

网络与通信

具有双工可维修链路的2D-Torus网络可靠性模型

肖晓强,邢维艳,匡罗贝

国防科学技术大学计算机学院,长沙 410073

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-7-27 接受日期

摘要 采用Markov模型方法研究了具有双工可维修链路的2D-Torus网络的可靠性。在分析链路失效/环路失效以及链路修复/环路修复关系的基础上,以3×3 Torus为例建立了具有双工可维修链路的2D-Torus网络可靠性模型。通过对模型的仿真验证并与单工网络的可靠性进行对比,给出了关于2D-Torus网络可靠性的一些结论。

关键词 [双工2D-Torus](#) [可靠性](#) [Markov模型](#) [环路失效](#) [维修强度](#)

分类号

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [肖晓强](#); [邢维艳](#); [匡罗贝](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF \(187KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“双工2D-Torus”的相关文章](#)
- ▶ [本文作者相关文章](#)

- [肖晓强](#)
- [邢维艳](#)
- [匡罗贝](#)