

Bandwidth measurement (NTK_RFC 0002)

Измерение пропускной способности

В этом документе описаны изменения протокола Npv7. Текст будет включён в окончательную документацию, а пока его можно изменять, контактируя с разработчиками.

Проблема измерения качества каналов

В текущей версии Npv7 радар (Radar) измеряет качество канала, используя лишь время кругового обхода rtt^1 и потери пакетов. Это явно не оптимально, поскольку пропускная способность не учитывается и канал с малой пропускной способностью (например, 20 Кбит/с), но с небольшой задержкой окажется лучше широкополосного канала с умеренной задержкой.

Улучшение

Узел должен включать в пакеты трассировки (Tracer Packet) не только rtt пройденных каналов, но и текущую их пропускную способность (полосу). Это позволит формировать трафик с учётом реальной пропускной способности каналов.

Измерение пропускной способности

Измерение включает 2 фазы. В первой измеряется общая полоса новых каналов узлами перехвата и назначения, а вторая фаза обеспечивает постоянный мониторинг пропускной способности. Отслеживание используемой полосы выполняется с помощью библиотеки `librcar`.

Общая доступная полоса

А <--> В <--> С

Узел В «ловит» трафик между узлами А и С. В конце ловушки В измеряет общую доступную полосу каналов В->С и В->А. Имеются разные методы измерения пропускной способности каналов. Первый и простейший заключается в передаче неопределённого числа случайных пакетов в течение нескольких секунд по адресу получателя на канале. Скорость передачи контролируется с помощью `librcar` и регистрируется максимальное число переданных в секунду байтов как доступная для выгрузки (upload) полоса данного канала. Этот метод очень эффективен и измеренная полоса является реальной, а не аппроксимированной. Побочным эффектом является полная загрузка канала на несколько секунд.

Другой вариант более изыскан и использует методы Packet Pair и Packet Train, описанные в <http://perform.wpi.edu/downloads/wbest/README> и <http://www-static.cc.gatech.edu/fac/Constantinos.Dovrolis/bw.html>.

Поскольку каналы могут быть асимметричными, измерения повторяются также для А->В и С->В. В результате будет получена пропускная способность каналов А->В, В->А, С->В, В->С.

Контроль полосы в реальном масштабе времени

С помощью библиотеки `librcar` узел В может отслеживать использование полосы каналов.

Max_link_bw

Общая доступная пропускная способность канала.

nflows

Текущее число потоков в канале. Потоком считается множество (stream) пакетов, связанных с конкретным соединением.

Текущую доступную полосу канала можно аппроксимировать выражением

$$\text{link_avail_bw} = \text{Max_link_bw} / (\text{nflows} + 1)$$

Такая аппроксимация выбрана потому, что метод управления трафиком TCP похож на алгоритм max-min и при большом числе потоков `link_avail_bw` является хорошим приближением.

Если радар сообщает о значительных вариациях текущей доступной полосы, передаётся новый запрос QSPN.

Задержка rtt

Каждый узел сети будет задерживать пересылку полученного пакета Tracer (TP) на время, обратно пропорциональное `link_avail_bw`. Таким образом, пакеты TP будут приниматься для эффективности. Побочным эффектом этого правила является игнорирование крайних случаев, когда маршруты с очень низким значением rtt будут иметь очень малую полосу `bw` или маршруты с оптимальной полосой `bw` будут иметь очень большое значение rtt . Однако в реальном мире такие ситуации достаточно редки, поскольку rtt и зачастую связаны между собой.

Дополнительная информация об эффективности пакетов TP приведена в документе [QSPN v2](#).

Пропускная способность маршрута

Пропускная способность маршрута из S в D обозначается $bw(S \rightarrow D)$ и равна пропускной способности наихудшего канала в пути. Например, для маршрута

S --64Мб/с--> R --64Мб/с--> T --32Мб/с--> O --100Мб/с--> I --100Мб/с--> D
пропускная способность составит $bw(S \rightarrow D) = 32$ Мбит/с.

¹Round-trip time.

