

NWトポロジー可視化から時系列化へ: BGP-LS+BMP+ α によるトポロジー把握の時間軸拡張

ソフトバンク株式会社
内海、伊藤、魏

2026/07/17





内海 友輔
Yusuke Uchimi

経歴

- 社内基盤開発 (2018~2022)
オンプレ / クラウド (AWS/Azure) 上の
インフラ設計や自動化開発、SRE的な業務
- NW異常検知 (2022~)
NW機器の早期異常検知、
サイレント故障検知、及び基盤運用

趣味

- マラソン (フルマラソン3時間ぐらい)

JANOG参加歴

- 登壇2回目
前回: JANOG54@奈良 (登壇)



伊藤 達真
Tatsuma Ito

経歴

- NWデータ分析 (2019-2023, 2026-)
Streaming Telemetry/TWAMP/...
Splunk/AWS上の分析基盤の構築、運用
- プライベートクラウド開発 (2023-2026)
オーケストレーション、Kubernetes基盤

趣味

- ドラム/パーカッション/編曲

JANOG参加歴

- 初参加



魏 亮
Liang Wei

経歴

- ISPネットワーク開発 (2021-2024)
ISPバックボーンNW PE、CGN/FW装置の
設計/導入/検証
- NW異常検知 (2024~)
Streaming Telemetryコレクタ内製化開発
NW機器シスログ分析

趣味

- フットサル・サッカー/読書

JANOG参加歴

- 初参加

■ 組織の立ち位置

NW機器の導入・運用部門とは異なる
少し特殊な立ち位置の部署。

■ 主な目的

- NW機器の異常検知、大量データ収集、自動検知の仕組み化
- 様々なデータソースの利活用検討およびトライアルの実施

ネットワーク主管部門



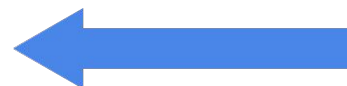
導入主管部



運用主管部

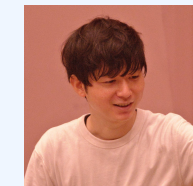
NW機器の検証導入や保守運用を担当

依頼, 相談



実装, 提案

所属組織



自動化や異常検知、データ分析

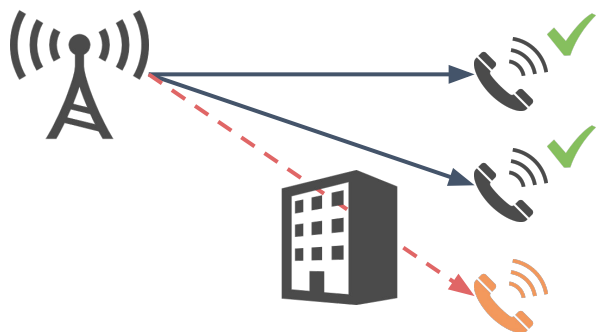
クローズドループの取り組み展開
自動化検討、新規データの取得活用

無線の世界 (RAN/モバイル)

におけるNDT

■ イメージしやすい物理を模した世界 (と想定しています)

- 例えば、3Dマップ上にビルを建て、電波の遮蔽や伝搬をシミュレーション
- チルト角や出力などのパラメータ変更で、エリアカバーがどう変わるかが視覚的に分かる



伝送網・IP網

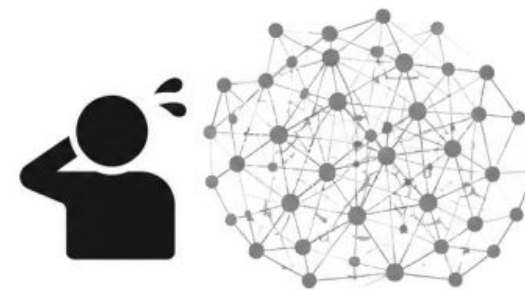
におけるNDT

■ イメージしにくい論理の世界

- 物理的な遮蔽物はない
- Configやルーティング、ポリシー等の集合

■ そもそも、何を指すのか？

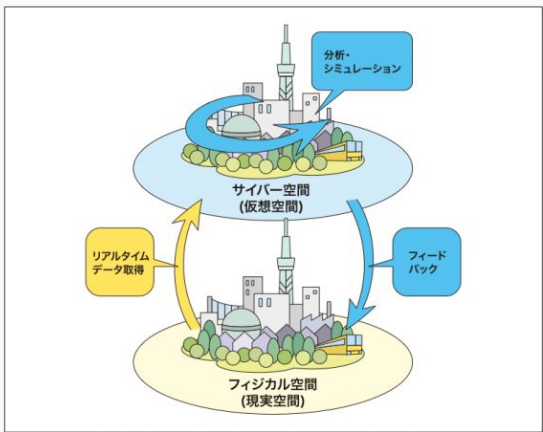
- Configのバックアップ
- トポロジーを描く、Metricsを収集する
- どのパラメータを変更して、何を検証、シミュレーションすればいいのか？



ネットワークのデジタルツインに求める要件は何ですか？
～理想的な仮想環境への期待と現状～

(JANOG57)

デジタルツイン



情報通信白書 for Kids：インターネットの活用：デジタルツインって何？
https://www.soumu.go.jp/hakusho-kids/use/economy/economy_11.html

© 2026 Okinawa Open Laboratory

ネットワーク・デジタルツイン(NDT)は、これをネットワークシステムに対して応用するもの

IETF(NMRG)やITUのNDT関連資料では現実-仮想「マッピング」みたいな言い方

デジタルツイン (Digital Twin) とは現実世界から集めたデータを基にデジタルな仮想空間上に双子 (ツイン) を構築し、さまざまなシミュレーションを行う技術である。

総務省 | 令和6年版 情報通信白書 | デジタルツイン
<https://www.soumu.go.jp/johotsusintokei/whitepaper/ja/r06/html/nd217530.html>

	デジタルツイン	シミュレーション
再現環境の違い	現実世界をコンピュータ上の仮想空間に再現する	コンピュータ以外(模型など)でも実行されることがある
リアルタイム性の違い	現実世界の状況に合わせて、その都度変化するためリアルタイム性が高い	「ある時点でのモデル」を活用する
精度の違い	実在する現実世界を再現する	いくつかの仮説をベースに実行する

デジタルツインとは？わかりやすく最新技術を徹底解説。メリットや導入事例も！ | SCSK IT Platform Navigator
<https://www.scsk.jp/sp/tpnavi/article/2024/11/digitaltwin.html>

10

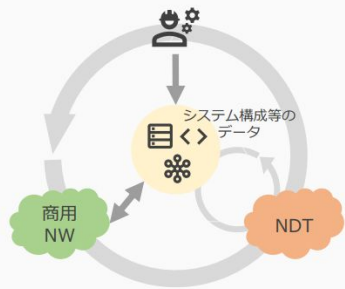
- ネットワークをマルチレイヤで構成されるグラフとしてモデル化することで仮想環境上に構成をコピーする取り組み
- 現実世界から集めたデータを基に再現環境を構築し、シミュレーションを行う技術

NDT: 従来の"ラボ環境"との違い？

従来: 設計上想定される機能、動作パターンの確認

NDT: 想定しきれない現実世界の構造・状態に基づく

- ・ 「現実世界」の構造や動き(ふるまい)の再現を基準にする
- ・ 現実世界の時間軸(リアルタイム性)を考慮する



データモデリング・データを基にした効率化

- ・ 対象を詳細に表現するデータモデル
- ・ モデル上での検証(verify)・シミュレーション・分析
- ・ 自動化・宣言的アプローチ (仮想NW型)

クラウドネイティブ的な考え方・運用プラクティス

- ・ CI/CDプロセス
- ・ Reconciliation Loop
- ・ 一時的(ephemeral)な検証環境 (仮想NW型)
 - ・ APIベースのリソース操作

© 2026 Okinawa Open Laboratory

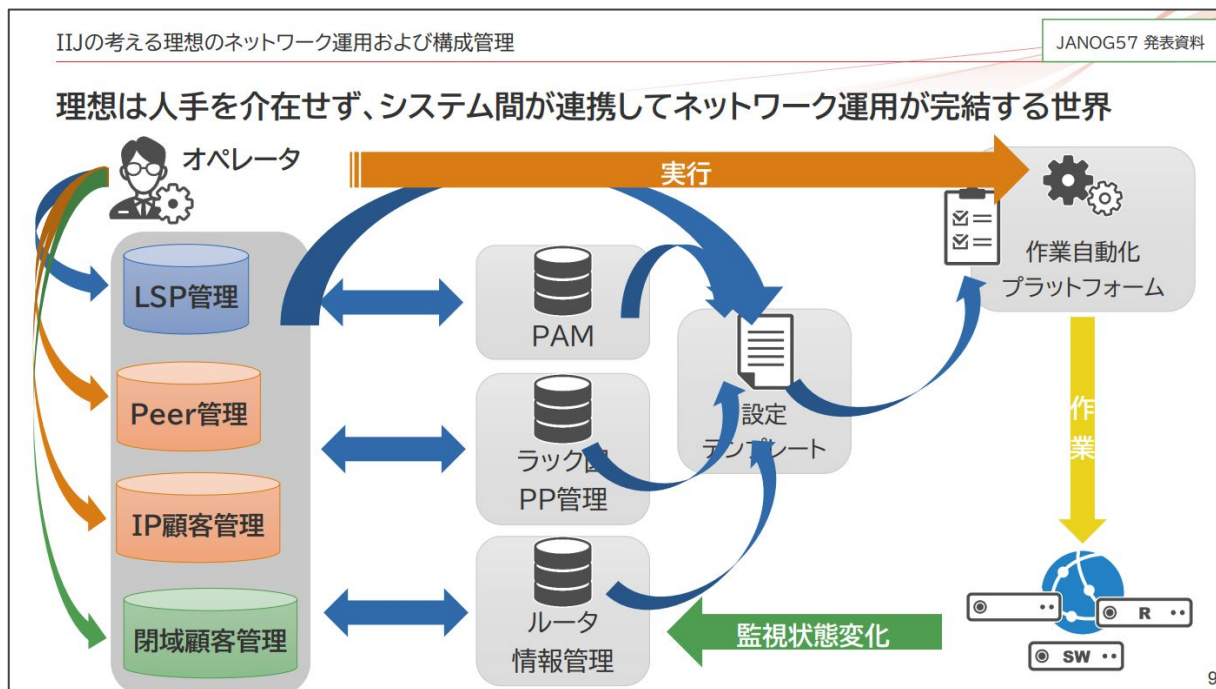
16

- 従来のラボ環境は想定機能、動作パターンを再現
- NDTでは、想定しきれない現実世界の構造を再現
 - 現実のふるまいの再現
 - リアルタイム性も考慮

構成管理はどこまでやるべきか？

ネットワーク運用の未来を見据えた検討と実践

(JANOG57)



