

# Network Simulation

Zusammenfassung

PER NATZSCHKA

## INHALTSVERZEICHNIS

|  |    |
|--|----|
| Inhaltsverzeichnis                     | 1  |
| 1 Network Simulation                   | 2  |
| 1.1 Systemuntersuchung                 | 2  |
| 1.2 Modelle                            | 2  |
| 1.3 Simulationen                       | 3  |
| 2 M/M/1 Queues                         | 6  |
| 2.1 Aufbau                             | 6  |
| 2.2 Messungen                          | 6  |
| 2.3 Analyse                            | 7  |
| 3 Wahrscheinlichkeitstheorie           | 8  |
| 3.1 Grundlegendes                      | 8  |
| 3.2 Zufallsgrößen und deren Verteilung | 8  |
| 3.3 Momente und Quantile               | 9  |
| 3.4 Verteilungen                       | 10 |
| 3.5 Hypothesentests                    | 11 |
| 4 Validierung                          | 12 |
| 4.1 Durchführende                      | 12 |
| 4.2 Schritte                           | 12 |
| 4.3 Techniken                          | 13 |
| 4.4 Empfohlenes Vorgehen               | 14 |

## ABKÜRZUNGEN

**DES** Discrete-Event Simulation

**PMF** Probability Mass Function

**CDF** Cumulative Distribution Function

**PDF** Probability Density Function

## 1 NETWORK SIMULATION

### 1.1 Systemuntersuchung

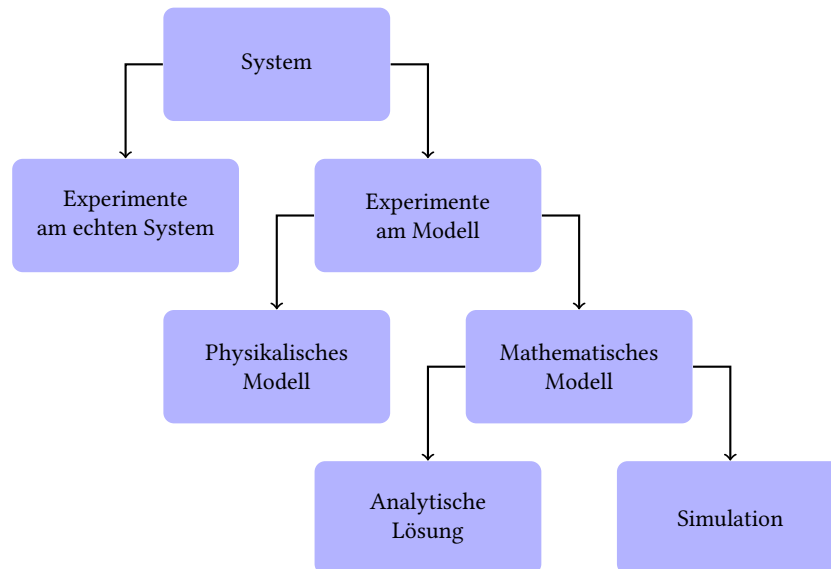


Fig. 1. Möglichkeiten der Systemuntersuchung

- Experimente am echten System
  - teuer
  - System existiert möglicherweise nicht
- Experimente am physikalischen Modell
  - untypisch bei Netzwerksimulationen
  - begrenzte Einsicht durch Feldtests
- Analytische Lösung eines Mathematischen Modells
  - zu präferieren
  - Modelle schnell zu komplex
  - hohe Abstraktion nötig
- Simulation
  - letzter Ausweg
  - Mittelweg zwischen Analytischer Lösung und Physikalischem Modell

### 1.2 Modelle

- Modell: Repräsentation eines Systems, um es zu untersuchen
- statisch/dynamisch
- deterministisch/stochastisch
- diskret/kontinuierlich

