### Redes de computadoras, 31 de diciembre de 2024

# ESTIMACIÓN DEL TEMPORIZADOR DE RETRANSMISIÓN (RTO, retransmission timeout) EN TCP

## Martínez Buenrostro Jorge Rafael

correo, molap96@gmail.com Universidad Autónoma Metropolitana Unidad Iztapalapa, México

# Introduccion

El protoclo de transmisión (TCP) estima el proceso del RTT para predecir el tiempo de espera (timeout) de la fuente, a fin de ajustar el temporizador de retransmisión. El emisor TCP mide el RTT desde el momento que se envía un segmento hasta recibir el acuse de recibo (ACK) correspondiente

# **Procedimiento**

Para poder comenzar con esta práctica selecione cuatro trazas al azar de los sets proporcionados, dichas trazas son:

 $\mathbf{SetA}$  -  $\mathbf{hop}02$ 

 $\mathbf{SetD}$  -  $\mathbf{hop}04$ 

 $\mathbf{Set}\mathbf{G}$  -  $\mathbf{hop}21$ 

 $\mathbf{SetF}$  -  $\mathbf{hop29}$ 

El siguiente paso es crear un script en AWK para generar las trazas del proceso RTT (sampleRTT), su estimación (estimatedRTT) y el valor del temporizador (TimeoutInterval). La base para este script son las secciones 2.1 a 2.3 del **RFC 6298**. En la figura siguiente se puede ver el código del script

```
BEGIN {
   # Inicializacion de parametros
   alpha = 1/8  # Suavizado para SRTT
   beta = 1/4  # Suavizado para RTTVAR
   K = 4
                # Factor para RTTVAR
   RTO = 1
                 # Valor inicial de RTO
   firstRTT = 1 # Bandera para la primera medicion RTT
   sample_count = 0 # Contador de muestras procesadas
   start_sample = 200 # Comenzar a partir de la muestra 200
   max_samples = 30  # Tomar solo 30 muestras
}
{
   # Incrementar el contador de muestras
   sample_count++
   \# Solo procesar muestras a partir de la muestra 200
   if (sample_count >= start_sample && sample_count < start_sample +
       max_samples) {
       # RTT_value es el unico valor por linea
       RTT = $1
       # Primer RTT
       if (firstRTT == 1) {
          SRTT = RTT
          RTTVAR = RTT / 2
          RTO = SRTT + K * RTTVAR
          firstRTT = 0
       } else {
           # RTT subsecuentes
          RTTVAR = (1 - beta) * RTTVAR + beta * (SRTT > RTT ? SRTT - RTT :
               RTT - SRTT)
          SRTT = (1 - alpha) * SRTT + alpha * RTT
          RTO = SRTT + K * RTTVAR
       }
       # Escribir en los archivos de salida
       print RTT >> "sampleRTT"
       print SRTT >> "estimatedRTT"
       print RTO >> "timeoutInterval"
   # Si ya se procesaron 30 muestras, terminamos el script
   if (sample_count >= start_sample + max_samples) {
       exit
   }
}
END {
   print "Proceso completado. Los archivos de salida son: sampleRTT,
       EstimatedRTT, TimeoutInterval."
}
```

Figura 1: Script para extraer los datos requeridos

Una vez creado lo ejecutamos para cada una de las trazas seleccionadas, a continuación se muestra la forma de ejecución

```
awk -f rfc6298.awk hop02.txt
```

Figura 2: Ejecución del script para la traza hop02.txt

Como se puede ver en la Figura 1 al ejecutar el script se generan tres trazas: sampleRTT, estimatedRTT y timeoutInterval. El siguiente paso es crear las instrucciones en Octave para poder visualizar en una sola gráfica: la traza original y las trazas generadas por el script. A continuación se muestran las instrucciones propuestas, a reserva del nombre de los ejes y el titulo que cambiará al graficar cada una de las trazas. Además veremos las gráficas creadas por defecto.

```
load estimatedRTT;
load timeoutInterval;
plot(sampleRTT, '--*', 'Color', 'b', 'LineWidth', 0.5, 'MarkerSize', 8);
hold on;
plot(estimatedRTT, '--*', 'Color', 'k', 'LineWidth', 0.5, 'MarkerSize', 8);
plot(timeoutInterval, '--*', 'Color', 'r', 'LineWidth', 0.5, 'MarkerSize', 8)
;
legend('sampleRTT', 'estimatedRTT', 'timeoutInterval');
grid on;
xlabel('Eje x');
ylabel('Eje y');
title('Erro incurrido');
print -dpng "traza.png";
```

