# 基于深度学习的路由算法

叶茂青

Tuesday 7<sup>th</sup> July, 2020

# 总览

1 问题描述

- ② 模型描述
  - 优化目标
  - 状态及动作空间
  - 回报函数
  - 监测系统

#### 路由算法

路由算法用于引导网络流量,选定起始点和目的地,路由算法可以给出一组路径,指导路由器对流量进行转发,从而高效的利用网络资源。传统的路由算法有 Link-state 算法、Distance vector 算法等。

#### 模型描述

以下模型参考 Boyan et al.[1] 提出的基于 Q-Learning 的路由算法进行建模,并对模型作出了下列改进:

- 考虑到掉包的可能,修改状态转移矩阵
- 对回报函数进行修改,避免模型一直选择最短路径
- 考虑到在线学习的可能性,加入监测机制,避免模型造成灾难性的 后果

## 优化目标

路由算法的目的在于找出两点之间的最短路径,也就是使传输时间最小,设  $Q_x(d,y)$  表示从节点 x 到节点 d 的过程中,通过节点 y 所用的时间,当数据包传送到节点 y 时,节点 y 返回到达下一个节点预估时间给节点 x,记为 t,则

$$t = \min_{z \in \text{ neighbors of } y} Q_y(d, z)$$

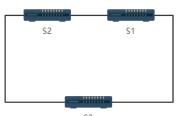
可定义 Q 表更新的值为,其中 q 为在节点 x 的排队时间,s 为传输所用的时间,n 为学习率

$$\Delta \mathit{Q}_{\mathit{x}}(\mathit{d},\mathit{y}) = \eta (\overbrace{\mathit{q}+\mathit{s}+\mathit{t}}^{\mathsf{new \ estimate}} - \overbrace{\mathit{Q}_{\mathit{x}}(\mathit{d},\mathit{y})}^{\mathsf{old \ estimate}})$$

#### 状态及动作空间

路由算法的状态空间为所有路由器的集合,动作空间为路由器选择转发到哪个路由器,考虑到网络中可能存在掉包的可能,设  $P_{s_1,s_2}$  为从路由器 1 到达路由器 2 成功的概率,则应掉包等原因传输失败的概率为  $1-P_{s_1,s_2}$ ,则下图的网络结构的状态转移矩阵 P 可表示为

|                       | <i>S</i> <sub>1</sub>                    | <i>S</i> <sub>2</sub>                  | <i>S</i> <sub>3</sub>                  |
|-----------------------|------------------------------------------|----------------------------------------|----------------------------------------|
| $s_1$                 | $1 - P_{s_1, s_2}$ or $1 - P_{s_1, s_3}$ | $P_{s_2,s_1}$                          | $P_{s_3,s_1}$                          |
| <b>s</b> <sub>2</sub> | $P_{s_1,s_2}$                            | $1 - P_{s_2,s_1}$ or $1 - P_{s_2,s_3}$ | $P_{s_3,s_2}$                          |
| <b>s</b> 3            | $P_{s_1,s_3}$                            | $P_{s_2,s_3}$                          | $1 - P_{s_3,s_1}$ or $1 - P_{s_3,s_2}$ |



## 回报函数

根据之前的描述,Boyan et al.[1] 提出的模型的回报函数可看作为 -(q+s+t),其中的 t 相当于奖励模型寻找最短路径,而 q+s 使得模 型可以感知到拥塞的发生,并让模型对 Q 表进行调整,当网络结构较为 庞大时,要让模型更新 Q 表以重新收敛需要很长的时间,这会使得模型 在某些情况下变得不稳定。针对这一点,可以在回报函数中显式的添加 对网络拥塞程度的估计,即在回报函数中添加  $\alpha$ / 这一项,其中  $\alpha$  用于 控制奖励的程度,/为当前节点带宽的使用率,使得节点偏向于选择负 载低的节点,此时的回报函数为  $-(q+s+t-\alpha l)$ ,Q 表更新的值变为

$$\Delta Q_{x}(d, y) = \eta (\overbrace{q + s + t - \alpha I} - \overbrace{Q_{x}(d, y)})$$

## 监测系统

Boyan et al.[1] 提出的模型使用离线学习的方法,这样做可以避免模型 在学习过程中随意探索导致的灾难性行为,比如引发回路,或将数据包 发送到不应该发送的地方,但虚拟的环境与实际的环境可能并不一致, 目想要对实际环境进行精确的建模也较为困难,如果能将模型放到实际 的环境中便能解决这个问题。为了避免模型在探索过程对网络造成破坏, 我们可以引入监测系统评判模型的行为是否会导致回路等问题,如果存 在安全风险,则应该让模型回到上一个状态,并对该决策做出惩罚,从 而保证网络的安全。

#### References I

[1] J. A. Boyan and M. L. Littman, "Packet routing in dynamically changing networks: A reinforcement learning approach," in *Advances in neural information processing systems*, 1994, pp. 671–678.