### 1.3 Simulationen

#### 1.3.1 Klassifikation von Simulationen.

- Klassifikation abhängig von Modell
  - statisch/dynamisch
  - deterministisch/stochastisch
  - diskret/kontinuierlich
- Discrete-Event Simulation (DES)
  - dynamisch, stochastisch, diskret
  - trace-driven
  - Objekt-/Prozessorientiert
  - parallel/verteilt
- Terminierende Simulationen
  - spezifische Start- und Endbedingungen
  - Messungen hängen von Start- und Endbedingungen ab
  - ähnlich zu transients Analyse (Impulsantwort)
  - z. B. Simulation der Flugbahn eines fallenden Balles, bis er den Boden berührt
- Steady-State Simulationen
  - kein natürliches Event legt Simulationslänge fest
  - überprüfen von Langzeitverhalten im eingeschwungenen Zustand
  - korrespondiert zur Steady-State Analyse
  - z. B. Simulation eines Gewichtes an einer Feder

#### 1.3.2 Schritte einer Simulationsuntersuchung.

- (1) Problemformulierung und Planung der Untersuchung
- (2) Daten sammeln und Modelldefinition
- (3) Validierung des konzeptuellen Modells
- (4) Programmerstellung und Verifikation
- (5) Testdurchläufe
- (6) Validierung des programmierten Modells
- (7) Experimente designen
- (8) Simulation durchführen
- (9) Output analysieren
- (10) Dokumentieren, präsentieren, Ergebniss nutzen

#### 1.3.3 Vor- und Nachteile.

- Vorteile
  - meist einzige Möglichkeit
  - erlaubt Annäherung an Systemverhalten unter geplanten Bedingungen
  - Vergleich unterschiedlicher Designs
  - Kontrolle über Bedingungen
  - erlaubt Zeitlupe/-raffung

- Nachteile
  - stochastische Modelle geben nur Schätzungen der wahren Charakteristika
  - teuer und zeitaufwendig zu entwickeln
  - lange Laufzeiten
  - massenhafte Outputdaten und Animationen lassen Ergebnisse glaubwürdiger erscheinen als sie sind

#### 1.3.4 Pitfalls.

- ungenau definierte Objekte/unnötige Details
- Fehlkommunikation mit Management
- Fokus auf Programmierung (“nur eine Programmierübung”)
- Zufälligkeit nicht einberechnet
- keine/falsche Daten gesammelt
- unpassende Simulationssoftware (undokumentierte Features?)
- Zweckentfremdung von Animation
- Outputdaten als die einzig wahre Antwort bewerten

#### 1.3.5 Aufbau von DES.

| Objekt                  | Typ            | Beschreibung   |
|-------------------------|----------------|--|
| Systemzustand           | Variablenmenge | beschreibt System zu bestimmten Zeitpunkt  |
| Simulationsuhr          | Variable       | gibt aktuelle Simulationszeit $t$ an   |
| Eventliste              | Liste          | enthält nächste Auftrittszeit je Eventtyp  |
| Statistische Zähler     | Variablenmenge | enthält statistische Informationen   |
| Initialisierungsroutine | Subprogramm    | initialisiert Simulationsmodell bei $t = 0$  |
| Zeitablaufsroutine      | Subprogramm    | bestimmt nächstes Event und setzt $t$ auf dessen Eintrittspunkt  |
| Eventroutine            | Subprogramm    | updated Systemzustand, wenn bestimmtes Event auftritt  |
| Bibliotheksroutine      | Subprogramm    | generiert zufällige Beobachtungen<br>aus Wahrscheinlichkeitsverteilungen                                       |
| Berichtsgenerator       | Subprogramm    | berechnet Schätzungen der gewünschten Messungen<br>und generiert daraus Bericht am Simulationsende             |
| Hauptprogramm           | Subprogramm    | startet Zeitablaufsroutine, um nächstes Event zu bestimmen<br>und gibt Kontrolle an entsprechende Eventroutine |

