Problèmes de Planification de Réseaux

Olivier Brun

brun@laas.fr

LAAS-CNRS 7 Av. Colonel Roche, 31077 Toulouse, France.

INSA, 2010.

Outline

- Formulations Lien-Chemin et Noeud-Lien
- Problèmes de routage
- Problèmes de dimensionnement
- Conception de topologie
- Equité dans les réseaux
- Incertitude sur la demande & Conception de VPN

Introduction

Objectifs

- Montrer que la plupart des problèmes de planification de réseaux peuvent se formuler comme des problèmes de multiflot.
- Introduire les formulations lien-chemin et noeud-lien.
- Donner des exemples simples de problèmes de routage, de dimensionnement et de conception de topologie. La démarche de modélisation est plus importante que les exemples en eux-mêmes.
- Introduire les concepts d'équité dans les réseaux et de planification robuste (incertitude sur la demande).

Formulations Lien-Chemin et Noeud-Lien

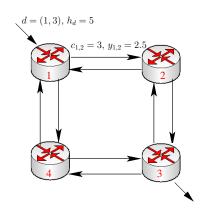
Notations

Réseau

- Graphe dirigé G = (V, E).
- Capacité du lien e ∈ E : c_e.
- Trafic sur $e \in E$: y_e .

Flots de trafic

- Ensemble D de demandes en trafic.
- Chaque flot d ∈ D est caractérisé par :
 - sa source s_d,
 - sa destination t_d,
 - sa demande h_d .



Formulation Lien-Chemin d'un problème de Routage

- Objectif: minimiser la bande-passante totale consommée.
- Chemins:
 - On note Π_d l'ensemble des chemins candidats pour la demande d.
 - On note x_d^{π} la quantité de trafic du flot d sur le chemin $\pi \in \Pi_d$.
 - On pose $\delta_e^{\pi} = 1$ si le chemin π passe par le lien e, et $\delta_e^{\pi} = 0$ sinon.

Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} y_{e}$$
 (1)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} x_d^{\pi} = h_d \qquad d \in D$$
 (2)

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \, \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} = \mathbf{y}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (3)

$$y_e \le c_e$$
 $e \in E$ (4)

$$\mathbf{x} \ge 0 \tag{5}$$

Formulation Lien-Chemin (2)

- Variables de décision : x_d^{π} (éliminer les y_e).
- Contraintes de conservation : $\sum_{\pi \in \Pi_d} x_d^{\pi} = h_d \quad d \in D$.
- Contraintes de capacité : $y_e \le c_e$ $e \in E$.
- Problème de PL (algorithme du simplex)
- Avantages/Inconvénients :
 - Augmentation exponentielle du nombre de chemins : sous-optimalité (génération de colonnes).
 - Prise en compte des contraintes sur les chemins (nombre de hops, chemins disjoints, etc.)

Formulation Noeud-Lien d'un problème de Routage

- Objectif: minimiser la bande-passante totale consommée.
- Notations:
 - On note x_d^e la quantité de trafic du flot d sur le lien e.
 - On note I(n) (resp. O(n)) les liens entrants (resp. sortants) au noeud n.
 - On définit les constantes suivantes :

$$z_d^n = \begin{cases} h_d & \text{si } n = s_d \\ -h_d & \text{si } n = t_d \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

Formulation Noeud-Lien (2)

Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} y_{e}$$
 (6) s.t

$$\sum_{e \in O(n)} x_d^e - \sum_{e \in I(n)} x_d^e = z_d^n \quad n \in V, d \in D \quad (7)$$

$$\sum_{d\in D} x_d^e = y_e \qquad \qquad e \in E \qquad \qquad (8)$$

$$y_e \leq c_e$$
 $e \in E$ (9)

$$\mathbf{x} \ge 0 \tag{10}$$

- Problème de PL (algorithme du simplex)
- Avantages/Inconvénients :
 - Pas d'hypothèse sur les chemins candidats.
 - Augmentation du nombre de contraintes.

Problèmes de routage

Routage avec partage de charge équitable

Objectif:

- Router équitablement la demande *d* sur *k*_d chemins.
- Variable de décision : $u_d^{\pi} = 1$ si π est utilisé par d, $u_d^{\pi} = 0$ sinon.

Formulation:

Minimiser
$$\sum_{e} y_{e}$$
 (11)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} u_d^{\pi} = k_d \qquad d \in D \qquad (12)$$

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_e^{\pi} \, u_d^{\pi} \frac{h_d}{k_d} = y_e \quad e \in E$$
 (13)

$$y_e \le c_e$$
 $e \in E$ (14)

$$\mathbf{x} \ge 0 \tag{15}$$

- Problème de PLNE.
- Cas particulier : problème de monoroutage ($k_d = 1$)
 - Routage des LSP dans un réseau MPLS.

