<u>Távközlési</u> hálózatok földrajzilag korrelált meghibásodásainak modellezése és felsorolása

Modeling and Enumerating Geographically Correlated Failure Events in Communication Networks

Vass Balázs¹

alkalmazott matematikus M Sc. a disszertáció angol nyelvű

Témavezető: Tapolcai János¹ D.Sc. egyetemi tanár Informatikai Tudományok Doktori Iskola ¹Távközlési és Médiainformatikai Tanszék. Nagysebességű Hálózatok Laboratóriuma Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

2022. február 8.

Tartalom

- Motiváció
- Mutatási célkitűzések és módszertan
- Téziscsoportok
- Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk

Tartalom

- Motiváció
- 2 Kutatási célkitűzések és módszertar
- Téziscsoportok
- 4 Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk

Motiváció - egyszeres eszközhibák

- Egyszeres eszközhiba 2018. február 6-án
 - ightarrow Győr környékén nem volt szolgáltatás



Motiváció - regionális katasztrófák

A routerek állapota a Sandy hurrikán idején (vörös = nem működik)
 → a vörös zónákban nem volt szolgáltatás



Jelenlegi legjobb gyakorlat: egyszeres eszközmeghibásodások védelmelme

- Jelenlegi legjobb gyakorlat: egyszeres eszközmeghibásodások védelmelme
- regionális hibákat kéne védeni

- Jelenlegi legjobb gyakorlat: egyszeres eszközmeghibásodások védelmelme
- regionális hibákat kéne védeni
- Probléma: az útvonalválasztó algoritmusok nincsenek tekintettel a földrajzi beágyazásra

- Jelenlegi legjobb gyakorlat: egyszeres eszközmeghibásodások védelmelme
- regionális hibákat kéne védeni
- Probléma: az útvonalválasztó algoritmusok nincsenek tekintettel a földrajzi beágyazásra
- Megoldás: azon S linkhalmazok előre kiszámolása, melyek egyszerre meghibásodhatnak
 - ha az **üzemi út** keresztülhalad **S**-en, a **tartalékos út** el kell kerülje **S**-et.

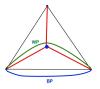


- Jelenlegi legjobb gyakorlat: egyszeres eszközmeghibásodások védelmelme
- regionális hibákat kéne védeni
- Probléma: az útvonalválasztó algoritmusok nincsenek tekintettel a földrajzi beágyazásra
- Megoldás: azon S linkhalmazok előre kiszámolása, melyek egyszerre meghibásodhatnak
 - ha az **üzemi út** keresztülhalad **S**-en, a **tartalékos út** el kell kerülje **S**-et.

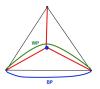


 Közös kockázatú linkcsoport (Shared Risk Link Group, SRLG): olyan linkhalmaz, melynek együttes meghibásodása várható.

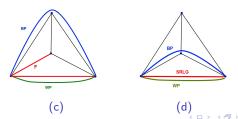
• Csúcshiba modellezhető linkhalmazzal: v csúcs (switch, router, ...) helyett v-re illeszkedő linkek \to csúcs-független tartalékos út



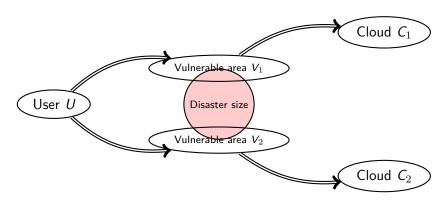
• Csúcshiba modellezhető linkhalmazzal: v csúcs (switch, router, ...) helyett v-re illeszkedő linkek \rightarrow csúcs-független tartalékos út



• Egy F hiba SRLG-ként listázva $\to F$ részhalmazait nem szükség listázni \to csak maximális SRLG-ket kell felsorolni - de hogyan?



Motiváció II - Szolgáltatások rendelkezésreállása



Az U felhasználó egy adott szolgáltatást a C_1 és C_2 felhőben éri el. V_1 és V_2 "közel" van egymáshoz, de nem egy helyen, így a felhő elérhetőségét nehéz becsülni. Indokolt a közös kockázatú linkcsoportok (SRLG-k) probabilisztikus kiterjesztéseit vizsgálni.

ightarrow probabilisztikus SRLG, PSRLG fogalma

Tartalom

- Motiváció
- Mutatási célkitűzések és módszertan
- Téziscsoportok
- 4 Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk

 Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.

- Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.
- Ez a lehetséges hibák (valószínűségi) felsorolását kell szolgáltassa.

- Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.
- Ez a lehetséges hibák (valószínűségi) felsorolását kell szolgáltassa.
- A hálózat sérülékeny régióinak felsorolásához a legjobb módszer a következők függvénye:

- Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.
- Ez a lehetséges hibák (valószínűségi) felsorolását kell szolgáltassa.
- A hálózat sérülékeny régióinak felsorolásához a legjobb módszer a következők függvénye:
 - a hálózati topológián rendelkezésre álló geometriai adatok

- Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.
- Ez a lehetséges hibák (valószínűségi) felsorolását kell szolgáltassa.
- A hálózat sérülékeny régióinak felsorolásához a legjobb módszer a következők függvénye:
 - a hálózati topológián rendelkezésre álló geometriai adatok
 - a lehetséges katasztrófák (probabilisztikus) hatása a hálózat területén

- Cél: modellek + algoritmusok, melyek a távközlési hálózatok regionális hibák elleni védelmének összetett geometriai problémájából tisztán kombinatorikus és valószínűségi problémákként kiemelik a lényegi elemeket.
- Ez a lehetséges hibák (valószínűségi) felsorolását kell szolgáltassa.
- A hálózat sérülékeny régióinak felsorolásához a legjobb módszer a következők függvénye:
 - a hálózati topológián rendelkezésre álló geometriai adatok
 - a lehetséges katasztrófák (probabilisztikus) hatása a hálózat területén
 - a kívánt kimeneti struktúra (SRLG / PSRLG)

Módszertan

- A modellezés és algoritmuskidolgozás során alkalmaztam:
 - gráfelmélet
 - geometriai algoritmusok és kombinatorikus geometria
 - bonyolultságelmélet
 - valószínűségszámítás
 - ...

Módszertan

- A modellezés és algoritmuskidolgozás során alkalmaztam:
 - gráfelmélet
 - geometriai algoritmusok és kombinatorikus geometria
 - bonyolultságelmélet
 - valószínűségszámítás
 - ...
- A probléma összetettsége megkövetelte a szimulációs eszközök széleskörű használatát:
 - a javasolt módszereket a Python 3.5-ben valósítottam meg
 - szimulációk segítségével igazoltam azok hatékonyságát

Tartalom

- Motiváció
- 2 Kutatási célkitűzések és módszertar
- Téziscsoportok
 - Korlátos méretű katasztrófák okozta maximális SRLG-k
 - Maximális SRLG-k a hálózat beágyazásának közelítő ismerete esetén
 - Katasztrófák okozta korrelált linkmeghibásodások PSRLG-i
- 4 Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk
 - Legfontosabb referenciák
 - Publikációk



Regionális SRLG-k meghatározásához kapcsolódó cikkek

- korábbi cikkek: SRLG felsorolás egy részprobléma
 - → én dedikáltan ezt vizsgáltam

Regionális SRLG-k meghatározásához kapcsolódó cikkek

- korábbi cikkek: SRLG felsorolás egy részprobléma
 - → én dedikáltan ezt vizsgáltam

Cikk	Jelen disz- szertációban	Geometriai info.			Algoritmusok	
		Földrajzi	Síkbeli/	Katasztrófa	Polino-	Parame-
		beágyazás	Gömbi	alakja	miális	trizált
Iqbal et al. [1]	X	ismert	síkbeli	közeli linkek összecsoportosítva	×	X
Neumayer et al. [2, 3]	×	ismert	síkbeli	korong, vagy szakasz	×	X
Trajanovski et al. [4, 5]	×	ismert	síkbeli	sokszöglap, vagy ellipszis	1	×
Tapolcai et al. [J4, C10]	Tézis #1	ismert	síkbeli	korong	1	1
Vass et al. [C11, J1]	Tézis #2	hozzáve- tőleges	síkbeli	korong	1	✓
Vass et al. [C7, J5]	Tézis #1	bármelyik	síkbeli+ gömbi	szakaszok+körívek határolják	1	1

Regionális SRLG-k meghatározásához kapcsolódó cikkek

- korábbi cikkek: SRLG felsorolás egy részprobléma
 - ightarrow én dedikáltan ezt vizsgáltam

Cikk	Jelen disz- szertációban	Geometriai info.			Algoritmusok	
		Földrajzi	Síkbeli/	Katasztrófa	Polino-	Parame-
		beágyazás	Gömbi	alakja	miális	trizált
Iqbal et al. [1]	X	ismert	síkbeli	közeli linkek összecsoportosítva	×	×
Neumayer et al. [2, 3]	×	ismert	síkbeli	korong, vagy szakasz	×	×
Trajanovski et al. [4, 5]	×	ismert	síkbeli	sokszöglap, vagy ellipszis	1	×
Tapolcai et al. [J4, C10]	Tézis #1	ismert	síkbeli	korong	1	1
Vass et al. [C11, J1]	Tézis #2	hozzáve- tőleges	síkbeli	korong	1	1
Vass et al. [C7, J5]	Tézis #1	bármelyik	síkbeli+ gömbi	szakaszok+körívek határolják	1	1

• "Jó" paraméter pl.: "katasztrófa által meghibásított linkek maximális száma"

Téziscsoport 1 ([J4, J5, C10, C7], IEEE/ACM ToN, Wiley Networks, IEEE INFOCOM és IEEE RNDM).

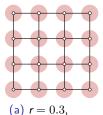
Polinomiális futásidejű algoritmusokat adtam az euklideszi síkba és gömbre ágyazott hálózatok azon maximális M_r^p , illetve M_r^s linkhalmazainak (SRLG-inek) felsorolására, melyeket egyszerre meghibásíthat egy r sugarú koronggal felülbecsült katasztrófa. Elméleti felső korlátokat adtam M_r^p és M_r^s , számosságára. Végül, megvizsgáltam M_r^p és M_r^s hasonlóságát a gyakorlatban.

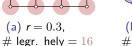
- 1. Téziscsoport: Adott egy síkba / gömbre rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - Mik a lokálisan "legrosszabb" katasztrófahelyek (maximális SRLG-k)?
 - Hány ilyen van? Mennyi idő alatt lehet ezeket megkeresni?

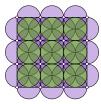
Téziscsoport 1 ([J4, J5, C10, C7], IEEE/ACM ToN, Wiley Networks, IEEE INFOCOM és IEEE RNDM).

