

Unión Internacional de Telecomunicaciones

UIT-T

SECTOR DE NORMALIZACIÓN
DE LAS TELECOMUNICACIONES
DE LA UIT

G.806

(02/2012)

SERIE G: SISTEMAS Y MEDIOS DE TRANSMISIÓN,
SISTEMAS Y REDES DIGITALES

Redes digitales – Generalidades

**Características del equipo de transporte –
Metodología de descripción y funcionalidad
genérica**

Recomendación UIT-T G.806

UIT-T



RECOMENDACIONES UIT-T DE LA SERIE G
SISTEMAS Y MEDIOS DE TRANSMISIÓN, SISTEMAS Y REDES DIGITALES

CONEXIONES Y CIRCUITOS TELEFÓNICOS INTERNACIONALES	G.100–G.199
CARACTERÍSTICAS GENERALES COMUNES A TODOS LOS SISTEMAS ANALÓGICOS DE PORTADORAS	G.200–G.299
CARACTERÍSTICAS INDIVIDUALES DE LOS SISTEMAS TELEFÓNICOS INTERNACIONALES DE PORTADORAS EN LÍNEAS METÁLICAS	G.300–G.399
CARACTERÍSTICAS GENERALES DE LOS SISTEMAS TELEFÓNICOS INTERNACIONALES EN RADIOENLACES O POR SATÉLITE E INTERCONEXIÓN CON LOS SISTEMAS EN LÍNEAS METÁLICAS	G.400–G.449
COORDINACIÓN DE LA RADIOTELEFONÍA Y LA TELEFONÍA EN LÍNEA	G.450–G.499
CARACTERÍSTICAS DE LOS MEDIOS DE TRANSMISIÓN Y DE LOS SISTEMAS ÓPTICOS	G.600–G.699
EQUIPOS TERMINALES DIGITALES	G.700–G.799
REDES DIGITALES	G.800–G.899
Generalidades	G.800–G.809
Objetivos de diseño para las redes digitales	G.810–G.819
Sincronización, objetivos de calidad y disponibilidad	G.820–G.829
Funciones y capacidades de la red	G.830–G.839
Características de las redes con jerarquía digital síncrona	G.840–G.849
Gestión de red de transporte	G.850–G.859
Integración de los sistemas de satélite y radioeléctricos con jerarquía digital síncrona	G.860–G.869
Redes ópticas de transporte	G.870–G.879
SECCIONES DIGITALES Y SISTEMAS DIGITALES DE LÍNEA	G.900–G.999
CALIDAD DE SERVICIO Y DE TRANSMISIÓN MULTIMEDIOS – ASPECTOS GENÉRICOS Y ASPECTOS RELACIONADOS AL USUARIO	G.1000–G.1999
CARACTERÍSTICAS DE LOS MEDIOS DE TRANSMISIÓN	G.6000–G.6999
DATOS SOBRE CAPA DE TRANSPORTE – ASPECTOS GENÉRICOS	G.7000–G.7999
ASPECTOS RELATIVOS A LOS PROTOCOLOS EN MODO PAQUETE SOBRE LA CAPA DE TRANSPORTE	G.8000–G.8999
REDES DE ACCESO	G.9000–G.9999

Para más información, véase la Lista de Recomendaciones del UIT-T.

Recomendación UIT-T G.806

Características del equipo de transporte – Metodología de descripción y funcionalidad genérica

Resumen

La Recomendación UIT-T G.806 especifica la metodología, funcionalidad genérica y componentes que deben utilizarse para especificar la funcionalidad de la red de transporte de los elementos de red; no especifica individualmente el equipo de red de transporte como tal. Es la Recomendación que sirve de base para otras normas que especifican las características de equipo para redes de transporte específicas (por ejemplo, jerarquía digital síncrona (SDH), jerarquía digital plesiócrona (PDH)).

Historia

Edición	Recomendación	Aprobación	Comisión de Estudio	ID único*
1.0	ITU-T G.806	2000-10-06	15	11.1002/1000/5176
1.1	ITU-T G.806 (2000) Amd. 1	2003-03-16	15	11.1002/1000/6267
2.0	ITU-T G.806	2004-02-06	15	11.1002/1000/7062
2.1	ITU-T G.806 (2004) Amd. 1	2004-06-13	15	11.1002/1000/7334
2.2	ITU-T G.806 (2004) Cor. 1	2004-08-22	15	11.1002/1000/7333
2.3	ITU-T G.806 (2004) Cor. 2	2005-01-13	15	11.1002/1000/7481
3.0	ITU-T G.806	2006-03-29	15	11.1002/1000/8760
3.1	ITU-T G.806 (2006) Amd. 1	2008-11-22	15	11.1002/1000/9373
4.0	ITU-T G.806	2009-01-13	15	11.1002/1000/9649
4.1	ITU-T G.806 (2009) Amd. 1	2011-06-22	15	11.1002/1000/11119
5.0	ITU-T G.806	2012-02-13	15	11.1002/1000/11490
5.1	ITU-T G.806 (2012) Cor. 1	2012-10-29	15	11.1002/1000/11780

* Para acceder a la Recomendación, sírvase digitar el URL <http://handle.itu.int/> en el campo de dirección del navegador, seguido por el identificador único de la Recomendación. Por ejemplo, <http://handle.itu.int/11.1002/1000/11830-en>.

PREFACIO

La Unión Internacional de Telecomunicaciones (UIT) es el organismo especializado de las Naciones Unidas en el campo de las telecomunicaciones y de las tecnologías de la información y la comunicación. El Sector de Normalización de las Telecomunicaciones de la UIT (UIT-T) es un órgano permanente de la UIT. Este órgano estudia los aspectos técnicos, de explotación y tarifarios y publica Recomendaciones sobre los mismos, con miras a la normalización de las telecomunicaciones en el plano mundial.

La Asamblea Mundial de Normalización de las Telecomunicaciones (AMNT), que se celebra cada cuatro años, establece los temas que han de estudiar las Comisiones de Estudio del UIT-T, que a su vez producen Recomendaciones sobre dichos temas.

La aprobación de Recomendaciones por los Miembros del UIT-T es el objeto del procedimiento establecido en la Resolución 1 de la AMNT.

En ciertos sectores de la tecnología de la información que corresponden a la esfera de competencia del UIT-T, se preparan las normas necesarias en colaboración con la ISO y la CEI.

NOTA

En esta Recomendación, la expresión "Administración" se utiliza para designar, en forma abreviada, tanto una administración de telecomunicaciones como una empresa de explotación reconocida de telecomunicaciones.

La observancia de esta Recomendación es voluntaria. Ahora bien, la Recomendación puede contener ciertas disposiciones obligatorias (para asegurar, por ejemplo, la aplicabilidad o la interoperabilidad), por lo que la observancia se consigue con el cumplimiento exacto y puntual de todas las disposiciones obligatorias. La obligatoriedad de un elemento preceptivo o requisito se expresa mediante las frases "tener que, haber de, hay que + infinitivo" o el verbo principal en tiempo futuro simple de mandato, en modo afirmativo o negativo. El hecho de que se utilice esta formulación no entraña que la observancia se imponga a ninguna de las partes.

PROPIEDAD INTELECTUAL

La UIT señala a la atención la posibilidad de que la utilización o aplicación de la presente Recomendación suponga el empleo de un derecho de propiedad intelectual reivindicado. La UIT no adopta ninguna posición en cuanto a la demostración, validez o aplicabilidad de los derechos de propiedad intelectual reivindicados, ya sea por los miembros de la UIT o por terceros ajenos al proceso de elaboración de Recomendaciones.

En la fecha de aprobación de la presente Recomendación, la UIT [ha recibido/no ha recibido] notificación de propiedad intelectual, protegida por patente, que puede ser necesaria para aplicar esta Recomendación. Sin embargo, debe señalarse a los usuarios que puede que esta información no se encuentre totalmente actualizada al respecto, por lo que se les insta encarecidamente a consultar la base de datos sobre patentes de la TSB en la dirección <http://www.itu.int/ITU-T/ipr/>.

© UIT 2016

Reservados todos los derechos. Ninguna parte de esta publicación puede reproducirse por ningún procedimiento sin previa autorización escrita por parte de la UIT.

ÍNDICE

	Página
1 Alcance	1
2 Referencias	1
3 Definiciones.....	3
3.1 Términos definidos en otros documentos.....	3
3.2 Términos definidos en esta Recomendación	3
4 Abreviaturas y acrónimos	7
5 Metodología.....	15
5.1 Metodología básica.....	15
5.2 Denominación de las capas de transmisión	17
5.3 Denominación de las funciones atómicas y convenios sobre los diagramas..	18
5.4 Denominación de los puntos de referencia.....	23
5.5 Denominación de la información de los puntos de referencia	25
5.6 Asignación del proceso de las funciones atómicas.....	26
5.7 Reglas de combinación.....	33
5.8 Denominación de la gestión de averías y la supervisión de la calidad de funcionamiento	37
5.9 Técnicas de especificación de la supervisión de la gestión de averías y la supervisión de la calidad de funcionamiento.....	38
6 Supervisión	38
6.1 Modo punto de terminación de camino y modo puerto.....	40
6.2 Filtro de defectos	41
6.3 Acciones consiguientes	58
6.4 Correlaciones de defectos.....	65
6.5 Filtros de supervisión de la calidad de funcionamiento durante un segundo.....	66
7 Flujo de información (XXX_MI) a través de los puntos de referencia XXX_MP.....	68
8 Procesos genéricos.....	71
8.1 Procesos de aleatorización y codificación de línea	71
8.2 Procesos de alineación.....	71
8.3 Procesos de supervisión de la calidad de funcionamiento.....	72
8.4 Corrección de BIP	74
8.5 Procesos del GFP.....	75
9 Calidad de funcionamiento y fiabilidad.....	90
9.1 Retardo de tránsito.....	90
9.2 Tiempos de respuesta	90
9.3 Disponibilidad y fiabilidad	90
9.4 Seguridad de los sistemas láser	91

	Página
10 Funciones genéricas de los equipos	91
10.1 Funciones de la capa trayecto concatenado virtual capaces de LCAS P-Xv-L ($X \geq 1$)	91
Anexo A – Asignación y utilización de códigos de etiqueta de señal, tipo de cabida útil e identificador de la cabida útil de usuario	114
A.1 Código experimental	114
A.2 Códigos patentados.....	114
A.3 Petición de códigos normalizados	114
Anexo B – P-Xv/P-X-L_A_Sk: Cálculo de RI_MST_gen para _LCASActive = verdadero	115
Apéndice I – Ejemplos de matriz de conexión	116
I.1 Ejemplo de matriz de conexión para conectividad total.....	116
I.2 Ejemplo de matriz de conexión para 2 grupos de puertos.....	117
I.3 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo I	118
I.4 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo II.....	118
I.5 Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos de tipo I	119
I.6 Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos de tipo II.....	119
I.7 Ejemplo de matriz de conexión implementada	120
I.8 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos (conmutación de grupo de intervalos de direcciones).....	121
Apéndice II – Ejemplo de operación de indicación distante.....	122
II.1 Indicación de defecto distante (RDI).....	122
II.2 Indicación de error distante (REI)	123
Apéndice III – Señal de indicación de alarma (AIS)	125
Apéndice IV – Fallo de señal (SF) y degradación de señal (SD)	128
IV.1 Señal fallo de señal de servidor (SSF).....	128
IV.2 Señal degradación de señal de servidor (SSD).....	128
IV.3 Señal fallo de señal de camino (TSF).....	128
IV.4 Señal degradación de señal de camino (TSD).....	128
Apéndice V – Descripción de la terminología del código de detección de errores (EDC) N × BIP-m.....	129
Apéndice VI – Cálculos que llevan a resultados de saturación de la BIP en los Cuadros 6-4 y 6-5	133
VI.1 Introducción.....	133
VI.2 Cálculos y resultados	133
Apéndice VII – Ejemplos de funcionamiento de los procesos dentro de las funciones de adaptación capaces de LCAS.....	136
VII.1 Configuración básica	136
VII.2 Funciones So y Sk con LCAS habilitado	136
VII.3 Funciones So con LCAS habilitado y Sk con LCAS inhabilitado	160

	Página
VII.4 Funciones So con LCAS inhabilitado y Sk con LCAS habilitado	160
VII.5 Funciones So sin concatenación virtual y Sk con concatenación virtual capaces de LCAS.....	160
Apéndice VIII – Acciones consiguientes para señales que no tienen AIS/FDI definido	161
Apéndice IX – Tipos de procesos de reenvío de flujos.....	162
Bibliografía	166

Recomendación UIT-T G.806

Características del equipo de transporte – Metodología de descripción y funcionalidad genérica

1 Alcance

Esta Recomendación especifica una metodología para describir el equipo de redes de transporte basada en las funciones de tratamiento de transporte y en las entidades arquitecturales definidas en [UIT-T G.805]. Define el conjunto de funciones atómicas y compuestas genéricas y el conjunto de reglas sobre el modo de combinarlas. Las características detalladas de los bloques funcionales del equipo de redes de transporte específicas (por ejemplo, redes SDH, OTN) se definirán en Recomendaciones sucesivas basadas en esta metodología. El equipo puede entonces describirse mediante una especificación funcional del equipo (EFS, *equipment functional specification*) que enumera las funciones atómicas y la interconexión entre ellas.

Además de la funcionalidad genérica, en esta Recomendación se definen los procesos y los objetivos de calidad de funcionamiento global para redes de transporte.

La estructura interna de la implementación de esta funcionalidad (diseño de los equipos) debe ser idéntica a la estructura del modelo funcional, mientras todos los detalles del comportamiento observable desde el exterior cumplan la EFS.

El equipo que normalmente cumple con esta Recomendación, puede no cumplirla en todos sus extremos en el caso de que opere en interfuncionamiento con equipos antiguos que no la cumplen.

2 Referencias

Las siguientes Recomendaciones del UIT-T y otras referencias contienen disposiciones que, mediante su referencia en este texto, constituyen disposiciones de la presente Recomendación. Al efectuar esta publicación, estaban en vigor las ediciones indicadas. Todas las Recomendaciones y otras referencias son objeto de revisiones por lo que se preconiza que los usuarios de esta Recomendación investiguen la posibilidad de aplicar las ediciones más recientes de las Recomendaciones y otras referencias citadas a continuación. Se publica periódicamente una lista de las Recomendaciones UIT-T actualmente vigentes. En esta Recomendación, la referencia a un documento, en tanto que autónomo, no le otorga el rango de una Recomendación.

- [UIT-T E.862] Recomendación UIT-T E.862 (1992), *Planificación de la seguridad de funcionamiento de las redes de telecomunicación.*
- [UIT-T G.664] Recomendación UIT-T G.664 (2006), *Procedimientos y requisitos de seguridad óptica para sistemas ópticos de transporte.*
- [UIT-T G.703] Recomendación UIT-T G.703 (2001), *Características físicas y eléctricas de las interfaces digitales jerárquicas.*
- [UIT-T G.704] Recomendación UIT-T G.704 (1998), *Estructuras de trama síncrona utilizadas en los niveles jerárquicos 1544, 6312, 2048, 8448 y 44 736 kbit/s.*
- [UIT-T G.705] Recomendación UIT-T G.705 (2000), *Características de los bloques funcionales de equipos de la jerarquía digital plesiócrona.*
- [UIT-T G.707] Recomendación UIT-T G.707/Y.1322 (2003), *Interfaz de nodo de red para la jerarquía digital síncrona.*
- [UIT-T G.709] Recomendación UIT-T G.709/Y.1331 (2009), *Interfaces para la red óptica de transporte.*

- [UIT-T G.775] Recomendación UIT-T G.775 (1998), *Criterios de detección y liberación de defectos de pérdida de señal, y de señal de indicación de alarma y de indicación de defectos distantes para señales de la jerarquía digital plesiócrona.*
- [UIT-T G.781] Recomendación UIT-T G.781 (2008), *Funciones de capas de sincronización.*
- [UIT-T G.783] Recomendación UIT-T G.783 (2006), *Características de los bloques funcionales del equipo de la jerarquía digital síncrona.*
- [UIT-T G.784] Recomendación UIT-T G.784 (1999), *Gestión de la jerarquía digital síncrona.*
- [UIT-T G.798] Recomendación UIT-T G.798 (2010), *Características de los bloques funcionales del equipo de la jerarquía de la red óptica de transporte.*
- [UIT-T G.803] Recomendación UIT-T G.803 (2000), *Arquitecturas de redes de transporte basadas en la jerarquía digital síncrona.*
- [UIT-T G.805] Recomendación UIT-T G.805 (2000), *Arquitectura funcional genérica de las redes de transporte.*
- [UIT-T G.808.1] Recomendación UIT-T G.808.1 (2010), *Conmutación de protección genérica – Protección lineal de camino y de subred.*
- [UIT-T G.826] Recomendación UIT-T G.826 (2002), *Parámetros y objetivos de las características de error de extremo a extremo para conexiones y trayectos digitales internacionales de velocidad binaria constante.*
- [UIT-T G.831] Recomendación UIT-T G.831 (2000), *Capacidades de gestión de las redes de transporte basadas en la jerarquía digital síncrona.*
- [UIT-T G.832] Recomendación UIT-T G.832 (1998), *Transporte de elementos de la jerarquía digital síncrona por redes de la jerarquía digital plesiócrona – Estructuras de trama y de multiplexión.*
- [UIT-T G.911] Recomendación UIT-T G.911 (1997), *Parámetros y metodología de cálculo de la fiabilidad y la disponibilidad de los sistemas de fibra óptica.*
- [UIT-T G.7041] Recomendación UIT-T G.7041/Y.1303 (2011), *Procedimiento de entramado genérico.*
- [UIT-T G.7042] Recomendación UIT-T G.7042/Y.1305 (2006), *Esquema de ajuste de la capacidad del enlace para señales concatenadas virtuales.*
- [UIT-T G.7710] Recomendación UIT-T G.7710/Y.1701 (2010), *Requisitos de las funciones comunes de gestión de equipos.*
- [UIT-T G.8001] Recomendación UIT-T G, 8001/Y.1354 (2011), *Términos y definiciones para las tramas Ethernet por redes de transporte.*
- [UIT-T G.8010] Recomendación UIT-T G.8010/Y.1306 (2004), *Arquitectura de redes de capa Ethernet.*
- [UIT-T G.8021] Recomendación UIT-T G.8021/Y.1341 (2010), *Características de los bloques funcionales de los equipos de red de transporte Ethernet.*
- [UIT-T I.732] Recomendación UIT-T I.732 (2000), *Características funcionales del equipo del modo transferencia asíncrono.*
- [UIT-T M.20] Recomendación UIT-T M.20 (1992), *Filosofía de mantenimiento de las redes de telecomunicaciones.*
- [UIT-T M.125] Recomendación UIT-T M.125 (1988), *Mecanismos de establecimiento de bucle digital.*

3 Definiciones

3.1 Términos definidos en otros documentos

En la presente Recomendación se emplean los siguientes términos definidos en otros documentos:

- 3.1.1 punto de acceso (AP, *access point*): [UIT-T G.805].
- 3.1.2 identificador de punto de acceso (API, *access point identifier*): [UIT-T G.831].
- 3.1.3 interrupción automática del láser (ALS, *automatic laser shutdown*): [UIT-T G.664].
- 3.1.4 interrupción automática de potencia (APSD, *automatic power shutdown*): [UIT-T G.664].
- 3.1.5 identificador de canal (CID, *channel identifier*): [UIT-T G.7041].
- 3.1.6 trama de datos de cliente: [UIT-T G.7041].
- 3.1.7 trama de gestión de cliente: [UIT-T G.7041].
- 3.1.8 conexión: [UIT-T G.805].
- 3.1.9 terminación de flujo: [UIT-T G.8021].
- 3.1.10 procedimiento de entramado genérico transparente (GFP, *frame-mapped generic framing procedure*): [UIT-T G.7041].
- 3.1.11 red de capa: [UIT-T G.805].
- 3.1.12 entidad de mantenimiento: [UIT-T G.8001].
- 3.1.13 grupo de entidad de mantenimiento: [UIT-T G.8001].
- 3.1.14 punto extremo MEG (MEP, *MEG end point*): [UIT-T G.8001].
- 3.1.15 punto intermedio MEG (MIP, *MEG intermediate point*): [UIT-T G.8001].
- 3.1.16 miembro: [UIT-T G.7042].
- 3.1.17 conexión de red (NC, *network connection*): [UIT-T G.805].
- 3.1.18 conexión de subred (SNC, *subnetwork connection*): [UIT-T G.805].
- 3.1.19 superbloque: [UIT-T G.7041].
- 3.1.20 punto de flujo de terminación: [UIT-T G.8021].
- 3.1.21 función de condicionamiento de tráfico: [UIT-T G.8001].
- 3.1.22 camino: [UIT-T G.805].
- 3.1.23 procedimiento de entramado genérico transparente (GFP, *transparent generic framing procedure*): [UIT-T G.7041].
- 3.1.24 grupo de concatenación virtual (VCG, *virtual concatenation group*): [UIT-T G.7042].

3.2 Términos definidos en esta Recomendación

En la presente Recomendación se definen los términos siguientes:

- 3.2.1 función de adaptación (A, *adaptation function*): Función atómica que realiza la adaptación entre la red de la capa servidor y la capa cliente.
- 3.2.2 información adaptada (AI, *adapted information*): Información que pasa a través de un AP (véase también [UIT-T G.805]).

3.2.3 alarma: Indicación observable por las personas que atrae la atención hacia un fallo (avería detectada) dando normalmente una indicación de la gravedad del mismo.

3.2.4 todos unos: Toda la capacidad de la información característica o adaptada se pone al valor lógico "1".

3.2.5 anomalía: La discrepancia más pequeña que se puede observar entre las características reales y deseadas de un elemento. La ocurrencia de una sola anomalía no constituye una interrupción en la capacidad de realizar una función requerida. Las anomalías se utilizan como entradas del proceso de supervisión de la calidad de funcionamiento (PM) y en la detección de defectos.

3.2.6 función atómica: Función que si se dividiera en funciones más sencillas dejaría de estar definida inequívocamente para las jerarquías de la transmisión digital. Es por tanto indivisible desde el punto de vista de la red.

3.2.7 tipo de conexión/camino bidireccional: Conexión/camino bidireccional a través de una red de transporte.

3.2.8 tipo de conexión de difusión: Un punto de conexión de entrada está conectado a más de un punto de conexión de salida.

3.2.9 información característica (CI, *characteristic information*): Información que pasa a través de un punto de conexión o de un punto de conexión de terminación (véase también [UIT-T G.805]).

3.2.10 capa cliente/servidor: Dos capas de red adyacentes cualesquiera están asociadas por una relación cliente/servidor. Cada capa red de transporte proporciona el transporte a la capa situada encima y utiliza el transporte de las capas inferiores. La capa que proporciona el transporte se denomina servidor; la capa que utiliza el transporte se denomina cliente.

3.2.11 función compuesta: Función que representa una colección de funciones atómicas dentro de una o más capas.

3.2.12 función de conexión (C, *connection function*): Función atómica en una capa, la cual, si existe conectividad, retransmite una colección de elementos de información entre grupos de funciones atómicas. No modifica los miembros de esta colección de elementos de información, si bien puede terminar cualquier información del protocolo de conmutación y actuar sobre las mismas. Deberán establecerse algunas restricciones a la conectividad entre entradas y salidas.

3.2.13 matriz de conexión (CM, *connection matrix*): Matriz de dimensiones apropiadas que describe el diagrama de conexión para la asignación de los VC-n en un lado de una función de conexión de trayecto de orden inferior o de conexión de trayecto de orden superior a capacidades VC-n en el otro lado, y viceversa.

3.2.14 punto de conexión (CP, *connection point*): Punto de referencia donde la salida de una fuente de terminación de camino o una conexión está vinculada a la entrada de otra conexión, y donde la salida de una conexión está vinculada a la entrada de un sumidero de terminación de camino u otra conexión.

3.2.15 consolidación: Asignación de caminos de la capa servidora a conexiones de la capa cliente que garantiza que cada camino de la capa servidora está completo antes de que se asigne el siguiente. La consolidación hace mínimo el número de caminos de la capa servidora parcialmente llenos. Por consiguiente, maximiza el factor de llenado (por ejemplo, varios trayectos VC-4 parcialmente llenos pueden ser consolidados en un VC-4 único totalmente lleno).

3.2.16 defecto: La densidad de anomalías ha alcanzado un nivel en el que la posibilidad de ejecutar una función requerida se ha interrumpido. Los defectos se utilizan como entrada de la supervisión de la calidad de funcionamiento, el control de las acciones consiguientes y la determinación de las causas de la avería.

3.2.17 fallo: La causa de avería ha durado tiempo suficiente para que se pueda considerar que la capacidad de un elemento para realizar una función requerida ha terminado. Se puede considerar que el elemento ha fallado; en este momento se ha detectado una avería.

3.2.18 avería: Una avería es la incapacidad de que una función ejecute una acción requerida. No incluye la incapacidad debida a las tareas de mantenimiento preventivo, a la falta de recursos externos o a acciones planificadas.

3.2.19 causa de la avería: Una perturbación o avería única puede conducir a la detección de múltiples defectos. Una causa de avería es el resultado de un proceso de correlación destinado a identificar el defecto representativo de la perturbación o avería que es causante del problema.

3.2.20 función: Proceso definido para jerarquías de transmisión digital (por ejemplo, jerarquía digital plesiócrona (PDH), jerarquía digital síncrona (SDH)) que actúa sobre una colección de información de entrada para producir una colección de información de salida. Una función se distingue por el modo en que las características de la colección de información de salida difieren de la colección de información de entrada.

3.2.21 acondicionamiento: Atribución de caminos de la capa servidora a conexiones de la capa cliente que agrupa juntas conexiones de la capa cliente cuyas características son similares o están relacionadas (por ejemplo, es posible acondicionar trayectos VC-12 por el tipo de servicio, el destino o la categoría de protección en trayectos VC-4 concretos que pueden entonces ser gestionados consecuentemente).

3.2.22 función de interfuncionamiento de redes de capa: Función atómica que proporciona el interfuncionamiento de información característica entre dos redes de capa.

3.2.23 información de gestión (MI, *management information*): La señal que atraviesa un punto de acceso.

3.2.24 punto de gestión (MP, *management point*): Punto de referencia en el que la salida de una función atómica está vinculada a la entrada de la función de gestión de elementos, o en el que la salida de la función de gestión de elementos está vinculada a la entrada de una función atómica. El MP no es la interfaz RGT Q3.

3.2.25 MST_Range: Valor más alto de los números de secuencia posibles en una tecnología de capa trayecto particular. Este parámetro sólo depende de la tecnología de la capa trayecto que se utiliza y es independiente de cualesquiera otros detalles de la implementación. Se utiliza para especificar el número de señales de estatus de miembro (MST) disponibles en una tecnología determinada. Por ejemplo, este parámetro vale 255 en las funciones de capa Sn de la SDH y capa OPUk de la OTN y 63 en el caso de la capa Sm de la SDH.

3.2.26 trayecto: Un camino en una capa trayecto.

3.2.27 proceso: Término genérico aplicable a una acción o a un conjunto de acciones.

3.2.28 información de protección (PI): Información que pasa por un punto de protección.

3.2.29 punto de protección (PP): Punto de referencia en el cual la salida de una función sumidero de terminación de camino de una terminación de camino bidireccional está vinculada a la entrada de su función fuente de terminación de camino con el fin de transportar la información al extremo de protección.

3.2.30 punto de referencia: Delimitador de una función.

3.2.31 indicación de defecto distante (RDI, *remote defect indication*): Señal que retorna el estado de defecto de la información característica recibida por la función sumidero de terminación de camino hacia el elemento de red que originó la información característica.

3.2.32 indicación de error distante (REI, *remote error indication*): Señal que retorna el número exacto o el número truncado de violaciones del código de detección de errores de la información característica detectada por la función sumidero de terminación de camino hacia el elemento de red que originó la información característica.

3.2.33 información distante (RI, *remote information*): Información que atraviesa un punto distante, por ejemplo, una indicación de defecto distante (RDI) o una indicación de error distante (REI).

3.2.34 punto distante (RP, *remote point*): Punto de referencia en el cual la salida de una función sumidero de terminación de camino de una terminación de camino bidireccional está vinculada a la entrada de su función fuente de terminación de camino con el fin de transportar la información al extremo distante.

3.2.35 información de replicación (PI): Información entregada a través de un punto de replicación.

3.2.36 punto de replicación (PP): Punto de referencia entre una fuente y un sumidero de adaptación. La información característica proveniente del punto de flujo de fuente se replica y envía a través de un punto de replicación de flujo a un punto de flujo de terminación.

3.2.37 sección: Un camino en una capa sección.

3.2.38 señal degradación de señal de servidor (SSD, *server signal degrade*): Señal de indicación de degradación a la salida del CP de una función de adaptación.

3.2.39 señal fallo de señal de servidor (SSF, *server signal fail*): Señal de indicación de fallo a la salida del CP de una función de adaptación.

3.2.40 degradación de la señal (SD, *signal degrade*): Señal que indica que los datos asociados se han degradado en el sentido de que se ha activado la condición de defecto por degradación (dDEG).

3.2.41 fallo de la señal (SF, *signal fail*): Señal que indica que los datos asociados han fallado en el sentido de que se ha activado una condición de defecto en el extremo cercano (no tratándose de un defecto por degradación).

3.2.42 punto de conexión de terminación (TCP, *termination connection point*): Caso especial de punto de conexión en el que una función de terminación de camino está vinculada a una función de adaptación o a una función de conexión. En el modelo de información el punto de conexión de terminación se denomina punto de terminación de camino (TTP).

3.2.43 información de temporización (TI, *timing information*): La información que atraviesa un punto de temporización.

3.2.44 punto de temporización (TP, *timing point*): Punto de referencia en el que una salida de la capa distribución de sincronización está vinculada a la entrada de una fuente de adaptación o función de conexión, o en el que la salida de una función sumidero de adaptación está vinculada a una entrada de la capa distribución de sincronización.

3.2.45 señal degradación de la señal del camino (TSD, *trail signal degrade*): Señal de indicación de degradación a la salida del AP de una función de terminación.

3.2.46 señal fallo de la señal del camino (TSF, *trail signal fail*): Señal de indicación de fallo a la salida del AP de una función de terminación.

3.2.47 función de terminación de camino (TT, *trail termination function*): Función atómica dentro de una capa que genera, añade y supervisa información relativa a la integridad y supervisión de la información adaptada.

3.2.48 retardo de tránsito: Periodo de tiempo empleado por un bit de información que llega a un puerto de entrada de un elemento de red para reaparecer en un puerto de salida del mismo elemento de red vía un trayecto libre de defectos.

3.2.49 bit no definido: Si un bit no está definido, su valor se fija a un "0" lógico o a un "1" lógico. Para una especificación más detallada del valor de los bits no definidos, consúltense las normas regionales.

3.2.50 byte no definido: Si un byte no está definido, contiene ocho bits no definidos.

3.2.51 tipo de camino/conexión unidireccional: Camino/conexión de un solo sentido a través de una red de transporte.

4 Abreviaturas y acrónimos

En esta Recomendación se utilizan las siguientes abreviaturas y acrónimos:

A	Función de adaptación (<i>adaptation function</i>)
AcCID	Identificador de canal aceptado (<i>accepted CID</i>)
AcEXI	Identificador de encabezamiento de la extensión aceptado (<i>accepted extension header identifier</i>)
AcK	Acuse de recibo (<i>acknowledge</i>)
AcPFI	Identificador de secuencia de verificación de trama de cabida útil aceptado (<i>accepted payload frame check sequence identifier</i>)
AcPTI	Identificador de tipo de cabida útil aceptado (<i>accepted payload type identifier</i>)
AcSL	Etiqueta de señal aceptada (<i>accepted signal label</i>)
AcSQ	Indicador de secuencia aceptado (<i>accepted sequence indicator</i>)
AcTI	Identificador de traza aceptado (<i>accepted trace identifier</i>)
AcUPI	Identificador de cabida útil de usuario aceptado (<i>accepted user payload identifier</i>)
AI	Información adaptada (<i>adapted information</i>)
AIS	Señal de indicación de alarma (<i>alarm indication signal</i>)
ALS	Interrupción automática del láser (<i>automatic laser shutdown</i>)
AP	Punto de acceso (<i>access point</i>)
API	Identificador de punto de acceso (<i>access point identifier</i>)
APS	Conmutación de protección automática (<i>automatic protection switching</i>)
APSD	Corte automático de potencia (<i>automatic power shutdown</i>)
AU	Unidad administrativa (<i>administrative unit</i>)
AU-n	Unidad administrativa, nivel n (<i>administrative unit, level n</i>)
BER	Tasa de errores en los bits (<i>bit error ratio</i>)
BIP	Paridad de entrelazado de bits (<i>bit interleaved parity</i>)
C	Función de conexión (<i>connection function</i>)
cHEC	Control de errores en el encabezamiento principal (<i>core header error check</i>)
CI	Información característica (<i>characteristic information</i>)
CID	Identificador de canal (<i>channel identifier</i>)

CK	Reloj (<i>clock</i>)
CM	Matriz de conexión (<i>connection matrix</i>)
COMMS	Acceso de comunicación (<i>communication access</i>)
COMMS_AC	Función de acceso COMMS (<i>COMMS access function</i>)
CP	Punto de conexión (<i>connection point</i>)
CRC	Verificación por redundancia cíclica (<i>cyclic redundancy check</i>)
CRC16Err	Errores de verificación por redundancia cíclica-16 (<i>cyclic redundancy check-16 errors</i>)
CRC-n	Verificación por redundancia cíclica, anchura N (<i>cyclic redundancy check, width N</i>)
CSF	Fallo de señal cliente (<i>client signal fail</i>)
CTRL	Campo de control enviado de la fuente al sumidero (<i>control field sent from source to sink</i>)
D	Datos (<i>data</i>)
D	Retardo (<i>delay</i>)
D_FT	Terminación de flujo de diagnóstico (<i>diagnostic flow termination</i>)
D_TT	Terminación de camino de diagnóstico (<i>diagnostic trail termination</i>)
DCC	Canal de comunicaciones de datos (<i>data communication channel</i>)
DCI	Indicación de liberación de defecto (<i>defect clear indication</i>)
DE	Descartable (<i>drop eligible</i>)
DEG	Degradado (<i>degrade</i>)
DEGTHR	Umbral degradado (<i>degraded threshold</i>)
DMFI	Retardo relativo ("Diferencial") en unidades de indicador de multitrama (<i>relative ("Differential") delay in Multiframe Indicator units</i>)
DNU	No utilizar (<i>do not use</i>)
DS	Segundo con defecto (<i>defect second</i>)
EBC	Cómputo de bloques con error (<i>errored block count</i>)
ECEnabled	Corrección de errores habilitada (<i>error correction enabled</i>)
EDC	Código de detección de errores (<i>error detection code</i>)
EDCV	Violación de código de detección de errores (<i>error detection code violation</i>)
EFS	Especificación funcional de equipo (<i>equipment functional specification</i>)
eHEC	Control de errores en el encabezamiento de extensión (<i>extension header error check</i>)
EMF	Función de gestión de equipo (<i>equipment management function</i>)
EOS	Fin de secuencia (<i>end of sequence</i>)
EQ	Equipo
Eq	Señal eléctrica PDH, velocidad binaria de orden q (<i>PDH electrical signal, bit rate order q</i>)

ES	Sección eléctrica (<i>electrical section</i>)
ES	Segundo con error (<i>errored second</i>)
ES1	Sección eléctrica, nivel 1 (<i>electrical section, level 1</i>)
ETCn	Subcapa de codificación física de Ethernet (<i>Ethernet physical coding sublayer</i>)
ETH	VLAN de Ethernet (<i>Ethernet VLAN</i>)
ETYn	Capa física de Ethernet (<i>Ethernet physical</i>)
EXI	Identificador de encabezamiento de extensión (<i>extension header identifier</i>)
EXM	Discordancia de encabezamiento de extensión (<i>extension header mismatch</i>)
ExSL	Etiqueta de señal esperada (<i>expected signal label</i>)
ExSQ	Indicador de la secuencia esperada (<i>expected sequence indicator</i>)
ExtCmd	Instrucción exterior (<i>external command</i>)
ExTI	Identificador de traza esperado (<i>expected trace identifier</i>)
F_B	Bloque del extremo distante (<i>far-end block</i>)
F_DS	Segundo con defecto en el extremo distante (<i>far-end defect second</i>)
F_EBC	Cómputo de bloques con error en el extremo distante (<i>far-end errored block count</i>)
FAS	Señal de alineación de trama (<i>frame alignment signal</i>)
FDI	Indicación de defecto en el sentido de ida (<i>forward defect indication</i>)
FDis	Tramas descartadas (<i>frames discarded</i>)
FIT	Fallo de la hora (<i>failure in time</i>)
FM	Gestión de averías (<i>fault management</i>)
FOP	Fallo de protocolo (<i>failure of protocol</i>)
FOP-CM	Fallo por discordancia de configuración de protocolo (<i>failure of protocol configuration mismatch</i>)
FOP-NR	Fallo de protocolo por falta de respuesta (<i>failure of protocol no response</i>)
FOP-PM	Fallo de protocolo por discordancia de configuración (<i>failure of protocol provisioning mismatch</i>)
FOPR	Fallo de protocolo, sentido sumidero (recepción) [<i>failure of protocol, sink (receive) direction</i>]
FOPT	Fallo de protocolo, sentido fuente (transmisión) [<i>failure of protocol, source (transmit) direction</i>]
FOP-TO	Fallo de protocolo por vencimiento de temporización (<i>failure of protocol timeout</i>)
FP	Punto de flujo (<i>flow point</i>)
FS	Comienzo de trama (<i>frame start</i>)
FT	Terminación de flujo (<i>flow termination</i>)
GFP	Procedimiento de entramado genérico (<i>generic framing procedure</i>)
GFP-F	Procedimiento de entramado genérico con correspondencia de trama (<i>frame mapped generic framing procedure</i>)

GFP-T	Procedimiento de entramado genérico transparente (<i>transparent generic framing procedure</i>)
GID	Identificador de grupo (<i>group identifier</i>)
HEC	Control de errores en el encabezamiento (<i>header error check</i>)
HO	Orden superior (<i>higher order</i>)
HO	Liberación (<i>hold-off</i>)
I	Función de interfuncionamiento de redes de capa (<i>layer network interworking function</i>)
ID	Identificador (<i>identifier</i>)
IEC	Cómputo de errores de entrada (<i>incoming error count</i>)
IF	Estado en trama (<i>in frame state</i>)
IM	Estado en multitrama (<i>in multiframe state</i>)
LBC	Cómputo de bloques perdidos (<i>lost block count</i>)
LC	Conexión de enlace (<i>link connection</i>)
LCAS	Esquema de ajuste de la capacidad del enlace (<i>link capacity adjustment scheme</i>)
LCK	Enganchado (<i>locked</i>)
LCS	Pérdida de sincronización de carácter (<i>loss of character synchronization</i>)
LFD	Pérdida de delimitación de trama (<i>loss of frame delineation</i>)
LO	Orden inferior (<i>lower order</i>)
LOA	Pérdida de alineación; también genérico para pérdida de alineación de trama, pérdida de multitrama, pérdida de puntero (<i>loss of alignment; also generic for loss of frame, loss of multiframe, loss of pointer</i>).
LOC	Pérdida de continuidad (<i>loss of continuity</i>)
LOF	Pérdida de alineación de trama (<i>loss of frame</i>)
LOM	Pérdida de multitrama (<i>loss of multiframe</i>)
LOP	Pérdida de puntero (<i>loss of pointer</i>)
LOS	Pérdida de la señal (<i>loss of signal</i>)
ME	Entidad de mantenimiento (<i>maintenance entity</i>)
MEG	Grupo de entidades de mantenimiento (<i>maintenance entity group</i>)
MEP	Punto extremo de MEG (<i>MEG end point</i>)
MFI	Indicador de multitrama (<i>multiframe indicator</i>)
MI	Información de gestión (<i>management information</i>)
MIP	Punto intermedio de MEG (<i>MEG intermediate point</i>)
MMG	Defecto de fusión (<i>mismerge</i>)
MND	Miembro no desoblicuable (<i>member not deskewable</i>)
MON	Supervisado(a) (<i>monitored</i>)
MP	Punto de gestión (<i>management point</i>)

MS	Sección múltiplex (<i>multiplex section</i>)
MSB	Bit más significativo (<i>most significant bit</i>)
MSn	Capa de sección múltiplex, nivel n (<i>multiplex section layer, level n</i>)
MSnP	Capa de protección de camino de sección múltiplex, nivel n (<i>multiplex section trail protection layer, level n</i>)
MST	(Señal de) estatus de miembro [<i>member status (signal)</i>]
MSU	(Señal de) miembro no disponible [<i>member (signal) unavailable</i>]
MSU_L	(Señal de) miembro no disponible, criterio LCAS habilitado [<i>member (signal) unavailable, LCAS-enable criteria</i>]
MSOH	Tara de sección múltiplex (<i>multiplex section overhead</i>)
MTBF	Tiempo medio entre fallos (<i>mean time between failures</i>)
MTU	Unidad de transmisión máxima (<i>maximum transmission unit</i>)
N_B	Bloque de extremo cercano (<i>near-end block</i>)
N_DS	Segundo con defecto en el extremo cercano (<i>near-end defect second</i>)
N_EBC	Cómputo de bloques con errores en el extremo cercano (<i>near-end errored block count</i>)
NCM	Supervisión de conexión de red (<i>network connection monitoring</i>)
NE	Elemento de red (<i>network element</i>)
NMON	No supervisado(a) (<i>not monitored</i>)
NNI	Interfaz de nodo de red (<i>network node interface</i>)
OAM	Explotación, administración y mantenimiento (<i>operation, administration and maintenance</i>)
OCh	Canal óptico de la OTN (<i>OTN optical channel</i>)
ODI	Indicación de defecto saliente (<i>outgoing defect indication</i>)
ODU	Unidad de datos de canal óptico de la OTN (<i>OTN optical channel data unit</i>)
OEI	Indicación de error saliente (<i>outgoing error Indication</i>)
OMSn	Sección múltiplex óptica de la OTN (<i>OTN optical multiplex section</i>)
OOF	Estado fuera de trama (<i>out of frame state</i>)
OOM	Estado fuera de multitrama (<i>out of multiframe state</i>)
OPSn	Sección física óptica de la OTN (<i>OTN optical physical section</i>)
OPUk	Unidad k de cabida útil de canal óptico (<i>optical channel payload unit-k</i>)
OS	Sistema de operaciones (<i>operation system</i>)
OS	Sección óptica (<i>optical section</i>)
Osn	Capa de sección óptica, nivel n (<i>optical section layer, level n</i>)
OTSn	Sección óptica de transmisión de la OTN (<i>OTN optical transmission section</i>)
OTU	Unidad de transporte del canal óptico de la OTN (<i>OTN optical channel transport unit</i>)

P	Prioridad (<i>priority</i>)
P0x	Capa a 64 kbit/s (transparente) [<i>64 kbit/s layer (transparent)</i>]
P11x	Capa a 1544 kbit/s (transparente) [<i>1544 kbit/s layer (transparent)</i>]
P12s	Capa de trayecto PDH a 2048 kbit/s con estructura de trama síncrona de 125 μ s (<i>2048 kbit/s PDH path layer with synchronous 125 μs frame structure</i>)
P12x	Capa a 2048 kbit/s (transparente) [<i>2048 kbit/s layer (transparent)</i>]
P21x	Capa a 6312 kbit/s (transparente) [<i>6312 kbit/s layer (transparent)</i>]
P22e	Capa de trayecto PDH a 8448 kbit/s con 4 a 2048 kbit/s plesiócrona (<i>8448 kbit/s PDH path with 4 plesiochronous 2048 kbit/s</i>)
P22x	Capa a 8448 kbit/s (transparente) [<i>8448 kbit/s layer (transparent)</i>]
P31e	Capa de trayecto PDH a 34 368 kbit/s con 4 a 8448 kbit/s plesiócrona (<i>34 368 kbit/s PDH path with 4 plesiochronous 8448 kbit/s</i>)
P31s	Capa de trayecto PDH a 34 368 kbit/s con estructura de trama síncrona de 125 μ s (<i>34 368 kbit/s PDH path layer with synchronous 125 μs frame</i>)
P31x	Capa a 34 368 kbit/s (transparente) [<i>34 368 kbit/s layer (transparent)</i>]
P32x	Capa a 44 736 kbit/s (transparente) [<i>44 736 kbit/s layer (transparent)</i>]
P4a	Capa de trayecto PDH a 139 264 kbit/s con 3 a 44 736 kbit/s plesiócrona (<i>139 264 kbit/s PDH path layer with 3 plesiochronous 44 736 kbit/s</i>)
P4e	Capa de trayecto PDH a 139 264 kbit/s con 4 a 34 368 kbit/s plesiócrona (<i>139 264 kbit/s PDH path layer with 4 plesiochronous 34 368 kbit/s</i>)
P4s	Capa de trayecto PDH a 139 264 kbit/s con estructura de trama síncrona de 125 μ s (<i>139 264 kbit/s PDH path layer with synchronous 125 μs frame</i>)
P4x	Capa a 139 264 kbit/s (transparente) [<i>139 264 kbit/s layer (transparent)</i>]
PC	Con transporte de cabida útil (<i>payload-carrying</i>)
PDH	Jerarquía digital plesiócrona (<i>plesiochronous digital hierarchy</i>)
pFCS	Secuencia de verificación de trama de cabida útil (<i>payload frame</i>)
PFI	Indicación de secuencia de verificación de trama de cabida útil (<i>payload Frame check sequence indication</i>)
PI	Información de punto de referencia de protección (<i>protection reference point information</i>)
PI	Información de replicación (<i>replication information</i>)
PLCR	Recepción con pérdida parcial de capacidad (<i>partial loss of capacity receive</i>)
PLCT	Transmisión con pérdida parcial de capacidad (<i>partial loss of capacity transmit</i>)
PLM	Desadaptación de cabida útil (<i>payload mismatch</i>)
PM	Supervisión de la calidad de funcionamiento (<i>performance monitoring</i>)
POH	Tara de trayecto (<i>path overhead</i>)
PP	Punto de referencia de protección (<i>protection reference point</i>)
PP	Punto de replicación (<i>Replication Point</i>)

Pq	Capa de trayecto PDH, orden de velocidad binaria q (<i>PDH path layer, bit rate order q</i>)
Prov	Aprovisionado (<i>provisioned</i>)
ProvM	Miembro provisionado (<i>provisioned member</i>)
PTI	Identificador de tipo de carga útil (<i>payload type identifier</i>)
PTR	Puntero (<i>pointer</i>)
P-Xv-L	Capa trayecto concatenado virtual capaz de LCAS (<i>LCAS-capable virtual concatenated path layer</i>)
RDI	Indicación de defecto distante (<i>remote defect indication</i>)
rec	Recibido (<i>received</i>)
REI	Indicación de error distante (<i>remote error indication</i>)
RI	Información distante (<i>remote information</i>)
RP	Punto distante (<i>remote point</i>)
RS	Sección de regeneración (<i>regenerator section</i>)
RS	Resecuencia (<i>re-sequence</i>)
RS-Ack	Acuse de recibo de resecuencia (<i>re-sequence acknowledge</i>)
RSn	Capa de sección de regeneración, nivel n (<i>regenerator section layer, level n</i>)
RSOH	Tara de sección de regeneración (<i>regenerator section overhead</i>)
RxSL	Etiqueta de señal recibida (<i>received signal label</i>)
RxTI	Identificador de traza recibida (<i>received trace identifier</i>)
S11	Capa de trayecto VC-11 (<i>VC-11 path layer</i>)
S11D	Subcapa de conexión en cascada VC-11 (<i>VC-11 tandem connection sublayer</i>)
S11P	Subcapa de protección de trayecto VC-11 (<i>VC-11 path protection sublayer</i>)
S12	Capa de trayecto VC-12 (<i>VC-12 path layer</i>)
S12D	Subcapa de conexión en cascada VC-12 (<i>VC-12 tandem connection sublayer</i>)
S12P	Subcapa de protección de trayecto VC-12 (<i>VC-12 path protection sublayer</i>)
S2	Capa de trayecto VC-2 (<i>VC-2 path layer</i>)
S2D	Subcapa de conexión en cascada VC-2 (<i>VC-2 tandem connection sublayer</i>)
S2P	Subcapa de protección de trayecto VC-2 (<i>VC-2 path protection sublayer</i>)
S3	Capa de trayecto VC-3 (<i>VC-3 path layer</i>)
S3D	Subcapa de conexión en cascada VC-3 que utiliza la opción 2 del TCM (<i>VC-3 tandem connection sublayer using TCM option 2</i>)
S3P	Subcapa de protección de trayecto VC-3 (<i>VC-3 path protection sublayer</i>)
S3T	Subcapa de conexión en cascada VC-3 que utiliza la opción 1 del TCM (<i>VC-3 tandem connection sublayer using TCM option 1</i>)
S4	Capa de trayecto VC-4 (<i>VC-4 path layer</i>)

S4D	Subcapa de conexión en cascada VC-4 que utiliza la opción 2 del TCM (<i>VC-4 tandem connection sublayer using TCM option 2</i>)
S4P	Subcapa de protección de trayecto VC-4 (<i>VC-4 path protection sublayer</i>)
S4T	Subcapa de conexión en cascada VC-4 que utiliza la opción 1 de TCM (<i>VC-4 tandem connection sublayer using TCM option 1</i>)
SD	Degradación de señal (<i>signal degrade</i>)
SDH	Jerarquía digital síncrona (<i>synchronous digital hierarchy</i>)
SF	Fallo de señal (<i>signal fail</i>)
Sk	Sumidero (<i>sink</i>)
Sn	Capa VC-n de orden superior (<i>higher order VC-n layer</i>)
SNC	Conexión de subred (<i>subnetwork connection</i>)
SNC/I	Protección de conexión de subred con supervisión inherente (<i>inherently monitored subnetwork connection protection</i>)
SNC/N	Protección de conexión de subred con supervisión no intrusiva (<i>non-intrusively monitored subnetwork connection protection</i>)
SNC/S	Protección de conexión de subred supervisada (conexión en cascada) de subcapa [<i>sublayer (tandem connection) monitored subnetwork connection protection</i>]
So	Fuente (<i>source</i>)
SOH	Tara de sección (<i>section overhead</i>)
SQ	Indicador de secuencia (<i>sequence indicator</i>)
SQM	Discordancia del indicador de secuencia (<i>sequence indicator mismatch</i>)
SQv	Indicación de secuencia validada (<i>validated sequence indication</i>)
SSD	Degradación de señal de servidor (<i>server signal degrade</i>)
SSF	Fallo de señal de servidor (<i>server signal fail</i>)
SSM	Mensaje de estado de sincronización (<i>synchronization status message</i>)
STM	Módulo de transporte síncrono (<i>synchronous transport module</i>)
TCM	Monitor de conexión en cascada (<i>tandem connection monitor</i>)
TCP	Punto de conexión de terminación (<i>termination connection point</i>)
TCS	Condicionamiento y configuración del tráfico (<i>Traffic Conditioning and Shaping</i>)
TDM	Multiplexación por división en el tiempo (<i>time division multiplexing</i>)
TF	Fallo de transmisión (<i>transmit fail</i>)
TFAS	Señal de alineación de trama de identificador de traza del camino (<i>trail trace identifier frame alignment signal</i>)
TFP	Punto de flujo de terminación (<i>Termination Flow Point</i>)
tHEC	Control de errores en el encabezamiento de tipo (<i>type Header Error Check</i>)
TI	Información de temporización (<i>timing information</i>)
TIM	Discordancia del identificador de traza (<i>trace identifier mismatch</i>)
TLCR	Recepción con pérdida total de capacidad (<i>total loss of capacity receive</i>)

TLCT	Transmisión con pérdida total de capacidad (<i>total loss of capacity transmit</i>)
TP	Punto de temporización (<i>timing point</i>)
TPmode	Modo punto de terminación (<i>termination point mode</i>)
TS	Intervalo de tiempo (<i>time slot</i>)
TSD	Degradación de señal de camino (<i>trail signal degrade</i>)
TSF	Fallo de señal de camino (<i>trail signal fail</i>)
TSL	Etiqueta de señal de camino (<i>trail signal label</i>)
TSx	Estatus de la señal del camino, x = F (en fallo) o D (degradada) [<i>trail signal status, x = F (fail) or D (degraded)</i>]
TT	Función de terminación de camino (<i>trail termination function</i>)
TTI	Identificador de traza de camino (<i>trail trace identifier</i>)
TTP	Punto de terminación de camino (<i>trail termination point</i>)
TU	Unidad tributaria (<i>tributary unit</i>)
TUG	Grupo de unidades tributarias (<i>tributary unit group</i>)
TU-m	Grupo de unidades tributaria de nivel m (<i>tributary unit, level m</i>)
TxSL	Etiqueta de señal transmitida (<i>transmitted signal label</i>)
TxSQ	Número de secuencia transmitido (<i>transmitted sequence number</i>)
TxTI	Identificador de traza transmitido (<i>transmitted trace identifier</i>)
UMST	MST no esperada (persistente) [(<i>persistent</i>) <i>unexpected MST</i>]
UNEQ	No equipado (<i>unequipped</i>)
UNP	Prioridad imprevista (<i>unexpected priority</i>)
UNPr	Periodo imprevisto (<i>unexpected period</i>)
UPI	Identificador de cabida útil de usuario (<i>user payload identifier</i>)
UPM	Discordancia de la cabida útil de usuario (<i>user payload mismatch</i>)
VC	Canal virtual ATM (<i>ATM virtual channel</i>)
VC	Contenedor virtual (<i>virtual container</i>)
VCAT	Concatenación virtual (<i>virtual concatenation</i>)
VCG	Grupo de concatenación virtual (<i>virtual concatenation group</i>)
VC-n	Contenedor virtual de nivel n (<i>virtual container, level n</i>)
VLI	Información de concatenación/plan de ajuste de la capacidad del enlace (VCAT/LCAS) (<i>VACT/LCAS information</i>)
VP	Trayecto virtual ATM (<i>ATM virtual path</i>)
WDM	Multiplexación por división en longitud de onda (<i>wavelength division multiplexing</i>)
WTR	Esperar al restablecimiento (<i>wait to restore</i>)

5 Metodología

5.1 Metodología básica

La metodología utilizada para describir la funcionalidad de la red de transporte de los elementos de red se basa en la arquitectura funcional genérica de las redes de transporte, las entidades arquitecturales y las funciones de tratamiento del transporte definidas en [UIT-T G.805].

La funcionalidad de las funciones de tratamiento del transporte dentro de los elementos de red se representa mediante funciones atómicas para cada capa de la red de transporte y un conjunto de reglas de combinación para estas funciones. El conjunto básico de funciones atómicas de una capa se muestra en la Figura 5-1 y está formado por:

- funciones de terminación de camino y de flujo;
- funciones de adaptación;
- funciones de conexión.

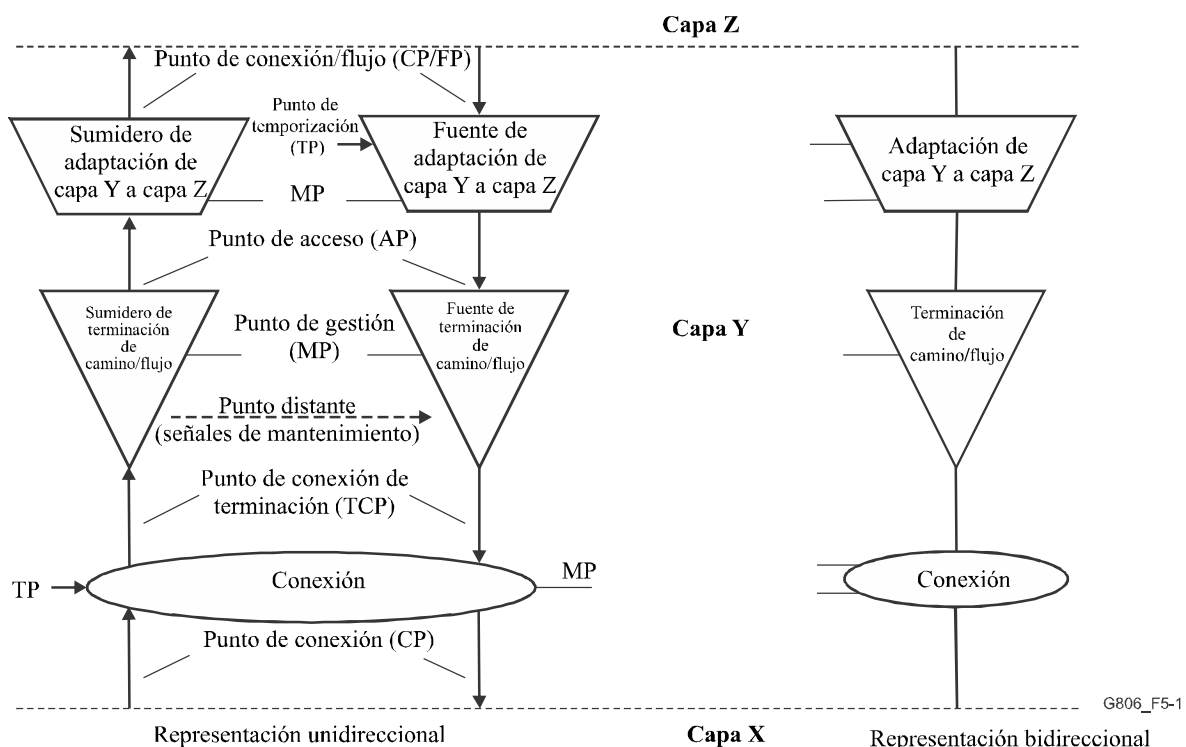


Figura 5-1 – Funciones atómicas y puntos de referencia

La función atómica de interfuncionamiento que se muestra en la Figura 5-2 se utiliza para la aplicación especial de interfuncionamiento entre dos capas de red con información característica similar.

El convenio sobre diagramas para una función atómica de acceso a la comunicación (COMMS) se muestra en la Figura 5-3b. La función COMMS facilita el acceso en puntos de conexión intermedios a lo largo de la conexión a canales de comunicación para fines generales.

El convenio sobre diagramas para una función de condicionamiento y configuración del tráfico (TCS) se muestra en la Figura 5-3c. La función sumidero TCS proporciona el proceso de condicionamiento. La función fuente TCS proporciona el proceso de configuración.

Una función atómica se describe por los procesos dentro de la misma, sus puntos de referencia y el flujo de información vía estos puntos de referencia.

Dentro de un elemento de red, las funciones de tratamiento del transporte pueden interactuar con funciones de gestión de equipo (EMF) para la gestión de las averías, la calidad de funcionamiento y la configuración. Para los requisitos comunes de EMF, véase [UIT-T G.7710].

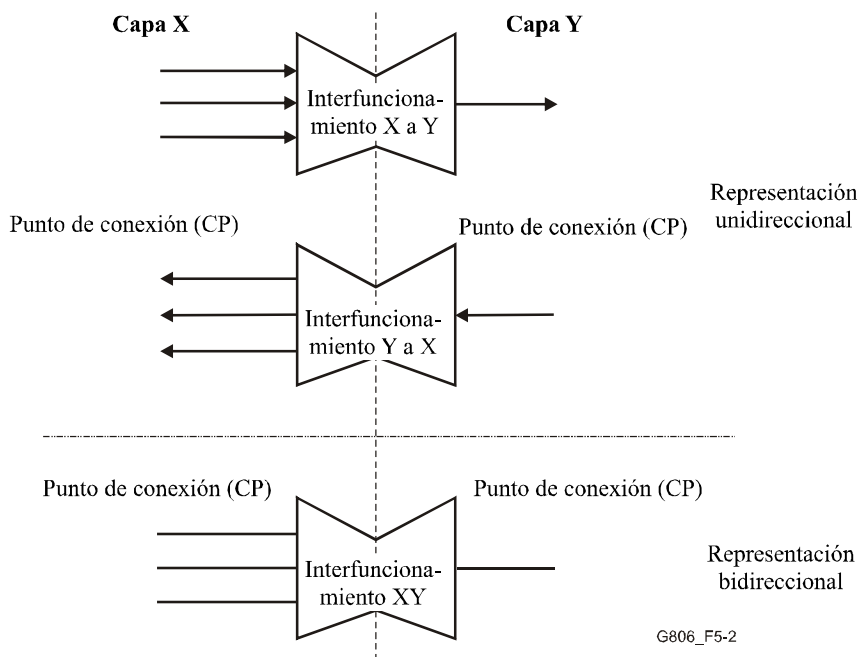


Figura 5-2 – Función de interfuncionamiento de redes de capa

Una función atómica puede tener varios puntos de referencia de transmisión como entrada o salida, tal como se muestra en la Figura 5-2.

5.2 Denominación de las capas de transmisión

Para identificar las numerosas capas de transmisión de las jerarquías de la red de transporte se define un esquema de denominación específico. El esquema de denominación consiste en:

- una o más letras para identificar la jerarquía y/o, si es necesario, un tipo de capa específico;
- un número o combinación de números/letras que indica el nivel de la jerarquía;
- una o más letras para detalles adicionales sobre la capa, la subcapa o la estructura de trama específica.

En el Cuadro 5-1 se presentan los nombres de las capas definidas actualmente.