Minimisation du taux maximal d'utilisation

Objectif:

- Minimiser la bande-passante totale consommée a tendance à saturer des liens (pourquoi?).
- En général, on veut garantir une certaine performance aux flux.
- Minimiser le taux maximal d'utilisation $\rho = \max_{e} \frac{y_e}{c_o}$

Formulation :

Minimiser
$$\rho$$
 (16)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} x_d^{\pi} = h_d \qquad d \in D \qquad (17)$$

$$\frac{1}{c_{\mathbf{e}}} \sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{d}^{\pi} \leq \rho \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (18)

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} \le \mathbf{c}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (19)

$$\mathbf{x} \ge 0 \tag{20}$$

Optimisation non-linéaire du routage

Objectif:

- Minimiser le délai moyen des paquets dans le réseau.
- Formule M/M/1 et loi de Little : $\sum_{e} \frac{1}{c_e y_e}$

Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} \frac{1}{c_e - y_e}$$
 (21)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} x_d^{\pi} = h_d \qquad d \in D$$
 (22)

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} = \mathbf{y}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (23)

$$y_e \le c_e$$
 $e \in E$ (24)

$$\mathbf{x} \ge 0 \tag{25}$$

- Problème de PNL.
- Cf. cours sur l'optimisation non-linéaire du routage.



Optimisation des métriques IP

Objectif:

- OSPF et ISIS routent le trafic au PCC suivant les métriques w_e des liens.
- La métrique w_e est une variable entière : $w_e \in \Omega = \left[1, 2^{16} 1\right]$
- Variable de décision : vecteur $\mathbf{w} = (w_e)_{e \in F} \in \Omega^M$.

Formulation :

$$\min_{\mathbf{w} \in \Omega^M} \sum_{\mathbf{e}} \Phi_{\mathbf{e}} \left[y_{\mathbf{e}}(\mathbf{w}) \right]$$

- La charge y_e dépend des PCC, et donc du vecteur w.
- Problème combinatoire : formulation en PLNE possible mais lourde.
- Cf. cours sur l'optimisation des métriques IP.

Problèmes de dimensionnement

Problème de dimensionnement

- Objectif: minimiser le coût du trafic sur chaque lien
 - On note ζ_e le coût d'une unité de trafic sur le lien e.
 - La capacité à installer sur le lien e correspond à y_e.
- Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} \zeta_{e} y_{e}$$
 (26)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} \mathbf{x}_d^{\pi} = \mathbf{h}_d \qquad d \in D \tag{27}$$

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} \le \mathbf{y}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (28)

$$\mathbf{x} \ge 0, \mathbf{y} \ge 0 \tag{29}$$

Problème de dimensionnement

Propriétés d'une solution optimale :

- La contrainte de capacité est vérifiée en tant qu'égalité.
- Chaque demande est routée sur un PCC au sens des métriques ζ_e .
- S'il y a plusieurs PCC, le partage est arbitraire.

$$\sum_{e} \zeta_{e} y_{e} = \sum_{e} \sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_{d}} \zeta_{e} \delta_{e}^{\pi} x_{d}^{\pi}$$

$$= \sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_{d}} \left(\sum_{e \in \pi} \zeta_{e} \right) x_{d}^{\pi}$$

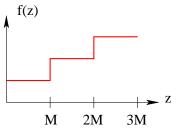
$$= \sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_{d}} \zeta_{d}^{\pi} x_{d}^{\pi}$$

- $\zeta_d^{\pi} = \sum_{e \in \pi} \zeta_e$ est la longueur du chemin π .
- Résolution de plusieurs problèmes de PCC découplés : $min \sum_{\pi \in \Pi_d} \zeta_d^{\pi} x_d^{\pi}$ s.t. $\sum_{\pi} x_d^{\pi} = h_d$



Dimensionnement avec capacités modulaires

- Capacité installée par modules de taille M
 - Minimiser le coût total des modules installés.



Exemple : SDH au niveau VC-4 offre des liens de modularité 63 PCM (Pulse Code Modulation).

• Variable de décision : $y_e \in \mathbb{N}$ représente le nombre de modules installés sur le lien e.

Dimensionnement avec capacités modulaires

Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} \zeta_{e} y_{e}$$
 (30)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} x_d^{\pi} = h_d \qquad d \in D \qquad (31)$$

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} \le M \mathbf{y}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in E$$
 (32)

$$\mathbf{x} \ge 0, \mathbf{y} \in \mathbb{N}^{|E|} \tag{33}$$

- Problème de PLNE.
- La propriété de routage au PCC n'est plus vraie : il peut être intéressant de profiter de la capacité dun module déjà installé.
- Variation : modules de capacités différentes.