Polinomiális futásidejű algoritmusokat adtam az euklideszi síkba és gömbre ágyazott hálózatok azon maximális M_r^p , illetve M_r^s linkhalmazainak (SRLG-inek) felsorolására, melyeket egyszerre meghibásíthat egy r sugarú koronggal felülbecsült katasztrófa. Elméleti felső korlátokat adtam Mp és Mp számosságára. Végül, megvizsgáltam Mp és Mp hasonlóságát a gyakorlatban.

- 1. Téziscsoport: Adott egy síkba / gömbre rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - Mik a lokálisan "legrosszabb" katasztrófahelyek (maximális SRLG-k)?
 - Hány ilyen van? Mennyi idő alatt lehet ezeket megkeresni?







(b)
$$r = 0.5$$
,

legr. hely =
$$9 + 24$$



(c)
$$r = \sqrt{2}/2$$
,

$$\#$$
 legr. hely = 9

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^p listáját $O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right)$ időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, ρ_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül ϕ_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^p számossága $O\left((|V|+x)\rho_r\right)$, és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy $\bigcup_{0< r' < r} M_{r'}^p$ számossága $O\left((|V|+x)\rho_r^2\right)$.

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

```
Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^0 listáját O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right) időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, \rho_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül \phi_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^0 számossága O\left((|V|+x)\rho_r^2\right), és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy \bigcup_{0< r' < r} M_{r'}^0 számossága O\left((|V|+x)\rho_r^2\right).
```

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - ullet # legrosszabb helyek: $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m \cdot (legt\"{o}bb\ egyszerre\ ki\"{u}t\"{o}tt\ link) \cdot {}_{konstans}$

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

```
Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^p listáját O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right) időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, \rho_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül \phi_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^p számossága O\left((|V|+x)\rho_r^p\right), és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy \bigcup_{0< r' < r} M_{r'}^p számossága O\left((|V|+x)\rho_r^2\right).
```

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - ullet legrosszabb helyek: $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot (legt\"{o}bb\ egyszerre\ ki\"{u}t\"{o}tt\ link)\cdot {}_{konstans}$
 - |V|-ben optimális futásidejű algoritmus $O(|V| \log |V|) \cdot poly(paraméterek)$

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

```
Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^0 listáját O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right) időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, \rho_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül \phi_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^0 számossága O((|V|+x)\rho_r^2), és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy \bigcup_{0<\ell'< r} M_{p'}^0 számossága O((|V|+x)\rho_r^2).
```

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - ullet | legrosszabb helyek: $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot (legt\"{o}bb\ egyszerre\ ki\"{u}t\"{o}tt\ link)\cdot {}_{konstans}$
 - $\bullet \ | \textit{V}| \text{-ben optimális futásidejű algoritmus} \quad \textit{O}(|\textit{V}|\log|\textit{V}|) \cdot \text{poly}(\text{paraméterek})$
- Paraméterek

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^p listáját $O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right)$ időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, ρ_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül ϕ_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^p számossága $O((|V|+x)\rho_r)$, és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy $\bigcup_{0< r' < r} M_{r'}^p$ számossága $O((|V|+x)\rho_r^2)$.

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - ullet | legrosszabb helyek: $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot (legt\"{o}bb\ egyszerre\ ki\"{u}t\"{o}tt\ link)\cdot {}_{konstans}$
 - $\bullet \ | \textit{V}| \text{-ben optimális futásidejű algoritmus} \quad \textit{O}(|\textit{V}|\log|\textit{V}|) \cdot \text{poly}(\text{paraméterek})$
- Paraméterek
 - ho_r : max # (egyszerre kiütött linkek) ightarrow gyakorlatban r-rel arányos

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V,E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^p listáját $O\left((|V|+x)\left(\log|V|+\phi_r^2\rho_r^5\right)\right)$ időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, ρ_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül ϕ_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^p számossága $O\left((|V|+x)\rho_r^p\right)$, és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy $\bigcup_{0< r'< r} M_{r'}^p$ számossága $O\left((|V|+x)\rho_r^2\right)$.

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - ullet | legrosszabb helyek: $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot (legt\"{o}bb\ egyszerre\ ki\"{u}t\"{o}tt\ link)\cdot {}_{konstans}$
 - $\bullet \ | \textit{V}| \text{-ben optimális futásidejű algoritmus} \quad \textit{O}(|\textit{V}|\log|\textit{V}|) \cdot \text{poly}(\text{paraméterek})$
- Paraméterek
 - ho_r : max # (egyszerre kiütött linkek) ightarrow gyakorlatban r-rel arányos
 - x: élkereszteződési pontok száma o gyakorlatban x=0, vagy $x \ll |V|$

Tézis 1.1 (Regionális SRLG-k ismert síkbeágyazás és katasztrófasugár esetén).

Ajánlottam egy algoritmust, mely a hálózati topológia egyenes élű síkbaágyazott G(V, E) gráfként való reprezentálása esetén egy r sugarú korong által élenként metszhető maximális élhalmazok M_r^p listáját $O\left((|V| + x) \left(\log |V| + \phi_r^2 \rho_r^5 \right) \right)$ időben kiszámolja, ahol x az élkereszteződési pontok száma, ρ_r az r sugarú korong által metszhető élek maximális száma, és végül ϕ_r egy él 3r sugarú környezetében levő csúcsok maximális száma. Bizonyítottam, hogy az ajánlott algoritmus komplexitása éles |V|-ben. Bizonyítottam, hogy M_r^p számossága $O((|V|+x) \rho_r)$, és azt, hogy e korlát éles. Bizonyítottam, hogy $\bigcup_{0 < r' < r} M_r^p$ számossága $O((|V| + x)\rho_r^2)$.

- Adott egy síkba rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara
 - # legrosszabb helyek: $\leq csúcsszám \cdot (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans$
 - | V|-ben optimális futásidejű algoritmus $O(|V| \log |V|) \cdot poly(paraméterek)$
- Paraméterek
 - ρ_r : max # (egyszerre kiütött linkek) \rightarrow gyakorlatban r-rel arányos
 - x: élkereszteződési pontok száma \rightarrow gyakorlatban x = 0, vagy $x \ll |V|$
 - ϕ_r : max # (csúcsok egy link 3r sugarú környezetében) \rightarrow "kicsi"

2022. február 8.

Tézis 1.2 (Gömbi maximális SRLG-k).

Javasoltam egy heurisztikát, mely egy gőmbre rajzolt G(V,E) hálózati topológia esetén, melynek élei geodézislánc alakúak, egy kellőképpen sűrű $\mathcal P$ katasztrófaközéppont-halmazt véve $O(|\mathcal P|[(|V|+x)\gamma+|\mathcal P|\rho_r])$ időben kiszámítja az r sugarú korongok által élenként metszett maximális élhalmazok M_r^F listáját, ahol x az élmetszéspontok száma, γ az egy linket alkotó geodézisek maximális száma, és ρ , egy r sugarú korong által metszhető élek maximális száma. Szimulációkon keresztül megmutattam, hogy M_r^S és M_r^P különbözhet a gyakorlatban, azaz pontosabb az SRLG-listákat a gőmbi reprezentáció segítségével számolni. Mindemellett a hálózat síkban történő reprezentációja által okozott torzulás sokszor kevesebb pontatlanságot eredményez, mint a katasztrófa-jellemzők ismeretének hiánya. Arra a következtetésre jutottam, hogy ezen esetekben a síkbeli reprezentáció a sérülékeny régiók felderítésének célját elegendően jól szolgálja.

- Adott egy gömbre rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara.
 - maximális meghibásodások: \mathcal{P} "sok" katasztrófa halmaza esetén $O(|\mathcal{P}|\cdot \ (|\mathcal{P}|+|V|))\cdot_{\mathtt{poly}}(\mathsf{paraméterek})$ időben

Tézis 1.2 (Gömbi maximális SRLG-k).

Javasoltam egy heurisztikát, mely egy gőmbre rajzolt G(V,E) hálózati topológia esetén, melynek élei geodézislánc alakúak, egy kellőképpen sűrű $\mathcal P$ katasztrófaközéppont-halmazt véve $O(|\mathcal P|[(|V|+x)\gamma+|\mathcal P|\rho_r])$ időben kiszámítja az r sugarú korongok által élenként metszett maximális élhalmazok M_r^F listáját, ahol x az élmetszéspontok száma, γ az egy linket alkotó geodézisek maximális száma, és ρ , egy r sugarú korong által metszhető élek maximális száma. Szimulációkon keresztül megmutattam, hogy M_r^S és M_r^P különbözhet a gyakorlatban, azaz pontosabb az SRLG-listákat a gőmbi reprezentáció segítségével számolni. Mindemellett a hálózat síkban történő reprezentációja által okozott torzulás sokszor kevesebb pontatlanságot eredményez, mint a katasztrófa-jellemzők ismeretének hiánya. Arra a következtetésre jutottam, hogy ezen esetekben a síkbeli reprezentáció a sérülékeny régiók felderítésének célját elegendően jól szolgálja.

- Adott egy **gömbre** rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara.
 - maximális meghibásodások: \mathcal{P} "sok" katasztrófa halmaza esetén $O(|\mathcal{P}|\cdot \ (|\mathcal{P}|+|\mathcal{V}|))\cdot_{\mathtt{poly}}$ (paraméterek) időben
 - ullet Csak közelítő algoritmus ${\mathcal P}$ "elég sűrű" kell legyen

Tézis 1.2 (Gömbi maximális SRLG-k).

Javasoltam egy heurisztikát, mely egy gőmbre rajzolt G(V,E) hálózati topológia esetén, melynek élei geodézislánc alakúak, egy kellőképpen sűrű $\mathcal P$ katasztrófaközéppont-halmazt véve $O(|\mathcal P|[(|V|+x)\gamma+|\mathcal P|\rho_r])$ időben kiszámítja az r sugarú korongok által élenként metszett maximális élhalmazok M_r^F listáját, ahol x az élmetszéspontok száma, γ az egy linket alkotó geodézisek maximális száma, és ρ , egy r sugarú korong által metszhető élek maximális száma. Szimulációkon keresztül megmutattam, hogy M_r^S és M_r^P különbözhet a gyakorlatban, azaz pontosabb az SRLG-listákat a gőmbi reprezentáció segítségével számolni. Mindemellett a hálózat síkban történő reprezentációja által okozott torzulás sokszor kevesebb pontatlanságot eredményez, mint a katasztrófa-jellemzők ismeretének hiánya. Arra a következtetésre jutottam, hogy ezen esetekben a síkbeli reprezentáció a sérülékeny régiók felderítésének célját elegendően jól szolgálja.

- Adott egy **gömbre** rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara.
 - maximális meghibásodások: \mathcal{P} "sok" katasztrófa halmaza esetén $O(|\mathcal{P}|\cdot \ (|\mathcal{P}|+|\mathcal{V}|))\cdot_{\mathtt{poly}}$ (paraméterek) időben
 - ullet Csak közelítő algoritmus ${\mathcal P}$ "elég sűrű" kell legyen

Tézis 1.2 (Gömbi maximális SRLG-k).