Cuadro 5-1 – Capas de transmisión

Nombre	Capa	Definida en
OSn	Sección óptica STM-n	[UIT-T G.783]
ES1	Sección eléctrica STM-1	[UIT-T G.783]
RSn	Sección de regeneración STM-n	[UIT-T G.783]
MSn	Sección múltiplex STM-n	[UIT-T G.783]
MSnP	Subcapa de protección de la sección múltiplex STM-n	[UIT-T G.783]
Sn	Capa trayecto SDH VC-n	[UIT-T G.783]
SnP	Subcapa de protección de camino SDH VC-n	[UIT-T G.783]
SnD	Subcapa de TCM SDH VC-n opción 2	[UIT-T G.783]

Cuadro 5-1 – Capas de transmisión

Nombre	Capa	Definida en
SnT	Subcapa de TCM SDH VC-n opción 1	[UIT-T G.783]
Eq	Sección eléctrica PDH	[UIT-T G.705]
Pqe	Capa PDH con entramado plesiócrono	[UIT-T G.705]
Pqs	Capa PDH con entramado síncrono	[UIT-T G.705]
Pqx	Capa PDH sin entramado	[UIT-T G.705]
NS	Capa sincronización de red	[UIT-T G.781]
SD	Capa distribución de sincronización	[UIT-T G.781]
VC	Canal virtual ATM	[UIT-T I.732]
VP	Trayecto virtual ATM	[UIT-T I.732]
ODU	Unidad de datos de canal óptico OTN	[UIT-T G.798]
OTU	Unidad de transporte de canal óptico OTN	[UIT-T G.798]
OCh	Canal óptico OTN	[UIT-T G.798]
OMSn	Sección múltiplex óptica de la OTN	[UIT-T G.798]
OTSn	Sección de transmisión óptica de la OTN	[UIT-T G.798]
OPSn	Sección física óptica de la OTN	[UIT-T G.798]
ETH	VLAN de Ethernet	[UIT-T G.8021]
ETYn	Ethernet física	[UIT-T G.8021]
ETCn	Subcapa de codificación física de Ethernet	[UIT-T G.8021]

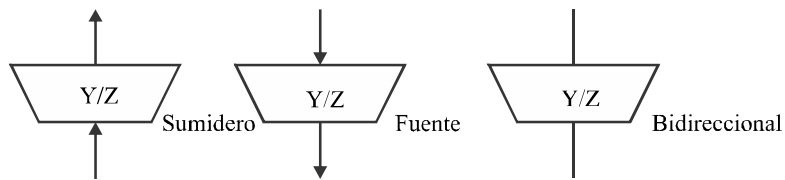
5.3 Denominación de las funciones atómicas y convenios sobre los diagramas

La denominación de las funciones de adaptación, terminación de camino y de flujo y conexión se ajusta a las siguientes reglas:

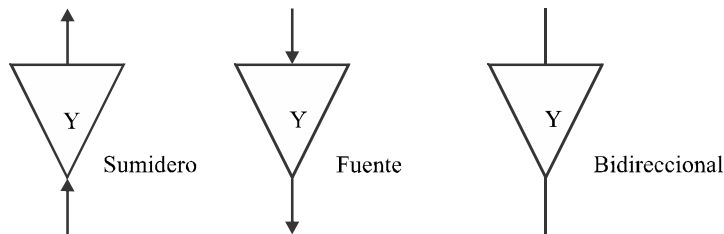
Función de adaptación	<layer>/<client layer>_A[_<direction>]
Función de terminación de camino	<layer>_TT[_<direction>]
Función de terminación de flujo	<layer>_FT[_<direction>]
Función de terminación de camino de conexión en cascada	<layer>T_TT[_<direction>]
Función de terminación de camino de diagnóstico	<layer>D_TT[_<direction>]
Función de terminación de flujo de diagnóstico	<layer>D_FT[_<direction>]
Función de conexión	<layer>_C
Función de interfuncionamiento de redes de capa	<layer>[</>/</><layer>[(set of accepted client layers X)]_I
Función de acceso a la comunicación	<layer>/COMMS_AC[_<direction>]
Función de condicionamiento y configuración del tráfico	<layer>_TCS[_<direction>]

Son ejemplos las siguientes funciones: MS1/S4_A, S12/P12s_A_So, S4_TT, RS16_TT_Sk, S3_C, ETH_FT, ETY/ETH_A.

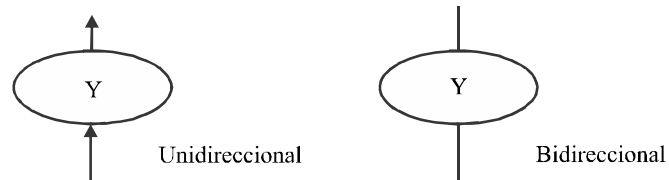
Los convenios y la nomenclatura sobre diagramas para las funciones de adaptación, terminación, interfuncionamiento de capa de conexión, acceso a la comunicación y condicionamiento del tráfico (utilizadas para describir las funciones atómicas) se muestran en las Figuras 5-3.



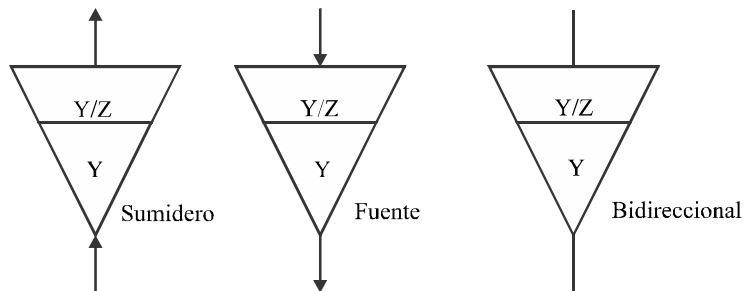
a) Funciones de adaptación de la capa de servidor Y a la capa cliente Z



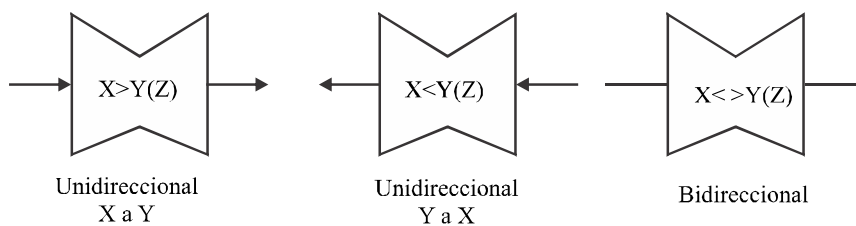
b) Funciones de terminación de camino y flujo en la capa Y



c) Funciones de conexión en la capa Y



d) Función de terminación de camino y flujo en la capa Y y función de adaptación a la capa Z



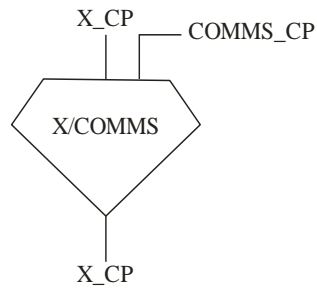
e) Función de interfuncionamiento entre la capa X y la capa Y

NOTA 1 – Si se utilizan los símbolos anteriores para figuras genéricas, es decir, no se utilizan para capas específicas, pueden omitirse las referencias de capa Y y Z. Alternativamente, las referencias pueden hacerse al tipo de función o capa, por ejemplo, supervisión, protección.

NOTA 2 – El orden de las capas en el nombre de una función de interfuncionamiento puede modificarse (por ejemplo, X>Y es idéntico a Y<X).

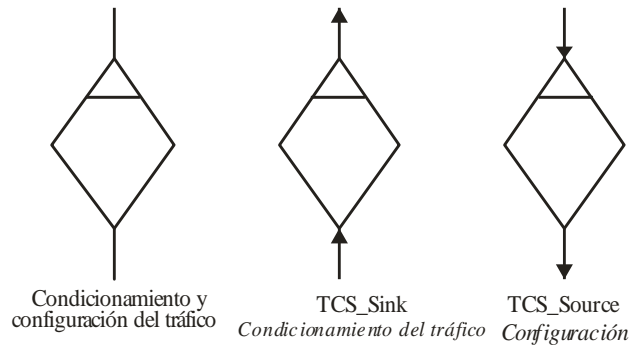
G806_F5-3

Figura 5-3a – Símbolos y convenios sobre los diagramas



G.806(12)_F5-3a

Figura 5-3b – Convenio sobre diagramas para la función de acceso a la comunicación



G.806(12)_F5-3b

Figura 5-3c – Convenio sobre diagramas para la función de condicionamiento y configuración del tráfico

Como ejemplo de aplicación de esta nomenclatura de diagramas, en la Figura 5-4 se muestra un trayecto VC-4 unidireccional en una red SDH.

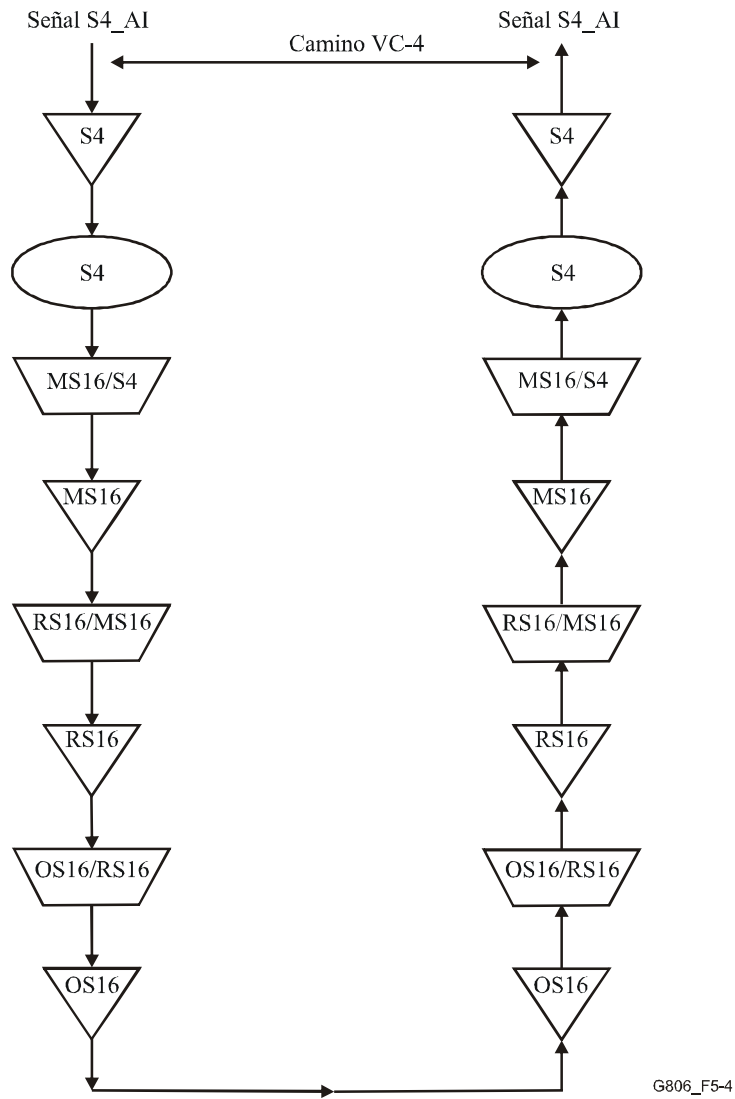


Figura 5-4 – Ejemplo de trayecto VC-4 unidireccional en una red SDH

Como ejemplo de aplicación de esta nomenclatura de diagramas, en la Figura 5-5 se muestra el caso de un fragmento del nivel de transporte de una especificación funcional del equipo (EFS, *equipment functional specification*).

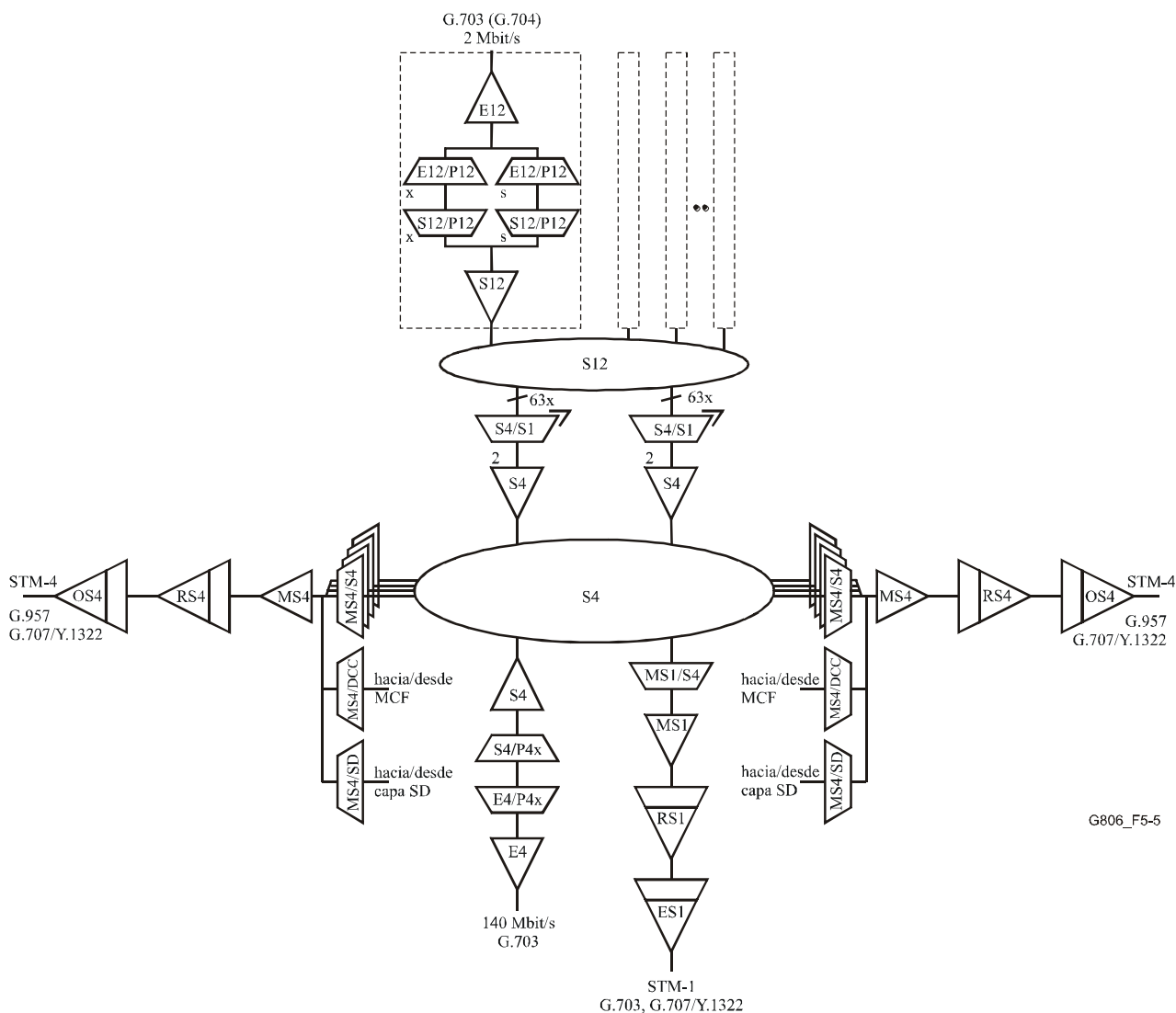


Figura 5-5– Ejemplo de especificación funcional de equipo SDH

El equipo representado por la EFS soporta las siguientes interfaces: dos interfaces STM-4 ópticas, una interfaz STM-1 eléctrica, una interfaz a 140 Mbit/s y varias interfaces a 2 Mbit/s.

Las interfaces STM-4 contienen la señal MS-DCC y la señal SSM. Las interfaces STM-4 pueden contribuir al proceso de selección de la referencia de sincronización en las capas de sincronización.

NOTA 1 – Las señales RS-DCC, RS-USER, RS-OW y MS-OW no son soportadas por las interfaces STM-4.

NOTA 2 – Las señales RS-DCC, RS-USER, RS-OW, MS-DCC, MS-OW y su contribución al proceso de selección de la referencia de sincronización no son soportadas por la interfaz STM-1. SSM tampoco es soportada por la señal STM-1 de salida.

La señal a 140 Mbit/s es asíncrona y está correspondida en un VC-4.

NOTA 3 – Las señales VC4-USER no son soportadas por el procesamiento de VC-4.

La señal a 2 Mbit/s es asíncrona o síncrona en cuanto a los bytes y está correspondida en el VC-12.

La matriz VC-4 contiene doce entradas y salidas: tres hacia una función de terminación VC-4 y las otras nueve hacia las funciones de adaptación de MSn a VC-4.

NOTA 4 – Las restricciones de conectividad relativas a la función de conexión VC-4 no se muestran en esta presentación de la EFS. Si es de aplicación, las restricciones de conectividad se pueden mostrar en una representación adicional de función de conexión descompuesta, o mediante cuadros de conectividad como los que se recogen en el Apéndice I.

NOTA 5 – La función de conexión VC-4 puede soportar la conmutación de protección de conexión de subred (SNC). Esto se puede representar por medio de una "caja redondeada" semejante a la elipse, tal como se define en la Rec. UIT-T G.803.

Dos señales VC-4 se pueden terminar cuando contienen una estructura de grupo de unidades tributarias (TUG) con sesenta y tres TU-12s. Las ciento veintiséis señales VC-12 resultantes se conectan a la función de conexión VC-12 que también está conectada a un número de funciones de terminación VC-12.

NOTA 6 – Las restricciones de conectividad relativas a la función de conexión VC-12 no se recogen en esta presentación de la EFS. Si resulta de aplicación, las restricciones de conectividad se pueden mostrar en una presentación adicional de función de conexión descompuesta, o mediante cuadros de conectividad como los que se recogen en el Apéndice I.

NOTA 7 – La función de conexión VC-12 puede soportar la conmutación de protección SNC. Esto se puede representar por medio de una "caja redondeada" semejante a la elipse, tal como se define en la Rec. UIT-T G.803.

Son ejemplos posibles de conectividad los siguientes:

- un VC-4 procedente de una interfaz STM-4 puede atravesar hacia la otra interfaz STM-4, con o sin intercambio de intervalos de tiempo;
- un VC-4 procedente de una interfaz STM-4 puede atravesar (o ser segregado) hacia la interfaz STM-1;
- un VC-4 procedente de una interfaz STM-4 puede ser terminado, haciendo que la cabida útil de 140 Mbit/s se encuentre disponible en la interfaz a 140 Mbit/s;
- un VC-4 procedente de una interfaz STM-4 puede ser terminado, haciendo que la cabida útil del TUG se encuentre disponible para un posterior procesamiento;
- un VC-12 procedente de una interfaz STM-4 puede atravesar hacia la otra interfaz STM-4, con o sin intercambio de intervalos de tiempo entre las señales del servidor de VC-4;
- un VC-12 procedente de una interfaz STM-4 o la interfaz STM-1 puede ser terminado (después de la terminación de VC-4), haciendo que la cabida útil de 2 Mbit/s se encuentre disponible en una interfaz a 2 Mbit/s. En el VC-12 se soporta bien la correspondencia asíncrona o bien la correspondencia síncrona de bytes;
- un VC-12 procedente de una interfaz STM-4 puede atravesar (o ser segregado) hacia la interfaz STM-1 (después de la terminación de VC-4), con o sin intercambio de intervalos de tiempo entre las señales del servidor de VC-4;
- puede soportarse protección SNC/I VC-4, por ejemplo, entre dos VC-4 dentro de las dos señales STM-4, o entre un VC-4 en una señal STM-4 y el VC-4 en la señal STM-1;
- puede soportarse protección SNC/I VC-12 entre dos VC-12 dentro de las dos señales VC-4 terminadas estructuradas en TUG. Estas dos señales pueden proceder de las dos señales STM-4 o de una señal STM-4 y la señal STM-1.

5.4 Denominación de los puntos de referencia

Las funciones atómicas se definen entre puntos de referencia fijos en los cuales se supone que está presente información definida. Esto es, en un punto de referencia dado, se puede siempre suponer que están presentes tipos específicos de información. Hay varios tipos diferentes de puntos de referencia dentro del modelo funcional, incluyendo puntos de referencia para:

- señales de transmisión;
- información de gestión;
- referencias de temporización;
- información distante;
- información de protección;
- información de replicación.

5.4.1 Puntos de referencia de transmisión

Puesto que son tan numerosos y puesto que sus características detalladas son tan importantes para el modelo funcional, los puntos de referencia de transmisión se designan mediante un convenio de denominación más complejo. Un nombre de punto de referencia de transmisión está formado por una designación de la capa transmisión, seguida de un carácter de subrayado, seguido por AP o CP o FP, según que esos puntos de referencia se encuentren en un punto de acceso (AP, *access point*) o en un punto de conexión/flujo (CP/FP, *connection/flow point*). Como se describe en [UIT-T G.805], la información en un punto de acceso es una señal dentro de la cual se ha establecido la correspondencia de la señal, o las señales, del cliente han sido correspondidas, pero que no incluye el complemento completo de información de tara o de OAM para la capa dada. La información en un punto de conexión/flujo es una señal que incluye el complemento completo de la información de tara o de OAM. El punto de acceso se encuentra en el lado servidor de las funciones de adaptación y en el lado cliente de las funciones de terminación. El punto de conexión/flujo se encuentra en el lado cliente de las funciones de adaptación y en el lado servidor de las funciones de terminación (Figura 5-1). Así pues, el nombre del punto de referencia de transmisión se forma de acuerdo con la sintaxis:

<TransmissionReferencePointName> = <LayerName>_<AP o CP>

<TransmissionReferencePointNameDiagnostic> = <LayerName>D_<AP>

<TransmissionReferencePointNameTandem> = <LayerName>T_<AP>

Los puntos de conexión y de flujo representan al mismo tipo de puntos de referencia en dos tipos de redes de capa. El término punto de conexión se utiliza en redes de capa que soportan conexiones punto a punto unidireccionales y bidireccionales de 2 puertos y conexiones punto a multipunto unidireccionales de n puertos (n>2) en las que el envío de información que se aplica al puerto de entrada se realiza mediante la difusión/inundación de esa información hacia todos los puertos de salida salvo el puerto de salida asociado con el puerto de entrada. El término punto de flujo se utiliza en redes de capa que soportan conexiones punto a punto unidireccionales y bidireccionales de 2 puertos y conexiones punto a multipunto unidireccionales de n puertos (n>2), así como conexiones bidireccionales de n puertos (n>2) multipunto con raíz y multipunto a multipunto de n puertos (n>2) en las que el envío de información aplicado a uno de los puertos de entrada se realiza por unidifusión hacia un único puerto de salida, por multidifusión hacia un subconjunto de puertos de salida o por difusión/inundación de dicha información hacia todos los puertos de salida (salvo para el puerto de salida asociado con el puerto de entrada).

5.4.2 Puntos de referencia de gestión

Los puntos de referencia de gestión son también bastante numerosos, y son por consiguiente denominados inmediatamente después del nombre de la función asociada de acuerdo con la sintaxis:

<ManagementReferencePointName> = <FunctionName>_MP

Así, por ejemplo, el punto de referencia de gestión para la función OS_TT se denomina OS_TT_MP.

5.4.3 Puntos de referencia de temporización

Los puntos de referencia de temporización se denominan inmediatamente después del nombre de la capa asociada de acuerdo con la sintaxis:

<TimingReferencePointName> = <LayerName>_TP

Así, por ejemplo, el punto de referencia de temporización para la capa VC-4 se denomina S4_TP.

5.4.4 Puntos de referencia distantes

Los puntos de referencia distantes se denominan inmediatamente después del nombre de la capa función asociada de acuerdo con la sintaxis:

$$\langle \text{RemoteReferencePointName} \rangle = \langle \text{LayerName} \rangle_RP$$

Así, por ejemplo, el punto de referencia distante para la capa VC-12 se denomina S12_RP.

5.4.5 Puntos de referencia de protección

Los puntos de referencia de protección se denominan directamente a partir del nombre de la capa asociada según la sintaxis:

$$\langle \text{ProtectionReferencePointName} \rangle = \langle \text{LayerName} \rangle_PP$$

Por tanto, por ejemplo, el punto de referencia de protección de la capa ODU se denomina ODU_PP. El punto de referencia de protección se utiliza para transportar información de conmutación de protección automática (APS) entre una función de conexión de capa y su función de adaptación de servidor en el caso de la protección de un grupo de conexión de subred de enlace compuesto con supervisión inherente (CL-SNCG/I).

5.4.6 Puntos de referencia de replicación

Los puntos de referencia de replicación se denominan directamente a partir del nombre de la capa asociada siguiendo la sintaxis:

$$\langle \text{ReplicationReferencePointName} \rangle = \langle \text{LayerName} \rangle_PP$$

5.5 Denominación de la información de los puntos de referencia

La información que atraviesa un CP se llama información característica (CI, *characteristic information*), la información que atraviesa un AP se llama información adaptada (AI, *adapted information*), la información que atraviesa un MP se llama información de gestión (MI, *management information*) y la información que pasa por un TP se llama información de temporización (TI, *timing information*).

5.5.1 Denominación de la información de los puntos de referencia de transmisión

La codificación de la información característica (CI) y de la información adaptada (AI) en el modelo sigue las reglas que se indican a continuación:

$$\langle \text{layer} \rangle_ \langle \text{information type} \rangle_ \langle \text{signal type} \rangle[/ \langle \text{number} \rangle]$$

[...] término opcional

$\langle \text{layer} \rangle$ representa uno de los nombres de capa (por ejemplo, RS1)

$\langle \text{information type} \rangle$ CI o AI

$\langle \text{signal type} \rangle$ CK (reloj), o
D (datos), o FS (comienzo de trama), o
SSF (fallo de la señal del servidor), o
TSF (fallo de la señal del camino), o
SSD (degradación de la señal del servidor), o
TSD (degradación de la señal del camino), o
APS (conmutación de protección automática), o
P (prioridad), o
DE (descartable)

$\langle \text{number} \rangle$ indicación del número de múltiplex/múltiplex inverso, por ejemplo (1,1,1) para el caso de una TU-12 dentro de un VC-4.

Son ejemplos de codificación AI y CI: MS1_CI_D, RS16_AI_CK, P12x_AI_D, S2_AI_So_D(2,3,0).

En la red, cada punto de acceso se identifica inequívocamente por su identificador de punto de acceso (API, *access point identification*) (véase [UIT-T G.831]). El punto de conexión de terminación/flujo (TCP/TFP, *termination connection/flow point*) (véase la Figura 5-1), puede ser identificado de manera inequívoca por medio del mismo API. El punto de conexión/flujo (CP/FP) (véase la Figura 5-1), puede ser identificado inequívocamente por el API ampliado con el número de múltiplex, por ejemplo, el número de la AU o de la TU, el envío de información o del VCI, o el VLAN ID, el VPI o el VCI, o el VLAN ID.

Ejemplo: un CP VC12 (S12_CP) puede identificarse mediante el API del S4_AP, ampliado con el número (K,L,M) del TU12 TUG y un ETH FP (ETH_FP) puede identificarse mediante el API del ETH_AP, ampliado con el identificador VLAN Identifier (VID).

5.5.2 Denominación de la información de los puntos de referencia de gestión

La codificación de las señales MI se ajusta a la siguiente regla:

<atomic function>_MI_<MI signal type>

5.5.3 Denominación de la información de los puntos de referencia de temporización

La codificación de las señales TI se ajusta a la siguiente regla:

<layer>_TI_<TI signal type: CK o FS>

5.5.4 Denominación de la información de los puntos de referencia distante

La codificación de las señales RI se ajusta a la siguiente regla:

<layer>_RI_<RI signal type: RDI, REI, ODI u OEI>

5.5.5 Denominación de la información de los puntos de referencia de protección

La codificación de las señales PI se ajusta a la siguiente regla:

<layer>_PI_<PI signal type: APS>

5.5.6 Denominación de la información de los puntos de referencia de replicación

La codificación de las señales PI se ajusta a la siguiente regla:

<layer>_PI_<PI signal type: D, DE, P>

5.6 Asignación del proceso de las funciones atómicas

5.6.1 Función de conexión

La función de conexión proporciona flexibilidad dentro de una capa. Puede ser utilizada por el operador de red para proporcionar encaminamiento, acondicionamiento, protección y restablecimiento.

El modelo describe la función de conexión como un conmutador espacial que facilita la conectividad entre sus entradas y salidas. Las conexiones se pueden establecer, modificar o liberar según instrucciones de gestión cursadas a través de la interfaz MI. Una conexión está soportada por un proceso de reenvío de flujo (FF, *flow forwarding*). En el Apéndice IX se muestran múltiples tipos de procesos de reenvío de flujo.

La conectividad entre entradas y salidas de la función de conexión puede verse limitada por las constricciones de la implementación. En el Apéndice I se dan varios ejemplos.

NOTA – El proceso de flexibilidad de la función de conexión es modelado como un conmutador transparente a la temporización, denominado también "conmutador espacial". En el caso de multiplexación por división en el tiempo, el tipo de matriz de conmutación puede ser bien un "conmutador espacial" bien una combinación de "conmutadores espaciales y temporales". Si interviene un conmutador temporal, la funcionalidad de la fuente de adaptación que realiza la alineación a una base de tiempos común (reloj) se colocará a la entrada de la matriz de conmutación (función de conexión) en vez de a la salida (como en el modelo funcional).

En el caso de la SDH, la ubicación de la funcionalidad de la fuente de adaptación (es decir, el almacenamiento elástico y el generador de puntero) con respecto a la funcionalidad de la conexión (es decir, la matriz de conmutación) es observable en la interfaz STM-N cuando se cambia la conexión de la matriz (por ejemplo, a causa de la conmutación de protección SNC). Se genera un puntero con "NDF habilitado" cuando la funcionalidad de la fuente de adaptación está ubicada a la salida de la funcionalidad de conexión. Se genera un puntero sin "NDF habilitado" cuando la funcionalidad de la fuente de adaptación está situada a la entrada de la funcionalidad de conexión.

5.6.2 Función de terminación de camino

La función de terminación de camino realiza la supervisión de la integridad de la señal de la capa. Esta operación incluye:

- supervisión de la conectividad;
- supervisión de la continuidad;
- supervisión de la calidad de la señal;
- procesamiento de la información de mantenimiento (indicaciones hacia adelante y hacia atrás).

En el sentido hacia la fuente genera y añade algunas de las siguientes informaciones, o todas:

- código de detección de errores o indicación de errores hacia adelante [por ejemplo, paridad de entrelazado de bits (BIP, *bit interleaved parity*), verificación por redundancia cíclica (CRC, *cyclic redundancy check*)];
- información de medición de pérdida de tramas y paquetes;
- información de medición de pérdida de tramas y paquetes sintéticos;
- información de medición del retardo de tramas o paquetes y de la variación del retardo;
- identificador de traza del camino (es decir, dirección de la fuente);
- identificador de grupo de entidades de mantenimiento;
- identificador de punto extremo de grupo de entidades de mantenimiento.

Devuelve la siguiente información distante:

- señal de indicador de error distante (por ejemplo, REI, OEI, bit E), que contiene el número de violaciones del código de detección de errores detectadas en la señal recibida;
- señal de indicador de defecto distante (por ejemplo, RDI, ODI, bit A), que representa el estado de defecto de la señal recibida;
- información distante de medición de pérdida de tramas y paquetes;
- información distante de medición de pérdida de tramas y paquetes sintéticos;
- información distante de medición del retardo de tramas o paquetes y de la variación del retardo.

En el sentido hacia el sumidero supervisa algunas de las siguientes informaciones, o todas:

- calidad de la señal (por ejemplo, errores de bit);
- conexión (errónea o no);
- calidad de funcionamiento en el extremo cercano;

- calidad de funcionamiento en el extremo distante;
- fallo de la señal del servidor (es decir, señal de indicación de alarma (AIS) en vez de datos);
- pérdida de la señal (desconexión, señal en reposo, señal de no equipado).

NOTA – La funcionalidad se reduce en las funciones de terminación de la capa sección física, ya que solamente se puede supervisar la pérdida de la señal. La función fuente de terminación de sección física se realiza adicionalmente a la conversión lógica/óptica o lógica/eléctrica. La función sumidero de terminación de sección física se realiza adicionalmente a la conversión óptica/lógica o eléctrica/lógica.

Los errores de bit son detectables por las violaciones de código de línea, las violaciones de paridad o las violaciones CRC; es decir, violaciones del código de detección de errores. La pérdida de tramas o paquetes se puede detectar comparando la información del cómputo de tramas o paquetes transmitidos con el de tramas o paquetes recibidos. La pérdida de tramas o de paquetes sintéticos se puede detectar comparando los identificadores de tramas o paquetes sintéticos transmitidos con los identificadores de tramas o paquetes sintéticos recibidos. El retardo de trama o de paquete se puede detectar comprando los indicadores de tiempo de las tramas o paquetes transmitidos con los indicadores de tiempo de las tramas o de los paquetes recibidos.

Para supervisar la provisión de flexibilidad dentro de una red, se identificarán los puntos de acceso (AP) (serán denominados/numerados). El identificador de punto de acceso (API) se inserta en la señal, mediante la función fuente de terminación de camino, en el identificador de traza de camino (TTI, *trail trace identifier*). La función sumidero de terminación de camino comprueba el nombre/número recibido contrastándolo con el esperado (proporcionado por el gestor de la red).

Para hacer posible el mantenimiento de un solo extremo, se devuelven a la terminación de camino de la fuente el estado de defecto y el número de violaciones del código de detección de errores detectadas en la terminación de camino del sumidero: el estado de defecto vía el indicador de defecto distante (RDI, *remote defect indicator*) y el número de violaciones del código de detección de errores vía la señal indicador de error distante (REI, *remote error indicator*). Las señales RDI y REI forman parte de la tara de camino.

La degradación de la señal hace que se detecten anomalías y defectos. Si se detectan determinados defectos en el extremo cercano, la señal es sustituida por la señal AIS todos unos y se inserta la señal RDI en el sentido de retorno. Los defectos son notificados al proceso de la gestión de averías.

Se cuenta el número de errores¹ de bloque por segundo en el extremo cercano. Se cuenta el número de errores² de bloque por segundo en el extremo distante. Un segundo se indica como segundo con defecto en el extremo cercano en los casos en que se detecte una condición de fallo de la señal en ese segundo. Un segundo se indica como segundo con defecto en el extremo distante en los casos en que se detecte un defecto REI en ese segundo.

Para una descripción más detallada, consúltese la descripción de procesamiento de anomalías (véase la cláusula 6).

¹ Detectados por medio de la supervisión de violaciones del código de detección de errores.

² Recibidos vía REI.

5.6.3 Función de adaptación

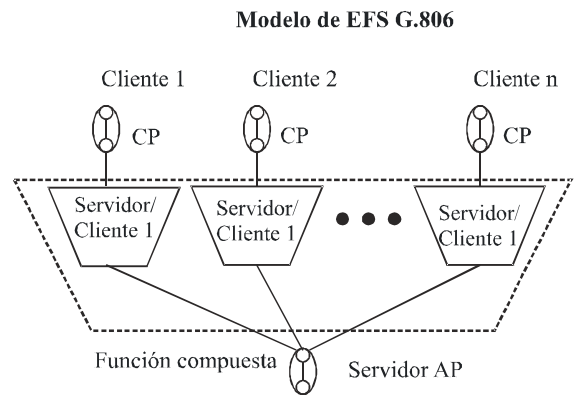
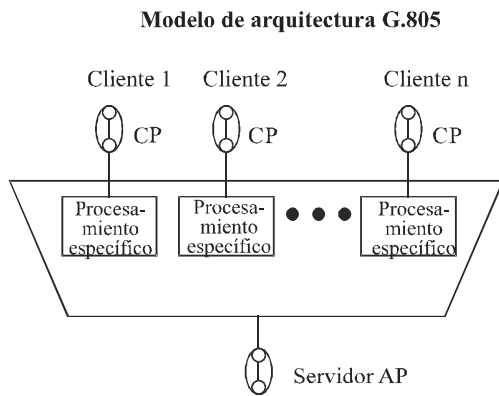
Una función de adaptación representa el proceso de conversión entre la capa servidora y la capa cliente. En una función de adaptación pueden estar presentes uno más de los procesos siguientes:

- aleatorización/desaleatorización;
- codificación/decodificación;
- alineación (alineación de trama, interpretación de puntero, generación de FAS/PTR);
- adaptación de la velocidad binaria;
- justificación de frecuencia;
- intervalo de tiempo/asignación de longitud de onda/acceso;
- multiplexación/demultiplexación;
- recuperación de la temporización;
- alisado;
- identificación del tipo de cabida útil;
- selección de la composición de la cabida útil;
- bloqueo administrativo;
- corrección de errores en recepción;
- identificación de puerto.

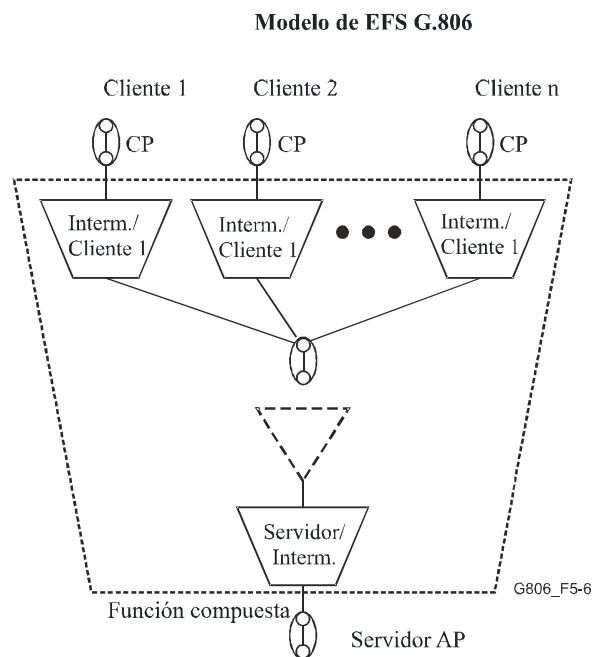
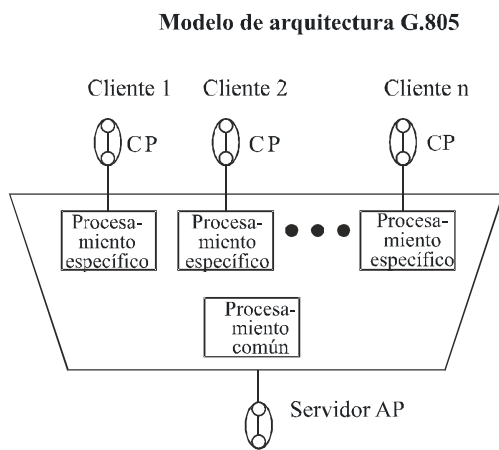
Una capa servidora puede proporcionar transporte para varias señales de la capa cliente paralelo (por ejemplo, n VC-4 en una señal STM- n), lo que se denomina multiplexación. Estas señales de la capa cliente pueden ser de tipos de red de capa diferentes (por ejemplo, una mezcla de VC-11/12/2/3 dentro de un VC-4, DCCM, EOW, VC-4s en una sección múltiplex STM-N). De conformidad con [UIT-T G.805], esto se representa en el modelo funcional mediante una función de adaptación que incluye procesos específicos para cada señal de la capa cliente. Además, pueden formar parte de la función de adaptación procesos comunes para todas las señales de cliente, o para un conjunto de señales de cliente. Para la especificación funcional del equipo se aplica un enfoque diferente, que proporciona más flexibilidad. Se define una función de adaptación para cada combinación cliente/servidor. La función de adaptación realiza el procesamiento específico de esta relación cliente/servidor, incluido el intervalo de tiempo/asignación de longitud de onda/acceso requerido para la multiplexación/demultiplexación. Las funciones de adaptación individuales se conectan entonces a un punto de acceso (AP) tal como se muestra en la Figura 5-6a. Esto se puede ver en el sentido hacia la fuente de modo que cada una de las funciones de adaptación envía su información adaptada (AI) en diferentes intervalos de tiempo/longitudes de onda y el AP simplemente combina esa información. En el sentido hacia el sumidero se distribuye la AI completa a todas las funciones de adaptación y cada una de éstas accede solamente a su intervalo de tiempo/longitud de onda específico.

En caso de procesos comunes, se define una señal intermedia entre el proceso específico y el proceso común. Las funciones de adaptación específicas se encuentran ubicadas entre el cliente y la señal intermedia y las funciones de adaptación comunes se encuentran ubicadas entre el servidor y la señal intermedia, tal como se muestra en la Figura 5-6b. La función de terminación de camino señalada con línea de puntos podría utilizarse por motivos históricos cuando se haya aplicado un enfoque de subcapa para esta clase de modelado.

Se señala que las funciones de adaptación individuales pueden combinarse en una función compuesta según se define en la cláusula 5.7.7.



a) Múltiples clientes sin procesamiento común



b) Múltiples clientes con procesamiento común

Interm. = Señal intermedia

Figura 5-6 – Comparación con el modelo de multiplexación UIT-T G.805

Una señal de la capa cliente puede ser distribuida por conducto de varias señales de la capa servidora; a esta función se le denomina multiplexación inversa. De conformidad con [UIT-T G.805] esto se realiza mediante la creación de una subcapa de multiplexación inversa con una función de adaptación al conjunto de capas servidoras como se muestra en la Figura 5-7.

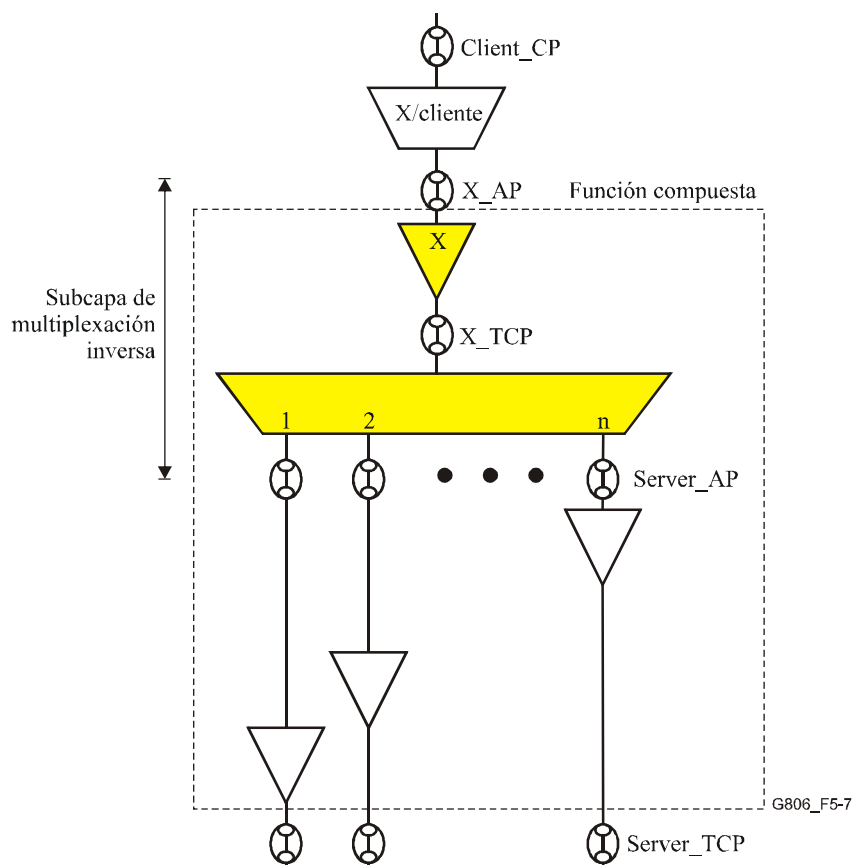


Figura 5-7 – Multiplexación inversa

El proceso de **aleatorización** altera a los datos digitales de un modo predefinido para garantizar que el tren de bits resultante tiene una densidad de transiciones $0 \rightarrow 1$ y $1 \rightarrow 0$ suficiente, que permite la recuperación del reloj de bits a partir del mismo. El proceso de **desaleatorización** recupera los datos digitales originales a partir del tren de bits aleatorizado.

NOTA 1 – El proceso de aleatorización/desaleatorización sería un proceso de adaptación. La definición histórica de señales en las normas existentes ocasiona una violación de esta asignación de procesos, por lo que los procesos de desaleatorización se ubican a menudo en las funciones de terminación de camino. Para más detalles, véanse las funciones atómicas individuales.

El proceso de **codificación/decodificación** adapta un tren de datos digitales a las características del medio físico sobre el cual ha de ser transportado. El proceso de **decodificación** recupera la señal de datos digital original a partir del formato específico del medio en el que es recibida.

El proceso de **alineación** localiza el primer bit/byte de la señal tramada (comienzo de trama (FS)) mediante la búsqueda de la señal de alineación de trama (FAS, *frame alignment signal*) o la interpretación del puntero (PTR). Si la FAS no se puede encontrar o si el PTR está corrompido durante un periodo específico, se detecta un defecto de alineación (LOF, LOP). El defecto de alineación será el resultado de la recepción de la señal AIS todos unos. En ese caso, se detecta también el defecto AIS. Los defectos son notificados al proceso/capa gestión de averías.

NOTA 2 – La inserción de una señal de alineación de trama sería un proceso A_So. La definición (histórica) de las muchas señales recogidas en las normas existentes produce una violación de esta asignación de procesos, por lo que el proceso de inserción de la alineación de trama se encuentra a menudo localizado en la función TT_So. Para más detalles, véanse las funciones atómicas individuales.

Una segunda clase de proceso de entramado efectúa la alineación de varias señales de entrada con un comienzo de trama común, como es el caso de la multiplexación inversa.

El proceso de **adaptación de la velocidad binaria** acepta información de entrada a una velocidad binaria determinada y entrega la misma información a una velocidad binaria diferente. En el sentido hacia la fuente, este proceso crea huecos en los que otras funciones pueden insertar sus señales. Es un ejemplo la función S12/P12s_A_So; la señal de entrada de 2 Mbit/s a esta función da como resultado una salida a una velocidad binaria superior. Las pausas creadas se rellenarán con la tara de trayecto (POH) del VC-12.

El proceso de **justificación de frecuencia** acepta una información de entrada a una frecuencia determinada y entrega la misma información en la misma o en diferente frecuencia. En el sentido hacia la fuente, para acomodar cualquier diferencia de frecuencia (y/o de fase) entre las señales de entrada y de salida, este proceso puede escribir datos dentro de un bit/byte de "justificación" específico en la estructura de trama de salida cuando el almacenamiento elástico (memoria tampón) se va a desbordar. Pasará por alto la escritura de datos cuando el almacenamiento elástico se infrutilice. Son ejemplos de lo anterior las funciones S4/S12_A_So y P4e/P31e_A_So.

NOTA 3 – Los términos normalmente utilizados de "correspondencia" y "anulación de correspondencia" son cubiertos por los procesos de adaptación de velocidad binaria y de justificación de frecuencia.

El proceso de **intervalo de tiempo/asignación de longitud de onda/acceso** asigna la información de la capa cliente adaptada a intervalos de tiempo/longitudes de onda específicos de la capa servidora en la dirección de la fuente. En el sentido hacia el sumidero, el proceso proporciona acceso a intervalos de tiempo/longitudes de onda específicos de la capa servidora. Los intervalos de tiempo se utilizan en los sistemas de multiplexación por división en el tiempo (TDM). Las longitudes de onda se utilizan en los sistemas de multiplexación por división en longitud de onda (WDM). El intervalo de tiempo/longitud de onda específico es fijo normalmente para la función de adaptación y se indica por una numeración de índice.

NOTA 4 – La conexión variable de señales de cliente a diferentes intervalos de tiempo/longitudes de onda pueden ser proporcionada por la función de conexión de la capa cliente.

El proceso de **multiplexación/demultiplexación** es modelado por múltiples funciones de adaptación, y conectado a un AP como se ha descrito anteriormente.

Si se conectan múltiples funciones de adaptación al mismo AP y las funciones acceden a los mismos intervalos de tiempo (bits/bytes), un proceso de **selección** controla el acceso real al AP. En las funciones atómicas este acceso es modelado vía la señal de activación/desactivación (MI_Active). Si sólo está presente una función de adaptación, se selecciona ésta. No se necesita el control.

El proceso de **recuperación de la temporización** extrae una señal de reloj, el "reloj recuperado", de la señal de datos entrante. El proceso de recuperación de la temporización se lleva a cabo en la función sumidero de adaptación la capa sección física, por ejemplo, en OS16/RS16_A_Sk.

El proceso de **alisado** filtra el escalón de fase de las "señales de entrada con pausas". El proceso de alisado se efectúa en las funciones sumidero de adaptación, por ejemplo, en Sm/Xm_A_Sk, Pn/Pm_A_Sk.

Muchas capas son capaces de transportar varias señales de cliente aplicadas a dicha capa vía diferentes funciones de adaptación. Para supervisar el proceso de aprovisionamiento, la adaptación de fuente inserta el código apropiado en la etiqueta de señal de camino (TSL, *trail signal label*). La adaptación de sumidero comprobará la **composición de la cabida útil** comparando el número de TSL recibido con el suyo propio.

El proceso de **bloqueo administrativo** controla el reenvío de las señales de información característica en una función de adaptación a partir del estado administrativo (véase, [b-ITU-T X.731]). El envío de información característica se bloquea cuando el estado administrativo es LOCKED y se habilita cuando el estado administrativo es UNLOCKED. Cuando se encuentra bloqueado, la señal de mantenimiento LCK sustituye a la información característica del cliente.

El proceso de **corrección de errores en recepción** es un proceso de codificación que añade redundancia a la información característica transmitida mediante un algoritmo predeterminado de forma que la redundancia añadida por la codificación permite a la decodificación detectar y corregir un número limitado de errores en los bits.

El proceso de **identificación de puerto** añade identificadores de puerto de destino y de origen (normalmente denominados direcciones) a la información característica adaptada para controlar la entrega de esa información a un subconjunto de puertos destinatarios en una conexión multipunto.

5.6.4 Función de interfuncionamiento de redes de capa

Una función de interfuncionamiento de redes de capa representa la conversión semánticamente transparente de la información característica entre dos redes de capa. El proceso de conversión mantiene la integridad de la supervisión del camino de extremo a extremo. Puede ser también necesaria la conversión de la información adaptada. En este caso debe mantenerse la integridad de la información característica de la capa cliente. La función de interfuncionamiento puede limitarse a un conjunto de señales de la capa cliente.

El proceso es específico de las capas en interfuncionamiento y puede incluir procesos a partir de la función de adaptación y de terminación.

5.7 Reglas de combinación

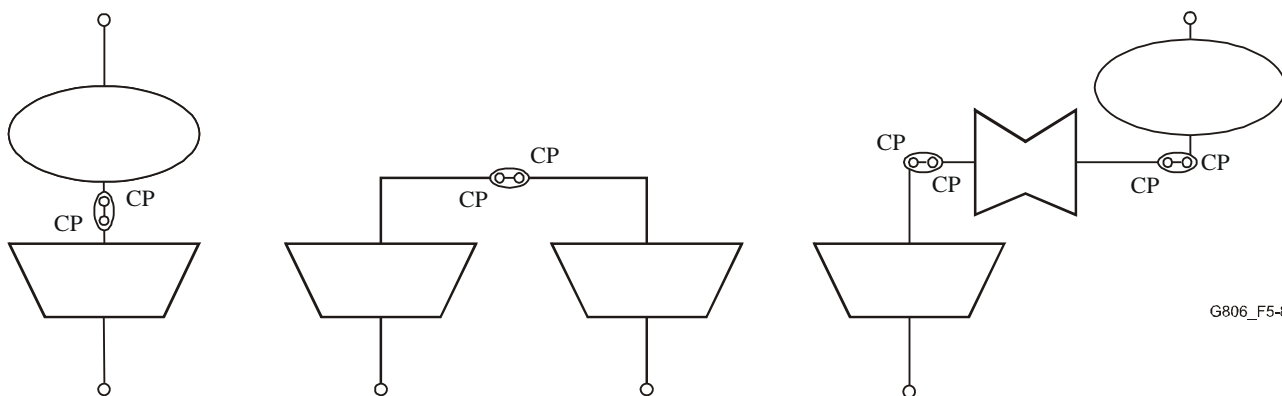
5.7.1 Generalidades

Por regla general, las funciones que comparten la misma información característica o adaptada pueden combinarse.

5.7.2 Vinculación en los puntos de conexión/flujo

La entrada (salida) de un punto de conexión/flujo de una función de adaptación puede vincularse a la salida (entrada) de un punto de conexión/flujo de una función de conexión, una función de interfuncionamiento de redes de capa o a una función de adaptación. El punto de conexión/flujo de una función de interfuncionamiento de redes de capa puede vincularse al punto de conexión/flujo de una función de conexión o una función de adaptación, tal como se muestra en el Figura 5-8.

Ejemplo: Un S12_CP de una función S12_C puede conectarse a un S12_CP de una función S4/S12_A.



G806_F5-8

Figura 5-8 – Vinculación de puntos de conexión/flujo (vinculación CP-CP)

5.7.3 Vinculación en puntos de conexión/flujo (terminación)

La salida (entrada) de un punto de conexión/flujo de terminación de una función de terminación de camino puede vincularse a la entrada (salida) de un punto de conexión/flujo de una función de adaptación, una función de interfuncionamiento de redes de capa o una función de conexión, o a la entrada (salida) de un punto de conexión/flujo de terminación de una función de terminación de camino, tal como muestra la Figura 5-9.

NOTA – Una vez que el CP/FP y el TCP/TFP están vinculados, se hace referencia a los mismos como punto de conexión/flujo de terminación.

Ejemplo: Un S12_TCP de una función S12_TT puede conectarse a un S12_CP de una función S12_C.

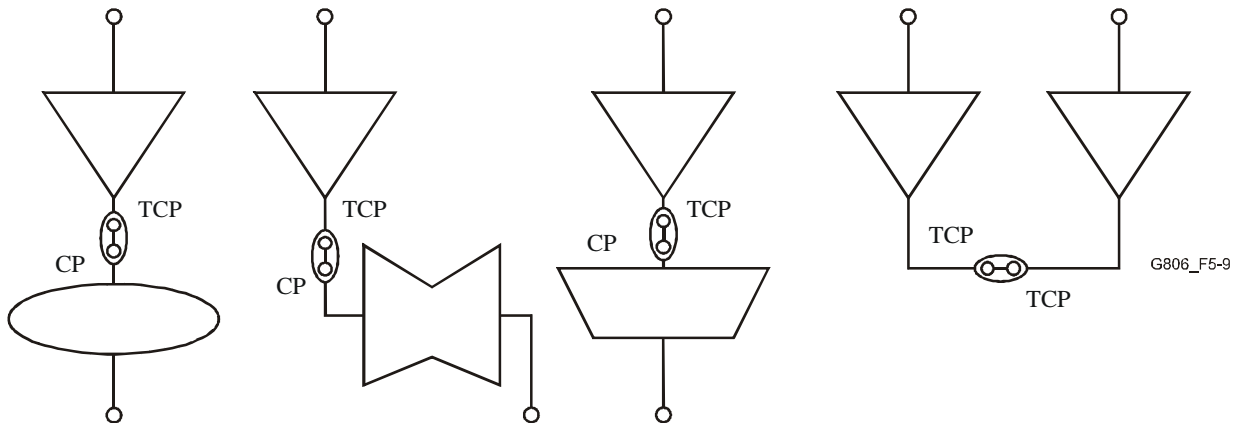


Figura 5-9 – Vinculación que incluye puntos de conexión/flujo de terminación (vinculación TCP-CP/TFP-FP y TCP-TCP/TFP-FP)

5.7.4 Vinculación en puntos de acceso

La entrada (salida) AP de una función de terminación de camino puede vincularse a la salida (entrada) AP de una función de adaptación, tal como se muestra en la Figura 5-10.

Ejemplo: Un S4_AP de una función S4/S12_A puede conectarse a un S4_AP de una función S4_TT.

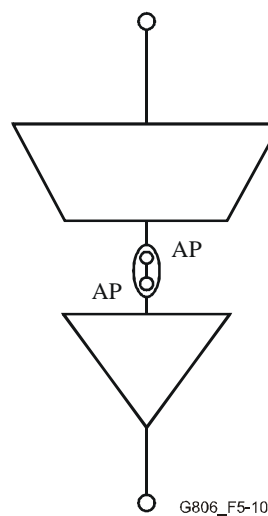


Figura 5-10 – Vinculación de puntos de acceso (vinculación AP-AP)

5.7.5 Representaciones alternativas de una vinculación

La vinculación en puntos de referencia puede continuar, de acuerdo con las reglas anteriores, y crear un trayecto como el que se muestra en las Figuras 5-4 y 5-5.

NOTA – La vinculación en puntos de referencia puede también representarse como se ilustra en la Figura 5-11. En una especificación funcional de equipo, no se necesita la referencia explícita a los puntos de referencia si las funciones atómicas están denominadas. En tal caso, los nombres de los puntos de referencia resultan evidentes.

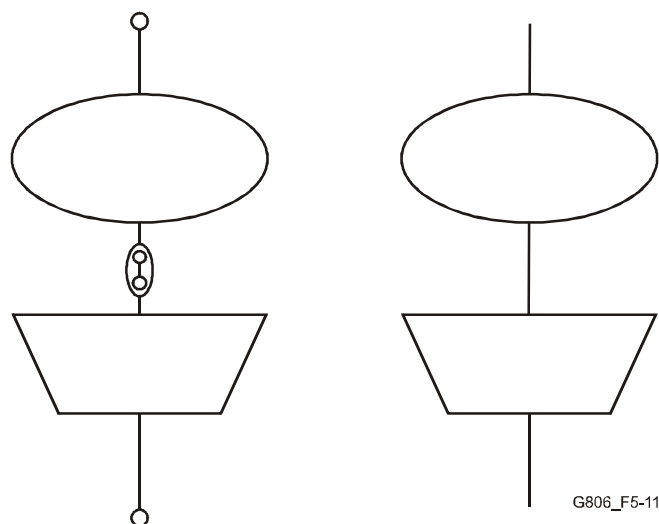


Figura 5-11 – Representación alternativa de una vinculación

5.7.6 Direccionalidad

Las funciones atómicas se definen normalmente con funcionalidad unidireccional, salvo en determinadas funciones de conexión. La direccionalidad de las funciones de terminación de camino y de adaptación se identifica mediante el identificador de direccionalidad fuente/sumidero. La direccionalidad de las funciones de interfuncionamiento de redes de capa se identifican por la dirección de la flecha (>).

Dos funciones atómicas unidireccionales con direccionalidad opuesta pueden asociarse como un par bidireccional (cuando se hace referencia a una función sin el calificador de direccionalidad se puede tomar como bidireccional). Cuando se trata de funciones de terminación de camino, sus puntos de referencia de información distante se conectan juntos en este caso.

Los servidores bidireccionales pueden soportar clientes bidireccionales o unidireccionales, pero los servidores unidireccionales sólo pueden soportar clientes unidireccionales.

5.7.7 Funciones compuestas

Las combinaciones de funciones atómicas en una o más capas pueden identificarse por un símbolo especial, el símbolo de una función compuesta. En las Figuras 5-12, 5-13 y 5-14 se muestran tres ejemplos.

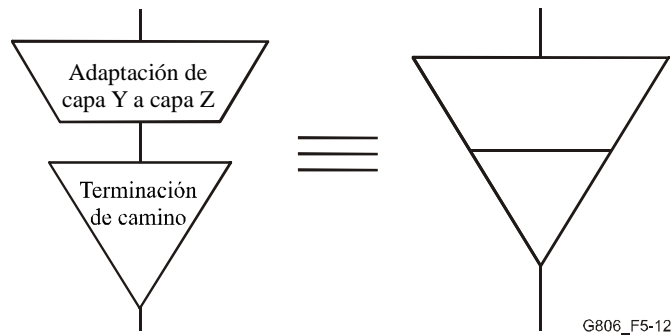


Figura 5-12 – Función de terminación/adaptación compuesta

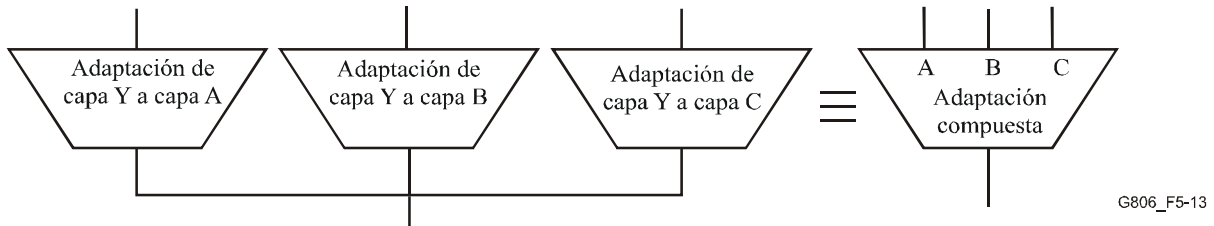


Figura 5-13 – Función de adaptación compuesta

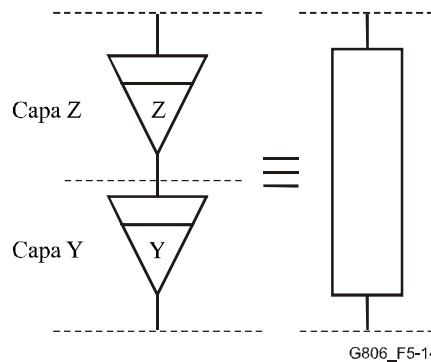


Figura 5-14 – Función compuesta que se extiende a múltiples capas

La Figura 5-15 muestra los convenios sobre diagramas para funciones compuestas (NCM MEP) de punto extremo NCM MEG. Las funciones NCM MEP pueden tener un único puerto de conexión/flujo de terminación y un único puerto de acceso (izquierda) o múltiples puertos de conexión/flujo de terminación y múltiples puertos de acceso (derecha).

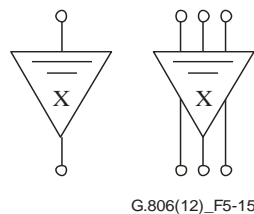


Figura 5-15 – Convenio sobre diagramas de funciones compuestas NCM MEP

La Figura 5-16 muestra los convenios sobre diagramas para funciones compuestas (TCM MEP) de punto extremo TCM MEG. Las funciones TCM MEP pueden tener un único puerto de conexión/flujo de terminación y un único puerto de acceso (izquierda) o múltiples puertos de conexión/flujo de terminación y múltiples puertos de acceso (derecha).