Tabelle 1. Elemente von DES

### 1.3.6 Statistische Aspekte.

- beobachtete Daten als Input
  - trace-driven
    - \* direkt und nahe an echtem System
    - \* kann nur historische Inputs reproduzieren → unflexibel
  - empirische Verteilung
    - \* Datenwerte als Verteilung interpolieren
    - \* recht valide, einfach, recht direkt
    - \* kann generierte Varianten begrenzen, schwer zu ändern
  - theoretische Verteilung
    - \* an theoretische Verteilung anpassen
    - \* kompakte Repräsentation mit wenigen Parametern, Daten werden “geglättet”
    - \* eventuell schwer, passende Verteilung zu finden
- Verteilungsfindung
  - (1) für Familie entscheiden (exponentiell, gamma, Weibull, ...)
  - (2) Parameter schätzen (z. B. Maximum Likelihood Estimation)
  - (3) Repräsentativität bewerten (Diagramme, Test, ...)
- Statistische Analyse
  - Terminierende Simulationen
    - \*  $n$  unabhängige Wiederholungen
    - \* selbe Startbedingungen
    - \* selbe Endbedingungen
    - \* unterschiedliche Zufallszahlen
    - \* Verteilung der Mittelwerte bilden (Normalverteilungsannahme)
  - Steady-State Simulationen
    - \* anfängliche Warm-Up-Phase (keine Messungen)
    - \* Konvergenz gegen Steady State
      - weiterhin schwankende, korrelierende Beobachtungen
      - Simulation lang genug für festgelegte Präzision
- Probleme
  - Länge der Warm-Up-Phase
    - \* Daumenregeln
    - \* graphische Verfahren
    - \* statistische Test
  - Analyse der korrelierenden Daten
    - \* Endkriterien, um Simulation bei gewünschter Präzision zu beenden
    - \* Umgang mit korrelierenden Daten
    - \* konzeptuell: unabhängige Wiederholungen, Abschnittsmittel
    - \* zudem: andere, komplizierte statistische Methoden

## 2 M/M/1 QUEUES

### 2.1 Aufbau

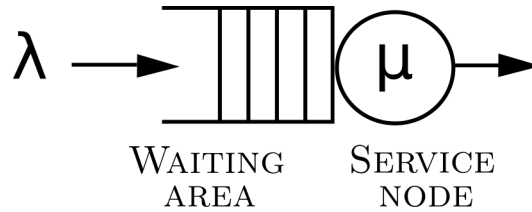


Fig. 2. Aufbau der M/M/1 Queue

- Kendalls Notation
- **M**
  - Memoryless arrival
  - exponentielle Verteilung der Zeit zwischen Ankünften → Poisson-Prozess
- **M**
  - Memoryless service time
  - exponentielle Verteilung der Bearbeitungszeiten
- **1**
  - 1 Server

### 2.2 Messungen

| Messung                  | Beschreibung  |
|--------------------------|---|
| Mittlere Verzögerung $D$ | Durchschnitt der Verzögerungen $D_i = W_i + S_i$<br>$W_i \dots$ Wartezeit, $S_i \dots$ Bearbeitungszeit |
| Mittlere Queuelänge $N$  | Durchschnitt von $N(t)$ für $t \rightarrow \infty$<br>$N(t) \dots$ Anzahl Kunden im System              |
| Auslastung $U$           | Durchschnittlicher Anteil der Zeit mit $N(t) > 0$   |
| Durchsatz $X$            | Durchschnittliche Anzahl abgeschlossener Bearbeitungen pro Zeitschritt                                  |