Javasoltam egy heurisztikát, mely egy gőmbre rajzolt G(V,E) hálózati topológia esetén, melynek élei geodézislánc alakúak, egy kellőképpen sűrű $\mathcal P$ katasztrófaközéppont-halmazt véve $O(|\mathcal P|[(|V|+x)\gamma+|\mathcal P|\rho_r])$ időben kiszámítja az r sugarú korongok által élenként metszett maximális élhalmazok M_r^F listáját, ahol x az élmetszéspontok száma, γ az egy linket alkotó geodézisek maximális száma, és ρ , egy r sugarú korong által metszhető élek maximális száma. Szimulációkon keresztül megmutattam, hogy M_r^S és M_r^P különbözhet a gyakorlatban, azaz pontosabb az SRLG-listákat a gőmbi reprezentáció segítségével számolni. Mindemellett a hálózat síkban történő reprezentációja által okozott torzulás sokszor kevesebb pontatlanságot eredményez, mint a katasztrófa-jellemzők ismeretének hiánya. Arra a következtetésre jutottam, hogy ezen esetekben a síkbeli reprezentáció a sérülékeny régiók felderítésének célját elegendően jól szolgálja.

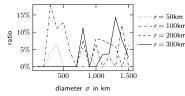
- Adott egy gömbre rajzolt G(V, E) gerinchálózat + katasztrófa r sugara.
 - maximális meghibásodások: \mathcal{P} "sok" katasztrófa halmaza esetén $O(|\mathcal{P}|\cdot \ (|\mathcal{P}|+|V|))\cdot_{\mathtt{poly}}$ (paraméterek) időben
 - ullet Csak közelítő algoritmus ${\mathcal P}$ "elég sűrű" kell legyen
- Új paraméter
 - ullet γ : egy linket alkotó geodézisek max. száma



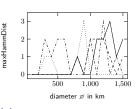
• Síkbeli és gömbi reprezentáció összehasonlítása:



(a) az olasz hálózat (átmérő $\simeq 1180$ km)



(b) A különböző SRLG-k aránya



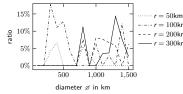
(c) Max. Hamming-távolság a legközelebbi SRLG-hez

- Síkbeli és gömbi reprezentáció összehasonlítása:
 - különböző SRLG-k aránya:

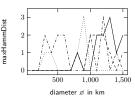
"kicsi, esetleges", trend: a hálózat átmérőjében növekvő



(a) az olasz hálózat (átmérő $\simeq 1180$ km)



(b) A különböző SRLG-k aránya

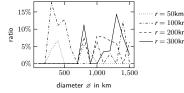


(c) Max. Hamming-távolság a legközelebbi SRLG-hez

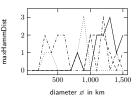
- Síkbeli és gömbi reprezentáció összehasonlítása:
 - különböző SRLG-k aránya:
 - "kicsi, esetleges", trend: a hálózat átmérőjében növekvő
 - maximális Hamming-távolság: hasonló



(a) az olasz hálózat (átmérő $\simeq 1180$ km)



(b) A különböző SRLG-k aránya

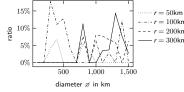


(c) Max. Hamming-távolság a legközelebbi SRLG-hez

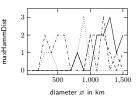
- Síkbeli és gömbi reprezentáció összehasonlítása:
 - különböző SRLG-k aránya:
 - "kicsi, esetleges", trend: a hálózat átmérőjében növekvő
 - maximális Hamming-távolság: hasonló
 - kontinentális USA < 4% skálahibával síkbaágyazható +
 - katasztrófasugárban akár nagyobb bizonytalanság
 - ightarrow síkreprezentáció sokszor elegendően jól szolgál



(a) az olasz hálózat (átmérő $\simeq 1180$ km)



(b) A különböző SRLG-k aránya



(c) Max. Hamming-távolság a legközelebbi SRLG-hez

Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásidejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlatí (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

• 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert

Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

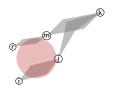
Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásidejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlatí (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz

Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásidejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

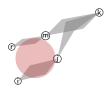
- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak



Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásidejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

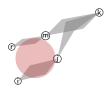
- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak
- 2. Téziscsoport: sematikus térkép elég



Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásítejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

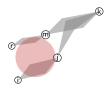
- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak
- 2. Téziscsoport: sematikus térkép elég
 - modell



Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásídejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

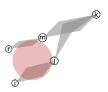
- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak
- 2. Téziscsoport: sematikus térkép elég
 - modell
 - legrosszabb helyek számára elméleti felső korlát



Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásítejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

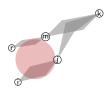
- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak
- 2. Téziscsoport: sematikus térkép elég
 - modell
 - legrosszabb helyek számára elméleti felső korlát
 - polinomiális algoritmus



Téziscsoport 2 ([C13, C12, C11, J1]- IEEE/ACM ToN, IEEE DRCN, IEEE RNDM, és IEEE NaNA).

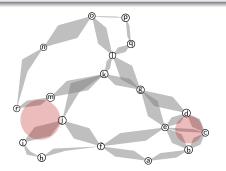
Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére javasoltam egy modellt a maximális regionális SRLG-k felsorolására, amely csak a hálózati topológia sematikus térképére támaszkodik. Polinomiális futásídejű algoritmust javasoltam az ebben a modellben leírt hálózatok azon maximális linkhalmazai (SRLG-i) M_k listájának felsorolására, amelyeket egy k csomópontot tartalmazó korong alakkal felülbecsült katasztrófaterület élenként metszhet (k tetszőleges). Elméleti felső korlátot adtam az M_k számosságára. A modell és az adatszerkezet kiértékelésével megmutattam, hogy valós hálózati topológiák és gyakorlati (kis) k értékek kombinációja esetén az M_k egy kezelhetően rövid SRLG-lista.

- 1. Téziscsoport: pontos beágyazás ismert
 - probléma: bérelt topológia esetén nem igaz
 - linkek, csúcsok környezetei nem elegek: földrajzilag közeli linkek kimaradhatnak
- 2. Téziscsoport: sematikus térkép elég
 - modell
 - legrosszabb helyek számára elméleti felső korlát
 - polinomiális algoritmus
 - szimulációk



Tézis 2.1 (Limitált geometriai információs modell).

Az üzemi és a tartalékútvonal közti földrajzi távolság biztosítása érdekében a hálózati topológia földrajzi beágyazásának közelítő ismerete esetére a következő modellt javasoltam. A (nem feltételtenül síkbarajzolható) hálózatot egy G=(V,E) irányítatlan összefűggő geometriai gráfként modellezem, $|V|\geq 3$ csomóponttal. A gráf csomópontjai pontokként vannak beágyazva az euklideszi síkba, és pontos koordinátáik ismertek. Ezzel ellentétben az élek pontos helye nem ismeretes, hanem felteszem, hogy minden e élhez tartozik egy azt tartalmazó e P tartalmazó sokszóglap. A katasztrófa-területekről feltételezem, hogy tetszőleges sugarú és középpontú, de legfeljebb k csomópontot tartalmazó korongot alkotnak, ahol $k \in \{0, |V|-2\}$. Az ilyen katasztrófák által okozott meghibásodásokat regionális link-k-csúcs hibáknak nevezem.



Példa: Egy G = (V, E) hálózat a linkjeit tartalmazó, $\gamma = 4$ oldalú sokszöglapokkal, |V| = 18, és néhány, k = 0 csúcsot fedő koronggal.

Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

 $O\left(|\mathbf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)
ho_k^3+
ho_k\gamma+\left(k+1+\log(|\mathbf{V}|
ho_0)
ight)
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathbf{V}|\left(k+1\right)
ho_k\right)$ elemű.

 Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1

Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

 $O\left(|\mathbf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)
ho_k^3+
ho_k\gamma+\left(k+1+\log(|\mathbf{V}|
ho_0)
ight)
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathbf{V}|\left(k+1\right)
ho_k
ight)$ elemű.

- Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1
 - ullet # legrosszabb helyek $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot k\cdot$ (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans

Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

 $O\left(|\mathbf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)
ho_k^3+
ho_k\gamma+\left(k+1+\log(|\mathbf{V}|
ho_0)
ight)
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathbf{V}|\left(k+1\right)
ho_k\right)$ elemű.

- Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1
 - ullet legrosszabb helyek \leq csúcsszám $\cdot k \cdot$ (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans
 - |V|-ben kb. négyzetes futásidejű algoritmus
 O(|V|² log |V|) · poly(paraméterek)

Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

 $O\left(|\mathbf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)
ho_k^3+
ho_k\gamma+\left(k+1+\log(|\mathbf{V}|
ho_0)
ight)
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathbf{V}|\left(k+1\right)
ho_k
ight)$ elemű.

- Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1
 - ullet | legrosszabb helyek $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot k\cdot$ (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans
 - |V|-ben kb. négyzetes futásidejű algoritmus $O(|V|^2 \log |V|) \cdot Poly(Paraméterek)$
- Paraméterek
 - k: max # (egyszerre kiütött csúcsok)



Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

 $O\left(|\mathbf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)
ho_k^3+
ho_k\gamma+\left(k+1+\log(|\mathbf{V}|
ho_0)
ight)
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathbf{V}|\left(k+1\right)
ho_k\right)$ elemű.

- Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1
 - ullet | legrosszabb helyek $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot k\cdot$ (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans
 - |V|-ben kb. négyzetes futásidejű algoritmus $O(|V|^2 \log |V|) \cdot Poly(Paraméterek)$
- Paraméterek
 - k: max # (egyszerre kiütött csúcsok)
 - ρ_k : max # (egyszerre kiütött linkek) \rightarrow gyakorlatban r-rel arányos



Tézis 2.2 (Regionális SRLG-k limitált geometriai információ esetén).

A hálózati topológia euklideszi síkba ágyazott G(V,E) gráfként való értelmezése esetére, ahol minden $e \in E$ link egy kapcsolódó legfeljebb γ oldalú sokszöglap alakú e^P régióban fut valahol, javasoltam egy algoritmust, mely

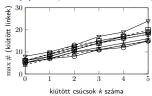
 $O\left(|\mathsf{V}|^2\left(\left(k^2+1\right)\rho_k^3+\rho_k\gamma+(k+1+\log(|\mathsf{V}|\rho_0))\,
ho_0\gamma
ight)
ight)$ időben kiszámítja azon maximális linkhalmazok M_k listáját, amelyeket egy legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong alakú katasztrófa élenként metszhet, ahol ahol ρ_k a legfeljebb k csomópontot tartalmazó korong által metszett linkek maximális számát jelöli. Bebizonyítottam, hogy az M_k lista $O\left(|\mathsf{V}|\left(k+1\right)\rho_k\right)$ elemű.