- NW要件の多様化により手動運用は限界に。構成情報を適切なデータ形式で管理する必要有り
- 理想は人手を介在せず、システム間が連携してネットワーク運用が完結する世界

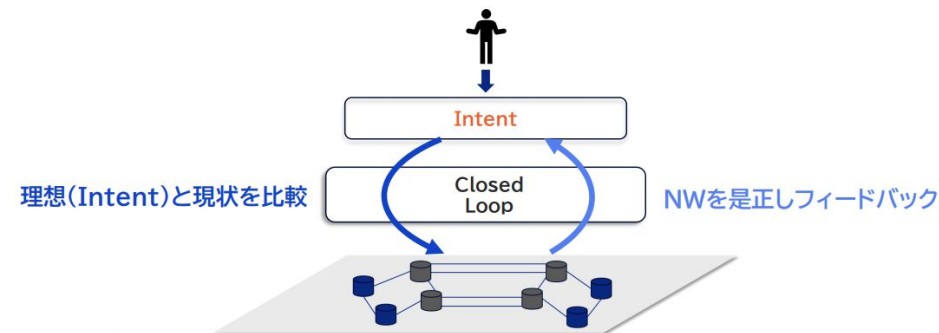
Kubernetesを活用した、Intent-Drivenアプローチに基づくネットワーク設計・作業自動化の取り組み

(JANOG55)

Intent-Drivenの概要

Intent-Drivenとは

- こうあるべきという意図(=Intent)をベースとした考え方
- さまざまな団体において議論されており、Autonomous Network(自律運用ネットワーク)の実現アプローチとして注目されている



下記資料を参考に作成
<https://www.tmforum.org/resources/introductory-guide/autonomous-networks-framework-v1-1-0-ig1218f/>

© 2025 KDDI

KDDI au

- 抽象的な指示の入力から必要なConfigの生成、及びConfig投入までの自動化を実現
- 将来的には機器から取得したテレメトリーを基にした自律的なネットワーク制御を実現

我々はL3トポロジーに特化したリアルタイム、及び時間軸を考慮した観測用のシステムを検討した。
そちらの取り組みを基に、今後の拡張やNDTに対して、どのように検討/運用されているか議論したい。

Intent-Drivenの概要

Intent-Drivenとは

- こうあるべきという意図(=Intent)をベースとした考え方
- さまざまな団体において議論されており、Autonomous Network(自律運用ネットワーク)の実現アプローチとして注目されている

理想(Intent)と現状を比較

Intent

Closed Loop

NWを是正フィードバック

下記資料を参考作成
https://www.tnforum.org/resources/introductory-guide/autonomous-networks-framework-v1-1-0-ig1218f/

© 2025 KDDI

- 抽象的な指示の入力から
必要なConfigの生成
- 及びConfig投入までの
自動化を実現

実際にL3のルーティングトポロジー上で
意図通りのトラフィック分散を生み出したか、
想定外の迂回を生んでいないかを確認する
動的な可視化の仕組みが必要になると想定。
(= IntentとStateの整合性があっているか)

IIJの考える理想のネットワーク運用および構成管理

理想は人手を介せず、システム間が連携してネットワーク運用が完結する世界

オペレータ

実行

作業自動化
プラットフォーム

作業

監視状態変化

SW

JANOG57 発表資料

- 手動運用は限界に。
- 構成情報を適切なデータ
形式で管理する必要有り

L3状態変化の反映を手動ではなく
動的でリアルタイムに反映したい。
トポロジーはGraphDBとして扱うが、
あくまで隣接情報のみ。他データは他DBで管理。

デジタルツイン

ネットワーク・デジタルツイン(NDT)は、
これをネットワークシステムに対して
応用するもの

デジタルツイン (Digital Twin) とは
現実世界から集めたデータを基に
デジタルな複製空間上に「ツイン」を構築し、
さまざまなシミュレーションを行う技術である。

デジタルツイン	シミュレーション
再現情報の違い 現実世界をコンピュータ上の複製空間に再現する	コンピュータ上(仮想空間)で も再現されることがある
リアルタイム性 現実世界の状況に合わせて、その 状態変化するためのリアルタイム データが必要	「ある時点でのモデル」を適用 する
精度の違い 実在する現実世界を再現する	いくつかの仮定をベースに実行 する

資料提供: for kddi, インテリジェントな未来社会の構築「デジタルツイン」で実現
https://www.kddi.com/press/2024/04/24/20240424_01.html

© 2026 Okinawa Open Laboratory

- NDTでは、想定しきれない
現実世界の構造を再現
- リアルタイム性も考慮
- 結局見たいのは、複雑な
NW環境の動きやふるまい

過去事象再現から信用積み上げという話は仰る通り。
商用NWのある時点のトポロジー = snapshotを
把握する仕組みも必要と想定し、そちらを検討した。
静的な構成情報は、後からマッピングする必要がある
※ 今回はスコープ外

トポロジー表現にはGraphDBが適している

その一方でネットワークエンジニアにとって
グラフ用のクエリやグラフ理論の
学習コストが高かった。

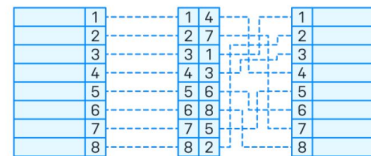
学習コストをAI-Agentである程度吸収でき得る

■ 自然言語からGraphDBのクエリを自動生成

LLMを活用したAI Agentが、自然言語や
ネットワークの文脈からグラフクエリを自動生成。

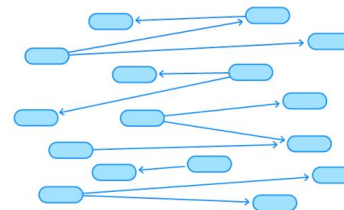
そこまで深いクエリ知識がなくても、
ネットワーク運用の知見（ドメイン知識）で
GraphDBを扱うことができるように。

RDBMS



- 学習コストが比較的低い
- ネットワークのような多対多の
接続関係をSQLで書くと、
大量のJOINになり非常に複雑化

GraphDB



- ルータ（Vertex）と
リンク（Edge）の表現が
ネットワークそのものであり、
探索や再構成に最適
- クエリ言語が特殊で、
学習コストがやや高い

id

192.168.2.10

type

router

igp_id

192.168.2.10

name

Demo_NW_Core_03

>>

結果をまとめます。Demo_NW_Edge_101 の接続は以下の通りです。

#	接続先	リンク種別	方向	IGP Metric
1	Demo_NW_Branch_NCS	OSPF	双方向 (ペア)	Edge_101→NCS: 100 / NCS→Edge_101: 1
2	Demo_NW_Core_03	OSPF	双方向 (ペア)	Edge_101→Core_03: 65535 / Core_03→Edge_101: 65535

- ペアを1本とカウントすると、接続数は2本です。
- Demo_NW_Branch_NCS (下位) と Demo_NW_Core_03 (上位) に接続されています。
- Demo_NW_Core_03 へのリンクはメトリックが 65535 (最大値) となっており、通常は使用されない予備リンクや障害状態の可能性があります。

Demo_NW_Core_03 のさらに上位の接続も調べますか？

履歴をテキスト保存

> 接続管理

メッセージを入力...

NDTの常時稼働、完全なミラーの可否について

- 実網を完全に模した、常時稼働させる様なNDTを作るのは現実的なのか？
- 実際はそちらが望ましいと思う一方で
リソース的（コスト的）・技術的の両面でも課題はたくさん残っている

代替案

必要な部分を必要なタイミングで、切り出して（再現して）使うのが良いのではないか

- NWレイヤの観点：
 - 例えばL3レベルの検証を行う場合、完全な商用模倣である必要はない。
 - 今回は変化が激しいL3のルーティングトポロジーに対してリアルタイム観測と時系列化に特化し、BGP-LS+BMPによるNDTもどきを試した。
- リソースの観点：
 - 仮想環境 + シミュレーションを検討する場合にも、全網再現ではなく
GraphDBから必要時刻の必要な範囲だけを抽出。（例: 障害時刻前後の影響ノード群）
 - 静的な構成管理データ（L2/L1）とマッピングして、オンデマンドに切り出す

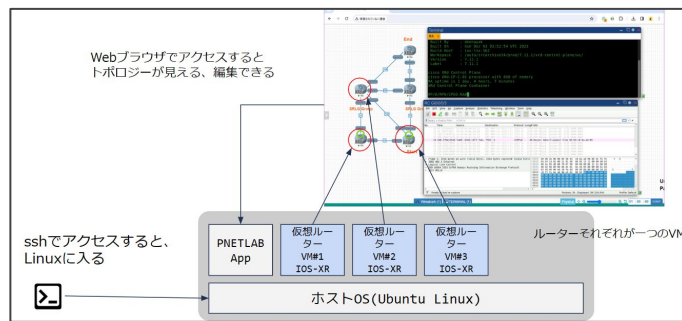
できる方が
望ましい

用途特化型のNDTはすでに実在し、社内でも活用されている



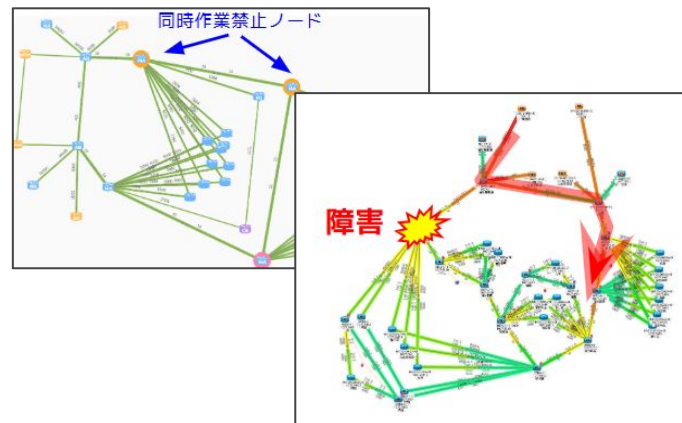
検証用途

PNETLAB（をラップしたもの）
仮想環境を自動で立ち上げ



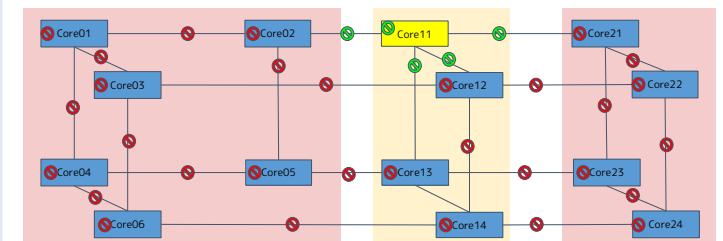
可視化/構成管理

静的情報ベースのNDT



運用判断

クローズドループにおける
対処可否判断のためのNDT



Level 3: ルールベースの自動化

特定のドメインにおいて、事前に設定したポリシーや運用ルールに沿ってネットワークの自動最適化を行う段階。

- **ルールベースの自動化がメイン**
例) 事前に定義されたポリシーの中でシステムが最適化を実行

Level 4: 意図 (Intent) ベースの自動化

ネットワークをIntentに沿わせる段階。
AIや予測モデルが、その都度最適な経路やルータのConfig変更を判断して適用。

- **抽象的な意図 (Intent) のみシステムに指示**
例) この法人顧客の通信遅延は常に20ms以下に維持というIntentのみ。
上記を基にシステムが最適化を実行

以下を継続して実施する必要がある。

1. システムが人間の意図を解釈
2. 自動検証 / 適用
3. その後の継続的な監視
4. システムが人間の意図を解釈
5. ..