Figura 3: Ejecución del script para la traza hop02.txt

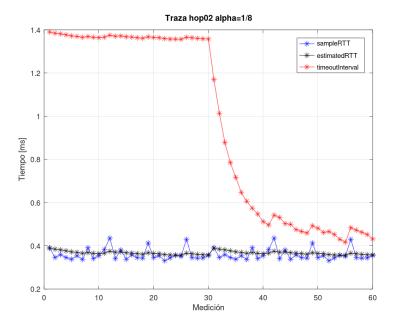


Figura 4: Gráfica de las trazas de las muetras hop<br/>02  $\,$ 

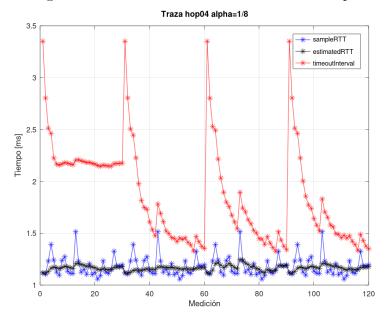


Figura 5: Gráfica de las trazas de las muetras hop<br/>04  $\,$ 

. 5

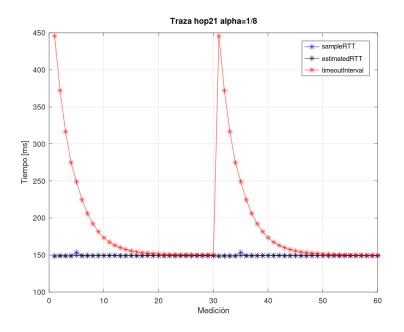


Figura 6: Gráfica de las trazas de las muetras hop<br/>21  $\,$ 

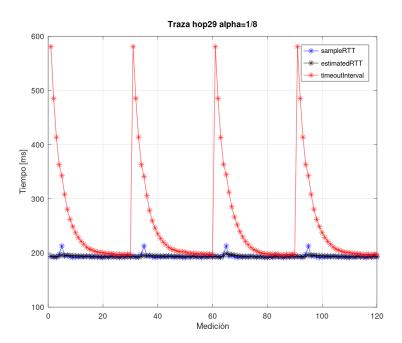


Figura 7: Gráfica de las trazas de las muetras hop29

#### Cuestionario

1. ¿Se observa un proceso suave en el proceso de estimación (*EstimatedRTT*) con respecto a las muestras del RTT (*SampleRTT*) tal como propone Jacobson?

Si, el proceso de estimación de EstimatedRTT debería ser suave con respectoa a las muestras de SampleRTT, como lo propone el algoritmo de Jacobson

2. Las fórmulas de Van Jacobson para el cálculo del RTO son las siguientes:

$$EstimatedRTT = (1 - \alpha) * EstimatedRTT + \alpha * R'$$

$$VariacionRTT = (1 - \beta) * VariacionRTT + \beta * |EstimatedRTT - R'|$$
  
 $TimeoutInterval = EstimatedRTT + max(G, K * VariacionRTT)$ 

Los valores por defecto son  $\alpha=1/8$  y  $\beta=1/4$  son ampliamente utilizados en la práctica debido a que equilibran adecuadamente la estabilidad de la estimación de RTT y la sensibilidad a las fluctuaciones de la red.

 $\alpha$  controla que tan rápido se adapra el EstimatedRTT a nuevos valores de SampleRTT. Si el RTT flutúa constantemente debido a cambios rápidos en la red, es posible que se quiera una estimación más precisa con menor error.  $\alpha$  podría ser ajustado ligeramente a un valor más bajo, por ejemplo,  $\alpha=1/16$  para hacer la estimación más conservadora y menos sensible a fluctuaciones grandes, pero esto hará que el EstimatedRTT sea menos reactivo.