- Adott a síkban egy G(V, E) gerinchálózat csúcsok, éleket tartalmazó sokszöglapok helye ismert a katasztrófa k csúcsot fedhet pl. k = 0 vagy 1
 - ullet | legrosszabb helyek $\leq cs\acute{u}cssz\acute{a}m\cdot k\cdot$ (legtöbb egyszerre kiütött link) \cdot konstans
 - |V|-ben kb. négyzetes futásidejű algoritmus $O(|V|^2 \log |V|) \cdot Poly(paraméterek)$
- Paraméterek
 - k: max # (egyszerre kiütött csúcsok)
 - ρ_k : max # (egyszerre kiütött linkek) \rightarrow gyakorlatban r-rel arányos
 - γ : max # (oldala a tartalmazó sokszöglapnak) ightarrow "kicsi"

Szimulációs eredmények

Name		<i>E</i>	# SRLG $k = 0$	# SRLG $k = 1$
Pan-EU	10	16	14	27
EU (Optic)	17	40	44	57
EU (Nobel)	19	32	36	53
US	21	39	48	57
NAmerican	28	50	65	83
US (NFSNet)	44	73	88	128
US (Fibre)	81	141	137	177
US (Deltacom)	103	302	158	218
US (Sprint-Phys)	111	160	156	208
US (ATT-L1)	126	208	190	255
US (Att-Phys)	209	314	256	322

(a) Vizsgált hálózati topológiák



(b) max # (egyszerre kiütött linkek)

Tézis 2.3.

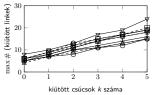
- Szimulációs eredmények
 - # legr. helyek, ha kiütött csúcsok száma

 $k = 0: \simeq 1, 2|V|$ $k = 1: \simeq 2, 2|V|$

k-ban szublineárisan nő

Name		E	# SRLG $k = 0$	# SRLG $k = 1$
Pan-EU	10	16	14	27
EU (Optic)	17	40	44	57
EU (Nobel)	19	32	36	53
US	21	39	48	57
NAmerican	28	50	65	83
US (NFSNet)	44	73	88	128
US (Fibre)	81	141	137	177
US (Deltacom)	103	302	158	218
US (Sprint-Phys)	111	160	156	208
US (ATT-L1)	126	208	190	255
US (Att-Phys)	209	314	256	322

(a) Vizsgált hálózati topológiák



(b) max # (egyszerre kiütött linkek)

Tézis 2.3.

- Szimulációs eredmények
 - # legr. helyek, ha kiütött csúcsok száma

$$k = 0$$
: $\simeq 1, 2|V|$
 $k = 1$: $\simeq 2, 2|V|$

k-ban szublineárisan nő

• max # (kiütött linkek)

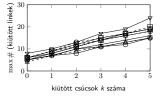
$$k = 0: \le 10$$

k = 1: ≤ 10

k = 5: < 25

Name		E	# SRLG $k = 0$	# SRLG $k = 1$
Pan-EU	10	16	14	27
EU (Optic)	17	40	44	57
EU (Nobel)	19	32	36	53
US	21	39	48	57
NAmerican	28	50	65	83
US (NFSNet)	44	73	88	128
US (Fibre)	81	141	137	177
US (Deltacom)	103	302	158	218
US (Sprint-Phys)	111	160	156	208
US (ATT-L1)	126	208	190	255
US (Att-Phys)	209	314	256	322

(a) Vizsgált hálózati topológiák



(b) max # (egyszerre kiütött linkek)

Tézis 2.3.

- Szimulációs eredmények
 - # legr. helyek, ha kiütött csúcsok száma

$$k = 0: \simeq 1, 2|V|$$

 $k = 1: \simeq 2, 2|V|$

k-ban szublineárisan nő

k-ban szublineárisan nő

max # (kiütött linkek)

$$k = 0: \le 10$$

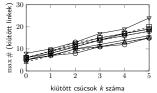
$$k = 1$$
: ≤ 10

$$k = 5$$
: < 25

Maximális hibák tárolása kezelhető

Name		E	# SRLG $k = 0$	# SRLG $k = 1$
Pan-EU	10	16	14	27
EU (Optic)	17	40	44	57
EU (Nobel)	19	32	36	53
US	21	39	48	57
NAmerican	28	50	65	83
US (NFSNet)	44	73	88	128
US (Fibre)	81	141	137	177
US (Deltacom)	103	302	158	218
US (Sprint-Phys)	111	160	156	208
US (ATT-L1)	126	208	190	255
US (Att-Phys)	209	314	256	322

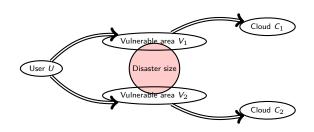
(a) Vizsgált hálózati topológiák



(b) max # (egyszerre kiütött linkek)

Tézis 2.3.

Probabilisztikus SRLG-k



PSRLG felsoroláshoz kapcsolódó cikkek

Téziscsoport 3 ([C4, C9, J3]-IEEE JSAC, IEEE INFOCOM, és IEEE RNDM).

Definiáltam a katasztrófák okozta linkmeghibásodások egy olvan sztochasztikus modelliét, amely figyelembe veszi a földrajzilag egymáshoz közel eső linkek meghibásodásai közötti korrelációt. A probabilisztikus SRLG-kkel kapcsolatos fogalmak és terminológia egységesítése érdekében szabványos adatstruktúrákat javasoltam a katasztrófaveszély valószínűségeinek tárolására. A korong alakú katasztrófák esetében ezen adatszerkezetek méretére és lekérdezési idejére elméleti felső korlátokat adtam. A modell és az adatszerkezetek kiértékelésével kimutattam, hogy valós szeizmikus adatok bemenete esetén ezek az adatszerkezetek kezelhető méretűek

 korábbi cikkek: "PSRLG": ad-hoc definíciók katasztrófaeseményen belül nem veszik figyelembe a linkek meghibásodásai közti korrelációt

Cikk	Jelen disz- szertációban	Cél	Korreláció figye- lembe vétele	Természeti csapás / támadás
Lee et al. [6]	×	(PSRLG-k bemenetként)	х	-
Agarwal et al. [7, 8]	×	legsérülékenyebb pont	x	támadás
Oostenbrink et al. [9]	×	FP lista	(✓)	-
Vass, Tapolcai, Valentini et al. [C9, C4, J3]	Tézis #3	FP lista + CFP lista	✓	természeti csapás (földrengés)

PSRLG felsoroláshoz kapcsolódó cikkek

Téziscsoport 3 ([C4, C9, J3]-IEEE JSAC, IEEE INFOCOM, és IEEE RNDM).

Definiáltam a katasztrófák okozta linkmeghibásodások egy olvan sztochasztikus modelliét, amely figyelembe veszi a földrajzilag egymáshoz közel eső linkek meghibásodásai közötti korrelációt. A probabilisztikus SRLG-kkel kapcsolatos fogalmak és terminológia egységesítése érdekében szabványos adatstruktúrákat javasoltam a katasztrófaveszély valószínűségeinek tárolására. A korong alakú katasztrófák esetében ezen adatszerkezetek méretére és lekérdezési idejére elméleti felső korlátokat adtam. A modell és az adatszerkezetek kiértékelésével kimutattam, hogy valós szeizmikus adatok bemenete esetén ezek az adatszerkezetek kezelhető méretűek

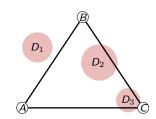
- korábbi cikkek: "PSRLG": ad-hoc definíciók katasztrófaeseményen belül nem veszik figyelembe a linkek meghibásodásai közti korrelációt
- 3. Téziscsoport: "PSRLG": standard definíciók (FP, CFP) hibamodell: figyelembe veszi a korrelációt

		0)		
Cikk	Jelen disz- szertációban	Cél	Korreláció figye- lembe vétele	Természeti csapás / támadás
Lee et al. [6]	×	(PSRLG-k bemenetként)	х	-
Agarwal et al. [7, 8]	×	legsérülékenyebb pont	×	támadás
Oostenbrink et al. [9]	×	FP lista	(✓)	-
Vass, Tapolcai, Valentini et al. [C9, C4, J3]	Tézis #3	FP lista + CFP lista	1	természeti csapás (földrengés)

- Standard adatszerkezetek
 - FP(S): annak valószínűsége, hogy **pontosan** S hibásodik meg

- Standard adatszerkezetek
 - FP(S): annak valószínűsége, hogy **pontosan** S hibásodik meg
 - CFP(S): annak valószínűsége, hogy legalább S meghibásodik
 - ullet "ha S meghibásodása esetén nem működik a hálózat, $T\supseteq S$ esetén se fog"

- Standard adatszerkezetek
 - \bullet FP(S): annak valószínűsége, hogy **pontosan** S hibásodik meg
 - CFP(S): annak valószínűsége, hogy legalább S meghibásodik
 - ullet "ha S meghibásodása esetén nem működik a hálózat, $T\supseteq S$ esetén se fog"
- FP értékek a példán
 - $FP(\{AC\}, \{BC\}) = 0, 5$
 - $FP(\{BC\}) = 0,3$
 - $FP(\emptyset) = 0, 2$
- CFP értékek:
 - $CFP(\{BC\}) = 0.8$
 - $CFP(\{AC\}) = 0,5$
 - $CFP(\{AC\}, \{BC\}) = 0.5$
 - CFP(minden más) = 0



$$P(D_1) = 0, 2,$$

$$P(D_2)=0,3,$$

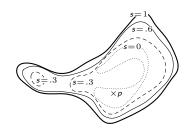
$$P(D_3)=0,5$$

Tézis 3.1 (Korreláltlinkhiba-modell).

A földrengések viselkedéséből kiindulva definiáltam a katasztrófák okozta linkmeghibásodások egy sztochasztikus modelljét. Ez a modell az első, amely kifejezetten figyelembe veszi az ugyanazon katasztrófa által érintett linkek meghibásodásai közötti korrelációt. A közös kockázatú linkcsoportok (SRLG-k) valószínűségi kiterjesztéseihez kapcsolódó fogalmak és terminológia egységesítése érdekében két szabványos adatszerkezetet javasoltam a katasztrófaveszély valószínűségeinek tárolására: egy S linkhalmaz esetén FP(S) és CFP(S) rendre annak a valószínűségét jelöli, hogy pontosan, illetve legalább S hibásodik meg.

Hibamodell

 p: katasztrófaközéppont a síkban sűrűségfüggvénye ismert

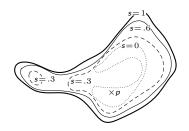


Tézis 3.1 (Korreláltlinkhiba-modell).