本発表での
共有部分

Autonomous networks levels						
Level Definition	L0: Manual Operation & Maintenance	L1: Assisted Operation & Maintenance	L2: Partial Autonomous Network	L3: Conditional Autonomous Network	L4: High Autonomous Network	L5: Full Autonomous Network
Execution	P	P/S	S	S	S	S
Awareness	P	P	P/S	S	S	S
Analysis	P	P	P	P/S	S	S
Decision	P	P	P	P/S	S	S
Intent/Experience	P	P	P	P	P/S	S
Applicability	N/A	Select scenarios				All scenarios

P: Personnel, S: Systems

既存監視の強み

- SNMP/Telemetryなど、単体のMetricsは装置やリソース監視にとっても有用
- その一方で、NW全体の論理トポロジーや経路変化の前後関係を後から追うのは困難

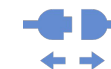
Metrics監視で把握する状態

- IFトラフィック、リソース状態
→ SNMP, Telemetry
- 通信量・フロー
→ NetFlow

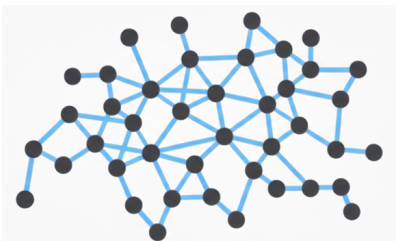


トポロジー監視で把握する状態

- ルーティングの内部状態
- ノードやリンクの接続関係
- リアルタイムな経路変化



データの種別に応じて、それぞれ適した取得方式が存在



NW機器全台への設定投入前提では、
構成管理・運用負荷が大きい



代表ルータから
情報を集約取得したい

BGP-LS+BMPを用いたシステムの構成 及びユースケースについて

BGP-LS (RFC 7752 / 9552)

IGP LSDBの変換と送信

ルータが保持するIGP LSDB (Node, Link, Prefix) を変換し、BGP Updateメッセージとしてコントローラ等へ送信。

主な用途

ネットワーク上のイベント (Link Down、Metric変更等) をBGP経由で管理システムへ通知。

BMP (RFC 7854 / 9069)

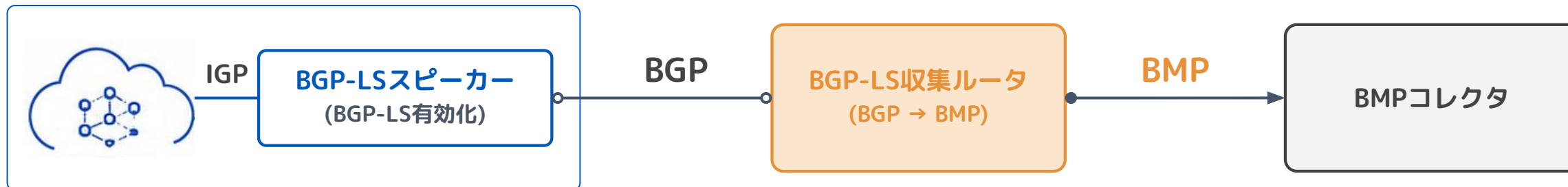
カプセル化と転送

受信したBGP Updateメッセージをカプセル化し、解析用サーバへ転送。

対応プロトコル

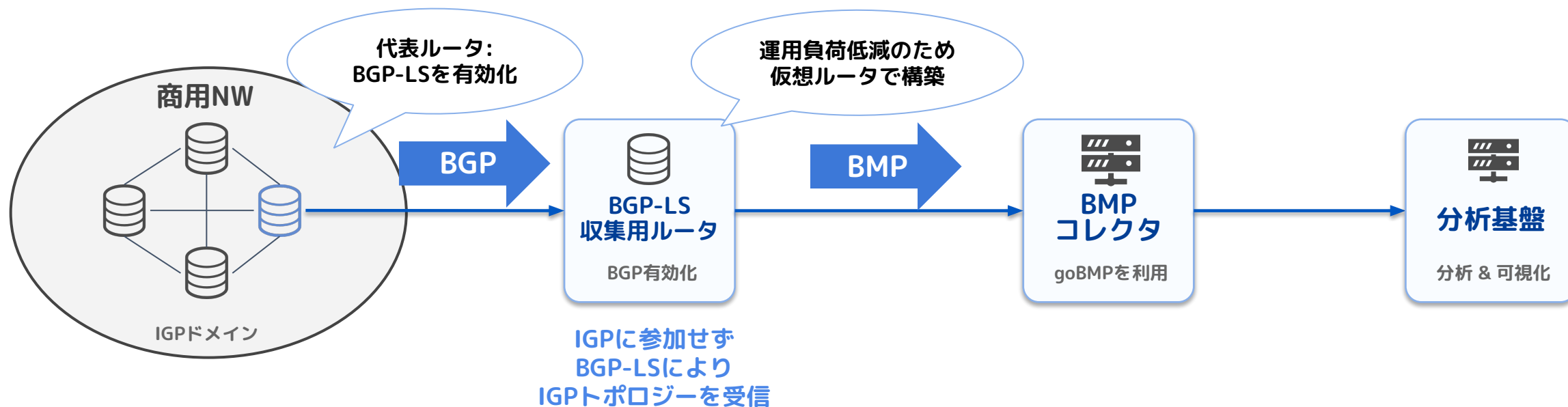
BGP-LSはBMPで転送されるBGPのAFの一種である。
VPNv4/v6やIPv4/IPv6 Unicast等の情報もBMPで転送可能。

商用網



構成要素

- **BGP-LSスピーカー**：IGPに参加している商用網のルータ。属しているIGP情報を保持。
 - BGP-LS収集用ルータとiBGP neighborを確立するのはこのルータのみ。
- **BGP-LS収集用ルータ**：スピーカーとiBGP neighborを確立し、IGPトポロジー情報を受信。さらにその情報をBMP経由でBMPコレクタへ送信。
 - 取得タイミング：IGPトポロジーに変更が発生した際、BGP-LS経由で差分情報を随時取得
- **BMPコレクタ**：収集した経路・トポロジー情報を後段の分析・可視化基盤へ送信。

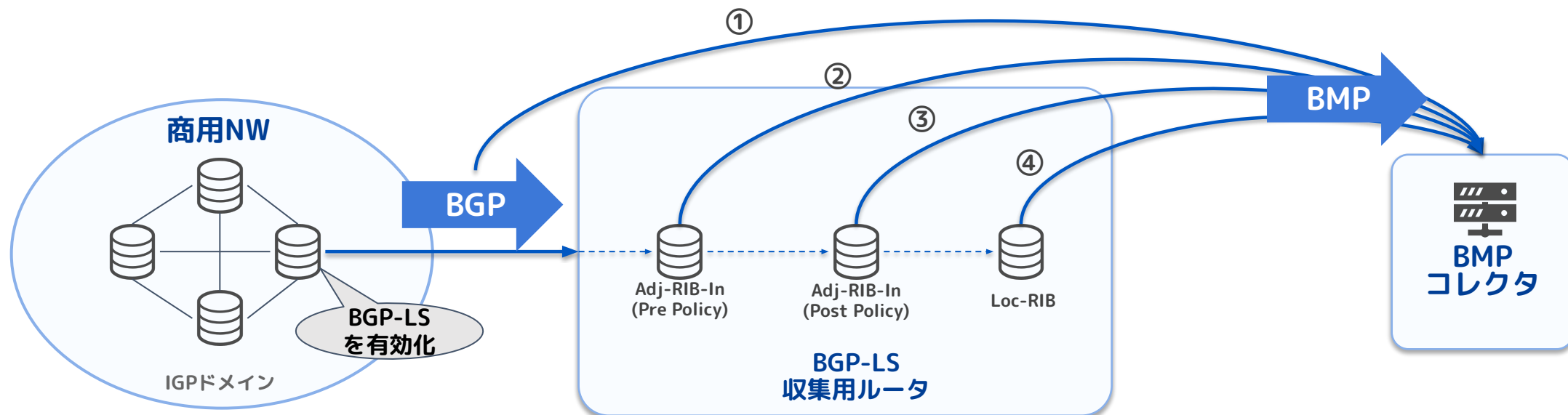


BMP転送ポリシー候補

- ① **Route Mirroring** : peerから受信したBGP UPDATEメッセージを、受信時の内容に近い形で複製して送信。
- ② **Pre-policy Adj-RIB-In** : Inbound policy適用前のAdj-RIB-Inの経路状態を送信。
- ③ **Post-policy Adj-RIB-In** : Inbound policy適用後のAdj-RIB-Inの経路状態を送信。
- ④ **Loc-RIB** : BGP best path選択後にLoc-RIBへ反映された経路状態を送信。