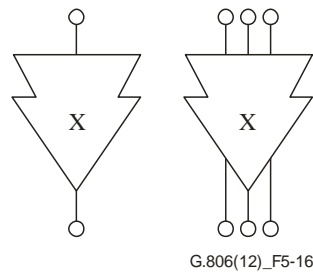


Figura 5-16 – Convenio sobre diagramas de funciones compuestas TCM MEP

La Figura 5-17 muestra los convenios sobre diagramas para funciones compuestas (MIP) de puntos intermedios MEG. Las funciones compuestas MIP constan de dos pares de funciones de adaptación de diagnóstico y terminación de camino/flujo, situados en sentidos opuestos. Las funciones MIP pueden tener un único puerto de conexión/flujo (izquierda) o múltiples puertos de conexión/flujo (derecha).

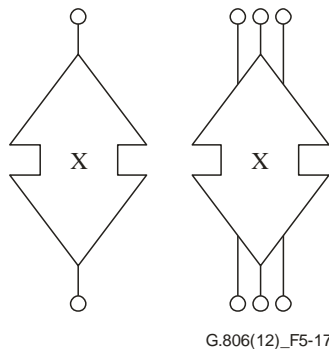


Figura 5-17 – Convenio sobre diagramas de funciones compuestas de punto intermedio MEG (MIP)

Una variante de la función compuesta MIP es la semifunción compuesta MIP, que consta de un solo par de funciones de adaptación de diagnóstico y terminación de camino/flujo (Figura 5-18). Las semifunciones MIP pueden tener un único puerto de conexión/flujo (izquierda) o múltiples puertos de conexión/flujo (derecha).

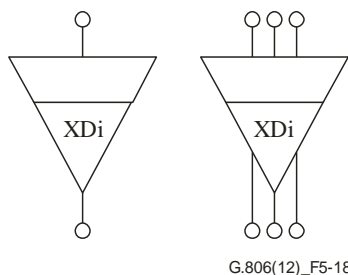


Figura 5-18 – Semifunciones compuestas MIP

5.8 Denominación de la gestión de averías y la supervisión de la calidad de funcionamiento

La denominación de las variables de supervisión es como se indica a continuación (véanse también las Figuras 6-1 y 6-2).

Las variables de supervisión se definen como "yZZZ", con:

y	defecto:	y = d
	causa de la avería (es decir, defecto correlacionado):	y = c
	petición de acción consiguiente:	y = a
	parámetro de calidad de funcionamiento:	y = p
	anomalía:	y = n
ZZZ	clase de defecto, causa de la avería, fallo, acción consiguiente, parámetro de calidad de funcionamiento o instrucción	

dZZZ y cZZZ representan variables booleanas con estados VERDADERO o FALSO. pZZZ representa una variable que es un número entero. aZZZ, excepto aREI, representa una variable booleana; aREI representa una variable que es un número entero.

5.9 Técnicas de especificación de la supervisión de la gestión de averías y la supervisión de la calidad de funcionamiento

Las especificaciones de la correlación de defectos y las acciones consiguientes utilizan las técnicas de supervisión basadas en las ecuaciones siguientes:

aX ← A o B o C

cY ← D y (no E) y (no F) y G

pZ ← H o J

"aX" representa el control de la acción consiguiente "X". La acción consiguiente asociada se ejecutará si la ecuación booleana "A o B o C" es verdadera. En caso contrario, si la ecuación es falsa, no se ejecutará la acción consiguiente. Acciones consiguientes son, por ejemplo, la inserción de la señal AIS todos UNOS, la inserción de la señal RDI, la inserción de la señal REI y la activación de las señales de fallo de la señal o degradación de la señal.

"cY" representa la causa de avería "Y" que es (será) declarada si la expresión booleana "D y (no E) y (no F) y G" es verdadera. En caso contrario (la expresión es falsa), la causa de la avería es (será) eliminada. MON será a menudo un término de esta ecuación (véase la cláusula 6.1).

"pZ" representa la primitiva de supervisión de la calidad de funcionamiento "Z", cuyo valor al cabo de un segundo representa el número de bloques con errores (o de violaciones del código de detección de errores) o la ocurrencia de un defecto en ese segundo.

"A" a "J" representan defectos (por ejemplo, dLOS), parámetros de control de informes (por ejemplo, AIS_Reported), acciones consiguientes (por ejemplo, aTSF) o el número de bloques con errores durante un segundo (por ejemplo, $\sum nN_B$).

NOTA – Las averías de los equipos físicos que causan la interrupción de la transferencia de las señales se representa por "dEQ". Tales averías contribuyen a la primitiva de supervisión de la calidad de funcionamiento en el extremo cercano pN_DS.

6 Supervisión

Los procesos de transmisión y de supervisión de los equipos están relacionados con la gestión de los recursos de transmisión de la red, y sólo están interesados en la funcionalidad proporcionada por un elemento de red (NE, *network element*). Estos procesos requieren la representación funcional de un NE que sea independiente de la implementación.

El proceso de supervisión describe el modo en que se analiza la ocurrencia real de una avería o perturbación con el fin de proporcionar una indicación apropiada de la calidad de funcionamiento y/o de la condición de la avería detectada al personal de mantenimiento. Para describir el proceso de supervisión se utilizan los siguientes términos: anomalía, defecto, acción consiguiente, causa de la avería, fallo y alarma.

Cualquier avería de los equipos se representa por la indisponibilidad de las funciones afectadas, puesto que la gestión de la transmisión no tiene conocimiento del equipo como tal. La mayoría de las funciones supervisan las señales que están en procesamiento en relación con determinadas características, y proporcionan información sobre la calidad de funcionamiento o las condiciones de alarma basándose en estas características. Por consiguiente, el proceso de supervisión de la transmisión proporciona información acerca de las señales de las interfaces exteriores que son procesadas por un NE.

Se definen las siguientes funciones de supervisión básicas:

- supervisión de continuidad (terminación de camino);
- supervisión de conectividad (terminación de camino);
- supervisión de la calidad de la señal (terminación de camino);
- supervisión del tipo de cabida útil (adaptación);
- supervisión de la alineación (adaptación);
- procesamiento de la señal de mantenimiento (terminación de camino, adaptación);
- supervisión del protocolo (conexión).

Los procesos de supervisión y sus interrelaciones dentro de las funciones atómicas se representan en las Figuras 6-1 y 6-2. Las interrelaciones entre los procesos de supervisión en las funciones atómicas y la función de gestión de equipos se definen en [UIT-T G.7710/Y.1701] y en Recomendaciones correspondientes a tecnología específica.

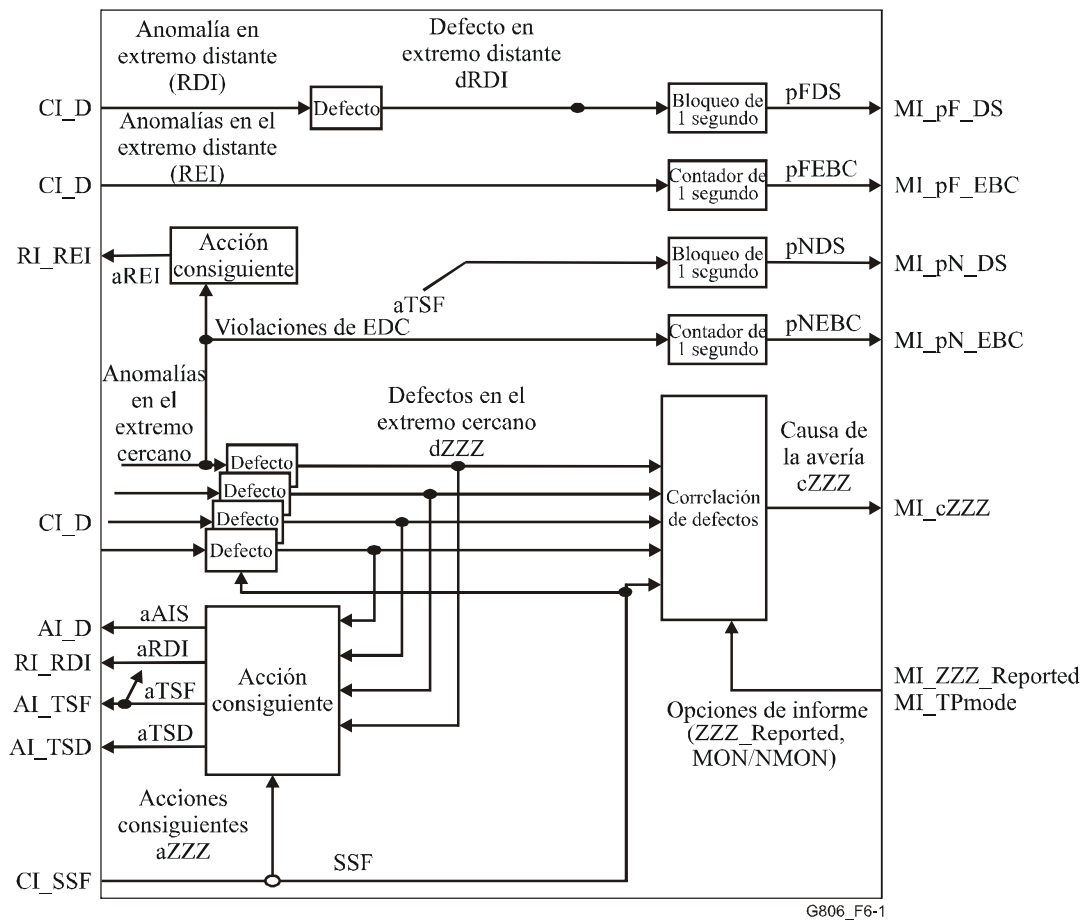


Figura 6-1 – Proceso de supervisión dentro de las funciones de terminación de camino

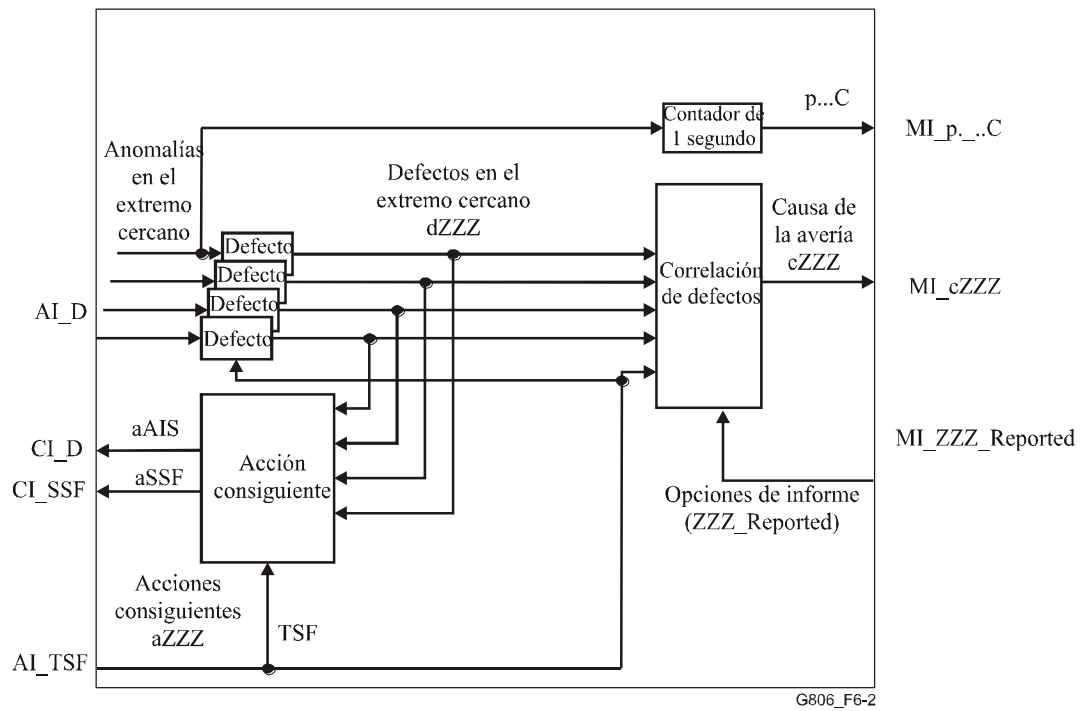


Figura 6-2 – Proceso de supervisión dentro de las funciones de adaptación

Las funciones de filtrado proporcionan un mecanismo de reducción de datos dentro de las funciones atómicas sobre las anomalías y los defectos antes de que sean presentados en los puntos de referencia XXX_MP. Se distinguen cuatro tipos de técnicas:

- modo punto de terminación de camino y modo puerto;
- integración de un segundo;
- detección de defectos;
- correlaciones de la supervisión de la calidad de funcionamiento y la gestión de averías.

6.1 Modo punto de terminación de camino y modo puerto

Para evitar la activación de alarmas y la notificación de fallos durante las acciones de provisión de camino, las funciones de terminación de camino tendrán la posibilidad de activar y desactivar la declaración de causa de avería. Ésta será controlada vía su parámetro de modo punto de terminación o de modo puerto.

El modo punto de terminación (véase la Figura 6-3) será, bien "supervisado" (MON) o bien "no supervisado" (NMON). El estado será MON si la función de terminación es parte de un camino y presta servicio, y NMON si la función de terminación no es parte de un camino, o es parte de un camino que se encuentra en el proceso de establecimiento, interrupción o reestructuración.

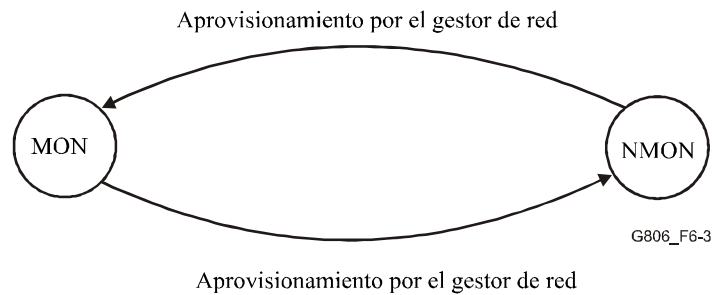


Figura 6-3 – Modos punto de terminación de camino

En las capas de sección física, el modo punto de terminación se denomina modo puerto. Hay tres modos (Figura 6-4): MON, AUTO y NMON. El modo AUTO es similar al modo NMON con una salvedad: si el defecto LOS se corrige, el modo puerto cambia automáticamente a MON. Esto permite la instalación libre de alarmas sin el inconveniente de utilizar un sistema de gestión para cambiar el modo de supervisión. El modo AUTO es facultativo. Cuando es soportado, será el modo por defecto; en caso contrario, el modo por defecto será NMON.

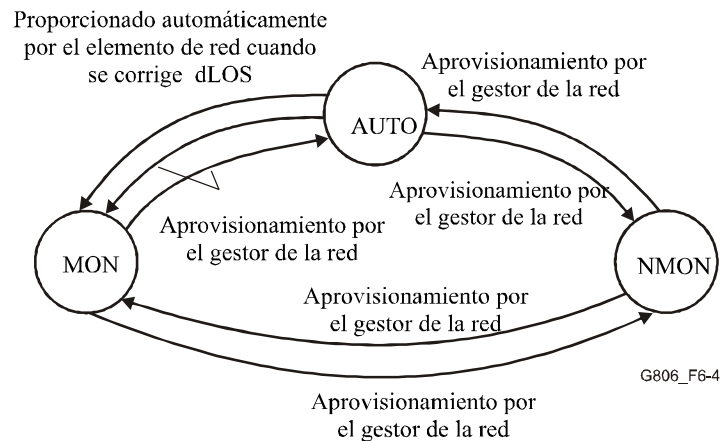


Figura 6-4 – Modos puerto

6.2 Filtro de defectos

El filtro de defectos (anomalías) proporcionará una comprobación de la persistencia de las anomalías que se detectan al supervisar el tren de datos; cuando pasa, el defecto es detectado.

Los filtros de defectos genéricos se definen más adelante. La definición de los filtros de defectos específicos se encuentra en las Recomendaciones relativas a las jerarquías específicas.

6.2.1 Supervisión de continuidad

6.2.1.1 Comportamiento genérico

La supervisión de continuidad verifica la integridad de la continuidad de un camino. Se realiza comprobando la presencia o ausencia de la CI. El proceso de supervisión puede comprobar la CI completa (por ejemplo, la LOS en la capa física) o una parte específica obligatoria de la misma (por ejemplo, indicación de multitrama para el TCM de SDH). En las redes de la capa trayecto se puede generar una señal de reemplazamiento mediante una matriz de conexión abierta (por ejemplo, señal de no equipado para SDH). La detección de esta señal de reemplazamiento es entonces una indicación de pérdida de continuidad.

Se señala que un defecto de la capa servidora producirá una pérdida de continuidad de las capas cliente. Esta situación se detecta normalmente a través de la señalización de mantenimiento (AIS, SSF, TSF) en la capa cliente y es notificada como alarma SSF a la capa cliente (véase la cláusula 6.3).

6.2.1.2 Defecto de pérdida de la señal (dLOS)

La supervisión de la señal LOS se aplica en la capa física. Para los procesos de detección específicos consúltense las Recomendaciones relativas a cada jerarquía específica ([UIT-T G.783], [UIT-T G.705], [UIT-T G.781], [UIT-T G.798] y [UIT-T G.8021]).

6.2.1.3 Defecto no equipado (dUNEQ)

Sentido hacia el sumidero de la función básica

La tara de no equipado se recupera a partir del CP.

Se detectará el defecto no equipado (dUNEQ, *unequipped defect*) si z tramas consecutivas contienen el patrón de activación de no equipado en la tara de no equipado. El defecto dUNEQ estará eliminado si en z tramas consecutivas se detecta el patrón de desactivación de no equipado en la tara de no equipado. En el Cuadro 6-1 se dan detalles del defecto UNEQ.

El dUNEQ se eliminará durante las condiciones SSF. Tras la eliminación del SSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dUNEQ.

NOTA – Algunas normas regionales requieren un algoritmo de prueba en ráfagas del defecto de UNEQ.

Cuadro 6-1 – Detalles del defecto UNEQ

Jerarquía	Capa	Tara de no equipado	Patrón de activación de no equipado	Patrón de desactivación de no equipado	z (Nota)
SDH	S3/4 (VC-3/4)	byte C2	"00000000"	≠ "00000000"	5
	S11/12/2 (VC-11/12/2)	V5, bits 5 a 7	"000"	≠ "000"	5
	S3D/S4D (VC-3/4 TCM opción 2)	N1	"00000000"	≠ "00000000"	5
	S11D/S12D/S2D (VC-11/12/2 TCM)	N2	"00000000"	≠ "00000000"	5
PDH con trama SDH	P4s/3s (140/34 Mbit/s)	MA, bits 3 a 5	"000"	≠ "000"	3 a 5
	P4sD/P3sD (140/34 Mbit/s TCM)	NR	"00000000"	≠ "00000000"	5
NOTA – z no es configurable.					

6.2.1.4 Defecto pérdida de conexión en cascada(dLTC, *loss of tandem connection defect*)

La función detectará la presencia/ausencia de la tara de la conexión en cascada en la tara del TCM mediante la evaluación de la señal de alineación de trama en la tara de multitrama del TCM. El defecto pérdida de conexión en cascada (dLTC) será detectado si el proceso de alineación de multitrama se encuentra en el estado OOM. El dLTC será eliminado si el proceso de alineación de multitrama se encuentra en el estado IM. Para los detalles sobre el proceso de alineación, véanse el Cuadro 6-2, la cláusula 8.2 y las Recomendaciones funcionales específicas del equipo ([UIT-T G.783] y [UIT-T G.705]).

Cuadro 6-2 – Detalles del defecto LTC

Jerarquía	Capa	Tara de multitrama de TCM
SDH	S3D/S4D (VC-3/4 TCM opción 2)	N1, bits 7 a 8
	S11D/S12D/S2D (VC-11/12/2 TCM)	N2, bits 7 a 8
PDH con trama SDH	P4sD/3sD (140/34 Mbit/s TCM)	NR, bits 7 a 8

6.2.1.5 Defecto de pérdida de continuidad (dLOC)

El defecto de pérdida de continuidad se calcula en la capa de red. Supervisa la continuidad en los caminos.

En la Figura 6-5 se define su detección y liberación. El "periodo" de la Figura 6-5 es el periodo perteneciente a la trama CC (comprobación de continuidad) que determina el evento expCC que implica la recepción de una trama CC.

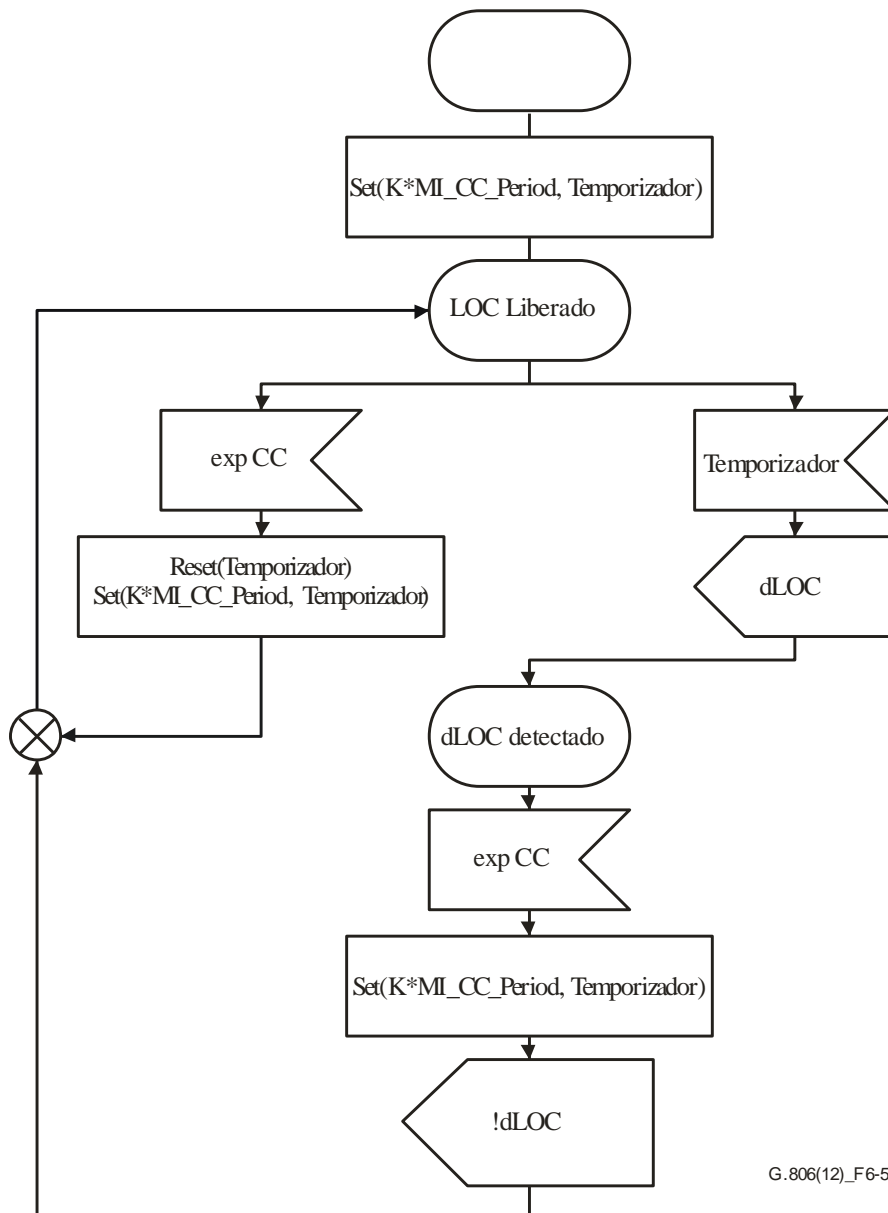


Figura 6-5 – Proceso de detección y liberación dLOC

6.2.2 Supervisión de la conectividad

6.2.2.1 Comportamiento genérico

La supervisión de la conectividad comprueba la integridad del encaminamiento del camino entre el sumidero y la fuente. La conectividad sólo se necesita normalmente si la capa proporciona una conectividad flexible, tanto automáticamente (por ejemplo, las transconexiones controladas por la red de gestión de las telecomunicaciones (RGT)) como manualmente (por ejemplo, el bastidor de distribución de fibra óptica). La conectividad es supervisada anexando un identificador exclusivo en la fuente. Si el identificador recibido no concuerda con el identificador esperado se ha producido un defecto de conectividad.

6.2.2.2 Procesamiento del identificador de traza del camino y defecto discordancia de identificador de traza (dTIM, *trace identifier mismatch defect*)

Sentido hacia la fuente de la función básica

La generación del identificador de traza de camino (TTI) es facultativa y de la competencia de las normativas regionales.

Cuando no se requiere la generación de TTI, el contenido de la tara de TTI no es configurable.

Cuando se requiere la generación de TTI, se coloca la información de TTI obtenida del punto de referencia de gestión (MI_TxTI) en la posición de la tara de TTI.

Sentido hacia el sumidero de la función básica

La tara TTI es recuperada a partir del CP.

La detección de un defecto discordancia de identificador de traza (dTIM) es facultativa y de la competencia de las normativas regionales.

Si no se requiere la detección de dTIM, el receptor será capaz de ignorar los valores de tara de TTI recibidos, y dTIM se considera "falso".

En el caso de que se requiera la detección de dTIM, se aplica lo siguiente: la detección de dTIM se basa en la comparación entre el TTI esperado, configurado a través del punto de referencia de gestión (MI_ExTI), y el TTI aceptado (AcTI). Si la detección de dTIM se inhabilita vía una instrucción de entrada ("Set") (MI_TIMdis) en el punto de referencia de gestión, el dTIM se considera "falso".

NOTA 1 – Los criterios de aceptación y la especificación de defectos para el TTI quedan en estudio a fin de garantizar la integridad y la robustez contra los errores de la TIM.

NOTA 2 – Una discordancia en la señal TFAS o CRC-7 de identificador de traza del byte 16 da como resultado la detección del defecto dTIM.

El TTI aceptado se notificará vía el punto de gestión (MI_AcTI) a la EMF. La consulta del AcTI será independiente del proceso de detección de dTIM.

NOTA 3 – Puede ocurrir que algunos equipos desarrollados antes de la revisión de 04/97 de la Rec. UIT-T G.783 no soporten esta consulta en el caso de que esté inhabilitada la detección de discordancia de identificador de traza.

El dTIM se eliminará durante las condiciones SSF. Tras la eliminación del SSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dTIM.

En el Cuadro 6-3 se dan detalles sobre el defecto TIM.

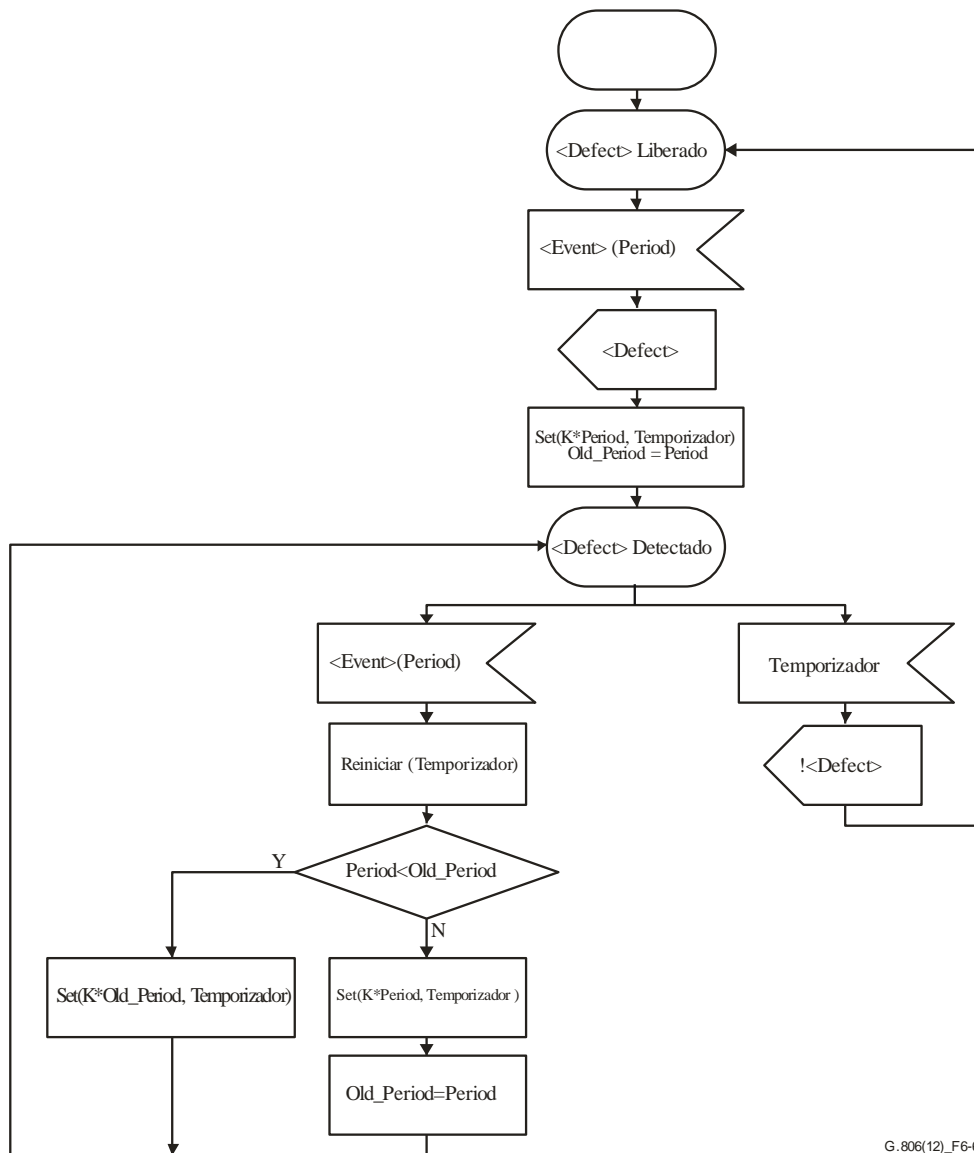
Cuadro 6-3 – Detalles del defecto TIM

Jerarquía	Capa	Tara de TTI	Formato de TTI
SDH	RSn	byte J0	byte 1/16 (véase [UIT-T G.707])
	S3/4 (VC-3/4) (véase nota)	byte J1	byte 16/64 (véase [UIT-T G.707])
	S3D/S4D (VC-3/4 TCM opción 2)	N1, bits 7 a 8, trama 9 a 72	byte 16 (véase [UIT-T G.707])
	S11/12/2 (VC-11/12/2) (véase nota)	J2	byte 16 (véase [UIT-T G.707])
	S11D/S12D/S2D (VC-11/12/2 TCM)	N2, bits 7 a 8, trama 9 a 72	byte 16 (véase [UIT-T G.707])
PDH con trama SDH	P4s/3s (140/34 Mbit/s)	TR	byte 16 (véanse [UIT-T G.831] y [UIT-T G.832])
	P4sD/3sD (140/34 Mbit/s TCM)	NR, bits 7 a 8, trama 9 a 72	byte 16 (véanse [UIT-T G.831] y [UIT-T G.832])
NOTA – Para distinguir entre no equipado y no equipado con supervisión, no se deberá utilizar el código fijo 00000000 en J1/J2 en la función fuente de terminación no equipada con supervisión.			

6.2.2.3 Defecto de fusión (dMMG, *mismerge defect*)

El defecto de fusión se calcula en la capa en la que se definen el MEG (grupo de entidades de mantenimiento) y MEP (punto extremo MEG). Supervisa la conectividad en un grupo de entidades de mantenimiento.

Su detección y liberación se definen en la Figura 6-6. <Defect> en la Figura 6-6 es dMMG. <Event> en la Figura 6-6 es el evento defecto de fusión generado a partir del proceso de recepción de trama de comprobación continua y Period es el periodo incluido en la trama que provocó el evento, a menos que una verificación continua anterior que hubiera provocado un evento MMG dispusiera de un periodo mayor.



G.806(12)_F6-6

Figura 6-6 – Proceso de detección y liberación de defectos

6.2.2.4 Defecto MEP imprevisto (dUNM, *unexpected MEP defect*)

El defecto MEP imprevisto (punto extremo de grupo de entidades de mantenimiento (MEG)) se calcula en la capa en la que se definen el MEG y el MEP. Supervisa la conectividad en un grupo de entidades de mantenimiento.

Su detección y liberación se definen en la Figura 6-6. <Defect> en la Figura 6-6 es dUNM. <Event> en la Figura 6-6 es el evento defecto MEP imprevisto (generado a partir del proceso de recepción de trama de comprobación continua) y Period es el periodo incluido en la trama que provocó el evento, a menos que una comprobación continua anterior que hubiera provocado un evento MEP imprevisto dispusiera de un periodo mayor.

6.2.2.5 Defecto por señal degradada (dDEG, *degraded signal defect*)

Véase la cláusula 6.2.3.1.

6.2.3 Supervisión de la calidad de la señal

6.2.3.1 Comportamiento genérico

La supervisión de la calidad de la señal verifica en general la calidad de funcionamiento de un trayecto. Si la calidad de funcionamiento cae por debajo de un umbral determinado se puede activar un defecto. Para el proceso de supervisión de la calidad de funcionamiento genérico, véase la cláusula 8.3.

En las redes en que el operador de red asume una **distribución de errores de Poisson**, se detectará un defecto por errores excesivos y un defecto por señal degradada.

En las redes en que el operador asume una **distribución de errores en ráfagas**, se detectará un defecto por señal degradada. El defecto por errores excesivos se supone falso en este caso.

En las redes en que el operador de red asume un segundo malo en el cómputo de tramas, se detectará únicamente un defecto por señal degradada.

La aplicabilidad de los dos supuestos es de la competencia de las normativas regionales.

6.2.3.1.1 Defecto por errores excesivos (dEXC) y defecto por señal degradada (dDEG, *degraded signal defects*) suponiendo una distribución de errores de Poisson

Los defectos por errores excesivos y por señal degradada se detectarán de conformidad con el siguiente proceso:

Se detectará un defecto por errores excesivos (dEXC, *excessive error defect*) si la BER equivalente sobrepasa un umbral preestablecido de 10^{-x} , siendo $x = 3, 4$ ó 5 . El defecto por errores excesivos se eliminará si la BER equivalente es mejor que $10^{-(x+1)}$.

Con una $BER \geq 10^{-x}$ la probabilidad de detección de defecto dentro del tiempo de medición será $\geq 0,99$.

Con una $BER < 10^{-(x+1)}$ la probabilidad de detección de defecto dentro del tiempo de medición será $\leq 10^{-6}$.

Con una $BER \geq 10^{-x}$ la probabilidad de eliminación de defecto dentro del tiempo de medición será $\leq 10^{-6}$.

Con una $BER < 10^{-(x+1)}$ la probabilidad de eliminación de defecto dentro del tiempo de medición será $\geq 0,99$.

Se detectará un defecto por señal degradada (dDEG) si la BER equivalente sobrepasa un umbral preestablecido de 10^{-x} , siendo $x = 5, 6, 7, 8$ ó 9 . El defecto por señal degradada se eliminará si la BER equivalente es mejor que $10^{-(x+1)}$.

Con una $BER \geq 10^{-x}$ la probabilidad de detección de defecto dentro del tiempo de medición será $\geq 0,99$.

Con una $BER \leq 10^{-(x+1)}$ la probabilidad de detección de defecto dentro del tiempo de medición será $\leq 10^{-6}$.

Con una $BER \geq 10^{-x}$ la probabilidad de eliminación de defecto dentro del tiempo de medición será $\leq 10^{-6}$.

Con una $BER \leq 10^{-(x+1)}$ la probabilidad de eliminación de defecto dentro del tiempo de medición será $\geq 0,99$.

En los Cuadros 6-4, 6-5 y 6-6 se listan los requisitos de tiempo de detección y tiempo de liberación máximos para el cálculo de la BER en la SDH. Los valores correspondientes a las otras señales quedan en estudio.

NOTA – La especificación de la revisión 01/94 de [UIT-T G.783] corresponde a la lista del Cuadro 6-7.

Los dEXC y dDEG se eliminarán durante las condiciones SSF. Tras la eliminación del SSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dEXC y del dDEG.

Cuadro 6-4 – Requisitos de tiempo de detección máximo para sección múltiplex, VC-4-Xc, VC-4 y VC-3

Umbral del detector	BER real						
	$\geq 10^{-3}$	10^{-4}	10^{-5}	10^{-6}	10^{-7}	10^{-8}	10^{-9}
10^{-3} (véase la nota 1)	10 ms						
10^{-4} (véase la nota 2)	10 ms	100 ms					
10^{-5} (véase la nota 3)	10 ms	100 ms	1 s				
10^{-6} (véase la nota 4)	10 ms	100 ms	1 s	10 s			
10^{-7}	10 ms	100 ms	1 s	10 s	100 s		
10^{-8}	10 ms	100 ms	1 s	10 s	100 s	1 000 s	
10^{-9}	10 ms	100 ms	1 s	10 s	100 s	1 000 s	10 000 s

NOTA 1 – Para VC-4, VC-4-4c, VC-4-16c, VC-4-64c, VC-4-256c la BIP se ha saturado y la detección no es fiable (véanse los detalles en el Apéndice VI).

NOTA 2 – Para VC-4-4c, VC-4-16c, VC-4-64c, VC-4-256c la BIP se ha saturado y la detección no es fiable (véanse los detalles en el Apéndice VI).

NOTA 3 – Para VC-4-64c, VC-4-256c la BIP se ha saturado y la detección no es fiable (véanse los detalles en el Apéndice VI).

NOTA 4 – Para VC-4-256c la BIP se ha saturado y la detección no es fiable (véanse los detalles en el Apéndice VI).

Cuadro 6-5 – Requisitos de tiempo de detección máximo para VC-2, VC-12 y VC-11

Umbral del detector	BER real					
	$\geq 10^{-3}$	10^{-4}	10^{-5}	10^{-6}	10^{-7}	10^{-8}
10^{-3} (véase la nota)	40 ms					
10^{-4}	40 ms	400 ms				
10^{-5}	40 ms	400 ms	4 s			
10^{-6}	40 ms	400 ms	4 s	40 s		
10^{-7}	40 ms	400 ms	4 s	40 s	400 s	
10^{-8}	40 ms	400 ms	4 s	40 s	400 s	4 000 s

NOTA – Para VC-2, la BIP se ha saturado y la detección no es fiable (véanse los detalles en el Apéndice VI).

Cuadro 6-6 – Requisitos de tiempo de liberación

Umbral del detector	Valores de establecimiento/liberación asociados con el umbral del detector	Sección múltiplex STM-N VC-4-Xc VC-4 VC-3	VC-2 VC-12 VC-11
10^{-3}	$10^{-3}/10^{-4}$	10 ms	40 ms
10^{-4}	$10^{-4}/10^{-5}$	100 ms	400 ms
10^{-5}	$10^{-5}/10^{-6}$	1 s	4 s
10^{-6}	$10^{-6}/10^{-7}$	10 s	40 s
10^{-7}	$10^{-7}/10^{-8}$	100 s	400 s
10^{-8}	$10^{-8}/10^{-9}$	1 000 s	4 000 s
10^{-9}	$10^{-9}/10^{-10}$	10 000 s	

NOTA – Estos valores de tiempo de liberación son límites superiores. En el caso de STM-N y VC-4-Xc, el tiempo de liberación máximo de la tercera columna se puede reducir aplicando un factor de 1 a N (para sección múltiplex STM-N) o de 1 a X (para VC-4-Xc) respectivamente. Ahora bien, no se recomienda reducir el tiempo de liberación a menos de 10 ms.

Cuadro 6-7 – Interpretación alternativa de los requisitos de tiempos de detección y de eliminación máximos en la revisión 1994 de la Recomendación UIT-T G.783

Umbral del detector	Sección múltiplex VC-4 VC-3	VC-2 VC-12 VC-11
10^{-3}	10 ms	40 ms
10^{-4}	100 ms	400 ms
10^{-5}	1 s	4 s
10^{-6}	10 s	40 s
10^{-7}	100 s	400 s
10^{-8}	1 000 s	4 000 s
10^{-9}	10 000 s	

6.2.3.1.2 Defecto por errores excesivos (dEXC) y defecto por señal degradada (dDEG) suponiendo una distribución de errores en ráfagas

El defecto por errores excesivos no se define, y el dEXC se supone que es falso.

El defecto por señal degradada (dDEG) será declarado si se detectan DEGM intervalos malos consecutivos (intervalo es el periodo de 1 segundo utilizado para la supervisión de la calidad de funcionamiento). Un intervalo será declarado malo si el porcentaje de bloques con errores detectados en dicho intervalo o el número de bloques con errores detectados en dicho intervalo es \geq umbral degradado (DEGTHR).

NOTA 1 – En el caso de dDEG en la capa MSn, el bloque con error es igual a una violación de BIP.

El defecto por señal degradada será eliminado si se detectan DEGM intervalos buenos consecutivos. Un intervalo será declarado bueno si el porcentaje de bloques con errores detectados en dicho intervalo o el número de bloques con errores detectados en dicho intervalo es $<$ DEGTHR.

El parámetro DEGM se proveerá dentro de la gama de 2 a 10.

El parámetro DEGTHR se proporcionará como un porcentaje o como un número de bloques con errores. Cuando se dé como un porcentaje, deberá hallarse en la gama: $0 < \text{DEGTHR} \leq 100\%$. Cuando se dé como un número de bloques con errores, deberá hallarse en la gama: $0 < \text{DEGTHR} \leq \text{número de bloques en el intervalo}$.

NOTA 2 – Cuando se utiliza el porcentaje, en el caso de las interfaces de velocidad más alta, un porcentaje equivale a un número elevado de bloques. Por ejemplo, en una interfaz STM-16, un porcentaje del 1% es equivalente a un tramo de 30720 bloques en el intervalo para la sección múltiplex.

El dDEG se eliminará durante las condiciones SSF. Tras la eliminación del SSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dDEG.

6.2.3.1.3 Defecto de señal degradada (dDEG) suponiendo un segundo malo en el cómputo de tramas

El defecto de señal degradada se calcula mediante un mecanismo de medición de pérdida de trama en una capa de red. Supervisa la conectividad de un camino.

Su detección y liberación se definen en la Figura 6-7.

Cada segundo la máquina de estados recibe los contadores de un segundo para las tramas recibidas y transmitidas de extremo próximo y determina si el segundo fue un segundo bueno o malo. El defecto se detecta si hay MI_LM_DEGM segundos malos consecutivos y se elimina cuando hay MI_LM_M segundos buenos consecutivos.

Para que se declare un segundo malo el número de tramas transmitidas debe superar un umbral (MI_LM_TFMIN). Además, si la tasa de pérdida de tramas (tramas perdidas/tramas transmitidas) es superior a MI_LM_DEGTHR, se declara un segundo malo.

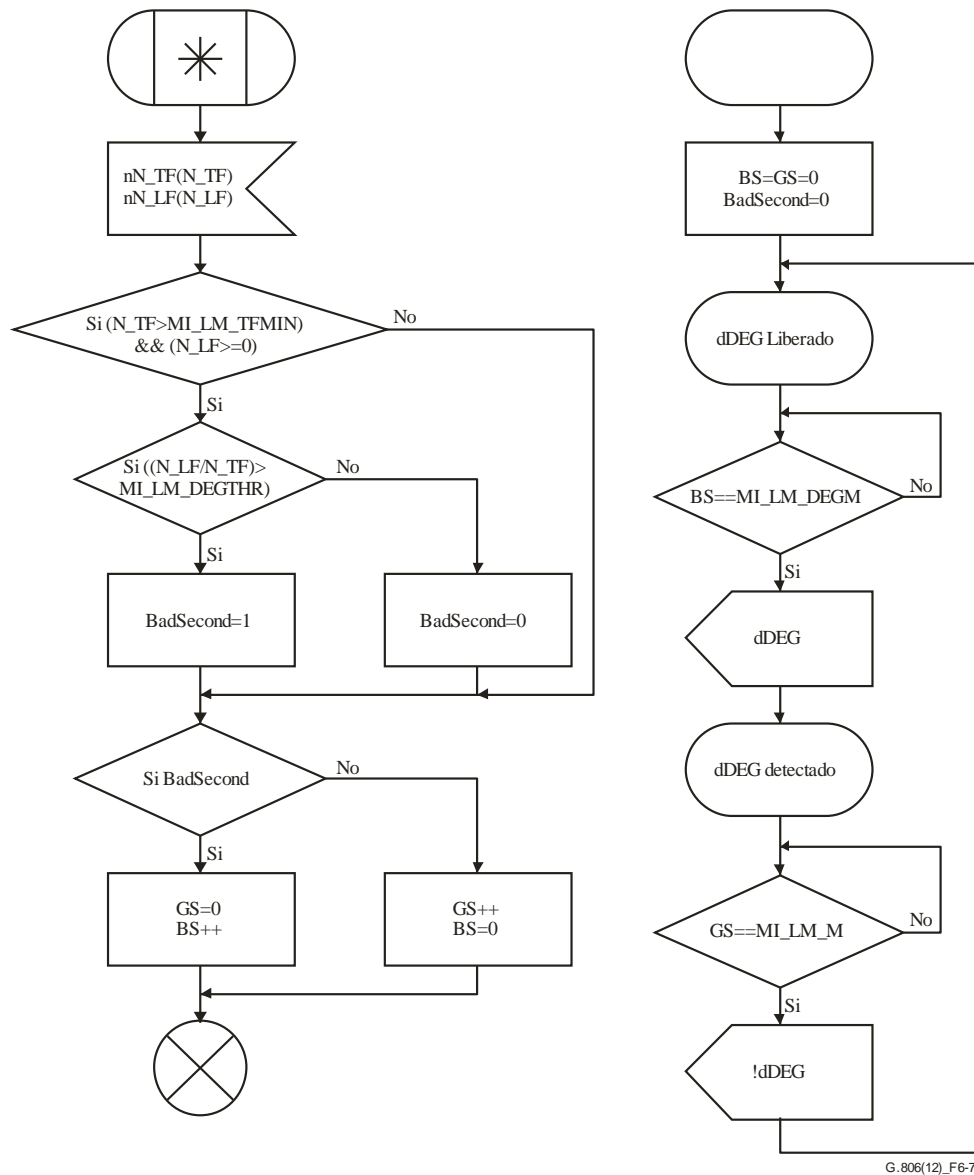


Figura 6-7 – Proceso de detección y subsanación de dDEG

6.2.4 Supervisión del tipo de cabida útil

6.2.4.1 Comportamiento genérico

La supervisión del tipo de cabida útil verifica que en la fuente y en el sumidero se utilizan funciones de adaptación compatibles. Esto se realiza normalmente añadiendo un identificador de tipo de señal en la función de adaptación de fuente y comparándolo con el identificador esperado en el sumidero. Si no hay concordancia se detecta una discordancia de cabida útil.

Véase en el anexo A la asignación de tipos de cabida útil.

6.2.4.2 Composición de la cabida útil y defecto por discordancia de la cabida útil (dPLM, *payload mismatch defect*)

La etiqueta de la señal identifica la presencia de una cabida útil y el tipo de señal transportada en la cabida útil.

Sentido hacia la fuente de la función básica

Se requiere la generación de un identificador de la cabida útil en la etiqueta de la señal. El valor está vinculado a la función de adaptación (activada) seleccionada y representa a la misma.

El identificador de la cabida útil se inserta en la tara de la etiqueta de la señal.

Sentido hacia el sumidero de la función básica

La tara de la etiqueta de la señal (TSL) se recupera a partir del AP.

La detección de un defecto por discordancia de la cabida útil dPLM se basa en una comparación entre la TSL esperada, que representa la función de adaptación seleccionada/activada y la TSL aceptada.

Se deberá aceptar un nuevo valor de código de etiqueta de la señal si la tara de la etiqueta de la señal transporta el mismo valor de código en m tramas (multitramas) consecutivas con $3 \leq m \leq 10$.

Se detectará el defecto por discordancia de etiqueta de la cabida útil (dPLM,) si el código "TSL aceptada" no concuerda con el código "TSL esperada". Si la "TSL esperada" es "no específica del equipo", no se detecta la discordancia.

En el caso de una condición PLM, el defecto dPLM se eliminará si el código "TSL aceptada" concuerda con el código "TSL esperada" o si el código "TSL aceptada" es "no específico del equipo".

Se detectará el dPLM dentro de un periodo máximo de 100 ms en ausencia de errores de bit.

Se eliminará el dPLM dentro de un periodo máximo de 100 ms en ausencia de errores de bit.

El dPLM se eliminará durante las condiciones TSF. Tras la eliminación del TSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dPLM

El valor de la etiqueta de la señal pasada al sistema de gestión debe ser un valor aceptado en lugar del valor recibido.

En el Cuadro 6-8 se dan detalles sobre el defecto PLM.

NOTA – Un código "TSL esperado" de "no específico del equipo" ya no es aplicable de conformidad con [UIT-T G.707].

Cuadro 6-8 – Detalles del defecto PLM

Jerarquía	Capa	Tara de la etiqueta de la señal	Valores de la etiqueta de la señal
SDH	S3/4 (VC-3/4) (véase la nota 1)	byte C2	Véase [UIT-T G.707]
	S11/12/2 (VC-11/12/2) (véase la nota 1)	V5, bits 5 a 7 K4, bit 1 (véase la nota 2)	Véase [UIT-T G.707]
PDH con trama SDH	P4s/3s (140/34 Mbit/s)	MA, bits 3 a 5	Véase [UIT-T G.832]

NOTA 1 – Para distinguir entre no equipado y no equipado con supervisión, no se deberá utilizar el código fijo 00000000 en J1/J2 en la función fuente de terminación no equipada con supervisión.

NOTA 2 – K4, bit 1 se utiliza para una etiqueta de la señal ampliada en un modo multitrama. La tara de la etiqueta de la señal se sitúa en la trama 12 a 19 de la multitrama (véase [UIT-T G.707]). Si la multitrama no puede ser recuperada se produce un defecto PLM.

6.2.4.3 Defecto por discordancia de la cabida útil del usuario (dUPM, *user payload mismatch defect*) del GFP

El defecto por discordancia de la cabida útil del usuario (dUPM) aparece cuando el UPI aceptado (AcUPI, véase la cláusula 8.5.1.4) es diferente del UPI esperado. El dUPM se elimina cuando el AcUPI concuerda con el UPI esperado o cuando está activo GFP_SF.

6.2.4.4 Defecto por discordancia del encabezamiento de la extensión (dEXM, *extension header mismatch defect*) del GFP

El defecto por discordancia del encabezamiento de la extensión (dEXM) aparece cuando el EXI aceptado (AcEXI, véase la cláusula 8.5.1.3) es diferente del EXI esperado. El dEXI se elimina cuando el AcEXI concuerda con el EXI esperado o cuando está activo GFP_SF.

6.2.5 Supervisión de la alineación

6.2.5.1 Comportamiento genérico

La supervisión de la alineación comprueba que la trama de la capa cliente y el comienzo de la trama se pueden recuperar correctamente. Los procesos específicos dependen de la estructura de la señal/trama y pueden ser incluidos:

- la alineación de trama (multitrama);
- el procesamiento del puntero;
- la alineación de varias tramas independientes a un comienzo de trama común en caso de multiplexación inversa.

Si uno de estos procesos falla, deberá activarse el defecto por pérdida de alineación (dLOA) correspondiente. El proceso de detección de defectos será normalmente tolerante con los deslizamientos de trama aislados, pero debe detectar los deslizamientos de trama continuos.

NOTA – dLOA es el término genérico del defecto. Son defectos específicos la pérdida de alineación de trama (dLOF), la pérdida de multitrama (dLOM) o la pérdida de puntero (dLOP).

Para los procesos de alineación genéricos, véase la cláusula 8.2. Para los procesos de detección genéricos véanse las especificaciones funcionales específicas del equipo (Recs. UIT-T G.783 y G.705) o más adelante.

6.2.5.2 Defecto por pérdida de delimitación de trama (dLFD, *loss of frame delineation defect*) del GFP

El defecto por pérdida de delimitación de trama (dLFD) aparece cuando el proceso de delimitación de trama (cláusula 6.3.1 de [UIT-T G.7041]) no está en el estado "SYNC". El dLFD se elimina cuando el proceso de delimitación de trama está en el estado "SYNC".

6.2.5.3 Defecto de pérdida de trama (dLOF, *loss of frame defect*)

Se declarará un defecto de pérdida de trama (LOF, *loss of frame*) cuando el proceso de alineación de trama permanece en el estado fuera de trama (OOF, *out of frame*) durante un cierto periodo de tiempo. El dLOF deberá eliminarse cuando el proceso de alineamiento de tramas pase al estado en trama (IF, *in frame*) persista durante un cierto periodo de tiempo.

En SDH y OTUk, dLOF se eliminará cuando el estado IF persista durante 3 ms. (Véanse [ITU-T G.783] y [ITU-T G.798].)

6.2.5.4 Defecto de pérdida de multitrama (dLOM, *loss of multiframe defect*)

Se declarará un defecto de pérdida de multitrama (LOM) cuando el proceso de alineación de multitrama permanece en el estado fuera de trama (OOF) durante un cierto periodo de tiempo. El dLOM se subsanará cuando el proceso de alineamiento de multitramas se encuentre en el estado en multitrama (IM, *in multiframe*).

6.2.6 Supervisión de la señal de mantenimiento

6.2.6.1 Comportamiento genérico

La supervisión de la señal de mantenimiento se ocupa de la detección de las indicaciones de mantenimiento de la señal. Para la utilización y generación de las señales de mantenimiento véase la cláusula 6.3.

6.2.6.2 Defecto de señal de indicación de alarma (dAIS, AIS defect)

Un defecto de señal de indicación de alarma (AIS, *alarm indication signal*) se calcula en la capa de red. Supervisa la presencia de una señal de mantenimiento AIS. Para la generación de AIS, véase la cláusula 6.3.1.

Sentido hacia el sumidero de la función básica

Si z tramas consecutivas contienen el patrón de activación de AIS en la tara de AIS o se recibe la trama que indica la AIS, se deberá detectar un defecto AIS. El defecto dAIS deberá desaparecer si z tramas consecutivas contienen el patrón de desactivación de AIS en la tara AIS o no se recibe durante un cierto periodo de tiempo la trama que indica la AIS.

En el Cuadro 6-9 se dan los detalles del defecto AIS mediante activación/desactivación.

Cuadro 6-9 – Detalles del defecto AIS

Jerarquía	Capa	Tipo	Tara de AIS	Patrón de activación de AIS	Patrón de desactivación de AIS	z (Nota 1)
SDH	MSn	MS-AIS	K2, bits 6 a 8	"111"	≠ "111"	3
	S3/4 (VC-3/4)	AU-AIS	H1, H2	Véase anexo A de [UIT-T G.783]		
		VC-AIS (Notas 2, 3)	byte C2	"11111111"	≠ "11111111"	5
	S3D/4D (VC-3/4 TCM)	IncAIS	N1, bits 1 a 4	"1110"	≠ "1110"	5
	S11/12/2 (VC-11/12/2)	TU-AIS	V1, V2	Véase anexo A de [UIT-T G.783]		
		VC-AIS (Notas 2, 3)	V5, bits 5 a 7	"111"	≠ "111"	5
	S11D/12D/2D (VC-11/12/2 TCM)	IncAIS	N2, bit 4	"1"	"0"	5
PDH con trama SDH	P4s/3s (140/34 Mbit/s)	AIS	MA, bits 3 a 5	"111"	≠ "111"	5
	P4sD/3sD (140/34 Mbit/s TCM)	IncAIS	NR, bits 1 a 4	"1110"	≠ "1110"	5
PDH	P11s, P12s, P22e, P31e, P32e, P4e, P4a	AIS	Véase [UIT-T G.775]			

NOTA 1 – z no es configurable.

NOTA 2 – Los equipos diseñados antes de esta Recomendación pueden tener la capacidad de detectar VC-AIS, bien con "tramas" reemplazadas por "muestras (no necesariamente tramas)" como se ha especificado anteriormente, bien por comparación de la etiqueta de la señal aceptada con el esquema de todos UNOS. Si la etiqueta de la señal aceptada no es igual a todos UNOS, se eliminará el defecto VC-AIS.

NOTA 3 – En redes que no soportan/permiten el transporte de señales VC-n/VC-m con tara de conexión en cascada, no se define el defecto VC-AIS y se supone que este defecto es falso.

6.2.6.2.1 Defecto dAIS para señales de clientes CBR (AIS genérica)

Para detectar el dAIS CBR se aplica a la señal de datos el proceso PN-11 inverso, según se muestra en la Figura 6-8. La salida de este proceso (SALIDA) será un patrón todos ceros si los datos de entrada (ENTRADA) son la secuencia AIS genérica PN-11. Obsérvese que el patrón de salida todos ceros también se obtendrá si el patrón de entrada es todos ceros. Tanto la señal de salida (SALIDA) como la de entrada (ENTRADA) se comprueban constantemente a lo largo de un intervalo de 8 192 bits para detectar el número de bits distintos de cero (= bits uno). Si el número de bits uno por intervalo a la salida (SALIDA) es inferior a 256 y el número de bits uno por intervalo a la entrada (ENTRADA) es mayor o igual a 256 bits en 3 intervalos consecutivos, se generará el dAIS. Si el número de bits uno a la salida es mayor o igual a 256 o el número de bits uno a la entrada es inferior a 256 en 3 intervalos consecutivos, se eliminará el dAIS.

NOTA – El envío de una AIS genérica a las interfaces SDH causará que LOF en las funciones OSn/RSn_A_Sk no sean capaces de detectar esta señal AIS. En el caso de que esa interfaz de entrada SDH esté conectada a una señal de salida STM-N de un elemento de red que termina el transporte OTN por donde se insertó esta señal AIS, el defecto dLOF podría interpretarse también, de acuerdo con lo anterior, como una indicación AIS.

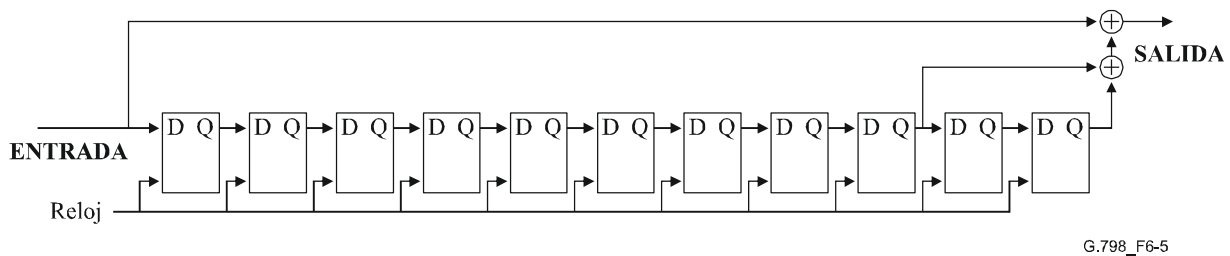


Figura 6-8 – Proceso PN-11 inverso para la detección de AIS genérica

Cuadro 6-10 – Detalles del defecto de AIS genérica

Jerarquía	Capa	Tipo
SDH	STM-N	STM-AIS

6.2.6.3 Defecto por indicación de defecto distante/saliente (dRDI/ODI, *remote/outgoing defect indication defect*)

Sentido hacia la fuente de la función básica

La generación de RDI/ODI se requiere para las funciones de terminación/flujo de camino bidireccionales. Para la generación de RDI/ODI, véase la cláusula 6.3.2. El valor insertado es el valor recibido vía RI_RDI/ODI procedente de la función sumidero básica asociada. El valor de la RDI/ODI es insertado en la tara de RDI/ODI o en la trama que indica RDI/ODI.

NOTA – Para funciones de terminación de camino unidireccionales que no estén emparejadas con una función sumidero de terminación, la salida de la señal RDI/ODI debe estar inactiva, pero puede no estar definida en los equipos antiguos que no soportan explícitamente el transporte unidireccional.

Sentido hacia el sumidero de la función básica

La tara RDI/ODI o la trama se recupera a partir del CP.

Si z tramas consecutivas contienen el patrón de activación RDI/ODI en la tara de RDI/ODI o se recibe la trama que indica RDI/ODI, deberá detectarse un defecto por indicación de defecto distante/saliente (dRDI/ODI). El defecto dRDI/ODI se eliminará si z tramas consecutivas contienen el patrón de desactivación RDI/ODI en la tara de RDI/ODI o no se recibe la trama que indica RDI/ODI durante un determinado periodo de tiempo.

El dRDI/ODI se eliminará durante las condiciones SSF. Tras la eliminación del SSF comenzará un nuevo periodo de evaluación del dRDI/ODI.

En el Cuadro 6-11 se dan los detalles de los defectos RDI/ODI mediante el patrón de activación/desactivación.

Cuadro 6-11 – Detalles de los defectos RDI/ODI

Jerarquía	Capa	Tipo	Tara de RDI/ODI	Patrón de activación de RDI/ODI	Patrón de desactivación de RDI/ODI	z (Nota 1)
SDH	MSn	RDI	K2, bits 6 a 8	"110"	≠ "110"	3 a 5
	S3/4 (VC-3/4) (Nota 2)	RDI	G1, bit 5	"1"	"0"	3, 5 ó 10
	S3D/4D (VC-3/4 TCM opción 2)	RDI	N1, bit 8, trama 73	"1"	"0"	5
		ODI	N1, bit 7, trama 74	"1"	"0"	5
	S11/12/2 (VC-11/12/2)	RDI	V5, bit 8	"1"	"0"	3, 5 ó 10
	S11D/12D/2D (VC-11/12/2 TCM)	RDI	N2, bit 8, trama 73	"1"	"0"	5
		ODI	N2, bit 7, trama 74	"1"	"0"	5
PDH con trama SDH	P4s/3s (140/34 Mbit/s)	RDI	MA, bit 1	"1"	"0"	5
	P4sD/3sD (140/34 Mbit/s TCM)	RDI	NR, bit 8, trama 73	"1"	"0"	5
		ODI	NR, bit 7, trama 74	"1"	"0"	5
PDH	P12s	RDI	Véase [UIT-T G.775]			
	P22e,31e,4e	RDI	Véase [UIT-T G.775]			
	P32e	RDI	X	"11"	"00"	1
NOTA 1 – z no es configurable.						
NOTA 2 – El procesamiento de RDI mejorado queda en estudio.						

