











AMPLIACIÓN DE REDES – EJ.1

ANÁLISIS

Podemos observar en todas las series cómo el algoritmo de Jacobson/Karels comienza con un RTO mucho mayor que el de Jacobson, pero rápidamente se reajusta, consiguiendo que el tiempo de retrasmisión sea mucho más cercano al anterior tiempo de la métrica, de esta forma, el algoritmo de Jacobson/Karels consigue ser bastante más eficiente.

Aunque podemos observar que, como Jacobson/Karels usa la desviación para el cálculo de su algoritmo, cuando se produce una variación drástica de un dato de la métrica (como por ejemplo en la serie 5) con respecto al siguiente, este aumenta drásticamente su RTO, incluso aunque la variación sea descendente (como ocurre a mitad de la serie 6). Siendo en estos casos menos eficiente que el algoritmo de Jacobson. Pero teniendo en cuenta que es únicamente durante un corto periodo de tiempo, pues rápidamente se reajusta, podemos seguir afirmando que, en general y viendo los resultados de forma lineal en todas las gráficas, Jaconson/Karels será siempre una mejor opción que el algoritmo de Jacobson.

Únicamente, el algoritmo de Jacobson parece ser más eficiente en los casos en los que los tiempos de las muestras varían constantemente, entre una muestra y la anterior (como ocurre en la serie 3). Aun así, la mejoría es mínima y no merece la pena aplicar este algoritmo si sólo presenta ventaja en estos casos y cuando se dan durante un continuo período de tiempo.