



TDK dolgozat

Útvonalválasztás rugalmas spektrumú optikai hálózatokban

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem
Távközlési és Médiainformatika Tanszék



Jakab Csaba

Konzulens: Dr. Cinkler Tibor

TDK dolgozat.....	1
Bevezető.....	3
Technológiai háttér	3
OFDM Előnyei:.....	3
A modellben felhasznált OFDM jellemzők:	5
Probléma ismertetése	6
A modell	7
Algoritmusok	8
Adatszerkezet:.....	9
Dijkstra alapú legrövidebb útkereső(SASP-D):	9
Spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing) módszer(SASP):	10
Spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing) módszer két irányú csatornafoglalással(SASP-2):	14
Szimuláció.....	15
Előzetes feltevések:.....	15
Mérendő adatok:.....	16
Futtatás a tesztlő hálózaton	16
Futtatás a 22 csomópontos európai hálózaton.....	19
Futtatás a 26 csomópontos észak-amerikai hálózaton	23
Távolságfüggő modell.....	27
A forgalom eloszlása az egyes csatornákon	29
Összegzés.....	33
Irodalomjegyzék	34
Ábrajegyzék	35
Függelék:	37
Bemenő file:	37
Kimenő file:.....	41

Bevezető

Az OFDM (orthogonal frequency division multiplexing) egy modulációs technika, mely több alacsonyabb sebességű vivőfrekvenciát alkalmaz, így lehetőséget ad a spektrumkihasználtság javítására, rugalmas spektrum lefoglalásra. Emiatt az optikai hálózatok terén kutatók figyelme az utóbbi évben erre összpontosult, az OFDM-et ígéretes technikának tartják a jövő nagysebességű optikai átviteleikhez.

Az egyes éleken a rugalmas spektrum lefoglalása eddig nem volt szempont az útvonalválasztásnál, ezért tudásunk szerint megfelelő módszerek erre nem is születtek. Ezért javasoltuk spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing) módszerünket. Az optikai OFDM hálózatot egy gráffal modellezzük mely élei tartalmazzák a spektrumot és két tetszőleges csúcs között kell az adott igénynek megfelelően az optimális útvonalat keresni (spektrumot lefoglalni) az O-OFDM előnyeit kihasználva. Az adott algoritmust c++ környezetben a LEMON függvénykönyvtár használatával valósítottuk meg és szimulációs vizsgálattal támasztottuk alá hatékonyságát.

Az elmúlt időszakban az optikai gerinchálózatok forgalma évről évre jelentősen növekszik és feltehetőleg a jövőben is exponenciálisan növekedni fog a HD-televíziózás és valós idejű videó kommunikáció széleskörű terjedése következtében

E növekvő forgalmi igényeket kell elvezetni az optikai gerinchálózatban mely jelenleg WDM (Wavelength Division Multiplexing) azaz hullámhossz osztásos multiplexálást használ. Célunk a sávszélesség maximalizálása.

Technológiai háttér

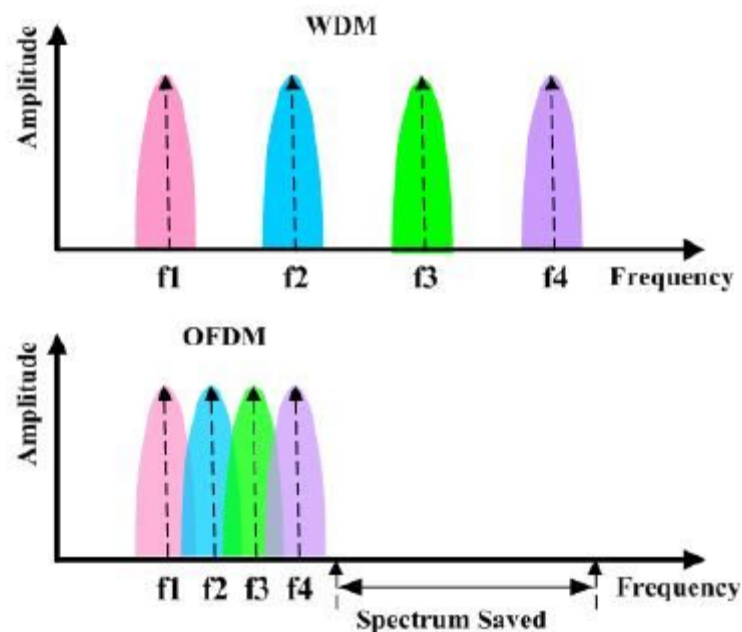
Az Optical Orthogonal Frequency-Division Multiplexing O-OFDM egy modulációs technológia. Az OFDM moduláció alkalmazása, a vezeték nélküli és vezetékes hálózatokban hatékonyan bizonyult, ezért most az optikai hálózatokban került figyelembe. Az OFDM előnyeivel egy új, rugalmas, a jövőbeni elvárásoknak megfelelő optikai hálózati architektúra építhető ki mely lehetővé teszi az optikai jelek kezelését változó adatsebességgel és sávszélességgel.

OFDM Előnyei:

-az OFDM egy speciális sok-vivőfrekvenciás modulációs eljárás mely nagy sebességű adatfolyamot tud továbbítani, azt több alacsonyabb sebességű ortogonális csatornára bontva.

-WDM-el (Wavelength Division-Multiplexing) összehasonlítva itt nincs szükség fix csatornakiosztásra.

Az 1. ábrán látható, hogy az OFDM-nek az ortogonalitás miatt jobb a spektrumkihasználtsága.



1. ábra

Egy WDM-et és egy OFDM-et használó szál spektruma
forrás [1]

A WDM hálózatokban kötött frekvencia kiosztást használnak, tehát az egyes csatornák egymástól fix távolságra vannak. Ha egy csatornának nem maximális a kihasználtsága akkor nagy kihasználatlan spektrumsávot kapunk amit a kötöttség miatt a szomszédos csatornák sem tudnak használni.[1]

Az OFDM alapú hálózatokban az egyes optikai utak között kell hagyni egy Filter Guard Band-ot(védősáv).

A 2. ábra jól szemlélteti az OFDM rugalmas spektrumkiosztását. Itt egy optikai szál spektrumát láthatjuk.[2]

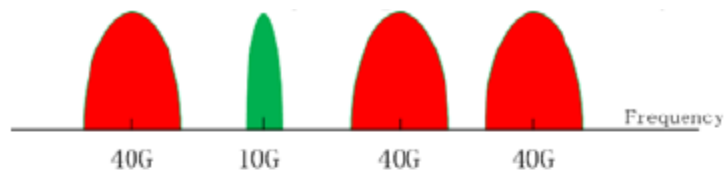


Fig. 1. Spectrum of WDM networks.

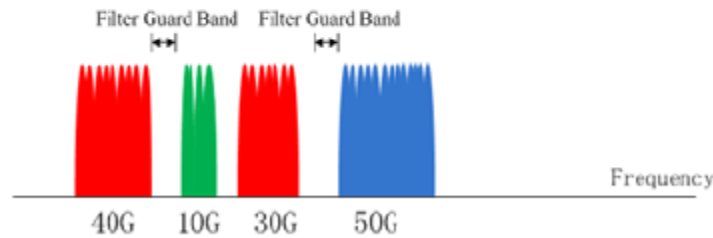


Fig. 2. Spectrum of Spectrum-Elastic Optical Path Networks.

2. ábra

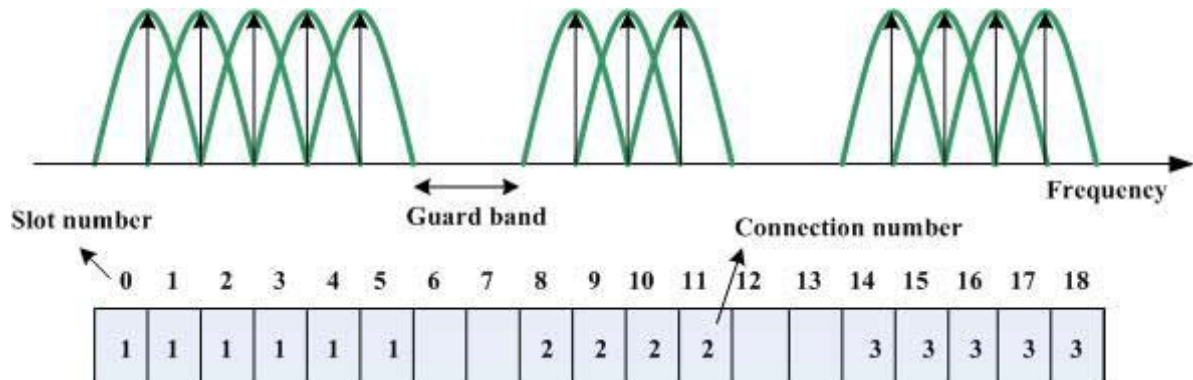
WDM és OFDM csatornák
forrás[3]

A modellben felhasznált OFDM jellemzők:

1. Egy kérés által igényelt sávszélesség bárhol lefoglalható a spektrumban.
Az OFDM fő előnye a rugalmas spektrum, nincs a WDM-hez hasonló kötött spektrumkiosztás.
2. Különböző utak között Guard Band[3]
Egy optikai szál spektrumában, két egymással szomszédos optikai út(a használt vivőfrekvenciák a spektrumban egymás mellett vannak) között egy csatorna üres.
3. Sok alacsony sebességű vivőfrekvencia[3]
A vivőfrekvenciák összefogásával kapunk egy szélesebb spektrumszálat ami egy optikai úthoz tartozik
4. Két pont közötti optikai út sávszélessége tetszőlegesen széles lehet[1]
A forgalomtól függő szélességű spektrumszeletet foglalunk le, dinamikusan változik a spektrum

Probléma ismertetése

Egy optikai út mentén adott időintervallumban több kérés is érkezik, ugyanakkor egyes forgalmak csökkennek is, tehát dinamikusan változik a használni kívánt sávszélesség.



3. ábra

a modellben használt él spektrumának szemléltetése

forrás[1]

Több probléma is felmerül az útválasztással kapcsolatban:

- 1.) Egy kérést két csomópont között kell elvezetni, amire több lehetséges útvonal is van, a kisebb energiafelhasználás és spektrumtakarékoság szempontjából is a legrövidebb út mentén célszerű elvezetni a forgalmat.
- 2.) Spektrum töredezettsége: Ha találtunk k számú lehetséges útvonalat, hogyan tudjuk elvezetni a forgalmat? Mely vivőfrekvenciákat foglaljuk le. Az algoritmus úgy allokalja a spektrumsávot, hogy kicsi legyen a szemcséesség, ne legyenek nagy hézagok a spektrumban.
- 3.) A blokkolást kerüljük el, azaz ha a legrövidebb út mentén nincs szabad sáv akkor máshol is legyen elvezethető a forgalom.
- 4.) Ha egy út mentén csökken a forgalom akkor a felszabaduló frekvenciákat egy másik út mentén is ki lehessen használni.

Rugalmas spektrumú hálózatokban ilyenkor a kérésnek megfelelő sávszélességet kell biztosítani. A hálózatban a teljes optikai út mentén kell lefoglalni a megfelelő számú vivőfrekvenciát.

A modell

Az optikai gerinchálózatot egy irányítatlan gráffal modelleztem. A gráf csúcsai a BV-WXC (Bandwith Variable Wavelength Cross Connect)[1]-k és átjárók az elektromos rétegbe. A kérések mindig két csúcs között érkeznek.