6.2.6.4 Defecto por fallo de señal cliente (dCSF, *client signal failure defect*)

El defecto por fallo de señal cliente (dCSF, *client signal failure defect*) aparece cuando se recibe una señal que identifica el fallo de señal de cliente. dCSF define los defectos siguientes:

- dCSF-LOS (pérdida de señal de cliente);
- dCSF-FDI (indicación de defecto en el sentido de ida del cliente);
- dCSF-RDI (indicación de defecto en el sentido de vuelta del cliente).

dCSF aparece cuando se recibe una trama que indica dCSF. dCSF se libera cuando:

- no se recibe esa trama durante un determinado periodo de tiempo; o
- se recibe una trama que indica indicación de liberación de defecto CSF.

6.2.6.4.1 Defecto por fallo de señal cliente (dCSF, *client signal failure defect*) del GFP

El defecto por fallo de señal de cliente (dCSF, *client signal failure defect*) del GFP aparece cuando se recibe una trama GFP con tHEC correcta, con aPTI = "100" y un valor de código UPI válido y soportado. El dCSF se elimina cuando:

- no se recibe esa trama de gestión de cliente del GFP en $N \times 1000$ ms (se sugiere un valor de 3 para N); o
- se recibe una trama de datos de cliente del GFP válida; o
- se recibe el GFP[cmf] con UPI = DCI.

6.2.6.4.2 Defecto por fallo de señal cliente OPU (*OPU client signal fail defect*)

Se debe declarar un dCSF cuando el bit CSF en la tara de OPuK PSI es "1" para X multitramas consecutivas de 256 tramas. dCSF se eliminará si el bit CSF es "0" para X multitramas consecutivas de 256 tramas. X debe ser igual a 3.

6.2.6.5 Defecto bloqueado (dLCK)

El defecto bloqueado se calcula en la capa de red. Supervisa la presencia de una señal de mantenimiento bloqueada.

Si z tramas consecutivas contienen el patrón de activación de LCK en la tara de LCK o si se recibe una trama que indique LCK, se detectará un defecto AIS. El defecto dLCK deberá liberarse si z tramas consecutivas contienen el patrón de desactivación de LCK en la tara LCK o no se recibe una trama indicadora durante un determinado periodo de tiempo.

6.2.7 Supervisión del protocolo

6.2.7.1 Comportamiento genérico

La supervisión del protocolo detecta fallos en la secuencia de un intercambio de protocolo.

6.2.7.2 Defecto por fallo del protocolo (*dFOP, failure of protocol defect*)

El defecto por fallo del protocolo (dFOP) indica un fallo en el protocolo de conmutación de protección automática. El comportamiento detallado se define en las funciones atómicas específicas.

6.2.7.2.1 Defecto por fallo del protocolo discordancia de aprovisionamiento (dFOP-PM)

El defecto por fallo del protocolo discordancia de aprovisionamiento se calcula en la capa de red. Supervisa la discordancia de aprovisionamiento de los protocolos APS transmitidos y recibidos.

6.2.7.2.2 Defecto por fallo del protocolo falta de respuesta (dFOP-NR)

El defecto por fallo del protocolo falta de respuesta se calcula en la capa de red. Supervisa que no se haya completado la conmutación de protección al comparar los valores de la "señal solicitada" transmitida y de la "señal solicitada" recibida en el protocolo APS.

6.2.7.2.3 Defecto por fallo del protocolo discordancia de configuración (dFOP-CM)

El defecto por fallo del protocolo discordancia de configuración se calcula en la capa de red. Supervisa la discordancia de configuración nominal y de protección mediante la detección de la recepción de un protocolo APS de la entidad de transporte de los protocolos APS transmitidos y recibidos desde la entidad de transporte nominal.

6.2.7.2.4 Defecto por fallo de protocolo vencimiento de temporización (dFOP-TO)

El defecto por fallo de protocolo vencimiento de temporización se calcula en la capa de red. Supervisa el defecto por vencimiento de temporización mediante la detección de la ausencia prolongada de la información de protocolo APS esperada.

6.2.7.3 Defecto por periodicidad imprevista (dUNP)

El defecto por periodicidad imprevista se calcula en la capa de red en la que se definen el MEG y el MEP. Detecta la configuración de diferentes periodos de tramas de verificación de continuidad en diferentes MEP que pertenecen al mismo MEG.

La Figura 6-6 define su detección y liberación. <Defect> en la Figura 6-6 es el dUNP. <Event> en la Figura 6-6 es el evento unexpPeriod generado por el proceso de recepción de la trama de verificación de continuidad y el periodo es el periodo transportado en la trama de verificación de continuidad que provocó el evento, a menos que una trama de verificación de continuidad anterior que provocara un evento unexpPeriod tuviera un periodo mayor.

6.2.7.4 Defecto de prioridad imprevista (dUNPr)

El defecto por prioridad imprevista se calcula en la capa de red. Detecta la configuración de diferentes prioridades de tramas de verificación de continuidad en diferentes MEP que pertenecen al mismo MEG.

La Figura 6-6 define su detección y liberación. <Defect> en la Figura 6-6 es el dUNPr. <Event> en la Figura 6-6 es el evento unexpPeriodity generado por el proceso de recepción de la trama de verificación de continuidad y el periodo es el periodo transportado en la trama de verificación de continuidad que provocó el evento, a menos que una trama de verificación de continuidad anterior que provocara un evento unexpPeriodity tuviera un periodo mayor.

6.3 Acciones consiguientes

Esta cláusula presenta en términos genéricos la generación y control del conjunto de acciones consiguientes. En cada función atómica se presentan los detalles específicos.

Después de detectarse un defecto o anomalía, pueden ser necesarias una o más de las siguientes acciones consiguientes:

- inserción de todos unos (AIS);
- inserción de RDI;
- inserción de REI;
- inserción de ODI;
- inserción de OEI;
- inserción de la señal de no equipado;
- generación de la señal "fallo de señal de servidor (SSF)";
- generación de la señal "fallo de señal de camino (TSF)";
- generación de la señal "degradación de señal de camino (TSD)".

En la Figura 6-9 se muestra cómo las señales de petición de acciones consiguientes aAIS, aRDI y aREI controlan las acciones consiguientes asociadas: inserción de todos unos, inserción de código RDI e inserción del valor REI. En la Figura 6-9 se muestra también la ubicación de las peticiones de acciones consiguientes aSSF, aTSF y aTSD.

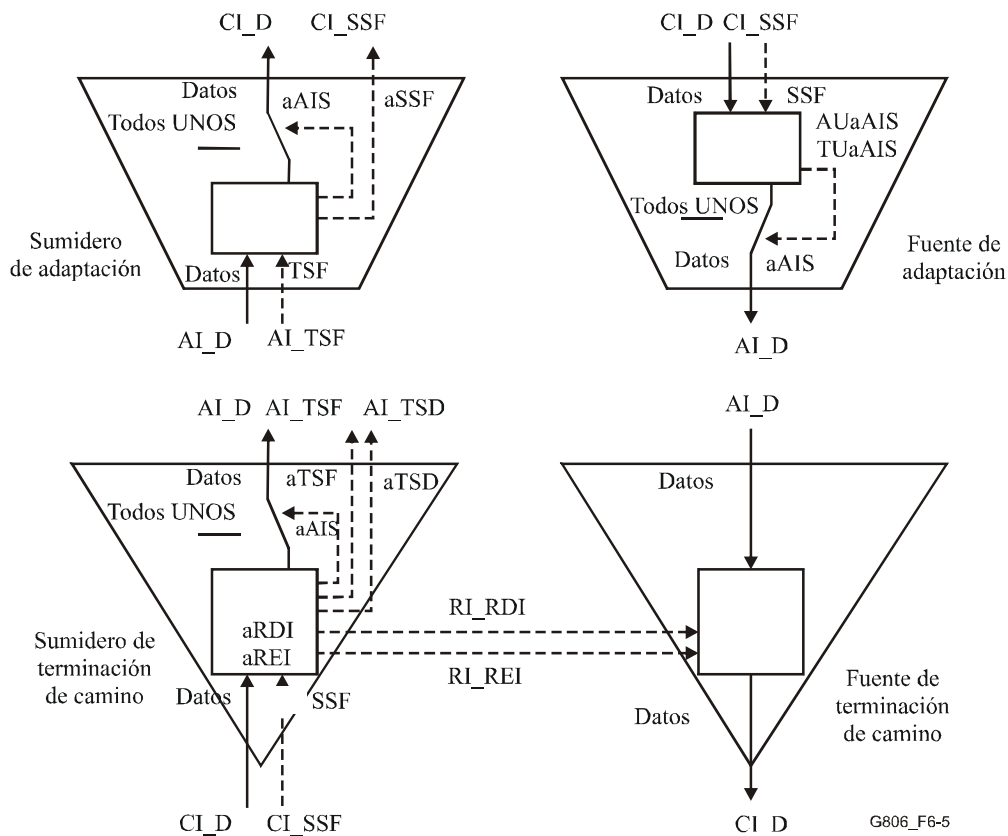


Figura 6-9 – Control de acciones consiguientes: AIS, RDI y REI

La detección de determinados defectos del extremo cercano produce la inserción de la señal todos UNOS en las funciones sumidero de terminación de camino. Algunos defectos detectados ocasionan la inserción de la señal todos unos en las funciones sumidero de adaptación. La recepción de una indicación de fallo de señal de servidor (SSF, *server signal fail*) produce la inserción de todos unos en la fuente de adaptación.

En los casos en que la señal todos unos es insertada, sea en el sumidero de terminación de camino, sea en la función sumidero de adaptación anterior, el código RDI es insertado en la señal fuente de terminación de camino asociada. Es decir, el código RDI es insertado tras los defectos detectados o la recepción de una indicación SSF en una función sumidero de terminación de camino (aRDI).

En cada trama, el número de violaciones de EDC detectadas (aREI) en la función sumidero de terminación de camino es insertado en los bits REI en la señal fuente de terminación de camino asociada.

Una función de conexión inserta la señal VC de no equipado en una de sus salidas si esa salida no está conectada a una de sus entradas.

6.3.1 Señal de indicación de alarma (AIS, *alarm indication signal*)

La señal todos unos (AIS) sustituye a la señal recibida en determinadas condiciones de defecto detectada en el extremo cercano, con el fin de evitar que se declaren fallos en sentido descendente y se provoquen alarmas. Véase en el Apéndice III una descripción de la aplicación y el control de la inserción.

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la inserción de la señal todos unos (AIS). De manera general, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la petición de inserción de todos unos (aAIS) son:

Funciones sumidero de adaptación: $aAIS \leftarrow dPLM \text{ o } dAIS/AI_TSF \text{ o } dLOA$

NOTA 1 – El término dLOA representa dLOF, dLOM o dLOP, el defecto que sea aplicable en la función atómica.

NOTA 2 – Algunas funciones sumidero de adaptación no detectan dAIS. Para garantizar que la función sumidero de adaptación tiene conocimiento de la recepción de la señal todos unos, la función sumidero de terminación (que insertó la señal todos unos en las condiciones de defecto detectado) informa al sumidero de adaptación sobre esta condición mediante la señal AI_TSF. En tal caso el término dAIS, en la expresión aAIS, es reemplazado por AI_TSF.

NOTA 3 – Para el caso de una interfaz a 45 Mbit/s, la señal AIS se define en [UIT-T M.20] y [UIT-T G.704].

Funciones sumidero de terminación: aAIS ← dAIS o dUNEQ/dLOS o (dTIM y no TIMAISdis)

Algunas redes nacionales permiten habilitar/inhabilitar la activación de AIS/TSF tras la detección de dTIM, mientras que otras redes activan siempre AIS/TSF tras la detección de dTIM. En el último caso TIMAISdis es siempre falso y no configurable vía la interfaz de gestión.

NOTA 4 – El término dAIS es aplicable a la función MS_TT. El término dLOS es aplicable a las funciones de terminación de la capa sección física mientras que dUNEQ representa una condición similar para las capas trayecto (SDH).

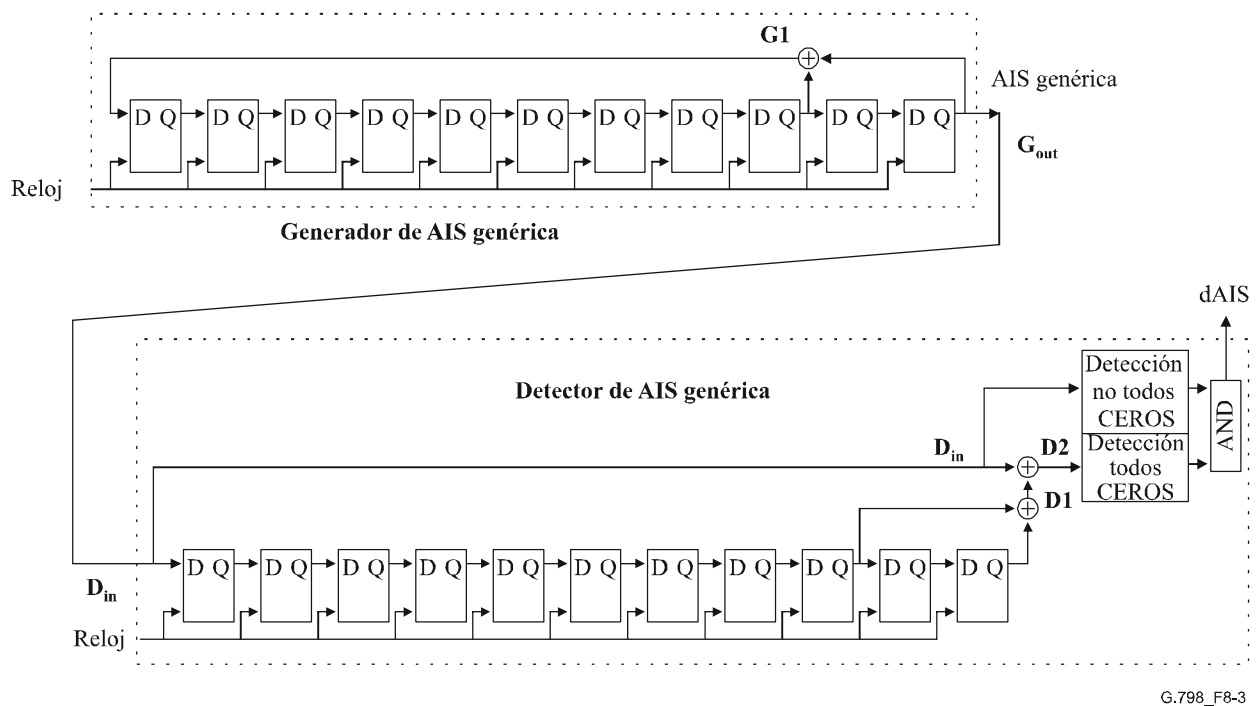
Funciones fuente de adaptación: aAIS ← CI_SSF

Las funciones sumidero de terminación y sumidero y fuente de adaptación deberán insertar la señal todos unos (AIS) dentro de 2 tramas (multitramas) después de la generación de petición de AIS (aAIS), y cesarán la inserción dentro de 2 tramas (multitramas) después de que la petición de AIS se ha liberado.

6.3.1.1 Generación y detección de AIS genérica

La AIS genérica, incluida la OTUk AIS, es un patrón pseudoaleatorio PN-11 según está definido en [UIT-T G.709]. El patrón lo genera un generador pseudoaleatorio. Para detectar la AIS genérica se utiliza el proceso inverso, según muestra la Figura 6-10. Como las básculas del circuito detector se alimentan con los mismos datos que las básculas del circuito generador, los datos en el punto D1 son los mismos que los datos en el punto G1 con un retraso de 11 ciclos de reloj. Como los datos G1 aparecen a la salida del generador (G_{out}) y también a la entrada del detector (D_{in}) con un retraso de 11 ciclos de reloj, los datos D1 y D_{in} son los mismos para cada ciclo de reloj. Por tanto, el patrón AIS genérica PN-11 en la entrada del detector debería dar un patrón todos ceros en el punto D2. El único patrón de entrada que también dará lugar a un patrón todos ceros en D2 será el patrón de entrada todos ceros.

La detección del patrón todos ceros en D2 y de un patrón que no es todos ceros en D_{in} es un criterio para la detección del defecto AIS genérica. Para obtener más información sobre el proceso de detección específico véase la cláusula 6.2.6.2.1.



G.798_F8-3

Figura 6-10 – Generación y detección de la AIS genérica

6.3.2 Indicación de defecto distante (RDI)

Si la señal todos unos está insertada, bien en un sumidero de terminación de camino, bien en la función sumidero de adaptación anterior, el código RDI es insertado en la señal de fuente de terminación de camino asociada. Véase en el Apéndice II la descripción de la aplicación RDI y el control de inserción

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la inserción de RDI. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la inserción de RDI son:

Funciones sumidero de terminación: $aRDI \leftarrow dAIS/CI_SSF \text{ o } dUNEQ \text{ o } dTIM$

Supervisión de funciones sumidero de terminación: $aRDI \leftarrow CI_SSF \text{ o } dTIM$

NOTA 1 – Algunas funciones de terminación de camino no detectan dAIS. Para garantizar que la función de terminación de camino tiene conocimiento de la recepción de la señal todos UNOS, la capa servidora (que insertó la señal todos unos en condiciones de defecto detectado) informa a la capa cliente sobre esta condición mediante la señal CI_SSF. En tal caso el término dAIS, en la expresión aRDI, es reemplazado por CI_SSF.

NOTA 2 – En el caso de funciones de terminación no equipadas con supervisión, no puede utilizarse el dUNEQ para activar aRDI; una señal esperada de VC no equipado con supervisión tendrá la etiqueta de la señal puesta a todos unos, provocando una detección continua de dUNEQ. Si se recibe una señal de VC no equipado, se activará dTIM y podrá servir como desencadenante de una aRDI en lugar de dUNEQ.

Tras la declaración/eliminación de aRDI en la función sumidero de terminación, se insertará/suprimirá de la función fuente de terminación de camino el código RDI dentro de los límites de tiempo siguientes:

- MSn_TT: 1 ms
- S4_TT, S3_TT, S4s_TT, S3s_TT: 1 ms
- S2_TT, S12_TT, S11_TT, S2s_TT, S12s_TT, S11s_TT: 4 ms
- S4D_TT, S3D_TT: 20 ms
- S2D_TT, S12D_TT, S11D_TT: 80 ms

NOTA 3 – RDI no está definido y debe ser ignorado por el receptor (TT_Sk) en el caso de un camino unidireccional.

6.3.3 Indicación de error distante (REI)

En cada trama, el número de violaciones del EDC detectadas en la función sumidero de terminación de camino es insertado en los bits REI de la señal generada por la terminación de camino asociada. Véase en el Apéndice II la descripción de la aplicación de REI y el control de inserción.

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la inserción de REI. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la inserción de REI son:

Función sumidero de terminación: $aREI \leftarrow$ "numero de violaciones del código de detección de errores"

Tras la detección de un número de errores en la función sumidero de terminación, se insertará en la función fuente de terminación de camino ese valor en el (los) bit(s) REI dentro de los límites de tiempo siguientes:

- MSn_TT: 1 ms
- S4_TT, S3_TT, S4s_TT, S3s_TT: 1 ms
- S2_TT, S12_TT, S11_TT, S2s_TT, S12s_TT, S11s_TT: 4 ms
- S4D_TT, S3D_TT: 20 ms
- S2D_TT, S12D_TT, S11D_TT: 80 ms

NOTA – REI no está definido y debe ser ignorado por el receptor (TT_Sk) en el caso de un camino unidireccional.

6.3.4 Fallo de señal de servidor (SSF)

Las señales SSF se utilizan para reenviar la condición de defecto de servidor al cliente en la siguiente (sub)capa, para:

- evitar la detección de defectos en capas sin detectores de AIS entrante en las funciones sumidero de terminación de camino (por ejemplo, S4_TT, S12_TT);
- comunicar la condición de fallo de la señal de servidor en capas sin detectores de AIS entrante en las funciones sumidero de terminación de camino;
- controlar la inserción de la AIS de la conexión del enlace (por ejemplo, AU-AIS) en las funciones fuente de adaptación;
- iniciar la conmutación de protección/restablecimiento en la función conexión (de protección).

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la generación de SSF. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de SSF son:

Función sumidero de adaptación: $aSSF \leftarrow$ dPLM o dAIS/AI_TSF o dLOA

NOTA 1 – En el caso de que la función de adaptación no detecte el defecto AIS, el término dAIS será reemplazado por la AI_TSF generada por la TT_Sk anterior.

NOTA 2 – El término dLOA representa dLOF, dLOM o dLOP, el defecto que sea aplicable.

Tras la declaración de aSSF, la función activará CI_SSF (CI_SSF = verdadero) y desactivará CI_SSF (CI_SSF = falso), después de que la petición de SSF haya sido eliminada.

6.3.5 Fallo de señal de camino (TSF)

Las señales TSF se utilizan para reenviar la condición de defecto del camino a la:

- función sumidero de adaptación, para controlar la inserción de todos unos (AIS) en la función, cuando la función no realiza la detección de defectos AIS; por ejemplo, en S12/P12x_A_Sk.

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la generación de TSF. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de TSF son:

Función sumidero de terminación: $aTSF \leftarrow dAIS/CI_SSF \text{ o } dUNEQ/dLOS \text{ o } (dTIM \text{ y no } TIMAISdis)$

Función sumidero de terminación con supervisión: $aTSF \leftarrow CI_SSF \text{ o } (dTIM \text{ y no } TIMAISdis)$

Algunas redes nacionales permiten habilitar/inhabilitar la activación de AIS/TSF tras la detección de dTIM, mientras que otras redes activan siempre AIS/TSF al detectar dTIM. En el último caso TIMAISdis es siempre falso y no configurable vía la interfaz de gestión.

NOTA 1 – Algunas funciones de terminación de camino no detectan dAIS. Para garantizar que la función de terminación de camino tiene conocimiento de la recepción de la señal todos unos, la capa servidora (que insertó la señal todos unos en condiciones de defecto detectado) informa a la capa cliente sobre esta condición mediante la señal SSF. En tal caso el término dAIS, en la expresión TSF, es reemplazado por CI_SSF.

NOTA 2 – En el caso de funciones de terminación no equipadas con supervisión, no puede utilizarse el dUNEQ para activar aTSF; una señal esperada de VC no equipado con supervisión tendrá la etiqueta de la señal puesta a todos ceros, provocando una detección continua de dUNEQ. Si se recibe la señal de VC no equipado, se activará dTIM y podrá servir como desencadenante de una TSF en lugar de dUNEQ.

Tras la declaración de aTSF, la función activará AI_TSF (AI_TSF = verdadero) y desactivará AI_TSF (AI_TSF = falso), después de que la petición de TSF haya sido eliminada.

6.3.6 Protección contra el fallo de señal de camino (TSFprot, *trail signal fail protection*)

Las señales de protección contra el fallo de la señal del camino (TSFprot) se utilizan para reenviar la condición de defecto del camino a la:

- función de conexión de protección en la subcapa de protección de camino, para iniciar la conmutación de protección de camino en dicha función;
- función de conexión en la misma capa que ejecuta un esquema de protección SNC supervisado no intrusivamente (SNC/N) para iniciar la conmutación de protección en dicha función.

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la generación de TSFprot. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de TSF son:

Función sumidero de terminación: $aTSFprot \leftarrow aTSF \text{ o } dEXC$

NOTA – aTSFprot y aTSF serán idénticas para los elementos de red que soportan defectos por error suponiendo que éstos siguen una distribución de errores en ráfagas. Para tales redes, se supone que dEXC es permanentemente falso (véase la cláusula 6.2.3.1.2).

Tras la declaración de aTSFprot, la función activará AI_TSFprot (AI_TSFprot = verdadero) y desactivará AI_TSFprot (AI_TSFprot = falso), después de que la petición de TSFprot haya sido eliminada.

6.3.7 Degradación de señal de camino (TSD)

Las señales TSD se utilizan para reenviar la condición de defecto por degradación de la señal del camino a la:

- función de conexión de protección en la subcapa de protección de camino, para iniciar la conmutación de protección en dicha función;
- función de conexión en la capa para iniciar la conmutación de protección de conexión de subred en dicha función en el caso de un esquema de protección SNC supervisado no intrusivamente (SNC/N).

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la generación de TSD. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de TSD son:

Función sumidero de terminación: $aTSD \leftarrow dDEG$

Tras la declaración de aTSD, la función activará AI_TSD (AI_TSD = verdadero) y desactivará AI_TSD (AI_TSD = falso), después de que la petición de TSD haya sido eliminada.

6.3.8 Indicación de defecto de salida (ODI, *outgoing defect indication*)

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos relativos a la inserción de ODI. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de SSF son:

Funciones sumidero de terminación: $aODI \leftarrow CI_SSF \text{ o } dUNEQ \text{ o } dTIM \text{ o } dIncAIS \text{ o } dLTC$

Tras la declaración/eliminación de aODI en la función sumidero de terminación, la función fuente de terminación de camino deberá haber insertado/suprimido el código ODI dentro de los límites de tiempo siguientes:

- S4D_TT, S3D_TT: 20 ms
- S2D_TT, S12D_TT, S11D_TT: 80 ms

NOTA – La ODI no está definida y deberá ser ignorada por el receptor (TT_Sk) en el caso de un camino TC unidireccional.

6.3.9 Indicación de error de salida (OEI, *outgoing error indication*)

En cada trama, el número de violaciones del EDC detectadas en la señal VC en la función sumidero de terminación de camino TC es insertado en el bit OEI de la señal generada por la terminación de camino TC asociada.

En las funciones atómicas individuales se definen los detalles específicos en relación con la inserción de OEI. De manera genérica, las ecuaciones lógicas y el requisito de tiempo para la generación de SSF son:

Función sumidero de terminación TC: $aOEI \leftarrow \text{"número de violaciones del código de detección de errores en el VC"}$

Tras la detección de un número de errores en la función sumidero de terminación, se insertará en la función fuente de terminación de camino ese valor en el bit OEI dentro de los límites de tiempo siguientes:

- S4D_TT, S3D_TT: 20 ms
- S2D_TT, S12D_TT, S11D_TT: 80 ms

NOTA – La OEI no está definida y debe ser ignorado por el (TT_Sk) del receptor en el caso de un camino TC unidireccional.

6.3.10 Señal de no equipado

Las señales que indican la condición de no equipado son generadas por funciones de conexión.

Si la salida de una función de conexión no está conectada a una entrada de esa función de conexión, se generará la CI en esa función de conexión. En este caso será generada una CI de no equipado por la función de conexión.

6.4 Correlaciones de defectos

En esta cláusula se presenta en términos genéricos las correlaciones de defectos en las funciones de terminación de camino, de adaptación y de conexión. En cada función atómica se presentan los detalles específicos. Véase la cláusula 5.9 para la descripción de la técnica de especificación aplicada.

Puesto que todos los defectos aparecerán a la entrada del filtro de correlación de defectos (Figuras 6-1 y 6-2), se proporciona con ello una correlación para reducir la cantidad de información ofrecida a la función de gestión del equipo (EMF).

Una avería puede hacer que se activen múltiples detectores de defectos. Para determinar, a partir de los defectos activados, cuál es la avería que está presente, se correlacionan los defectos activados para obtener la causa de la avería.

Las causas de avería cZZZ (defectos correlacionados) se activarán si la expresión es verdadero. cZZZ se desactivará si la expresión es falso.

6.4.1 Funciones sumidero de terminación

Sumidero de terminación de camino: cUNEQ ← dUNEQ y MON
Sumidero de terminación de camino con supervisión: cUNEQ ← dUNEQ y dTIM y (AcTI = Todos ceros) y MON
Sumidero de terminación de camino: cTIM ← dTIM y (no dUNEQ) y MON
Sumidero de terminación de camino con supervisión: cTIM ← dTIM y no (dUNEQ y AcTI = Todos ceros) y MON

cDEG ← dDEG y (no dTIM) y MON

cRDI ← dRDI y (no dUNEQ/LTC) y (no dTIM) y RDI_Reported y MON

cODI ← dODI y (no dUNEQ/LTC) y (no dTIM) y ODI_Reported y MON

cSSF ← CI_SSF/dAIS y MON y SSF_Reported

cLOS ← dLOS y MON

cAIS ← dAIS y AIS_Reported y MON

Se ha de poder informar de los siguientes defectos: AIS, SSF, RDI y ODI. Estos defectos son "defectos secundarios" puesto que son el resultado de una acción consiguiente a un "defecto primario" ocurrido en otro elemento de red.

Ejemplo: Un solo defecto STM-16 LOS (dLOS) puede hacer que se detecten en la red unos cuantos miles de defectos AIS (por ejemplo, los AU4dAIS, los TU12dAIS) y alrededor de mil defectos RDI (por ejemplo, MS16dRDI, los VC4dRDI, los VC12dRDI).

Deberá proporcionarse, por consiguiente, la capacidad de notificar AIS, SSF, RDI u ODI como causa de avería. Esto se realiza mediante los parámetros AIS_Reported, SSF_Reported, RDI_Reported y ODI_Reported, respectivamente. El valor por defecto de estos parámetros es "falso".

NOTA 1 – dUNEQ, dTIM, dDEG, dEXC, dPLM y dRDI/ODI son eliminados durante una condición de SSF/TSF.

NOTA 2 – En la función MS_TT, los defectos de la capa servidora son detectados por dAIS a partir del byte K2 y no a través de SSF.

NOTA 3 – Por defecto, la señal AIS no se notifica como tal. En su lugar, las terminaciones de camino notificarán (facultativamente) que la (capa) servidora ha fallado en la transferencia de la señal (fallo de señal de servidor) si reciben la señal todos unos. Así se reduce la declaración de "fallos AIS" a un fallo (SSF) en el NE de terminación de camino. No se generan fallos en los nodos intermedios del camino (largo).

NOTA 4 – Véase una descripción de MON en la cláusula 6.1.

NOTA 5 – Es posible la detección de una señal de VC no equipado en una función sumidero con supervisión de terminación a pesar de que ambas señales, la de VC no equipado con supervisión y la de VC no equipado, tengan el código de etiqueta de señal "0". Se detectará una discordancia entre el identificador de traza y el identificador de traza aceptado todos ceros. Esta combinación es la signatura de la recepción de un VC no equipado.

6.4.2 Función sumidero de adaptación

cPLM ← dPLM y (no AI_TSF)

cAIS ← dAIS y (no AI_TSF) y (no dPLM) y AIS_Reported

cLOA ← dLOA y (no dAIS) y (no dPLM)

Se ha de poder notificar AIS como causa de avería. Esto se controla mediante el parámetro AIS_Reported. El valor por defecto será AIS_Reported = falso.

NOTA 1 – El término dLOA representa dLOF, dLOP o dLOM, el defecto que sea aplicable.

NOTA 2 – La especificación del algoritmo interpretador de puntero es tal que pueden ser declarados dAIS o dLOP, pero no ambos al mismo tiempo. Véase el Anexo A de [UIT-T G.783].

NOTA 3 – El dPLM se elimina durante una condición TSF.

6.4.3 Función de conexión

cFOP ← dFOP y (no CI_SSF)

6.5 Filtros de supervisión de la calidad de funcionamiento durante un segundo

Los filtros de un segundo realizan una integración simple de las anomalías y defectos notificados contando éstos durante un intervalo de un segundo. Al finalizar cada intervalo de un segundo, el valor de los contadores se pone a disposición de los procesos de supervisión de la calidad de funcionamiento que se realiza en la función de gestión de equipos (EMF) para su ulterior procesamiento (véase [UIT-T G.7710]). De manera genérica, se proporcionarán las siguientes salidas (superconjunto de salidas) de contador:

- cómputo de bloques con errores o perdidos en el extremo cercano/extremo distante;
- cómputo de bloques transmitidos en el extremo cercano/extremo distante;
- segundos con defecto en el extremo cercano/extremo distante;
- cómputo de justificaciones de puntero (véase [UIT-T G.783]).

En esta cláusula se exponen, en términos generales, la generación de primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento dentro de las funciones atómicas. Los detalles específicos se presentan en cada función atómica.

NOTA – El procesamiento de extremo cercano/extremo distante incluye además el procesamiento de extremo cercano/extremo distante de salida.

6.5.1 Cómputo de bloques con error en el extremo cercano (pN_EBC) y cómputo de bloques perdidos en el extremo cercano (PN_LBC)

Durante cada segundo se cuenta el número de bloques con error en el extremo cercano (N_Bs), y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques con error en el extremo cercano (pN_EBC, *near-end error block count*) para la capa de circuito. Para la capa de paquetes se cuenta el número de bloques perdidos en el extremo cercano, y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques perdidos en el extremo cercano (pN_LBC, *near-end lost block count*).

En el Cuadro 6-12 se definen los bloques con error en el extremo cercano (N_Bs).

Cuadro 6-12 – Definición de bloques con error en el extremo cercano

Jerarquía	Capa	Definición de bloque con error
SDH	RS1	Uno o más errores en la trama STM-1 detectados por BIP-8
	RSn (n≥4)	En estudio
	MS1/4/16/64	Número de errores en la trama STM-n detectados por BIP-24 × n
	MSn (n≥256)	En estudio
	S4/3	Uno o más errores en la trama VC detectados por BIP-8 (véase la nota 2)
	S2/12/11	Uno o más errores en la trama VC detectados por BIP-8 (véase la nota 2)
	S4D/3D	Uno o más errores en la trama VC detectados por IEC
	S2D/12D/11D	Uno o más errores en la trama VC detectados por BIP-2
	S4T/3T	Uno o más errores en la trama VC detectados por IEC
PDH con trama SDH	P4s/3s	Uno o más errores en la trama
PDH	P12s	Uno o más errores en la trama STM-1 detectados por CRC-4 uno o más errores detectados en la palabra de alineación de trama
	P4e/31e/32e/22e	Uno o más errores detectados en la palabra de alineación de trama
NOTA 1 – Para la detección de errores véase la cláusula 8.3 y las especificaciones funcionales específicas del equipo ([UIT-T G.783] y [UIT-T G.705]). NOTA 2 – Para la compatibilidad hacia atrás la especificación es como sigue: cada segundo, se cuenta el número de errores y se "traduce" en el pN_EBC de conformidad con el Anexo C de [UIT-T G.826].		

6.5.2 Segundo con defecto en el extremo cercano (pN_DS, *near-end defect second*)

Cada segundo con una ocurrencia como mínimo de aTSF (por ejemplo, CI_SSF, dAIS, dTIM, dUNEQ) o dEQ se indicará como un segundo con defecto en el extremo cercano (pN_DS).

$$pN_DS \leftarrow aTSF \text{ o } dEQ$$

6.5.3 Cómputo de bloques con error en el extremo distante (pF_EBC) y cómputo de bloques perdidos en el extremo distante (pF_LBC)

Durante cada segundo se cuenta el número de bloques con error en el extremo distante (F_Bs), y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques con error en el extremo distante (pF_EBC, *far-end error block count*) para la capa de circuito. Para la capa de paquetes se cuenta el número de bloques perdidos en el extremo lejano, y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques perdidos en el extremo lejano (pF_LBC, *far-end lost block count*).

En el Cuadro 6-13 se definen los bloques con error en el extremo distante (F_Bs).

Cuadro 6-13 – Definición de bloques con error en el extremo distante

Jerarquía	Capa	Definición de bloque con error
SDH	MS1/4/16	Número de errores indicado por LA REI en la trama STM-n
	MSn (n≥64)	En estudio
	S4/3/2/12/11	Uno o más errores indicados por la REI en la trama VC (véase la nota 1)
	S4D/3D/2D/12D/11D	Uno o más errores indicados por la REI en la trama VC
	S4T/3T	Uno o más errores indicados por la REI en la trama VC
PDH con trama SDH	P4s/3s	Uno o más errores indicados por la REI en la trama VC
PDH	P12s (véase la nota 2)	Uno o más errores indicados por la REI en la trama VC
<p>NOTA 1 – Para la compatibilidad hacia atrás la especificación es como sigue: cada segundo, se cuenta el número de errores y se "traduce" en el pF_EBC de conformidad con Anexo C de [UIT-T G.826].</p> <p>NOTA 2 – La REI y los bloques con error en el extremo distante sólo son soportados si se utiliza un código de detección de errores CRC.</p>		

6.5.4 Segundo con defecto en el extremo distante (pF_DS, *far-end defect second*)

Cada segundo con una ocurrencia como mínimo de dRDI se indicará como un segundo con defecto en el extremo distante (pF_DS).

$$pF_DS \leftarrow dRDI$$

6.5.5 Cómputo de bloques transmitidos en el extremo cercano (pN_TBC, *near-end transmitted block count*)

Cada segundo se computa el número de bloques transmitidos en el extremo cercano (N_TBs) durante ese segundo, y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques transmitidos en el extremo cercano (pN_TBC).

6.5.6 Cómputo de bloques transmitidos en el extremo lejano (pF_TBC, *far-end transmitted block count*)

Cada segundo se computa el número de bloques transmitidos en el extremo lejano (F_TBs) durante ese segundo, y a esa cuenta se le denomina cómputo de bloques transmitidos en el extremo lejano (pF_TBC).

7 Flujo de información (XXX_MI) a través de los puntos de referencia XXX_MP

En el Cuadro 7-1 se resume el (superconjunto) genérico de información de configuración, aprovisionamiento y comunicación (MI) que ha atravesado los puntos de referencia XXX_MP para los tres tipos de funciones atómicas. La información listada en la columna Entrada ("Set") del cuadro se refiere a los datos de aprovisionamiento y configuración que han pasado de la función de gestión del equipo (EMF) a los otros bloques funcionales. La información listada en la columna Salida ("Get") se refiere a los informes (autónomos) sobre el estado enviados a la EMF desde las funciones atómicas.

NOTA – La información de configuración, aprovisionamiento y comunicación para una función atómica específica se lista en el cuadro I/O de la propia descripción de la función atómica.

A título de ejemplo, es posible examinar la traza de trayecto de orden superior SDH. Puede proporcionarse la función sumidero de terminación de trayecto de orden superior SDH de la traza de trayecto de orden superior (HO) que cabe esperar, mediante una instrucción "MI_ExTI" recibida del gestor. Si la traza de trayecto HO que se recibe no concuerda con la traza de trayecto HO esperada, se genera un informe de discordancia de la traza del trayecto HO que pasa a través del

punto de referencia Sn_TT_MP (MI_cTIM). Después de recibir esta indicación de discordancia, el objeto gestionado pertinente puede decidir si solicita un informe del ID de traza de trayecto HO que ha sido recibido mediante un informe "MI_AcTI".

Cuadro 7-1 – Flujo de información genérica de instrucciones, configuración, aprovisionamiento y comunicación que pasa a través de los puntos de referencia XXX_MP

Punto de gestión	Proceso dentro de la función atómica	Entrada ("Set")	Salida ("Get")	
TT_So_MP	Identificador de traza	Valor del identificador de traza del camino transmitido (MI_TxTI)		
TT_Sk_MP	Modo punto de terminación/modo puerto	Control del modo punto de terminación (MI_TPmode: MON, <u>NMON</u>) Control del modo puerto (MI_Portmode: MON, (<u>AUTO</u>), <u>NMON</u>)		
	Supervisión de continuidad		Causa de avería pérdida de la señal (MI_cLOS, MI_cUNEQ, MI_cLTC)	
	Supervisión de conectividad	Valor esperado de identificador de traza del camino (MI_ExTI) Control de detección de defecto de tráfico mal conectado (MI_TIMdis: <u>verdadero</u> , falso) Habilitar/inhabilitar la inserción de AIS tras la recepción de dTIM (MI_TIMAISdis: verdadero, <u>falso</u>)	Valor aceptado (recibido) de identificador de traza de camino (MI_AcTI) Causa de avería de tráfico mal conectado (MI_cTIM)	
	Supervisión de la calidad de la señal	Selección de un umbral de defectos excesivos en base a una distribución de Poisson (MI_EXC_X: 10^{-3} , 10^{-4} , 10^{-5})		Causa de avería por errores excesivos en base a una distribución de Poisson (MI_cEXC)
		Selección de un umbral de defectos de degradación en base a una distribución de Poisson (MI_DEG_X: 10^{-5} , 10^{-6} , 10^{-7} , 10^{-8} , 10^{-9})		Causa de avería por errores de degradación en base a una distribución de Poisson (MI_cDEG)
		Selección de un umbral de intervalo de defectos de degradación en base a una distribución en ráfagas (MI_DEGTHR: 0..(30)..100% ó 0..N) Selección de un periodo de supervisión de defectos de degradación basado en una distribución en ráfagas (MI_DEGM: 2..10)		Causa de la avería por errores de degradación en base a una distribución en ráfagas (MI_cDEG)
	Procesamiento de las señales de mantenimiento	Control de la comunicación de causa de avería AIS (MI_AIS_Reported: verdadero, <u>falso</u>)		Causa de avería AIS (MI_cAIS, MI_cIncAIS)
		Control de la comunicación de causa de avería SSF (MI_SSF_Reported: verdadero, <u>falso</u>)		Causa de avería SSF (MI_cSSF)
		Control de la comunicación de causa de avería RDI (MI_RDI_Reported: verdadero, <u>falso</u>)		Causa de avería RDI (MI_cRDI)
		Control de comunicación de causa de avería ODI (MI_ODI_Reported: verdadero, <u>falso</u>)		Causa de avería ODI (MI_cODI)

Cuadro 7-1 – Flujo de información genérica de instrucciones, configuración, aprovisionamiento y comunicación que pasa a través de los puntos de referencia XXX_MP

Punto de gestión	Proceso dentro de la función atómica	Entrada ("Set")	Salida ("Get")
	Supervisión de la calidad de funcionamiento	Indicaciones de un periodo de 1 segundo (MI_1segundo)	Primitivas de la supervisión de la calidad de funcionamiento (MI_pN_EBC, MI_pN_DS, MI_pF_EBC, MI_pF_DS, ...)
A_So_MP	Selección	Selección de la composición de la cabida útil (MI_Active: verdadero, <u>falso</u>)	
	Supervisión de la calidad de funcionamiento		Acciones de justificación de la supervisión de la calidad de funcionamiento (MI_pPJC+, MI_pPJC-)
A_Sk_MP	Selección	Selección de la composición de la cabida útil (MI_Active: verdadero, <u>falso</u>)	
	Procesamiento de la señal de mantenimiento	Control de comunicación de causa de avería AIS (MI_AIS_Reported: verdadero, <u>falso</u>)	Causa de avería AIS (MI_cAIS)
	Supervisión del tipo de cabida útil		Valor aceptado (recibido) del tipo de cabida útil (MI_AcSL) Causa de avería de tráfico mal compuesto (MI_cPLM)
	Supervisión de la alineación		Causa de avería pérdida de alineación (MI_cLOF, MI_cLOM, MI_cLOP)
C_MP	Gestión de conexión	Selección de la conexión de matriz	
	Protección	Selección del grupo de protección (conjunto de puntos de conexión, arquitectura de protección: 1+1/1:n/m:n; tipo de conmutación: uni/bidireccional; tipo de operación: reversiva/no reversiva; utilización de APS: verdadero/falso, tráfico extraordinario: verdadero/falso) Instrucciones de conmutación exteriores (MI_ExtCmd: LO, FS, MS, EXER, CLR) Instrucción de control exterior (LOW) Valor del tiempo de obtención (MI_HOtime) Valor de la espera hasta el restablecimiento – (MI_WTRtime: 0.. <u>5</u>)..12 minutos)	Causa de avería de protocolo (MI_cFOP) Estado de protección (queda en estudio)
NOTA – Los valores subrayados se proponen como valores por defecto.			

8 Procesos genéricos

8.1 Procesos de aleatorización y codificación de línea

La transmisión de una señal a través de un medio físico requiere un acondicionamiento especial de la señal para:

- disponer de suficientes cambios de la señal que permitan la recuperación de la señal de reloj;
- evitar que se produzca un nivel de DC en la transmisión.

A tal fin se puede aplicar la codificación de línea o la aleatorización. Para más detalles al respecto, véanse las Recomendaciones funcionales específicas de los equipos ([UIT-T G.783] y [UIT-T G.705]).

8.2 Procesos de alineación

Procesos de alineación:

- recuperar el comienzo de la trama (multitrama) de una señal del cliente dentro de la señal del servidor;
- recuperar el comienzo de la trama (multitrama) de la información de tara;
- realinear las señales individuales para que tengan una fase de trama común.

Para la recuperación del comienzo de la trama (multitrama) se pueden utilizar dos procesos diferentes, a saber, el procesamiento de la señal de entramado y el procesamiento del puntero.

En el caso del procesamiento de la señal de alineación de trama, un patrón de bits diferenciado (la señal de alineación de trama FAS) forma parte de la trama que ha de ser recuperada, tal como muestra la Figura 8-1. La FAS indica una posición dentro de la trama, normalmente el comienzo de la trama. Se señala que el patrón puede ser distribuido a lo largo de la trama. La FAS es insertada en la fuente. El sumidero busca el patrón FAS y recupera el comienzo de la trama basándose en el mismo. Si no puede establecerse la alineación de trama, se indica mediante la condición fuera de trama (OOF, *out-of-frame*). Si se establece la alineación de trama, se indica mediante la condición en trama (IF, *in-frame*). En base a estas condiciones, se genera un defecto por pérdida de alineación (LOA, *loss of alignment*). Para más detalles, véanse las Recomendaciones funcionales específicas de los equipos ([UIT-T G.783] y [UIT-T G.705]).

NOTA – En el caso de alineación de multitrama, se pueden utilizar los términos fuera de multitrama (OOM) y en multitrama (IM).

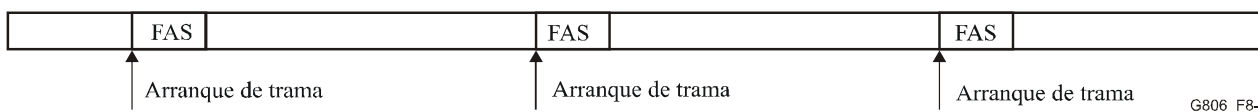


Figura 8-1 – Señal de alineación de trama

En el procesamiento del puntero, la posición del comienzo de la trama de la capa cliente dentro de la trama de la capa servidora se señala mediante un indicador de posición (el puntero) que forma parte de la tara de la capa servidora tal como muestra la Figura 8-2. La fuente genera el puntero basándose en la posición de la señal del cliente dentro de la trama servidora. El sumidero recupera el puntero e identifica el comienzo de la trama del cliente basándose en el dicho puntero. Si no se puede recuperar el puntero correctamente, deberá declararse un defecto por pérdida de puntero (LOP, *loss of pointer*). Para más detalles, véase la Recomendación funcional específica del equipo ([UIT-T G.783]).

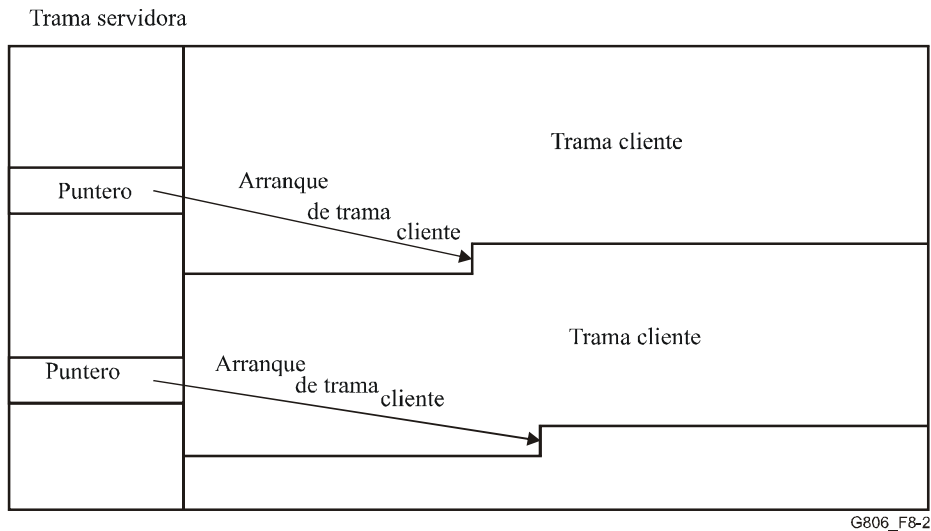


Figura 8-2 – Puntero

Para otros procesos de alineación específicos, véanse las Recomendaciones funcionales específicas del equipo ([UIT-T G.783] y [UIT-T G.705]).

8.3 Procesos de supervisión de la calidad de funcionamiento

El proceso de supervisión de la calidad de funcionamiento verifica la calidad del camino entre la fuente y el sumidero. Para una señal digital, el proceso proporciona información sobre los errores de bits y cuenta con algún tipo de código de detección de errores (EDC, *error detection code*). Puede haber varias clases de procesos de supervisión.

La Figura 8-3 muestra la supervisión de la calidad de la señal basada en un patrón. Se inserta en la fuente un patrón conocido (por ejemplo, un patrón de alineación de trama). El sumidero extrae ese patrón y lo compara con el patrón esperado. Cualquier diferencia entre el patrón recibido y el esperado es una indicación de error. Se señala que esta forma de supervisión de errores solamente detecta errores en el patrón supervisado y no en la señal completa. Se supone que el resto de la señal se ve afectada por los errores de la misma manera que el patrón supervisado.

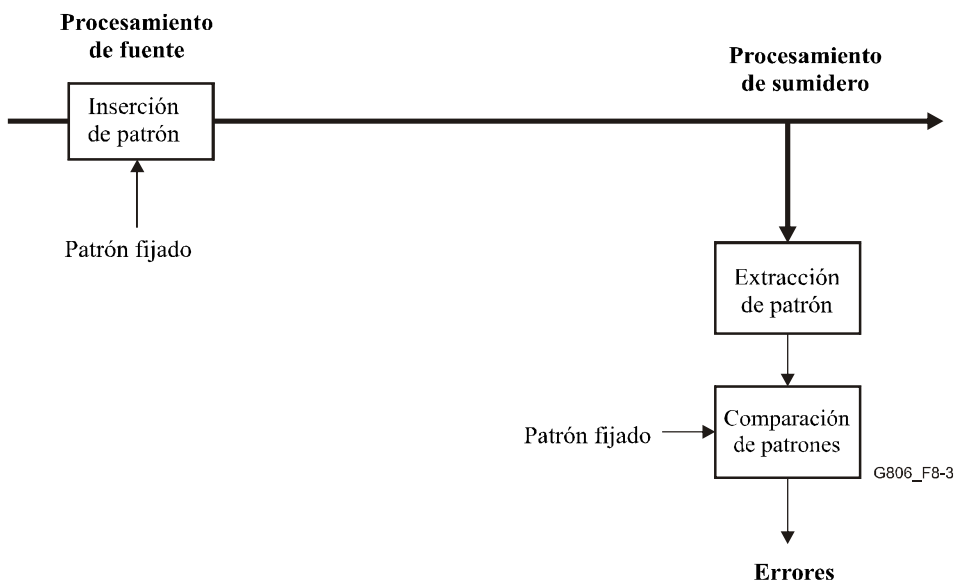


Figura 8-3 – Supervisión de la calidad de la señal basada en un patrón

La Figura 8-4 muestra la supervisión de la calidad de la señal basada en la signatura. La signatura se calcula en la fuente sobre la señal o partes de la señal y se inserta en la misma. En el sumidero, se calcula de nuevo la signatura y se compara con la signatura recibida. Cualquier diferencia entre la signatura calculada y la signatura recibida es una indicación de error. Signaturas de uso general son la verificación por redundancia cíclica (CRC) y la paridad de entrelazado de bits (BIP). Se señala que la propia signatura puede ser parte del cálculo de la signatura siguiente, tal como se muestra por las líneas de puntos en la Figura 8-4. La signatura se calcula sobre la trama de la señal y se transmite en la trama siguiente según se indica en la Figura 8-5. La parte de la trama que se incluye en el cálculo depende de la red de capa específica.

En [UIT-T G.707] figura la definición de BIP-N.

En [UIT-T G.704] figura la definición de CRC-4.

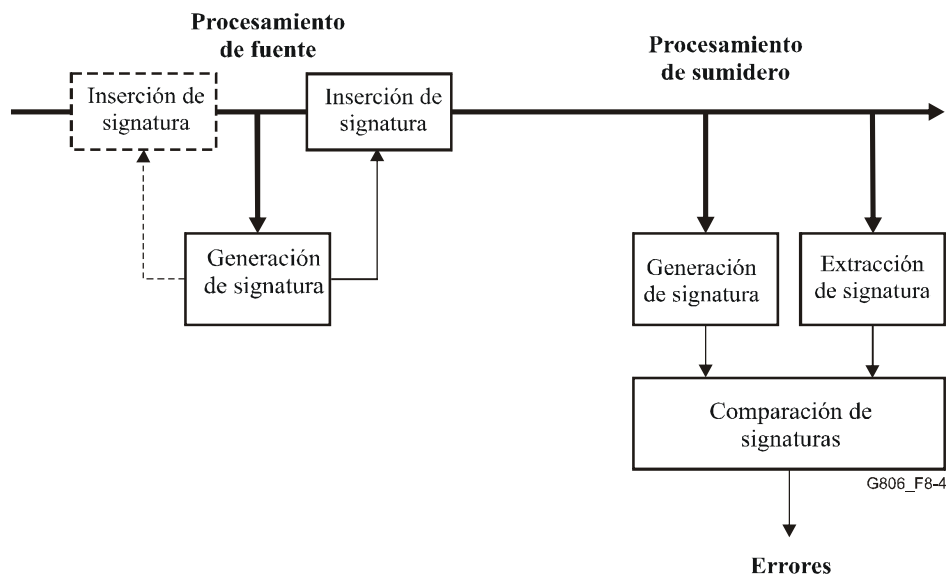


Figura 8-4 – Supervisión de la calidad de la señal basada en la signatura

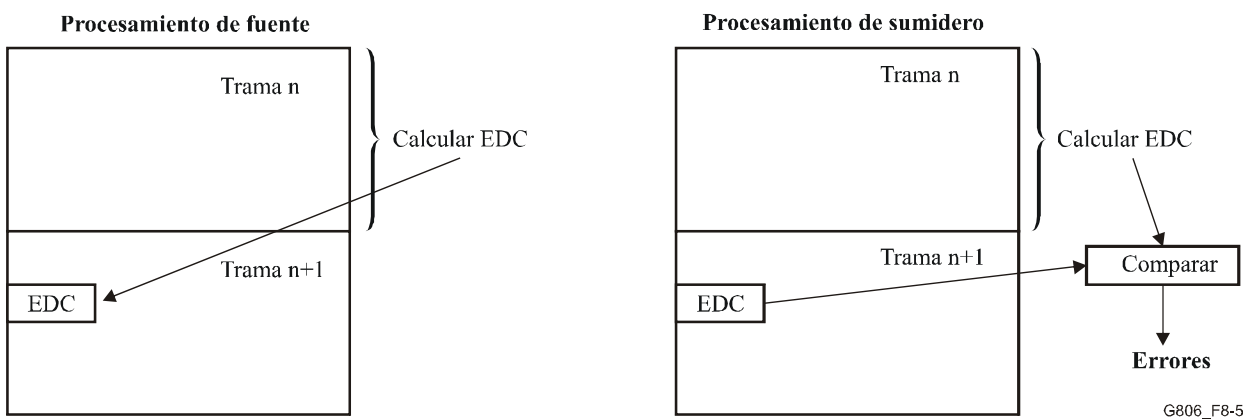


Figura 8-5 – Ejemplo de supervisión de la calidad de la señal basada en la signatura

En el caso de que ya exista un código de detección de errores (EDC) en la señal (por ejemplo, supervisión de subcapa) y que este código pueda diferenciar entre distintas cantidades de errores, podrá ser utilizado para la supervisión de errores tal como se muestra en la Figura 8-6. En la fuente, los errores se calculan basándose en el EDC existente. El resultado es el cómputo de errores de entrada (IEC, *incoming error count*) que es enviado al sumidero. En el sumidero se calculan de nuevo los errores basándose en el EDC existente y se comparan con el IEC recibido. Cualquier diferencia entre los errores locales y el IEC recibido indica que se producen errores entre la fuente y

el sumidero. La Figura 8-7 muestra un ejemplo de supervisión de la calidad de la señal basada en el IEC con un EDC BIP. Como este tipo de supervisión depende de un EDC entrante, el comportamiento para el caso en que este EDC entrante falte debe definirse cuidadosamente.

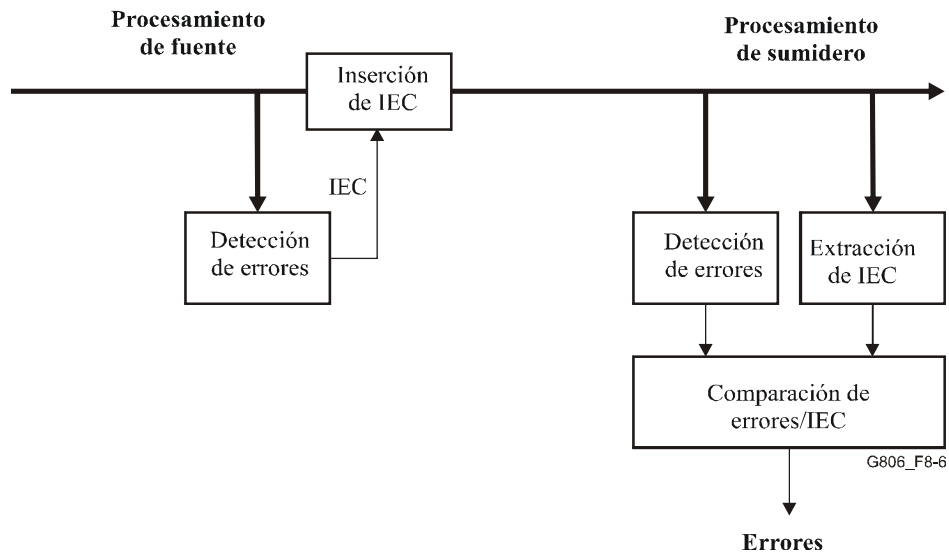


Figura 8-6 – Supervisión de la calidad de la señal basada en el IEC

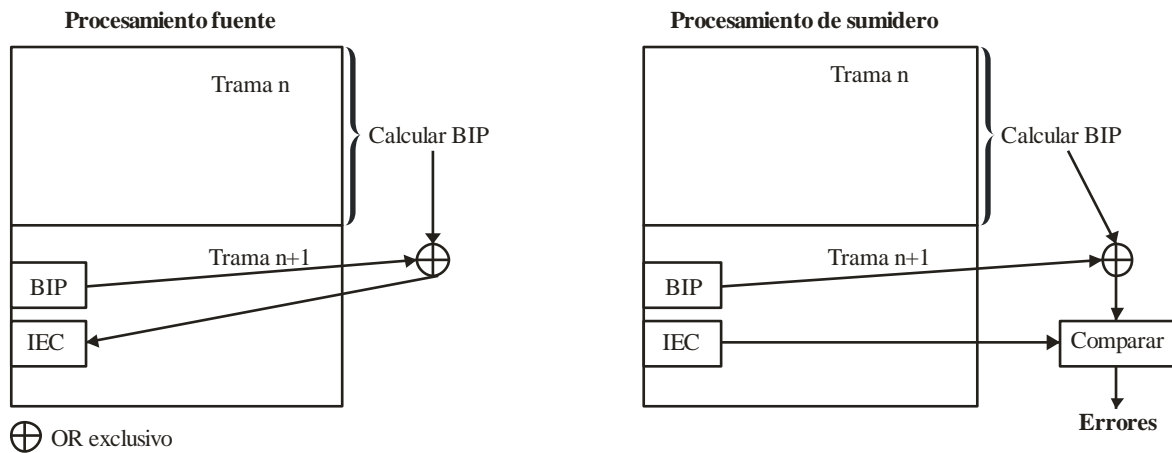


Figura 8-7 – Ejemplo de supervisión de la calidad de la señal basada en el IEC

8.4 Corrección de BIP

En algunos casos, la tara de la señal se sobrescribe a lo largo del camino (por ejemplo, la supervisión de subcapa). Si esta tara forma parte del cálculo de la signatura EDC, la signatura deberá corregirse consecuentemente para evitar la detección de errores en el sumidero. Para una signatura tipo BIP la corrección puede realizarse como se muestra en la Figura 8-8. La BIP se calcula antes y después de la inserción de la tara. Ambos resultados y la tara BIP entrante correspondiente (que normalmente se transporta en la trama siguiente) se combinan vía una función lógica OR exclusivo y forman la nueva tara BIP para la señal saliente. Los procesos correspondientes se muestran en la Figura 8-9.