Tabelle 2. Typische Messungen bei M/M/1 Queues

### 2.3 Analyse

- Darstellung als Markov-Kette mit kontinuierlicher Zeit
  - Zustand  $i$ : Anzahl Kunden im System
  - $i \rightarrow i + 1$ : Ankunftsrate  $\lambda$
  - $i \rightarrow i - 1$ : Bearbeitungsrate  $\mu$
- Zustandswahrscheinlichkeiten:  $\pi_n = \lim_{t \rightarrow \infty} P(N(t) = n)$
- Balancegleichungen
  - $\lambda\pi_0 = \mu\pi_1$
  - $(\lambda + \mu)\pi_i = \lambda\pi_{i-1} + \mu\pi_{i+1}$
- Lösung im eingeschwungenen Zustand
  - $\rho = \frac{\lambda}{\mu}$
  - $\pi_i = \rho^i \pi_0$
  - $\sum_{i=0}^{\infty} \pi_i = \sum_{i=0}^{\infty} \rho^i \pi_0 = \frac{1}{1 - \rho} \pi_0 = 1 \Rightarrow \pi_0 = 1 - \rho \Rightarrow \pi_i = \rho^i (1 - \rho)$
  - modifizierte geometrische Verteilung
- Messungen
  - Durchschnittliche Anzahl Kunden im System:  $E[N] = \frac{\rho}{1 - \rho}$
  - Durchschnittliche Anzahl Kunden in der Queue:  $E[N_q] = \frac{\rho^2}{1 - \rho}$
  - Little's Law:  $E[N] = \lambda E[T]$ 
    - \* Im eingeschwungenen Zustand gilt für Durchsatz:  $X = \lambda$
    - \* Durchschnittliche Verzögerung:  $E[T] = \frac{E[N]}{\lambda} = \frac{\frac{1}{\mu}}{1 - \rho}$
    - \* Durchschnittliche Wartezeit:  $E[W] = \frac{E[N_q]}{\lambda} = \frac{\frac{\rho}{\mu}}{1 - \rho}$
- linear steigende Verzögerung bei niedrigem  $U$
- unbegrenzte Verzögerung für  $\rho = U \rightarrow 1$

### 3 WAHRSCHEINLICHKEITSTHEORIE

- Simulationen modellieren stochastische Prozesse
- statistische Methoden nötig, um
  - Wahrscheinlichkeitsverteilungen und deren Parameter zu finden (Input-Modellierung)
  - Simulationsergebnisse zu analysieren

#### 3.1 Grundlegendes

| Begriff           | Beschreibung  |
|-------------------|---|
| Zufallsexperiment | ein Prozess dessen Ergebnis nicht mit Sicherheit feststeht    |
| Ergebnisraum $S$  | die Menge aller möglichen Ergebnisse eines Zufallsexperiments |
| Ergebnis          | ein Element des Ergebnisraums $S$                             |
| Ereignis $A$      | eine Menge von Ergebnissen, $A \subseteq S$                   |

Tabelle 3. Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie

- $A \cap B = \emptyset \Rightarrow P(A \cup B) = P(A) + P(B)$
- $P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$
- $P(A|B) = P(A) \Leftrightarrow P(A \cap B) = P(A) \cdot P(B) \Leftrightarrow A \text{ und } B \text{ unabhängig}$

#### 3.2 Zufallsgrößen und deren Verteilung

- Zufallsgröße:  $X : S \rightarrow \mathbb{R}_0^+$
- diskrete Zufallsgröße:  $|X(S)| \leq |\mathbb{N}|$ 
  - Wahrscheinlichkeitsfunktion/Probability Mass Function (PMF)
    - \*  $p_i = P(X = x_i)$
  - Verteilungsfunktion/Cumulative Distribution Function (CDF)
    - \*  $F(x) = P(X \leq x) = \sum_{x_i \leq x} p_i$
    - \*  $0 \leq F(x) \leq 1$
    - \*  $F(x)$  monoton steigend ( $x_1 \leq x_2 \Rightarrow F(x_1) \leq F(x_2)$ )
    - \*  $\lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) = 0, \lim_{x \rightarrow +\infty} F(x) = 1$
    - \*  $F(x)$  ist rechtskontinuierlich ( $\lim_{x \rightarrow x_0+} f(x) = f(x_0)$ )
- kontinuierliche Zufallsgröße:  $|X(S)| > |\mathbb{N}|$ 
  - CDF gleich definiert
  - Dichtefunktion/Probability Density Function (PDF)
    - \*  $f(x) = \frac{d}{dx} F(x)$
    - \* Verteilung der Wahrscheinlichkeiten über Werte der Zufallsgröße
    - \*  $\int_a^b f(x) dx = P(a \leq X \leq b)$



