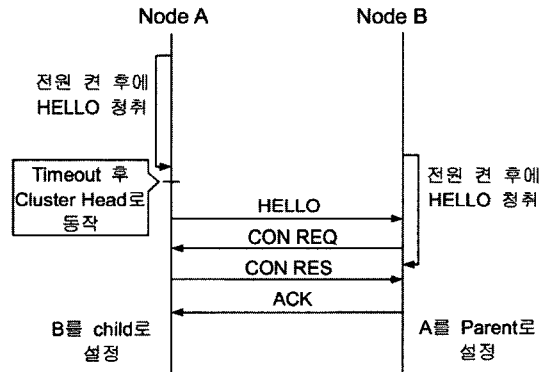
센스 네트워크에서도 다른 통신 네트워크와 마찬가지로 네트워크 규모의 대형화가 가능한 가 하는 속성은 매우 중요하다. 단일 계층(tier)의 네트워크는 센서 노드들이 네트워크에 추가되어 증가하게 되면 게이트웨이 노드의 부하가 가중되게 된다. 이러한 과부하는 통신 지연을 초래하게 되고, 사건 발생을 추적하는데 지장을 초래하게 된다. 또한 통상적으로 센스 노드의 한정적인 전력으로 인해 통신 능력이 장거리 통신에 적합하지 않기 때문에 단일 계층으로 대상 지역이 넓고 많은 노드들을 서비스 하는 규모로 커지게 하는 것은 불가능하다. 이러한 추가 되는 노드들에 의한 부하를 감당하고, 광범위한 지역의 서비스를 가능하게 하기 위해서 네트워크를 클러스터링 하는 방안에 대해 연구되기 시작 했다. 클러스터 네트워크의 주된 목적은 클러스터 내에서 멀티 홉 통신과 클러스터 헤드에서의 데이터 모음과 통합을 통하여 싱크로 가는 메시지 수를 줄임으로 센서 노드의 에너지 소모를 효율적으로 유지 감소시키는 것이다[4].

센서 노드들은 클러스터 헤드를 선택하고 자가 구성 방법으로 클러스터를 형성한다. 클러스터 형성 과정에서 클러스터 헤드는 각 멤버 노드들에게 고유한 노드 식별 번호를 부여한다. 자가 구성된 클러스터들은 Designated Device(DD)에 의해서 서로 연결 된다. DD는 다른 노드들 보다 우수한 계산 능력과 대용량 메모리를 보유한 특별한 디바이스이다. 대부분의 응용에서 DD는 센서 네트워크와 인터넷 사이에서 게이트웨이 역할을 수행한다. DD는 각 클러스터에 고유한 클러스터 식별번호를 부여한다[5].

2.1 클러스터 헤드 선택 과정

클러스터 형성은 클러스터 헤드 선택으로부터 시작 된다. 어느 한 노드의 동작이 시작되면 다른 노드로부터 송출되는 HELLO 메시지를 기다린다. 만약 HELLO 메시지를 어느 기간 동안 기다린 후에도 들을 수 없으면 인접에 클러스터 헤드가 없는 것으로 간주하고 자신이 클러스터 헤드가 되어 HELLO 메시지를 송출 한다. 이 새로운 클러스터 헤드는 일정 시간 동안 이웃으로부터 응답을 기다린다. 만약 어떠한 연결 요구도 받을 수 없으면 다시 일반 노드로 돌아가 HELLO를 수신하게 된다.

클러스터헤드는 전송범위, 전원 능력, 계산 능력 또는 위치 정보등과 같은 각 노드의 파라미터를 근거로 선택될 수 있다.