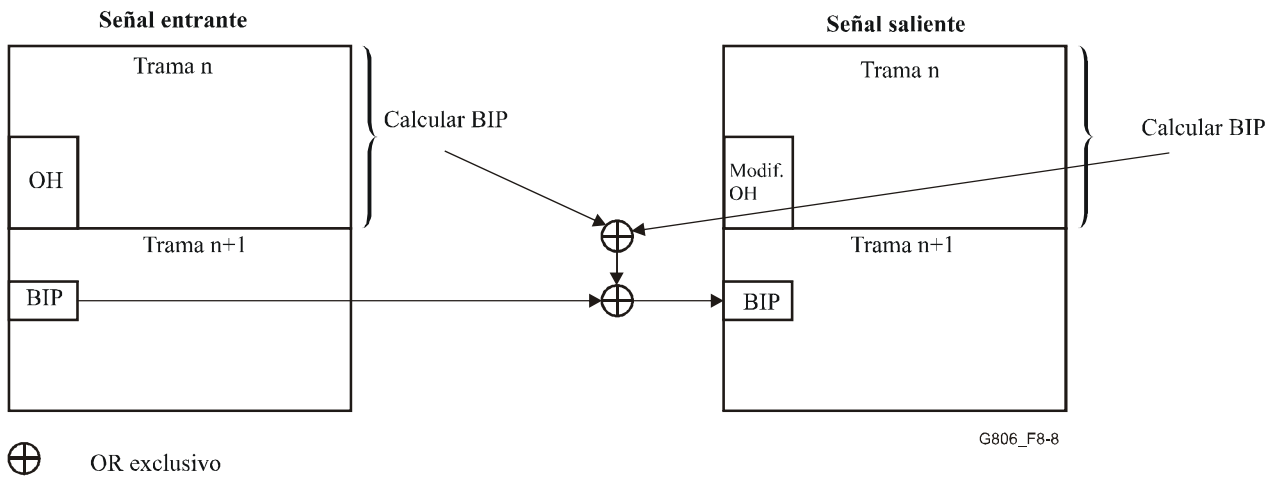


Figura 8-8 – Corrección de BIP; funcionalidad

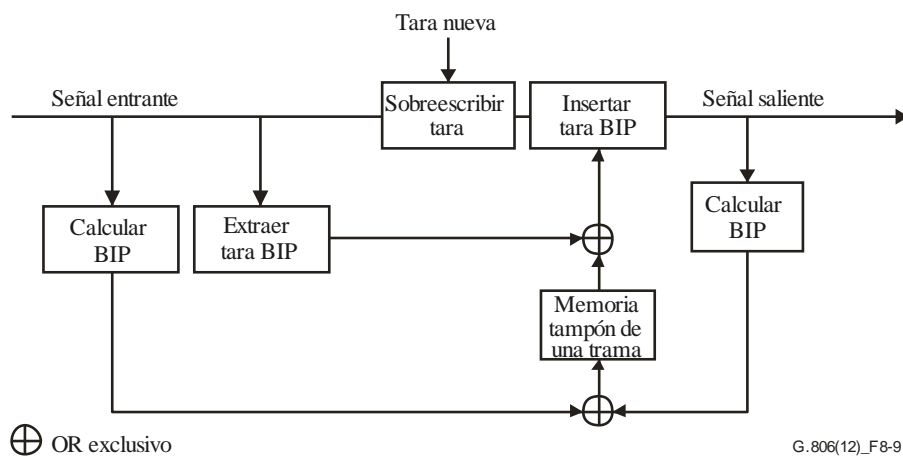


Figura 8-9 – Corrección de BIP; procesos

8.5 Procesos del GFP

El procedimiento de entramado genérico (GFP, *generic framing procedure*) proporciona un mecanismo de carácter general de adaptación de las señales del cliente de datos a las redes de la capa trayecto SDH y OTN como se define en [UIT-T G.7041]. Los procesos del GFP forman parte de las adaptaciones entre la capa servidora SDH VC u OTN ODU y la capa cliente de datos. El proceso de adaptación se puede dividir en 3 bloques genéricos, como se muestra en la Figura 8-10, a saber, los procesos específicos de la capa servidora con una parte del GFP, los procesos del GFP comunes y uno o más ejemplos de procesos específicos del cliente con partes del GFP. En esta cláusula sólo se define la funcionalidad relacionada con el GFP de las funciones de adaptación. Las propias funciones de adaptación se definen en Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

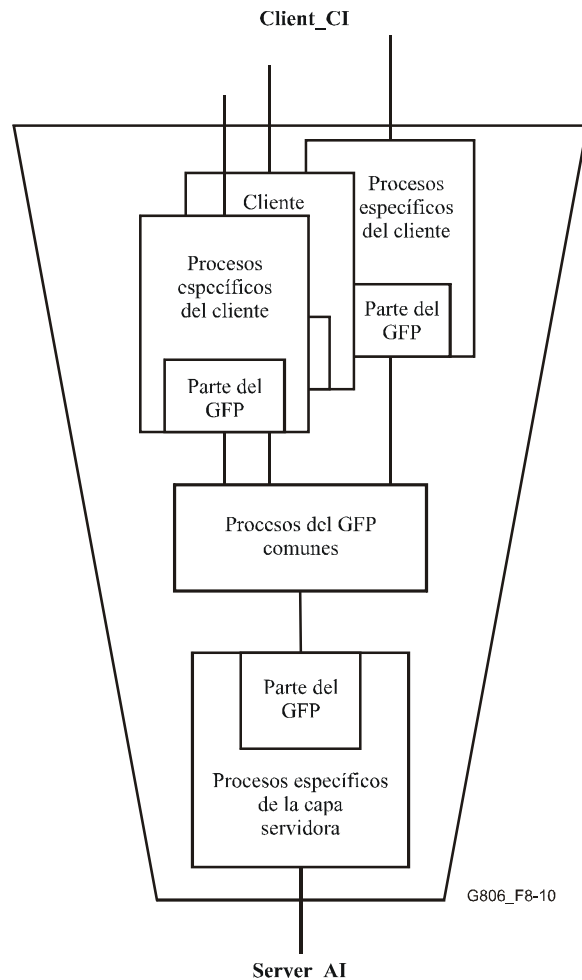


Figura 8-10 – Bloques genéricos de adaptación servidor/cliente basados en el GFP

8.5.1 Procesos de aceptación

8.5.1.1 Proceso de aceptación del PTI

Un valor PTI es aceptado (AcPTI) cuando se recibe una trama GFP con tHEC correcta. El AcPTI se fija en el valor del campo PTI del encabezamiento de tipo de esta trama.

8.5.1.2 Proceso de aceptación de la PFI

Un valor PFI es aceptado (AcPFI) cuando se recibe una trama GFP con tHEC correcta. La AcPFI se fija en el valor del campo PFI del encabezamiento de tipo de esta trama.

8.5.1.3 Proceso de aceptación del EXI

Un valor EXI es aceptado (AcEXI) cuando se recibe una trama GFP con tHEC correcta. El AcEXI se fija en el valor del campo EXI del encabezamiento de tipo de esta trama.

8.5.1.4 Proceso de aceptación del UPI

Un valor UPI es aceptado (AcUPI) cuando se recibe una trama GFP con tHEC correcta. El AcUPI se fija en el valor del campo UPI del encabezamiento de tipo de esta trama.

8.5.1.5 Proceso de aceptación del CID

Un valor CID es aceptado (AcCID) cuando se recibe una trama GFP con encabezamiento de ampliación lineal y eHEC correcta. El AcCID se fija en el valor del campo CID del encabezamiento de ampliación lineal de esta trama.

8.5.2 Procesos del GFP específicos de la capa servidora

8.5.2.1 Procesos fuente del GFP específicos de la capa servidora

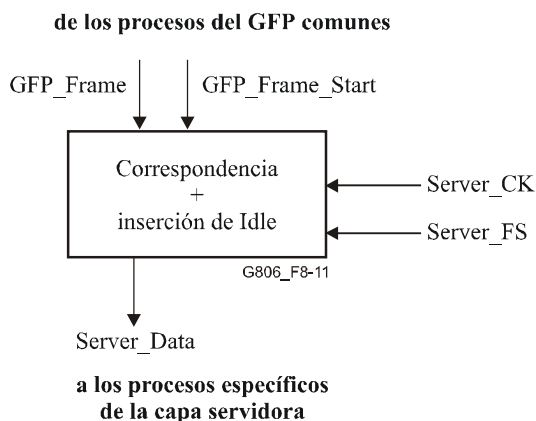


Figura 8-11 – Procesos fuente del GFP específicos de la capa servidora

La Figura 8-11 muestra los procesos fuente del GFP específicos de la capa servidora. La entrada a los procesos es la trama GFP (GFP_Frame) junto con el comienzo de la trama GFP (GFP_Frame_Start) que indica la disponibilidad de una trama GFP nueva. Además, el reloj de la capa servidora (Server_CK) y el comienzo de la trama (Server_FS) definen la trama de la capa servidora.

La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa servidora o las ampliaciones de los procesos podrían definirse en las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

Correspondencia e inserción de Idle: El proceso de establecimiento de correspondencia hace corresponder una trama GFP, si está disponible, con la zona de cabida útil de la trama servidora (Server_Data). Si ninguna trama GFP está disponible se inserta una trama Idle del GFP como la definida en la cláusula 6.2.1 de [UIT-T G.7041]. Si la tasa de tramas GFP excede de la capacidad de cabida útil del servidor, se descartan las tramas GFP. Se lleva a cabo el establecimiento de la correspondencia de un octeto.

NOTA – En funcionamiento normal no deberá ocurrir que la tasa de tramas GFP exceda de la capacidad de cabida útil de la trama servidora. La capa cliente o el procesamiento específico de la capa cliente deberán implementar las medidas apropiadas (por ejemplo, control del tráfico, conformación del tráfico) para prevenir esto.

Defectos: Ninguno.

Acciones consiguientes: Ninguna.

Correlaciones de defectos: Ninguna.

Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

8.5.2.2 Procesos sumidero del GFP específicos de la capa servidora

a los procesos del GFP comunes

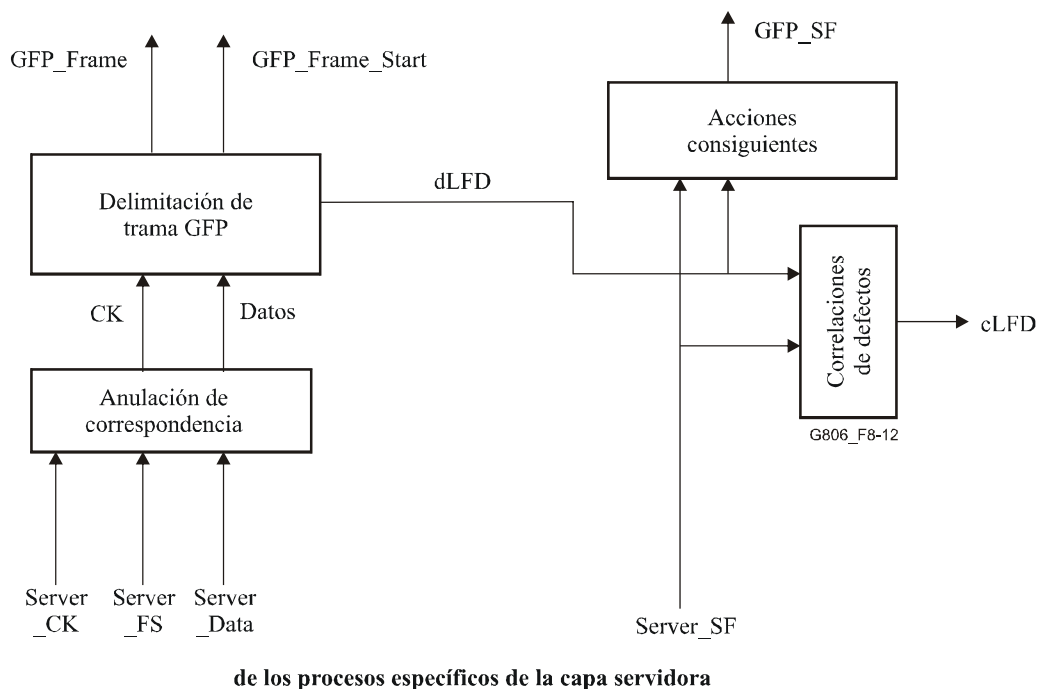


Figura 8-12 – Procesos sumidero del GFP específicos de la capa servidora

La Figura 8-12 muestra los procesos sumidero del GFP específicos de la capa servidora. La entrada a los procesos son los datos de la capa servidora (Server_Data), el reloj (Server_CK) y el comienzo de la trama (Server_FS).

La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa servidora o las ampliaciones de los procesos podrían definirse en las funciones de adaptación de las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

Anulación de correspondencia: El proceso de anulación de la correspondencia extrae los datos GFP de la zona de cabida útil de la trama de la capa servidora (Server_Data). La trama de la capa servidora es definida por el reloj de la capa servidora (Server_CK) y el comienzo de la trama (Server_FS). Se lleva a cabo la anulación de la correspondencia de un octeto.

Delimitación de trama: La delimitación de trama GFP se efectúa tal como se define en la cláusula 6.3.1 de [UIT-T G.7041]. Se supone que se ha alcanzado la delimitación de trama cuando el proceso está en el estado "SYNC". Se supone que se ha perdido la delimitación de trama cuando el proceso no está en el estado "SYNC". En el proceso de delimitación participan tramas Idle del GFP, que a continuación son descartadas.

En el estado "HUNT", la búsqueda de un encabezamiento medular formateado correctamente incluye la desaleatorización del encabezamiento medular (cláusula 6.1.1.3 de [UIT-T G.7041]). En los estados "PRESYNC" y "SYNC", el desaleatorizador del encabezamiento medular se aplica a las posiciones del encabezamiento medular supuestas.

Defectos:

La función deberá detectar el defecto dLFD.

dLFD: Véase la cláusula 6.2.5.2.

Acciones consiguientes:

La función deberá efectuar las acciones consiguientes que se indican a continuación:

$$aGFP_SF \leftarrow Server_SF \text{ o } dLFD$$

NOTA – Server_SF es la combinación de Server_AI_TSF y los defectos de adaptación específicos de la capa servidora (por ejemplo, dPLM).

Correlaciones de defectos:

La función deberá establecer las correlaciones de defectos siguientes para determinar la causa más probable de la avería. La causa de la avería deberá notificarse a la EMF.

$$cLFD \leftarrow dLFD \text{ y (no } Server_SF)$$

Supervisión de la calidad de funcionamiento:

La generación de datos PM en el caso de un defecto LFD queda en estudio.

8.5.3 Procesos del GFP comunes

8.5.3.1 Procesos fuente del GFP comunes

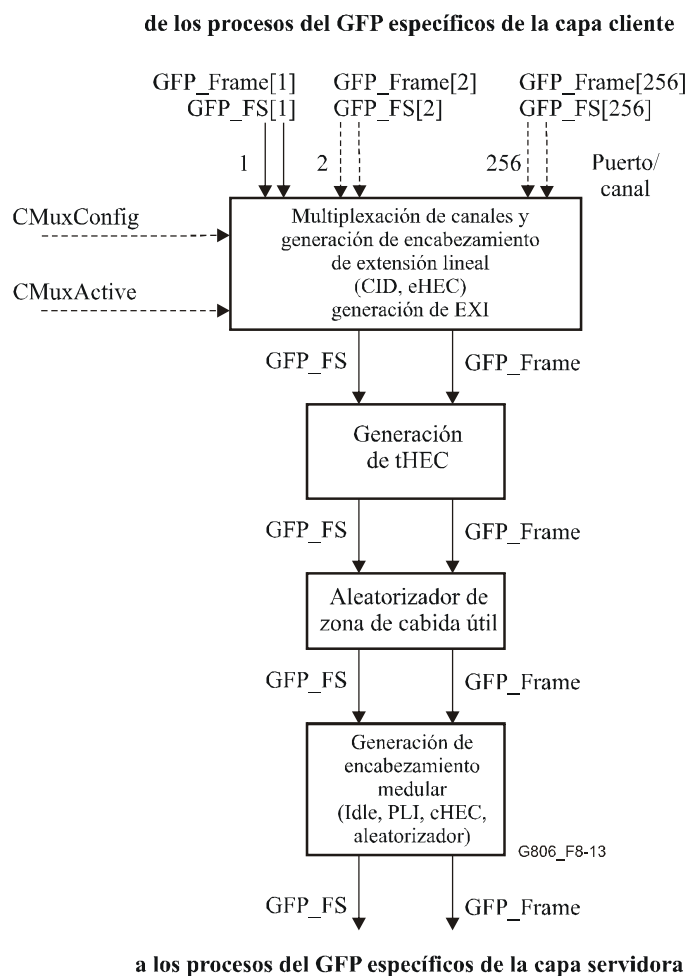


Figura 8-13 – Procesos fuente del GFP comunes

La Figura 8-13 muestra los procesos del GFP comunes. Los procesos se llevan a cabo trama por trama.

Multiplexación de canales, generación de encabezamiento de extensión lineal, generación de EXI: En el caso de que se soporte la multiplexación de canales del GFP y esté activa (CMuxActive = verdadero), se amplían las tramas de hasta 256 canales con el encabezamiento de extensión lineal y se multiplexan juntas trama por trama. La elección de los algoritmos de planificación queda fuera del alcance de la presente Recomendación. El campo CID del encabezamiento de extensión lineal (véase la cláusula 6.1.2.1.3.2.1 de [UIT-T G.7041]) se fija en (canal 1), donde el número de canal corresponde al puerto en el que se recibe la trama. El campo de reserva se fija en todo ceros y se genera la eHEC como se define en la cláusula 6.1.2.1.4 de [UIT-T G.7041]. El campo EXI del encabezamiento de tipo se fija en "0001" como se define en la cláusula 6.1.2.1.1.3 de [UIT-T G.7041]. El número de canales soportados depende de la implementación. Puede ser fijo o configurable (CMuxConfig).

En el caso de que no se soporte la multiplexación de canales del GFP o no esté activa (CMuxActive = falso), se reenvían las tramas GFP de un solo canal (canal 1). No se añade encabezamiento de extensión y el campo EXI del encabezamiento de tipo se fija en "0000" como se define en la cláusula 6.1.2.1.1.3 de [UIT-T G.7041].

El soporte de la multiplexación de canales del GFP es opcional.

Generación de tHEC: La tHEC del encabezamiento de cabida útil se genera como se define en la cláusula 6.1.2.1.2 de [UIT-T G.7041].

Aleatorizador de zona de cabida útil: La zona de cabida útil del GFP se aleatoriza como se define la cláusula 6.1.2.3 de [UIT-T G.7041].

Generación de encabezamiento medular: La longitud de la zona de cabida útil del GFP se calcula en octetos y el valor se inserta en el campo PLI del encabezamiento medular como se define en la cláusula 6.1.1.1 de [UIT-T G.7041]. La cHEC del encabezamiento medular se genera como se define en la cláusula 6.1.1.2 de [UIT-T G.7041] y el encabezamiento medular se aleatoriza como se define en la cláusula 6.1.1.3 de [UIT-T G.7041]. Si la longitud de la zona de cabida útil del GFP excede de 65535 octetos, se segrega la trama.

NOTA – En funcionamiento normal, la longitud de la zona de cabida útil del GFP no deberá exceder de 65535 octetos. Las capas cliente deberán implementar las medidas apropiadas (por ejemplo, ajustando la unidad de transmisión máxima, MTU) para prevenir esto.

Defectos:	Ninguno.
Acciones consiguientes:	Ninguna.
Correlaciones de defectos:	Ninguna.
Supervisión de la calidad de funcionamiento:	Ninguna.

8.5.3.2 Procesos sumidero del GFP comunes

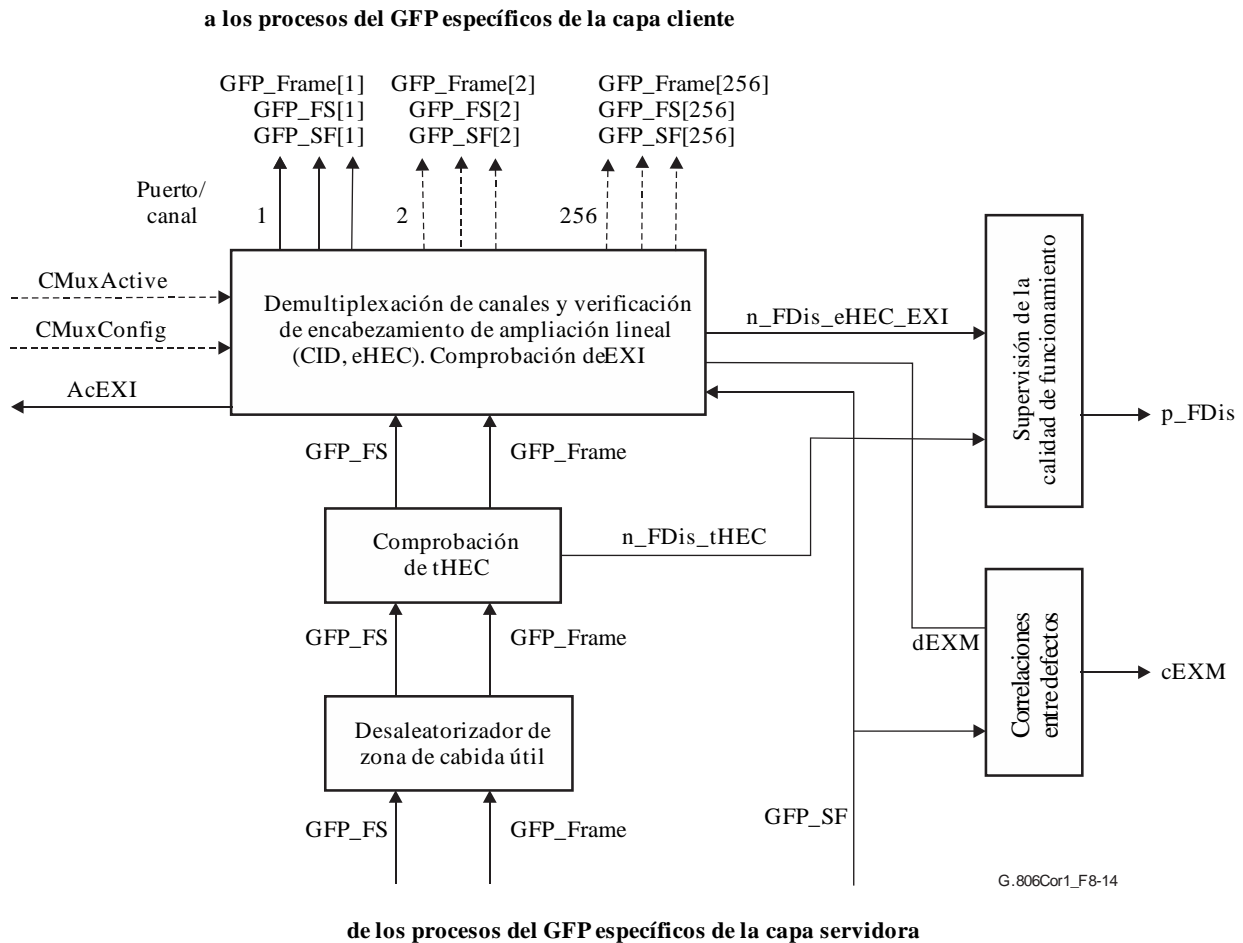


Figura 8-14 – Procesos sumidero del GFP comunes

La Figura 8-14 muestra los procesos sumidero del GFP comunes. Los procesos se llevan a cabo trama por trama.

Desaleatorizador de zona de cabida útil: La zona de cabida útil del GFP se desaleatoriza como se define en la cláusula 6.1.2.3 de [UIT-T G.7041].

Comprobación de tHEC: La tHEC se comprueba como se define en la cláusula 6.1.2.1.2 de [UIT-T G.7041]. Se llevará a cabo la corrección de un solo error de bit en todos los campos protegidos por la tHEC (campo tipo). En caso de múltiples errores se descarta la trama y se indica mediante n_FDis_tHEC.

Demultiplexación de canales, verificación de encabezamiento de extensión lineal, comprobación de EXI: En el caso de que se soporte la multiplexación de canales del GFP y esté activa (CMuxActive = verdadero), el EXI aceptado (AcEXI, véase la cláusula 8.5.1.3) se compara con el valor "0001". Si tiene un valor distinto, se descarta la trama. De otro modo, la eHEC del encabezamiento de extensión lineal se comprueba como se define en la cláusula 6.1.2.1.4 de [UIT-T G.7041]. Se puede efectuar la corrección de un solo error de bit en el encabezamiento. En caso de múltiples errores o de un solo error cuando no se efectúa la corrección de errores, se descarta la trama. Todas las tramas descartadas se indican mediante n_FDis_eHEC_EXI.

Las tramas son demultiplexadas de acuerdo con el valor del CID aceptado (AcCID) del encabezamiento de extensión lineal. La trama se asigna al número de canal (AcCID+1), en donde el número de canal corresponde al puerto en el que la trama es transmitida. Las tramas con números de canales no activos se descartan. El número de canales activos depende de la implementación. Puede ser fijo o configurable (CMuxConfig). La generación de un defecto en caso de tramas con números de canales no esperados queda en estudio.

El campo de reserva del encabezamiento de extensión lineal no se tiene en cuenta.

En el caso de que no se soporte la multiplexación de canales del GFP o no esté activa (CMuxActive = falso), el EXI aceptado (AcEXI) se compara con el valor "0000". Si tiene un valor distinto, se descarta la trama. Todas las tramas descartadas se indican mediante n_FDis_eHEC_EXI.

El EXI aceptado (AcEXI) se notifica a la gestión (AcEXI).

El soporte de la multiplexación de canales del GFP es opcional.

Defectos:

La función deberá detectar el defecto dEXM.

dEXM: Véase la cláusula 6.2.4.4.

NOTA 1 – La generación de un defecto en caso de tramas con números de canales no esperados queda en estudio.

Acciones consiguientes:

La función deberá efectuar las acciones consiguientes que se indican a continuación:

$$aGFP_SF[x] \leftarrow (aGFP_SF \text{ y } (\text{canal } x \text{ activo en base a ChannelMuxConfig})) \text{ o dEXM}$$

Correlaciones de defectos:

$$cEXM \leftarrow dEXM \text{ y } (\text{no GFP_SF})$$

NOTA 2 – El defecto del caso de números de canales no esperados queda en estudio.

Supervisión de la calidad de funcionamiento:

La función efectuará el siguiente procesamiento de primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento. Las primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento se notificarán a la EMF.

$$p_FDis \leftarrow \sum (n_FDis_tHEC + n_FDis_eHEC_EXI)$$

8.5.4 Procesos del GFP específicos del cliente

Los procesos del GFP específicos del cliente llevan a cabo el establecimiento de la correspondencia entre los datos del cliente y la trama GFP. El procesamiento básico es diferente para GFP con correspondencia de tramas (GFP-F) y establecimiento de correspondencia transparente entre clientes 8B/10B y GFP (GFP-T). En las definiciones de las funciones de adaptación específicas del cliente se darán más detalles.

8.5.4.1 Procesos del GFP-F específicos del cliente

8.5.4.1.1 Procesos fuente del GFP-F específicos del cliente

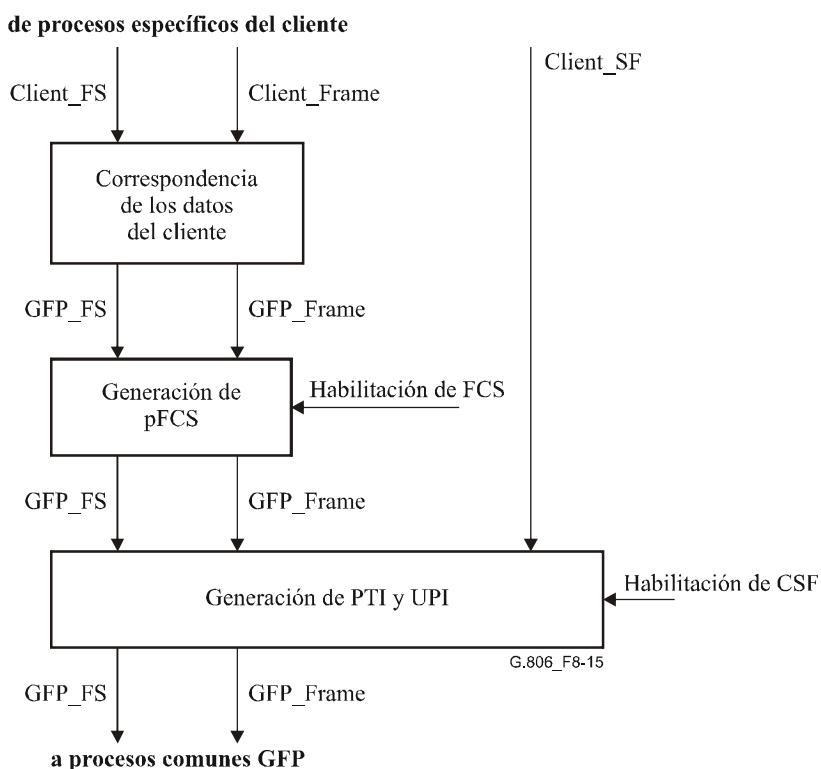


Figura 8-15 – Procesos de fuente GFP-F específicos del cliente

La Figura 8-15 muestra los procesos fuente del GFP-F específicos del cliente. Los procesos se llevan a cabo trama por trama.

La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa cliente o las extensiones de los procesos podrían definirse en las funciones de adaptación de las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

Correspondencia de los datos del cliente: La trama del cliente se inserta en el campo información de cabida útil del cliente de la trama GFP. Una trama del cliente da lugar a una trama GFP. El establecimiento de la correspondencia de las diferentes señales de cliente se define en la cláusula 7 de [UIT-T G.7041].

Generación de pFCS: En el caso de que la generación de pFCS esté habilitada ($FCS_{enable} = \text{verdadero}$), la secuencia de verificación de trama (FCS, *frame check sequence*) se calcula en el campo información de cabida útil de una trama y se inserta en los campos pFCS de la trama como se define en la cláusula 6.1.2.2.1 de [UIT-T G.7041]. El campo PFI del encabezamiento de tipo se fija en "1".

En el caso de que la generación de pFCS esté inhabilitada ($FCS_{enable} = \text{falso}$), no se añade campo pFCS a la trama. El campo PFI del encabezamiento de tipo se fija en "0".

NOTA 1 – La generación de FCS no se soporta para algunas señales de cliente. Esto se definirá en las funciones de adaptación específicas del cliente.

Generación de PTI y UPI: El campo PTI del encabezamiento de tipo GFP de una trama de datos cliente GFP entrante se fija en "000". El valor del campo UPI del encabezamiento de una trama de datos GFP dependerá de la señal del cliente y la correspondencia de que se trate. Los códigos UPI se definen en el Cuadro 6-3 de [UIT-T G.7041].

Si los campos Fallo de señal de cliente (Client_SF) y Habilitación de CSF (CSFEnable) tienen el valor de afirmación, se introducirán tramas de gestión de cliente GFP en vez de tramas de datos de cliente GFP. El campo PTI de la cabecera de tipo GFP de una trama de gestión de cliente GFP se pone a "100". El campo UPI se pone de conformidad con los códigos UPI definidos en el Cuadro 6-4 de [UIT-T G.7041]. Estas tramas de gestión de cliente GFP no tienen ningún campo con información de cabida útil. El proceso de generación está definido en la cláusula 6.3.3 de [UIT-T G.7041].

Defectos: Ninguno.
Acciones consiguientes: Ninguna.
Correlaciones de defectos: Ninguna.
Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

8.5.4.1.2 Procesos sumidero del GFP-F específicos del cliente

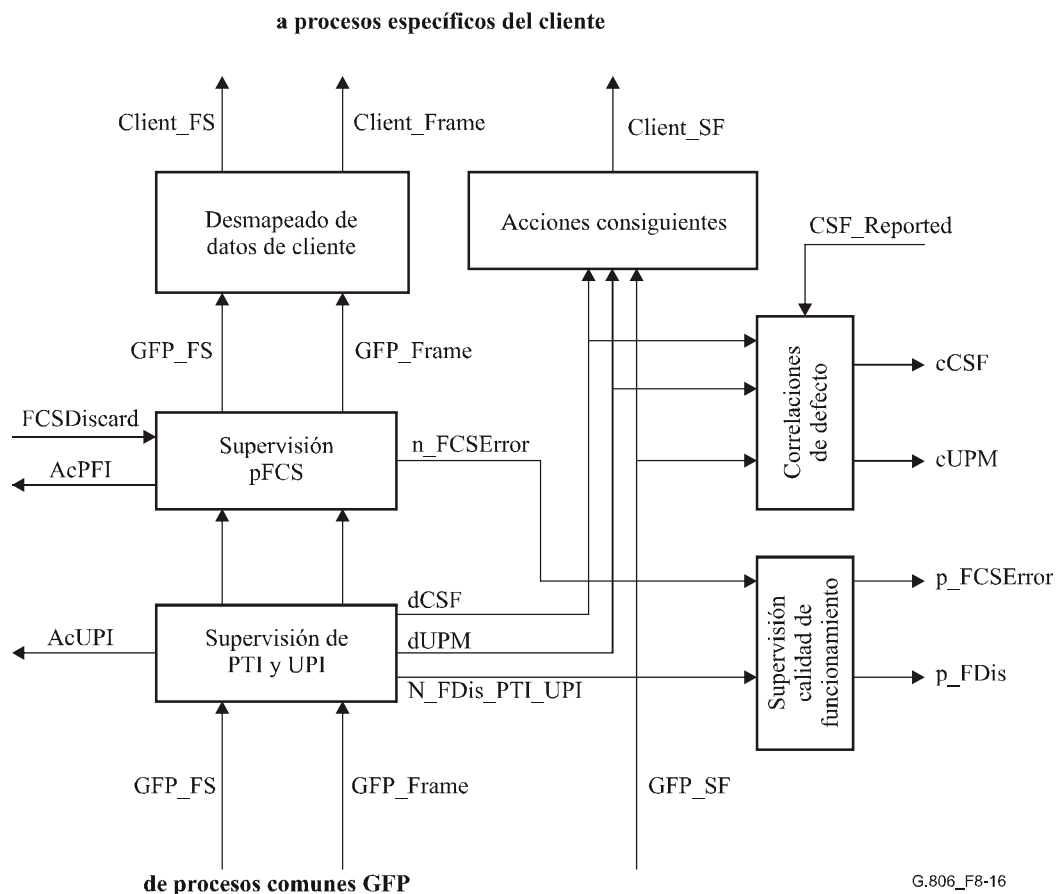


Figura 8-16 – Procesos de sumidero GFP-F específicos del cliente

La Figura 8-16 muestra los procesos sumidero del GFP-F específicos del cliente. Los procesos se llevan a cabo trama por trama.

La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa cliente o las extensiones de los procesos podrían definirse en las funciones de adaptación de las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

Supervisión de PTI y UPI: Las tramas GFP con un PTI aceptado (AcPTI, véase la cláusula 8.5.1.1) de "000" son tramas de datos de cliente. Si el valor UPI aceptado (AcUPI, véase la cláusula 8.5.1.4) de estas tramas de datos de cliente es igual al valor aceptado para la señal del cliente y la correspondencia de que se trate, se reenvían al proceso de anulación de la correspondencia; de otro modo se descartan. Los códigos UPI se definen en el Cuadro 6-3 de [UIT-T G.7041].

Las tramas GFP con un valor PTI aceptado (AcPTI, véase la cláusula 8.5.1.1) de "100" son tramas de gestión de cliente (CMF). Se comprueba si las CMF recibidas tienen un valor UPI soportado según los códigos UPI del Cuadro 6-4 de [UIT-T G.7401] que se procesan en base a dicha UPI y después se descartan. Los valores de UPI distintos a indicación de eliminar defecto (0000 0011) causan la detección de dCSF. El valor UPI indicación de eliminar defecto de cliente (0000 0011) hace que se elimine un dCSF existente (véase la cláusula 6.2.6.4).

NOTA 1 – En el caso de aplicaciones que no utilizan las CMF, el proceso CMF específico de la aplicación descarta cualesquiera CMF recibidas.

Todas las tramas GFP con un valor PTI aceptado (AcPTI, véase la cláusula 8.5.1.1) distinto de "000" o "100" serán descartadas. Todas las tramas descartadas se indican mediante n_FDis_PTI_UPI.

El UPI aceptado (AcUPI) de las tramas de datos de cliente se notifica a la gestión (AcUPI).

Supervisión de pFCS: Si el valor PFI aceptado (AcPFI, véase la cláusula 8.5.1.2) está fijado en "1", la pFCS de la trama se verifica como se define en la cláusula 6.1.2.2.1 de [UIT-T G.7041]. En el caso en el que se detecten errores y FCSdiscard sea verdadero, se descartan las tramas. Las tramas con errores se indican mediante n_FCSError. El PFI aceptado (AcPFI) está disponible a efectos de gestión.

NOTA 2 – El descarte de tramas con errores de FCS puede depender de la señal del cliente (por ejemplo, inhabilitado para clientes que tienen capacidad de corrección de errores) o podría ser configurable por la gestión. El comportamiento específico se definirá en las funciones de equipo específicas del cliente.

NOTA 3 – La verificación de FCS no se soporta para algunas señales de cliente. Esto se definirá en las funciones de adaptación específicas del cliente. Sin embargo, siempre deberá soportarse el proceso de aceptación de PFI para extraer correctamente los datos del cliente de las tramas GFP con y sin FCS.

Desmapeado de datos del cliente: La trama de datos de cliente se extrae del campo información de cabida útil de cliente en la trama GFP. Una trama GFP da lugar a una trama de cliente. El establecimiento de la correspondencia (o mapeado) de las diferentes señales de cliente se define en la cláusula 7 de [UIT-T G.7041].

Defectos:

La función deberá detectar el defecto dUPM.

dUPM: Véase la cláusula 6.2.4.3.

dCSF: véase la cláusula 6.2.6.4.

Acciones consiguientes:

La función deberá efectuar las acciones consiguientes que se indican a continuación:

$$aClient_SF \leftarrow GFP_SF \text{ o } dUPM \text{ o } dCSF$$

Correlaciones de defectos:

La función deberá establecer las correlaciones de defectos siguientes para determinar la causa más probable de la avería. La causa de la avería deberá notificarse a la EMF.

cUPM \leftarrow dUPM y (no GFP_SF)

cCSF \leftarrow dCSF y (no dUPM) y (no GFP_SF) y CSF_Reported

Supervisión de la calidad de funcionamiento:

La función efectuará el siguiente procesamiento de primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento. Las primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento se notificarán a la EMF.

$p_FDis \leftarrow \sum n_FDis_PTI_UPI$

$p_FCSError \leftarrow \sum n_FCSError$

8.5.4.2 Procesos del GFP-T específicos del cliente

8.5.4.2.1 Procesos fuente del GFP-T específicos del cliente

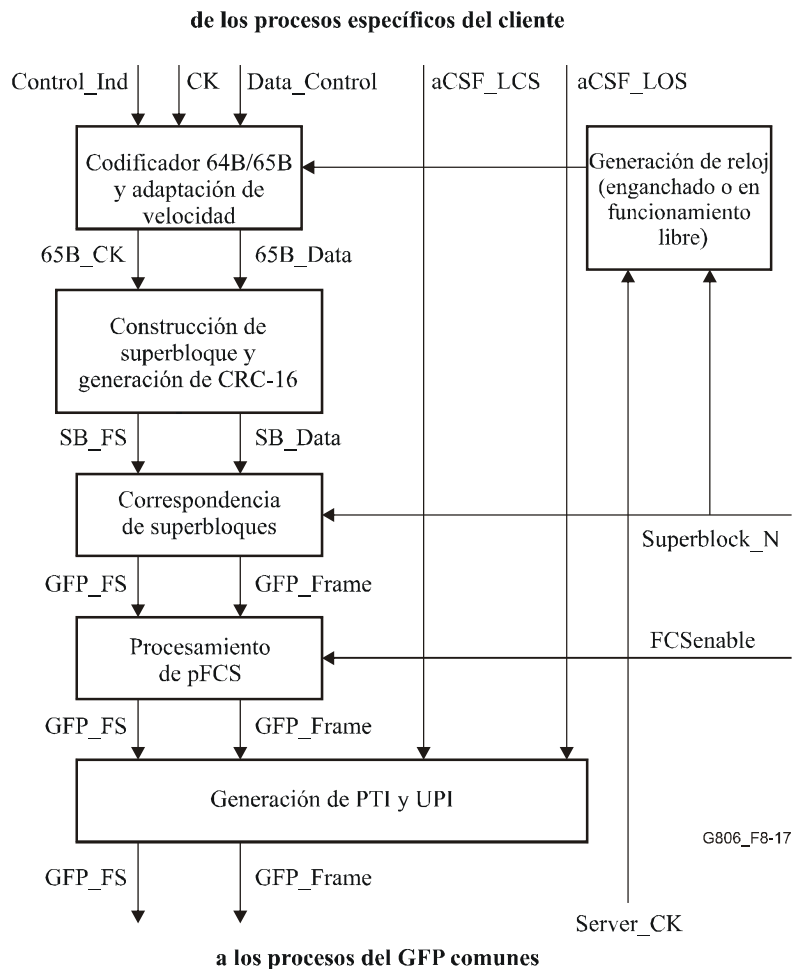


Figura 8-17 – Procesos fuente del GFP-T específicos del cliente

La Figura 8-17 muestra los procesos fuente del GFP-T específicos del cliente. La entrada al proceso es un tren de datos y octetos de control (Data_Control), un reloj (CK) y una indicación de pérdida de señal (CSF_LOS) y pérdida de sincronización de carácter (CSF_LCS) procedente de la capa servidora. La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa cliente o las extensiones de los procesos podrían definirse en las funciones de adaptación de las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología.

Generación de reloj: El proceso genera el reloj para la generación de las tramas GFP. La velocidad del reloj tiene que ser tal que los datos del cliente puedan ser acomodados a su velocidad máxima. El reloj está enganchado al reloj de la capa servidora (Server_CK). Facultativamente, se puede utilizar un reloj en funcionamiento libre. En este último caso se llevará a cabo una adaptación de

velocidad adicional a la capa servidora en los procesos del GFP específicos de la capa servidora utilizando tramas Idle del GFP.

Codificador 64B/65B y adaptación de velocidad: El proceso construye una palabra de código 64B/65B a partir de 8 palabras de datos o control recibidas de manera consecutiva como se define en la cláusula 8.1.1 de [UIT-T G.7041]. Si no se dispone de ninguna palabra de datos o control y está habilitada la adaptación de velocidad (RAdisable = falso), se inserta un carácter 65B_PAD como se define en la cláusula 8.1.1.2 de [UIT-T G.7041].

NOTA – RAdisable se pone implícitamente a falso en equipos diseñados de acuerdo con versiones anteriores de esta Recomendación.

Construcción de superbloque y generación de CRC-16: El proceso construye un superbloque GFP-T a partir de ocho palabras de datos 65B recibidas como se define en la cláusula 8.1.2 de [UIT-T G.7041]. Los bits de bandera iniciales de cada palabra 65B se agrupan juntos al final de los campos de datos o control de 8x8 octetos. Se calcula una CRC-16 en el superbloque y se inserta al final del superbloque como se define en la cláusula 8.1.2.1 de [UIT-T G.7041].

Correspondencia de superbloques: N superbloques se agrupan juntos en el campo información de cabida útil de cliente de la trama GFP. N depende de la velocidad binaria del cliente y de la capacidad de la capa servidora. Puede ser fijo o configurable (Superblock_N).

Generación de pFCS: En el caso de que la generación de pFCS esté habilitada (FCSenable = verdadero), la secuencia de verificación de trama (FCS) se calcula en el campo información de cabida útil de una trama y se inserta en los campos pFCS de la trama como se define en la cláusula 6.1.2.2.1 de [UIT-T G.7041]. El campo PFI del encabezamiento de tipo se fija en "1".

En el caso de que la generación de pFCS esté inhabilitada (FCSenable = falso), no se añade campo pFCS a la trama.

El campo PFI del encabezamiento de tipo se fija en "0".

NOTA 1 – La generación de FCS no se soporta para algunas señales de cliente. Esto se definirá en las funciones de adaptación específicas del cliente.

NOTA 2 – FCS no se genera para las tramas de gestión de cliente definidas actualmente.

Generación de PTI y UPI: El campo PTI del encabezamiento de tipo GFP de una trama de datos de cliente del GFP entrante se fija en "000". El campo UPI del encabezamiento de tipo GFP se fija de acuerdo con la señal y la correspondencia del cliente de que se trate. Los códigos UPI se definen en el Cuadro 6-3 de [UIT-T G.7041]. Si aCSF_LOS o aCSF_LCS están activos, se insertan las tramas de gestión de cliente del GFP en vez de las tramas de datos de cliente del GFP. El campo PTI del encabezamiento de tipo GFP de las tramas de gestión de cliente del GFP se fija en "100". El UPI se fija en "0000 0001" si aCSF_LOS está activo y se fija en "0000 0010" si aCSF_LCS está activo. Estas tramas de gestión de cliente del GFP no tienen campo información de cabida útil. Se generan como se define en la cláusula 6.3.3 de [UIT-T G.7041].

Defectos: Ninguno.

Acciones consiguientes: Ninguna.

Correlaciones de defectos: Ninguna.

Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

8.5.4.2.2 Procesos sumidero del GFP-T específicos del cliente

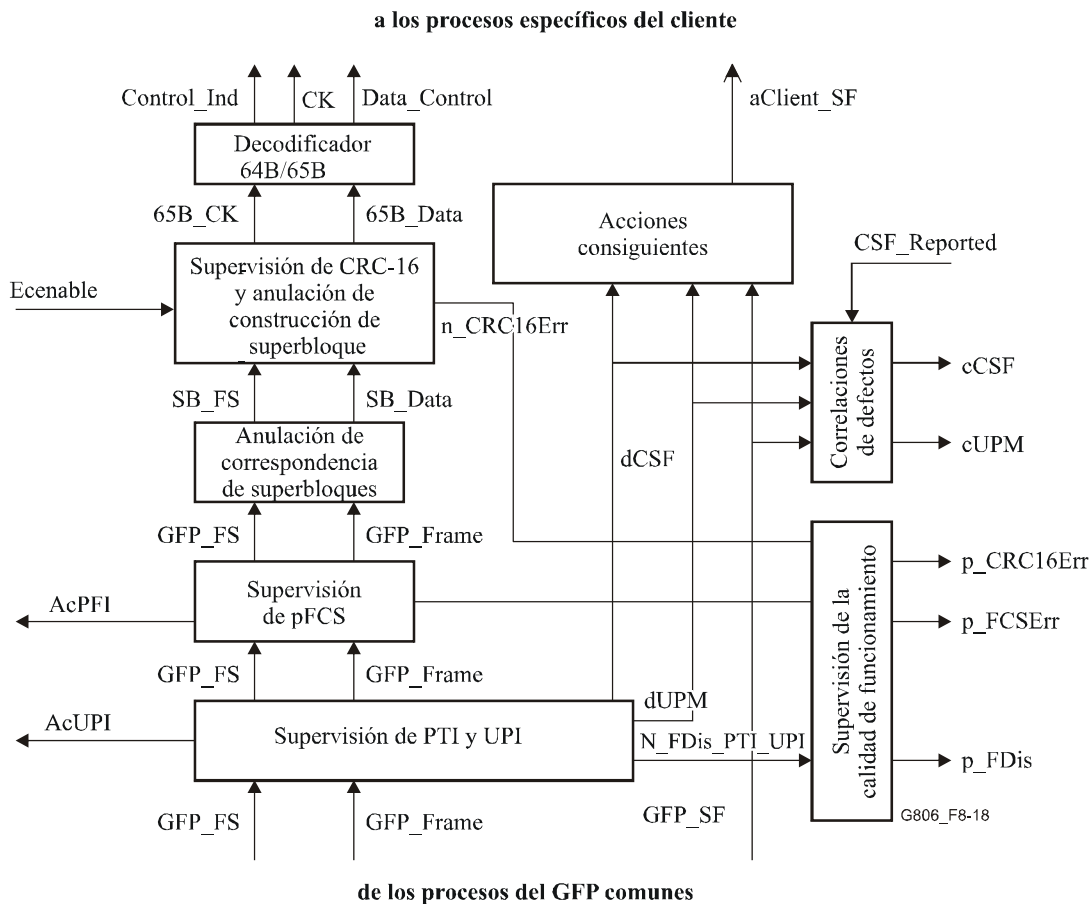


Figura 8-18 – Procesos sumidero del GFP-T específicos del cliente

La Figura 8-18 muestra los procesos sumidero del GFP-T específicos del cliente.

La funcionalidad básica se describe a continuación. Las desviaciones específicas de la capa cliente o las extensiones de los procesos podrían definirse en las funciones de adaptación de las Recomendaciones sobre el equipo específico de la tecnología. La salida de la función es un tren de datos y octetos de control (Data_Control), una indicación de que el octeto en curso es un octeto de control (Control_Ind) y un reloj (con intervalos) (CK).

Supervisión de PTI y UPI: Las tramas GFP con un valor PTI aceptado (AcPTI, véase la cláusula 8.5.1.1) de "000" son tramas de datos de cliente. Si el valor UPI aceptado (AcUPI, véase la cláusula 8.5.1.4) de estas tramas es igual al valor aceptado para la señal y la correspondencia del cliente de que se trate, se reenvían al proceso de anulación de la correspondencia. Los códigos UPI se definen en el Cuadro 6-3 de [UIT-T G.7041]. Las tramas con un valor AcPTI de "100" son tramas de gestión de cliente. A fin de detectar el defecto dCSF se comprueba si el valor UPI de estas tramas es "0000 0001" o "0000 0010"; a continuación se descartan. Todas las demás tramas son descartadas.

Todas las tramas descartadas, excepto las de cliente, se indican mediante n_FDis_PTI_UPI.

El UPI aceptado (AcUPI) de las tramas de datos de cliente se notifica a la gestión (AcUPI).

Supervisión de pFCS: Si el valor PFI aceptado (AcPFI, véase la cláusula 8.5.1.2) está fijado en "1", la pFCS de la trama de datos de cliente se verifica como se define en la cláusula 6.1.2.2.1 de [UIT-T G.7041]. Las tramas con errores se indican mediante n_FCSErr. El PFI aceptado (AcPFI) está disponible a efectos de gestión.

NOTA 1 – Las tramas con errores de FCS no se descartan en el caso de las correspondencias del GFP-T ya que la CRC-16 del superbloque GFP-T puede corregir errores de un solo bit (véase más adelante).

NOTA 2 – La supervisión de FCS no se efectúa para las tramas de gestión de cliente definidas actualmente.

NOTA 3 – La verificación de FCS no se soporta para algunas señales de cliente. Esto se definirá en las funciones de adaptación específicas del cliente. Sin embargo, siempre deberá soportarse el proceso de aceptación de PFI para extraer correctamente los datos del cliente de las tramas GFP con y sin FCS.

Anulación de correspondencia de superbloques: N superbloques se extraen del campo información de cabida útil de cliente de la trama GFP. N está definido por el tamaño de la trama GFP.

Supervisión de CRC-16 y anulación de construcción de superbloque: Este proceso verifica la CRC-16 de un superbloque recibido a efectos de errores. Se puede llevar a cabo la corrección de un solo error de bit en cada superbloque (ECenable). Si la corrección de errores no está habilitada y se detecta un solo error, o si se detectan múltiples errores, los 64 octetos de datos del superbloque son sustituidos por palabras de control 10B_ERR y se indica que el bloque es un bloque con error mediante n_CRC16Err.

NOTA 4 – Puesto que el proceso de adaptación del sumidero efectúa la comprobación CRC-16 una vez que se ha llevada a cabo la desaleatorización de la cabida útil, el circuito de corrección de errores deberá contabilizar los errores de un solo bit así como los errores dobles separados por 43 bits que surgieran del desaleatorizador.

Las ocho palabras de datos 65B se extraen del superbloque como se define en la cláusula 8.1.2.1 de [UIT-T G.7041].

Decodificador 64B/65B: El proceso extrae 8 palabras de datos o control de la palabra de código 65B definida en la cláusula 8.1.1 de [UIT-T G.7041]. Una palabra de control se indica mediante una Control_Ind activa. Los caracteres 65B_PAD se retiran del tren de datos como se define en la cláusula 8.1.1.2 de [UIT-T G.7041].

NOTA – RAdisable se pone implícitamente a falso en equipos diseñados de acuerdo con versiones anteriores de esta Recomendación.

Defectos:

La función deberá detectar los defectos dUPM y dCSF.

dUPM: Véase la cláusula 6.2.4.3.

dCSF: Véase la cláusula 6.2.6.4.

Acciones consiguientes:

La función deberá efectuar las acciones consiguientes que se indican a continuación:

aClient_SF ← GFP_SF o dUPM o dCSF

Correlaciones de defectos:

La función deberá establecer las correlaciones de defectos siguientes para determinar la causa más probable de la avería. La causa de la avería deberá notificarse a la EMF.

cUPM ← dUPM y (no GFP_SF)

cCSF ← dCSF y (no dUPM) y (no GFP_SF) y CSF_Reported

Supervisión de la calidad de funcionamiento:

La función efectuará el siguiente procesamiento de primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento. Las primitivas de supervisión de la calidad de funcionamiento se notificarán a la EMF.

p_FDis ← \sum n_FDis_PTI_UPI

$p_FCSError \leftarrow \sum n_FCSError$

$p_CRC16Err \leftarrow \sum n_CRC16Err$

9 Calidad de funcionamiento y fiabilidad

9.1 Retardo de tránsito

Para obtener el retardo de tránsito total de una señal que atraviesa un elemento de red, deben tenerse en cuenta todos los procesos que puedan contribuir al mismo con valor de retardo no despreciable. Como solamente se puede medir el retardo de tránsito de interfaz de nodo de red a interfaz de nodo de red (NNI a NNI), este es el único valor que se puede obtener.

Hasta la fecha se han identificado como procesos que contribuyen al retardo los siguientes:

- el procesamiento en memoria tampón del puntero. (Puede hacerse una distinción entre los procesos de espaciado de umbral de memoria tampón de puntero y de ajuste de puntero.);
- el procesamiento de relleno fijo. La tara puede considerarse un relleno fijo para una señal concreta;
- el procesamiento dependiente de la implementación, por ejemplo, procesamiento interno de la interfaz;
- el procesamiento de la conexión;
- el procesamiento de la correspondencia;
- el procesamiento de la anulación de la correspondencia.

Dependiendo de la interfaz de nodo de red (NNI) y de los niveles de procesamiento, se deben tener en cuenta varios de los procesos anteriormente mencionados. El retardo total se calcula entonces como la suma de los retardos de los procesos involucrados. Estos valores pueden expresarse por su valor mínimo, su valor medio o su valor máximo en condiciones normales de funcionamiento o en escenarios de fallo del caso más desfavorable.

Otro parámetro asociado con el retardo es el retardo de tránsito diferencial de las señales de trayecto dentro del mismo camino del servidor.

NOTA – Las especificaciones sobre el retardo de tránsito y el retardo de tránsito diferencial quedan fuera del alcance de esta Recomendación.

9.2 Tiempos de respuesta

El retardo del establecimiento de la matriz es el tiempo transcurrido desde la generación de la primitiva dentro de la función de gestión del equipo (EMF) hasta el cambio de la información de transporte en la NNI. Puede ser necesario distinguir entre configuraciones preestablecidas, sujetas a una primitiva ejecutable, y una configuración normal.

El retardo del procesamiento de mensajes es el tiempo transcurrido desde el final de un mensaje en Q hasta que es generada la primitiva dentro de la EMF; es decir, el mensaje ha sido decodificado a un nivel susceptible de actuación.

NOTA – Las especificaciones de los tiempos de respuesta quedan fuera del alcance de esta Recomendación.

9.3 Disponibilidad y fiabilidad

Para un proveedor de red, la fiabilidad de los elementos de red es el asunto primordial puesto que repercute directamente en la disponibilidad de las conexiones. Sin embargo, la disponibilidad de una conexión no depende solamente de la fiabilidad de los elementos de red propiamente dichos, sino también del nivel de redundancia de la red. Depende además de los tiempos de restablecimiento del equipo afectado. Los tiempos de restablecimiento dependen en gran medida de

la filosofía de operaciones, administración y mantenimiento (OAM, *operation, administration and maintenance*) del proveedor de la red.

Un fabricante tiene que tener en cuenta, la mayoría de las veces, los requisitos de varios operadores. Los requisitos de un proveedor de red determinado dependerán del nivel de desarrollo económico del país concernido, el grado de competencia del mercado, los requisitos del cliente, el nivel de redundancia de la red, el nivel de soporte de mantenimiento, etc.

La determinación de la disponibilidad de un elemento de red debe basarse en el método analítico de la seguridad de funcionamiento descrito en [UIT-T E.862].

El punto clave del método analítico consiste en que los aspectos de seguridad de funcionamiento son cuantificados como un factor económico. El nivel de disponibilidad se dimensiona entonces según un análisis coste-beneficio, en lugar de fijar de antemano unos objetivos determinados.

La aplicación del método a los componentes de la red se muestra en [b-UIT-T "Handbook on Quality of Service and Network Performance"].

Los parámetros y las metodologías de cálculo de la fiabilidad y la disponibilidad se definen en [UIT-T G.911].

NOTA – Las especificaciones de disponibilidad y fiabilidad para elementos de red y caminos/conexiones quedan fuera del alcance de esta Recomendación.

9.4 Seguridad de los sistemas láser

A efectos de seguridad, puede ser necesario dotar a los sistemas láser de una facilidad de interrupción automática de potencia (APSD, *automatic power shutdown*) o de interrupción automática del láser (ALS, *automatic laser shutdown*) en caso de rotura del cable. Véase [UIT-T G.664].

10 Funciones genéricas de los equipos

Esta cláusula incluye definiciones genéricas de algunas funciones de redes de transporte que son independientes de la tecnología de red de transporte utilizada (por ejemplo, SDH, OTN). Siempre que se requieren aspectos específicos de la tecnología en la definición de estas funciones, así se indica en las definiciones.

Para definir cualquiera de estas funciones en consonancia con una determinada tecnología de la red de transporte, las Recomendaciones sobre el equipo específico de esa tecnología (por ejemplo, [UIT-T G.783] para SDH y [UIT-T G.798] para OTN) han de incluir las definiciones relativas a dicho equipo, las cuales tendrán a su vez que incluir los distintos aspectos específicos de la tecnología.

10.1 Funciones de la capa trayecto concatenado virtual capaces de LCAS P-Xv-L ($X \geq 1$)

En las definiciones de las funciones de los equipos dentro de esta cláusula, el prefijo "P" se utiliza para indicar la capa trayecto (específica de la tecnología de red) particular en la que esas funciones están siendo ejemplificados. Por ejemplo, en el caso de la SDH, "P" representará "Sn" para la capa trayecto VC-3/4 y "Sm" para la capa trayecto VC-1/2. En el caso de la OTN, "P" representará por lo general la capa trayecto OPUk.

10.1.1 Función de terminación de camino de la capa trayecto concatenado virtual capaz de LCAS P-Xv-L_TT

La función P-Xv-L_TT es objeto de una descomposición ulterior tal como se define en [UIT-T G.805] y se muestra en la Figura 10-1.

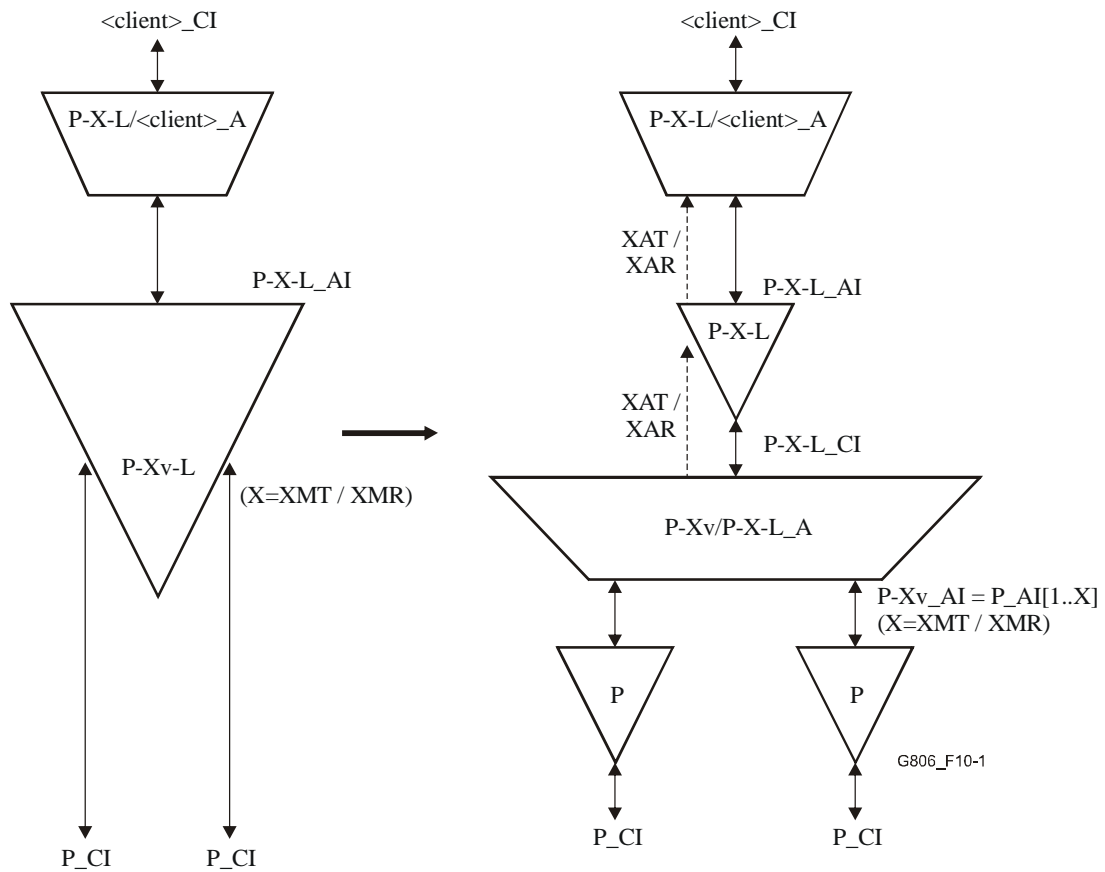


Figura 10-1 – Descomposición de la función P-Xv-L_TT

Las funciones P_TT son las funciones de terminación de camino de la capa trayecto normales que se definen en las Recomendaciones específicas de la tecnología.