A gráf élei adják az optikai központok közötti optikai szálakat. A gráf éleihez rendeltem az optikai szálak spektrumát. A spektrum állapotát egy bináris 0-1 sorozat jelképezi, ahol az egyes számok a megfelelő OFDM vivőfrekvenciát jelentik. Logikai igaz értékkel jelöltem azt az esetet amikor egy vivőfrekvenciát használunk, adatátvitel van rajta és logikai hamis(0) jelenti a szabad vivőfrekvenciát.

Minden csúcs és él rendelkezik egy azonosítóval. A modellben egy optikai utat kétféleképp adhatunk meg:

- 1.)Az út mentén lévő csúcsok egymás utáni sorozataként a két végpont között
- 2.)Az út mentén lévő élek egymás utáni sorozataként a két végpont között

A modellben arra törekszünk, hogy egy optikai út mentén a keresztező csomópontok száma minél kisebb legyen, ami az élek számával arányos. Ezt a megfontolást azzal indokoljuk, hogy így más csomópontok között több szabad spektrum marad mintha egy rövidebb, de több központon átmenő utat választanánk. A felsorolt okok miatt egy útvonal hosszát csak az élek száma határozza meg.

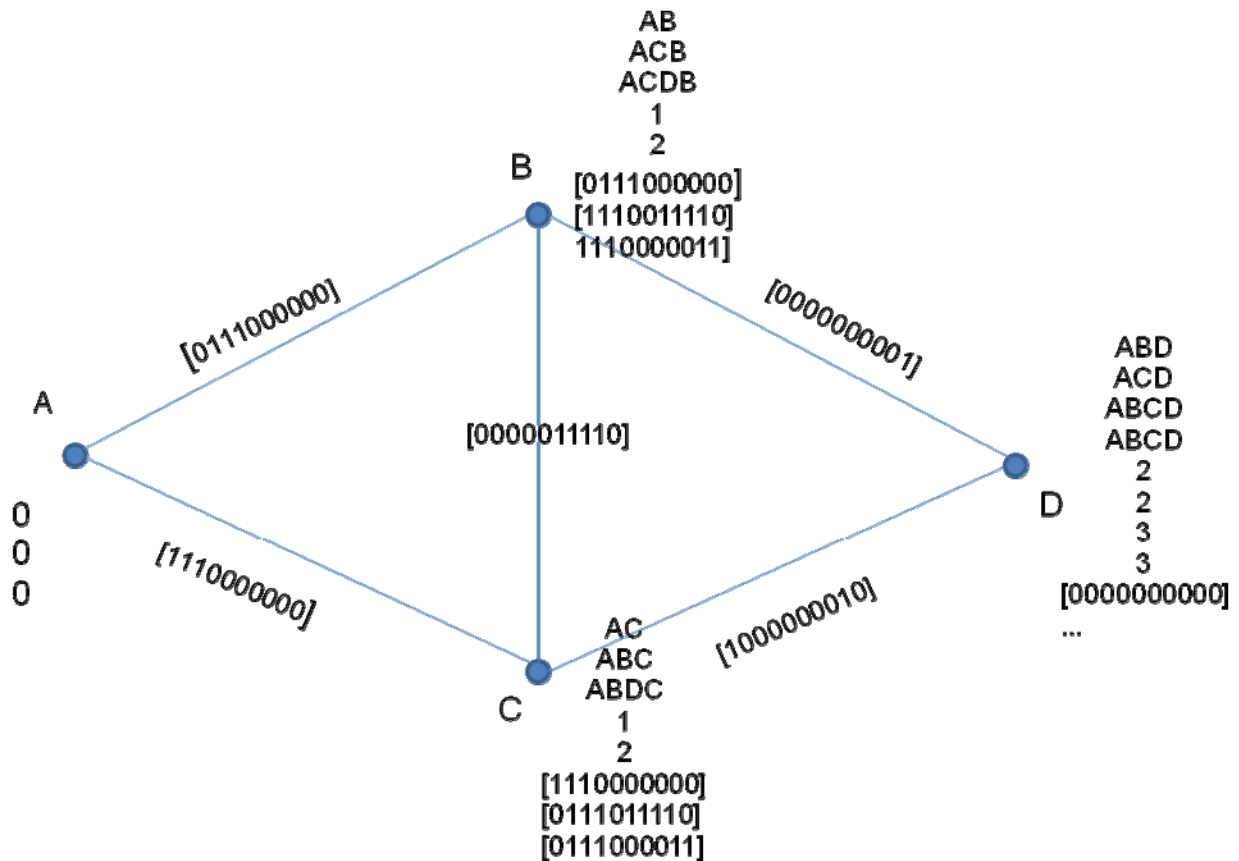
Ezen modell alkalmas különböző útválasztó algoritmusok implementálására. Az általam kidolgozott és vizsgált módszerek alapját egy függvény képezi mely megadja egy csúcs szomszédjait.

Az általam kidolgozott, OFDM technológián alapuló, Spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing), SASP algoritmusok az optikai gerinchálózatok modellezésén alapulnak, alkalmasak útvonalválasztásra.

Szemléltetés:

Az alábbi ábrán egy a program teszteléséhez is használt mintahálózatot láthatunk:

- a kiindulópont az A pont itt nincsenek tárolt útvonalak
- az éleken egy-egy 10-es 0-1 tömb jelzi a sávcsélességet ahol a 0-ák szabad vivőfrekvenciát jelölnek az 1-ek pedig foglaltat.
- a szomszédos csomópontokon látjuk a lehetséges útvonalakat és a hozzájuk tartozó lehetséges sávcsélességet
- a különböző utakhoz lefoglalt frekvenciasávok között egy 0-át azaz egy OFDM vivőnyi "guard band" (rést)–et hagyunk.



4. ábra
Szemléltető ábra

Algoritmusok

Az algoritmusokat c++ nyelven a LEMON (**L**ibrary for **E**fficient **M**odeling and **O**ptimization in **N**etworks) [6] függvénykönyvtár használatával implementáltam.

A Lemon használatával hatékony módon tudtam irányítatlan gráfokat ábrázolni. A gráf csúcsai és élei azonosítókkal rendelkeznek melyek STL vector tárolókban vannak elmentve. Az általam implementált kereső algoritmusok ezekkel az azonosítókkal dolgoznak, valamint asszociatív Map tárolóval .

Az algoritmus alapját egy rekurzív függvény adja mely mélységi bejárásos alapulva megkeresi az összes utat a gráfban.

A függvény az 'Utkereso' osztály része , az osztály konstruktora egy Lemon formátumú gráfot és ahhoz tartozó 'Map'-et vár.

Az útkereső függvény önmagát rekurzívan hívva egy szomszédos csomópontkereső (adjacentnodes) függvény segítségével megkeresi az összes utat a-ból b-be. Az így kapott útvonalak egész számok (csúcs vagy él azonosító) sorozata.

Adatszerkezet:

Az útvonalak kezelésére, tárolására több lehetőséget is figyelembe véve (fésűs lista, kupac) egy két dimenziós adatszerkezetet használtam (std::vector< vector<typename> >).

Ez a tároló hatékonyan kezeli az adatokat, és iterátorokat használva könnyű elérhetőséget biztosít, kevés memória művelettel. Mivel az algoritmus csak a vektor végére szűr be elemeket és sok olvasási műveletet használ ezért hatékonyabb a vektor.

A vektor előnyei:

- A szabad tárból foglal memóriát növeléskor
- Futási időben lehet a méretét csökkenteni-növelni
- Ismert a mérete nem kell számlálni
- Nem okoz memóriaszivárgást

Az optikai szálak spektrumát egy a gráf éleihez rendelt asszociatív tároló (EdgeMap) tartalmazza. Az lgf (lemon graph format) formátumú hálózat beolvasása után létrejön a "BandWith Map". Minden éléhez tartozik egy 0-1 sorozat mely kezdeti állapotban csupa 0 tehát a spektrum szabad.

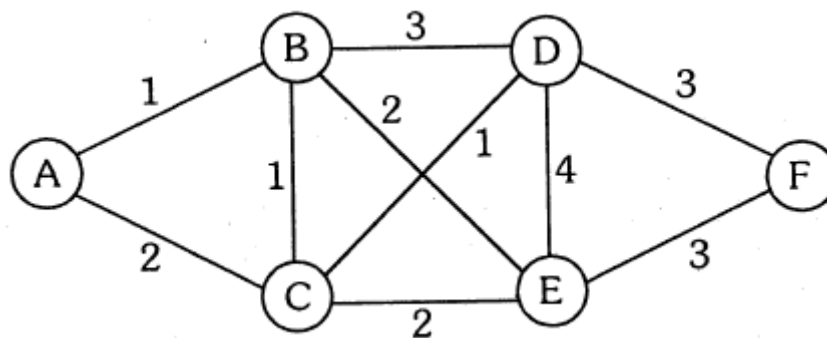
Dijkstra alapú legrövidebb útkereső (SASP-D):

Az útkereső Edsger Wybe Dijkstra algoritmusát használja.

„Az algoritmus a futása során a G gráf minden egyes v csúcspontjára nyilvántartja s csúcspont és a v közötti, a futás során addig legrövidebbnek talált út költségét. Az algoritmus indulásakor ez az érték 0 az s pontra ($d[s]=0$), és végtelen a G gráf minden más pontjára. Ez megfelel annak a ténynek, hogy kezdetben nem ismerünk egyetlen utat sem, ami az s pontból a többi pontba vezetne. ($d[v]=\infty$ a V halmaz minden v elemére, kivéve s-t.) Az algoritmus befejeződésekor a $d[v]$ az s-ből v-be vezető legrövidebb út költsége, ha létezik ilyen út - és végtelen, ha nincs ilyen út.

Az algoritmus az S és Q ponthalmazokkal dolgozik. Az S halmaz tartalmazza G gráfnak azokat a pontjait, amelyekre $d[v]$ értéke már a legrövidebb út költségét adja meg, és a Q halmaz tartalmazza a G gráf többi csúcspontját. Az S halmaz kezdetben az üres halmaz, és az algoritmus minden egyes iterációja során egy csúcspont átkerül a Q halmazból az S halmazba. Ezt a csúcspontot úgy választjuk, hogy ennek legyen a legalacsonyabb a $d[u]$ értéke. Amikor az u csúcspont átkerül Q-ból S-be, az összes (u,v) élre, azaz az u pont összes v szomszédjára

leellenőrzi az algoritmus, hogy az addig ismert legrövidebb utak tovább rövidíthetőek-e úgy, hogy vesszük a kiindulási ponttól az u -ig vezető legrövidebb utat és hozzáadjuk az (u,v) él költségét. Ha így kisebb költségű utat kapunk, mint az eddig ismert legrövidebb út, akkor az algoritmus a $d[v]$ értékét ezzel az új, kisebb értékkel helyettesíti.”[7]



5. ábra

Dijkstra algoritmusának szemléltetése a mintahálózaton
forrás[7]

A legrövidebb út megtalálása után kapunk egy él sorozatot. Az algoritmus megnézi, hogy lehet-e az igényelt csatornaszélességet allokálni, ha nem blokkolást kapunk.

Spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing) módszer (SASP):

Az algoritmus működése:

Adott $G(V,E)$ irányítatlan gráf ahol $s,t \in V$ és keressük azon

$F = ((v_1, v_2), (v_2, v_3), (v_3, v_4), \dots, (v_s, v_{s+1}))$ él halmazokat melyekre $v_1, v_2, v_3, \dots, v_{s+1} \in V$ és $v_1 = s, v_{s+1} = t$.