(그림 1) 클러스터 헤드 선택 및 노드 추가

2.2 단일 홉 클러스터

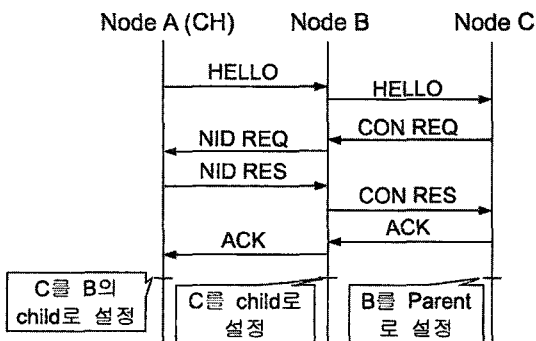
어느 한 노드가 클러스터 헤드로 선택되어 주기적으로 HELLO 메시지를 방송 하게 된다. 여기에는 클러스터 헤드의 MAC 주소와 클러스터 헤드 식별 번호를 나타내는 Node ID(NID) 0번이 포함되어 있다. 이 HELLO 메시지를 받은 노드는 클러스터 헤드로 연결 요구(CON REQ) 메시지를 송출한다. 이 메시지를 받은 클러스터 헤드는 요구한 노드를 위한 NID 번호가 포함된 연결응답(CON RES) 메시지로 응답한다. 이 NID는 클러스터 내에서 유일해야 하며, 클러스터 헤드가 유일한 NID를 할당하는 책임을 담당하게 된다. NID를 할당 받은 노드는 클러스터 헤드로

ACK 메시지로 응답하여 링크 연결을 완료한다. 이후에 각자의 네이버 리스트(neighbor list)에 상대방을 parent와 child로 설정하는데, 클러스터 헤드는 새로이 추가된 노드를 child로 설정하고, 새로이 추가된 노드는 클러스터 헤드를 parent로 설정한다.

만약 모든 노드들이 클러스터 헤드의 서비스 영역인 1홉 내에 위치하게 되면 접속 형태(topology)는 성형(star)이 된다. 클러스터 내에 존재할 수 있는 노드 수는 방송과 임시 NID를 제외하면 최대 254개가 된다.

2.3 멀티 홉 클러스터

클러스터는 각 노드들이 다중 연결을 지원하면 멀티 홉 구조로 확장할 수 있다. 비록 통신 지연은 증가하게 되지만 서비스 커버리지는 하나의 클러스터 서비스 영역에서 확장될 수 있다. (그림 2)에서와 같이 노드 B는 클러스터 헤드와의 링크가 설정된 후에 클러스터 헤드로부터 전송되는 HELLO 메시지를 중계하게 된다. 노드 C가 노드 B로부터 HELLO를 받게 되면 연결 요구 메시지를 송출한다. 노드 B는 클러스터 헤드로 노드 C의 NID 요구(NID REQ)하고, 새로운 NID 할당(NID RES) 받아 노드 C로 응답한다. 링크가 연결된 후에는 노드 B를 노드 C의 parent로, 노드 B는 노드 C를 child로, 클러스터 헤드는 C를 B의 child로 설정한다. 이후에 노드 C는 이웃을 위하여 HELLO 메시지를 중계하게 된다. 만약 어느 노드가 여러 개의 HELLO 메시지를 받게 되면 가장 빨리 도착한 메시지에 응답한다. 이 경우에 클러스터 헤드로의 경로가 최적일 아닐 수도 있지만, 추후에 최적화가 이루어진다.



(그림 2) 멀티 홉 클러스터 형성 절차

만약 클러스터 헤드가 NID를 할당할 식별번호를 다 사용하거나 다른 제약에 의해서 새로운 노드의 연결 요구를 거절해야 하는 경우에는 NID를 254로 사용한다. NID 254를 받은 새로운 노드는 클러스터 식별번호 (CID)를 저장하고 한동안 이 CID에 속한 노드들로 연결 요구를 전송하지 않는다.