### 3.3 Momente und Quantile

- CDF  $F(x)$  und PDF definieren Zufallsgröße vollständig
- Funktionen aber oft zu komplex
- wenige Zahlen besser zur Beschreibung

#### 3.3.1 Erwartungswert.

- Erwartungswert  $m = E[X]$
- Berechnung
  - $X$  diskret:  $E[X] = \sum_{i=1}^{\infty} x_i p_i$
  - $X$  kontinuierlich:  $E[X] = \int_{-\infty}^{\infty} x f(x) dx$
- Linearität:  $E[aX + bY] = aE[X] + bE[Y]$
- Funktion einer Zufallsvariable,  $Y = g(X)$ 
  - $X$  diskret:  $E[Y] = E[g(X)] = \sum_{i=1}^{\infty} g(x_i) p_i$
  - $X$  kontinuierlich:  $E[Y] = E[g(X)] = \int_{-\infty}^{\infty} g(x) f(x) dx$

#### 3.3.2 Varianz.

- Varianz  $\sigma^2 = Var[X]$
- $Var[X] = E[(X - E[X])^2] = E[X^2] - E[X]^2$
- Standardabweichung  $\sigma$
- Eigenschaften
  - $Var[aX] = a^2 Var[X]$
  - $Var[X + Y] = Var[X] + Var[Y]$  (wenn  $X$  und  $Y$  unabhängig sind)

#### 3.3.3 Momente.

- Moment  $n$ -ter Ordnung:  $E[X^n]$ ,  $n \geq 1$
- Zentrales Moment  $n$ -ter Ordnung:  $E[(X - E[X])^n]$ ,  $n \geq 1$
- Beispiele
  - Moment 1. Ordnung: Erwartungswert
  - Zentrales Moment 2. Ordnung: Varianz
  - Moment 3. Ordnung: Schiefe (Maß für Asymmetrie)
- Verteilung kann auch durch Reihe von Momenten definiert werden (wenn diese existiert)

### 3.3.4 Median.

- kleinster Wert  $x_{0.5}$ , sodass  $F(x_{0.5}) \geq 0.5$
- alternative Möglichkeit, Mittelwert anzugeben
- kann sinnvoll sein, wenn Verteilung extreme Werte annehmen kann

### 3.3.5 Quantile.

- für  $0 < q < 1$  ist das  $q$ -Quantil der kleinste Wert  $x_q$ , sodass  $F(x) \geq q$
- wenn  $X$  kontinuierlich und  $F(x)$  streng monoton steigend:  $F(x_q) = q, x_q = F^{-1}(q)$
- Median ist 0.5-Quantil

## 3.4 Verteilungen

### 3.4.1 Geometrische Verteilung.

- Experiment: Wiederhole Bernoulli-Versuche, bis zum ersten Erfolg
- Zufallsvariable: Anzahl an Versuchen
- PMF:  $p_i = p(1-p)^{i-1}$
- CDF:  $F(i) = \sum_{j=1}^i p_j = 1 - (1-p)^i$
- Erwartungswert:  $E[i] = \sum_{j=1}^{\infty} jp_j = \frac{1}{p}$