⇒ BGP-LS UPDATEメッセージの受信内容を加工・状態圧縮せずに収集したい要件であるため

Route Mirroringを採用

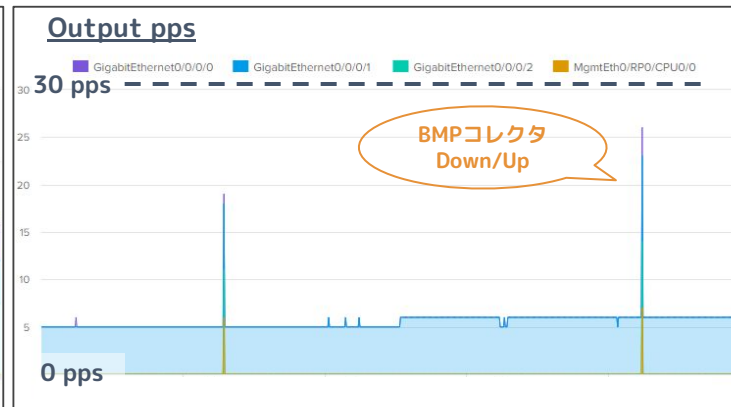
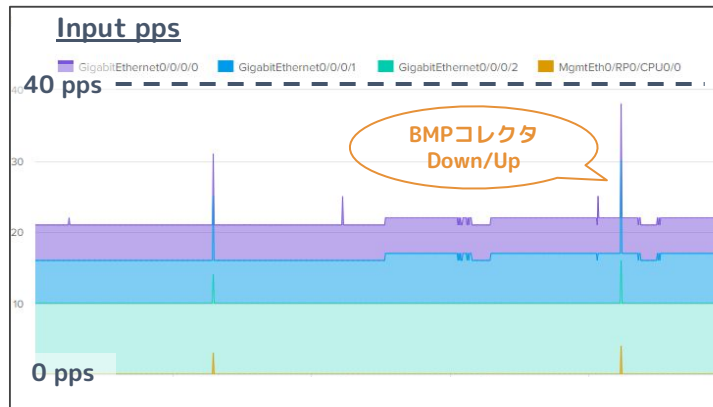
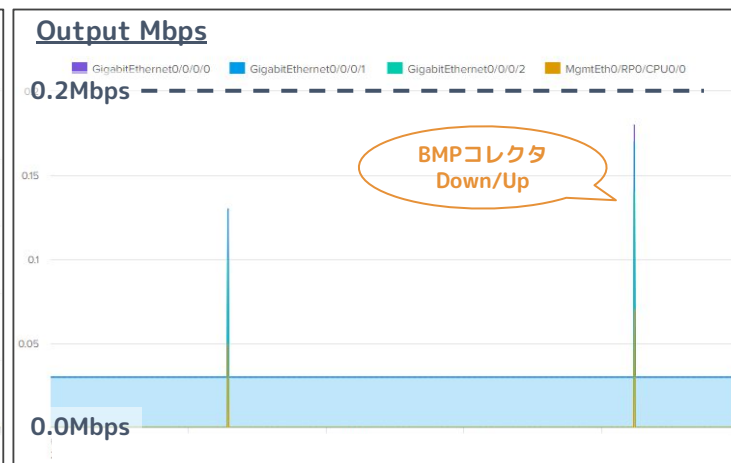
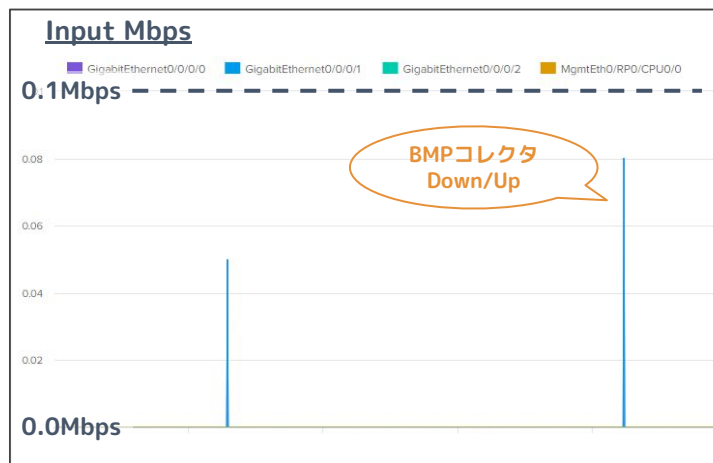


参考) BGP-LS収集用ルータのリソース変動

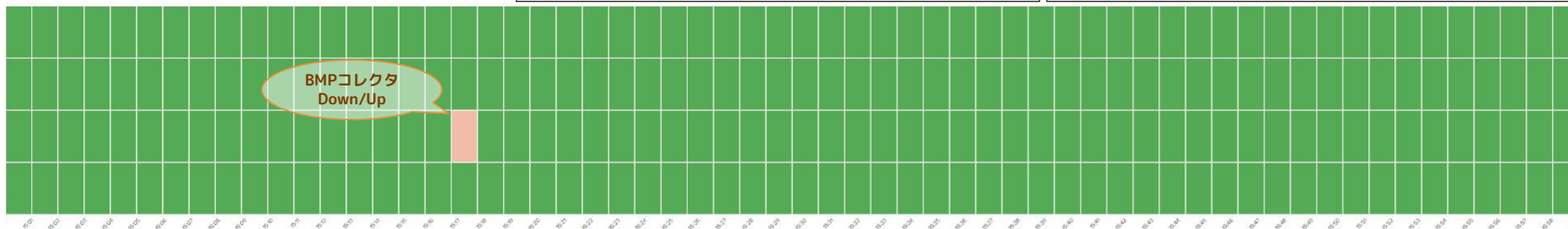
右の変動のトポロジー規模 (概算)