Dimensionnement avec contraintes de délais

- Objectif : Minimiser le coût des liens
 - Routage fixé : $y_e = \sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_e^{\pi} x_d^{\pi}$ est une constante.
 - Variables de décision : c_e.
 - Contrainte non-linéaire sur le délais moyen des paquets.
- Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} \zeta_{e} c_{e}$$
 (34)

s.t

$$y_e \leq c_e$$
 $e \in E$ (35)

$$y_e \le c_e \qquad e \in E \qquad (35)$$

$$\frac{1}{\sum_{d \in D} h_d} \sum_{e} \frac{y_e}{c_e - y_e} \le d_{max} \qquad (36)$$

$$\mathbf{c} \ge 0 \tag{37}$$

Résolution avec les multiplicateurs de Lagrange : cf TD.

Conception de topologie

Conception de topologie

- Objectif : Minimiser le coût des liens installés
 - Coût ζ_e par unité de trafic et coût κ_e d'installation.
 - Variables de décision :

$$u_e = \left\{ egin{array}{ll} 1 & ext{si le lien e est install\'e} \ 0 & ext{sinon} \end{array}
ight.$$

• Minimiser le coût total du réseau $F = \sum_{e} (\zeta_{e} y_{e} + \kappa_{e} u_{e})$.

Conception de topologie

Formulation :

Minimiser
$$\sum_{e} \zeta_{e} y_{e} + \kappa_{e} u_{e}$$
 (38)

$$\sum_{\pi \in \Pi_d} \mathsf{x}_d^{\pi} = \mathsf{h}_d \qquad d \in D \tag{39}$$

$$\sum_{d \in D} \sum_{\pi \in \Pi_d} \delta_{\mathbf{e}}^{\pi} \mathbf{x}_{\mathbf{d}}^{\pi} \le \mathbf{y}_{\mathbf{e}} \quad \mathbf{e} \in \mathbf{E}$$
 (40)

$$y_e \le \Delta u_e$$
 $e \in E$ (41)

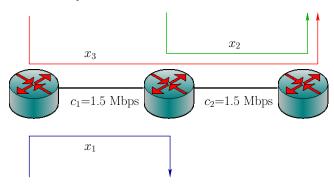
$$y_e \ge 0, u_e \in \{0, 1\}$$
 $e \in E$ (42)

- Δ est une constante suffisamment grande.
- La contrainte $y_e < \Delta u_e$ impose $y_e = 0$ si $u_e = 0$.

Equité dans les réseaux

Equité dans les réseaux

Demandes élastiques

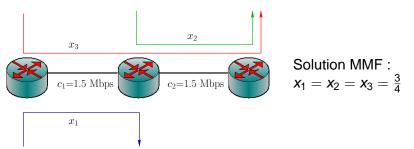


- Comment partager la capacité du réseau entre les flots?
 - Garantir une certaine équité entre les flux.
 - Garantir un débit réseau élevé (volume de trafic écoulé).

Max-Min Fairness

Algorithme de Water-filling

- En partant de 0, augmenter toutes les demandes au même rythme jusqu'à saturation d'un lien.
- Continuer pour les demandes ne passant pas par un lien saturé.



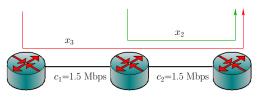
- **Exemple**: c_1 =1.5 Mbps, c_2 =2 Mbps $\Longrightarrow x_1 = x_3 = \frac{3}{4}, x_2 = \frac{5}{4}$.
- Maximisation du débit minimal des utilisateurs
 - Solution équitable d'un point de vue utilisateur.



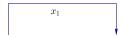
Maximisation du débit réseau

Objectif:

- Maximiser $x_1 + x_2 + x_3$ s.t. $x_1 + x_3 \le c_1$ et $x_2 + x_3 \le c_2$.
- Problème de PL (algorithme du simplex).



Solution :
$$x_1 = x_2 = \frac{3}{2}$$
, $x_3 = 0$.
Débit : $x_1 + x_2 + x_3 = 3$ Mbps.

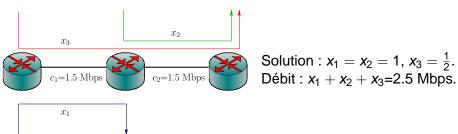


- Comparaison : débit(MMF)= $x_1 + x_2 + x_3 = 3 \times \frac{3}{4}$ =2.25.
- Conclusion :
 - Ce qui est bon pour le réseau n'est pas forcément bon pour tous les utilisateurs.
 - Trouver un compromis entre équité et efficacité réseau.