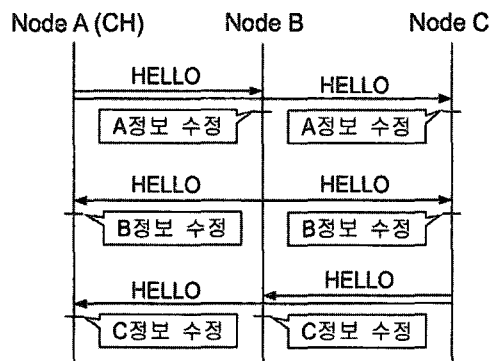
3. 네트워크 관리 방안

3.1 링크 상태 보고

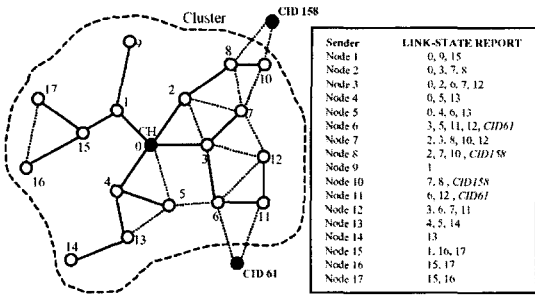
클러스터 헤드는 주기적으로 HELLO 메시지를 멤버 노드들에게 전송한다. 멤버 노드는 HELLO 메시지를 받게 되면 그들의 이웃을 위해 다시 방송하게 된다. 각 노드는 HELLO 메시지가 방송될 때 그들의 이웃 노드 정보를 인식하여 네이버 리스트에 기록한다. 특정 시간 동안 이웃 노드에 대한 HELLO 정보가 갱신되지 않으면 목록에서 제거된다. 만약 다른 클러스터에 속한 노드로부터 HELLO 메시지를 받으면 클러스터 번호를 네이버 리스트에 저장한다.

모든 노드들은 클러스터 헤드로 링크상태보고(Link State Report)를 사용하여 네이버 리스트를 주기적으로 또는 요청에 의해서 보고한다.

링크상태보고는 클러스터 트리의 최종 말단에서 시작되며, 클러스터 헤드로 가는 경로의 중간에 있는 노드들은 이 메시지를 중계하면서 직접 통신이 안 되는 트리 하부 노드들에 대한 정보를 얻게 된다. 또한 중간 노드들은



(그림 3) 네이버 리스트 관리



(그림 4) 링크 상태 보고

여러 child들로부터 수신한 정보를 종합하여 링크상태보고 메시지를 parent로 송부한다. 이때 트리 하부의 통달 거리가 벗어나는 노드들은 링크상태보고를 보고한 child 노드를 표시하여 라우팅시 트리를 따라서 찾아갈 수 있게 단순화 시킨다. 이러한 과정은 링크 상태 보고가 최종 클러스터 헤드에 도달할 때까지 반복하여, 클러스터 내에 존재하는 어떠한 노드라도 최종적으로 클러스터 헤드에서는 라우팅 경로를 알 수 있게 되게 있다. (표 1)은 라우팅 테이블의 일부를 나타내고 있다.

각 노드는 직접 통신이 가능한 이웃 노드들과는 바로 통신할 수 있다. 만약 노드의 통신 범위는 벗어나지만 라우팅 테이블에 존재하는 목적지는 트리를 따라 전송 가능

(표 1) Routing Table

Source Node	Parent	Destination node				
Node 17	15	15	16			
		15	16			
Node 16	15	15	17			
		15	17			
Node 15	1	1	16	17		
		1	16	17		
:						
Node 9	1	1				
		1				
:						
Node 1	0	9	15	16	17	
		9	15	15	15	
Node 0	-	1	9	15	16	17
		1	1	1	1	1

하다. 라우팅 테이블에 존재하지 않는 노드와 통신하기 위해서는 parent로 중계를 요청하여 목적지로 메시지 중계를 요청한다.

3.2 토폴로지(Topology) 수정

클러스터 헤드는 모든 노드들로부터 송출되는 링크 상태 보고를 근거로 각 멤버 노드들과의 최적 경로를 주기적 계산하여, 토폴로지 수정 메시지를 통해 각 노드들에게 통보한다. 최적 경로 선정 방법은 가장 작은 홉수를 가지는 경로를 근거로 한다. 만약 동일한 홉수를 가지는 다수개의 경로가 존재하면 parent 노드의 식별번호가 가장 최소의 NID를 가지는 경로를 선택한다. 클러스터의 멤버 노드는 parent 노드가 변경되어 명시된 토폴로지 수정 메시지를 수신하게 되면 메시지에 명시된 것과 같이 parent 노드를 변경한다.