A földrengések viselkedéséből kiindulva definiáltam a katasztrófák okozta linkmeghibásodások egy sztochasztikus modelljét. Ez a modell az első, amely kifejezetten figyelembe veszi az ugyanazon katasztrófa által érintett linkek meghibásodásai közötti korrelációt. A közös kockázatú linkcsoportok (SRLG-k) valószínűségi kiterjesztéseihez kapcsolódó fogalmak és terminológia egységesítése érdekében két szabványos adatszerkezetet javasoltam a katasztrófaveszély valószínűségeinek tárolására: egy S linkhalmaz esetén FP(S) és CFP(S) rendre annak a valószínűségét jelöli, hogy pontosan, illetve legalább S hibásodik meg.

Hibamodell

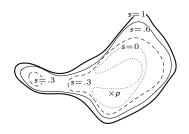
- p: katasztrófaközéppont a síkban sűrűségfüggvénye ismert
- s ∈ [0,1]: katasztrófa relatív mérete adott p és s esetén a katasztrófaterület ismert



Tézis 3.1 (Korreláltlinkhiba-modell).

A földrengések viselkedéséből kiindulva definiáltam a katasztrófák okozta linkmeghibásodások egy sztochasztikus modelljét. Ez a modell az első, amely kifejezetten figyelembe veszi az ugyanazon katasztrófa által érintett linkek meghibásodásai közötti korrelációt. A közös kockázatú linkcsoportok (SRLG-k) valószínűségi kiterjesztéseihez kapcsolódó fogalmak és terminológia egységesítése érdekében két szabványos adatszerkezetet javasoltam a katasztrófaveszély valószínűségeinek tárolására: egy S linkhalmaz esetén FP(S) és CFP(S) rendre annak a valószínűségét jelöli, hogy pontosan, illetve legalább S hibásodik meg.

- Hibamodell
 - p: katasztrófaközéppont a síkban sűrűségfüggvénye ismert
 - $s \in [0,1]$: katasztrófa relatív mérete adott p és s esetén a katasztrófaterület ismert
- 3.1. Tézis:
 Hibamodell + FP és CFP struktúrák



• Tárkomplexitás vs. lekérdezési idő Lp metrikában korong alakú katasztrófák esetén

Adatszerkezet neve	Tárkomplexitás	Lekérdezési idő
CFP	$\Omega(2^{ ho})$ és $O(2^{ ho}({\it V} +{\it x}) ho^2\gamma^4)$	hash-elés: konstans nagy vszggel. kiegyensúlyozott bináris fa: $O(\rho \log((\mathcal{V} + x)\rho \gamma))$ legrosszabb esetben
FP	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$	$O((V +x)\rho^2\gamma^4)$

Tézis 3.2 (A javasolt adatszerkezetek tárkomplexitása és a lekérdezés bonyolultsága).

Egy adott L_p metrikában korong alakú katasztrófák esetén, a G(V,E) hálózati topológiát az euklideszi síkban ábrázolva, a linkekt legfeljebb γ szakaszból álló töröttvonalaknak tekintve, a linkek kereszteződéseinek számát x-szel, egy katasztrófa által érintett linkek maximális számát pedig ρ -val jelölve, a következőket bizonyítottam. $Azon S \subseteq E$ linkhalmazok száma, melyekre F(S) szigorúan pozitív, $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Azon $S \subseteq E$ linkhalmazok számának, melyekre CFP(S) > 0, alsó és felső korlátai rendre $\Omega(2^p)$, és $O(2^p(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Az összes pozitív CFP-t kiegyensúlyozott bináris fában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O(\rho\log((|V|+x)\rho^2\gamma^4))$. Az összes pozitív FP-t egy listában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$.

- Tárkomplexitás vs. lekérdezési idő Lp metrikában korong alakú katasztrófák esetén
 - ρ: max # egyszerre kiülött élek (paraméter)

Adatszerkezet neve	Tárkomplexitás	Lekérdezési idő
CFP	$\Omega(2^{ ho})$ és $O(2^{ ho}(extsf{V} + extsf{x}) ho^2\gamma^4)$	hash-elés: konstans nagy vszggel. kiegyensúlyozott bináris fa: $O(\rho \log((\mathcal{V} + x)\rho \gamma))$ legrosszabb esetben
FP	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$	$O((V +x)\rho^2\gamma^4)$

Tézis 3.2 (A javasolt adatszerkezetek tárkomplexitása és a lekérdezés bonyolultsága).

Egy adott L_p metrikában korong alakú katasztrófák esetén, a G(V,E) hálózati topológiát az euklideszi síkban ábrázolva, a linkekt legfeljebb γ szakaszból álló töröttvonalaknak tekintve, a linkek kereszteződéseinek számát x-szel, egy katasztrófa által érintett linkek maximális számát pedig ρ -val jelölve, a következőket bizonyítottam. $Azon S \subseteq E$ linkhalmazok száma, melyekre F(S) szigorúan pozitív, $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Azon $S \subseteq E$ linkhalmazok számának, melyekre CFP(S) > 0, alsó és felső korlátai rendre $\Omega(2^p)$, és $O(2^p(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Az összes pozitív CFP-t kiegyensúlyozott bináris fában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O(\rho\log((|V|+x)\rho^2\gamma^4))$. Az összes pozitív FP-t egy listában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$.

- Tárkomplexitás vs. lekérdezési idő Lp metrikában korong alakú katasztrófák esetén
 - ρ: max # egyszerre kiülött élek (paraméter)
 - CFP: exponenciális tárkomplexitás ρ -ban gyors lekérdezés

Adatszerkezet neve	Tárkomplexitás	Lekérdezési idő
CFP	$\Omega(2^{ ho})$ és $O(2^{ ho}(extsf{V} + extsf{x}) ho^2\gamma^4)$	hash-elés: konstans nagy vszggel. kiegyensúlyozott bináris fa: $O(\rho \log((V +x)\rho \gamma)) \text{ legrosszabb esetben}$
FP	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$

Tézis 3.2 (A javasolt adatszerkezetek tárkomplexitása és a lekérdezés bonyolultsága).

Egy adott $\mathbb L_p$ metrikában korong alakú katasztrófák esetén, a $G(V,\mathbb E)$ hálózati topológiát az euklideszi síkban ábrázolva, a linkekker legfeljebb γ szakaszból álló töröttvonalaknak tekintve, a linkek kereszteződéseinek számát x-szel, egy katasztrófa által érintett linkek maximális számát pedig ρ -val jelölve, a következőket bizonyítottam. Azon $S\subseteq E$ linkhalmazok száma, melyekre FP(S) szigorúan pozitív, $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Azon $S\subseteq E$ linkhalmazok számának, melyekre CFP(S)>0, alsó és felső korlátai rendre $\Omega(2^\rho)$, és $O(2^\rho(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Az összes pozitív CFP-t kiegyensúlyozott bináris fában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O(\rho\log(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Az összes pozitív CFP-t egy listában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O(\rho\log(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$.

- Tárkomplexitás vs. lekérdezési idő Lp metrikában korong alakú katasztrófák esetén
 - ρ: max # egyszerre kiülött élek (paraméter)
 - CFP: exponenciális tárkomplexitás ρ-ban gyors lekérdezés
 - FP: polinomiális tárkomplexitás lassabb lekérdezés

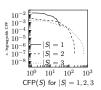
Adatszerkezet neve	Tárkomplexitás	Lekérdezési idő
CFP	$\Omega(2^{ ho})$ és $O(2^{ ho}(extsf{V} + extsf{x}) ho^2\gamma^4)$	hash-elés: konstans nagy vszggel. kiegyensúlyozott bináris fa: $O(\rho \log((\mathcal{V} + x)\rho \gamma)) \text{ legrosszabb esetben}$
FP	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$	$O((V + x)\rho^2\gamma^4)$

Tézis 3.2 (A javasolt adatszerkezetek tárkomplexitása és a lekérdezés bonyolultsága).

Egy adott L_p metrikában korong alakú katasztrófák esetén, a G(V,E) hálózati topológiát az euklideszi síkban ábrázolva, a linkekt legfeljebb γ szakaszból álló töröttvonalaknak tekintve, a linkek kereszteződéseinek számát x-szel, egy katasztrófa által érintett linkek maximális számát pedig ρ -val jelölve, a következőket bizonyítottam. $Azon S \subseteq E$ linkhalmazok száma, melyekre F(S) szigorúan pozitív, $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Azon $S \subseteq E$ linkhalmazok számának, melyekre CFP(S) > 0, alsó és felső korlátai rendre $\Omega(2^p)$, és $O(2^p(|V|+x)\rho^2\gamma^4)$. Az összes pozitív CFP-t kiegyensúlyozott bináris fában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O(\rho\log((|V|+x)\rho^2\gamma^4))$. Az összes pozitív FP-t egy listában tárolva egy adott linkhalmaz CFP-jének lekérdezési ideje $O((|V|+x)\rho^2\gamma^4)$.

 USA, EU, Olasz hálózatok + szeizmikus adatok:



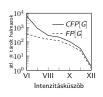


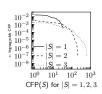
- (a) Átlagos CFP/FP szám vs. intenzitás-küszöb
- (b) CFP-k az Italian hálózatra, intenzitás-küszöb: t = VI

Tézis 3.3 (Földrengések okozta PSRLG-k - szimulációk).

Valós szeizmikus adatok körültekintő felhasználásával, olasz, európai és az Egyesült Államokban található, összefüggő hálózati topológiákra a következőket találtam. Feltételezve, hogy a hálózati berendezések csak az MCS-skála szerinti VIII. erősségű rengés esetén hibásodnak meg, nincs jelentős különbség a pozitív valószínűségű CFP-k és FP-k száma között. A pozitív CFP-k halmaza csak erős földrengések ($M_{\rm w} \geq 8$), rövid hálózati kapcsolatok ($\leq \sim 50$ km) és a földmozgással szemben gyengén ellenálló (VI. intenzitásnál meghibásodó) hálózati erőforrások együttes jelenléte esetén válik elfogadhatatlanul számossá és lassan számíthatóvá. Az FP struktúra alacsony kardinalítású, és ilyen körülmények között is néhány perc alatt kiszámítható, akár egy átlagos laptopon is. Végül, a legfeljebb I linkekkel rendelkező CFP-k listázása ritkán eredményez olyan listát, amely azonos az első néhány legvalószínűbb CFP megtartásával.

- USA, EU, Olasz hálózatok + szeizmikus adatok:
 - FP és CFP tármérete kb. ugyanaz



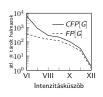


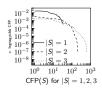
- (a) Átlagos CFP/FP szám vs. intenzitás-küszöb
- (b) CFP-k az Italian hálózatra, intenzitás-küszöb: t = VI

Tézis 3.3 (Földrengések okozta PSRLG-k - szimulációk).