- Node: 2,000台
- Link: 6,000本
- Prefix: 20,000件

トラフィック負荷小

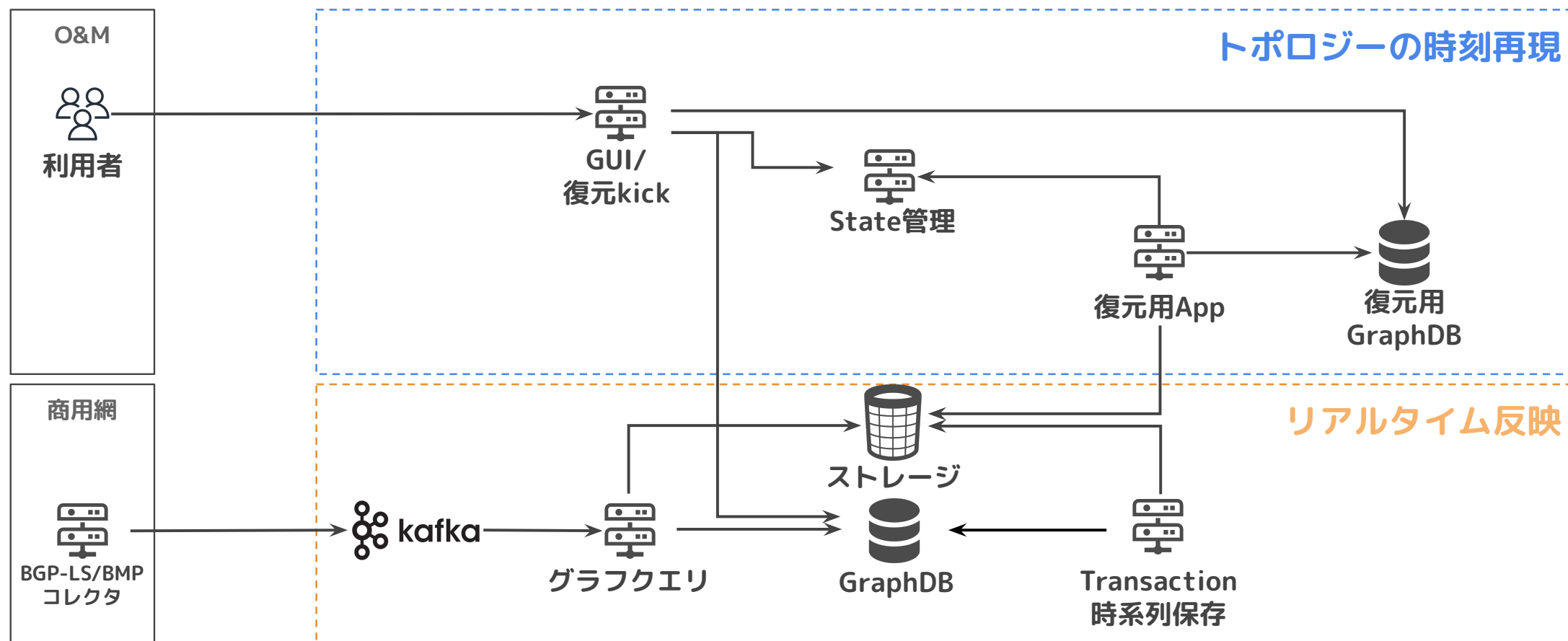


ルータ主 ⇄ コレクタA
ルータ主 ⇄ コレクタB
ルータ副 ⇄ コレクタA
ルータ副 ⇄ コレクタB

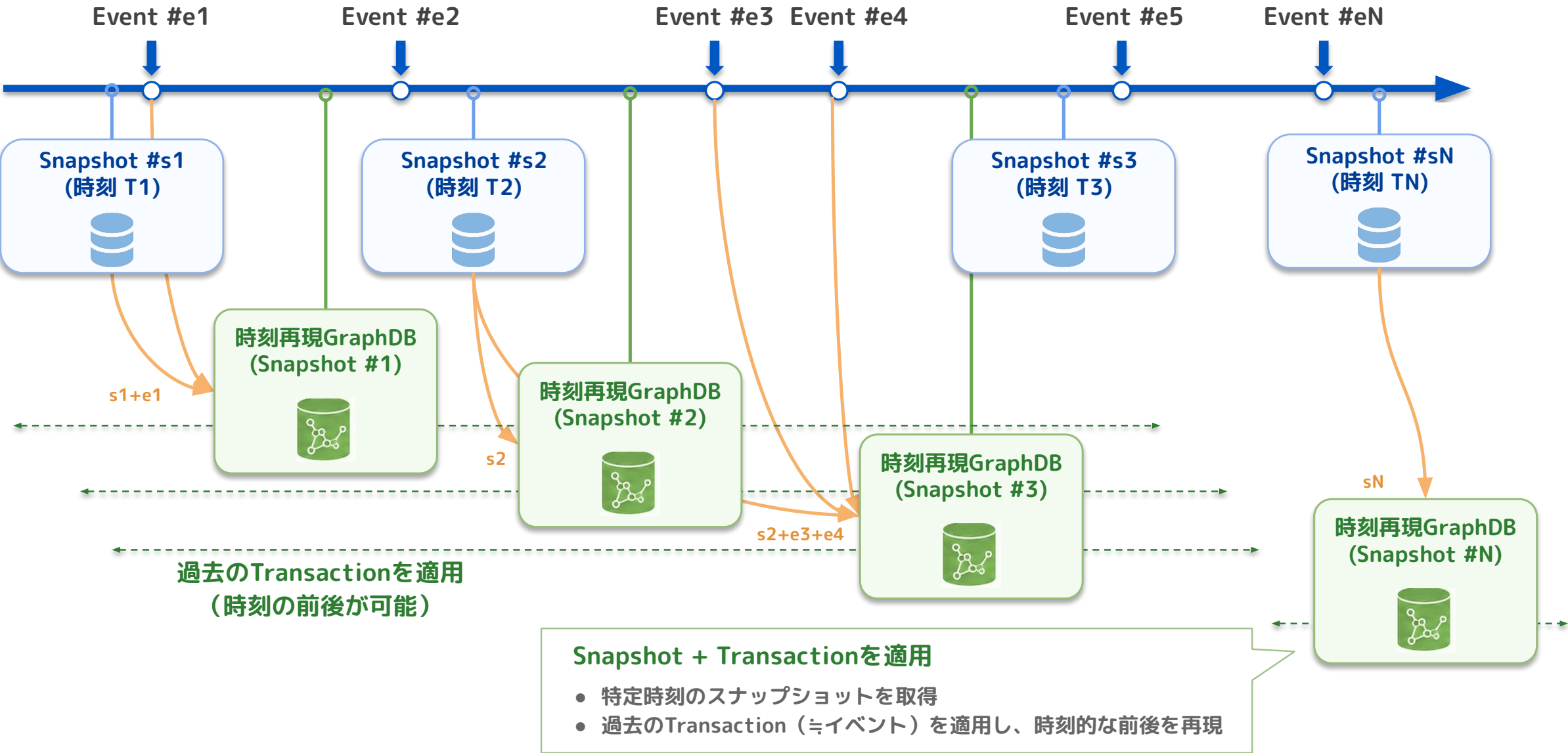


BMPコレクタとの接続状態例

商用NWからの変更イベントを取り込み、リアルタイム反映と任意時刻の再現を両立

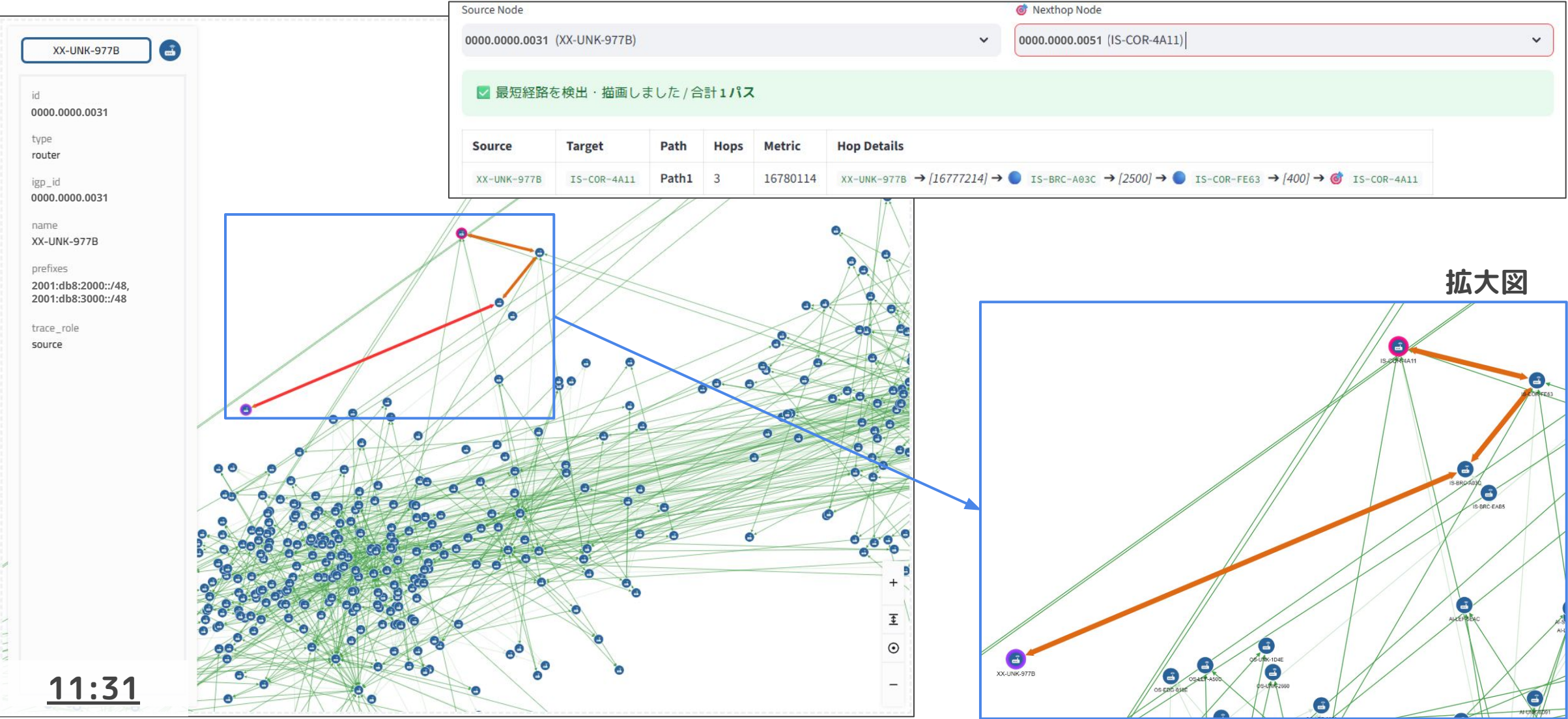


現在のネットワーク状態だけでなく、過去の任意時刻におけるトポロジー状態も再現可能



ユースケース①: 特定時刻での最短経路探索

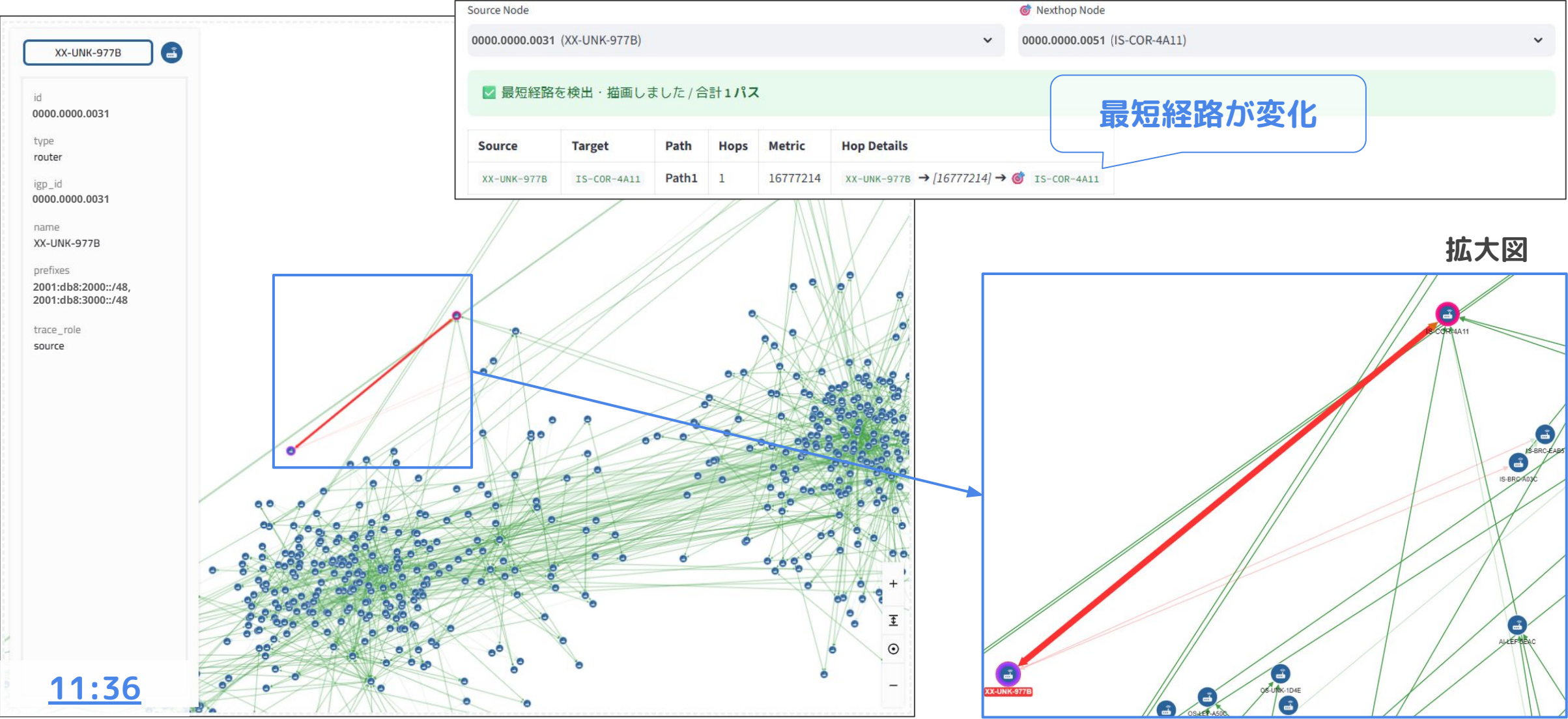
特定時刻におけるトポロジを再現し、その時間軸での最短経路を探索（SPF）



11:31

ユースケース①: 特定時刻での最短経路探索

11:31 (前ページ) → 11:36 のIGPトポロジー変動を反映



例① 11:31 → 11:36 のdiffの一部【5分送り】

📄 詳細イベント履歴 [2026-mm-dd 11:31:00 → 2026-mm-dd 11:36:00 JST]

Time (JST)	Action	Type	Protocol	Target	Details
2026-mm-dd 11:31:13.465	+ ADD	Edge	ISIS	0000.0000.0033 → 0000.0000.0031	-
2026-mm-dd 11:31:13.465	+ ADD	Edge Property	-	6acf9aa1-f99c-d9d8-5ac4-dda15e967924	[igp_metric]: 5000000
2026-mm-dd 11:31:14.461	+ ADD	Edge	ISIS	0000.0000.0031 → 0000.0000.0033	-
2026-mm-dd 11:31:14.461	+ ADD	Edge Property	-	e2cf9aa1-fb8e-9f10-42a4-c05d61d54942	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:31:34.148	- REMOVE	Edge Property	-	eecf9a9b-55fc-3907-a65d-6e3d19dc7423	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:31:34.148	+ ADD	Edge Property	-	eecf9a9b-55fc-3907-a65d-6e3d19dc7423	[igp_metric]: 10000
2026-mm-dd 11:31:34.155	- REMOVE	Edge Property	-	28cf9a9b-e1d0-eaa7-a0dd-96d33c6d44b0	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:31:34.155	+ ADD	Edge Property	-	28cf9a9b-e1d0-eaa7-a0dd-96d33c6d44b0	[igp_metric]: 2500
2026-mm-dd 11:31:40.450	+ ADD	Edge	ISIS	0000.0000.0031 → 0000.0000.0051	-
2026-mm-dd 11:31:40.450	+ ADD	Edge Property	-	fccf9aa2-2e50-e500-1b28-dc87d381d688	[igp_metric]: 2500

新規リンクが追加。
方向によりMax metric相当（16,777,214）や高コストmetric付与。
一部の既存リンクではMax metric相当から10,000や2,500へ変更