.

# Entregables

## Cálculo del Error Cuadrático Medio (ECM)

El error cuadrático medio es una métrica comúnmente utilizada para evaluar la diferencia entre valores predichos y valores reales. La fórmula del error cuadrático es:

$$ECM = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (x_i - \hat{x}_i)^2$$

donde

- N es el número total de muestras
- $x_i$  es el valor real de sampleRTT en la i-ésima medición
- $\bullet$   $\hat{x}_i$ es el valor estimado de estimatedRTT en la i-ésima medición

Este valor se utiliza para comparar los diferentes valores de  $\alpha$  en el proceso de estimación.

# Implementación de la Estimación de RTT

Para este análisis, se emplea el algoritmo de Jacobson para estimar el EstimatedRTT y el RTO a partir de las muestras de SampleRTT. Se emplean tres valores diferentes de  $\alpha$  para estudiar su influencia en el cálculo del EstimatedRTT, a saber:

- $\alpha = \frac{1}{8}$  (valor por defecto)
- $\alpha_1 = \frac{1}{4}$
- $\alpha_2 = \frac{1}{16}$

#### Análisis de Resultados

Se realizaron tres simulaciones para cada valor de  $\alpha$ , y se calcularon los valores de SampleRTT, EstimatedRTT y RTO para cada medición. A continuación, se presenta el error cuadrático medio (ECM) para cada uno de los valores de  $\alpha$ 

$$MSE(\alpha) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (SampleRTT_i - EstimatedRTT_i)^2$$
 (1)

## Gráficas de la Estimación de RTT

A continuación se presentan las gráficas de los tres procesos: SampleRTT, EstimatedRTT y TimeoutInterval, para cada valor de  $\alpha$  seleccionado. El eje x representa el número de la medición (número de vuelta), mientras que el eje y muestra los valores de los procesos.

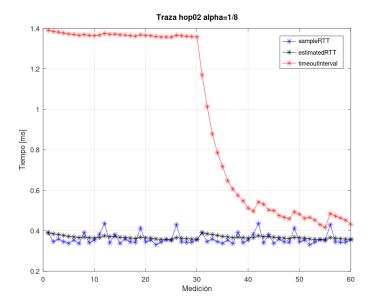


Figura 8: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{8}$  de la muestra hop<br/>02

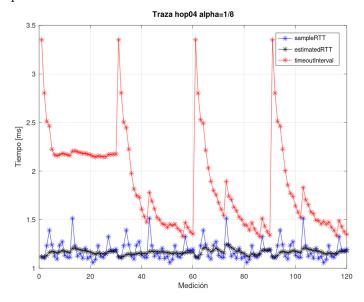


Figura 9: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{8}$  de la muestra hop<br/>04

.

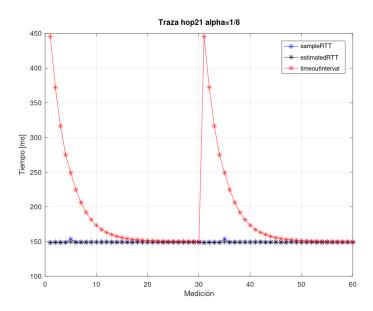


Figura 10: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{8}$  de la muestra hop<br/>21

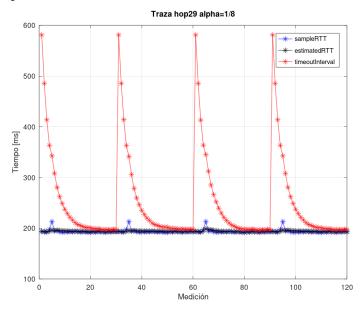


Figura 11: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{8}$  de la muestra hop<br/>29

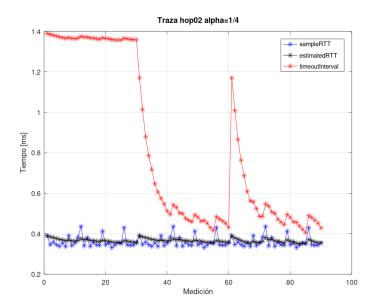


Figura 12: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{4}$  de la muestra hop<br/>02