Valós szeizmikus adatok körültekintő felhasználásával, olasz, európai és az Egyesült Államokban található, összefüggő hálózati topológiákra a következőket találtam. Feltételezve, hogy a hálózati berendezések csak az MCS-skála szerinti VIII. erősségű rengés esetén hibásodnak meg, nincs jelentős különbség a pozitív valószínűségű CFP-k és FP-k száma között. A pozitív CFP-k halmaza csak erős földrengések ($M_{\rm w} \geq 8$), rövid hálózati kapcsolatok ($\leq \sim 50$ km) és a földmozgással szemben gyengén ellenálló (VI. intenzitásnál meghibásodó) hálózati erőforrások együttes jelenléte esetén válik elfogadhatatlanul számossá és lassan számíthatóvá. Az FP struktúra alacsony kardinalítású, és ilyen körülmények között is néhány perc alatt kiszámítható, akár egy átlagos laptopon is. Végül, a legfeljebb I linkekkel rendelkező CFP-k listázása ritkán eredményez olyan listát, amely azonos az első néhány legvalószínűbb CFP megtartásával.

- USA, EU, Olasz hálózatok + szeizmikus adatok:
 - FP és CFP tármérete kb. ugyanaz
 - CFP túl nagy csak ha: erős földrengés + rövid linkek +gyenge linkek





- (a) Átlagos CFP/FP szám vs. intenzitás-küszöb
- (b) CFP-k az Italian hálózatra, intenzitás-küszöb: t = VI

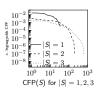
Tézis 3.3 (Földrengések okozta PSRLG-k - szimulációk).

Valós szeizmikus adatok körültekintő felhasználásával, olasz, európai és az Egyesült Államokban található, összefüggő hálózati topológiákra a következőket találtam. Feltételezve, hogy a hálózati berendezések csak az MCS-skála szerinti VIII. erősségű rengés esetén hibásodnak meg, nincs jelentős különbség a pozitív valószínűségű CFP-k és FP-k száma között. A pozitív CFP-k halmaza csak erős földrengések ($M_{\rm w} \geq 8$), rövid hálózati kapcsolatok ($\leq \sim 50$ km) és a földmozgással szemben gyengén ellenálló (VI. intenzitásnál meghibásodó) hálózati erőforrások együttes jelenléte esetén válik elfogadhatatlanul számossá és lassan számíthatóvá. Az FP struktúra alacsony kardinalitású, és ilyen körülmények között is néhány perc alatt kiszámítható, akár egy átlagos laptopon is. Végül, a legfeljebb I linkekkel rendelkező CFP-k listázása ritkán eredményez olyan listát, amely azonos az első néhány legvalószínűbb CFP megtartásával.

- USA, EU, Olasz hálózatok + szeizmikus adatok:
 - FP és CFP tármérete kb. ugyanaz
 - CFP túl nagy csak ha: erős földrengés + rövid linkek +gyenge linkek
 - Van kétszeres linkhiba, ami valószínűbb, mint a legvalószínűtlenebb egyszeres







(b) CFP-k az Italian hálózatra, intenzitás-küszöb: t = VI

Tézis 3.3 (Földrengések okozta PSRLG-k - szimulációk).

Valós szeizmikus adatok körültekintő felhasználásával, olasz, európai és az Egyesült Államokban található, összefüggő hálózati topológiákra a következőket találtam. Feltételezve, hogy a hálózati berendezések csak az MCS-skála szerinti VIII. erősségű rengés esetén hibásodnak meg, nincs jelentős különbség a pozitív valószínűségű CFP-k és FP-k száma között. A pozitív CFP-k halmaza csak erős földrengések ($M_{\rm w} \geq 8$), rövid hálózati kapcsolatok ($\leq \sim 50$ km) és a földmozgással szemben gyengén ellenálló (VI. intenzitásnál meghibásodó) hálózati erőforrások együttes jelenléte esetén válik elfogadhatatlanul számossá és lassan számíthatóvá. Az FP struktúra alacsony kardinalitású, és ilyen körülmények között is néhány perc alatt kiszámítható, akár egy átlagos laptopon is. Végül, a legfeljebb I linkekkel rendelkező CFP-k listázása ritkán eredményez olyan listát, amely azonos az első néhány legvalószínűbb CFP megtartásával.

Tartalom

- Motiváció
- 2 Kutatási célkitűzések és módszertar
- Téziscsoportok
 - Korlátos méretű katasztrófák okozta maximális SRLG-k
 - Maximális SRLG-k a hálózat beágyazásának közelítő ismerete esetén
 - Katasztrófák okozta korrelált linkmeghibásodások PSRLG-i
- 4 Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk
 - Legfontosabb referenciák
 - Publikációk



• Katasztrófabiztos routing (Motiváció)

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)
- Hibatűrő hálózatok tervezése

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)
- Hibatűrő hálózatok tervezése
- Hibatűrő virtuálishálózat-beágyazások

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)
- Hibatűrő hálózatok tervezése
- Hibatűrő virtuálishálózat-beágyazások
- Elérhetőség növelése third-party hálózatokon keresztül

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)
- Hibatűrő hálózatok tervezése
- Hibatűrő virtuálishálózat-beágyazások
- Elérhetőség növelése third-party hálózatokon keresztül
- Monitorozó utak
- ..

- Katasztrófabiztos routing (Motiváció)
- Szolgáltatások rendelkezésreállásának számítása (Motiváció)
- Hibatűrő hálózatok tervezése
- Hibatűrő virtuálishálózat-beágyazások
- Elérhetőség növelése third-party hálózatokon keresztül
- Monitorozó utak
- ...
- Hivatkozik [C9]-ra:

Quantitative analysis of physical risk due to geospatial proximity of network infrastructure

A Schlosberg, L Hiemke, D Schmid - US Patent 10,938,631, 2021 - Google Patents

Tartalom

- Motiváció
- 2 Kutatási célkitűzések és módszertar
- Téziscsoportok
 - Korlátos méretű katasztrófák okozta maximális SRLG-k
 - Maximális SRLG-k a hálózat beágyazásának közelítő ismerete esetén
 - Katasztrófák okozta korrelált linkmeghibásodások PSRLG-i
- 4 Eredmények alkalmazhatósága
- 5 Hivatkozások és publikációk
 - Legfontosabb referenciák
 - Publikációk



Hivatkozások I

- [1] Iqbal, Farabi and Trajanovski, Stojan and Kuipers, Fernando Detection of spatially-close fiber segments in optical networks. *Design of Reliable Communication Networks (DRCN)*, 95–102, 2016.
- [2] Neumayer, Sebastian and Zussman, Gil and Cohen, Reuven and Modiano, Eytan. Assessing the impact of geographically correlated network failures. *IEEE Military Communications Conference (MILCOM)*, 1–6, 2008.
- [3] Neumayer, Sebastian and Zussman, Gil and Cohen, Reuven and Modiano, Eytan. Assessing the vulnerability of the fiber infrastructure to disasters. *IEEE/ACM Trans. Netw.*, 19(6):1610–1623, 2011.
- [4] Trajanovski, Stojan and Kuipers, Fernando and Van Mieghem, Piet and others Finding critical regions in a network. IEEE Conference on Computer Communications Workshops (INFOCOM WKSHPS), 223–228, 2013.
- [5] Trajanovski, Stojan and Kuipers, Fernando A and Ilić, Aleksandar and Crowcroft, Jon and Van Mieghem, Piet Finding critical regions and region-disjoint paths in a network. IEEE/ACM Trans. Netw., 23(3):908–921, 2015.
- [6] Lee, Hyang-Won and Modiano, Eytan and Lee, Kayi. Diverse routing in networks with probabilistic failures. *IEEE/ACM Trans. Netw.*, 18(6):1895–1907, 2017.

Hivatkozások II

- [7] Agarwal, Pankaj K and Efrat, Alon and Ganjugunte, Shashidhara K and Hay, David and Sankararaman, Swaminathan and Zussman, Gil Network vulnerability to single, multiple, and probabilistic physical attacks. *Military Communications Conference* (MILCOM), 1824–1829, 2010.
- [8] Agarwal, Pankaj K and Efrat, Alon and Ganjugunte, Shashidhara K and Hay, David and Sankararaman, Swaminathan and Zussman, Gil The resilience of WDM networks to probabilistic geographical failures. *IEEE/ACM Trans. Netw.*, 21(5):1525–1538, 2013.
- [9] J. Oostenbrink and F. Kuipers. Computing the impact of disasters on networks. *ACM SIGMETRICS Performance Evaluation Review*, 45(2):107–110, 2017.

Kapcsolódó publikációim

Könyvfejezetek

- [B1] B. Vass, J. Tapolcai, D. Hay, J. Oostenbrink, F. A. Kuipers, "How to Model and Enumerate Geographically Correlated Failure Events in Communication Networks", in Guide to Disaster-Resilient Communication Networks, Springer, July 2020, pp. 87-115, doi: 10.1007/978-3-030-44685-7_4
- [B2] T. Gomes, L. Martins, R. Girao-Silva, D. Tipper, A. Pašić, B. Vass, L. Garrote, U. Nunes, M. Zachariasen, J. Rak, "Enhancing Availability for Critical Services", in Guide to Disaster-Resilient Communication Networks, Springer, July 2020, pp. 557-581, doi: 10.1007/978-3-030-44685-7_22
- [B3] T. Gomes, D. Santos, R. Girão-Silva, L. Martins, B. Nedic, M. Gunkel, F. Dikbiyik, B. Vass, J. Tapolcai, J. Rak, "Disaster-Resilient Routing Schemes for Regional Failures", in Guide to Disaster-Resilient Communication Networks, Springer, July 2020, pp. 483-506, doi: 0.1007/978-3-030-44685-7_19

Publikációk II

Folyóiratcikkek

- [J1] B. Vass, E. Bérczi-Kovács, and J. Tapolcai, "Enumerating Maximal Shared Risk Link Groups of Circular Disk Failures Hitting k Nodes", IEEE-ACM Transactions on Networking, vol. 29, no. 4, pp. 1648-1661, Aug. 2021, doi: 10.1109/TNET.2021.3070100.
- [J2] A. Pašić, R. Girão-Silva, F. Mogyorósi, B. Vass, T. Gomes, P. Babarczi, P. Revisnyei, J. Tapolcai, J. Rak "eFRADIR: An Enhanced FRAmework for DIsaster Resilience", IEEE Access, vol. 9, pp. 13125-13148, 2021, doi: 10.1109/ACCESS.2021.3050923.
- [J3] B. Vass, J. Tapolcai, Z. Heszberger, J. Bíró, D. Hay, F. A. Kuipers, J. Oostenbrink, A. Valentini, L. Rónyai, "Probabilistic Shared Risk Link Groups Modelling Correlated Resource Failures Caused by Disasters", IEEE Journal on Selected Areas in Communications, vol. 39, no. 9, pp. 2672-2687, Sept. 2021, doi: 10.1109/JSAC.2021.3064652.
- [J4] J. Tapolcai, L. Rónyai, B. Vass, and L. Gyimóthi, "Fast Enumeration of Regional Link Failures Caused by Disasters with Limited Size", IEEE-ACM Transactions on Networking, vol. 28, no. 6, pp. 2421-2434, Dec. 2020, doi: 10.1109/TNET.2020.3009297.
- [J5] B. Vass, L. Németh, J. Tapolcai, "The Earth is Nearly Flat: Precise and Approximate Algorithms for Detecting Vulnerable Regions of Networks in Plane and on Sphere", Networks, Wiley, Special Issue on Resilience of Communication Networks to Random Failures and Disasters, June 2020, pp. 340-355, doi: 10.1002/net.21936