### 3.4.2 Exponentialverteilung.

- PDF:  $f(x) = \lambda e^{-\lambda x}, x \geq 0$
- CDF:  $F(x) = 1 - e^{-\lambda x}$
- einziger Parameter: Rate  $\lambda$
- Erwartungswert:  $E[X] = \int_0^{\infty} x \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{1}{\lambda}$
- Varianz:  $Var[X] = \int_0^{\infty} (x - \frac{1}{\lambda})^2 \lambda e^{-\lambda x} dx = \frac{1}{\lambda^2}$

### 3.4.3 Normalverteilung.

- PDF:  $f(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}(\frac{x-\mu}{\sigma})^2}$
- CDF hat keine geschlossene Form
- Notation:  $X \sim N(\mu, \sigma^2)$
- Standardnormalverteilung:  $Z \sim N(0, 1)$
- Projektion:  $F_X(x) = F_Z(\frac{x-\mu}{\sigma})$

### 3.5 Hypothesentests

#### 3.5.1 Statistische Hypothese.

- Behauptung, die eine oder mehrere Populationen betrifft
- Verifikation nur durch Betrachtung der gesamten Population (bei Simulationen unmöglich)
- Falsifizierung
  - Beweis durch Gegenbeispiel
  - Folgt aus hoher Wahrscheinlichkeit  $\rightarrow$  Hypothesentest

#### 3.5.2 Vorgehen.

- Vorgehen
  - (1) Beginn bei originaler Hypothese (Alternativhypothese  $H_1$ )
  - (2) Logisches Komplement (Nullhypothese  $H_0$ ) formulieren
  - (3)  $H_0$  widerlegen
  - (4) Aus Falsifizierung von  $H_0$  folgt Verifikation von  $H_1$
- Folgerungen
  - (1)  $H_0$  widerlegt
    - ausreichend Hinweise in Daten
    - Wahrscheinlichkeit für Wahrheit von  $H_0$  unter gewählter Grenze  $\alpha$  (z. B.  $\leq 5\%$ )
    - $H_0$  ablehnen ist nach Konstruktion äquivalent zum annehmen von  $H_1$
  - (2)  $H_0$  nicht widerlegt
    - durch nicht ausreichende Hinweise in Daten
    - sicherer bei  $H_0$  zu bleiben (“sicherer Standardfall”)

#### 3.5.3 Varianten.

- One-/Two-Sample
  - Test, ob Mittelwert einer Population von einem gegebenen Wert abweicht (one-sample)
  - Test, ob sich zwei Populationen unterscheiden (two-sample)
- Unpaired/paired two-sample
  - paired Tests sind statistisch aussagekräftiger
  - anwendbar, wenn Proben aus A und B abhängig sind
  - z. B. bei Vorher-Nachher Vergleichen desselben Gebiets
- Normal-/Unnormal verteilte Daten
  - bei Normalverteilungen (oder Zentraler Grenzwertsatz): t-Test
  - sonst: Wilcoxon-Test (weniger aussagekräftig)

## 4 VALIDIERUNG

- Konzeptuelle Validierung: Überprüfung des konzeptuellen Modells
  - Sind die Abstraktionen, Vereinfachungen, Annahmen des Modells korrekt?
  - Bauen wir das richtige Modell?
  - Problem: Absolute Validation zu teuer
- Verifikation: Überprüfung der Implementation
  - Ist die Implementation korrekt (sprich: bugfrei)?
  - Bauen wir das Modell richtig?
  - Problem: Algorithmisch nicht lösbar (Halteproblem)
- keine Garantien für Validität möglich
- Tests durchführen, bis man sicher genug ist

### 4.1 Durchführende

- Modellentwickler
- Modellnutzer (geleitet durch Entwickler)
- Dritte (während oder nach Entwicklung)
- Bewertungsmodell
  - Subjektive Punkte für verschiedene Validierungsaspekte
  - Kombination von Einzel-, Kategorie- und Gesamtbewertungen
  - Schwächen
    - \* Bestandspunktzahl ist subjektiv
    - \* kein guter Indikator für Korrektheit
    - \* kann zu hohes Vertrauen in Modell verursachen