**10.1.1.1 Función fuente de adaptación de trayecto concatenado virtual capaz de LCAS
P-Xv/P-X-L_A_So**

Símbolo:

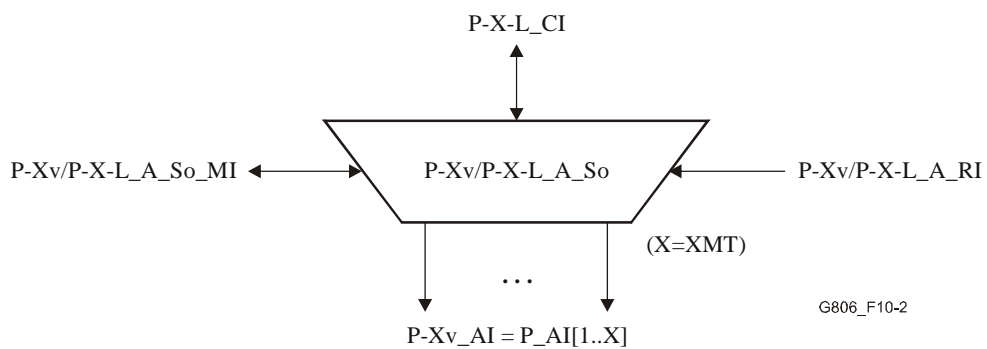


Figura 10-2 – Símbolo de P-Xv/P-X-L_A_So

Interfaces:

Cuadro 10-1 – Señales de entrada y salida de P-Xv/P-X-L_A_So

Entradas	Salidas
P-X-L_CP: P-X-L_CI_D P-X-L_CI_CK P-X-L_CI_FS P-Xv/P-X-L_A_So_MP: P-Xv/P-X-L_A_So_MI_LCASEnable P-Xv/P-X-L_A_So_MI_ProvM[1..X _{MT}] P-Xv/P-X-L_A_So_MI_PLCTThr P-Xv/P-X-L_A_So_RP: P-Xv/P-X-L_A_So_RI_RS_Ack_rec P-Xv/P-X-L_A_So_RI_RS_Ack_gen P-Xv/P-X-L_A_So_RI_MST_rec[0..MST_Range] P-Xv/P-X-L_A_So_RI_MST_gen[0..MST_Range]	P-Xv_AP: P-Xv_AI_D = P_AI[1.. X _{MT}] _D P-Xv_AI_CK = P_AI[1.. X _{MT}] _{CK} P-Xv_AI_FS = P_AI[1.. X _{MT}] _{FS} P-X-L_CP: P-X-L_CI_X _{AT} P-Xv/P-X-L_A_So_MP: P-Xv/P-X-L_A_So_MI_X _{AT} P-Xv/P-X-L_A_So_MI_X _{MT} P-Xv/P-X-L_A_So_MI_TxSQ[1..X _{MT}] P-Xv/P-X-L_A_So_MI_cPLCT P-Xv/P-X-L_A_So_MI_cTLCT P-Xv/P-X-L_A_So_MI_cFOPT

Procesos:

Esta función deberá efectuar la distribución de la P-X-L_CI entrante sobre las señales de la capa trayecto salientes que forman la P-Xv_AI (= P_AI[1..X_{MT}]). Esta función puede actuar de dos modos: con la funcionalidad LCAS habilitada o bien con la funcionalidad LCAS inhabilitada.

Si la funcionalidad LCAS está habilitada, el número de miembros reales del VCG (X_{AT}) será controlado por el protocolo LCAS y se pondrá a disposición en la P-X-L_CP. Son posibles cualesquiera valores que satisfagan $0 \leq X_{AT} \leq X_{PT}$. Si la funcionalidad LCAS está inhabilitada, la función se comporta de manera equivalente a una función P-X/P-Xv_A_So (véanse los detalles más adelante), con $X = X_{PT}$.

La entrada MI_LCASEnable controla si la funcionalidad LCAS está habilitada para la función fuente (MI_LCASEnable = verdadero) o inhabilitada (MI_LCASEnable = falso).

La entrada MI_ProvM[1..X_{MT}] controla si se ha previsto que P[i]_{AP} en la P-Xv_AP sea un miembro del VCG (MI_ProvM[i] = 1) o no (MI_ProvM[i] = 0). Se señala que $X = X_{PT}$, definido más arriba, viene dado por:

$$X_{PT} = \sum_{i=1}^{X_{MT}} \text{ProvM}[i]$$

Son posibles cualesquiera valores de X_{PT} y X_{MT} que satisfagan $0 \leq X_{PT} \leq X_{MT}$.

Las Figuras 10-3 y 10-4 contienen un diagrama del proceso de esta función.

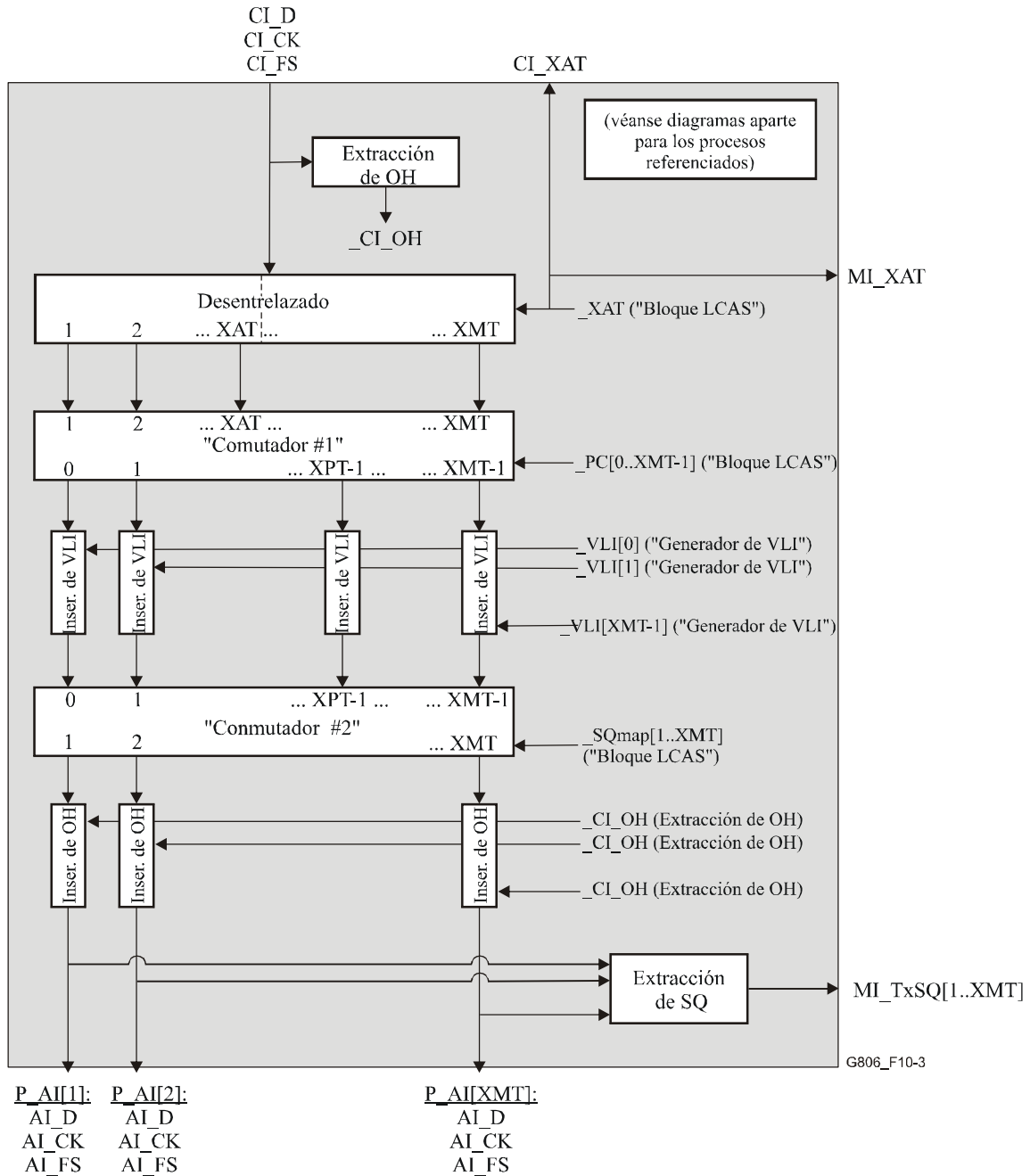
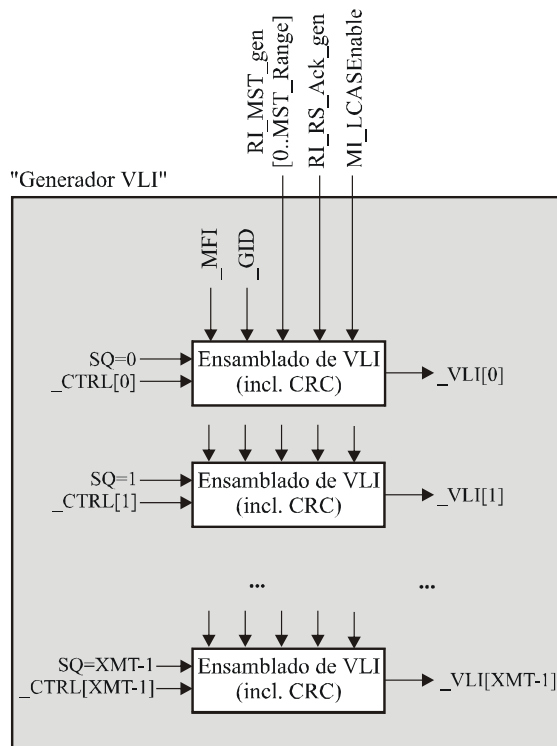
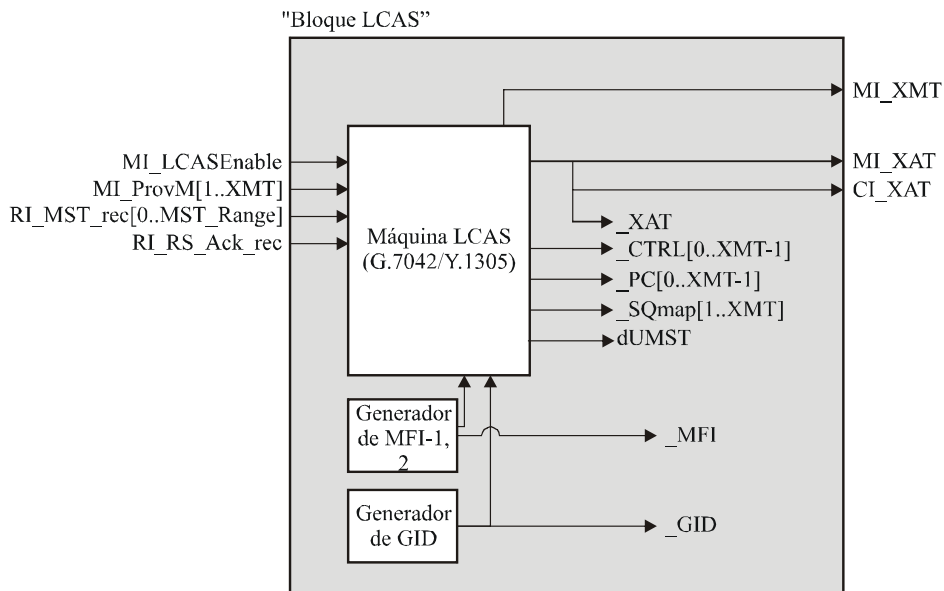
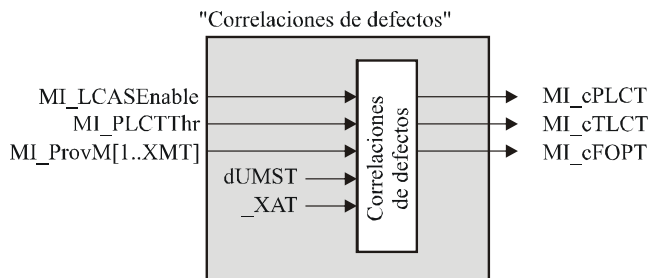


Figura 10-3 – Procesos de P-Xv/P-X-L_A_So (diagrama principal)



NOTA 1 – Las entradas internas _GID, _MFI, _CTRL[k] se originan en el "Bloque LCAS".



NOTA 2 – Las entradas internas dUMST y _XAT se originan en el "Bloque LCAS".

Figura 10-4 – Procesos de P-Xv/P-X-L_A_So (subdiagramas)

Extracción de OH (Figura 10-3):

Este proceso extrae un conjunto de bytes de tara de la capa trayecto específicos de la tecnología ($_CI_OH$) de la señal CI_D y los pone a disposición para reinsertación en los procesos Inserción de OH (véase Inserción de OH más adelante).

Desentrelazado (proceso de distribución) (Figura 10-3):

Este proceso distribuyen la señal $P-X-L_CI_D$ entre las señales de nivel de trayecto X_{AT} numeradas $1..X_{AT}$ en su salida. El valor de X_{AT} viene dado por la entrada $_X_{AT}$, la cual es controlada por el protocolo LCAS (véase más adelante).

Cada una de las salidas X_{MT} de este proceso es una señal P_AI a velocidad nominal e incluye una P_AI_D , P_AI_CK y una P_AI_FS .

El procedimiento de distribución de $P-X-L_CI_D$ entre las señales de nivel de trayecto X_{AT} es específico de la tecnología. También el contenido de la señal que se origina en este proceso para salidas o las salidas X_{AT+1} , X_{AT+2} , ..., X_{MT} es específico de la tecnología.

"Conmutador 1" (asignación de números de secuencia) (Figura 10-3):

Este proceso es un conmutador que conecta las señales de nivel de trayecto X_{AT} que aparecen en sus entradas 1 a X_{AT} con las señales de nivel de trayecto X_{AT} que aparecen en sus salidas y están comprendidas en la gama de 0 a $X_{PT}-1$ ($X_{AT} \leq X_{PT}$). La salida "s" de este conmutador está asociada con el número de secuencia s de LCAS.

Las conexiones son controladas por la señal $_PC[s]$, que indica si una salida determinada transporta cabida útil en un cierto momento ($_PC[s] = 1$) o no ($_PC[s] = 0$, para más detalles véase el proceso máquina LCAS más adelante).

Las conexiones de entrada a salida son como sigue:

- cada salida transportadora de cabida útil se conecta exactamente a una entrada. Las salidas transportadoras de cabida útil son aquellas para las que $_PC[s] = 1$,
- todas las salidas transportadoras de cabida útil se conectan a entradas "1" mediante " X_{AT} ",
- entre las salidas transportadoras de cabida útil, la salida con el índice (s) más bajo se conecta a la entrada 1, la salida con el siguiente índice más bajo está conectada a la entrada 2 y así sucesivamente hasta la salida transportadora de cabida útil con el índice más alto que se conecta a la entrada X_{AT} ,
- la correspondencia permanece fija en el tiempo (es decir, no cambia a lo largo del tiempo siempre que no cambie $_PC$).

El contenido de la señal que se origina en este proceso para todas las salidas no transportadoras de cabida útil ($_PC[s] = 0$) es específico de la tecnología³.

En el Apéndice VII figuran ejemplos de escenarios.

Inserción de VLI (Figura 10-3):

Este proceso inserta la información de $VCAT/LCAS$ de cada trayecto (dada por $_VLI[s]$) en las posiciones de tara correspondientes de cada uno de los trayectos. El valor de $_VLI[s]$ es calculado por el proceso ensamblado de VLI (véase más adelante).

³ Nótese que en condiciones normales, el proceso máquina LCAS fijará $_PC[s] = 1$ para $s = 0..X_{AT}-1$ y $_PC[s] = 0$ de otro modo. En este caso el conmutador conectará simplemente su entrada $s+1$ a su salida s. Durante una condición de fallo de señal (señalada por la función sumidero que utiliza la información MST) de un camino P activo con número de secuencia s, el proceso máquina LCAS fijará $PC[s] = 0$ y reducirá X_{AT} , bloqueando temporalmente el tráfico en la salida en fallo (hasta que el sumidero señale un trayecto de nuevo en buenas condiciones).

NOTA 1 – El proceso de inserción (incluyendo las ubicaciones de tara utilizadas y la codificación) depende de la tecnología.

Ensamblado de VLI y CRC (Figura 10-4):

Este proceso construye las secuencias de información de VCAT/LCAS que se han de transmitir en cada señal de nivel de trayecto. Para cada trayecto s , la información de VCAT/LCAS correspondiente a $_VLI[s]$ se crea utilizando los componentes siguientes.

Si $MI_LCASEnable$ está activa:

- MFI: Indicación de multitrama, originada por el proceso generador de MFI ($_MFI$),
- CTRL: Palabra de canal de control, originada por el proceso máquina LCAS ($_CTRL[s]$),
- GID: Identificador de grupo, originado por el proceso generador de GID ($_GID[s]$),
- SQ: Indicador de secuencia, como entrada al proceso,
- MST: Estatus de miembro generado, recibido de $RI_MST_gen[0..MST_Range]$,
- RS_Ack: Acuse de resecuenciación generada, recibida de $RI_RS_Ack_gen$,
- CRC: Verificación por redundancia cíclica de la información del paquete LCAS.

Si $MI_LCASEnable$ no está activa:

- MFI: Indicación de multitrama, originada por el proceso generador de MFI ($_MFI$),
- CTRL: Originado como todos ceros,
- GID: Originado como cero,
- SQ: Indicador de secuencia, como entrada al proceso,
- MST: Originada como todos ceros,
- RS_Ack: Originada como cero,
- CRC: Originada como todos ceros.

La estructura de la información VLI, incluyendo el esquema de CRC particular utilizado y el valor de cualquier espacio no utilizado dentro de esa estructura, depende de la tecnología.

"Conmutador 2" (correspondencia con recursos físicos) (Figura 10-3):

Este proceso es un conmutador que conecta las señales de nivel de trayecto que aparecen en sus entradas y están comprendidas en la gama de 0 a $X_{PT}-1$ a X_{PT} con señales que aparecen en sus salidas y están comprendidas en la gama de 1 a X_{MT} . La salida "i" de este conmutador está asociada con la $P_AP[i]$.

Este conmutador cambia la configuración a medida que las instrucciones de aprovisionamiento activan y desactivan miembros del VCG para su utilización. En el Apéndice VII figuran ejemplos de escenarios.

Las conexiones son controladas por la señal $_SQmap[i]$, que indica la entrada a la que está conectada una determinada salida i en un momento determinado (para más detalles, véase el proceso máquina LCAS más adelante).

Las conexiones de entrada a salida son como sigue. Para cada salida i:

- si $_SQmap[i] \neq$ no disponible, la salida i se conecta a la entrada $_SQmap[i]$,
- si $_SQmap[i] =$ no disponible, este proceso origina una señal de miembro con las características siguientes:
 - síncrona por multitramas con las otras señales a la salida del conmutador; y
 - con la misma estructura multitrama y contenido de VLI que los otros miembros pero con una palabra de control IDLE y un número de secuencia que cumple con los requisitos de [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

Máquina LCAS (Figura 10-4):

Este proceso ejecuta el protocolo LCAS (si MI_LCASEnable está activa), y proporciona las señales de control apropiadas para otros procesos.

Si MI_LCASEnable está activa, produce las salidas siguientes:

- $_PC[0..X_{MT}-1]$: Indicación de si un miembro con un número de secuencia particular es un miembro activo (es decir, transporta cabida útil) en un momento determinado. Para cada número de secuencia s , el proceso calculará $_PC[s]$ según lo establecido por el protocolo LCAS de [UIT-T G.7042] (= 1 si el protocolo determina que transporta cabida útil, = 0 en caso contrario).
- $_X_{AT}$: Tamaño actual de la cabida útil transmitida. Se señala que, con la definición anterior, $_X_{AT}$ viene dado por:

$$_X_{AT} = \sum_{s=0}^{X_{MT}-1} _PC[s]$$

- $_CTRL[0..X_{MT}-1]$: Palabra de control LCAS para cada miembro, indexada por el número de secuencia. Se calcula según lo establecido por el protocolo LCAS de [UIT-T G.7042].
- $_SQmap[1..X_{MT}]$: Indicación del número de secuencia ($_SQmap[i]$) que está siendo transportado en una señal P_AI ($P_AI[i]$) particular. Para cada número i de señal P_AI, el proceso calculará $_SQmap[i]$ de tal manera que:

- Si $MI_ProvM[i] = 1$, $_SQmap[i]$ será el número de secuencia del miembro que se ha de llevar en $P_AI[i]$ según lo establecido por el protocolo LCAS de [UIT-T G.7042].
- Si $MI_ProvM[i] = 0$, $_SQmap[i] =$ no disponible

NOTA 2 – Esto significa que las salidas aprovisionadas de X_{PT} (es decir, las de $MI_ProvM[i] = 1$) serán conectadas a entradas $0..X_{PT}-1$ por el proceso conmutador 2.

NOTA 3 – $_SQmap$ variará siempre que se añadan miembros o se eliminen de un enlace con LCAS habilitado y será, por lo general, dependiente del historial de adiciones y eliminaciones en el enlace.

Véanse ejemplos en el Apéndice VII.

NOTA 4 – Ésta es la única salida del proceso máquina LCAS que tiene la característica de ser indexada por el número P_AI, en vez de por el número de secuencia.

NOTA 5 – El protocolo LCAS definido en [UIT-T G.7042] se utiliza en este proceso para calcular algunas salidas. El ejemplar del protocolo que aquí se utiliza tendrá las características siguientes:

- interpretará un cambio en $MI_ProvM[i]$ como una petición de que se añada ($MI_ProvM[i]: 0 \rightarrow 1$) o que se elimine ($MI_ProvM[i]: 1 \rightarrow 0$) un miembro. Son posibles múltiples peticiones simultáneas.

Si MI_LCASEnable no está activa, las salidas son como sigue:

- $_PC[0..X_{MT}-1]$: Indicación de si un miembro con un número de secuencia particular es un miembro activo (es decir, transporta cabida útil) en un momento determinado. Para cada número de secuencia s , el proceso calculará $_PC[s]$ como sigue:
 - para $0 \leq s \leq X_{PT}-1$, $_PC[s] = 1$
 - $X_{PT} \leq s \leq X_{MT}-1$, $_PC[s] = 0$
- $_X_{AT}$: Tamaño actual de la cabida útil transmitida. Se señala que, con la definición anterior, $_X_{AT}$ viene dado por:

$$_X_{AT} = \sum_{s=0}^{X_{MT}-1} _PC[s]$$

NOTA 6 – Esta definición hace $_X_{AT} = X_{PT}$, siempre que MI_LCASEnable no esté activa.

- $_CTRL[0..X_{MT}-1]$: Palabra de control LCAS para cada miembro, indexada por el número de secuencia. Se origina como una palabra de todos ceros.
- $_SQmap[1..X_{MT}]$: Indicación del número de secuencia ($_SQmap[i]$) que está siendo llevado en una señal P_AI ($P_AI[i]$) particular. Para cada número de secuencia i , el proceso calculará $_SQmap[i]$ de tal manera que:
 - si $\{i_0, i_1, \dots, i_{X_{PT}-1}\}$ es el conjunto de índices i_n para el que $MI_ProvM[i_n] = 1$, ordenado por valor ($i_0 < i_1 < \dots < i_{X_{PT}-1}$), entonces $_SQmap[i_n] = n$.

NOTA 7 – En otras palabras, para los miembros aprovisionados (índices i para los que $MI_ProvM[i] = 1$), $_SQmap[i]$ será tal que $_SQmap[i] = 0$ para el miembro aprovisionado con el índice más bajo, $_SQmap[i] = 1$ para el miembro aprovisionado con el siguiente índice más bajo y así sucesivamente hasta que $_SQmap[i] = X_{PT}-1$, que será el valor para el miembro aprovisionado con el índice más alto.

- para todos los miembros para los que $MI_ProvM[k_i] = 0$, $_SQmap[k_i] =$ no disponible.

NOTA 8 – Ésta es la única salida del proceso máquina LCAS que tiene la característica de ser indexada por el número P_AI, en vez de por el número de secuencia.

Inserción de OH (Figura 10-3):

Este proceso inserta un conjunto de bytes de tara de la capa trayecto específicos de la tecnología ($_CI_OH$), en las posiciones apropiadas de las señales $AI_D[1..X_{MT}]$.

NOTA 9 – Hay X_{MT} de estos procesos en paralelo, uno por cada P_AI, insertando todos ellos los mismos valores de $_CI_OH$. El comportamiento descrito permite a la función sumidero seleccionar una fuente para los bytes de tara entre los miembros disponibles, dependiendo de su estatus.

Se señala además que el interfuncionamiento con funciones sumidero no capaces de LCAS queda garantizado con este tratamiento de la tara.

Extracción de SQ (Figura 10-3):

Este proceso extrae el indicador de secuencia que se está transmitiendo de cada señal P_AI para notificarlo a la MI.

Defectos:

MST no esperada persistente (dUMST, *persistent unexpected MST*): Una detección persistente (duración superior a t_{detect}) de $RI_MST_rec[i] = 0$ (OK), mientras no haya ninguna RS-ACK pendiente, para un miembro que no lleva las palabras de control "ADD", "NORM", "EOS" o "DNU" dará lugar a un defecto dUMST. El defecto será eliminado tan pronto como se detecte $RI_MST_rec[i] = 1$ (FAIL) de manera persistente (duración superior a t_{clear}) para todos los miembros que no llevan esas palabras de control. El valor de los parámetros t_{detect} y t_{clear} es ffs.

Acciones consiguientes: Ninguna.

Correlaciones de defectos:

Los dos parámetros siguientes señalan la pérdida parcial (PLCT) o la pérdida total (TLCT) de capacidad en una fuente de VCG con LCAS habilitado:

cPLCT ← MI_LCASEnable y ($0 < X_{AT}$) y ($X_{AT} < MI_PLCTThr$) y ($X_{PT} > 0$)

cTLCT ← MI_LCASEnable y ($X_{AT} = 0$) y ($X_{PT} > 0$)

cFOPT ← MI_LCAS_Enable y dUMST

Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

10.1.1.2 Función sumidero de adaptación de trayecto concatenado virtual capaz de LCAS P-Xv/P-X-L_A_Sk

Símbolo:

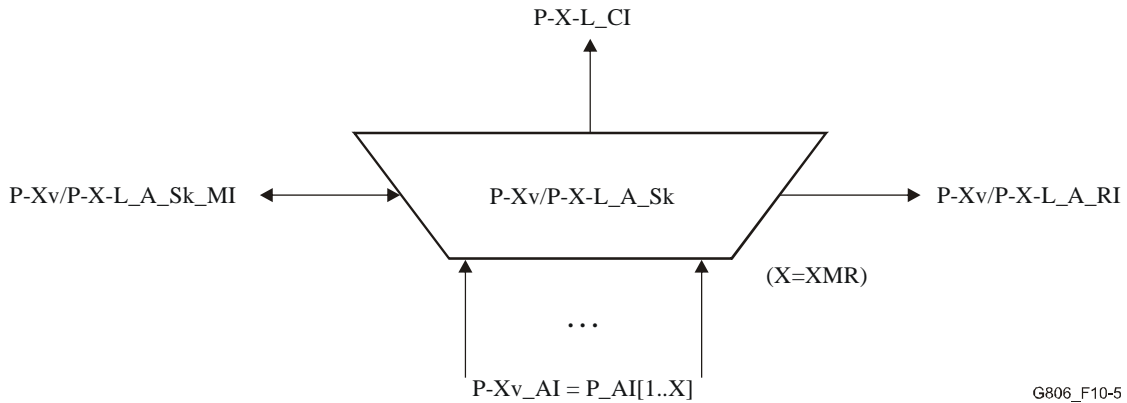


Figura 10-5 – Símbolo de P-Xv/P-X-L_A_Sk

Interfaces:

Cuadro 10-2 – Señales de entrada y salida de P-Xv/P-X-L_A_Sk

Entradas	Salidas
<p>P-Xv_AP:</p> <p>P-Xv_AI_D = P_AI[1..X_{MR}]_D</p> <p>P-Xv_AI_CK = P_AI[1.. X_{MR}]_{CK}</p> <p>P-Xv_AI_FS = P_AI[1.. X_{MR}]_{FS}</p> <p>P-Xv_AI_TSF = P_AI[1.. X_{MR}]_{TSF}</p> <p>P-Xv_AI_TSD = P_AI[1.. X_{MR}]_{TSD}</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MP:</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_ProvM[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_LCSEnable</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_PLCRThr</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_TSDEnable</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_HOTime</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_WTRTime</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_RMVTime</p>	<p>P-X-L_CP:</p> <p>P-X-L_CI_D</p> <p>P-X-L_CI_CK</p> <p>P-X-L_CI_FS</p> <p>P-X-L_CI_SSF</p> <p>P-X-L-CI_XAR</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MP:</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_X_{MR}</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_XAR</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_DMFI[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_LCAS_So_Detected</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cPLCR</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cTLCR</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cFOPR</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cLOM[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cSQM[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_cMND[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_MI_AcSQ[1..X_{MR}]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_RP:</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_RI_RS_Ack_rec</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_RI_RS_Ack_gen</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_RI_MST_rec[0..MST_Range]</p> <p>P-Xv/P-X-L_A_Sk_RI_MST_gen[0..MST_Range]</p>

Procesos:

Esta función deberá efectuar la alineación de las señales de la capa trayecto entrantes que constituyen la P-Xv_AI (= P_AI[1..X_{MR}]) para formar la P-X-L_CI saliente. Esta función puede actuar de dos modos: con la funcionalidad LCAS habilitada o bien con la funcionalidad inhabilitada.

Si la funcionalidad LCAS está habilitada, el número de miembros reales del VCG (X_{AR}) será controlado por el protocolo LCAS y se pondrá a disposición en la P-X-L_CP. Son posibles cualesquiera valores que satisfagan $0 \leq X_{AR} \leq X_{PR}$. Si la funcionalidad LCAS está inhabilitada, la función se comporta de manera equivalente a una función P-X/P-Xv_A_Sk (véanse los detalles más adelante), con $X = X_{PR}$.

La entrada MI_LCASEnable controla si la funcionalidad LCAS está habilitada para la función sumidero (MI_LCASEnable = verdadero) o inhabilitada (MI_LCASEnable = falso). Si LCAS está habilitado, la función detecta automáticamente con qué tipo de fuente está haciendo interfaz. La salida MI_LCAS_So_Detected comunica si la función sumidero presente ha detectado una función fuente con LCAS habilitado (MI_LCAS_So_Detected = verdadero) o una función fuente sin LCAS habilitado (MI_LCAS_So_Detected = falso, véanse los detalles más adelante). Sólo si tanto MI_LCASEnable como MI_LCAS_So_Detected son verdadero, la funcionalidad LCAS está activa en la función.

NOTA 1 – El comportamiento transitorio entre el modo LCAS activo y el modo LCAS no activo queda en estudio.

La entrada MI_ProvM[1..X_{MR}] controla si, de los recursos físicos disponibles en la P-Xv_AP, uno determinado es aprovisionado a un miembro del VCG (MI_ProvM[i] = 1) o no lo es (MI_ProvM[i] = 0). Se señala que X_{PR}, definido más arriba, viene dado por:

$$X_{PR} = \sum_{i=1}^{X_{MR}} \text{ProvM}[i]$$

Son posibles cualesquiera valores de X_{PR} y X_{MR} que satisfagan $0 \leq X_{PR} \leq X_{MR}$.

La entrada MI_TSDEnable controla si la función sumidero utiliza indicaciones AI_TSD[i] como elementos contribuidores para señalar miembros defectuosos a la función fuente LCAS (MI_TSDEnable = verdadero) o si ignora por completo las indicaciones AI_TSD[i] (MI_TSDEnable = falso).

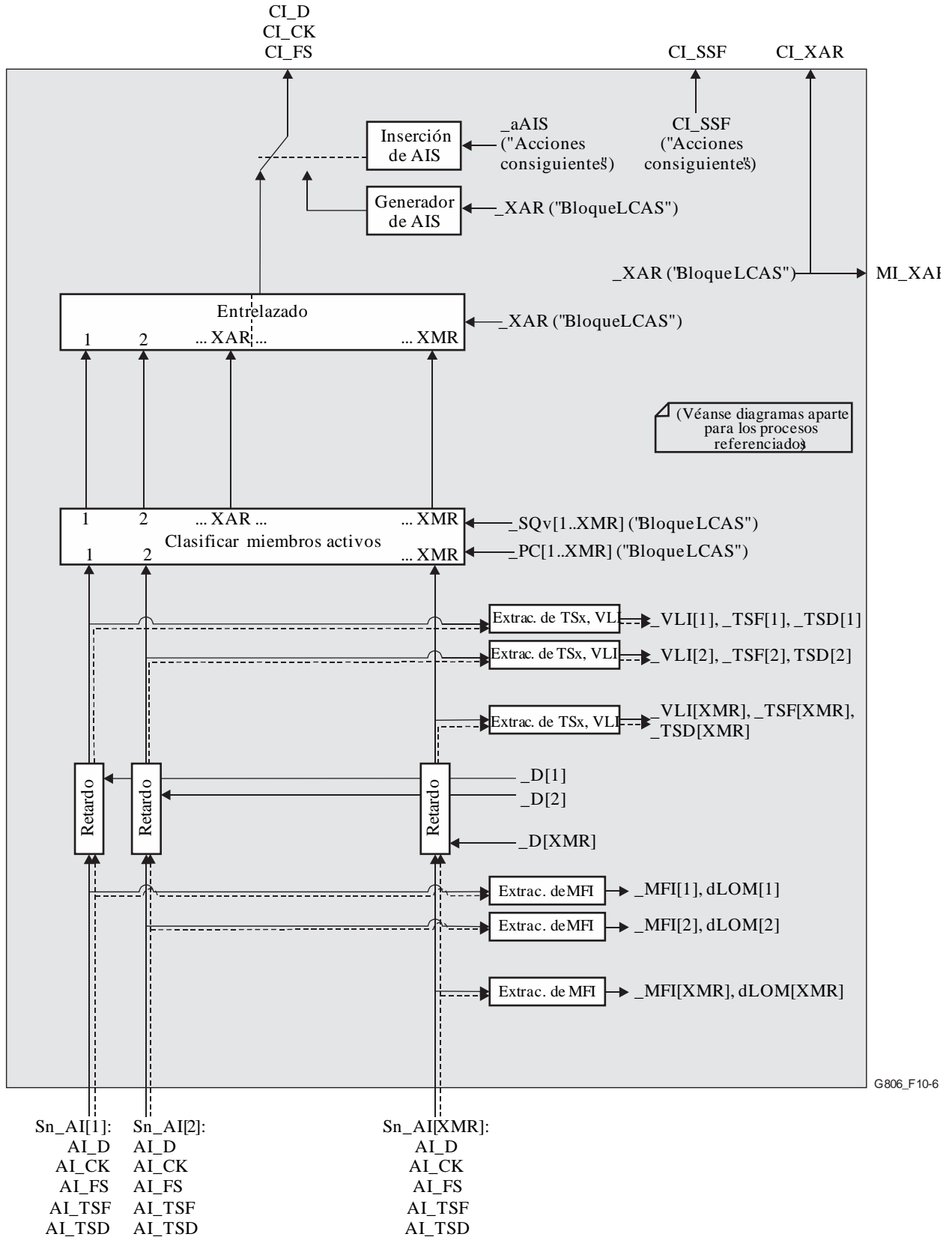
La entrada MI_HOTime controla si el temporizador de retención (HO, *hold-off*) está habilitado o inhabilitado para la función sumidero y, si está habilitado, cuál es el valor del mismo. Si MI_HOTime = 0, se inhabilitará el temporizador HO; si MI_HOTime ≠ 0, se habilitará dicho temporizador.

La entrada MI_WTRTime controla si el temporizador de esperar al restablecimiento (WTR, *wait to restore*) está habilitado o inhabilitado para la función sumidero y, si está habilitado, cuál es el valor del mismo. Si MI_WTRTime = 0, se inhabilitará el temporizador WTR; si MI_WTRTime ≠ 0, se habilitará dicho temporizador.

La gama de valores de los temporizadores HO/WTR es tal como se define en [UIT T G.808.1].

La entrada MI_RMVTime controla si el temporizador RMV está habilitado o inhabilitado para la función sumidero y, si está habilitado, cuál es el valor del mismo. Si MI_RMVTime = 0, se inhabilitará el temporizador RMV; si MI_RMVTime ≠ 0, se habilitará dicho temporizador.

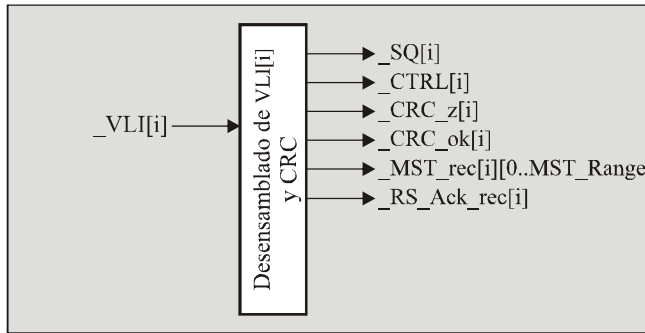
Las Figuras 10-6, 10-7 y 10-8 contienen un diagrama del proceso de esta función.



NOTA – Las líneas de puntos representan las indicaciones de FSE y TSD.

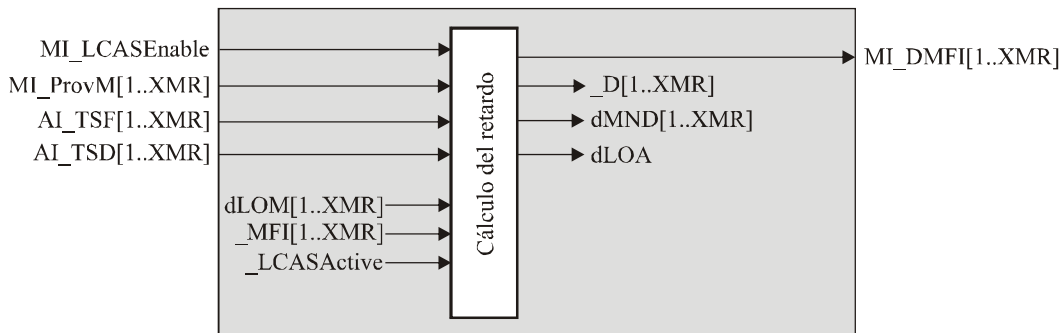
Figura 10-6 – Procesos de P-Xv/P-X-L_A_Sk (diagrama principal)

"Bloque VLI[i]" (repetir para k=1..XMR)



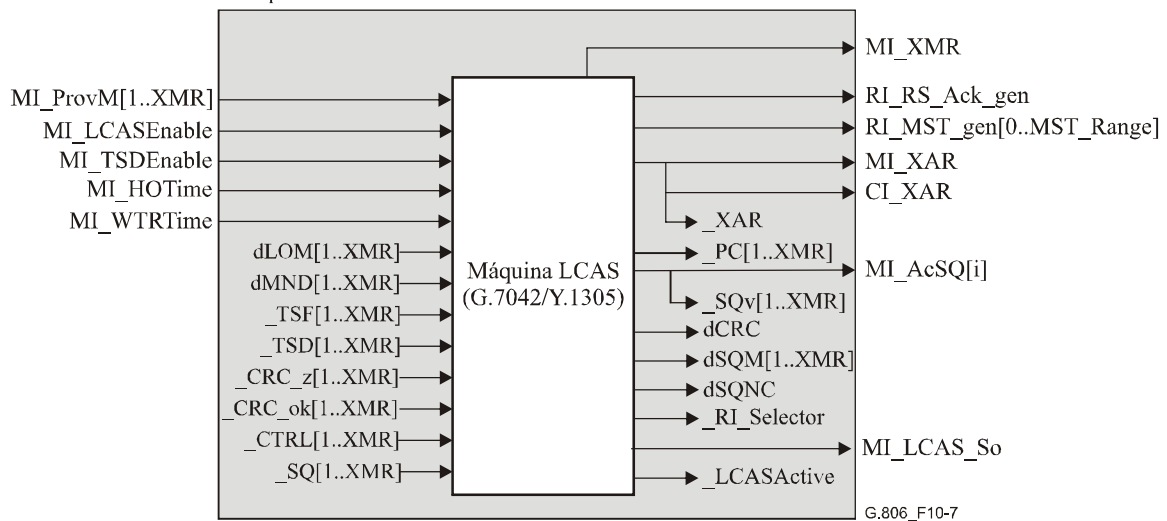
NOTA 1 – La entrada interna _VLI[i] se origina en el proceso de "Extracción de TSx, VLI".

"Cálculo del retardo"



NOTA 2 – Las entradas internas dLOM[i], _MFI[i] se originan en el proceso "Extracción de MFI".

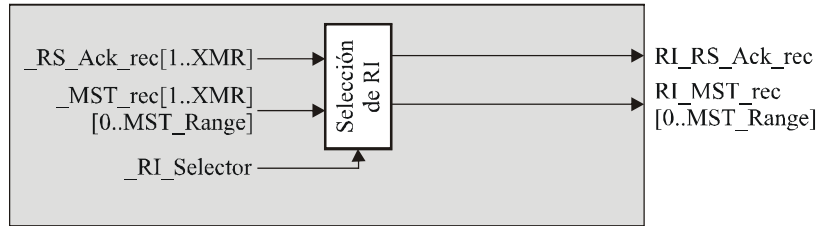
"Bloque LCAS"



NOTA 3 – Las entradas internas dLOM[i], _MFI[i] se originan en el proceso "Extracción de MFI", dMND[i] en el proceso "Cálculo del retardo", _TSF, _TSD en el proceso "Extracción de TSx, VLI" y _CRC_z[i], _CRC_ok[i], _CTRL[i], _SQ[i] en el proceso "Desensamblado de VLI".

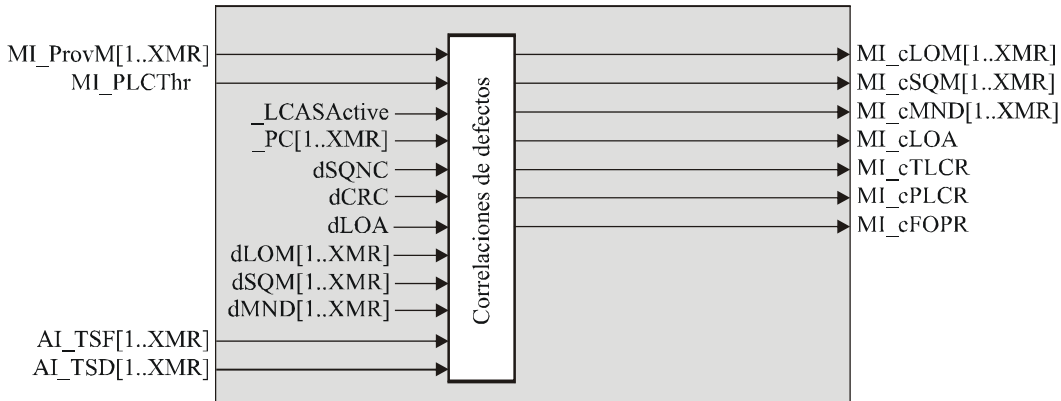
Figura 10-7 – Procesos de P-Xv/P-X-L_A_Sk (subdiagramas I)

Selección de RI recibida



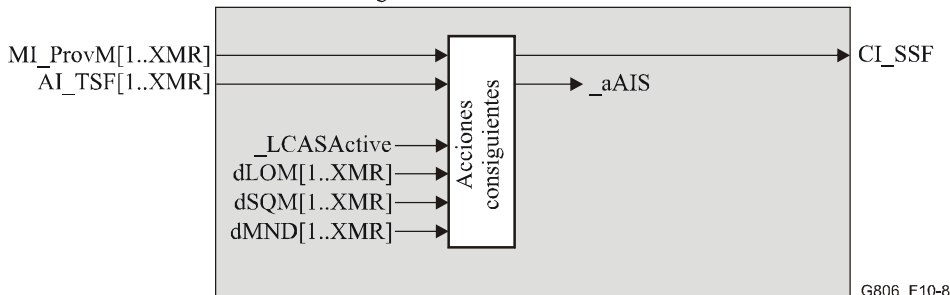
NOTA 1 – Las entradas internas $_RS_Ack_rec[k]$, $_MST_rec[k]$ se originan en el proceso "Desensamblado de VLI", " $_RI_Selector$ " en el "Bloque LCAS".

Correlaciones de defectos



NOTA 2 – Las entradas internas $_LCASActive$, $_PC$, $dSQNC$, $dCRC$, $dSQM[k]$ se originan en el "Bloque LCAS", $dLOM[k]$ en el proceso "Extracción de MFI", $dMND[k]$, $dLOA$ en el proceso "Cálculo del retardo".

Acciones consiguientes



G806_F10-8

NOTA 3 – Las entradas internas $_LCASActive$, $dSQM[k]$ se originan en el "Bloque LCAS", $dLOM[k]$ en el proceso "Extracción de MFI", $dMND[k]$ en el proceso "Cálculo del retardo".

Figura 10-8 – Procesos de P-Xv/P-X-L_A_Sk (subdiagramas II)

Extracción de MFI (Figura 10-6):

Este proceso efectúa la alineación multitrama, recupera la información multitrama de cada uno de los miembros del VCG y la pone a disposición del proceso de cálculo del retardo para un tratamiento ulterior. El proceso de alineación multitrama (incluyendo la detección de $dLOM[i]$) y el formato de la información multitrama son específicos de la tecnología.

Si $AI_TSF[i] = \text{falso}$, la salida $_MFI[i]$ de este proceso es la MFI contenida en la información de VCAT/LCAS (VLI) en $AI_D[i]$.

Si $AI_TSF[i] = \text{verdadero}$, la salida $_MFI[i]$ de este proceso será una indicación de error con contenido específico de la tecnología.

Cálculo del retardo (Figura 10-7):

Este proceso efectúa el cálculo del retardo para cada miembro provisionado ($_D[i]$), lo cual es necesario para la alineación multitrama de todos los miembros provisionados. El proceso calcula también el retardo relativo ($MI_DMFI[i]$), en unidades MFI, entre cada miembro provisionado y el miembro que llega primero de entre los considerados para el cálculo.

El cálculo (de $_D[i]$ y $MI_DMFI[i]$) se llevará a cabo considerando solamente la información multitrama de los miembros para los que:

$$(MI_ProvM[i] = 1) \text{ Y (no } AI_TSF[i]) \text{ Y (no } dLOM[i])$$

es verdadero (es decir, los miembros provisionados con información multitrama aceptada). La salida para los miembros en los que la condición anterior es falsa será: $MI_DMFI[i] =$ no disponible, $_D[i] =$ queda en estudio (se señala la importancia, en general, de que $_D[i]$ del último grupo de miembros sea tal que la indicación TSF sufra poco o ningún retardo a través del proceso retardo).

Si el retardo necesario para la alineación multitrama de todos los miembros considerados no puede ser acomodado por el proceso retardo, dicho proceso hará lo siguiente:

- si $_LCASActive$ es verdadero, tratará de determinar un subconjunto de los mismos que pueda ser alineado en multitrama. Para los miembros de este subconjunto, se calculará $_D[i]$ y $MI_DMFI[i]$ como se describe más arriba y se eliminará $dMND[i]$. Para los miembros considerados que no pertenezcan a este subconjunto, se declararán un defecto por "miembro no desoblicuable (not deskewable)" ($dMND[i]$, véanse los defectos más adelante) y $_D[i] =$ queda en estudio, $MI_DMFI[i] =$ no disponible. La selección del subconjunto de miembros que serán realineados depende de la implementación;
NOTA 2 – Se recomienda que para la exclusión del subconjunto de miembros que se alinearán en multitrama se tengan en cuenta en primer lugar los miembros que transportan la palabra de control "IDLE".
- si $_LCASActive$ es falso, el proceso provocará el defecto $dLOA$ (véanse los defectos más adelante).

NOTA 3 – El mecanismo anterior tiene por objeto proporcionar, en el caso $_LCASActive$, un cierto grado de supervivencia al grupo de concatenación virtual en situaciones en las que los retardos diferenciales entre los miembros provisionados exceden de las capacidades de realineación multitrama de una implementación.

NOTA 4 – En el caso especial de que $X_{PR} = 1$ y $MI_LCASEnable$ no esté activa, este proceso originará $MI_DMFI[i] = 0$, y $_D[i] =$ queda en estudio⁴ para el miembro en el que $MI_ProvM[i] = 1$, independientemente de la información multitrama y de la condición de $dLOM[i]$ de ese miembro. Con esto se pretende facilitar el interfuncionamiento con las funciones de adaptación fuente de concatenación no virtual de un solo miembro, las cuales por lo general no proporcionan información multitrama de concatenación virtual.

El proceso cálculo del retardo abarcará un retardo diferencial de al menos 125 μs .

Retardo (Figura 10-6):

Este proceso retarda cada señal en una cantidad de tiempo indicada por $_D[i]$. El valor de $_D[i]$ es calculado por el proceso cálculo del retardo y es tal que las señales de todos los miembros provisionados con una indicación multitrama válida son alineados en multitrama a la salida de los procesos retardo.

El proceso retardo abarcará un retardo diferencial de al menos 125 μs .

⁴ $_D[k]$ dependerá, por lo general, de la implementación.

Se señala que desde los procesos de retardo en adelante (es decir, desde los mismos hacia arriba en el diagrama), todos los miembros activos son síncronos entre sí por multitramas. De esta manera se facilita la adición y eliminación de miembros sin perturbaciones cuando MI_LCASEnable está activa.

Extracción de TSx, VLI (Figura 10-6):

Este proceso extrae la información de VCAT/LCAS (VLI) (retardada) de cada uno de los miembros del VCG y la pone a disposición del proceso desensamblado de VLI. También extrae las indicaciones TSF y TSD de cada uno de los miembros del VCG y las pone a disposición del bloque LCAS.

El formato de la información VLI depende de la tecnología.

Las salidas `_TSF[i]` y `_TSD[i]` serán las indicaciones TSF y TSD a la entrada del proceso, respectivamente.

Si `_TSF[i]` es falso y `dMND[i]` es falso, la salida `_VLI[i]` de este proceso es el valor de la información VLI a la entrada del mismo.

Si `_TSF[i]` es verdadero o `dMND[i]` es verdadero, la salida `_VLI[i]` de este proceso será una indicación de error con contenido específico de la tecnología.

Desensamblado de VLI y CRC (Figura 10-7):

Este proceso lleva a cabo el tratamiento de la información `_VLI[i]`. Hay X_{MR} ejemplares de este proceso. Cada ejemplar realiza el procesamiento siguiente en la `_VLI[i]` correspondiente:

- Extracción de la información siguiente de la `_VLI[i]` a partir de la multitrama y las posiciones de bits correspondientes:
 - `_CTRL[i]`: Palabra de canal de control.
 - `_SQ[i]`: Número de secuencia.
 - `_MST_rec[i][0..MST_Range]`: Estatus de miembro recibido.
 - `_RS_Ack_rec[i]`: Acuse de resecuenciación recibida.
- Realización del procesamiento CRC correspondiente:
 - `_CRC_z[i]`: Verdadero si la palabra CRC es cero, falso en caso contrario.
 - `_CRC_ok[i]`: Cálculo de la CRC en el paquete de control `_VLI[i]` recibido. A continuación: `_CRC_ok[i]` = verdadero si la palabra CRC recibida concuerda con la palabra CRC calculada, `_CRC_ok[i]` = falso en caso contrario.

NOTA 5 – Todo el procesamiento (incluido el de la CRC) se lleva a cabo con independencia del valor de MI_LCASEnable.

NOTA 6 – El bit de identificador de grupo (GID, *group identifier*) no se utiliza en la definición presente de la función sumidero.

La estructura de la información VLI, incluido el esquema particular de CRC utilizado y el valor de cualquier espacio no utilizado dentro de esa estructura, depende de la tecnología.

"Clasificar miembros activos" (Figura 10-6):

Este proceso es un conmutador que conecta los miembros activos del VCG en posiciones de señal fija para un procesamiento ulterior. Miembros activos son los miembros aprovisionados que transportan cabida útil en un momento determinado, como se describe más arriba.

Las conexiones son controladas por la señales `_PC[i]` y `_SQv[i]` ("transporta cabida útil" y "número de secuencia validado", véanse las definiciones más adelante, en el proceso máquina LCAS).

Las conexiones de entrada a salida son como sigue:

- Cada miembro activo se conecta exactamente a una salida. Son miembros activos aquellos para los que $_PC[i] = 1$.
- Todos los miembros activos se conectan a salidas "1" a través de " X_{AR} ".
- Entre los miembros activos, el de número de secuencia validado más bajo ($_SQv[i]$) se conecta a la salida "1", el miembro con el siguiente número de secuencia validado más bajo se conecta a la salida "2" y así sucesivamente hasta el miembro con el número de secuencia validado más alto, que se conecta a la salida " X_{AR} ".
- La correspondencia permanece fija en el tiempo (es decir, no cambia a lo largo del tiempo mientras no cambien $_PC$ o $_SQv$).

Para las salidas X_{AR+1} , X_{AR+2} , ..., X_{MR} , este proceso inserta una señal todos ceros con la velocidad y el formato de una señal P_AI_D .

NOTA 7 – En particular, si solamente un miembro tiene $_PC[i] = 1$, esa entrada se conectará a la salida "1", independientemente del valor de $_SQv[i]$. Esto tiene importancia en aquellas situaciones en las que la función sumidero esté interfundionando, en esos momentos, con una función fuente de concatenación no virtual de un solo miembro, la cual no proporciona información de número de secuencia.

"Proceso de entrelazado" (Figura 10-6):

Este proceso recupera la señal $P-X-L_CI_D$ de las señales de nivel de trayecto X_{AR} numeradas 1.. X_{AR} a su entrada. El valor de X_{AR} viene dado por la entrada $_X_{AR}$, que es controlada ella misma por el protocolo LCAS (véase más adelante).

La salida de este proceso es una señal P_CI e incluye una P_CI_D , P_CI_CK y una P_CI_FS .

El procedimiento de recuperación de $P-X-L_CI_D$ a partir de las señales de nivel de trayecto X_{AR} es específico de la tecnología.

Máquina LCAS (Figura 10-7):

Este proceso implementa el protocolo LCAS y la funcionalidad conexas, y proporciona señales de control apropiadas para otros procesos.

El proceso calcula primero la salida $MI_LCAS_So_Detected$ como sigue:

- 1) $MI_LCAS_So_Detected = \text{falso}$ si lo siguiente es verdadero:

$$\prod_{MI_ProvM[i]=1} [(_CTRL[i] = \text{FIXED}) \text{ y } _CRC_z[i] \text{ y no } (\text{AI_TSF}[i] \text{ o } dLOM[i] \text{ o } dMND[i])]]$$

- 2) $MI_LCAS_So_Detected = \text{verdadero}$ si lo siguiente es verdadero:

$$\prod_{MI_ProvM[k]=1} [(_CTRL[k] \neq \text{FIXED}) \text{ y } _CRC_ok[k] \text{ y no } (\text{AI_TSF}[k] \text{ o } dLOM[k] \text{ o } dMND[k])]]$$

- 3) De otro modo, $MI_LCAS_So_Detected$ mantiene su valor previo. El valor inicial de $MI_LCAS_So_Detected$ es el valor aprovisionado para MI_LCAS_Enable .

NOTA 8 – En otras palabras, la función supone que está haciendo interfaz con una fuente no LCAS ($MI_LCAS_So_Detected = \text{falso}$) si se detecta que todos los miembros aprovisionados y que no están en fallo tienen una palabra de control **FIXED** y una CRC cero. La función supone la presencia de una fuente LCAS ($MI_LCAS_So_Detected = \text{verdadero}$) si todos los miembros aprovisionados y que no están en fallo tienen una palabra de control non-**FIXED** y una CRC correcta. Se señala la existencia de histéresis en los criterios para $MI_LCAS_So_Detected$. Su objetivo es la protección frente a cambios a propósito de la hipótesis relativa a la fuente, sin una indicación clara.

El proceso calcula a continuación la señal interna:

$$_LCASActive = MI_LCAS_Enable \text{ y } MI_LCAS_So_Detected$$

Si `_LCASActive` es verdadero, produce las salidas siguientes:

- `_PC[1..XMR]`: Indicación de si un miembro particular es un miembro activo (es decir, transporta cabida útil) en un momento determinado. Para cada índice *i*, el proceso calculará `_PC[i]` como sigue:
 - `MI_ProvM[i] = 0` → `_PC[i] = 0`
 - `MI_ProvM[i] = 1` → `_PC[i]` según lo determinado por el protocolo LCAS de [UIT-T G.7042] (= 1 si el protocolo determina que transporta cabida útil, = 0 en otro caso)
- `_XAR`: Tamaño actual de la cabida útil recibida. Se señala que, con la definición anterior, `_XAR` viene dado por:

$$_X_{AR} = \sum_{i=1}^{X_{MR}} _PC[i]$$

- `RI_RS_Ack_gen`: Bit de acuse de reseccuenciación (generado) según se define en [UIT-T G.7042].
- `RI_MST_gen[0..MST_Range]`: Bits de estatus de miembros (generados) según se define en [UIT-T G.7042]. Para cada número de secuencia *s*, el proceso calculará `MI_MST_gen[s]` como se indica en el Anexo B.

Se señala que, de acuerdo con la definición de [UIT-T G.7042], el índice para esta salida viene dado por el número de secuencia. Es decir, `MI_MST_gen[0]` representa el estatus de miembro del miembro con número de secuencia 0 (el miembro *i* para el que `_SQv[i] = 0`), `MI_MST_gen[1]` representa el estatus de miembro del miembro con número de secuencia 1 y, así sucesivamente.

Ésta es la única salida del proceso máquina LCAS que tiene esta característica (la de ser indexada por el número de secuencia en vez de por el número `P_AI`).

- `_SQv[1..XMR]`: Número de secuencia validado. Para cada índice *i*, el proceso calculará `_SQv[i]` como sigue:
 - `(MI_ProvM[i] = 0)` o `(((_TSF[i]) o (dLOM[i]) o (dMND[i])))` y (el temporizador HO inactivo)) o `(_CTRL[i] = IDLE)` → `_SQv[i] = no disponible`
 - en otro caso
 - `_CRC_ok[i] = 1` → `_SQv[i] = _SQ[i]`
 - `_CRC_ok[i] = 0` → `_SQv[i]` retiene su valor previo
- `_RI_Selector`: Índice de miembro utilizado para seleccionar el conjunto de información distante enviado a la fuente (véase más adelante el proceso Selección de RI). `_RI_Selector` se elegirá entre los índices *i* que satisfagan:
 - `(MI_ProvM[i] = 1)` y no `((_TSF[i]) o (dLOM[i]) o (dMND[i]))` y `(_CRC_ok[i] = 1)`

Si el conjunto es un conjunto vacío, se originará `_RI_Selector` como "no disponible".

NOTA 9 – Este valor es una indicación de error al proceso Selección de RI.

De otro modo, la elección que, en concreto, se haga de `_RI_Selector` es específica de la implementación ya que la fuente LCAS envía los mismos valores de MST simultáneamente en los paquetes de control de todos los miembros de un VCG.

NOTA 10 – En este proceso se utiliza el protocolo LCAS definido en [UIT-T G.7042] para calcular algunas salidas. El ejemplar del protocolo aquí utilizado tendrá las características siguientes:

- Si `_CRC_ok[i] = 0`, descartará toda la información de control para un miembro *i* y supondrá que `_CTRL[i]` y `_SQ[i]` son las mismas que las del paquete de control previo.
- Utilizará las entradas `MI_HOTime` y `MI_WTRTime` como parámetros de los temporizadores de retención y de esperar al restablecimiento de las máquinas de estados.

Si `_LCASActive` es falso, las salidas son como sigue:

- `_PC[1..XMR]`: Indicación de si un miembro particular es un miembro activo (es decir, transporta cabida útil) en un momento determinado. Para cada índice *i*, el proceso calculará `_PC[i]` como sigue:
 - `_PC[i] = MI_ProvM[i]`
- `_XAR`: Se calculará como sigue:

$$_X_{AR} = \sum_{i=1}^{X_{MR}} MI_ProvM[i]$$

NOTA 11 – Esta definición hace `_XAR = XPR` siempre que `_LCASActive` sea falso.

- `RI_RS_Ack_gen`: El bit de acuse de reseccuenciación (generado) se originará como un cero fijo.
- `RI_MST_gen[0..MST_Range]`: Los bits de estatus de miembros (generados) se originarán como todos ceros fijos.
- `_SQv[1..XMR]`: Número de secuencia validado. `_SQv[i]` se calcula a partir de `_SQ[i]` aplicando una verificación de persistencia. Una nueva `_SQ[i]` recibida se reenvía como `_SQv[i]` si la secuencia recibida tiene el mismo valor en *m* multitramas consecutivas – 1, con $3 \leq m \leq 10$.
- `_RI_Selector`: Índice de miembro utilizado para seleccionar el conjunto de información distante reenviado a la fuente (véase más adelante el proceso selección de RI). `_RI_Selector` se calculará como el índice *i* con la `_SQv[i]` más baja de entre las que satisfagan (`_PC[i] = 1`). Si el conjunto es un conjunto vacío, el `_RI_Selector` se originará como "no disponible".

NOTA 12 – Este valor es una indicación de error al proceso selección de RI.

Selección de RI recibida (Figura 10-8):

Este proceso selecciona, entre los recibidos, el conjunto de información distante que ha de ser reenviado a la función fuente. El proceso contiene además una memoria tampón que registra el último conjunto de información enviado a la fuente y utiliza este conjunto en el caso de que no se disponga de un selector válido.

Si (`_RI_Selector` \neq no disponible), las salidas son determinadas por:

- `RI_MST_rec[0..MST_Range] = _MST_rec[_RI_Selector][0..MST_Range]`;
- `RI_RS_Ack_rec = _RS_Ack_rec[_RI_Selector]`.