Publikációk III

Konferenciacikkek

- [C4] A. Valentini, B. Vass, J. Oostenbrink, L. Csák, F. A. Kuipers, B. Pace, D. Hay and J. Tapolcai, "Network Resiliency Against Earthquakes", IEEE Int. Workshop on Resilient Networks Design and Modeling (RNDM), Nicosia, Cyprus, 2019, pp. 1-7, doi: 10.1109/RNDM48015.2019.8949088.
- [C5] A. Pašić, R. Girao-Silva, B. Vass, T. Gomes, F. Mogyorósi, P. Babarczi, J. Tapolcai, "FRADIR-II: An Improved Framework for Disaster Resilience", IEEE Int. Workshop on Resilient Networks Design and Modeling (RNDM), Nicosia, Cyprus, 2019, pp. 1-7, doi: 10.1109/RNDM48015.2019.8949142.
- [C7] B. Vass, L. Németh, A. de Sousa, M. Zachariasen and J. Tapolcai, "Vulnerable Regions of Networks on Sphere", IEEE Int. Workshop on Resilient Networks Design and Modeling (RNDM), Longyearbyen (Svalbard), Norway, 2018, pp. 1-8, doi: 10.1109/RNDM.2018.8489836.
- [C8] A. Pašić, R. Girão-Silva, B. Vass, T. Gomes, and P. Babarczi, "FRADIR: A Novel Framework for Disaster Resilience", IEEE Int. Workshop on Resilient Networks Design and Modeling (RNDM), Longyearbyen (Svalbard), Norway, 2018, pp. 1-7, doi: 10.1109/RNDM.2018.8489828.
- [C9] J. Tapolcai, B. Vass, Z. Heszberger, J. Biró, D. Hay, F. A. Kuipers, and L. Rónyai, "A Tractable Stochastic Model of Correlated Link Failures Caused by Disasters", in Proc. IEEE INFOCOM, Honolulu, HI, USA, 2018, pp. 2105-2113, doi: 10.1109/INFOCOM.2018.8486218.

2022. február 8.

Publikációk IV

- [C10] J. Tapolcai, L. Rónyai, B. Vass, and L. Gyimóthi, "List of Shared Risk Link Groups Representing Regional Failures with Limited Size", in Proc. IEEE INFOCOM, Atlanta, GA, USA, 2017, pp. 1-9, doi: 10.1109/INFOCOM.2017.8057040.
- [C11] B. Vass, E. Bérczi-Kovács, and J. Tapolcai, "Enumerating Shared Risk Link Groups of Circular Disk Failures Hitting k nodes", in Proc. International Workshop on Design Of Reliable Communication Networks (DRCN), Munich, Germany, 2017, pp. 1-9.
- [C12] B. Vass, E. Bérczi-Kovács, and J. Tapolcai, "Enumerating Circular Disk Failures Covering a Single Node", in Int. Workshop on Resilient Networks Design and Modeling (RNDM), Halmstad, Sweden, 2016, pp. 189-195, doi: 10.1109/RNDM.2016.7608286.
- [C13] B. Vass, E. Bérczi-Kovács, and J. Tapolcai, "Shared Risk Link Group Enumeration of Node Excluding Disaster Failures", in Int. Conference on Networking and Network Applications (NaNA), Hakodate (Hokkaido), Japan, 2016, pp. 349-354, doi: 10.1109/NaNA.2016.87. Winner of Best Paper Award.

Köszönöm a figyelmet!

Kérdés: A tézisbeli eredmények mind feltételezik, hogy a hálózatok valamilyen euklideszi síkban vagy térben helyezkednek el. Viszont sok kutatás megmutatta, hogy talán a nemeuklideszi terek valósabb távolsági mértékeket tudnának adni (pl. hiperbolikus tér). Mennyire általánosíthatóak a tézisben szerepelt eredmények a nem euklideszi terekre?

Kérdés: A tézisbeli eredmények mind feltételezik, hogy a hálózatok valamilyen euklideszi síkban vagy térben helyezkednek el. Viszont sok kutatás megmutatta, hogy talán a nemeuklideszi terek valósabb távolsági mértékeket tudnának adni (pl. hiperbolikus tér). Mennyire általánosíthatóak a tézisben szerepelt eredmények a nem euklideszi terekre?

Válasz:

A távközlési hálózatok jó közelítéssel euklideszi geometriában helyezkednek el

Kérdés: A tézisbeli eredmények mind feltételezik, hogy a hálózatok valamilyen euklideszi síkban vagy térben helyezkednek el. Viszont sok kutatás megmutatta, hogy talán a nemeuklideszi terek valósabb távolsági mértékeket tudnának adni (pl. hiperbolikus tér). Mennyire általánosíthatóak a tézisben szerepelt eredmények a nem euklideszi terekre?

Válasz:

- A távközlési hálózatok jó közelítéssel euklideszi geometriában helyezkednek el
- a maximális SRLG-k száma valószínűleg ésszerű korlátok között marad sok gyakorlatban hasznosuló problémaváltozat esetén
 - Lp-metrikában vett korongok által metszett linkhalmazok száma kevés
 E. Papadopoulou and M. Zavershynskyi, "The higher-order Voronoi diagram of line segments," Algorithmica, vol. 74, no. 1, pp. 415–439, 2016.

Kérdés: A tézisbeli eredmények mind feltételezik, hogy a hálózatok valamilyen euklideszi síkban vagy térben helyezkednek el. Viszont sok kutatás megmutatta, hogy talán a nemeuklideszi terek valósabb távolsági mértékeket tudnának adni (pl. hiperbolikus tér). Mennyire általánosíthatóak a tézisben szerepelt eredmények a nem euklideszi terekre?

Válasz:

- A távközlési hálózatok jó közelítéssel euklideszi geometriában helyezkednek el
- a maximális SRLG-k száma valószínűleg ésszerű korlátok között marad sok gyakorlatban hasznosuló problémaváltozat esetén
 - Lp-metrikában vett korongok által metszett linkhalmazok száma kevés
 E. Papadopoulou and M. Zavershynskyi, "The higher-order Voronoi diagram of line segments," Algorithmica, vol. 74, no. 1, pp. 415–439, 2016.
 - konvex távolságfüggvény által generált Delaunay-gráfok is síkgráfok,
 M. Axenovich and T. Ueckerdt, "Density of range capturing hyper-graphs," arXiv preprint arXiv:1404.1298, 2014.

 hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:

Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.

2022. február 8.

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.
 - Polinom időben megoldható, ha 1) G síkgráf 2) csúcshibák SRLG-ként felsorolva, 3) minden SRLG élei a duálisban összefüggő részgráfot alkotnak
 Nass, E. Bérczi-Kovács, A. Barabás, Z. L. Hajdú, and J. Tapolcai, "Polynomial-time algorithm for the regional SRLG-disjoint paths problem," in Proc. IEEE INFOCOM, London, United Kingdom, May 2022.

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.
 - Polinom időben megoldható, ha 1) G síkgráf 2) csúcshibák SRLG-ként felsorolva, 3) minden SRLG élei a duálisban összefüggő részgráfot alkotnak
 B. Vass, E. Bérczi-Kovács, A. Barabás, Z. L. Hajdú, and J. Tapolcai, "Polynomial-time algorithm for the regional SRLG-disjoint paths problem," in Proc. IEEE INFOCOM, London, United Kingdom, May 2022.
 - …És ha van néhány élkereszteződés?

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.
 - Polinom időben megoldható, ha 1) G síkgráf 2) csúcshibák SRLG-ként felsorolva, 3) minden SRLG élei a duálisban összefüggő részgráfot alkotnak
 B. Vass, E. Bérczi-Kovács, A. Barabás, Z. L. Hajdú, and J. Tapolcai, "Polynomial-time algorithm for the regional SRLG-disjoint paths problem," in Proc. IEEE INFOCOM, London, United Kingdom, May 2022.
 - …És ha van néhány élkereszteződés?
 - Speciális nem triviális SRLG-halmaz esetén polinomiális időben megoldható
 Y. Kobayashi & K. Kawarabayashi, "Algorithms for Finding an Induced Cycle in Planar Graphs and Bounded
 Genus Graphs," in Proceedings of the 2009 Annual ACM-SIAM Symposium on Discrete Algorithms (SODA),
 2009.

- hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:
 - Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651
- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.
 - Polinom időben megoldható, ha 1) G síkgráf 2) csúcshibák SRLG-ként felsorolva, 3) minden SRLG élei a duálisban összefüggő részgráfot alkotnak
 B. Vass, E. Bérczi-Kovács, A. Barabás, Z. L. Hajdú, and J. Tapolcai, "Polynomial-time algorithm for the regional SRLG-disjoint paths problem," in Proc. IEEE INFOCOM, London, United Kingdom, May 2022.
 - …És ha van néhány élkereszteződés?
 - Speciális nem triviális SRLG-halmaz esetén polinomiális időben megoldható
 Y. Kobayashi & K. Kawarabayashi, "Algorithms for Finding an Induced Cycle in Planar Graphs and Bounded Genus Graphs," in Proceedings of the 2009 Annual ACM-SIAM Symposium on Discrete Algorithms (SODA), 2009.



 hiperbolikus korongba ágyazott véletlen és valós hálózatokon tanulmányozták a mohó útvonalválasztásokat játékelméleti módszerekkel:

Gulyás, A., Bíró, J., Kőrösi, A. et al. Navigable networks as Nash equilibria of navigation games. Nat. Commun. 6, 7651 (2015). https://doi.org/10.1038/ncomms8651

- Korlátos génuszú felületre ágyazott hálózatok
 - SRLG-független routing számolása NP-nehéz
 J.-Q. Hu, "Diverse routing in optical mesh networks," IEEE Trans. Com-munications, vol. 51, 2003.
 - Polinom időben megoldható, ha 1) G síkgráf 2) csúcshibák SRLG-ként felsorolva, 3) minden SRLG élei a duálisban összefüggő részgráfot alkotnak
 B. Vass, E. Bérczi-Kovács, A. Barabás, Z. L. Hajdú, and J. Tapolcai, "Polynomial-time algorithm for the regional SRLG-disjoint paths problem," in Proc. IEEE INFOCOM, London, United Kingdom, May 2022.
 - …És ha van néhány élkereszteződés?
 - Speciális nem triviális SRLG-halmaz esetén polinomiális időben megoldható
 Y. Kobayashi & K. Kawarabayashi, "Algorithms for Finding an Induced Cycle in Planar Graphs and Bounded Genus Graphs," in Proceedings of the 2009 Annual ACM-SIAM Symposium on Discrete Algorithms (SODA), 2009.