Proportionnal fairness

Objectif:

- $\text{Max log}(x_1) + \text{log}(x_2) + \text{log}(x_3) \text{ s.t. } x_1 + x_3 \le c_1, x_2 + x_3 \le c_2.$
- Le log interdit la valeur 0 et rend non profitable d'affecter trop de trafic à une seule demande (concavité).
- Problème de PNL.



Moins équitable que MMF mais plus efficace.

Incertitude sur la demande & Conception de VPN

Incertitude sur la demande

Motivation:

- Dans les problèmes précédents, on a supposé connaître la demande en trafic h_d du flot d = (s, t).
- En pratique, les opérateurs n'ont qu'une connaissance approximative de la demande
 - la mesure du trafic (avec NetFlow par exemple) peut générer beaucoup d'overhead.
 - la matrice de trafic $\mathbf{h} = (h_{s,t})_{s,t}$ évolue en permanence.
 - les prévisions de trafic peuvent être entachées d'erreur.

Planification robuste :

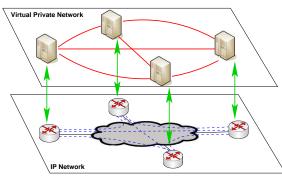
- Intégrer l'incertitude sur la demande aux problèmes de planification.
- La matrice de trafic \mathbf{h} appartient à un certain ensemble \mathcal{H} .

Exemple illustratif :

Conception de VPN

Réseaux Privés Virtuels (VPN) :

- Service proposé par les opérateurs.
- Le client dispose d'une infrastructure privée et virtuelle de communication longue distance à moindre coût.

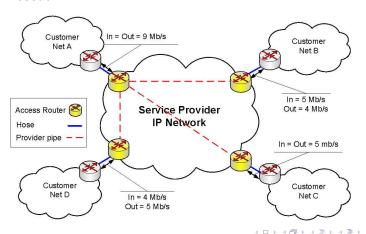


Pour le client, les noeuds du VPN sont directement interconnectés grâce à des liens virtuels.

En fait, ils sont reliés à des routeurs IP du réseau opérateur, et les liens virtuels correspondent à des chemins entre ces routeurs dans le réseau IP.

Spécification de la demande avec le Hose Model

- Le client spécifie le trafic maximal qu'il peut générer.
- L'opérateur réserve des ressources en conséquence dans son réseau.



Ensemble d'incertitude sur la demande :

- Q ⊆ V : ensemble des noeuds du VPN.
- Hose model : débit maximal en émission $b^+(v)$ et le débit maximal en réception $b^-(v)$ de tout noeud $v \in Q$.
- \bullet L'ensemble ${\cal H}$ des matrices de trafic ${\bf h}$ compatibles avec le hose model est défini par :

$$\sum_{t\in Q} h_{s,t} \leq b^+(s) \quad \text{et} \quad \sum_{t\in Q} h_{t,s} \leq b^-(s).$$

Problème de l'opérateur :

- Router les liens virtuels $(s,t) \in Q^2$ de manière à minimiser la bande-passante réservée.
- Variables de décision
 - x_e: bande-passante réservée sur le lien e,
 - $f_{s,t}^e$: fraction du flot (s,t) passant sur le lien e.
- Constantes:

$$\mathbf{z}_{s,t}^{v} = \begin{cases} 1 & \text{si } v = s \\ -1 & \text{si } v = t \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

Formulation Noeud-Lien

$$\begin{array}{ll} \text{Minimiser} & \sum_{e \in E} x_e \\ \text{s.t.} & \\ & \sum_{s,t \in Q} f_{s,t}^e \, h_{s,t} \leq x_e, & \mathbf{h} \in \mathcal{H}, e \in E \\ & 0 \leq x_e \leq c_e, & e \in E \\ & \sum_{e \in O(v)} f_{s,t}^e - \sum_{e \in I(v)} f_{s,t}^e = z_{s,t}^v, & s,t \in Q, v \in V \\ & 0 \leq f_{s,t}^e \leq 1, x_e \geq 0 & e \in E, s,t \in Q \end{array}$$

- Nombre infini de contraintes lié à $h \in \mathcal{H}!$
- Résolution possible en PL avec le simplex en dualisant les contraintes définissant \mathcal{H} .
- En pratique, les liens virtuels sont acheminés par des LSP dédiées qui sont monoroutés, i.e. f^e_{s,t} ∈ {0,1}. Problème beaucoup plus complexe.