De otro modo, las salidas se originan a partir de la memoria tampón (es decir, contienen el último conjunto de información enviado a la fuente). La situación inicial de la memoria tampón es una palabra `_MST_rec[0..MST_Range]` todos ceros y un bit `_RS_Ack_rec` cero.

NOTA 13 – El almacenamiento intermedio permite comunicar el último MST/RS_Ack recibido a la fuente cuando no hay información más completa (por ejemplo, en caso de fallo de todos los miembros en el sentido de recepción). Este mecanismo permite transmitir sin interrupción durante fallos transitorios que afecten a todas las señales de recepción.

NOTA 14 – El almacenamiento intermedio contiene el estado inicial cuando se empieza a ejecutar la función de adaptación.

Defectos:

Defecto por pérdida de secuencia (dSQM[i]):

Si `_LCASActive` es verdadero, `dSQM[i]` será eliminado siempre.

Si `_LCASActive` es falso, se detectará `dSQM[i]` si el número de secuencia aceptado (`AcSQ`) no concuerda con el número de secuencia esperado (`ExSQ`). El `dSQM` será eliminado si `AcSQ` concuerda con `ExSQ`. El `ExSQ` del miembro en `Sn_AI[i]` es $i - 1$.

Miembro no desoblicuable (not deskewable) (`dMND[i]`):

Si `_LCASActive` es verdadero, se declarará `dMND[i]` para los miembros que hayan sido excluidos de la realineación multitrama por el proceso de cálculo del retardo, debido a que el retardo diferencial en el conjunto completo de miembros considerados es mayor que la capacidad de realineación del ejemplar particular de la función (véase el proceso cálculo del retardo).

Si `_LCASActive` es falso, `dMND[i]` será eliminado siempre.

Pérdida de alineación (`dLOA`):

Si `_LCASActive` es verdadero, `dLOA` será eliminado siempre.

Si `_LCASActive` es falso, se detectará `dLOA` si el proceso cálculo del retardo no puede efectuar la alineación de los miembros considerados con un comienzo de multitrama común por cualquier motivo (por ejemplo, se detecta `dLOA` si el retardo diferencial excede del tamaño de la memoria tampón de alineación). Los detalles quedan en estudio.

Errores de CRC persistentes (`dCRC`): Si se detectan k_1 o más errores de CRC en n_1 paquetes de control consecutivos de cualquier miembro aprovisionado, se declara el defecto `dCRC`, siempre que la palabra CRC y la palabra CTRL sean ambas distintas de todos ceros y no exista la condición `mMSU_L` para ese miembro.

Si se detectan k_2 o menos errores de CRC en n_2 paquetes de control consecutivos de todos los miembros aprovisionados, se elimina `dCRC`. Los parámetros k_1 , k_2 , n_1 y n_2 quedan en estudio.

Números SQ incoherentes (`dSQNC`): Está previsto que los miembros que lleven el mensaje "NORM" o el mensaje "EOS" tengan números de secuencia exclusivos. Si se incumple esta condición, se declara el defecto `dSQNC` (números SQ incoherentes). El defecto `dSQNC` se elimina tan pronto como esta condición se cumpla de nuevo.

Acciones consiguientes:

`mMSU[i]` ← `MI_ProvM[i]` y (`AI_TSF[i]` o `dLOM[i]` o `dLOA` o `dSQM[i]`)

`mMSU_L[i]` ← `MI_ProvM[i]` y (`AI_TSF[i]` o `dLOM[i]` o `dMND[i]`)

Las acciones consiguientes se definen como:

$$\begin{aligned}
 aAIS \leftarrow & \left(\text{no } \sum_{i=1}^{X_{MR}} MI_ProvM[i] \right) o \\
 & \left((\text{no } _LCASActive) y (X_{PR} = 1) y \sum_{MI_ProvM[i]=1} AI_TSF[i] \right) o \\
 & \left((\text{no } _LCASActive) y (X_{PR} > 1) y \sum_{MI_ProvM[i]=1} mMSU[i] \right) o \\
 & \left(_LCASActive y \prod_{MI_ProvM[i]=1} mMSU_L[i] \right) \\
 aSSF \leftarrow & \left((\text{no } _LCASActive) y (X_{PR} = 1) y \sum_{MI_ProvM[i]=1} AI_TSF[i] \right) o \\
 & \left((\text{no } _LCASActive) y (X_{PR} > 1) y \sum_{MI_ProvM[i]=1} mMSU[i] \right) o \\
 & \left(_LCASActive y \prod_{MI_ProvM[i]=1} mMSU_L[i] \right)
 \end{aligned}$$

NOTA 15 – El símbolo de suma se utiliza aquí para indicar una operación OR lógica aplicada a su argumento, y el símbolo de producto se utiliza para indicar una operación AND lógica aplicada a su argumento⁵.

Se señala que, para $X_{PR} = 1$ y $_LCASActive$ falso, no se toma en consideración $dLOM[i]$ para generar $aAIS/aSSF$. Esto permite el interfuncionamiento de esta señal sumidero con señales de trayecto único generadas por funciones de adaptación de concatenación no virtual. Véase un ejemplo en el Apéndice VII.

La señal de mantenimiento que se ha producir al declararse $aAIS$ y las constricciones temporales que afectan a la misma son específicas de la tecnología. El único requisito general es que la velocidad binaria de esta señal de mantenimiento sea coherente con el valor $_X_{AR}$ calculado por los procesos implicados.

Se señala que, si $_LCASActive$ es verdadero, no todas las discontinuidades de cabida útil son señaladas con SSF a la salida de la función $P-Xv/P-X-L_A_Sk$. En particular, las discontinuidades de cabida útil transitorias causadas por fallos de miembros individuales serán señaladas a la fuente como se describe en [UIT-T G.7042] pero no provocarán $aSSF$.

⁵ En la elaboración de las fórmulas se han tomado en consideración los siguientes aspectos:

- 1) Para el cálculo de $aAIS/aSSF$ sólo se tienen en cuenta los miembros aprovisionados.
- 2) $aAIS$ está activa si:
 - a) no se aprovisionan miembros; o
 - b) (LCAS está inactivo y $X_{PR} = 1$ y (ese miembro tiene AI_TSF)); o
 - c) (LCAS está inactivo y $X_{PR} > 1$ y (al menos un miembro aprovisionado está disponible)); o
 - d) (LCAS está inactivo y (ninguno de los miembros aprovisionados está disponible)).
- 3) $aSSF$ está activa en los mismos casos que $aAIS$, excepto para el caso a, en que se considera funcionamiento normal para esta función (con independencia del valor $MI_LCASEnable$).

Correlaciones de defectos:

cLOM[i] ← MI_ProvM[i] y dLOM[i] y (no AI_TSF[i]) y no ((X_{PR}=1) y no _LCASActive)

cMND[i] ← MI_ProvM[i] y dMND[i] y (no dLOM[i]) y (no AI_TSF[i])

cLOA ← dLOA y no $\left(\sum_{MI_ProvM[i]=1} (dLOM[i] \text{ o } AI_TSF[i]) \right)$

cSQM[i] ← MI_ProvM[i] y dSQM[i] y (no dLOM[i]) y (no dLOA) y (no AI_TSF[i])

Los dos parámetros siguientes señalan la pérdida parcial (PLCR) o la pérdida total (TLCR) de capacidad en un sumidero de VCG con LCAS habilitado:

cPLCR ← _LCASActive y (0 < X_{AR}) y (X_{AR} < MI_PLCRThr) y (X_{PR} > 0)

cTLCR ← _LCASActive y (X_{AR} = 0) y (X_{PR} > 0)

cFOPR ← _LCASActive y (dCRC o dSQNC)

Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna

10.1.1.3 Función fuente de terminación de camino de trayecto concatenado virtual capaz de LCAS P-X-L_TT_So

Símbolo:

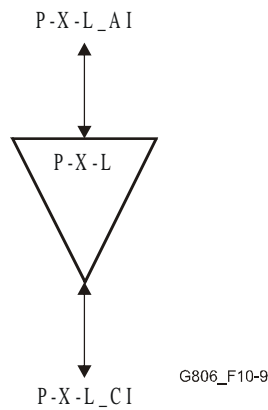


Figura 10-9 – Símbolo de P-X-L_TT_So

Interfaces:

Cuadro 10-3 – Señales de entrada y salida de P-X-L_TT_So

Entradas	Salidas
P-X-L_AP: P-X-L_AI_D P-X-L_AI_CK P-X-L_AI_FS	P-X-L_TCP: P-X-L_CI_D P-X-L_CI_CK P-X-L_CI_FS
P-X-L_TCP: P-X-L_CI_XAT	P-X-L_AP: P-X-L_AI_XAT

Procesos: Ninguno.
Defectos: Ninguno.
Acciones consiguientes: Ninguna.
Correlaciones de defectos: Ninguna.
Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

10.1.1.4 Función sumidero de terminación de camino de trayecto concatenado virtual capaz de LCAS P-X-L_TT_Sk

Símbolo:

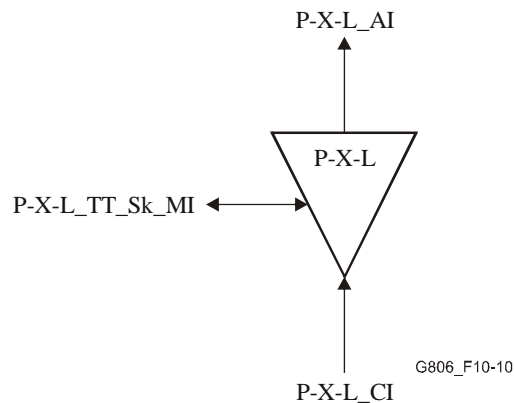


Figura 10-10 – Símbolo de P-X-L_TT_Sk

Interfaces:

Cuadro 10-4 – Señales de entrada y salida de P-X-L_TT_Sk

Entradas	Salidas
P-X-L_TCP: P-X-L_CI_D P-X-L_CI_CK P-X-L_CI_FS P-X-L_CI_SSF P-X-L_CI_XAR	P-X-L_AP: P-X-L_AI_D P-X-L_AI_CK P-X-L_AI_FS P-X-L_AI_TSF P-X-L_AI_XAR
P-X-L_TT_Sk_MP: P-X-L_TT_Sk_MI_SSF_Reported	P-X-L_TT_Sk_MP: P-X-L_TT_Sk_MI_cSSF

Procesos: Ninguno.

Defectos: Ninguno.

Acciones consiguientes:

aTSF ← CI_SSF

Correlaciones de defectos:

cSSF ← CI_SSF y SSF_Reported

Supervisión de la calidad de funcionamiento: Ninguna.

Anexo A

Asignación y utilización de códigos de etiqueta de señal, tipo de cabida útil e identificador de la cabida útil de usuario

(Este Anexo forma parte integrante de la presente Recomendación.)

Los códigos de etiqueta de señal (SL, *signal label*) de VC-n de la SDH y de tipo de cabida útil (PT, *payload type*) de ODUk de la OTN y el identificador de la cabida útil de usuario (UPI, *user payload identifier*) del GFP se utilizan para identificar el tipo y/o la composición de los datos de cabida útil dentro de las señales de VC-n, ODUk y GFP, respectivamente.

En [UIT-T G.707], [UIT-T G.709] y [UIT-T G.7041] se definen códigos para establecimientos de correspondencia normalizados. En previsión de nuevos esquemas de desarrollo de correspondencias y correspondencias patentadas, se han reservado códigos adicionales.

A.1 Código experimental

El código experimental se utiliza para avanzar en el desarrollo de nuevas correspondencias de cabida útil.

Durante el desarrollo de la correspondencia, proceso en el que se requiere un código normalizado que todavía no ha sido asignado, deberá utilizarse el código de correspondencia experimental, para avanzar en dicho desarrollo. Cuando este último se perfeccione, habrá que pedir un nuevo código normalizado al UIT-T.

Una vez asignado el nuevo código normalizado a la nueva correspondencia, sustituyendo así al valor experimental, el código experimental no volverá a utilizarse para esa correspondencia.

Si el UIT-T no acepta la nueva correspondencia de cabida útil a efectos de normalización, el fabricante/operador que trate de emplear la nueva correspondencia de cabida útil podrá asignar a la misma un código patentado.

A.2 Códigos patentados

Los códigos patentados permiten avalar correspondencias de cabida útil no normalizadas. Estos códigos no son objeto de normalización internacional y pueden ser utilizados por cualquier fabricante y/u operador según los necesite. La selección de un código entre los códigos patentados reservados se deja a criterio del usuario.

Si una correspondencia de cabida útil patentada inicial es aceptada, en fecha posterior, por el UIT-T como una correspondencia de cabida útil normalizada adicional, se asignará un nuevo código patentado que reemplazará, de este modo, al código patentado original. Además, si se pretende que se produzca el interfuncionamiento, no deberá volver a utilizarse el código patentado para esa correspondencia.

A.3 Petición de códigos normalizados

Los códigos normalizados son administrados por el UIT-T. La petición de códigos normalizados nuevos se efectuará a la Comisión de Estudio responsable de las Recomendaciones que definen los códigos. Los códigos que se asignan se toman de un conjunto de códigos que están reservados para una normalización futura, cuando hayan sido aceptadas las nuevas correspondencias.

La petición de códigos nuevos deberá ir acompañada de la descripción de las aplicaciones de red de las nuevas correspondencias de cabida útil y del procesamiento funcional requerido que es preciso añadir a las Recomendaciones pertinentes.

Anexo B

P-Xv/P-X-L_A_Sk: Cálculo de RI_MST_gen para _LCASActive = verdadero

(Este Anexo forma parte integrante de la presente Recomendación.)

En la función P-Xv/P-X-L_A_Sk, para _LCASActive = verdadero, el proceso "máquina LCAS" calculará RI_MST_gen[0..MST_range] como sigue:

- 1) Para todos los números de secuencia s del conjunto de números de secuencia validados $\{ _SQv[i] \}$:
→ RI_MST_gen[s] se origina según determina el protocolo LCAS de [UIT-T G.7042].
- 2) Para todos los demás números de secuencia:
→ RI_MST_gen[s] = 1 (indicando fallo)

NOTA – Esta definición se fundamenta en que:

- a) abarca los miembros para los que el sumidero puede obtener un número de secuencia validado;
- b) abarca los miembros para los que el sumidero no puede obtener un número de secuencia validado.

Apéndice I

Ejemplos de matriz de conexión

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

La función de conexión definida en la cláusula 5.6.1 es muy flexible y proporciona una flexibilidad total entre sus entradas y salidas (véase la cláusula I.1). Sin embargo, la conectividad puede verse limitada por constricciones de la implementación. Son ejemplos de estas constricciones las siguientes:

- no hay ningún soporte de las conexiones punto a multipunto (difusión);
- solamente hay soporte de conexiones bidireccionales;
- existe bloqueo en una matriz de conexión de múltiples etapas;
- no hay ninguna conexión dentro de un grupo de puertos (por ejemplo, entre puertos de adición y segregación de una matriz de adición/segregación) (véanse las cláusulas I.2, I.3, I.4, I.5, I.6).

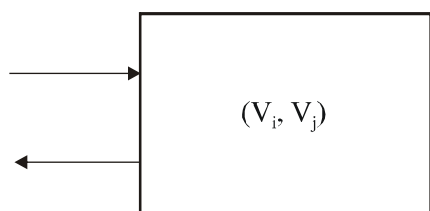
Si se utiliza la multiplexación para el transporte de varias señales de cliente en una capa servidora, las señales de cliente deberán asignarse a intervalos de dirección determinados (por ejemplo, intervalos de tiempo, intervalos de frecuencia/longitud de onda). La asignación de intervalos de dirección forma parte de la función de adaptación a la capa servidora. Puede ocurrir que una implementación no soporte el intercambio de intervalos de dirección de señales de cliente entre todas las señales de servidor, o un conjunto de ellas. Esta situación se modela mediante una matriz de conexión que permite solamente conexiones entre puertos con intervalos de dirección idénticos en la capa servidor (véanse las cláusulas I.4, I.6).

NOTA – El modelo supone que el intervalo de dirección solamente se asigna a la capa cliente a lo largo del camino de la capa servidora (entre fuente de adaptación y sumidero de adaptación) y que ningún intervalo de dirección se asigna a la señal del cliente fuera de este camino. Sin embargo, algunas señales tienen este intervalo de dirección asignado incluso fuera del camino de la capa servidora (por ejemplo, longitud de onda de una señal óptica). Si la asignación original se efectúa en el propio elemento de red, se pueden modelar posibles conexiones como las mostradas anteriormente. Si la asignación se realiza, no obstante, en otro elemento de red, las posibles conexiones sólo pueden ser identificadas desde la red, y no localmente en el propio elemento de red.

Una posibilidad de representar una conectividad limitada consiste en agrupar puertos y definir la conectividad entre estos puertos como se muestra a continuación.

I.1 Ejemplo de matriz de conexión para conectividad total

El conjunto de puertos de entrada y de salida no se divide en grupos, como se muestra en la Figura I.1. Esta matriz de conexión (CM) permite una conectividad total tal como se presenta en el Cuadro I.1.



G806_FI-1

Figura I.1 – Ejemplo de matriz de conexión para conectividad total

Cuadro I.1 – Ejemplo de matriz de conexión para conectividad total

	V_j
V_i	X
X Indica que es posible la conexión V_i-V_j para cualquier i y j .	

I.2 Ejemplo de matriz de conexión para 2 grupos de puertos

El conjunto de puertos de entrada y de salida se divide en dos grupos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida – línea (L) y tributario (T) como se muestra en la Figura I.2. Esta CM solamente permite conectividad entre los grupos L y T, pero no dentro de cada grupo L y T (excepto para bucles) como se da en el Cuadro I.2.

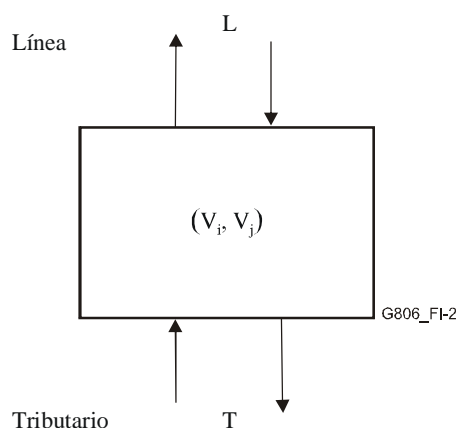


Figura I.2 – Ejemplo de matriz de conexión para 2 grupos de puertos

Cuadro I.2 – Ejemplo de matriz de conexión para 2 grupos de puertos

		V_i	
		L	T
V_j	L	$i = j$	X
	T	X	$i = j$
X Indica que es posible la conexión V_i-V_j para cualquier i y j .			
$i = j$ Indica que son posibles las conexiones V_i-V_j sólo en el caso de que $i = j$ (por ejemplo, en bucle).			

I.3 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo I

El conjunto de puertos de entrada y de salida se divide en tres grupos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida – Oeste (W, *west*), Este (E, *east*), añadir/segregar (A/D, *add/drop*), como se muestra en la Figura I.3. Esta CM permite la conectividad entre los grupos, pero no dentro de los grupos, tal como se muestra en el Cuadro I.3.

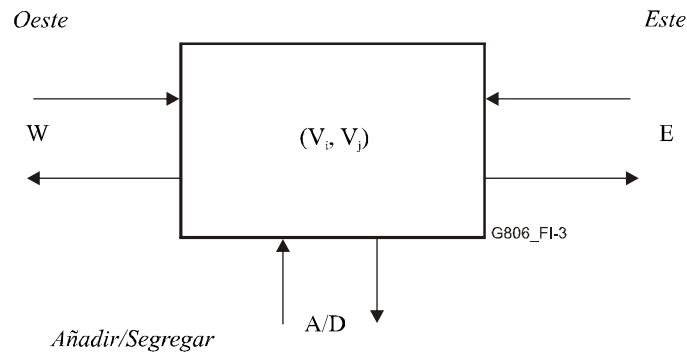


Figura I.3 – Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos

Cuadro I.3 – Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo I

		V_i		
		W	E	A/D
V_j	W	–	X	X
	E	X	–	X
	A/D	X	X	–

X Indica que es posible la conexión V_i-V_j para cualquier i y j .
 – Indica que no es posible ninguna conexión.

I.4 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo II

El conjunto de puertos de entrada y de salida se divide en tres grupos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida, Oeste (W), Este (E), añadir/segregar (A/D) como se muestra en la Figura I.3. Además de las limitaciones del tipo I anteriores, las conexiones de W a E y de E a W están limitadas al mismo intervalo de dirección (indicado por índices idénticos), tal como se muestra en el Cuadro I.4.

Cuadro I.4 – Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos de tipo II

		V_i		
		W	E	A/D
V_j	W	–	$i = j$	X
	E	$i = j$	–	X
	A/D	X	X	–

X Indica que son posibles las conexiones V_i-V_j para cualquier i y j .
 $i = j$ Indica que son posibles las conexiones V_i-V_j sólo en el caso de que $i = j$ (por ejemplo, ningún intercambio de intervalos de dirección).
 – Indica que no es posible ninguna conexión.

I.5 Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos de tipo I

El conjunto de puertos de entrada y de salida se divide en cuatro grupos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida, Oeste (W), Este (E), añadir/segregar Este (A/DE, *add/drop east*) y añadir/segregar Oeste (A/DW, *add/drop west*) como se muestra en la Figura I.4.

Esta CM permite la conectividad entre W y E, W y DW y E y EW, como se muestra en el Cuadro I.5.

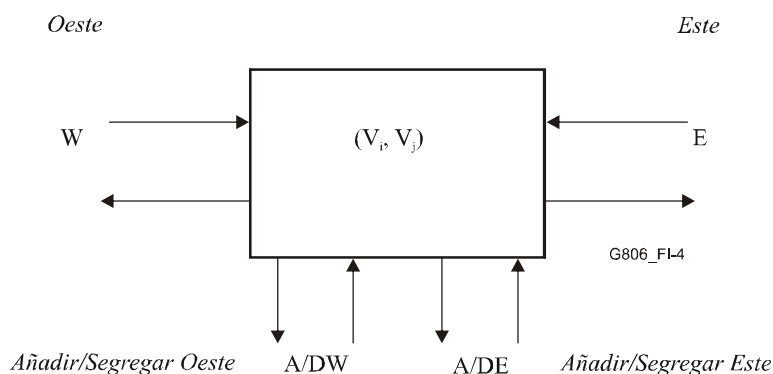


Figura I.4 – Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos

Cuadro I.5/G.806 – Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos de tipo I

		V_i			
		W	E	A/DW	A/DE
V_j	W	–	X	X	–
	E	X	–	–	X
	A/DW	X	–	–	–
	A/DE	–	X	–	–

X Indica que es posible la conexión V_i-V_j para cualquier i y j .
 – Indica que no es posible ninguna conexión.

I.6 Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos de tipo II

El conjunto de puertos de entrada y de salida se divide en cuatro subconjuntos, cada uno de los cuales contiene tanto puerto de entrada como de salida, Oeste (W), Este (E), añadir/segregar este (A/DE) y añadir/segregar Oeste (A/DW) como se muestra en la Figura I.4. Además de las limitaciones del tipo I anteriores, las conexiones de W a E y de E a W están limitadas al mismo intervalo de dirección (indicado por índices idénticos), tal como se muestra en el Cuadro I.6.

Cuadro I.6/G.806 – Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos tipo II

		V_i			
		W	E	A/DW	A/DE
V_j	W	–	$i = j$	X	–
	E	$i = j$	–	–	X
	A/DW	X	–	–	–
	A/DE	–	X	–	–

X Indica que es posible la conexión V_i-V_j para cualquier i y j .
 $i = j$ Indica que son posibles las conexiones V_i-V_j sólo en caso de que $i = j$ (es decir, bucle, ninguna reconfiguración).
 – Indica que no es posible ninguna conexión.

I.7 Ejemplo de matriz de conexión implementada

En el Cuadro I.7 se muestra el ejemplo de una matriz de conexión implementada con puntos de conexión no conectados y conexiones de matriz unidireccionales y bidireccionales sin protección, con protección SNC/I 1+1 y con protección SNC/N 1+1.

Cuadro I.7/G.806 – Ejemplo de matriz de conexión implementada

ID de entradas de conexión	ID de salidas de conexión	Dirección del tráfico	Protección
id #01	–	–	–
id #25	–	–	–
id #65	id #52	Unidireccional	Sin protección
id #91	id #22	Bidireccional	Sin protección
id #69	(N: id #88, P: id #35)	Unidireccional	SNC/N 1+1
(N: id #88, P: id #35)	id #69	Unidireccional	SNC/N 1+1
id #03	(N: id #11, P: id #13)	Bidireccional	SNC/N 1+1
id #77	(N: id #88, P: id #35)	Unidireccional	SNC/I 1+1
(N: id #09, P: id #51)	id #42	Unidireccional	SNC/I 1+1
id #10	(N: id #56, P: id #15)	Bidireccional	SNC/I 1+1
...			

NOTA 1 – Para simplificar el contenido de este cuadro, las entradas y salidas de conexión se identifican de manera sencilla mediante un número identificador (id #). En caso de SDH, véase [UIT-T G.7710] para la identificación correcta.

NOTA 2 – La notación (N: xxx, P: yyy) identifica los caminos normal y de protección en caso de protección SNC.

I.8 Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos (conmutación de grupo de intervalos de direcciones)

El conjunto de puertos de entrada y salida se divide en tres grupos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida, Oeste (W), Este (E) y de adición/segregación (A/D), tal como se muestra en la Figura I.3. Además de las limitaciones del tipo I anteriores, las conexiones de W a E y de E a W están limitadas a los grupos del mismo intervalo de direcciones, tal como se muestra en el Cuadro I.8.

Cuadro I.8 – Ejemplo de matriz de conexión para 3 grupos de puertos (conmutación de grupo de intervalo de direcciones)

		V _i		
		W	E	A/D
V _j	W	–	Y	X
	E	Y	–	X
	A/D	X	X	–

X Indica que la conexión V_i-V_j es posible para cualquier (i₁, i₂, i₃ ... i_N) y (j₁, j₂, j₃ ... j_N).

Y Indica que la conexión V_i-V_j es posible solo en caso de que (i₁, i₂, i₃ ... i_N) = (j₁, j₂, j₃ ... j_N) (por ejemplo, conmutación de bandas).

– Indica que la conexión no es posible.

I.9 Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos (conmutación de grupo de intervalos de direcciones)

El conjunto de puertos de entrada y salida se divide en cuatro subconjuntos, cada uno de los cuales contiene tanto puertos de entrada como de salida, Oeste (W), Este (E) y de adición/segregación este (A/DE) y de adición/segregación Oeste (A/DW), tal como se muestra en la Figura I.4. Además de las limitaciones del tipo I anteriores, las conexiones de W a E y de E a W están limitadas a los grupos del mismo intervalo de direcciones, tal como se muestra en el Cuadro I.9.

Cuadro I.9 – Ejemplo de matriz de conexión para 4 grupos de puertos (conmutación de grupo de intervalo de direcciones)

		V_i			
		W	E	A/DW	A/DE
V_j	W	–	Y	X	–
	E	Y	–	–	X
	A/DW	X	–	–	–
	A/DE	–	X	–	–
X	Indica que la conexión V_i - V_j es posible para cualquier $(i_1, i_2, i_3 \dots i_N)$ y $(j_1, j_2, j_3 \dots j_N)$.				
Y	Indica que la conexión V_i - V_j es posible solo en caso de que $(i_1, i_2, i_3 \dots i_N) = (j_1, j_2, j_3 \dots j_N)$ (por ejemplo, conmutación de bandas).				
–	Indica que la conexión no es posible.				

Apéndice II

Ejemplo de operación de indicación distante

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

Para soportar la operación de extremo único, el estado de defecto y el número de violaciones del código de detección de errores detectado en la información característica supervisada en el sumidero de terminación de camino deberán ser transportados hacia atrás a la fuente de terminación de camino del extremo distante (vía señales RDI y REI). Por lo tanto, en el caso de que las terminaciones se encuentren en los dominios de operadores diferentes, los sistemas de operaciones (OS, *operations systems*) de ambas redes tendrán acceso a la información sobre calidad de funcionamiento procedente de ambos extremos del camino, sin que haya que intercambiar información de OS a OS.

II.1 Indicación de defecto distante (RDI)

Las señales RDI devuelven el estado de defecto de la señal del camino en el destino del camino (es decir, en la función sumidero de terminación de camino) al origen del camino (es decir, a la función fuente de terminación de camino). Este mecanismo permite la alineación de los procesos de supervisión de la calidad de funcionamiento en el extremo cercano y el extremo distante.

Son ejemplos de señales RDI los bits RDI en las señales SDH, el bit A en las señales de 2 Mbit/s estructurados de UIT-T G.704 y el bit de indicación de alarma en otras señales múltiplex PDH.

La Figura II.1 ilustra la inserción y la detección/procesamiento de RDI en el caso de una sección múltiplex. En la Figura II.2 se ilustra el proceso para un trayecto VC-4:

- En el nodo A, la información del extremo cercano representa la calidad de funcionamiento de la sección/trayecto unidireccional de B a A, mientras que la información del extremo distante representa la calidad de funcionamiento de la sección/trayecto unidireccional de A a B.
- En el nodo B, la información del extremo cercano representa la calidad de funcionamiento de la sección/trayecto unidireccional de A a B, mientras que la información del extremo distante representa la calidad de funcionamiento de la sección/trayecto unidireccional de B a A.

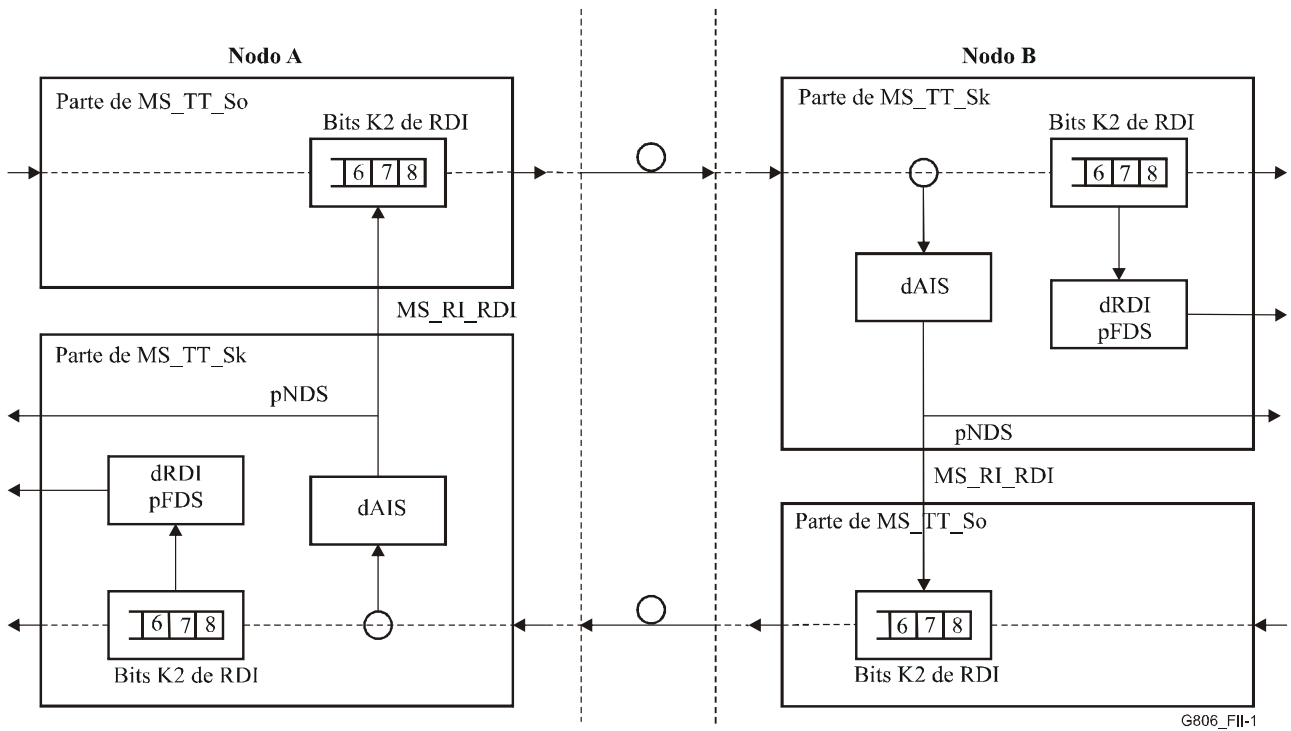


Figura II.1 – Ejemplo de control de inserción de RDI (sección múltiplex)

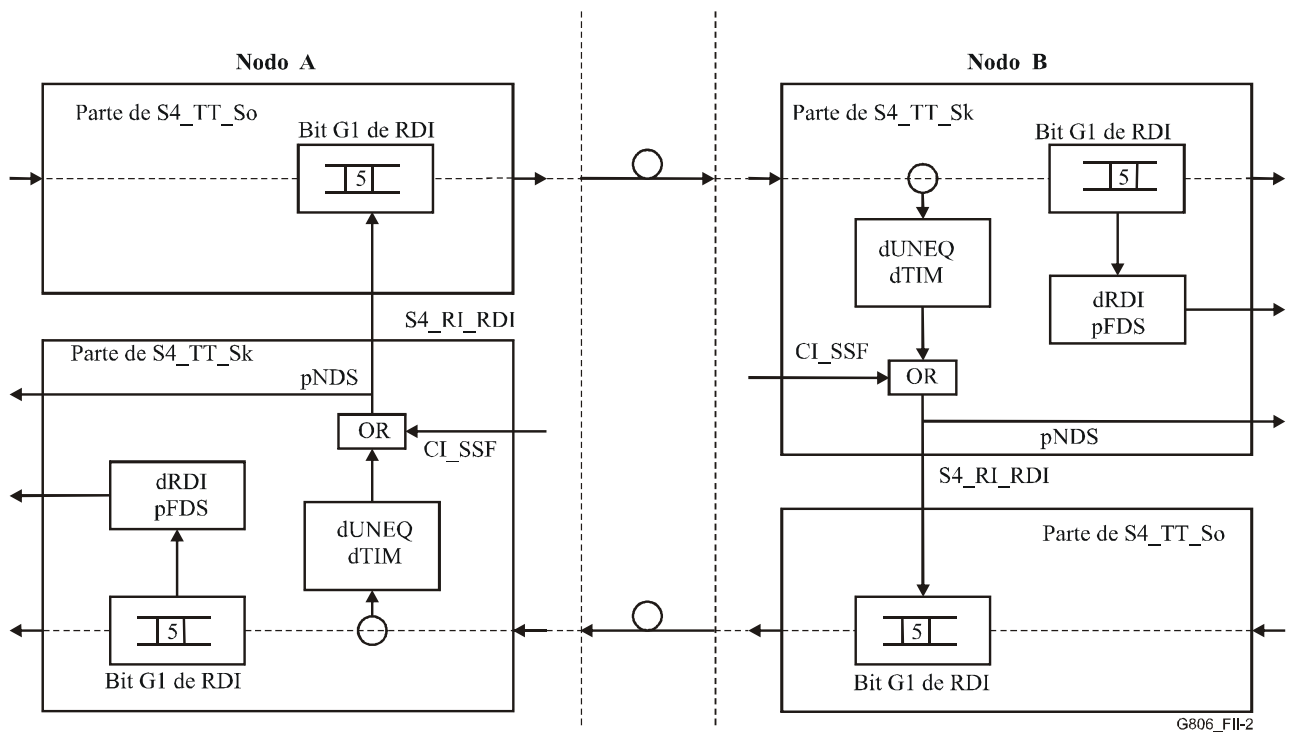


Figura II.2 – Ejemplo de control de inserción de RDI (trayecto VC-4)

II.2 Indicación de error distante (REI)

Las señales REI contienen el número exacto o el número truncado⁶ de violaciones del código de detección de errores detectadas en la señal del camino en el sumidero de terminación de camino. Esta información es transferida a la fuente de terminación de camino. Este mecanismo permite la alineación de los procesos de supervisión de la calidad de funcionamiento en el extremo cercano y el extremo distante. Son ejemplo de señales REI los bits REI en las señales SDH y el bit E en las señales de 2 Mbit/s estructurados de G.704.

La Figura II.3 ilustra la inserción y la extracción/procesamiento de la REI para un trayecto bidireccional VC-4:

- En el nodo A, la información del extremo cercano representa la calidad de funcionamiento del trayecto unidireccional de B a A, mientras que la información del extremo distante representa la calidad de funcionamiento del trayecto unidireccional de A a B.
- En el nodo B, la información del extremo cercano representa la calidad de funcionamiento del trayecto unidireccional de A a B, mientras que la información del extremo distante representa la calidad de funcionamiento del trayecto unidireccional de B a A.

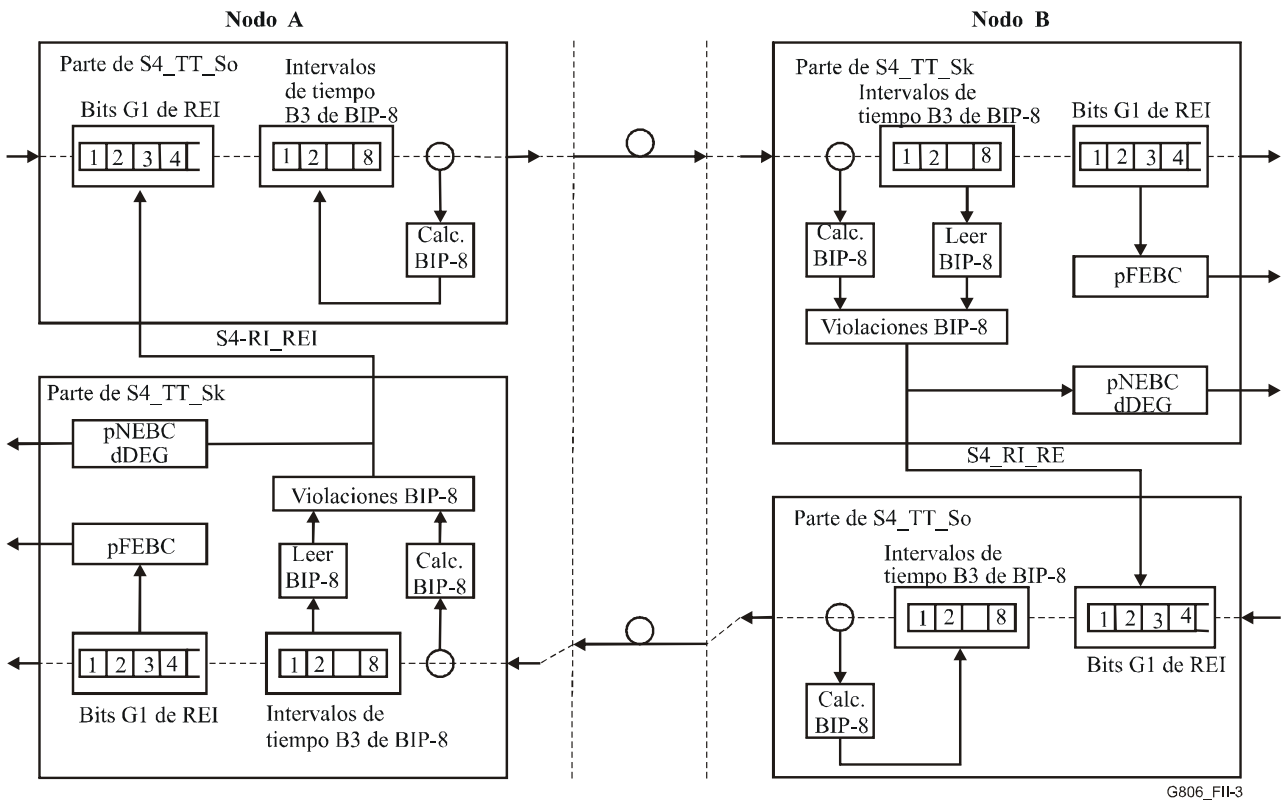


Figura II.3 – Ejemplo de control de inserción de REI (trayecto VC-4)

⁶ Para decidir entre el número exacto o el número truncado de EDCV transportado en REI véanse las funciones atómicas específicas.

Apéndice III

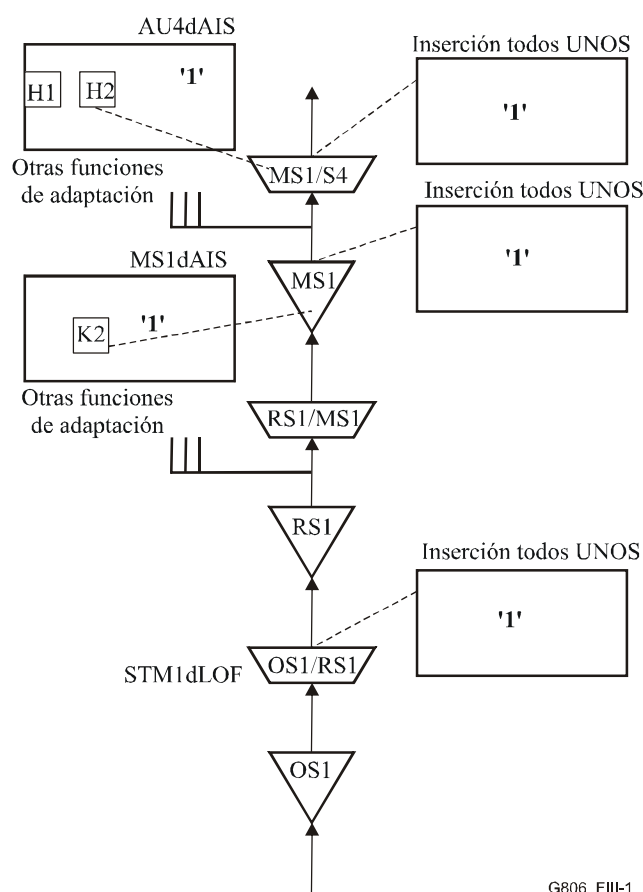
Señal de indicación de alarma (AIS)

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

La AIS es una señal de información adaptada o característica todos unos. Se genera para reemplazar a la señal de tráfico normal cuando ésta contiene una condición de defecto a fin de evitar que se declaren los consiguientes fallos en sentido descendente y aparezcan las consiguientes alarmas.

La inserción de la señal todos unos en el sentido hacia el sumidero se controla del modo siguiente: cada función atómica inserta la señal todos UNOS sólo cuando se detectan defectos localmente, siendo uno de los defectos la presencia de una AIS entrante procedente de funciones atómicas en sentido ascendente.

La Figura III.1 ilustra este proceso. Debido a un defecto LOF (STM1dLOF) la OS1/RS1_A_Sk inserta la señal todos unos. Esta señal se propaga a través de la capa RS1. La MS1/S4_A_Sk detecta esta señal todos unos mediante la supervisión de los bits 6 a 8 de K2. La MS1/S4_A_Sk detecta la señal todos unos mediante la supervisión de los bytes de puntero H1, H2. Como consecuencia, ambas funciones insertan la señal todos UNOS en sus salidas (es decir, "refrescan" la señal todos unos). Esta actuación se continúa en las otras capas cliente.



G806_FIII-1

Figura III.1 – Inserción de la señal todos unos (AIS) y propagación de la misma en el sentido hacia el sumidero en caso de STM1dLOF

Tan pronto como la dirección a través de la estructura en capas se invierte de sentido sumidero a sentido fuente, la señal todos unos adopta uno de los patrones AIS definidos siguientes:

- MSn-AIS ($n = 1,4,16$) en el caso de que la RSn/MSn_A_Sk esté conectada a la RSn/MSn_A_So. Este es el caso en un regenerador STM-n;
- AU-4-AIS en el caso de que la MSn/S4_A_Sk esté conectada a la MSn/S4_A_So. Este es el caso en un multiplexor de añadir/segregar VC-4 y en un transconector digital VC-4 (Figura III.2);
- TUm-AIS ($m = 12,2,3$) en el caso de que la S4/Sm_A_Sk esté conectada a la S4/Sm_A_So. Este es el caso en una ADM VC-m y una DXC VC-m;
- PDH AIS: Ex-AIS, una señal todos unos completa, en la señal del tipo UIT-T G.703.

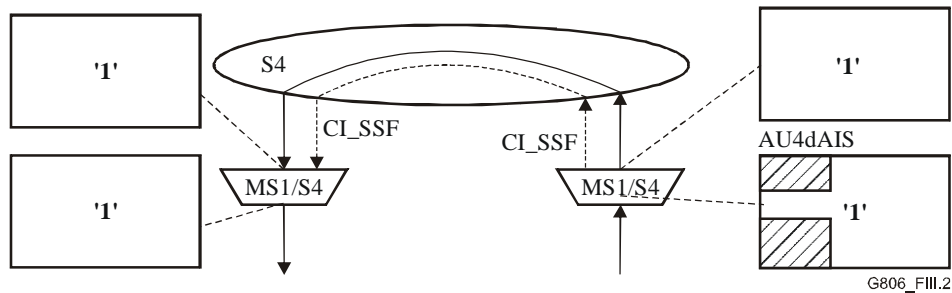


Figura III.2 – Propagación de la señal todos unos en el sentido de sumidero a fuente

La aplicación de la señal todos unos y la señal CI_SSF a la entrada de la MS1/S4_A_So (Figura III.3) da como resultado la generación de una señal todos unos a la salida. La función MS1_TT_So y las otras funciones de adaptación MS1 (por ejemplo, MS1/OW_A_So) añaden la MSOH (tara de la sección múltiplex) a la señal todos unos. La función RS1_TT_So y las funciones de adaptación RS1 añaden la RSOH (tara de sección de regeneración). El resultado se denomina señal AIS AU-4. Esta señal se transmite al extremo distante. La señal STM-1 atraviesa las funciones hasta la función MS1_TT_Sk. A continuación la función MS1/S4_A_Sk detecta la señal AIS AU-4. Declara el defecto AU4dAIS e inserta la señal todos unos en su salida.

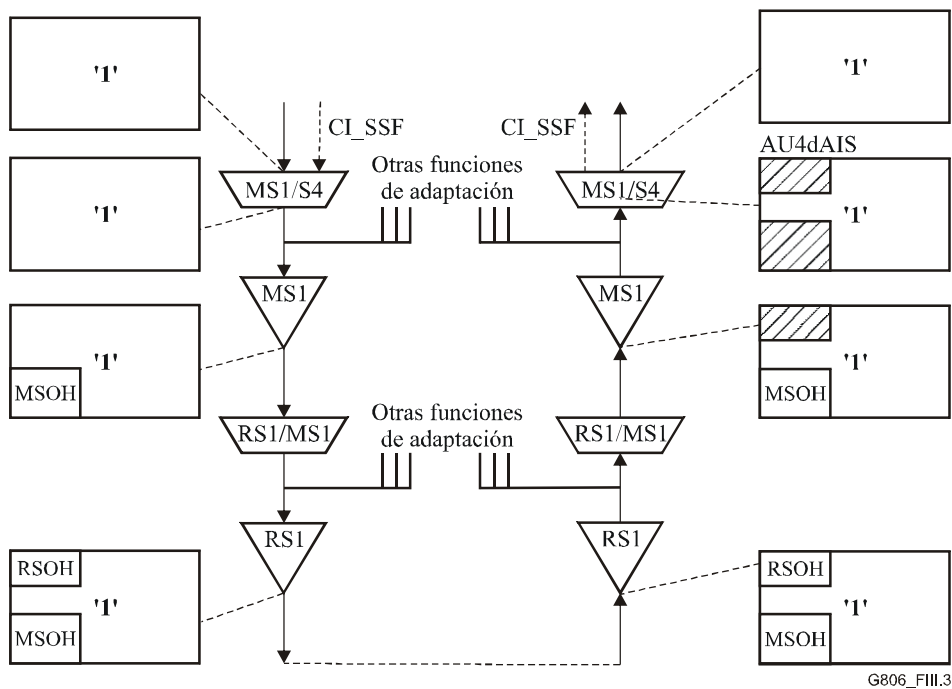


Figura III.3 – Generación de la señal todos unos (AIS) en la fuente y detección en el sentido hacia el sumidero

Análogamente, la recepción de una señal todos unos en la función S4/S12_A_So da como resultado la generación de una señal tributaria (TU) todos unos a la salida de la función. Esta señal es multiplexada con las otras unidades tributarias después de añadir la tara VC-4, el puntero AU-4, la MSOH y la RSOH. El resultado es una señal STM-N con una TU que transporta TU-AIS.

Apéndice IV

Fallo de señal (SF) y degradación de señal (SD)

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

IV.1 Señal fallo de señal de servidor (SSF)

La señal CI_SSF (generada por la función sumidero de adaptación bajo el control de aSSF) informa a la siguiente función en sentido descendente de la condición de "fallo de señal" de la señal de datos asociada (que contiene, debido a la condición de "fallo de señal", el patrón todos unos (AIS)).

La señal CI_SSF, cuando está conectada a una función de conexión con funciones de protección, representa las condiciones de fallo de señal (SF).

IV.2 Señal degradación de señal de servidor (SSD)

La señal CI_SSD informa a la siguiente función en sentido descendente de la condición de "degradación de señal" de la señal de datos asociada.

La señal CI_SSD se define solamente en la función sumidero de adaptación en las subcapas de protección. La señal repite la señal AI_TSD generada por la función sumidero de terminación de camino hacia la función de conexión de protección en la subcapa de protección.

IV.3 Señal fallo de señal de camino (TSF)

La señal AI_TSF (generada por una función sumidero de terminación de camino bajo el control de aTSF) informa a la(s) siguiente(s) función(funciones) en sentido descendente de la condición de "fallo de señal" de la señal de datos asociada (que contiene, debido a la condición de "fallo de señal", el patrón todos unos (AIS)).

La señal AI_TSF, cuando está conectada a una función de conexión con funciones de protección, representa una condición de fallo de señal (SF).

IV.4 Señal degradación de señal de camino (TSD)

La señal AI_TSD (generada por una función sumidero de terminación de camino bajo el control de aTSD) informa a la(s) siguiente(s) función(funciones) de la condición de "degradación de señal" de la señal de datos asociada.

La señal AI_TSD sólo está conectada a una función de conexión con funciones de protección, y representa las condiciones de degradación de señal (SD).

Apéndice V

Descripción de la terminología del código de detección de errores (EDC) $N \times \text{BIP-m}$

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

La notación BIP-X se define en [UIT-T G.707]. Se refiere solamente al EDC, es decir, al número de bits BIP, y no a la utilización del EDC (o sea, qué cantidades se cuentan). En este Apéndice se describe el término utilización del EDC y se analiza la distinción entre la notación $N \times \text{BIP-m}$ y la notación BIP-X. Se verá que si la utilización del EDC para BIP-X es $N \times \text{BIP-m}$, entonces $X = mN$.

Para definir la utilización del EDC y la notación $N \times \text{BIP-m}$ se dividen los X bits BIP en N grupos de m bits cada uno, como se muestra en la Figura V.1. Esta figura ilustra el caso general de BIP-X, con $X = mN$. Cada bit de paridad BIP es una verificación de paridad aplicada a un conjunto de A/X bits de la trama en la que se efectúa la supervisión de errores, siendo A el número de bits de la trama. A cada uno de esos conjuntos de bits se le denomina hebra (thread) y hay un total de $X = mN$ hebras. Se divide este conjunto de X hebras en N subconjuntos, donde cada subconjunto contiene m hebras como se muestra en el lado izquierdo de la Figura V.1. Además, se hace que los bits BIP correspondientes a las hebras de cada subconjunto sean consecutivos, como se muestra en el lado derecho de la Figura V.1. A cada subconjunto que contiene m hebras se le denomina bloque. El número de bits de cada bloque es A/N, y hay N bloques en la porción de cabida útil de una trama. En la Figura V.1, el bloque $k^{\text{ésimo}}$ consta de todos los bits de todos los grupos k.

Con la terminología anterior, se define una utilización del EDC $N \times \text{BIP-m}$ como un conjunto de N contadores, correspondiendo cada contador a uno de los subconjuntos de m hebras. Cada contador se incrementa en 1 cuando en una o más de las m hebras del subconjunto se produce una violación de la paridad. Esto se ilustra en el lado derecho de la Figura V.1.

Para ver la manera en que el reparto anterior puede ser efectuado por BIP-X con cualesquiera números enteros m y N y $mN = X$, considérese la Figura V.2. Esta figura muestra las secuencias de X bits sucesivas, constando cada secuencia de X bits de N grupos de m bits cada uno y siendo $mN = X$. En cada secuencia se muestra el bit j del grupo k. Este bit es el bit $[(k-1)m + j]^{\text{ésimo}}$ de la secuencia. El bit BIP correspondiente es el bit $[(k-1)m + j]^{\text{ésimo}}$ de la notación BIP-X, que es también el bit j del grupo k de la BIP-X. Este bit BIP se calcula de tal manera que la suma en módulo 2 del mismo y el bit j del grupo k de todas las demás secuencias de X bits sea cero. Se ve que, con independencia de cómo se hace el reparto, el bit $[(k-1)m + j]^{\text{ésimo}}$ de una secuencia de X bits es siempre el bit j del grupo k de la secuencia; otro tanto ocurre para la BIP-X. Por consiguiente, los bits BIP-X se pueden calcular en el transmisor independientemente de los valores de m y N, siempre que $mN = X$.

A título de ejemplo, considérese el caso en que se tiene un byte ($X = 8$) BIP único y se cuentan violaciones de código individuales. Este ejemplo se muestra en la Figura V.3. Aquí hay 8 contadores y se hace referencia al EDC como $8 \times \text{BIP-1}$. En este caso, cada hebra forma un bloque. Otro ejemplo sería el caso en que se tuviera un byte ($X = 8$) único, pero se tratara toda la zona de tramas como un bloque y se tuviera un solo contador (que se incrementa cuando una o más de las 8 hebras tienen una violación de paridad). A este EDC se hace referencia como $1 \times \text{BIP-8}$ y se muestra en la Figura V.4. Como ejemplos adicionales se señalan el EDC de trayectos VC-4-Xc, que utiliza un solo byte B3, cuya notación es $1 \times \text{BIP-8}$ y el EDC de STM-N MS, que utiliza 3N bytes B2, cuya notación es $24N \times \text{BIP-1}$. La notación $N \times \text{BIP-m}$ es coherente con la notación utilizada en [b-UIT-T G.828], [b-UIT-T G.829] y [b-UIT-T G.8201].

N × BIP-m

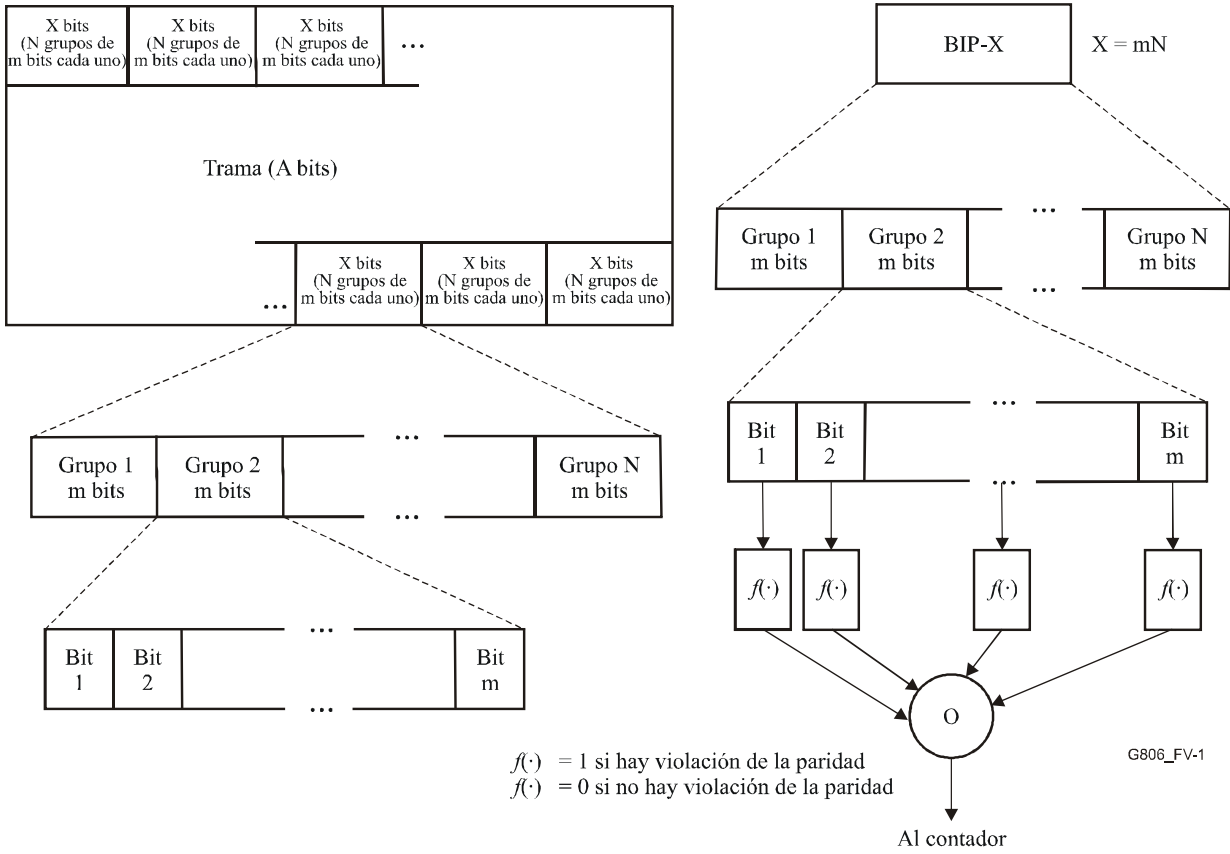


Figura V.1 – Ilustración de la utilización del EDC N × BIP-m

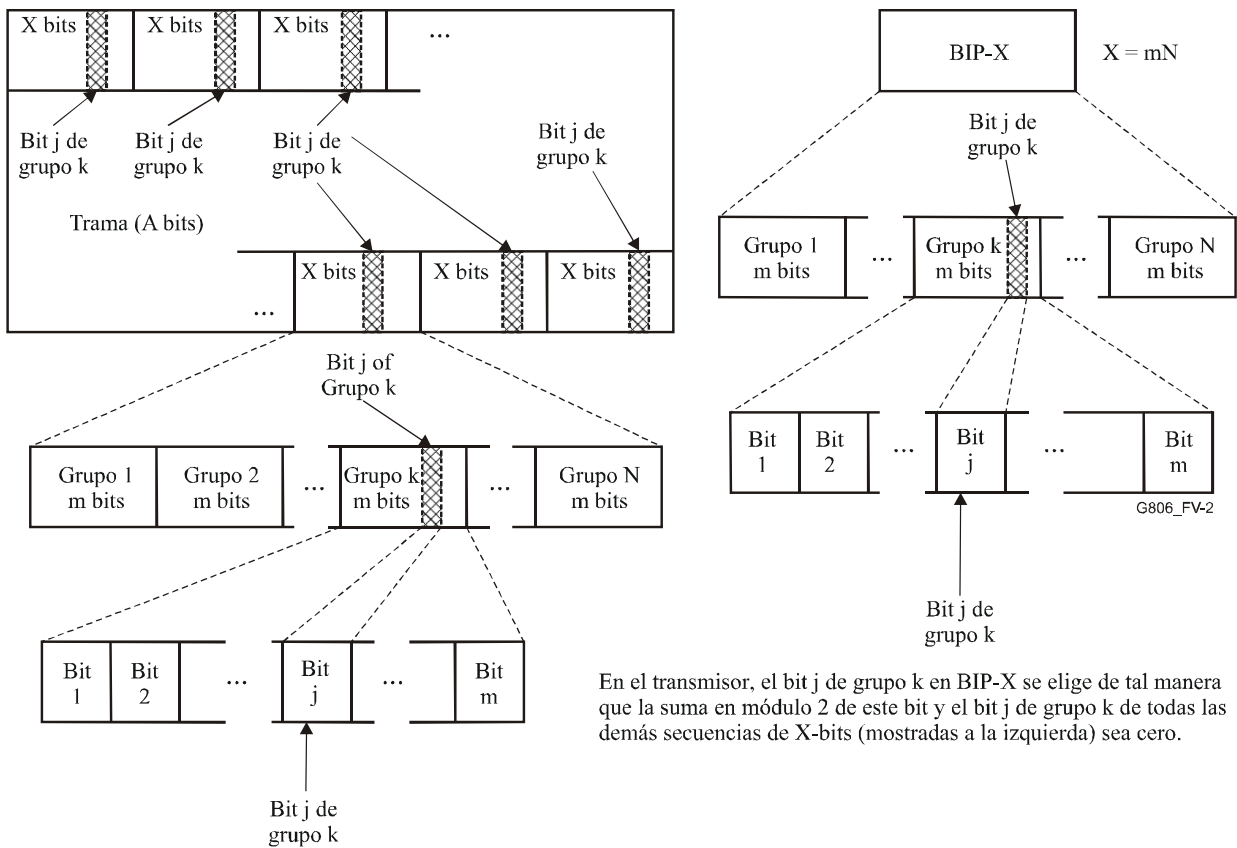


Figura V.2 – Ilustración del cálculo de BIP- X y la utilización del EDC $N \times \text{BIP}-m$, mostrando que el cálculo de BIP- X en el transmisor es independiente de m y N

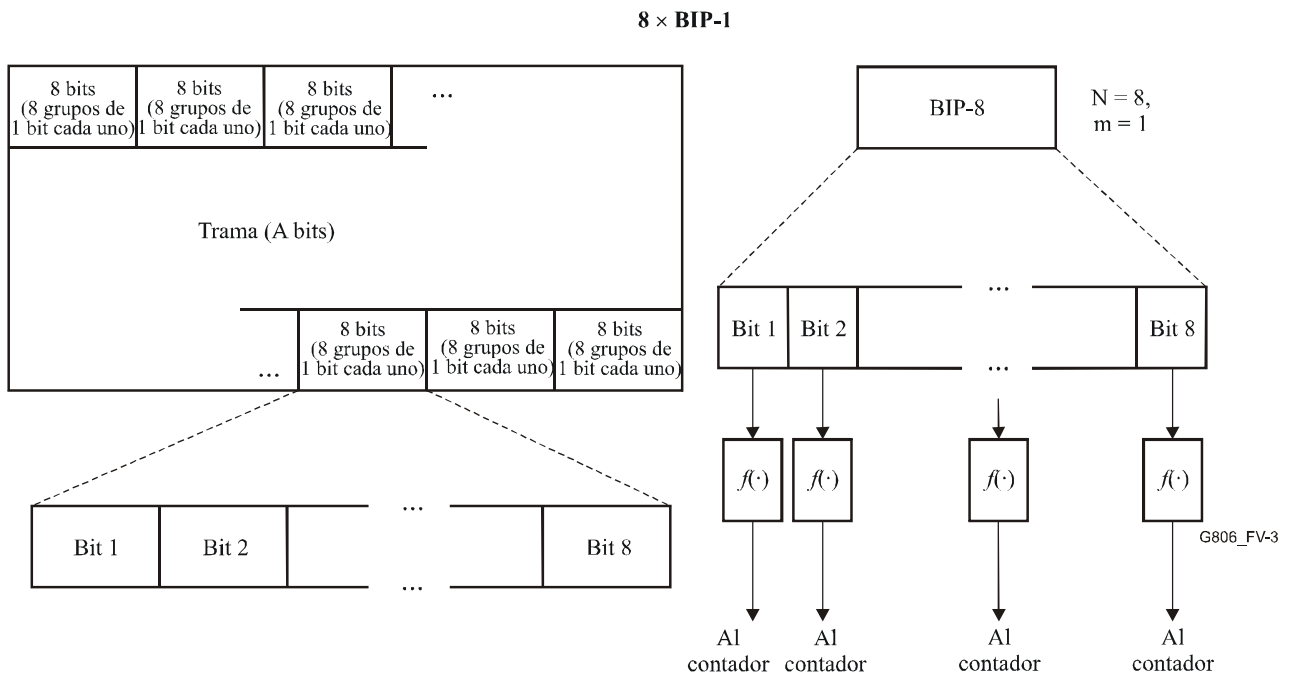


Figura V.3 – Ilustración de la utilización del EDC $8 \times \text{BIP}-1$

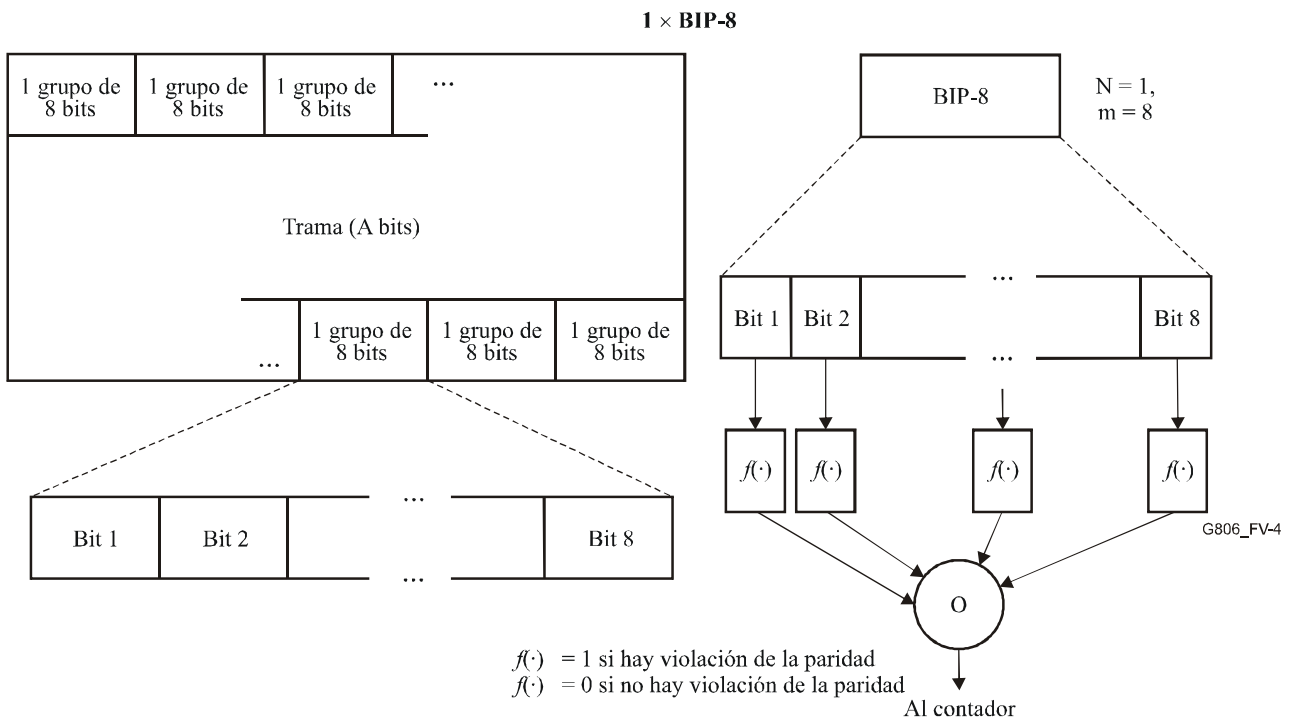


Figura V.4 – Ilustración de la utilización del EDC 1 × BIP-8

Apéndice VI

Cálculos que llevan a resultados de saturación de la BIP en los Cuadros 6-4 y 6-5

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

VI.1 Introducción

Los Cuadros 6-4 y 6-5 indican los valores de BER medios cuando la detección de errores se ha saturado, para diversos VC-n y VC-4-Xc. Este Apéndice contiene los cálculos detallados que llevan a esos resultados.