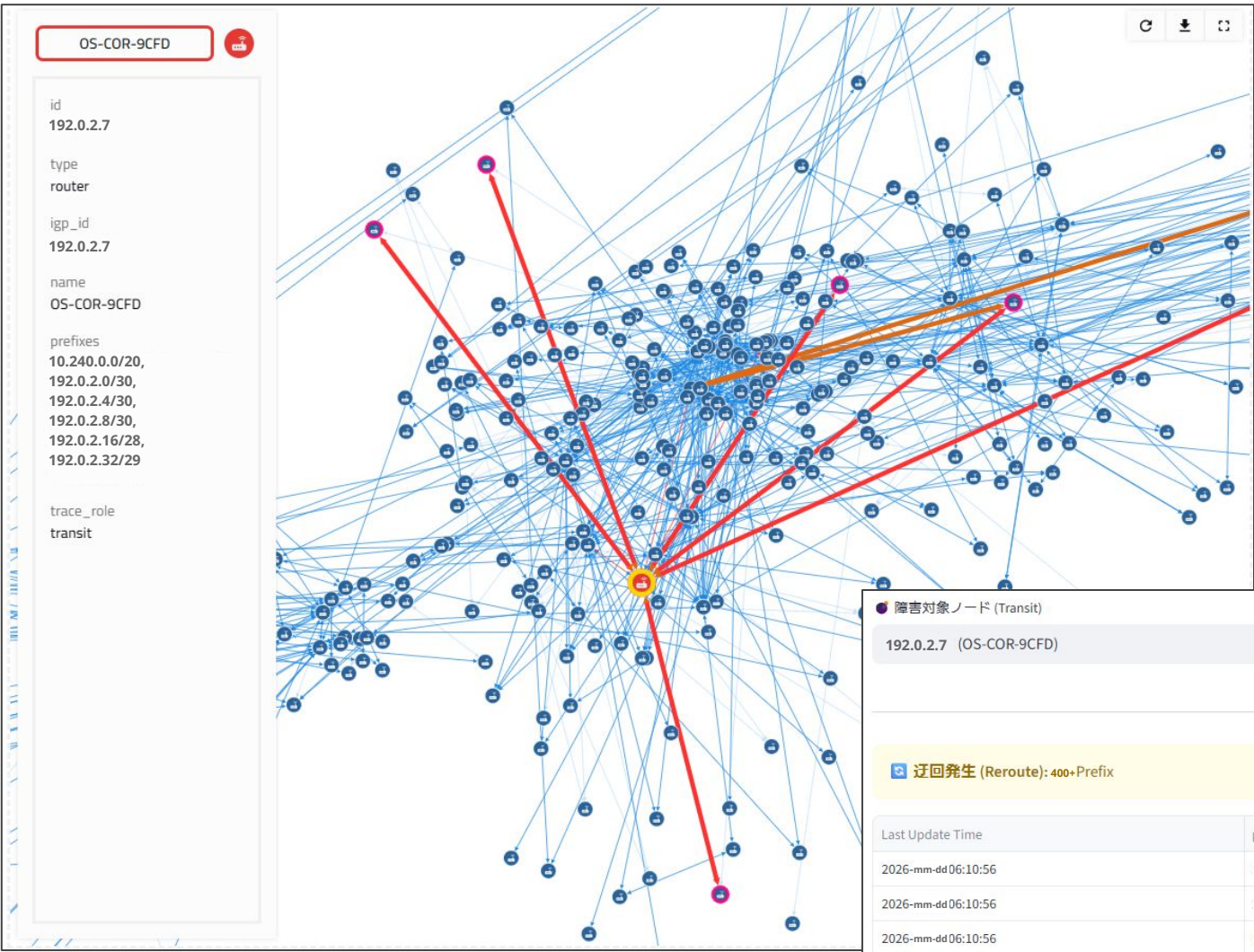
例② 11:51 → 11:40 のdiffの一部【11分戻し】

📄 詳細イベント履歴 [2026-mm-dd 11:51:00 → 2026-mm-dd 11:40:00 JST]

↓ Time (JST)	Action	Type	Protocol	Target	Details
2026-mm-dd 11:45:50.682	+ ADD	Edge Property	-	28cf9aa1-9edf-2d8c-f0a8-ebac10761baa	[igp_metric]: 10000
2026-mm-dd 11:45:50.682	- REMOVE	Edge Property	-	28cf9aa1-9edf-2d8c-f0a8-ebac10761baa	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:45:50.680	+ ADD	Edge Property	-	e2cf9aa1-fb8e-9f10-42a4-c05d61d54942	[igp_metric]: 5000000
2026-mm-dd 11:45:50.680	- REMOVE	Edge Property	-	e2cf9aa1-fb8e-9f10-42a4-c05d61d54942	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:45:50.676	+ ADD	Edge Property	-	82cf9aa2-3779-4a27-c393-83490fc0adb1	[igp_metric]: 2500
2026-mm-dd 11:45:50.676	- REMOVE	Edge Property	-	82cf9aa2-3779-4a27-c393-83490fc0adb1	[igp_metric]: 16777214
2026-mm-dd 11:45:50.559	+ ADD	Node Property	-	0000.0000.0031	[prefixes]: 2001:db8:aaaa::/48
2026-mm-dd 11:45:50.558	+ ADD	Node Property	-	0000.0000.0031	[prefixes]: 2001:db8:bbbb:1::/64
2026-mm-dd 11:45:50.556	+ ADD	Node Property	-	0000.0000.0031	[prefixes]: 2001:db8:cccc:1::1/128

Nodeに対して新規Prefixを追加。
複数リンクのmetricがMax metric相当から
通常 or 高コストのmetricに変更。

ノード障害時に影響を受けるBGP経路の候補を探索



※ このケースは特定のルートリフレクタから収集したBGP経路の断面情報をベースに計算。
→ RRのBestpathを基準にNext-hopへの到達性を計算

そのため、各エッジノードの実際のベストパスとの間でシミュレーション結果に差分が生じる場合がある。

- 実際には途切れていない
- 別の迂回ルートを通っている、…

障害対象ノード (Transit)

192.0.2.7 (OS-COR-9CFD)

迂回発生 (Reroute): 400+Prefix

Last Update Time	prefix	peer_ip	nexthop
2026-mm-dd 06:10:56	10.0.0.0/20	10.fg.aw.1	10.qr.gw.77
2026-mm-dd 06:10:56	10.0.16.8/30	10.fg.aw.1	10.zu.xq.28
2026-mm-dd 06:10:56	10.0.16.40/30	10.fg.aw.1	10.jk.ak.91
2026-mm-dd 06:10:56	10.0.16.48/30	10.fg.aw.1	10.un.ce.78
2026-mm-dd 06:10:56	10.0.16.0/30	10.fg.aw.1	10.un.ce.78

Configを取り込み、NWトポロジーを描画。作業計画・影響確認・監視導線に利用



主な機能

- 1 トポロジー可視化** NW構成・接続関係・ノード情報の把握
- 2 影響シミュレーション** 構成変更時の影響範囲確認、経路・到達性の確認
- 3 監視・運用連携** 構成差分の把握/アラート・監視情報との連携

使い分け：設計・構成としてのあるべき姿（Intent）が実際にいまどう見えているか（State）

BGP-LSでカバーできること

- **IGPトポロジーの準リアルタイム/時系列監視:**
OSPF/ISISレベルのノードやリンク、隣接関係、メトリック情報を収集可能。
さらに時系列化することで、任意時刻のトポロジ状態を後から確認できる。
- **IGPトポロジーの差分検出:**
作業前後、またはIntent実行前後のStateを比較しLink追加/削除、metric変更などを検出可能。
人間では瞬時に判断しにくいトポロジーの変化をシステムの的に把握できる。
- **自動化結果の事後検証:**
Intentへの制御とトポロジーを突合することで、意図した変更が反映されたか、想定外の変化が発生していないかを確認できる。
自動化運用の安全性確認に活用が可能。

BGP-LSのみではカバーできないこと

- **物理IF / Bundleとの厳密な紐づけ**
BGP-LSで把握できるのはIGP上の論理情報まで。
物理IFやBundle、LAGの対応関係は把握できない。
⇒ Telemetry、LLDP等のメトリクス、装置Config等の設計情報が必要
- **NDTでのシミュレーション:**
この取り組み単体では仮想NW環境を構築できない。
直近で見えている課題として、物理IFの静的情報とL3の動的情報をいかにマッピングするか。
⇒ Config、Inventory情報、Policy等の設計情報が必要
- **他レイヤ、およびトラフィック状態の監視:**
物理的なLink Up/Downや光レベル、またリソース利用率やIF Traffic、ErrorなどはBGP-LSだけでは把握ができない。
⇒ SNMP、Syslog、Flow情報等のメトリクスが必要