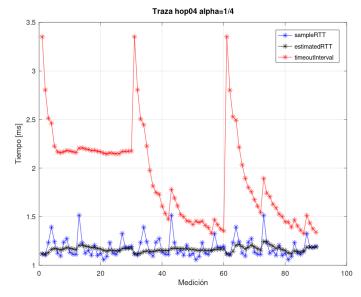


Figura 13: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{4}$  de la muestra hop<br/>04

11

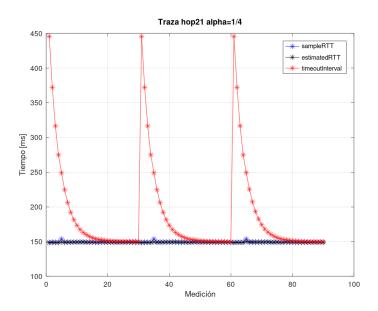


Figura 14: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{4}$  de la muestra hop<br/>21

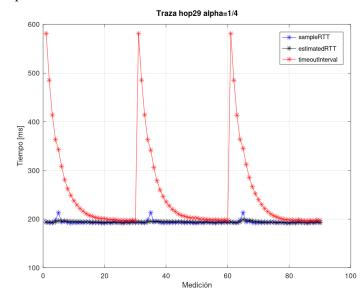


Figura 15: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{4}$  de la muestra hop<br/>29

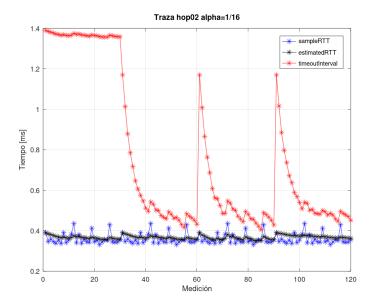


Figura 16: Gráfica de SampleRTT, Estimated<br/>RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{16}$  de la muestra hop<br/>02

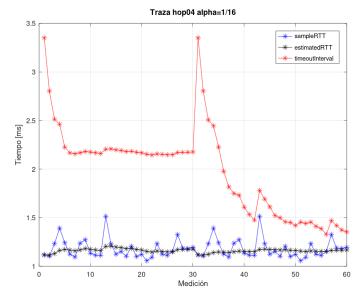


Figura 17: Gráfica de SampleRTT, Estimated<br/>RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{16}$  de la muestra hop<br/>04

13

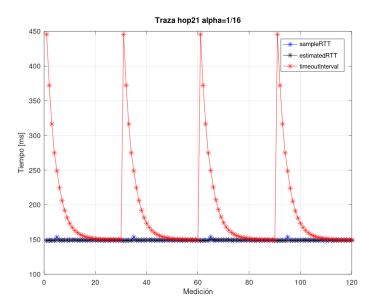


Figura 18: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{16}$  de la muestra hop<br/>21

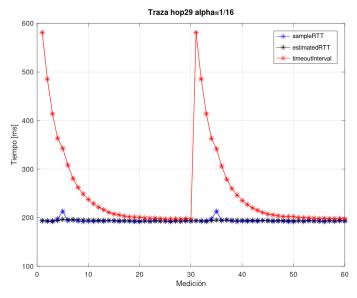


Figura 19: Gráfica de Sample<br/>RTT, Estimated RTT y Timeout Interval con  $\alpha=\frac{1}{16}$  de la muestra hop<br/>29

# Discusión y Conclusiones

A partir de las gráficas obtenidas y el análisis de los errores cuadráticos medios (ECM) para cada valor de  $\alpha$ , podemos concluir que:

 $\blacksquare$  El valor de  $\alpha=\frac{1}{8}$  (por defecto) produce una estimación bastante precisa, con

un ECM moderado.

- Un valor mayor de  $\alpha$ , como  $\alpha_1 = \frac{1}{4}$ , aumenta la sensibilidad del algoritmo, lo que puede generar un mayor error en entornos con fluctuaciones rápidas en SampleRTT.
- Un valor menor de  $\alpha$ , como  $\alpha_2 = \frac{1}{16}$ , reduce la sensibilidad del algoritmo, lo que puede ser útil en entornos estables, pero puede no reaccionar rápidamente ante cambios importantes en el RTT.