### 4.2 Schritte

- Datenvalidität
  - ausreichend, genau
  - Umformungen korrekt (z. B. dB  $\leftrightarrow$  lineare Skala)
  - Außenseiter finden und auf Korrektheit überprüfen
- Konzeptuelle Modellvalidierung (z. B. Linearität, Unabhängigkeit von Prozessen)
- Computergestützte Modellverifikation
  - Korrektheitsbeweise
  - Struktur überprüfen
- Funktionelle Validität
  - Simulationsdaten mit echtem System vergleichen (Vergleich der Validationsmöglichkeiten der Funktionalität)

|           | beobachtbares System  | nicht-beobachtbares System  |
|-----------|---|---|
| subjektiv | <ul style="list-style-type: none"> <li>graphische Anzeigen</li> <li>Modellverhalten erforschen</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Vergleich zu anderen Modellen</li> <li>Modellverhalten erforschen</li> </ul> |
| objektiv  | <ul style="list-style-type: none"> <li>statistische Tests</li> </ul>                                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Vergleich zu anderen Modellen durch statistische Tests</li> </ul>            |

Tabelle 4. Vergleich der Validationsmöglichkeiten der Funktionalität

### 4.3 Techniken

#### 4.3.1 *Sehr typisch.*

- Animation
- Vergleich zu anderen Modellen
  - einfache Fälle: analytische Modelle
  - sonst: Ergebnisse anderer (validierter) Modelle (z. B. aus anderen Simulationsframeworks)
- Degenerate Tests
  - Input- und interne Parameter auf degenerierende Fälle setzen
  - z. B.  $\lambda > \mu \Rightarrow$  monoton steigende Verzögerung
- Ereignisvalidität
  - Auftritt von Simulationsevents mit echten Events vergleichen

#### 4.3.2 *Typisch.*

- Test bei Extrembedingungen
  - Ausgabe sollte für jede Kombination extremer/unwahrscheinlicher Faktoren plausibel sein
  - z. B. es kommt lange kein Kunde an  $\Rightarrow$  die Queue leert sich
- Augenscheinvalidität
  - Experten fragen, ob Modellstruktur und Ausgabe Sinn ergeben
- Historische Datenvalidation
  - trace-driven Simulation nutzen, um mit echtem System zu vergleichen
- Parametervariabilitäts-Sensibilitäts Analyse
  - Parameter variieren, um Effekt auf Ausgabe zu bestimmen
  - selbe Effekte sollten bei echtem System auftreten
  - für sensible Parameter: auf ausreichende Genauigkeit achten

#### 4.3.3 *Selten.*

- Funktionelle Grafiken
  - Graphen von Leistungsmessungen während der Modellläufe anzeigen
- Voraussagende Validierung
  - Modell nutzen, um Systemverhalten vorauszusagen und dann vergleichen (Feldtest)
- Turing-Test
  - Experten fragen, ob er zwischen System- und Modellausgaben unterscheiden kann

#### 4.3.4 *Untypisch.*

- Interne Validität
  - mehrere Replikationen erstellen, um stochastische Varianz im Modell zu bestimmen
- Historische Methoden
  - Rationalismus: Annahmen als wahr annehmen → Modell durch logische Schlüsse bilden
  - Empirismus: Annahmen und Ergebnisse empirisch validieren
- Positive Ökonomie
  - Modell muss Zukunft voraussagen können
  - Annahmen und Modellstruktur nicht relevant
- Multistate Validierung
  - Kombination von Rationalismus, Empirismus und Positiver Ökonomie

#### 4.4 **Empfohlenes Vorgehen**

- Animationen nutzen, um Systemzustand zu visualisieren
- Live-Graphen in GUI nutzen
- Degenerate Tests (z. B. Overload)
- Parametersensibilität testen
- Vergleich mit anderen Implementationen
- Augenscheinvalidierung des konzeptuellen Modells
- Modulweises Debugging