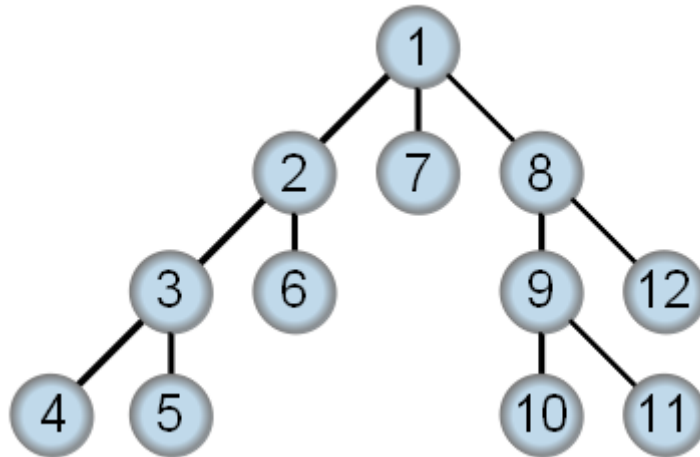
Az algoritmus mélységi keresést (depth-first search) használva keresi meg az összes hurokmentes útvonalat a két adott pont között.

Az útkereső önmagát hívva járja be a gráfot. Egy külső vektorban tárolja az éppen bejárt csúcsokat.

A kezdőponttól kiindulva az algoritmus megvizsgálja az összes kimenő élet (megkeresi az összes szomszédot) és az első talált szomszédal hívva továbblép, a hurokmentességet biztosítása végett minden szomszédra megvizsgálja, hogy járt-e már ott.

A program így megy szintenként rekurzióval míg meg nem találja a keresett csúcsot. Ezután a keresés visszatér a legutolsó, meg nem vizsgált csúcshoz.

Az alábbi ábra jól szemlélteti egy fa gráf mélységi bejárását, a csúcsokba lévő szám azt mutatja, hogy algoritmus hányadik lépésben ér az adott csúcsba.



6. ábra

Mélységi bejárást szemléltető fa-gráf
forrás[8]

Bemenet: Egy G gráf és v csúcs

Kimenet: V -hez kapcsolódó élek és vissza élek

```

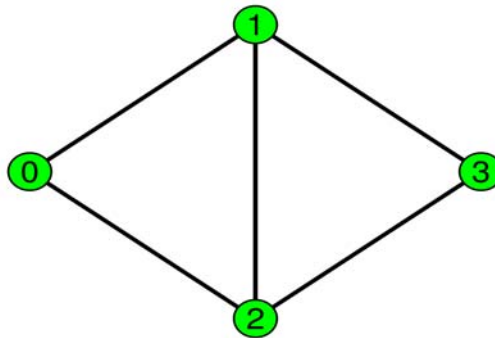
1  procedure DFS( $G, v$ ) :
2      label  $v$  as explored
3      for all edges  $e$  in  $G$ .adjacentEdges( $v$ ) do
4          if edge  $e$  is unexplored then
5               $w \leftarrow G$ .adjacentVertex( $v, e$ )
6              if vertex  $w$  is unexplored then
7                  label  $e$  as a discovery edge
8                  recursively call DFS( $G, w$ )
9              else
10                 label  $e$  as a back edge

```

7. ábra

forrás[8]

Az összes útkereső algoritmus működését az alábbi egyszerű teszhálózaton szeretném bemutatni:



8. ábra
Egyszerűsített teszhálózat

Input: G gráf és $s:=0$ kezdőpont $t:=3$ végpont

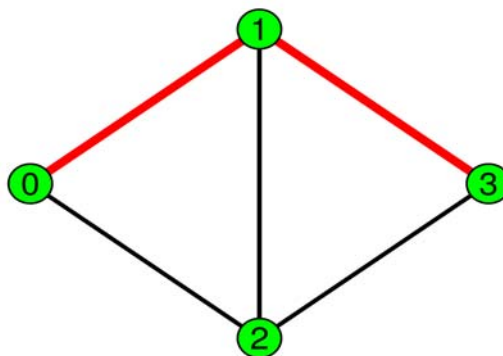
Output: az összes lehetséges út, él vagy csomópont sorozatokként megadva

A program a fentebb részletezett mélységi kereséssel eljut a keresett pontba.

Az s kezdőpontból (0) megkeresi az s -el szomszédos csúcsokat.

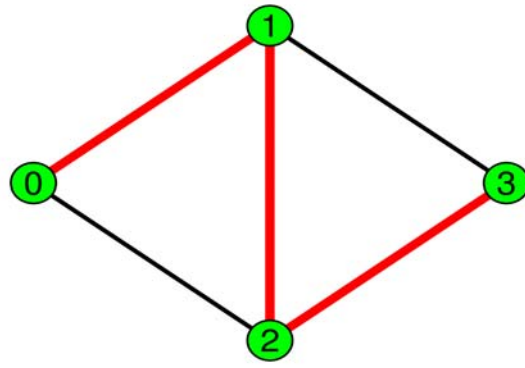
Először mindig a kisebb azonosítóval rendelkező (azonosító, egész szám) csúcsot vizsgálja, ezt megjelöli bejártként.

Ha megtalálja a végpontot visszalép a legutoljára vizsgált ponthoz és a következő szomszédot veszi.



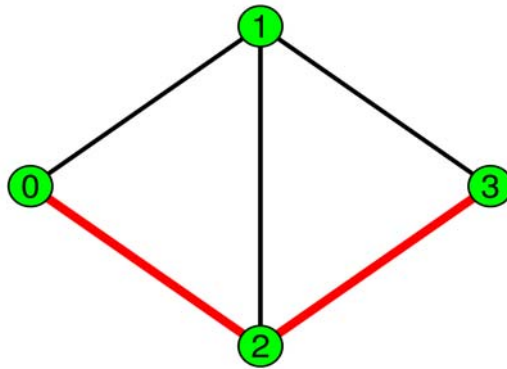
9. ábra
1. út

push(013)



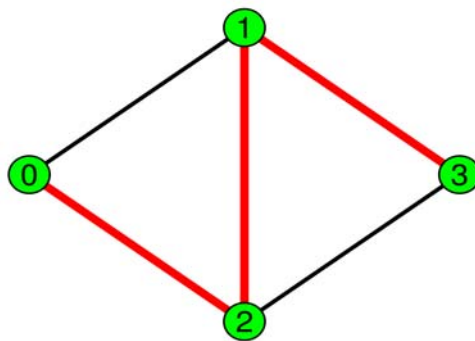
10. ábra
2. út

push(0123)



11. ábra
3. út

push(023)



12. ábra
4. út

push(0213)

Kimenet: a kimeneten az alábbi kétdimenziós adatstruktúrát kapjuk

```
0 1 3
0 1 2 3
0 2 3
0 2 1 3
```

Sávfoglalás:

Miután a program megtalálta az összes hurokmentes utat a két csúc között és ezeket eltárolta a kétdimenziós vector-ban ezeket az utakat, hosszúság szerinti növekvő sorba rendezi.

A sorba rendezés kupacrendező algoritmussal történik mivel a legrosszabb esetben is $N \cdot \log N$ lépést hajt végre ahol N az elemek száma.

Az így nyert adatszerkezetet a legrövidebb úttól kezdve vizsgáljuk.

Ha egy x szélességű frekvenciasávra érkezik kérés, akkor $x+2$ széles szabad sávot keresünk, mivel két optikai út között a spektrumban kell, hogy legyen egy szabadon hagyott védősáv. Ebben a modellben a védősávot egy vivőfrekvencia szélességűre választottuk.

Az $x+2$ széles szabad sávnak a teljes út minden élén teljesülni kell.

Ha a vizsgált útra teljesül a feltétel akkor lefoglaljuk a megfelelő éleken az x -széles spektrum sávot.

Ha nem teljesül, vizsgáljuk a rendezett utak közül a következőt, azaz a második legrövidebbet.

Spektrumfüggő legrövidebb útválasztás (Spectrum-aware Shortest Path Routing) módszer két irányú csatornafoglalással(SASP-2):

A futási idő csökkentése és a jobb spektrumkihasználás érdekében módosítottam az előző algoritmust.

Ez az algoritmus két irányból vizsgálja egy optikai út mentén a spektrumot. Az út mentén lévő élek spektrumának logikai vagyolása után az optikai út teljes hosszában szabad csatornákat kapjuk. Egy ilyen spektrumot vizsgál az algoritmus egyszerre két irányból kezdve, az alacsonyabb frekvenciájú csatornáktól a magasabb felé és vissza legnagyobb frekvenciától a kisebbek felé. Ahol előbb talál elég széles szabad sávot ott allokal.

Szimuláció

A szimulációhoz a LEMON (Library for Efficient Modeling and Optimization in Networks) véletlenszám generátorát használva generáltam kéréseket véletlenszerű két pont között. A kérések száma az aktuális hálózat bonyolultságától, nagyságától függ.

Egy optikai szálon az OFDM csatornák, vivőfrekvenciák számát 30-nak választottam.

A forgalmi kérések csatornaigénye véletlenszerűen változik 1 és 5 között.

A szimuláció célja megmutatni, hogy adott körülmények között (túlterhelt hálózat vagy ideális eset) melyik algoritmus tudja kiszolgálni a legtöbb kérést.

Előzetes feltevések:

Várakozásaim szerint a Dijkstra algoritmust alkalmazó legrövidebb útválasztó algoritmus lesz a leggyorsabb, és ideális terhelés esetén a legtöbb blokkolást is ennél a módszernél tapasztalhatjuk. Ez az algoritmus már abban az esetben is blokkolással tér vissza, ha a két pont közötti legrövidebb út egy élén nincs elég szabad csatorna. Viszont sikeres allokálás esetén ez a módszer használja a legkevesebb erőforrást, hiszen mindig a legrövidebb út mentén foglal le erőforrásokat.

Az SASP módszert használó algoritmus hosszabb ideig fog futni, viszont később lesz az első blokkolás. Az algoritmus abban az esetben, amikor a legrövidebb út mentén blokkolás van további útvonalakat vizsgál, és ha lehetséges egy hosszabb élsorozaton foglal sávot.

A hálózat normális terhelése mellett tehát várhatóan kevesebb blokkolással fog teljesíteni ez a módszer, viszont több erőforrást használ.

A hálózat túlterhelt állapotában több blokkolást fogunk kapni mint a Dijkstra algoritmust használva.

A módosított SASP módszer várhatóan szimmetrikusabb spektrumeloszlást eredményez.

A k-Shortest megközelítés átmenet a SASP módszer és a legrövidebb út módszer között. Viszont az algoritmus csak a legrövidebb út hosszának függvényében ad meg utakat, ezért hamarabb kapunk blokkolást.