(표 2) 토폴로지 수정

Node	Parent	Node	Parent
1	0	11	6
2	0	12	3
3	0	13	4
4	0	14	13
5	0	15	1
6	3	16	15
7	2	17	15
8	2	CID61	6
9	1	CID158	8
10	7		

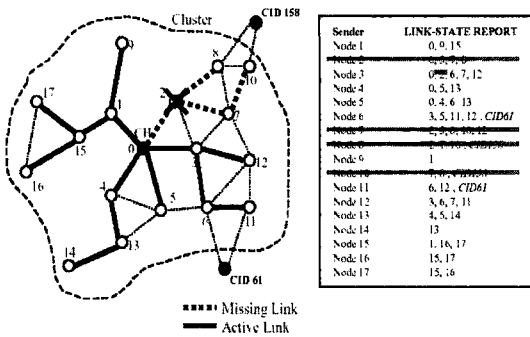
3.3 노드 고장으로부터 링크 회복

만약 멤버 노드 중에 하나가 고장이 발생하여 통신이 불가능한 경우에는 클러스터 트리 경로는 재구성되어야 한다.

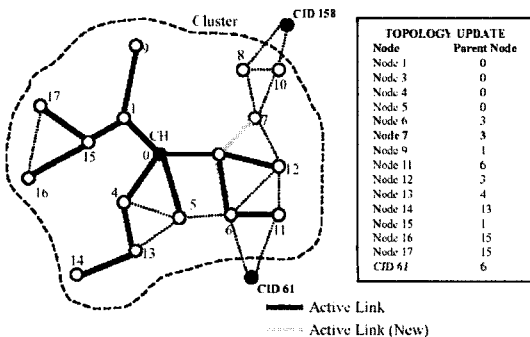
(그림 5)에서 2번 노드가 동작이 중단되면 노드 2, 7, 8, 10으로부터 링크상태보고가 수신되지 않는다. 클러스터 헤드는 보고되지 않는 노드와 각 노드에서 송출되는 링크 상태보고의 네이머 목록을 참조하여 고장 난 노드를 검출

한다. 이후에 노드 3번을 통해 1단계로 토폴로지 수정 메시지를 송출하여 노드 7번의 링크를 회복시킨다. 2단계로 노드 7번을 통해 8번 10번의 링크를 회복시킨다. (그림 6, 7) 참조.

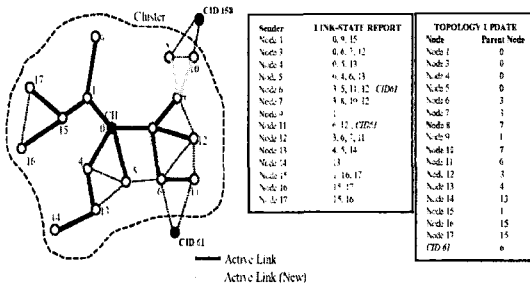
만약 클러스터 헤드에 문제가 발생하면 HELLO 메시지의 송출이 중단되어 모든 멤버들이 알게 된다. 이 경우에는 클러스터 초기 형성과 동일한 방법으로 재구성이 이루어져야 한다.