BGP-LSで捉えたトポロジー変化に 各種メトリクスを組み合わせることで より深い活用が可能

各種メトリクス利活用、重畳について



BGP-LS
NWトポロジーの動的観測

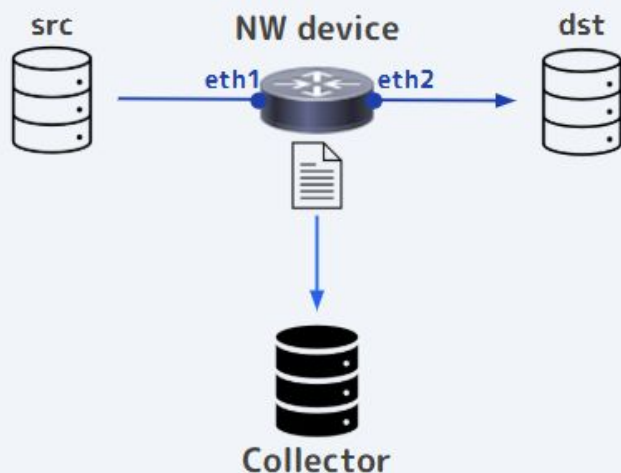
+

+

+

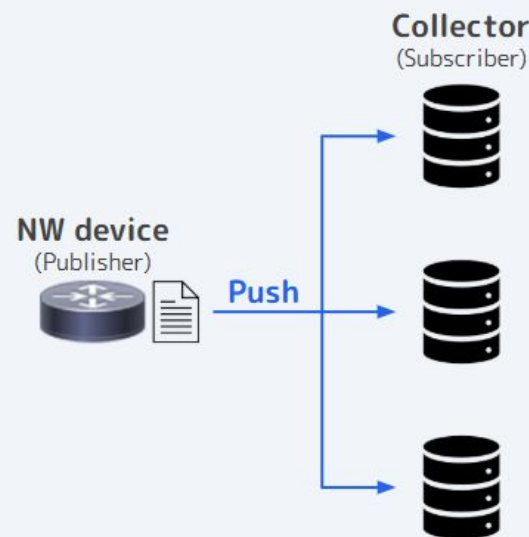
① IPFIX

フロー単位のメトリクス収集



② Streaming Telemetry

ノード/リンク単位のメトリクス収集



③ TWAMP

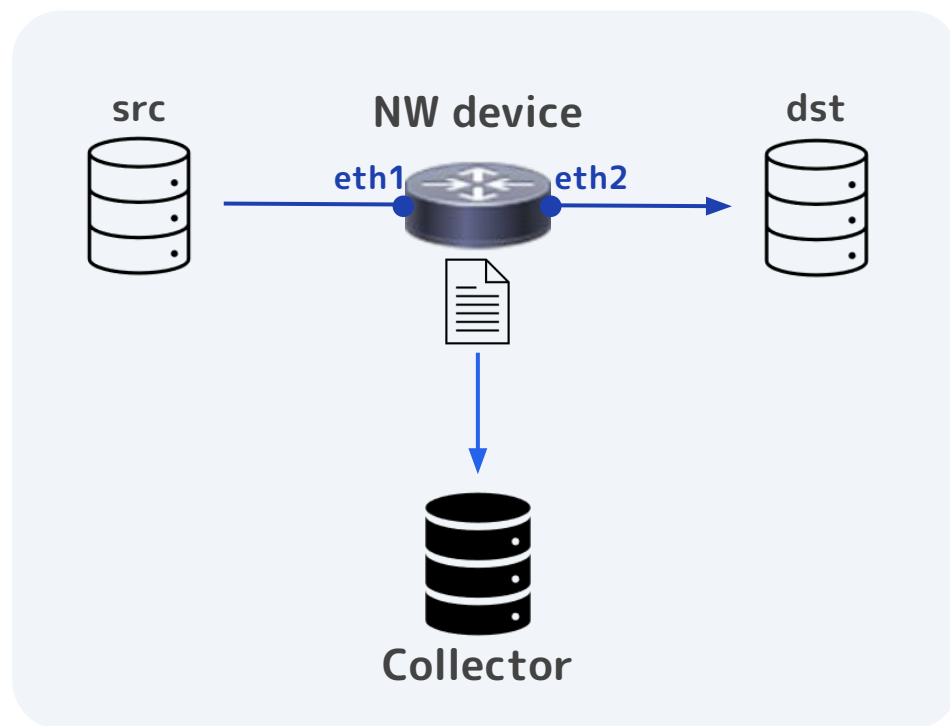
E2Eの品質メトリクス収集



動的トポロジーに各種メトリクスを重畳させることで 調査 / 検証 / 異常検知 に寄与

IPFIXとは: 観測点におけるメトリクスをフローごとに収集する仕組み

※IPFIX: IP Flow Information Export (RFC7011-7015)

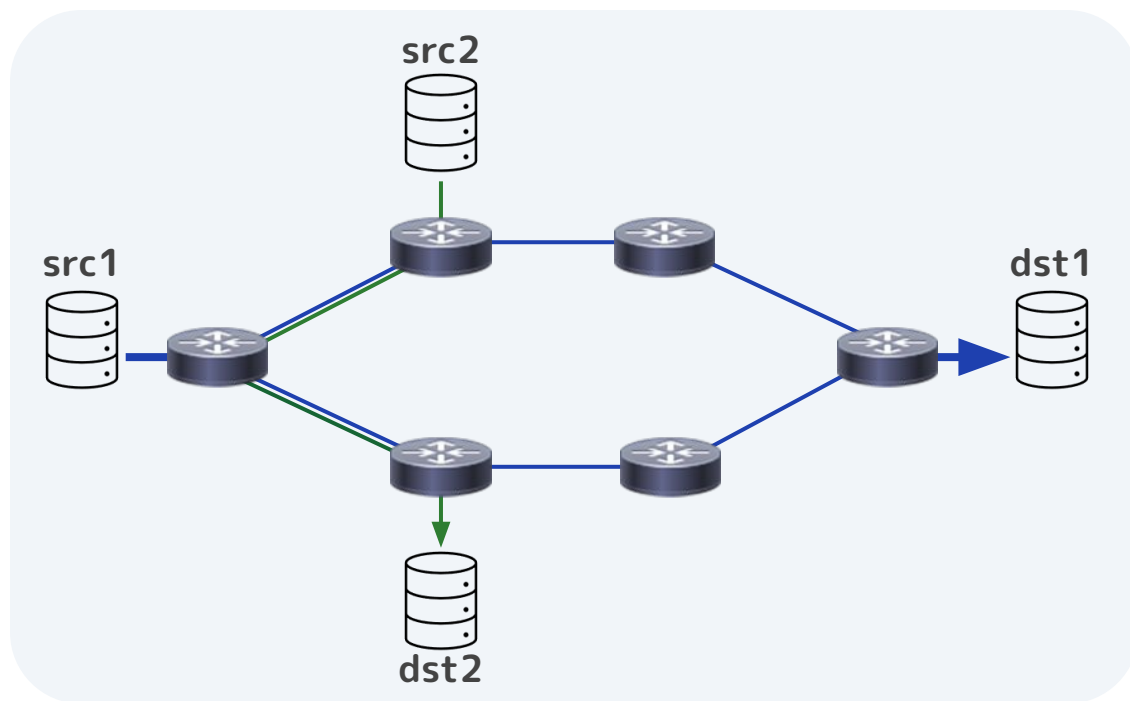


取得できるデータのイメージ

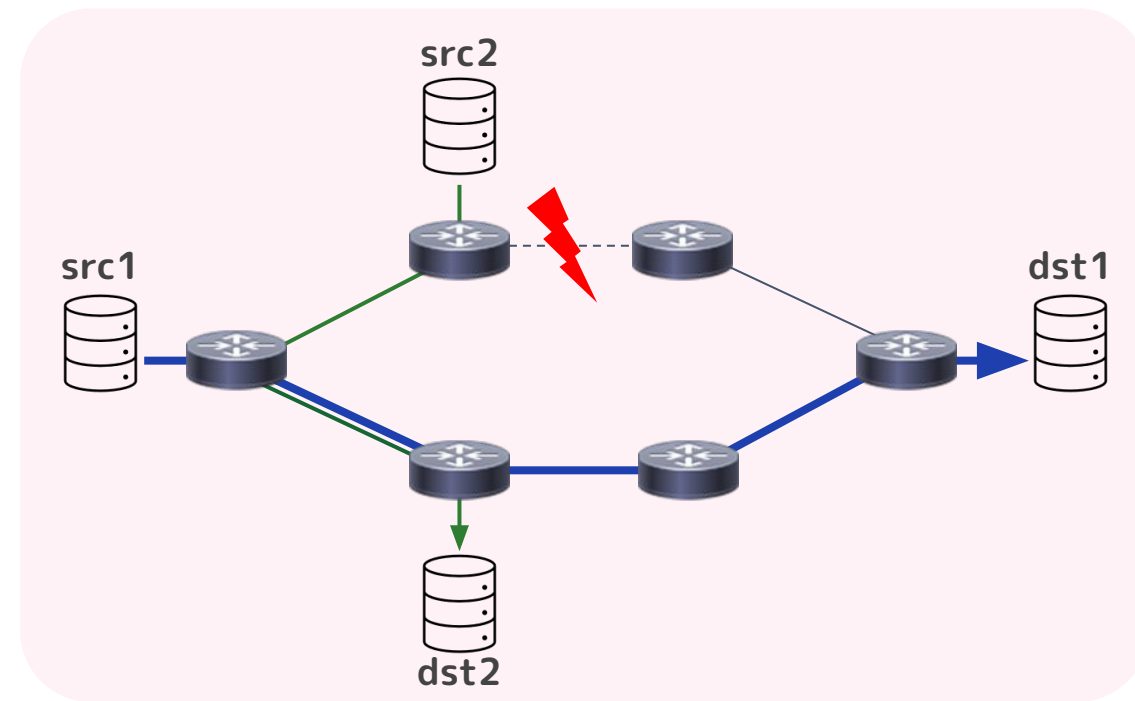
観測点	送信元	宛先	プロトコル	Bytes
eth1	src	dst	TCP	100Mbps
eth2	src	dst	TCP	100Mbps

フロー情報 メトリクス

組み合わせることでリンクを流れるトラフィックをフロー単位で動的に把握できる

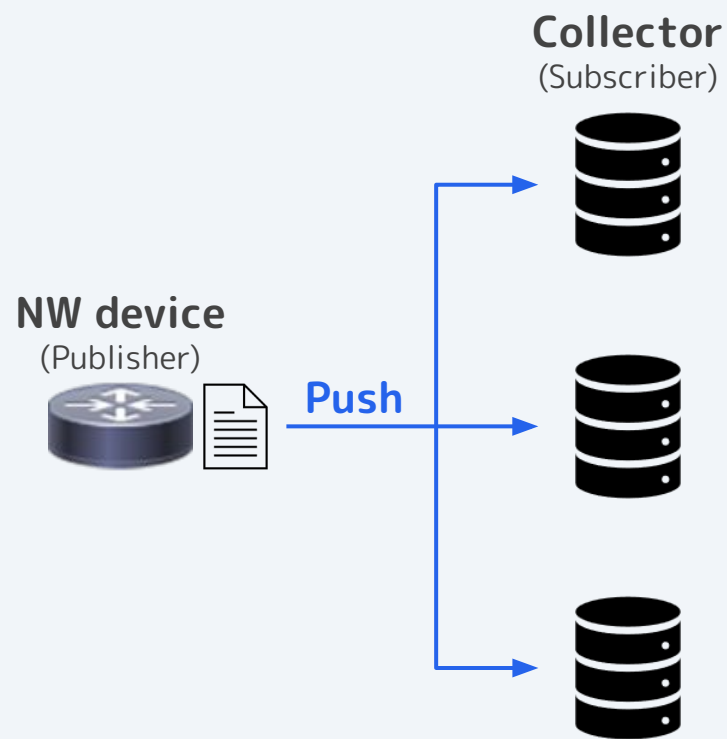


リンク断



トポロジーの変化とトラフィック量の変化の因果関係を明確化

Streaming Telemetryとは: Pub/Sub方式でNW機器からメトリクスを収集する仕組み
(RFC8639, 8641, 9232)