Mérendő adatok:

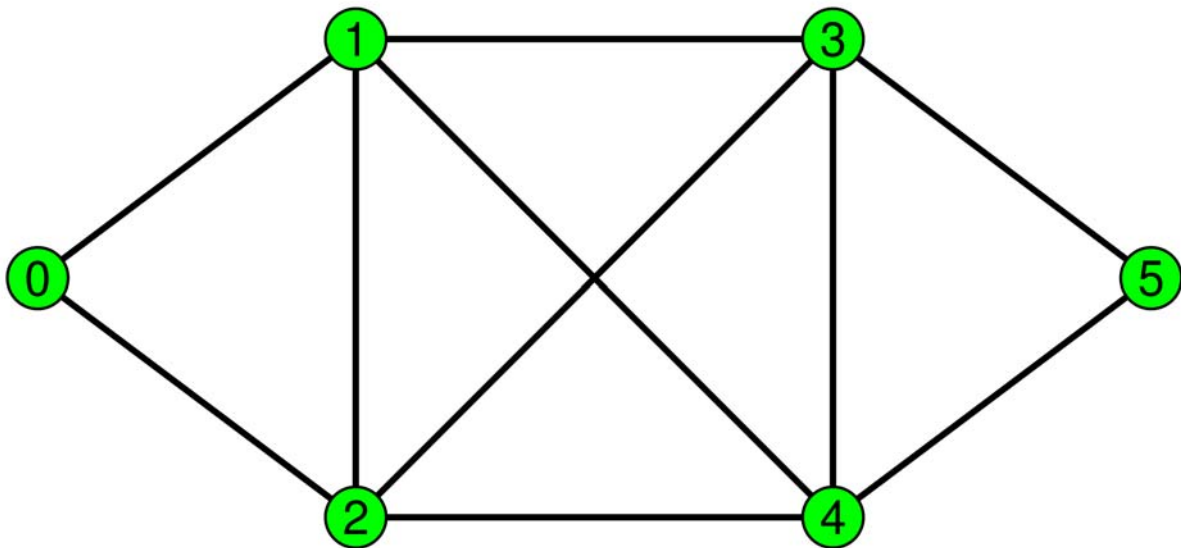
Az algoritmusok hatékonyságát legjobban a sikeresen teljesített kérések számával lehetne jellemezni.

Feltételezzük ,hogy a hálózat normál állapotban(áteresztőképességének megfelelő terhelés alatt) minden forgalmi igényt ki kell ,hogy szolgáljon. Ezen oknál fogva fontos mérőszám lehet, hogy hány kérést tud kiszolgálni blokkolás nélkül, azaz hány teljesített kérés van az első blokkolásig.

További érdekes adat lehet a spektrum telítettsége. Összes szabad csatorna és összes foglalt csatorna aránya.

Futtatás a tesztelő hálózaton

A teszteléseket az alábbi hálózaton kezdtem, az egy élen lévő szabad csatornák számát 10-nek választva, itt könnyen ellenőrizhető volt a helyes működés:



13. ábra
Próba hálózat

A program a csomópontokban található (integer) azonosítókkal dolgozik.

Teszthálózat: 5 10 20 40 80 kérésre futtatva

Az eredmények az igényelt csatornák száma szerint : véletlenszerű 1-3,3,2,1

	SASP-D	SASP
Blokkolások száma	0,0,0,0	0,0,0,0

5

	SASP-D	SASP
Blokkolások száma	0,0,0,0	0,0,0,0

10

	SASP-D	SASP
Blokkolások száma	3,6,3,0	1,7,1,0

20

	SASP-D	SASP
Blokkolások száma	12,18,12,3	11,19,11,0

40

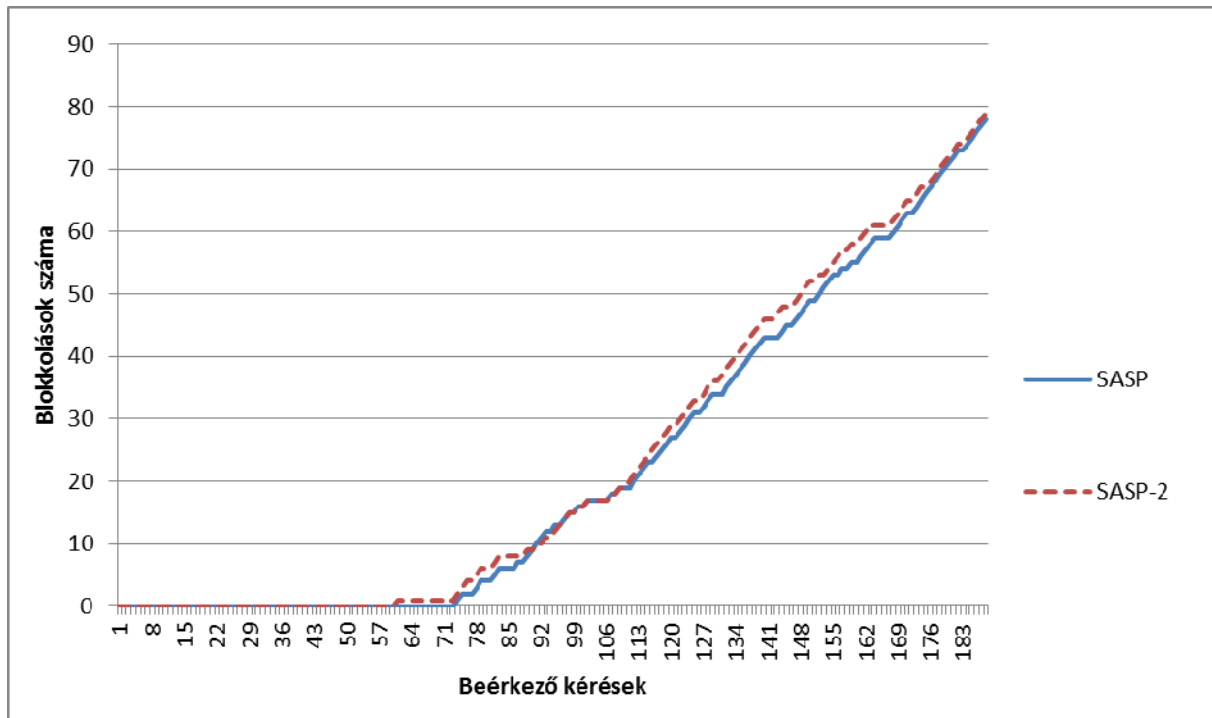
	SASP-D	SASP
Blokkolások száma	38,49,43,29	41,51,42,29

80

Első blokkolásig teljesített kérések kis a hálózaton:

	SASP-D	SASP
1 csatorna	27	32
2 csatorna	10	16
3 csatorna	5	10

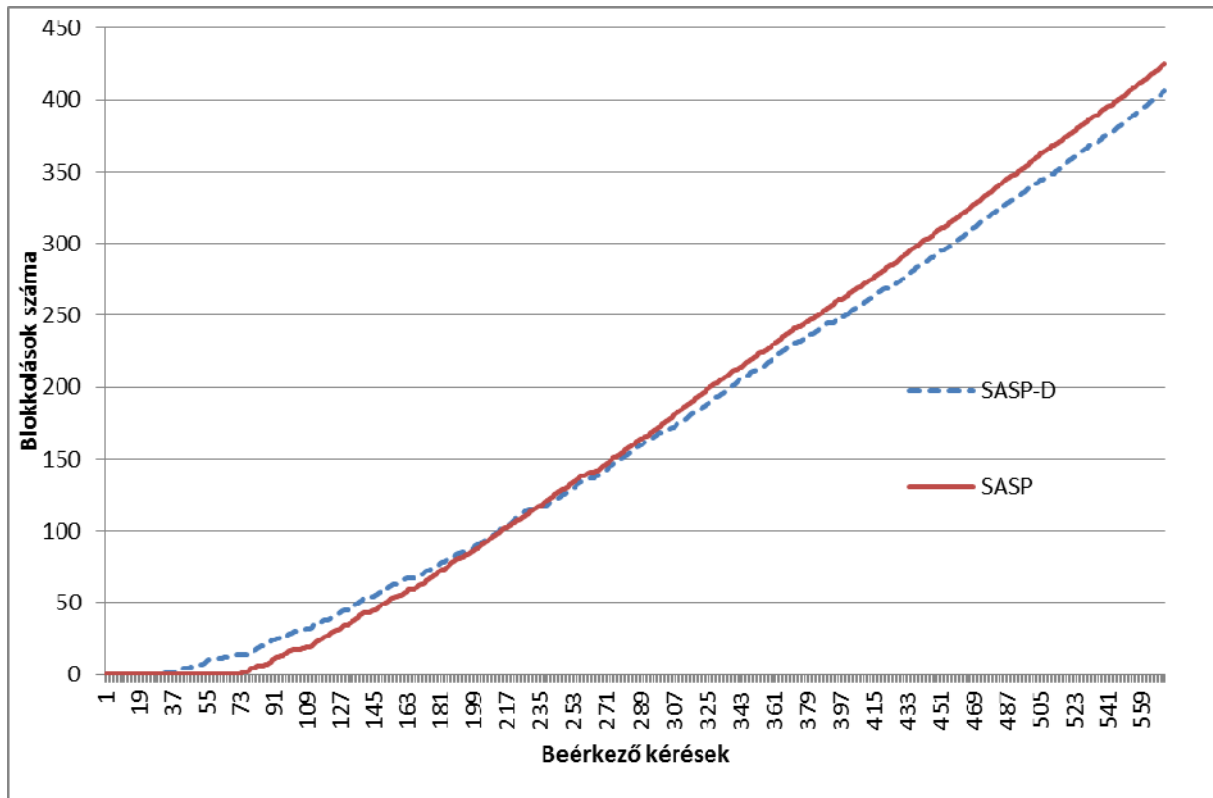
Az eredményekből láthatjuk, hogy jelentősen később kapjuk az első blokkolást az összes út módszernél, viszont túlterhelt hálózat esetén a Dijkstra alapú módszer jobb.



16. ábra

Az egyirányú és kétirányú spektrumkitöltés vizsgálata blokkolások szempontjából 200 kérés

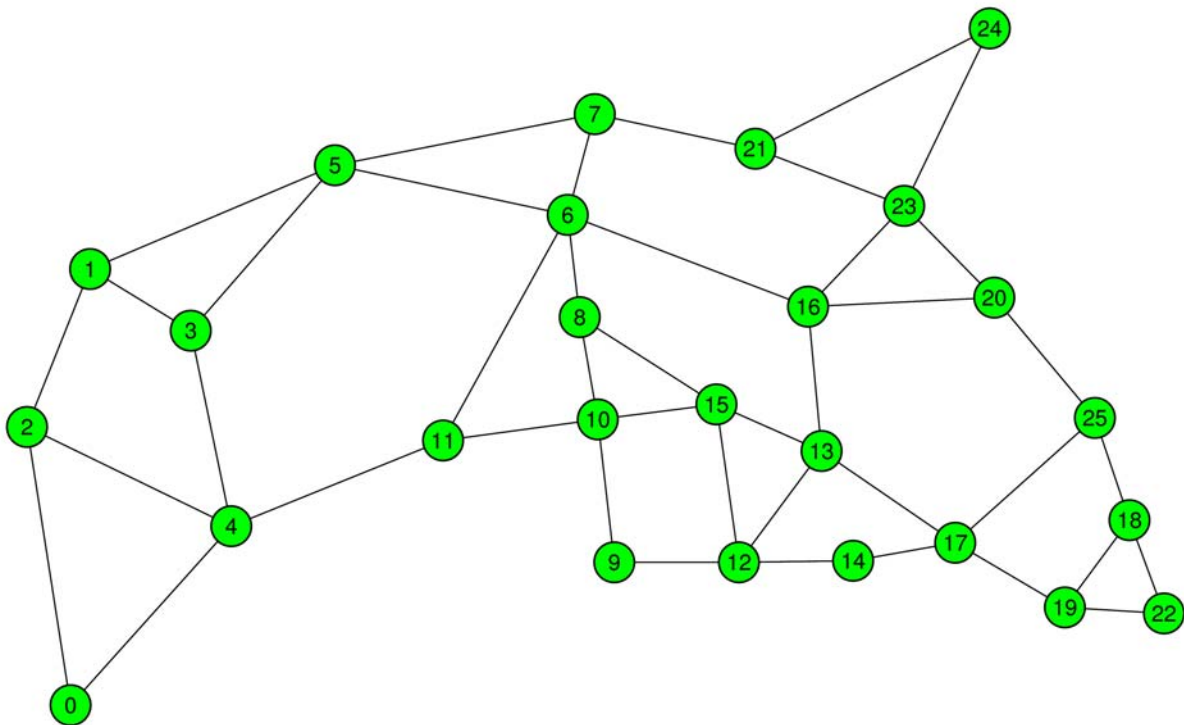
Az alábbi grafikonon (17. ábra) látható az a pont ahol a két görbe metszi egymást ez az állapot a 22 pontos európai hálózaton tesztelve a 200.ik beérkező kérés közelében van. Amikor a hálózat terheltsége ezen szint fölé emelkedik hatékonyabb a legrövidebb utat választó módszer, mivel ilyen terheltség mellett átlagosan több utat tud elvezetni.