(그림 5) 2번 노드가 동작이 중단된 경우



(그림 6) 1단계 7번 노드의 링크 회복



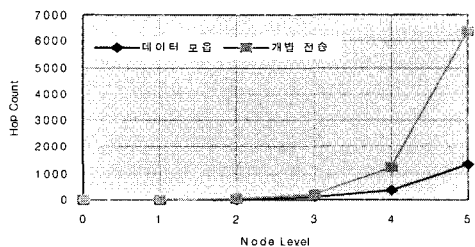
(그림 7) 2단계 8번 및 10번 노드의 링크 회복

4. 수치해석

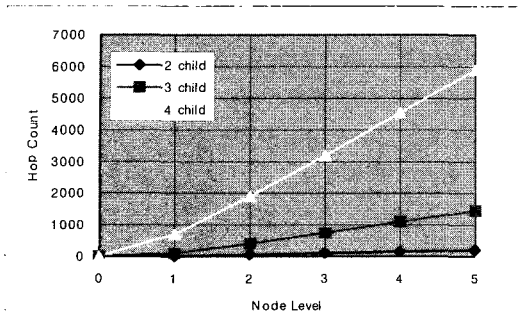
멀티 홉 클러스터 네트워크에서는 중간 노드들에서의 데이터 모음과 통합을 통하여 클러스터 헤드로 가는 메시지 수를 줄임으로 센서 노드의 에너지 소모를 감소시키는 것이다. (그림 8)은 개별 전송과 데이터 모음의 차이를 나타내고 있다. 노드 레벨(Node Level)은 클러스터 헤드로부터의 홉수를 나타내며, 클러스터 헤드는 레벨이 0이고, 클러스터 헤드의 child는 레벨 1이 된다.

(그림 8)은 한 노드에서 child를 4개씩 가지면서, 노드 레벨 5까지 각 노드에서 클러스터 헤드로의 개별 전송할 때의 전체 홉수와 데이터 모음을 수행했을 때의 홉수를 비교하여 나타내고 있다. 개별 전송에 비해 데이터 모음을 수행했을 때의 홉수가 약 1/5로 감소함을 나타낸다. 데이터 모음에 요구되는 전력에 비해 데이터 전송에 요구되는 전력이 상대적으로 아주 큰 점을 고려하면 멀티홉 클러스터 네트워크에서의 데이터 모음은 센서 노드의 에너지 절약에 매우 중요하다는 것을 나타내고 있다. 그러나 데이터 모음을 수행하기 위해서는 필연적으로 지연이 수반된다. 거의 99.9%가 비활성 상태에 있는 센서 노드의 특성을 고려하면 데이터 모음에 지연을 최소화 시킬 수 있는 방안이 연구되어야 한다.

멀티 홉 클러스터 네트워크에서 해결해야 할 또 하나의 중요한 문제점은 클러스터 헤드의 에너지 소모 문제이다. 클러스터 헤드는 멀티 홉 네트워크 내의 모든 통신이 집결되고, 처리되므로 일반 노드에 비해 에너지 소모가 많다. 이를 해결하기 위해 클러스터 헤드를 특정 시간마다 무작위로 순환 시키는 LEACH (Low-Energy Adaptive Clustering Hierarchy) 방안이 제안되어 있다[6]. LEACH 방



(그림 8) 개별 전송과 데이터 모음의 홉수 비교



(그림 9) 클러스터 헤드 변경에 따른 추가되는 홉수

안은 각 노드에 에너지 소모를 균등하게 배분하는 것은 해결했지만, 클러스터 헤드가 무작위로 선정됨에 따른 문제점들을 안고 있다. 멀티홉 클러스터 네트워크에서는 헤드를 중심으로 최적화되게 트리 형태로 형성되어야 지연이 최소화 될 수 있다. 만약 무작위로 선정되는 클러스터 헤드가 기존 헤드를 중심으로 최적화로 형성되어 있는 상태에서 트리의 가장 말단 노드를 선정하게 되면 최악의 지연이 발생하는 결과를 초래한다.

(그림 9)는 무작위로 선정되는 클러스터 헤드의 위치에 따라 추가되는 홉수를 나타내고 있다. 4개의 child를 가지는 경우에 노드 레벨 5, 즉, 헤드로부터 5홉 하위의 노드가 선정되면 약 8.7배의 홉수가 늘어나게 된다. 이러한 결과는 LEACH에서 얻을 수 있는 4.8배의 효과를 상쇄시키는 결과를 초래한다.

