· ネットワークの ゆらぎ

アトラクタ摂動モデルを応用したエンド間遅延の 安定化を図る送信レート制御手法の提案と評価

<u>脇みどり</u> 若宮直紀 村田正幸 大阪大学

研究背景:ネットワークとゆらぎ

- ベストエフォート型のネットワーク
 - ネットワークの状態が変化
 - 同じ経路を通るセッションの数
 - トラヒック量の変化
 - ルーティングテーブル更新による経路の変更
 - 無線ネットワークにおけるリンク品質の変動



- <u>通信特性</u>が時々刻々と変化
 - 通信速度
 - 遅延
 - パケット棄却など

1/7/21 IN研究会

研究背景:遅延に関する QoS 要求

- 遅延や遅延のゆらぎに関する サービス品質 (QoS: Quality of Service) 要求が厳しいアプリケーション
 - テレビ電話,動画ストリーミングなど
- 遅延のゆらぎを抑制,除去しようとする取り組み
 - 受信端末側でパケットのバッファリング
 - 通信経路上のルータでパケットの送出をスケジューリング

2011/7/21 IN研究会 3

研究目的

- 既存手法では事前の遅延変動の予測やトラヒック特性の申告が必要
 - ゆらぎにより大きな変化が生じると対応できない
- ネットワークの大規模化,複雑化
 - 遅延変動の予測が困難
 - 新たな機能を有する機器の配置により管理が困難



遅延のゆらぎを効果的に活用する,状態変化に適応的で, 自律的かつ簡便なエンド間でのレート制御

- アトラクタ摂動モデルを応用
 - 特殊なルータや機器の設置が不要
 - ネットワークの構造などの情報が不要

2011/7/21 IN研究会

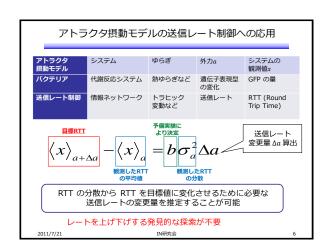
K. Sato, Y. Ito, T. Yomo, and K. Kaneko, "On the relation betwee fluctuation and response in biological systems," *National Academy of Sciences*, vol. 100, pp. 14086–14090, Nov. 2003. アトラクタ摂動モデル • バクテリアの進化過程における蛍光タンパク質(GFP)の量とその 表現型の違いとの相関から導出 - GFP の量の分散が大きい世代では 遺伝子表現型の変化によって GFP の平均質量が大きく変化 Δa: 外力の変更量 $\langle x \rangle_{a+\Delta a} - \langle x \rangle_a = b \,\sigma_a^2 \Delta a$ (x)。: 観測値の平均 σ_a: 観測値の分散 b: 定数 • 観測値の分散大きさに依存して 小さなΔα 観測値の変化量が異なる 分散の大きさから平均値を 観測値の分散が 小さい場合 小さな**はま**なる*a* 所望の値にするのに必要な 外力が推定可能

IN研究会

2011/7/21

 $\langle x_a \rangle$

 $< x_{a+\Delta a} >$



IN研究会

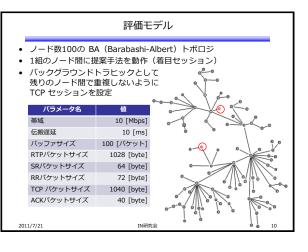
2011/7/21

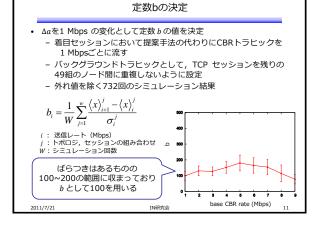
提案手法の送信レート更新 • 送信レートの変更量 Δa を決定 - アトラクタ摂動モデルの式を応用 • 過去 K 個分の RTT 計測値の平均 $\overline{\iota}_i$ と分散 σ_i • T は目標 RTT - レート変更の上限 Δ_{max} (+1 Mbps) と下限 Δ_{min} (-1 Mbps) • 急激なレート変更を抑制 $\Delta a = \min \left(\Delta_{max}, \max \left(\Delta_{min}, \frac{T - t_i}{b \sigma_i} \right) \right)$ • 新たな送信レート a_{new} を設定 - 送信レートの上限 a_{max} (9.9 Mbps) と下限 a_{min} (0.1 Mbps) • アプリケーションの定める送信レートの範囲 $a_{new} = \min \left(a_{max}, \max \left(a_{min}, a + \Delta a \right) \right)$

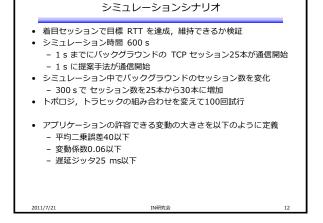
IN研究会

2011/7/21

シミュレータ ns-2.34 シミュレーション評価の流れ 評価モデルの設定 予備評価による定数 b の決定 同一モデルでのレート制御のシミュレーション







評価指標

• 平均二乗誤差 M: RTT の単純移動平均と目標 RTT の誤差の大きさ

$$- M = \frac{1}{n-99} \sum_{k=100}^{n} (T_k - T)^2$$

• 変動係数 C: RTT の単純移動平均の安定度

$$- C = \frac{1}{\bar{T}} \sqrt{\frac{1}{n-99} \sum_{k=100}^{n} (T_k - \bar{T})^2}$$

• 遅延ジッタ J:目標 RTT と RTT の単純移動平均との最大誤差

$$-J = \max_{100 \le k \le n} \{|T_k - T|\}$$

n: シミュレーションで観測された RTT の個数 $T_k:$ k 個目の RR を受信したときの直近100 個の RTT の単純移動平均

T:目標 RTT $T:T_k$ (100 $\leq k \leq n$) の算術平均

2011/7/21