17. ábra

A blokkolások alakulása a kérések függvényében 600 kérés esetén

Futtatás a 26 csomópontos észak-amerikai hálózaton



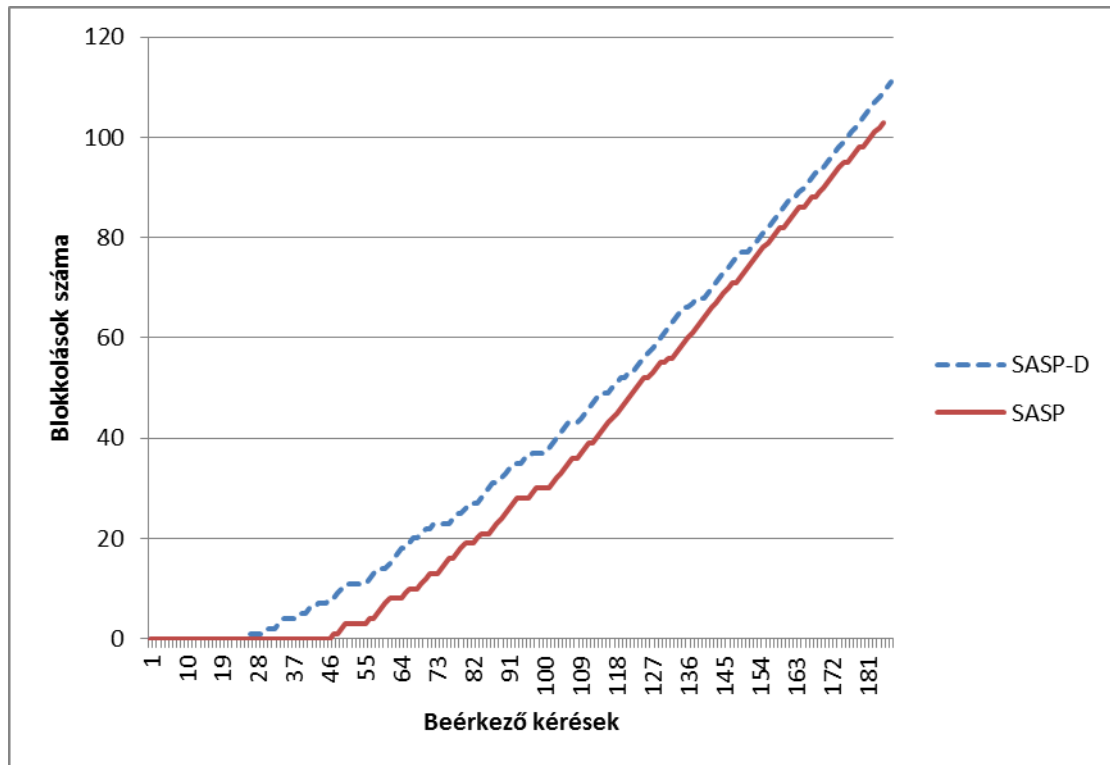
18. ábra

26 pontos észak-amerikai hálózat

A fentebbi ábrán (18.ábra) lévő hálózatot a LEMON egy függvényével rajzoltam ki eps formátumú képbe. A csomópontokban látható számok a program által is használt azonosító értékek.

Csomópontok száma: 26

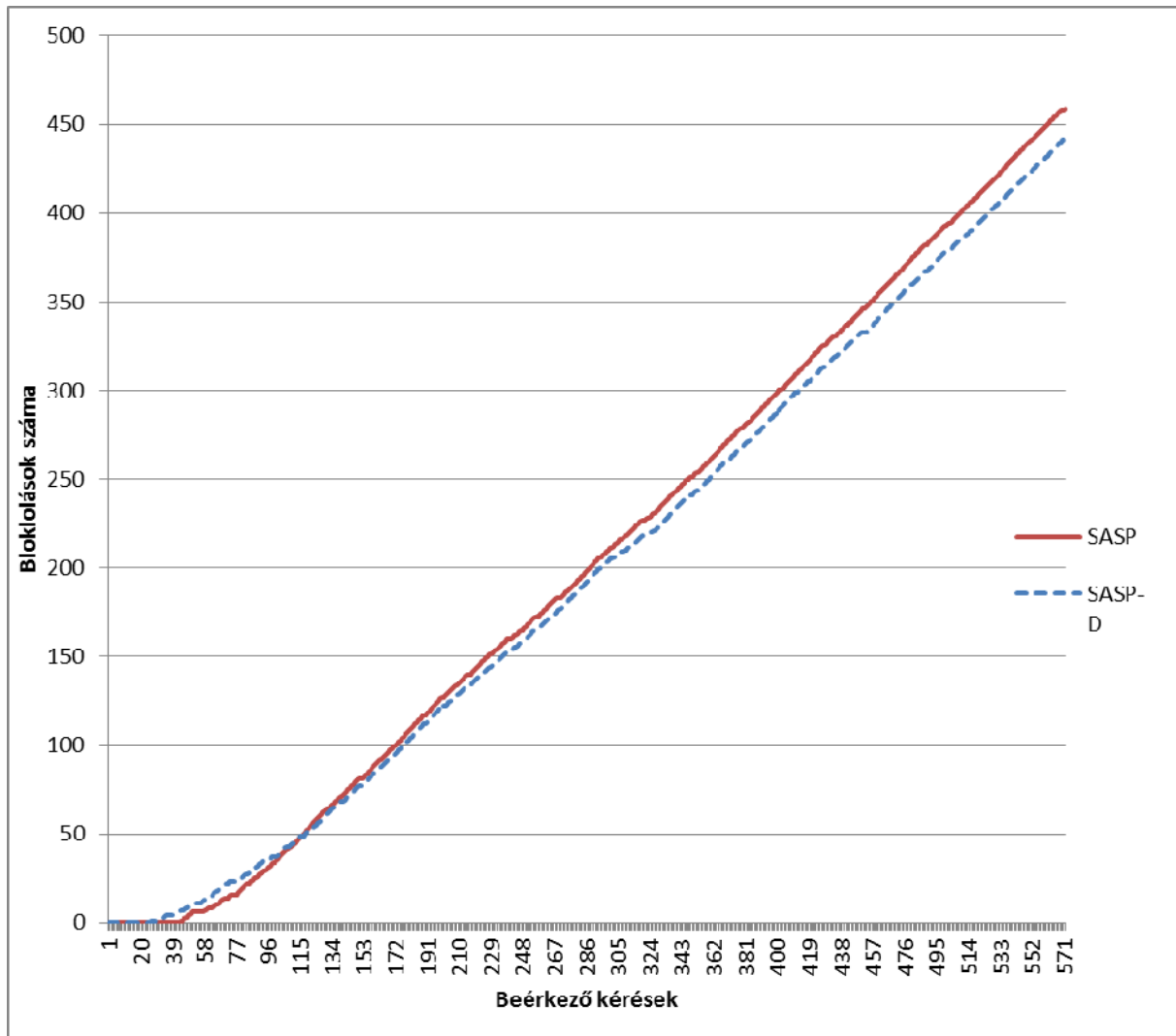
Élek száma: 42



19. ábra

Dijkstra algoritmus és az összes út módszer 200 kérés esetén

A 19-es ábrán láthatjuk, hogy később érkezik az első blokkolás az összes út módszert használó algoritmust futtatva. Ahogy emelkedik a kérések száma közelíti a két módszer hatékonysága.

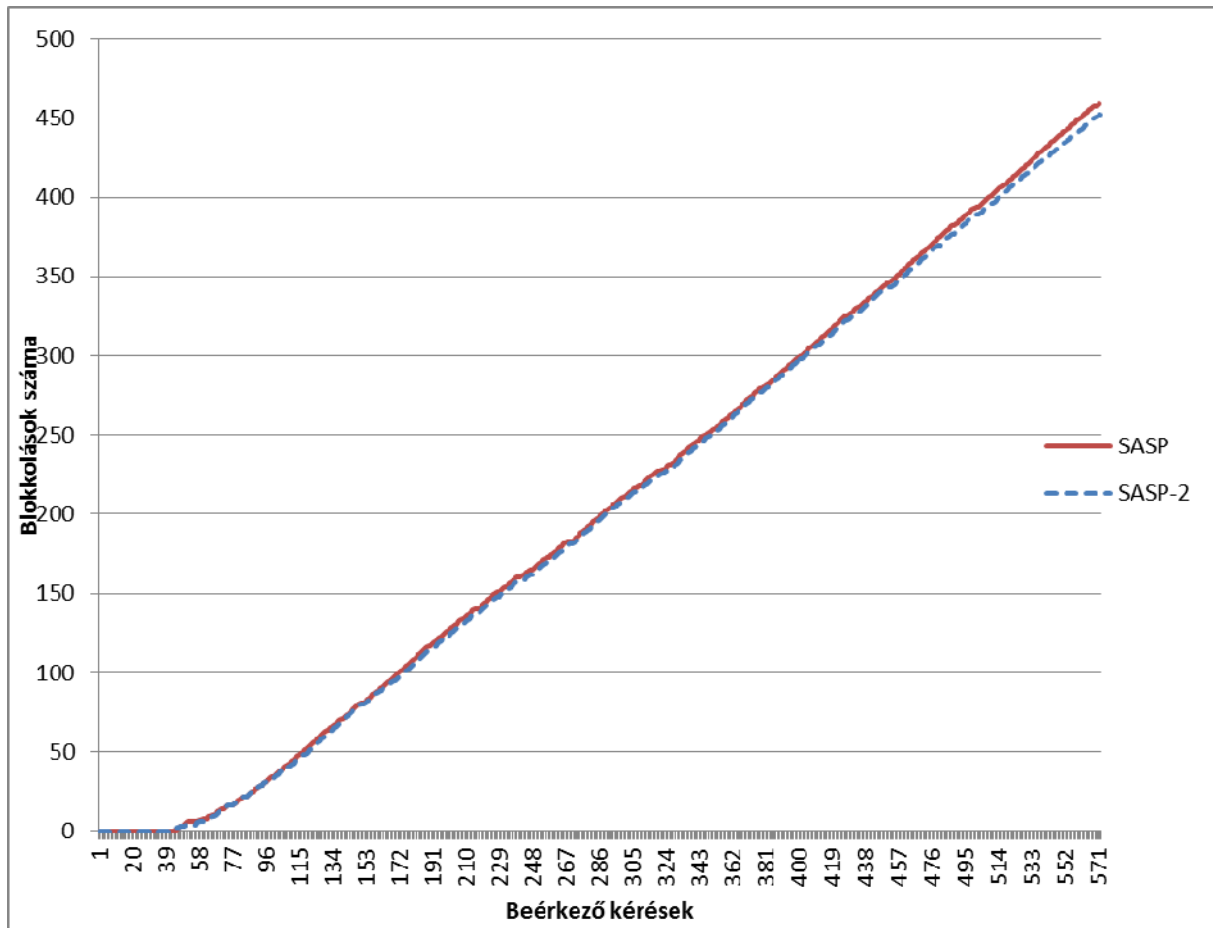


20. ábra

A Dijkstra algoritmus és az összes út módszer 600 kérés esetén

Az európai hálózaton végzett teszthez(17.ábra) hasonlóan itt is(20.ábra) metszi egymást a két görbe. Itt a metszéspont 115 kérésnél van.