5. 결 론

본 논문에서는 클러스터 센스 네트워크에서 네트워크 관리를 효과적으로 지원할 수 있는 방안에 대해 살펴보았다. 클러스터 네트워크는 계층적 트리 구조로 대규모로

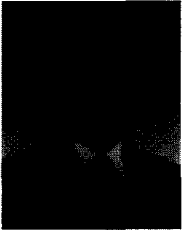
구성하기가 용이하면서 라우팅 프로토콜이 단순하다는 점에서 장점을 가진다. 또한 중간 노드에서의 데이터 모음을 통한 통신 메시지 수를 줄임으로 센스 노드의 에너지를 크게 절약할 수 있다. 클러스터 헤드가 무작위로 선정되면 에너지 소모를 균등하게 배분하지만 메시지 지연이 많이 발생하는 단점이 있게 된다.

앞으로의 연구 방향은 클러스터 트리 네트워크에서 트리 형성의 최적화 방안과 메시지 지연이 최소화되는 클러스터 헤드의 에너지 균등 소모 방안에 대해 지속적인 연구가 계속되어야 한다.

참 고 문 헌

- [1] Ian F. Akyildiz et al., "A survey on Sensor Networks", IEEE Communications Magazine, pp. 102-114, Aug. 2002.
- [2] K. Sohrabi, et al., "Protocols for self-organization of a wireless sensor network," IEEE Personal Communication, Vol. 7, No. 5, pp. 16-27, Oct. 2000.
- [3] 배정숙, 김성희, "무선 센서 네트워크에서의 라우팅 프로토콜", 한국전자통신연구원 주간기술동향, 1140 권호, 2004.04.
- [4] K. Akkaya and M. Younis, "A Survey of Routing Protocols in Wireless Sensor Networks," in the Elsevier Ad Hoc Network Journal (to appear)
- [5] IEEE P802.15 Working Group for WPANs, Cluster Tree Network, April 2001.
- [6] W. Heinzelman, et al. "Energy-efficient communication protocol for wireless sensor networks," Proceeding of the Hawaii International Conference System Science, January 2000.

◎ 저자 소개 ◎



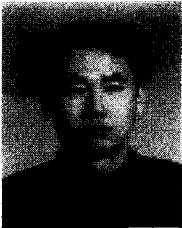
조 무 호

1980년 : 경북대학교 전자공학과 학사
1989년 : 청주대학교 대학원 전자공학과 석사
1998년 : 충북대학교 대학원 정보통신공학과 박사
1983년~2000년 : 한국전자통신연구원 책임연구원
2000년~현재 : 경주대학교 컴퓨터멀티미디어공학부 교수
관심분야 : 이동통신시스템 및 센서네트워크 트래픽 모델링



남 윤 석

1984년 : 경북대학교 전자공학과 학사
1987년 : 경북대학교 대학원 전자공학과 석사
1995년 : 경북대학교 대학원 전자공학과 박사
1987년~2000년 : 한국전자통신연구원 책임연구원
2000년~현재 : 동국대학교 정보통신공학과 교수
관심분야 : 초고속정보통신망, 센서네트워킹, 무선홈네트워크



최 은 창

1990년 : 경북대학교 전자공학과 학사
1992년 : 경북대학교 대학원 전자공학과 석사
2003년 : 경북대학교 대학원 전자공학과 박사과정 수료
1993년~현재 : ETRI 디지털홈연구단 홈네트워크그룹 선임연구원
관심분야 : 센서네트워킹, 무선홈네트워크



허 재 두

1987년 : 경북대학교 전자공학과 학사
1990년 : 경북대학교 대학원 전자공학과 석사
2000년 : 경북대학교 대학원 정보통신공학과 박사
1987년~현재 : ETRI 디지털홈연구단 홈네트워크그룹(팀장)
관심분야 : 센서네트워킹, 상황인지컴퓨팅, 무선홈네트워크