取得できるデータの例

インターフェースに関するメトリクス

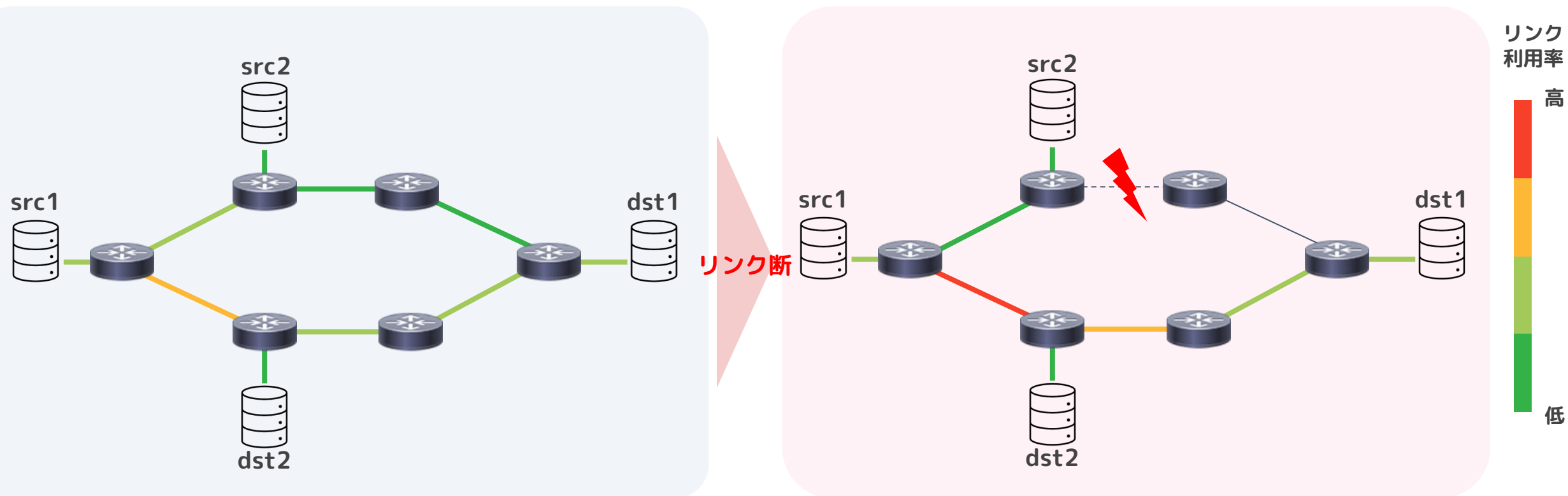
- ・ トラフィック量 (ingress/egress)
- ・ エラーパケット数 (ingress/egress)

システムに関するメトリクス

- ・ CPU使用率
- ・ メモリ使用量

組み合わせることでリンクを流れるトラフィックの全量を確認できる

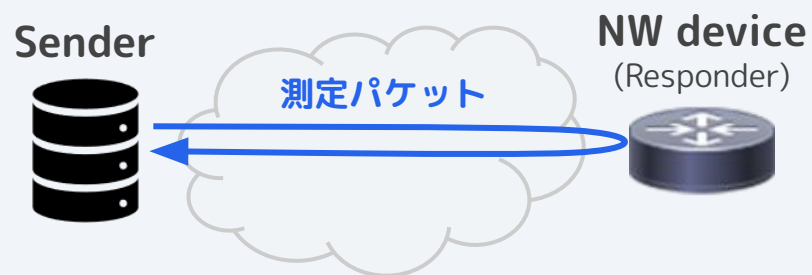
※IPFIXではリンクのトラフィックの全量は確認が困難（L2, C-Planeなどのフロー外トラフィックを観測できない）



トポロジー変更に伴って実際のリンク利用率がどう変化したかを把握

TWAMPとは: ネットワークの2点間で測定パケットを流して 双方向の品質を取得するプロトコル

※TWAMP: Two-Way Active Measurement Protocol (RFC5357)

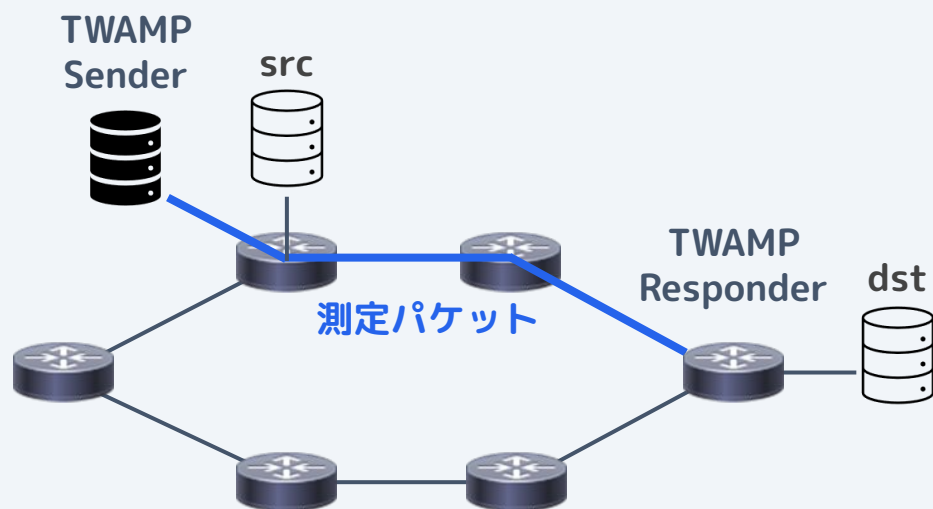


取得できるデータの例

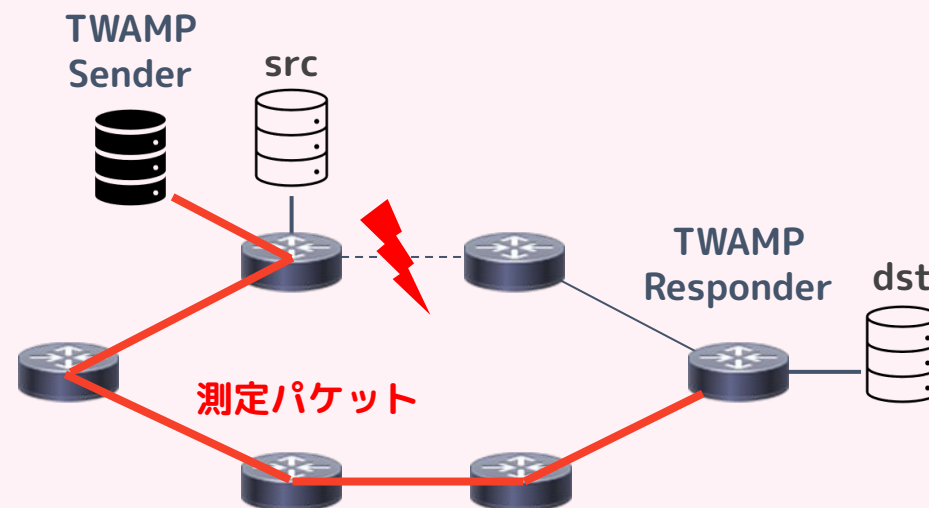
2点間の通信に関するメトリクス

- ・ 遅延 (片道ごと)
- ・ ジッタ (片道ごと)
- ・ パケットロス (往復)

組み合わせることで 経路変化がE2Eの通信の品質に与える影響を推定できる

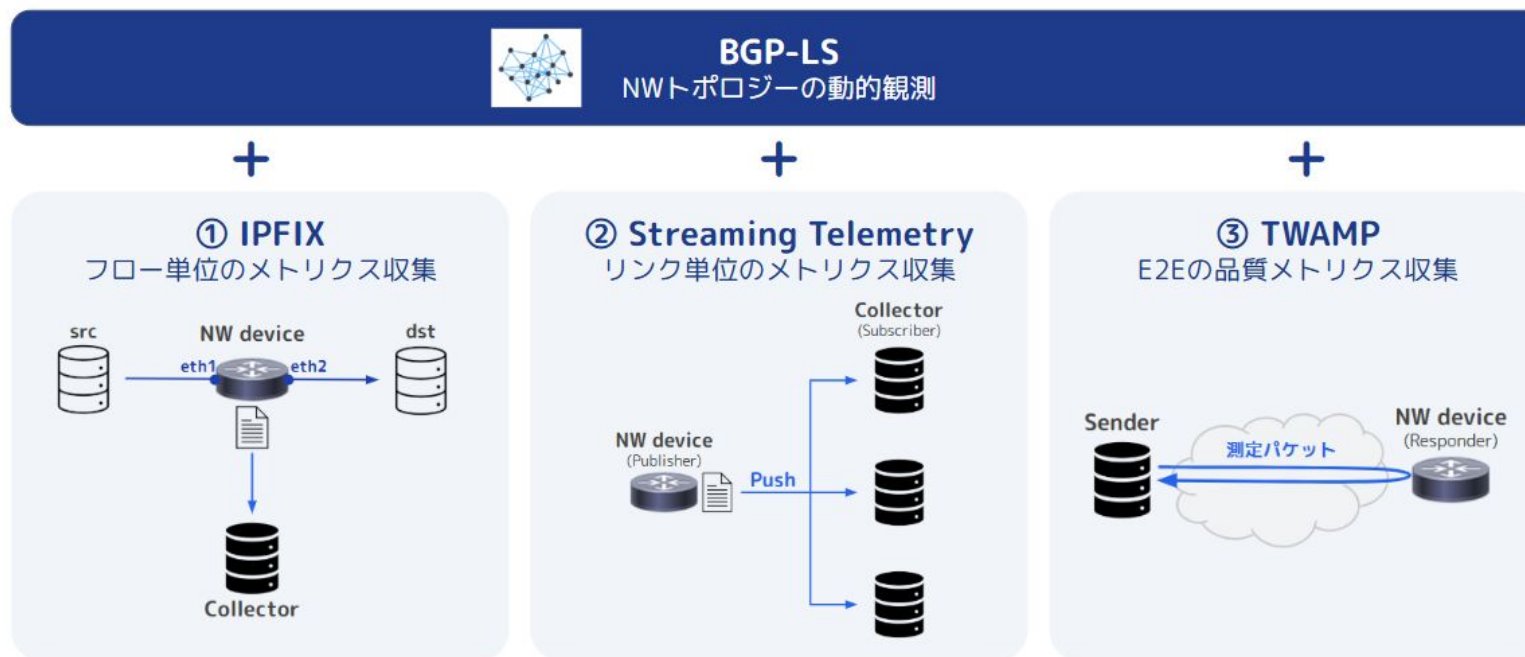


リンク断



経路変化によって 品質がどう変化したかを確認

動的トポロジーに各種メトリクスを重畳させることで 調査 / 検証 / 異常検知 に寄与



活用に向けたさらなる検討

- ・ NDTの拡充への寄与: 要件定義~実装までの検討
- ・ AIによる予測: 過去のトポロジーとメトリクスを用いた将来のデータの予測
- ・ クローズドループへの貢献: リアルタイムのRCA / アクション実行可否の判断

まとめ

- NWトポロジー把握において、静的な情報（= Config, Intent）に加え実際のL3レベルでの変動（= State）を動的観測する必要性を検討。
- BGP-LS+BMPを用いて、ルーティングプロトコルの状態変化やトポロジー変動を継続的、かつ時間軸で追えることを例示。
- BGP-LSによる動的トポロジーに各種メトリクスを重ね合わせることで調査や検証、異常検知に寄与するアプローチを提示。

議論ポイント（その他也大歓迎です）

- データの保持期間やサンプリング粒度、フラッピング発生時の処理をどう設計すべきか。
- 観測されたStateと構成上のIntentが一致しない場合、どちらを正として是正すべきか。
- BGP-LS+BMPで把握できるのは、L3の制御プレーン由来の状態に限定される。
 - 実運用において、L3トポロジー観測のみで何ができるか。
 - L1/L2や設備台帳など他レイヤ・他系統の情報と組み合わせることで何ができるか。
- メトリクスの重畳にはこういったアプローチ/ユースケースが考えられるか。

End of Slide