Túlterhelt hálózat esetén a Dijkstra algoritmus alapú SASP-D itt is jobban teljesít.



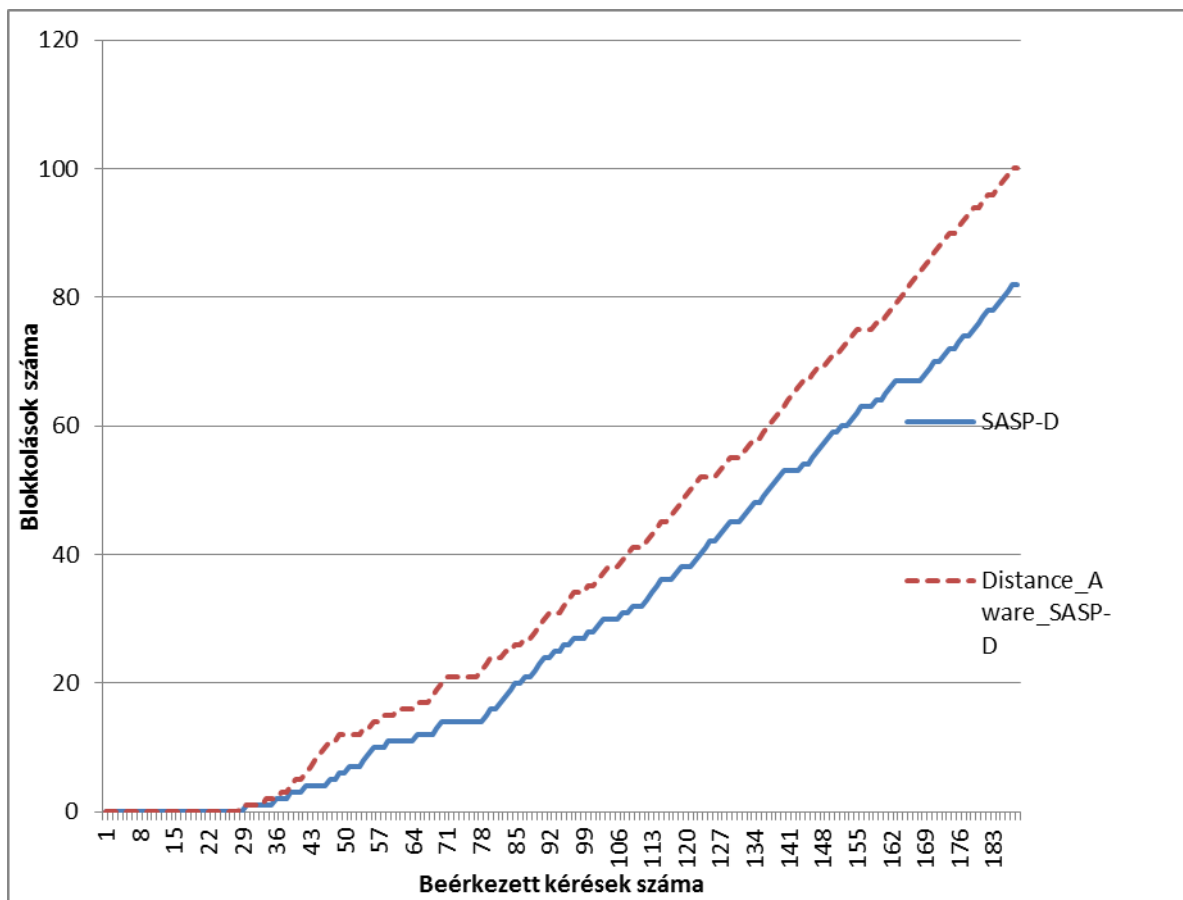
21. ábra

Az összes út módszer és a kétirányú összes út módszer 600 kérés esetén

Távolságfüggő modell

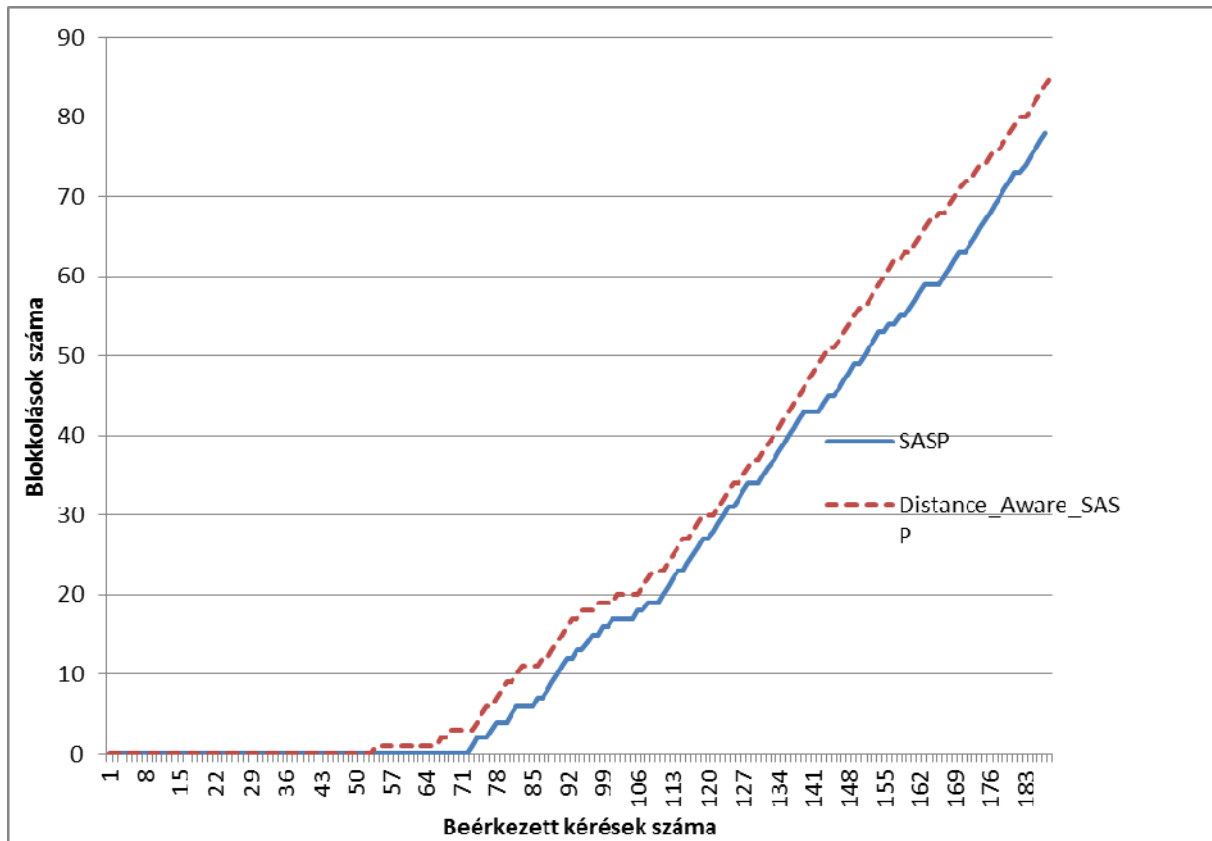
Az algoritmusokat teszteltem olyan modell esetén is ahol egy optikai út hosszát nem a benne lévő élek és csomópontok száma adja, hanem az élekhez rendelt hosszak összege. Az európai és észak-amerikai hálózatokban az élekhez adva van egy költség, amit eddig nem vettem figyelembe. A költség jelentheti a két szomszédos központ közötti távolságot, így célunk lehet az is, hogy minél rövidebb optikai szálakon továbbítsuk a forgalmi igényt.

A 22. ábrán összevettem a költség alapú és az egység él hosszúságon alapuló algoritmusokat. A programokat kipróbáltam az európai és az észak-amerikai hálózatra is, hasonló eredményekkel.



22. ábra

A két Dijkstra algoritmus a 22 pontos európai hálózaton



23. ábra

A két összesít kereső algoritmus a 22 pontos európai hálózaton

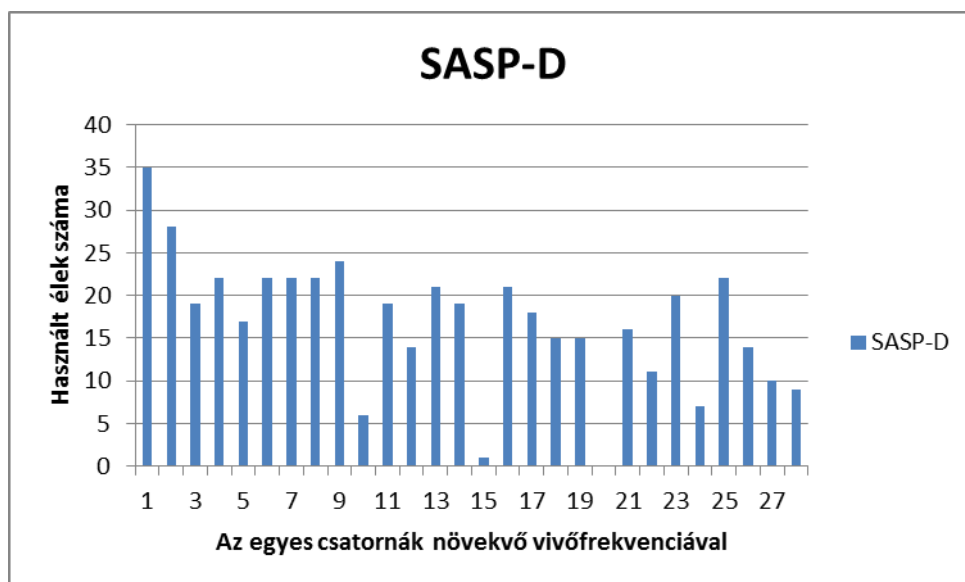
Látható, hogy mindkét esetben kevesebb blokkolást kapunk az eredeti modellel, ami nem veszi figyelembe az optikai szálak tényleges hosszát.

Az élhosszakat figyelembe vevő algoritmus sok esetben hosszabbnak találhat egy kevesebb élből álló utat. Ilyenkor az eredeti módszer kevesebb élen vezet el a forgalmat több szabad spektrumot hagyva a hálózatban.

Energia hatékonyság szempontjából is jobb, ha kevesebb központon haladunk át, viszont hosszabb optikai szálon nagyobb valószínűséggel keletkezhet hiba.