Kérdés: Az 5.1.1 definíció szerint egy régió meghibásodása annyit jelent, hogy az összes benne lévő link meghibásodik. Ezt a definíciót nagyon erősnek találom. Mi a helyzet azzal, ha csak a nagy része hibásodik meg? Ki lehetne terjeszteni a hibamodellt, hogy valamilyen szinten a részleges meghibásodásokat is képes legyen kezelni. Mennyire bonyolultabb egy ilyen modellben a hibalistákat kiszámolni? Ezzel a kérdéssel nem az a célom, hogy a jelölt írjon egy teljesen új téziscsoportot. Inkább arra lennék kíváncsi, hogy a jelöltnek milyen meg jegyzései és megérzései vannak ezzel kapcsolatban.

Bírálói kérdések - Dr. Long Tran-Thanh 2. kérdés

Kérdés: Az 5.1.1 definíció szerint egy régió meghibásodása annyit jelent, hogy az összes benne lévő link meghibásodik. Ezt a definíciót nagyon erősnek találom. Mi a helyzet azzal, ha csak a nagy része hibásodik meg? Ki lehetne terjeszteni a hibamodellt, hogy valamilyen szinten a részleges meghibásodásokat is képes legyen kezelni. Mennyire bonyolultabb egy ilyen modellben a hibalistákat kiszámolni? Ezzel a kérdéssel nem az a célom, hogy a jelölt írjon egy teljesen új téziscsoportot. Inkább arra lennék kíváncsi, hogy a jelöltnek milyen meg jegyzései és megérzései vannak ezzel kapcsolatban.

Válasz:

Minden részhalmaz felsorolása → exponenxiálisan sok SRLG

Bírálói kérdések - Dr. Long Tran-Thanh 2. kérdés

Kérdés: Az 5.1.1 definíció szerint egy régió meghibásodása annyit jelent, hogy az összes benne lévő link meghibásodik. Ezt a definíciót nagyon erősnek találom. Mi a helyzet azzal, ha csak a nagy része hibásodik meg? Ki lehetne terjeszteni a hibamodellt, hogy valamilyen szinten a részleges meghibásodásokat is képes legyen kezelni. Mennyire bonyolultabb egy ilyen modellben a hibalistákat kiszámolni? Ezzel a kérdéssel nem az a célom, hogy a jelölt írjon egy teljesen új téziscsoportot. Inkább arra lennék kíváncsi, hogy a jelöltnek milyen meg jegyzései és megérzései vannak ezzel kapcsolatban.

Válasz:

- Minden részhalmaz felsorolása → exponenxiálisan sok SRLG
- $\bullet \qquad \bigcup \quad \textit{$M_{r'}$ számossága $O((|\textit{V}|+\textit{x})\rho_r^2)$ (Prop. 5.1.17). $M_{\textit{k}=0}\cup\ldots,\cup\textit{$M_{\textit{k}=\textit{l}}$ is r\"{o}vid.}$}$ 0 < r' < r

2022. február 8.

Bírálói kérdések - Dr. Long Tran-Thanh 2. kérdés

Kérdés: Az 5.1.1 definíció szerint egy régió meghibásodása annyit jelent, hogy az összes benne lévő link meghibásodik. Ezt a definíciót nagyon erősnek találom. Mi a helyzet azzal, ha csak a nagy része hibásodik meg? Ki lehetne terjeszteni a hibamodellt, hogy valamilyen szinten a részleges meghibásodásokat is képes legyen kezelni. Mennyire bonyolultabb egy ilyen modellben a hibalistákat kiszámolni? Ezzel a kérdéssel nem az a célom, hogy a jelölt írjon egy teljesen új téziscsoportot. Inkább arra lennék kíváncsi, hogy a jelöltnek milyen megjegyzései és megérzései vannak ezzel kapcsolatban.

Válasz:

- ullet Minden részhalmaz felsorolása o exponenxiálisan sok SRLG
- $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága $O((|V| + x)\rho_r^2)$ (Prop. 5.1.17). $M_{k=0} \cup \ldots, \cup M_{k=l}$ is rövid.
- $\bullet \ \ \mathsf{Meghib\acute{a}sodhat\acute{o}} \ \mathsf{dekhez} \ \mathsf{val\acute{o}sz\acute{n}} \\ \mathsf{us\acute{e}g} \to \mathsf{a} \ \mathsf{3.} \ \mathsf{t\acute{e}zisben} \ \mathsf{t\acute{a}rgyalt} \ \mathsf{probabilisztikus} \ \mathsf{SRLG-k}.$

Kérdés: Az 5.1.6. Tételben szükség van rá, hogy H intervallumokból áll, vagy bármely más konvex halmazokra is igaz lenne az állítás hasonló bizonyítással?

Kérdés: Az 5.1.6. Tételben szükség van rá, hogy H intervallumokból áll, vagy bármely más konvex halmazokra is igaz lenne az állítás hasonló bizonyítással?

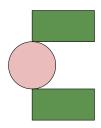
Válasz: A tétel a következőt állítja:

5.1.6. Tétel Legyen H az \mathbb{R}^2 intervallumainak egy nemüres halmaza. Ekkor létezik olyan legfeljebb 3 elemű H' részhalmaza H-nak, aminek $c_{H'}$ legkisebb metsző korongja megegyezik a H halmaz c_H legkisebb metsző korongjával.

Kérdés: Az 5.1.6. Tételben szükség van rá, hogy H intervallumokból áll, vagy bármely más konvex halmazokra is igaz lenne az állítás hasonló bizonyítással?

Válasz: A tétel a következőt állítja:

5.1.6. Tétel Legyen H az \mathbb{R}^2 intervallumainak egy nemüres halmaza. Ekkor létezik olyan legfeljebb 3 elemű H' részhalmaza H-nak, aminek $c_{H'}$ legkisebb metsző korongja megegyezik a H halmaz c_H legkisebb metsző korongjával.

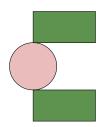


 legkisebb metsző korong: minimális sugarú, amely mindent metsz, ezek közt lexikografikusan legkisebb középpontú

Kérdés: Az 5.1.6. Tételben szükség van rá, hogy H intervallumokból áll, vagy bármely más konvex halmazokra is igaz lenne az állítás hasonló bizonyítással?

Válasz: A tétel a következőt állítja:

5.1.6. Tétel Legyen H az \mathbb{R}^2 intervallumainak egy nemüres halmaza. Ekkor létezik olyan legfeljebb 3 elemű H' részhalmaza H-nak, aminek $c_{H'}$ legkisebb metsző korongja megegyezik a H halmaz c_H legkisebb metsző korongjával.

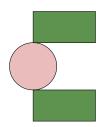


- legkisebb metsző korong: minimális sugarú, amely mindent metsz, ezek közt lexikografikusan legkisebb középpontú
- A tétel állítása hasonló bizonyítással (a Helly- és Radon-tételekre támaszkodva) igaz konvex halmazokra is.

Kérdés: Az 5.1.6. Tételben szükség van rá, hogy H intervallumokból áll, vagy bármely más konvex halmazokra is igaz lenne az állítás hasonló bizonyítással?

Válasz: A tétel a következőt állítja:

5.1.6. Tétel Legyen H az \mathbb{R}^2 intervallumainak egy nemüres halmaza. Ekkor létezik olyan legfeljebb 3 elemű H' részhalmaza H-nak, aminek $c_{H'}$ legkisebb metsző korongja megegyezik a H halmaz c_H legkisebb metsző korongjával.



- legkisebb metsző korong: minimális sugarú, amely mindent metsz, ezek közt lexikografikusan legkisebb középpontú
- A tétel állítása hasonló bizonyítással (a Helly- és Radon-tételekre támaszkodva) igaz konvex halmazokra is.

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

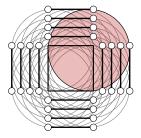
Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$

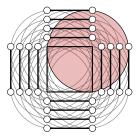


Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$

E korlát éles, például a lenti ábrán vázolt gráfra (ha kellően közel vannak egymáshoz a párhuzamos élek rendre a jobb és bal oldali, fenti és lenti élhalmazokban,) $\Omega(|V|^3)$ maximális SRLG van (és ρ is O(|V|)).

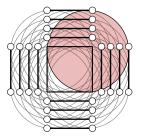


• $I \in \left\{1, \dots, \frac{|V|}{8}\right\}$ esetén a $\frac{|V|}{2} + 2 - 2I$ élt tartalmazó maximális SRLG-k száma I^2 .

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$

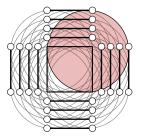


- $I \in \left\{1, \dots, \frac{|V|}{8}\right\}$ esetén a $\frac{|V|}{2} + 2 2I$ élt tartalmazó maximális SRLG-k száma I^2 .
- $\sum_{l=1}^{|V|/s} l^2 = \frac{|V|/s \cdot (|V|/s+1) \cdot (2 \cdot |V|/s+1)}{6} > \frac{|V|^3}{2^9 \cdot 3}$.

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$

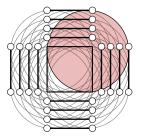


- $I \in \left\{1, \dots, \frac{|V|}{8}\right\}$ esetén a $\frac{|V|}{2} + 2 2I$ élt tartalmazó maximális SRLG-k száma I^2 .
- $\sum_{l=1}^{|V|/s} l^2 = \frac{|V|/s \cdot (|V|/s+1) \cdot (2 \cdot |V|/s+1)}{6} > \frac{|V|^3}{2^9 \cdot 3}$.

Kérdés: A Proposition 5.1.17 éles vagy a ρ_r -ben lineárisra javítható?

Válasz: A Proposition 5.1.17 állítása: $\bigcup_{0 < r' < r} M_{r'}$ számossága

$$O((|V|+x)\rho_r^2).$$



- $I \in \left\{1, \dots, \frac{|V|}{8}\right\}$ esetén a $\frac{|V|}{2} + 2 2I$ élt tartalmazó maximális SRLG-k száma I^2 .
- $\sum_{l=1}^{|V|/s} l^2 = \frac{|V|/s \cdot (|V|/s+1) \cdot (2 \cdot |V|/s+1)}{6} > \frac{|V|^3}{2^9 \cdot 3}$.

Köszönöm a figyelmet!