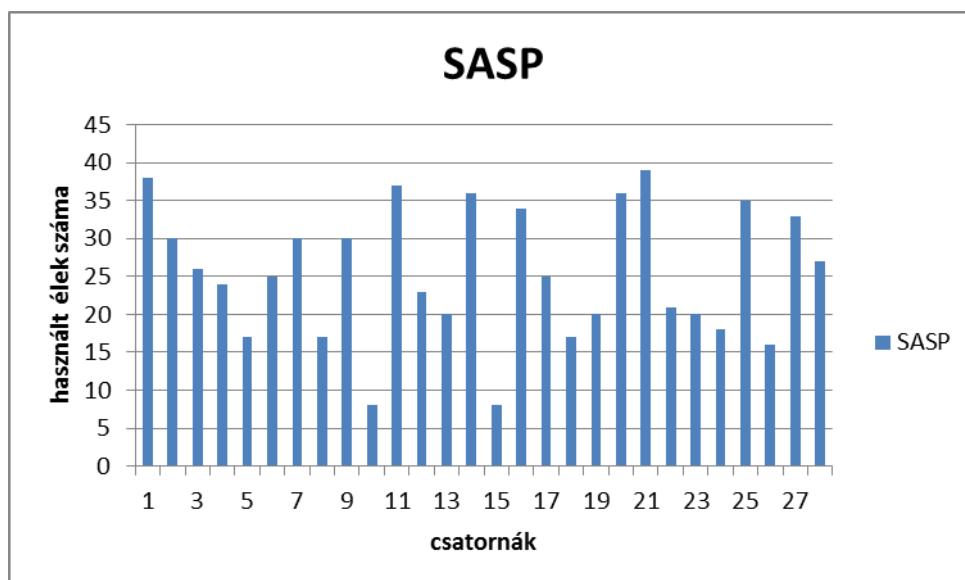
A forgalom eloszlása az egyes csatornákon

Az alábbi grafikonok (24-27.ábrák) a forgalom eloszlását mutatják az egyes csatornákon. Balról jobbra növekszik az OFDM vivők frekvenciája.



24. ábra

Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban Dijkstra futtatása után



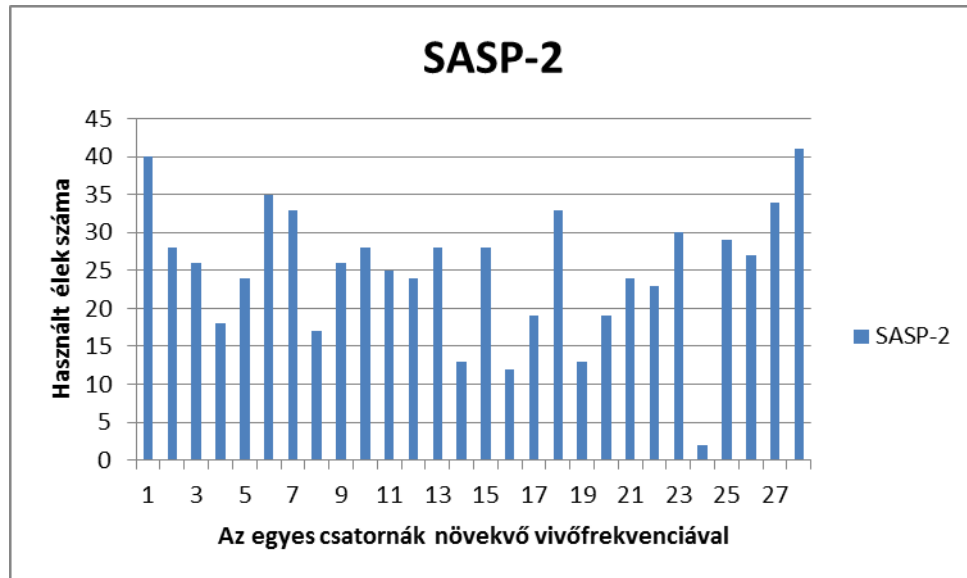
25. ábra

Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban AllPath futtatása után

Az ábrákból több következtetés is levonható:

A fentebbi két ábrán jól látható, hogy 200 beérkező kérés esetén melyből a Dijkstra algoritmussal 118-at míg az összes út módszerrel 122-öt szolgáltatunk ki sokkal telítettebb a hálózat a második esetben.

Az összes út algoritmus később okoz blokkolást viszont több erőforrást használ az elkerülő hosszabb utak miatt.

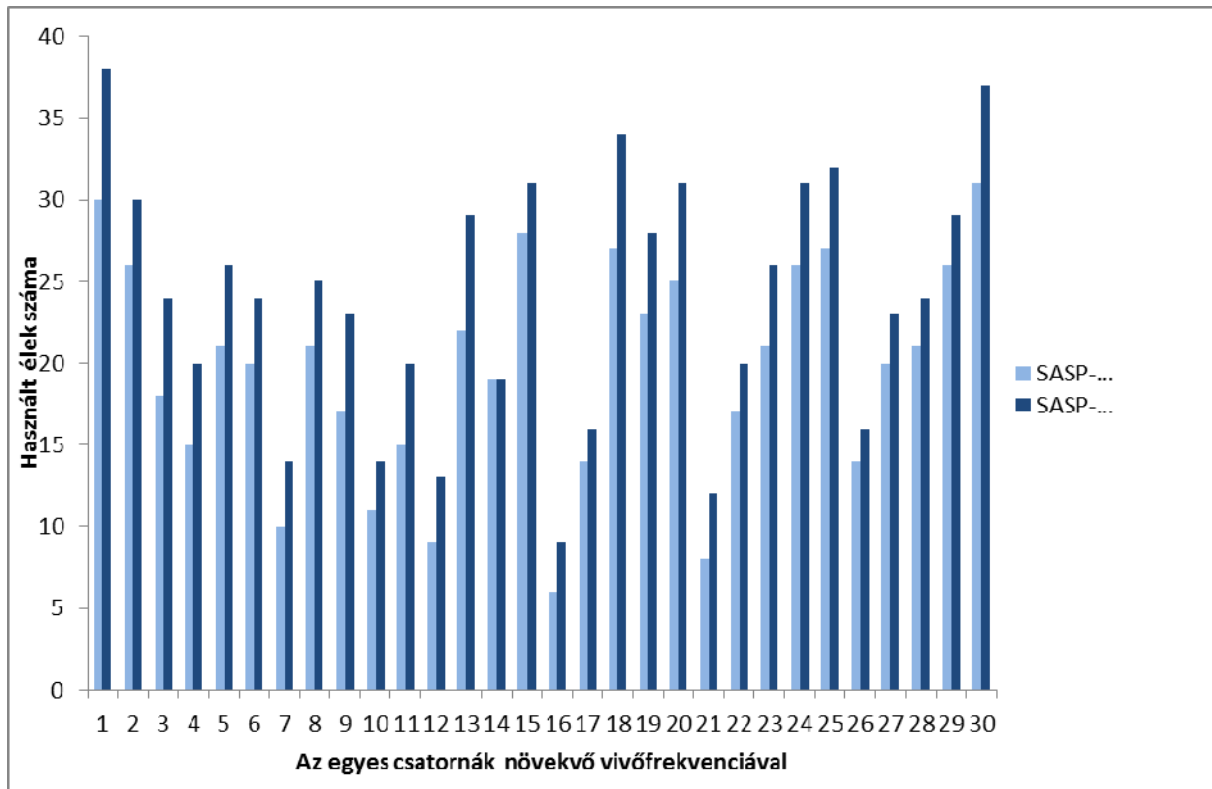


26. ábra

Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban kétirányú AllPath futtatása után

A kétirányú spektrumkitöltést alkalmazva egyszerre vizsgáljuk az adott út mentén az élek spektrumát az alacsonyabb frekvenciáktól felfelé és a legmagasabb vivőfrekvenciájú csatornáktól lefelé. Ezzel a módszerrel sokkal szimmetrikusabb képet kapunk.

Látni, hogy a spektrum perem nagyobb az élek használatának aránya.



27. ábra

Az optikai szálak terheltsége 200 és 600 beérkező kérés esetén

Futási idő:

SASP= 22_eu,200kérés(rnd1-5),30 csatorna 6:18

SASP-2= 22_eu,200kérés(rnd1-5),30 csatorna 4:15

A kétirányú spektrumfoglalás esetén átlagosan 30%-al csökkent a futási idő.

A Dijkstra algoritmus algoritmus futási ideje mindig 1 sec alatt maradt.

A SASP algoritmus eredményei alapján a futási idő és komplexitás csökkentése érdekében egy új módszer kidolgozásába kezdtem mely nem veszi figyelembe az összes lehetséges optikai utat a két pont között, hanem egy előre megadott k számú legrövidebb út algoritmussal dolgozik, bár így egyes esetekben nő a blokkolás valószínűsége.

Algoritmusok bonyolultsága:

Az összes út keresési algoritmus NP-teljes probléma.

A k-Shortest Path módszer megoldható polinom időben(lásd. Eppstein algoritmus).

Megjegyzés:

A tesztelő hálózaton futtatva sokkal hamarabb jelenkezték a Dijkstra alapú és az összes útkereső algoritmus közti különbségek. A terhelés növekedésével a SASP-D jelentősen kevesebb blokkolást okozott.

Az európai és amerikai hálózatokon nem mutatkozott ekkor különbség, ennek oka, hogy a tesztelő hálózaton a véletlenszerűen kiválasztott csúcsok által kapott utak hossza nagyobb szórást mutat és a SASP algoritmus már hamar a legrövidebb útnál többszörös hosszúságú utat talál, ezzel arányosan több erőforrást foglal le, míg a nagyobb hálózatok esetén a SASP által első szabad legrövidebb út és a Dijkstra alapú algoritmus által talált legrövidebb út hossza között nincs olyan nagy különbség.

Érdekes megemlíteni, hogy az észak-amerikai hálózaton futtatva a SASP mintegy ötöd annyi idő alatt futott le. A hasonló nagyságú hálózatokon tapasztalt ilyen mértékű eltérés a futási időben a hálózatot eltérő topológiájával magyarázható.

Összegzés

Tudomásunk szerint még nem születtek algoritmusok az O-OFDM modulációs technikán alapuló optikai jelátvitel területén, melyek az OFDM adta előnyöket kihasználva, futás közben a szabad spektrumot figyelembe véve valósítanak meg útvonalválasztást.

Dolgozatomban kifejtettem az általam kidolgozott három megoldás működését és valós optikai gerinchálózatok modelljein futtatott szimulációkkal támasztottam alá hatékonyságukat.

Az eredményeket tekintve minden esetben jobbnak bizonyult az a modell melyben az optikai szálak egységnyi hosszúak következésképp az utak hossza csak az élek számától függ.

Az algoritmusokat összevetve a különböző helyzetekben, a hálózat normál terhelése mellett, az összes utat kereső algoritmust (SASP, SASP-2) ajánljuk.

A hálózat túlterhelése esetén kevesebb blokkolást kaptam a Dijkstra algoritmus alapú legrövidebb útkereső algoritmust használva. Az utóbbi körülmények között a SASP-D algoritmust javasoljuk.

A futási időket is figyelembe véve a SASP-D jelentősen gyorsabb (1 sec alatt) a SASP és SASP-2-nél.

A SASP-2-vel az egyszerre történő kétirányú keresés használatával átlagosan 30%-os futási idő csökkenést értem el.

Egy hatékonyságában SASP-2 vel egyező de futási idejét tekintve nagyságrendileg gyorsabb algoritmus kidolgozásába kezdtem.

Irodalomjegyzék

1. A Survey on OFDM-Based Elastic Core Optical Networking: Guoying Zhang, Marc De Leenheer, *Member, IEEE*, Annalisa Morea, *Member, IEEE*, and Biswanath Mukherjee, *Fellow, IEEE*;
2. Spectrum-Efficient and Scalable Elastic Optical Path Network: Architecture, Benefits, and Enabling Technologies: Masahiko Jinno, Hidehiko Takara, Bartlomiej Kozicki, Yukio Tsukishima, Yoshiaki Sone, and Shinji Matsuoka, NTT Corporation
3. Traffic Grooming in Spectrum-Elastic Optical Path Networks :Yi Zhang,Xiaoping Zheng, Qingshan Li, Nan Hua, Yanhe Li, and Hanyi ZhangTsinghua National Laboratory for Information Science and Technology Department of Electronic Engineering, Tsinghua University, Beijing, 100084, China
4. Highly Survivable Restoration Scheme Employing Optical Bandwidth Squeezing in Spectrum-Sliced Elastic Optical Path (SLICE) Network: (Yoshiaki Sone*, Atsushi Watanabe*, Wataru Imajuku+, Yukio Tsukishima*, Bartlomiej Kozicki*,Hidehiko Takara*, and Masahiko Jinno*)
5. Distance-Adaptive Spectrum ResourceAllocation in Spectrum-Sliced Elastic Optical Path Network: Masahiko Jinno, Bartlomiej Kozicki, Hidehiko Takara, Atsushi Watanabe, Yoshiaki Sone, TakafumiTanaka, and Akira Hirano, NTT Corporation
6. Lemon (Library for Efficient Modeling and Optimatization in Networks) <http://lemon.cs.elte.hu>
7. Dijkstra's algorithm http://en.wikipedia.org/wiki/Dijkstra's_algorithm
8. Depth-first search http://en.wikipedia.org/wiki/Depth-first_search
9. Wavelength-division multiplexing http://en.wikipedia.org/wiki/Wavelength-division_multiplexing
10. Finding the k Shortest Paths: David Eppstein 35th Annual Symposium on Foundations of Computer Science, 1994 Proceedings.,

Ábrajegyzék

1. ábra Egy WDM-et és egy OFDM-et használó szál spektruma	4
2. ábra WDM és OFDM csatornák	5
3. ábra a modellben használt él spektrumának szemléltetése	6
4. ábra Szemléltető ábra	8
5. ábra Dijkstra algoritmusának szemléltetése a mintahálózaton	10
6. ábra Mélységi bejárást szemléltető fa-gráf	11
7. ábra.....	11
8. ábra Egyszerűsített teszhálózat	12
9. ábra 1. út	12
10. ábra 2. út.....	13
11. ábra 3.út	13
12. ábra 4. út	13
13. ábra Próba hálózat.....	16
14. ábra.....	19
15. ábra SASP és SASP-D 200 kéréssel az európai hálózaton.....	20
16. ábra Az egyirányú és két irányú spektrumkitöltés vizsgálata blokkolások szempontjából 200 kérés	21
17. ábra A blokkolások alakulása a kérések függvényében 600 kérés esetén	22
18. ábra 26 pontos észak-amerikai hálózat.....	23
19. ábra Dijkstra algoritmus és az összes út módszer 200 kérés esetén	24
20. ábra A Dijkstra algoritmus és az összes út módszer 600 kérés esetén	25
21. ábra Az összes út módszer és a két irányú összes út módszer 600 kérés esetén	26
22. ábra A két Dijkstra algoritmus a 22 pontos európai hálózaton.....	27
23. ábra A két összesút kereső algoritmus a 22 pontos európai hálózaton	28
24. ábra Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban Dijkstra futtatása után	29

25. ábra Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban AllPath futtatása után.....	29
26. ábra Az egyes élek terheltségének eloszlása a hálózatban kétirányú AllPath futtatása után	30
27. ábra Az optikai szálak terheltsége 200 és 600 beérkező kérés esetén	31

Függelék:

Bemenő adat file:

A 22 csomópontos európai hálózat:

nodes

label coords

Ebben a részben láthatjuk a csomópontok adatait:

-első oszlopban a csomópontok azonosítója

-második oszlopban a csomópontok koordinátája

```
0 (94,194)
1 (390,27)
2 (251,226)
3 (195,357)
4 (0,599)
5 (183,544)
6 (486,0)
7 (423,84)
8 (295,338)
9 (245,486)
10 (390,184)
11 (415,272)
12 (800,49)
13 (515,222)
14 (388,341)
15 (616,282)
16 (381,432)
17 (550,320)
18 (767,335)
19 (751,562)
20 (543,519)
21 (476,355)
```

@edges

Alább az álek adatait láthatjuk:

-első két oszlopban van megadva, hogy mely két csomópont között vannak

-harmadik oszlopban található az egyedi azonosítójuk

-negyedik oszlopban a párhuzamos élek szám

-utolsó oszlopban a költség(távolság)

```
label cap cost
0 2 0 1 19
0 3 1 1 22
1 2 2 1 18
1 6 3 1 9
1 7 4 1 19
2 0 5 1 19
2 1 6 1 18
2 3 7 1 6
2 8 8 1 19
2 10 9 1 9
2 11 10 1 12
3 0 11 1 22
3 2 12 1 6
3 4 13 1 18
3 8 14 1 10
3 9 15 1 10
```

4	3	16	1	18
4	5	17	1	16
5	4	18	1	16
5	9	19	1	17
6	1	20	1	9
6	7	21	1	20
6	12	22	1	21
6	13	23	1	16
7	1	24	1	19
7	6	25	1	20
7	10	26	1	23
8	2	27	1	19
8	3	28	1	10
8	9	29	1	21
8	11	30	1	7
8	14	31	1	19
8	16	32	1	21
9	3	33	1	10
9	5	34	1	17
9	8	35	1	21
9	16	36	1	8
9	20	37	1	18
10	2	38	1	9
10	7	39	1	23
10	11	40	1	12
10	13	41	1	11
11	2	42	1	12
11	8	43	1	7
11	10	44	1	12
11	13	45	1	17
11	14	46	1	17
11	21	47	1	22
12	6	48	1	21
12	13	49	1	19
13	6	50	1	16
13	10	51	1	11
13	11	52	1	17
13	12	53	1	19
13	15	54	1	20
13	17	55	1	15
13	21	56	1	16
14	8	57	1	19
14	11	58	1	17
14	16	59	1	21
14	21	60	1	21
15	13	61	1	20
15	17	62	1	20
15	18	63	1	17
16	8	64	1	21
16	9	65	1	8
16	14	66	1	21
16	20	67	1	22
16	21	68	1	21
17	13	69	1	15
17	15	70	1	20
17	20	71	1	21
17	21	72	1	7
18	15	73	1	17

```

18 19 74 1 7
18 20 75 1 13
19 18 76 1 7
19 20 77 1 19
20 9 78 1 18
20 16 79 1 22
20 17 80 1 21
20 18 81 1 13
20 19 82 1 19
20 21 83 1 8
21 11 84 1 22
21 13 85 1 16
21 14 86 1 21
21 16 87 1 21
21 17 88 1 7
21 20 89 1 8

```

```

@attributes
avg_distance 2.46753
max_distance 5
nodal_degree 0.244444
traffic_file 22_eu.trf
parallel_demands 160
link_cap 10
max_level 1
step_of_increase -1
stat_periods 500
method dpp

```

A 26 csomópontos észak-amerikai hálózat:

```

@nodes
label coords
0 (71,149)
1 (84,439)
2 (42,334)
3 (151,398)
4 (178,268)
5 (247,508)
6 (402,475)
7 (420,542)
8 (410,407)
9 (433,244)
10 (422,339)
11 (319,325)
12 (516,244)
13 (571,318)
14 (592,245)
15 (501,349)
16 (562,414)
17 (660,257)
18 (776,272)
19 (733,214)
20 (686,420)
21 (527,519)
22 (799,210)
23 (626,481)
24 (683,599)

```

25 (753,340)

@edges

		label	cap	cost
0	2	0	1	856
0	4	1	1	866
1	2	2	1	427
1	3	3	1	298
1	5	4	1	881
2	0	5	1	856
2	1	6	1	427
2	4	7	1	753
3	1	8	1	298
3	4	9	1	476
3	5	10	1	733
4	0	11	1	866
4	2	12	1	753
4	3	13	1	476
4	11	14	1	480
5	1	15	1	881
5	3	16	1	733
5	6	17	1	707
5	7	18	1	840
6	5	19	1	707
6	7	20	1	275
6	8	21	1	301
6	11	22	1	822
6	16	23	1	783
7	5	24	1	840
7	6	25	1	275
7	21	26	1	403
8	6	27	1	301
8	10	28	1	284
8	15	29	1	451
9	10	30	1	509
9	12	31	1	438
10	8	32	1	284
10	9	33	1	509
10	11	34	1	681
10	15	35	1	299
11	4	36	1	480
11	6	37	1	822
11	10	38	1	681
12	9	39	1	438
12	13	40	1	230
12	14	41	1	317
12	15	42	1	327
13	12	43	1	230
13	15	44	1	289
13	16	45	1	310
13	17	46	1	345
14	12	47	1	317
14	17	48	1	119
15	8	49	1	451
15	10	50	1	299
15	12	51	1	327
15	13	52	1	289
16	6	53	1	783
16	13	54	1	310

172 172 172 173 174 175 176 177 178 179 179 180 181 182 183 184 185 186 187 188 189 190 191
191 192 193 194 195 196 197 198 199 200 200 201 202 203 204 205 206 207 208 209 210 211 212
212 213 214 215 216 217 218 219 220 221 222 222 223 224 225 226 227 228 229 230 230 231 232
233 234 235 236 237 238 238 239 239 240 241 242 243 243 244

SASP(200 kérés) futtatás után az európai hálózat élei:

```
010100100101101111001110000000
010000000101101011001110011110
01100000000001111001110000110
010100100001101000001101110000
011011110100001000001101110110
010011110101101011001110011110
000110100101100011110111011100
011110000011011110001110010110
010110111101111010101110011100
010101010011011110101110110110
011110111101111011110111010110
011100000011000000001110000000
011000011101101110000000111100
011110111001101000001110111100
011100111101111010001111011110
011001000000000011100000110000
000100010011001111001110110110
000011110000011110101110000110
011011011101111011011101110110
011010000111011011101100111010
000001000001100000011101110000
011000111101011011101110011110
011000111101011011011101110110
000011011101111011101111010000
011101100101111010111101110110
010111000101111010111100011110
011011110111001011101110111010
011011110101001011000000000000
011110111101101011011101110110
011011010100000011100000000110
011110010101111011001111010110
010110010101010000001110011100
011110111101111011110111011100
011101100011001111011100010110
000000111001101011011101110110
011101010101010000001110011100
011001100101111000111100011110
011110010101000000011101000000
```

011110010101111010110001110000
011100111000000011110001110110
011110111011001011011101110110
011110111100001000011100000110
011101000000001000011100000000
011110111101101011011101011100
000000111101111011011101000110

SASP-2 futtatás után a hálózat élei:

010000110100000000001111010010
010101110110100100100111000110
01100111001101110000000000010
010101000110100100101111011110
011001000011011100110000011110
010000110100000000110111010110
000110110101110011101111000000
011110111101110110100011011110
010110111100000011101001011110
010110111101110101101011011110
011110111101110110101111011110
011100000001110000100011000000
011101110000001100100000110000
0111100001101001001001111001110
011101111011110010000001011110
011000001110000100011000011110
000001110011011100011011000010
011110111101110001101000011110
011101111011101101110110110110
011011101110000101110011000010
000100000110100100001111011110
011011110111000010111011011110
011011110011101101110011011110
011101111011110000111001000110
011101111011011100111101000110
010011110111010010000101011110
011011101110110101110111011110
011010110000110000000000011110
011110110011101101110011010110
011000001110110101100100000110
010001111011110101100101011110
010110110000100011100100001010
011110111101110011101111011110
011101110111011100100011000110

000101110110110101101111011110
01110000000010011100100001010
0110111100001001011110000110
0100000011101000000100011110
01100111100011100000101011110
0111011100001110110111100000
010101110111011101100011011110
01000111011100110110000011110
0111000011011010000000000010
0111101101110100111011011110
000001111011100100001100011110