VI.2 Cálculos y resultados

El Cuadro VI.1 muestra, para cada VC-n y VC-4-Xc, la utilización del EDC y el tamaño de bloque en bits. Los tamaños de bloque están tomados del Cuadro B.1 de [UIT-T G.828]. El Cuadro VI.1 muestra también el tamaño de hebra en bits. Para una utilización del EDC de $N \times \text{BIP-m}$, el número de hebras es igual a Nm (véanse los detalles al respecto en el Apéndice V y también la definición del término *hebra*), y por tanto el tamaño de hebra es igual al tamaño de bloque dividido por Nm .

Sea p el valor medio de la tasa de errores en los bits (BER, *bit error ratio*) y supóngase que los errores son aleatorios, es decir, tienen la distribución de Poisson. En estas condiciones, p es la probabilidad de que haya error en cualquier bit. Sea n el número de bits de una hebra. Entonces, la probabilidad de que la hebra sea detectada como hebra con errores, $P_{th,det}$ es igual a la probabilidad de que el número de errores en los bits en la hebra sea impar, es decir,

$$P_{th,det} = \sum_{k=0}^{2k+1 \leq n} \binom{n}{2k+1} p^{2k+1} (1-p)^{n-2k-1} \quad (\text{VI-1})$$

En la referencia [b-Cornaglia] se indica la siguiente expresión completa para esta suma:

$$P_{th,det} = \frac{1 - (1 - 2p)^n}{2} \quad (\text{VI-2})$$

NOTA – Este resultado se puede obtener como sigue:

- 1) escribiendo la serie binaria para la expresión $(x + y)^n - (x - y)^n$ y teniendo en cuenta que los términos con potencias pares se anulan,
- 2) haciendo $x = 1 - p$ e $y = p$, y
- 3) teniendo en cuenta que la primera suma es 1 y la segunda suma es $(1 - 2p)^n$.

La ecuación VI-2 se representa gráficamente en la Figura VI.1 en función de la BER media, p , para cada uno de los tamaños de hebra n dados en el Cuadro VI.1. Los trayectos VC-n y VC-4-Xc indicados en la leyenda corresponden a las curvas sucesivas que empiezan con la curva de valores más bajos de probabilidad de hebra con errores. La BER de saturación se define como la BER en la que una ampliación de la porción inclinada de la curva respectiva alcanza la asíntota en 0,5. Esta BER se puede obtener ampliando la ecuación VI-2 al primer orden de p , fijando $P_{th,det}$ igual a 0,5 y resolviendo para p . El resultado es:

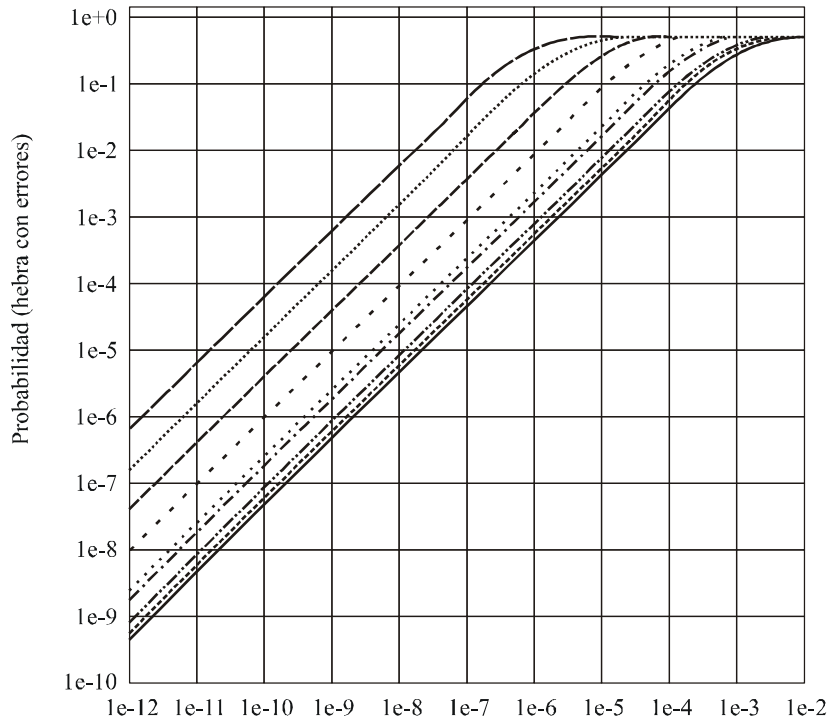
$$p_{sat} = \frac{1}{2n} \quad (\text{VI-3})$$

donde p_{sat} representa la BER de saturación. Utilizando esta definición, se obtuvo la BER de saturación de cada VC-n y VC-4-Xc; sus valores se dan en el Cuadro VI.1.

Saturación de la BIP significa que casi todas las hebras contienen errores en los bits. Cuando se produzca la saturación, aproximadamente la mitad de las hebras con errores serán detectadas (es decir, el número de violaciones de BIP será la mitad del número total de bits BIP durante el intervalo de medición) porque es aproximadamente igual de probable que una hebra contenga un número par o un número impar de errores (un número par de errores no provoca una violación de BIP).

Cuadro VI.1 – Utilización del EDC, tamaño de bloque y tamaño de hebra para VC-n y VC-4-Xc

Trayecto	Utilización del EDC	Tamaño de bloque (bits) (Nota)	Tamaño de hebra (bits)	BER de saturación
VC-11	1 × BIP-2	832	416	$1,2 \times 10^{-3}$
VC-12	1 × BIP-2	1120	560	$8,9 \times 10^{-4}$
VC-2	1 × BIP-2	3424	1712	$2,9 \times 10^{-4}$
VC-3	1 × BIP-8	6120	765	$6,5 \times 10^{-4}$
VC-4	1 × BIP-8	18792	2349	$2,1 \times 10^{-4}$
VC-4-4c	1 × BIP-8	75168	9396	$5,3 \times 10^{-5}$
VC-4-16c	1 × BIP-8	300672	37584	$1,3 \times 10^{-5}$
VC-4-64c	1 × BIP-8	1202688	150336	$3,3 \times 10^{-6}$
VC-4-256c	1 × BIP-8	4810752	601344	$8,3 \times 10^{-7}$
NOTA – Véase el Cuadro B.1 de [b-UIT-T G.828].				



G806_FVI-1

— VC-11	- - - VC-2	- · - · - VC-4-16c
····· VC-12	· · · · · VC-4	- - - - - VC-4-64c
- - - VC-3	- · - · - VC-4-4c	— VC-4-256c

NOTA – Los trayectos VC-n y VC-4-Xc indicados en la leyenda corresponden a las curvas sucesivas que empiezan con los valores más bajos de probabilidad de hebra con errores.

Figura VI.1 – Probabilidad de hebra con errores en función de la BER media, suponiendo errores aleatorios (distribución de Poisson)

Apéndice VII

Ejemplos de funcionamiento de los procesos dentro de las funciones de adaptación capaces de LCAS

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

Este Apéndice muestra algunos ejemplos del funcionamiento de los procesos dentro de las funciones de adaptación capaces de LCAS. Los ejemplos tienen por objeto ilustrar las interacciones dinámicas entre los procesos, y entre los procesos y el protocolo LCAS.

VII.1 Configuración básica

En este apéndice, se utiliza la configuración de la Figura VII.1 como base de los ejemplos.

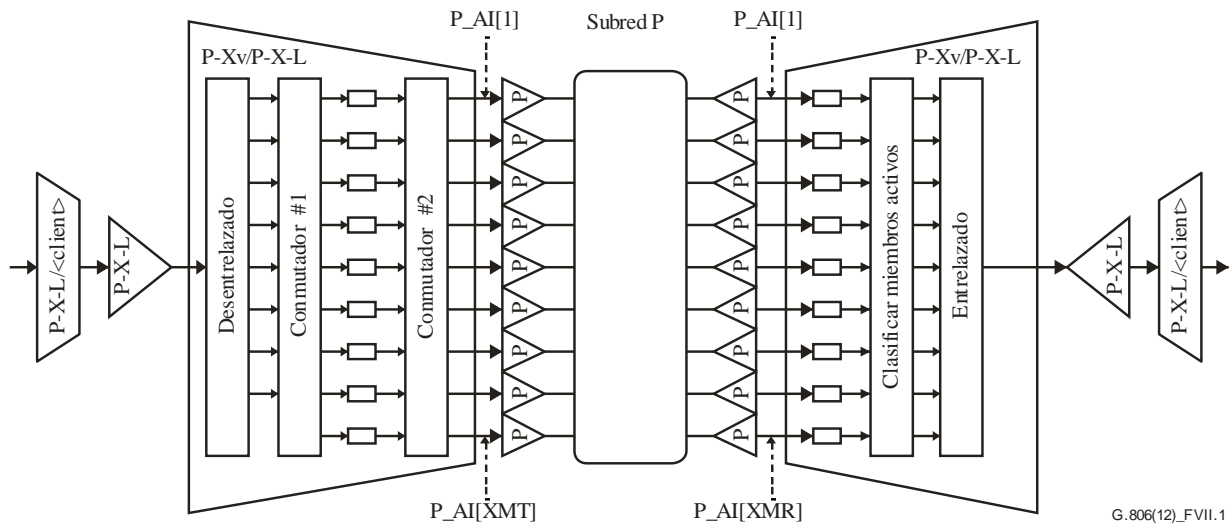


Figura VII.1 – Configuración básica

En esta configuración se ilustra un sentido de la transmisión abarcando una función fuente capaz de LCAS y una función sumidero capaz de LCAS. Para las funciones capaces de LCAS, se muestran algunos detalles internos del proceso. También se muestra en la figura una subred P, que representa la conectividad de la capa trayecto entre las funciones P_TT.

Si en la subred P no se muestra conectividad (flecha) hacia una función sumidero P_TT, se supondrá que la función está recibiendo una señal no equipada.

Para particularizar los ejemplos, se asumirán los siguientes parámetros: $X_{MT} = 9$, $X_{MR} = 9$.

VII.2 Funciones So y Sk con LCAS habilitado

En esta cláusula se muestran algunos escenarios básicos en los que está activa MI_LCASEnable tanto en las funciones de adaptación fuente como en las funciones de adaptación sumidero.

VII.2.1 Escenario 1: Establecer un VCG de 3 miembros

En este escenario se considera el caso en que, partiendo desde el principio mismo, se establece un VCG de 3 miembros. Para ello es necesario asegurarse de que se proporciona: la conectividad de la capa trayecto, la fuente para el uso de los tres miembros y el sumidero para el uso de los tres miembros.

Estas tres operaciones de configuración se pueden efectuar en cualquier orden y el proceso no tendrá ningún efecto para la señal del cliente en ningún caso. En este ejemplo se ilustra el orden mencionado anteriormente.

VII.2.1.1 Paso 1: Conectividad establecida

Así pues, suponiendo que se ha establecido la conectividad de la capa trayecto pretendida y que la fuente y el sumidero todavía son aprovisionados para un tamaño de cero ($So_MI_ProvM[1..X_{MT}] = 0$, $Sk_MI_ProvM[1..X_{MR}] = 0$), la situación de las funciones de adaptación será la siguiente (Figura VII.2):

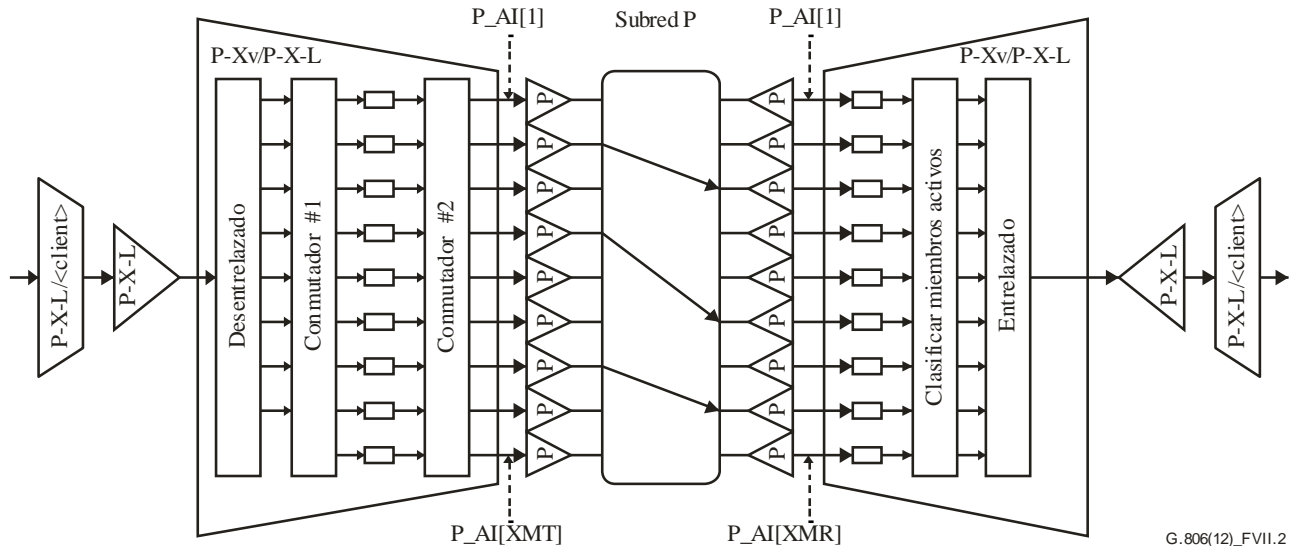


Figura VII.2 – Configuración inicial

- Para la fuente:
 - *Máquina LCAS*
 - Calculará $_X_{AT}=0$, $_CTRL[0..X_{MT}-1] = IDLE$, $_PC[0..X_{MT}-1] = 0$
 - También inicializará $_SQmap[1..X_{MT}]$ en algún valor, por ejemplo⁷:

K	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.

- *Desentrelazado*
Puesto que $_X_{AT} = 0$, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus salidas.
- *"Conmutador 1"*
Puesto que $_PC[0..X_{MT}-1] = 0$, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus salidas.
- *"Conmutador 2"*
Puesto que $_SQmap[1..X_{MT}] = \text{no disponible}$, este proceso insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

⁷ La inicialización de $_SQmap$ en caso de que no haya miembros aprovisionados no está prevista por el texto normativo y será, por lo general, dependiente de la implementación. Aquí se utiliza un ejemplo sencillo.

Como resultado, la fuente producirá en cada P_AI[i] una señal de la capa trayecto con una estructura de tara VLI válida, un número de secuencia de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados, una palabra de control IDLE y bytes _CI_OH iguales a los de la P-X-L_CI.

– Para el sumidero:

- *Extracción de MFI*

Para los miembros con una conexión (k = 3, 6, 8), este proceso recuperará la información de multitrama. Para el resto de los miembros, AI_TSF[i] es verdadero y, por tanto, _MFI[i] será la indicación de error (además, se declarará dLOM[i] para estos miembros).

- *Cálculo del retardo*

Puesto que MI_ProvM[i] = 0 para todas las i, este proceso dará como salida MI_DMFI[i] = no disponible, _D[i] = queda en estudio para todos los miembros, dMND[i] = falso.

- *Retardo*

Retardará todos los miembros en _D[i] = queda en estudio.

- *Máquina LCAS*

Las entradas a este proceso (las entradas para las que P_CP[i] tiene una conexión están sombreadas) serán:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	0	0	0	0	0	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	T	F	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	T	F	T
_CRC_z[i] ⁸	X	X	F	X	X	F	X	F	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	X	T	X
_CTRL[i]	X	X	Idle	X	X	Idle	X	Idle	X
_SQ[i]	X	X	1	X	X	3	X	6	X

Este proceso calculará por tanto:

- MI_LCAS_So_Detected = verdadero, _LCASActive = verdadero
- _XAR = 0, _PC[1..XMR] = 0, dSQM[1..XMR] = falso
- Para _SQV[1..XMR]:

K	1	2	3	4	5	6	7	8	9
_SQV[i]	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.

- Y _RI_Selector = no disponible.

⁸ En este y en los cuadros siguientes se utiliza "X" para indicar una entrada indeterminada. Tal como se analiza en la descripción del proceso Extracción de VLI, la información _VLI[i] para miembros con _TSF[i] = verdadero es una indicación de error específico de la tecnología. El texto normativo no especifica qué valores de _CRC_z[i], _CRC_ok[i], _CTRL[i] y _SQ[i] producirá el proceso de desensamblado de VLI a partir de la indicación de error _VLI[i] en este caso. Como se verá a lo largo del ejemplo, el valor particular de "X" en una implementación es irrelevante a efectos del funcionamiento ulterior de la función.

- *Clasificar miembros activos*
Puesto que $_X_{AR} = 0$, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus salidas.
- *Entrelazado+Generador de AIS+Inserción de AIS*
Se insertará hacia la P-X-L_CI una señal AIS con una velocidad cuyo valor queda en estudio (actualmente no definida para $X_{AR} = 0$).
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CI_X_{AR} = 0$.
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_X_{MR} = 9$, $MI_X_{AR} = 0$, $MI_DMFI[1..X_{MR}] = \text{no disponible}$, $MI_cLOM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cLOA = \text{falso}$, $MI_cPLCR = \text{falso}$, $MI_cTLCR = \text{falso}$.
- $MI_Ac_SQ[1..X_{MR}] = _SQV[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

VII.2.1.2 Paso 2: Fuente aprovisionada

Si la fuente se configura ahora para utilizar las salidas 2, 4, 7 ($So_MI_ProvM[2, 4, 7] = 1$), la situación del sistema pasará a ser:

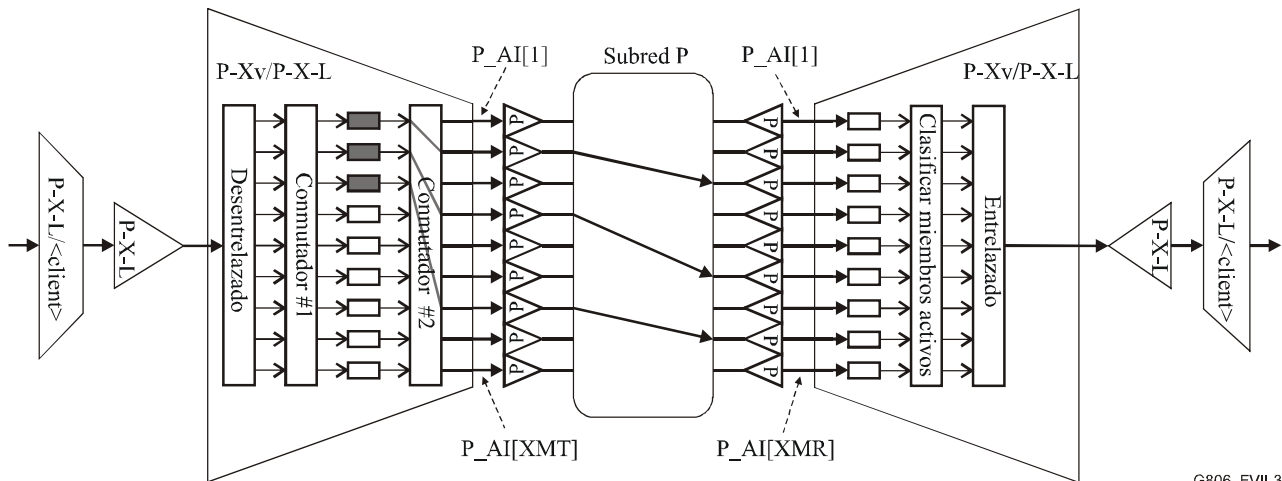
- Para la fuente:
 - *Máquina LCAS*
 - $_CTRL[0..2] = \text{ADD}$ (no cambiará todavía a NORM, ya que el sumidero está proporcionando $RI_MST[0..2] = 1$).
 - $_CTRL[3..8] = \text{IDLE}$.
 - $_PC[0..8] = 0$.
 - Calculará $_X_{AT} = 0$.
 - También calculará $_SQmap[1..X_{MT}]$ de modo que las entradas 0, 1, 2 estén conectadas a las salidas 2, 4, 7, por ejemplo⁹:

K	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	2	no disp.	no disp.

- *Desentrelazado*
Puesto que $_X_{AT} = 0$, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus salidas.
- *"Conmutador 1"*
Puesto que $_PC[0..8] = 0$, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus salidas.
- *"Conmutador 2"*
Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$ para los miembros aprovisionados e insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas no aprovisionadas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

⁹ Hay varios valores posibles de salida de $_SQmap$ después de esta operación, que cumplirían los requisitos establecidos en el texto normativo. En particular, el SQ individual para los miembros aprovisionados podría haber sido asignado a los miembros en cualquier orden. Aquí se utiliza un ejemplo.

Como resultado, la fuente producirá señales de la capa trayecto en P_AI[1..9]. Todas las señales P_AI[i] tendrán una estructura de tara VLI válida y un número de secuencia de acuerdo con SQmap[i] (k = 2, 4, 7) o [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados. Las palabras de control indicarán ADD para P_AI[2, 4, 7] e IDLE para el resto de las salidas. Esta situación se muestra en la Figura VII.3.



NOTA – Los elementos coloreados en gris claro indican los miembros aprovisionados de la fuente que no transportan (todavía) cabida útil.

G806_FVII-3

Figura VII.3 – Situación después aprovisionar la fuente

- Para el sumidero:
 - Para el sumidero no cambia nada con respecto a la situación mostrada en el paso previo, salvo que las palabras de control extraídas de la información $_VLI[i]$ para los miembros con una conexión (k = 3, 6, 8) pasa a ser "Add" (en vez de "idle"). Todas las salidas de la función permanecen iguales.

VII.2.1.3 Paso 3: Sumidero aprovisionado

Si el sumidero se configura ahora para utilizar las entradas 3, 6, 8 ($Sk_MI_ProvM[3, 6, 8] = 1$), la situación del sistema pasará a ser:

- Para la fuente:
 - *Máquina LCAS*
 - $_CTRL[0..2] = ADD$ transitoriamente, y después de las señales de sumidero $RI_MST[0..2] = 0$ (véase más adelante), finalmente $_CTRL[0..1] = NORM$, $_CTRL[2] = EOS$.
 - $_CTRL[3..8] = IDLE$ no cambiará.
 - $_PC[0..2] = 1$.
 - $_PC[3..8] = 0$ no cambiará.
 - Calculará $_X_{AT} = 3$.
 - $_SQmap[1..X_{MT}]$ no cambiará:

K	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	2	no disp.	no disp.

- *Desentrelazado*

Puesto que $_X_{AT} = 3$, este proceso desplegará la información CI_D en sus salidas 1..3 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 1"*

Puesto que $_PC[0..2] = 1$ y $_PC[3..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1..3 a las salidas 0..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 2"*

Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$ para los miembros aprovisionados e insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas no aprovisionadas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

Como resultado, la fuente producirá tres señales de la capa trayecto en $P_AI[2, 4, 7]$ conteniendo la cabida útil desentrelazada de CI_D y señales de la capa trayecto no transportadoras de cabida útil en el resto de la $P_AI[i]$. Todas las señales $P_AI[i]$ tendrán una estructura de tara VLI válida, un número de secuencia de acuerdo con $_SQmap[i]$ ($k = 2, 4, 7$) o [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados, una palabra de control NORM, EOS o IDLE y bytes $_CI_OH$ iguales a los de la $P_X_L_AI$.

– Para el sumidero:

- *Extracción de MFI*

Para los miembros con una conexión ($k = 3, 6, 8$), este proceso recuperará la información multitrama. Para el resto de los miembros, $AI_TSF[i]$ es verdadero y, por tanto, $_MFI[i]$ será la indicación de error (además, se declarará $dLOM[i]$ para estos miembros).

- *Cálculo del retardo*

Puesto que ahora $MI_ProvM[i] = 1$ para $i = 3, 6, 8$, este proceso calculará $_D[i]$ según se necesite para compensar el retardo diferencial. Se hará considerando sólo estas entradas, ya que para el resto $MI_ProvM[i] = 0$ y, por consiguiente, $MI_DMFI[i] =$ no disponible, $_D[i] =$ queda en estudio.

Suponiendo que se soporten los retardos relativos entre los miembros considerados, $dMND[i] =$ falso.

- *Retardo*

Alineará en multitrama $P_AI[3, 6, 8]$ y retardará todos los demás miembros en $_D[i] =$ queda en estudio.

- *Máquina LCAS*

Las entradas a este proceso (las entradas para las que $P_CP[i]$ tiene una conexión están sombreadas) serán:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$MI_ProvM[i]$	0	0	1	0	0	1	0	1	0
$dLOM[i]$	T	T	F	T	T	F	T	F	T
$_TSF[i]$	T	T	F	T	T	F	T	F	T
$_CRC_z[i]$	X	X	F	X	X	F	X	F	X
$_CRC_ok[i]$	X	X	T	X	X	T	X	T	X
$_CTRL[i]$	X	X	Add, luego Norm	X	X	Add, luego Norm	X	Add, luego EOS	X
$_SQ[i]$	X	X	0	X	X	1	X	2	X

Este proceso aceptará, por tanto, los tres miembros como activos y calculará:

- $_X_{AR} = 3$, $_PC[3, 6, 8] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 7, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$;
- (inalterado: $MI_LCAS_So_Detected = \text{verdadero}$, $_LCASActive = \text{verdadero}$);
- Para $_SQV[1..X_{MR}]$:

K	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQV[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	no disp.	2	no disp.

- $Y_RI_Selector = 3$, $RI_MST_gen[0..2] = 0$, $RI_MST_gen[3..255] = 1$.

- *Clasificar miembros activos*

Este proceso conectará las entradas 3, 6, 8 a las salidas 1, 2, 3, respectivamente. Para las otras salidas, insertará señales de la capa trayecto todos ceros.

- *Entrelazado*

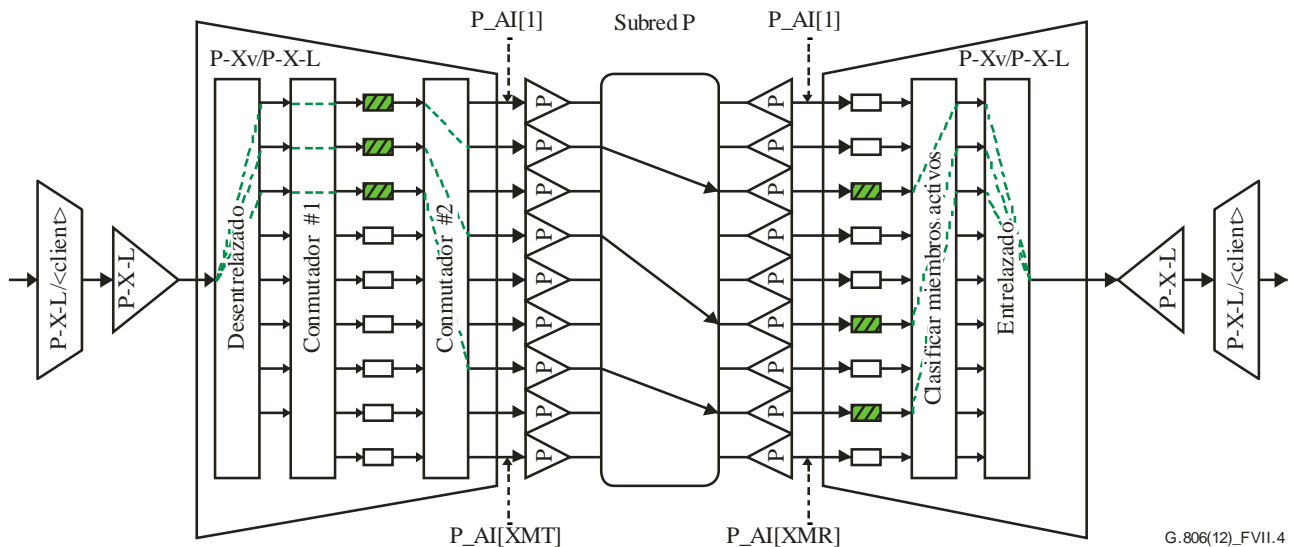
Puesto que $_X_{AR} = 3$, este proceso recuperará una señal path-layer-3c entrelazando las 3 señales de la capa trayecto en sus entradas 1..3.

- *Generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que $aAIS = \text{falso}$, no se insertará ninguna señal AIS hacia la P-X-L_CI.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CI_X_{AR} = 3$.
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_X_{MR} = 9$, $MI_X_{AR} = 3$, $MI_DMFI[3, 6, 8] = \text{xxx}$, $MI_DMFI[1, 2, 4, 5, 7, 9] = \text{no disponible}$, $MI_cLOM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cLOA = \text{falso}$, $MI_cPLCR = \text{falso}$, $MI_cTLCR = \text{falso}$.
- $MI_Ac_SQ[1..X_{MR}] = _SQV[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

Como resultado, se establecerá el VCG de tres miembros. Esta situación se muestra en la Figura VII.4.



G.806(12)_FV11.4

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.

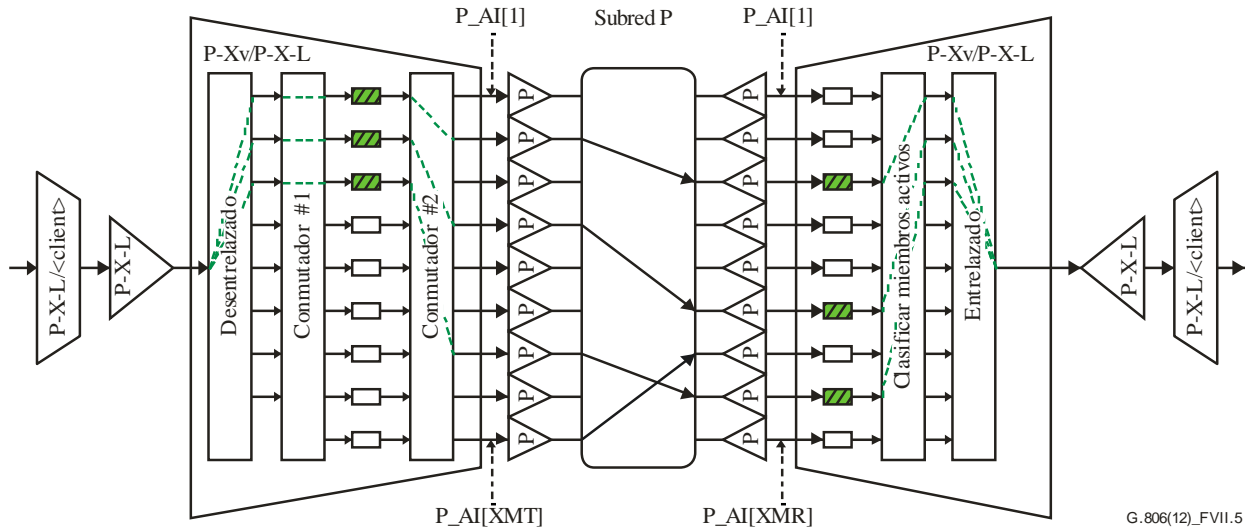
Figura VII.4 – Situación después de aprovisionar el sumidero

VII.2.2 Escenario 2: Adición de un miembro

Para añadir un miembro hay que configurar tres elementos: la fuente y el sumidero MI_ProvM, y la conectividad del trayecto entre ambos. Estas tres operaciones se pueden efectuar en cualquier orden y el proceso no tendrá ningún efecto para la señal del cliente en ningún caso.

VII.2.2.1 Paso 1: Conectividad establecida

Para este ejemplo se supondrá que se establece primero la conectividad, por ejemplo, conectando P_CP[9] en la fuente a P_CP[7] en el sumidero (véase la Figura VII.5).



NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.

Figura VII.5 – Situación después de aprovisionar la conectividad

VII.2.2.2 Paso 2: Fuente aprovisionada

Suponiendo que la fuente se actualiza a continuación (con MI_ProvM[9] = 1), la situación del sistema será:

- Para la fuente:
 - *Máquina LCAS*
 - Fijará $_CTRL[3] = ADD$. Puesto que este proceso recibe también $_MST_rec[3] = 1$ (FAIL), el valor $_CTRL[3]$ se enviará de manera continua.
 - Continuará para tener $_X_{AT} = 3$, $_CTRL[0..1] = NORM$, $_CTRL[2] = EOS$, $_CTRL[4..8] = IDLE$, $_PC[0..2] = 1$, $_PC[3..8] = 0$.
 - Actualizará $_SQmap[i]$ de tal manera que se ponga el número de secuencia 3 en P_AI[9]:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	2	no disp.	3

- *Desentrelazado*

Puesto que $_X_{AT} = 3$, este proceso desplegará la información¹⁰ CI_D en sus salidas 1..3 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

¹⁰ Que se espera que sea una path-layer-3c, ya que $CI_{X_{AT}} = 3$ está siendo comunicado a las funciones de capa superior.

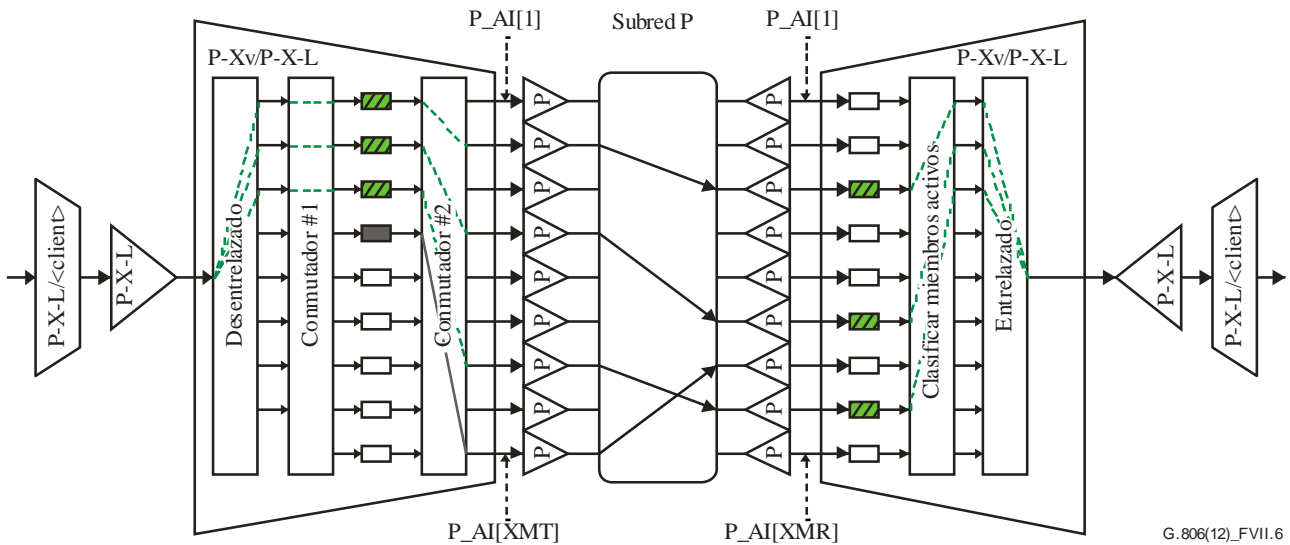
- "Conmutador 1"

Puesto que $_PC[0..2] = 1$ y $_PC[3..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1..3 a las salidas 0..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- "Conmutador 2"

Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$ para los miembros aprovisionados e insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas no aprovisionadas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

Como resultado, la fuente producirá la misma correspondencia de cabida útil que antes de aprovisionarla, y además enviará una petición $_CTRL[3] = ADD$ sobre la $P_CP[9]$ física. Esta situación se muestra en la Figura VII.6.



G.806(12)_FVII.6

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D .
Los elementos coloreados en gris claro indican el miembro aprovisionado que no transporta (todavía) cabida útil.

Figura VII.6 – Situación después de aprovisionar la fuente

– Para el sumidero:

- *Cálculo del retardo, retardo*

Sin cambios con respecto a la última sección, ya que los miembros aprovisionados son los mismos.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán las relacionadas con la nueva señal que está entrando (en negrita debajo) (las entradas para las que $P_CP[i]$ tiene una conexión están sombreadas):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	0	1	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	F	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	T	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	Norm	ADD	EOS	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	3	2	X

Puesto que MI_ProvM[i] no ha cambiado, todas las salidas de este proceso permanecerán iguales:

- $_X_{AR} = 3$, $_PC[3, 6, 8] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 7, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$.
- $MI_LCAS_So_Detected = \text{verdadero}$, $_LCASActive = \text{verdadero}$.
- Para $_SQv[1..X_{MR}]$:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQv[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	no disp.	2	no disp.

- $Y_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos, entrelazado, generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que no se han producido cambios en MI_ProvM[i], estos procesos no cambian sus salidas.

Como resultado, el sumidero verá una petición ADD en uno de sus miembros, pero no reaccionará a la misma porque ese miembro está aprovisionado para no funcionamiento ($MI_ProvM[i] = 0$).

VII.2.2.3 Paso 3: Sumidero aprovisionado

Suponiendo que el sumidero se actualiza a continuación para utilizar este miembro (fijando $Sk_MI_ProvM[7] = 1$), la situación del sistema pasará a ser:

- Para la fuente:

- *Máquina LCAS*

- El único cambio consiste en que, como se explica más adelante (descripción del sumidero), el proceso LCAS de la fuente recibirá ahora $_MST_rec[3] = 0$. En consecuencia, fijará $_X_{AT} = 4$ y $_CTRL[0..2] = \text{NORM}$, $_CTRL[3] = \text{EOS}$, $_CTRL[4..8] = \text{IDLE}$, $_PC[0..3] = 1$, $_PC[4..8] = 0$.

- $_SQmap[i]$ no cambia, ya que los números de secuencia que han de ser llevados en cada señal $P_AI[i]$ no cambian.

- *Desentrelazado*

Puesto que $_X_{AT} = 4$, este proceso desplegará ahora la información CI_D en sus salidas 1..4 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 1"*

Puesto que $_PC[0..3] = 1$ y $_PC[4..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1..4 a las salidas 0..3 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 2"*

Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$.

Como resultado, la fuente producirá cuatro señales de la capa trayecto en $P_AI[2, 4, 7, 9]$ conteniendo la cabida útil desentrelazada de CI_D y señales de la capa trayecto de cabida útil todos ceros en el resto de la $P_AI[i]$. Todas las señales $P_AI[i]$ tendrán una estructura de tara VLI válida, un número de secuencia de acuerdo con $_SQmap[i]$, una palabra de control NORM, EOS o IDLE y bytes $_CI_OH$ iguales a los de la $P_X_L_AI$.

- Para el sumidero:

- *Extracción de MFI*

Para los miembros con una conexión ($k = 3, 6, 7, 8$), este proceso recuperará la información multitrama. Para el resto de los miembros, $AI_TSF[i]$ es verdadero y por tanto $_MFI[i]$ será la indicación de error (además, se declarará $dLOM[i]$ para estos miembros).

- *Cálculo del retardo*

Para los ahora cuatro P_AP para los que MI_ProvM[i] = 1 (k = 3, 6, 7, 8), este proceso calculará _D[i] según sea necesario a fin de compensar el retardo diferencial. Se hará considerando sólo estas entradas, ya que para el resto MI_ProvM[i] = 0 y, por tanto, MI_DMFI[i] = no disponible, _D[i] = queda en estudio.

Suponiendo que se soporten los retardos relativos entre los miembros considerados, dMND[i] = falso.

- *Retardo*

Alineará en multitrama P_AI[3, 6, 7, 8], y retardará el resto en _D[i] = queda en estudio.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán MI_ProvM[7] y las palabras de control (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	1	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	F	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	T	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	Norm	Add, luego EOS	EOS, luego Norm	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	3	2	X

Este proceso aceptará, por tanto, el nuevo miembro como miembro activo y calculará:

- $_X_{AR} = 4$, $_PC[3, 6, 7, 8] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$
- RI_XXX será tal como se define en la Rec. UIT-T G.7042/Y.1305 ($RI_MST_gen[0..3] = 0$, $RI_MST_gen[4..8] = 1$)
- Para $_SQV[1..X_{MR}]$ el valor para $i = 7$ cambiará:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQV[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	3	2	no disp.

- Y todavía $_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos*

Este proceso conectará las entradas 3, 6, 8, 7 a las salidas 1, 2, 3, 4, respectivamente. Para las otras salidas, insertará señales de la capa trayecto todos ceros.

- *Entrelazado*

Puesto que $_X_{AR} = 4$, este proceso recuperará una señal path-layer-4c entrelazando las 4 señales de la capa trayecto en sus entradas 1..4.

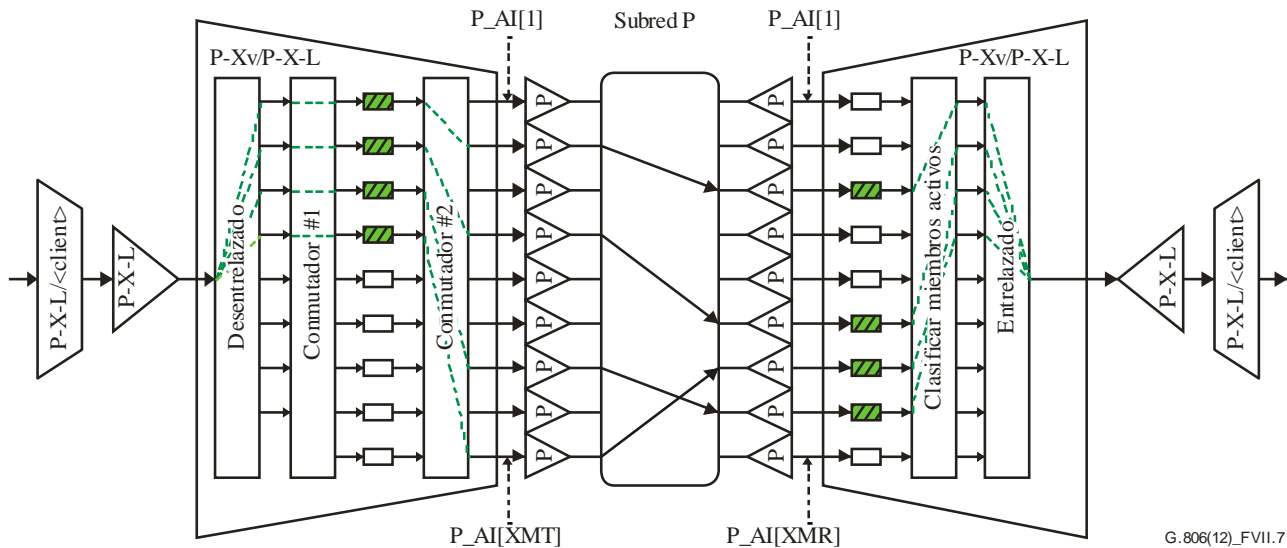
- *Generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que aAIS = falso, no se insertarán señales AIS hacia la P-X-L_CI.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CL_X_{AR} = 4$.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_{XMR} = 9$, $MI_{XAR} = 4$, $MI_{DMFI}[3, 6, 7, 8] = xxx$, $MI_{DMFI}[1, 2, 4, 5, 9] = no\ disponible$, $MI_{cLOM}[1..XMR] = falso$, $MI_{cSQM}[1..XMR] = falso$, $MI_{cLOA} = falso$, $MI_{cPLCR} = falso$, $MI_{cTLCR} = falso$.
- $MI_{Ac_SQ}[1..XMR] = _SQV[1..XMR]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero aceptará el nuevo miembro como un miembro activo y empezará a utilizar su cabida útil. Esta situación se muestra en la Figura VII.7.



G. 806(12)_FV11.7

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D

Figura VII.7 – Situación después de aprovisionar el sumidero

VII.2.3 Escenario 3: Eliminación de un miembro

Para añadir un miembro hay que configurar tres elementos: la fuente y el sumidero MI_ProvM y la conectividad del trayecto entre ambos. Estas tres operaciones se pueden efectuar en cualquier orden, pero sólo en un caso sin efectos para la señal del cliente: cuando se elimina primero el miembro en el extremo fuente. Si la primera operación es suprimir la conexión para ese miembro o eliminar el miembro en el extremo sumidero, la señal del cliente será perturbada temporalmente, hasta que el estado resultante $MST = FAIL$ para ese miembro sea registrado en el extremo fuente y se elimine allí el miembro del múltiplex activo (se introduce entonces $CTRL = DNU$). La consiguiente eliminación del cliente en el extremo fuente no tiene ningún efecto para la señal del cliente.

A efectos del presente ejemplo, el miembro se suprime primero en la fuente, a continuación en el sumidero y a continuación se eliminará la conectividad. En el ejemplo se supone una condición de comienzo con un grupo de cuatro miembros activos establecidos, como se muestra en la Figura VII.7.

VII.2.3.1 Paso 1: Fuente aprovisionada

En este ejemplo se supone que lo primero que se hace es aprovisionar la fuente. Si el miembro que hay que suprimir es, por ejemplo, el de $i = 7$ (es decir, $MI_ProvM[7] = 0$), la situación del sistema será:

- Para la fuente:
 - *Máquina LCAS*
 - Fijará $_CTRL[3] = IDLE$, de acuerdo con la Rec. UIT-T G.7042/Y.1305. En consecuencia, $_XAT = 3$, $_CTRL[0..1] = NORM$, $_CTRL[2] = EOS$, $_CTRL[4..8] = IDLE$, $_PC[0..2] = 1$, $_PC[3..8] = 0$.

- Actualizará $_SQmap[i]$ de tal manera que los miembros aprovisionados restantes ($k = 2, 4, 9$) lleven los miembros restantes ($SQ = 0..2$):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	2

- *Desentrelazado*

Puesto que $_X_{AT} = 3$, este proceso desplegará la información¹¹ CI_D en sus salidas 1..3 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 1"*

Puesto que $_PC[0..2] = 1$ y $_PC[3..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1..3 a las salidas 0..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 2"*

Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$ para los miembros aprovisionados, e insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas no aprovisionadas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

Como resultado, la fuente dejará de establecer la correspondencia entre la cabida útil y $P_{AI}[7]$ y reducirá la anchura de banda a disposición de las capas cliente a $CI_{XAR} = 3$. Esta anchura de banda de cliente se hará corresponder con los tres miembros aprovisionados restantes. Para $P_{AI}[7]$, se originará una señal con una palabra de control IDLE y un número de secuencia según los requisitos de [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados, indicando al sumidero que este miembro ya no transporta cabida útil.

- Para el sumidero:

- *Cálculo del retardo, retardo*

Sin cambios con respecto a la última sección, ya que los miembros aprovisionados siguen siendo los mismos.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán las relacionadas con las nuevas palabra de control que están entrando debido al miembro que se eliminó en la fuente (cambios en negrita debajo) (las entradas para las que $P_{CP}[i]$ tiene una conexión están sombreadas):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	1	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
$_TSF[i]$	T	T	F	T	T	F	F	F	T
$_CRC_z[i]$	X	X	F	X	X	F	F	F	X
$_CRC_ok[i]$	X	X	T	X	X	T	T	T	X
$_CTRL[i]$	X	X	Norm	X	X	Norm	EOS	Idle	X
$_SQ[i]$	X	X	0	X	X	1	2	X' ¹²	X

¹¹ Que se espera que sea una path-layer-3c, ya que $CI_{XAT} = 3$ está siendo comunicado a las funciones de capa superior.

¹² X' representa el número de secuencia que utiliza la fuente para este miembro no aprovisionado. Se supone que cumple los requisitos de [UIT-T G.7042] de ser superior a cualquiera de los SQ utilizados para los miembros "NORM", "EOS" y "DNU".

Este proceso dejará, por tanto, de aceptar cabida útil de P_AI[8] y calculará:

- (inalterado: MI_LCAS_So_Detected = verdadero, _LCASActive = verdadero).
- $_X_{AR} = 3$, $_PC[3, 6, 7] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 8, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$.
- RI_XXX será tal como se define en la Rec. UIT-T G.7042/Y.1305 ($RI_MST_gen[0..2] = 0$, $RI_MST_gen[3..8] = 1$).
- Para $_SQV[1..X_{MR}]$ los valores para $i = 7$ e $i = 8$ cambiarán:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQV[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	2	X'	no disp.

- Y todavía $_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos*

Este proceso conectará las entradas 3, 6, 7 a las salidas 1, 2, 3, respectivamente. Para las otras salidas, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros, ya que $_PC[i] = 0$ para estos miembros.

- *Entrelazado*

Puesto que $_X_{AR} = 3$, este proceso recuperará una señal path-layer-3c entrelazando las 3 señales de la capa trayecto en sus entradas 1..3.

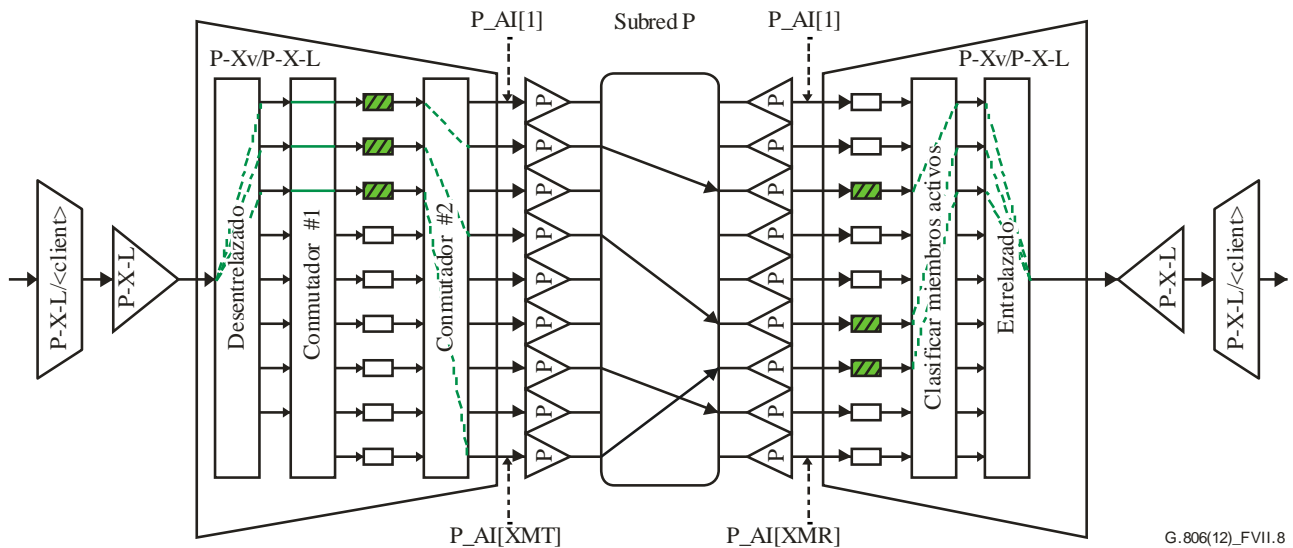
- *Generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que $aAIS = \text{falso}$, no se insertará ninguna señal AIS hacia la P-X-L_CI.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CI_X_{AR} = 3$.
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_X_{MR} = 9$, $MI_X_{AR} = 3$, $MI_DMFI[3, 6, 7, 8] = \text{xxx}$, $MI_DMFI[1, 2, 4, 5, 9] = \text{no disponible}$, $MI_cLOM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cLOA = \text{falso}$, $MI_cPLCR = \text{falso}$ ¹³, $MI_cTLCR = \text{falso}$.
- $MI_Ac_SQ[1..X_{MR}] = _SQV[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero dejará de aceptar cabida útil del miembro indicando "Idle" en la palabra de control y reducirá la anchura de banda reenviada hacia las funciones de cliente a $CI_X_{AR} = 3$. Puesto que, no obstante, el miembro todavía es aprovisionado, seguiría siendo tomado en consideración para realineación y su VLI seguiría siendo analizada a efectos de LCAS. Esta situación se muestra en la Figura VII.8.

¹³ Suponiendo que $MI_PLCRThr \leq 3$, de otro modo $MI_cPLCR = \text{verdadero}$.



G.806(12)_FVII.8

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.

Figura VII.8 – Situación después de aprovisionar la fuente

VII.2.3.2 Paso 2: Sumidero aprovisionado

Suponiendo que el sumidero es actualizado a continuación para no utilizar este miembro (fijando $Sk_MI_ProvM[8] = 0$), la situación del sistema pasará a ser:

- Para la fuente:
 - Nada cambiará para las entradas o las salidas de la fuente.
- Para el sumidero:
 - *Extracción de MFI*
Sin cambios.
 - *Cálculo del retardo*
Para los ahora tres P_AP para los que $MI_ProvM[i] = 1$ ($k=3, 6, 7$), este proceso continuará para calcular $_D[i]$ como lo hizo antes. Para $i = 8$, así como para los otros miembros, $MI_ProvM[i] = 0$ y, por consiguiente, $MI_DMFI[i] =$ no disponible, $_D[i] =$ queda en estudio.
En otras palabras, P_AI[8] ya no será considerado a efectos de alineación multitrama.
 - *Retardo*
Alineará en multitrama P_AI[3, 6, 7], y retardará el resto en $_D[i] =$ queda en estudio.
 - *Máquina LCAS*
De las entradas a este proceso, la única que cambiará será **MI_ProvM[8]** (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	F	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	F	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	T	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	Norm	EOS	Idle	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	2	X'	X

Este proceso mantendrá por tanto:

- MI_LCAS_So_Detected = verdadero, _LCASActive = verdadero.
- _XAR = 3, _PC[3, 6, 7] = 1, _PC[1, 2, 4, 5, 8, 9] = 0, dSQM[1..XMR] = falso.
- RI_XXX será según se define en [UIT-T G.7042] (RI_MST_gen[0..2] = 0, RI_MST_gen[3..8] = 1).
- Para _SQv[1..XMR] los valores para $i = 8$ cambiarán:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
_SQv[i]	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	2	no disp.	no disp.

- Y todavía $_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos, entrelazado*

Sin cambios, ya que $_PC[i]$ no cambia y $_SQv[3, 6, 7]$ tampoco cambia.

- *Generador de AIS + inserción de AIS*

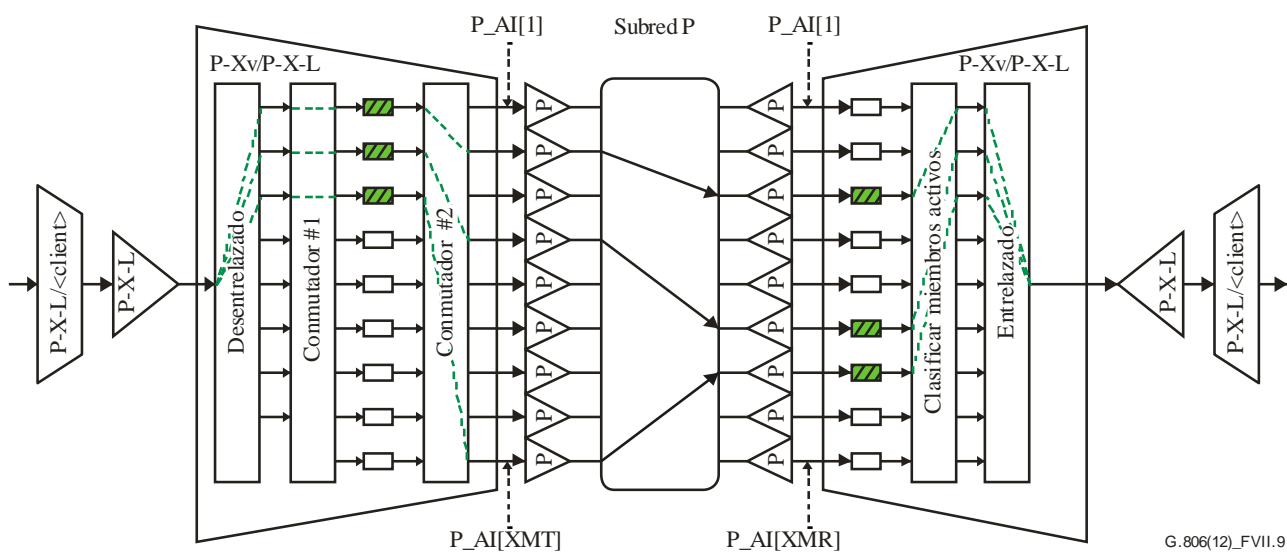
Puesto que $aAIS=falso$, no se insertará ninguna señal AIS hacia la P-X-L_CI.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = falso$, $CI_XAR = 3$ (sin cambios).
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_XMR = 9$, $MI_XAR = 3$, $MI_DMFI[3, 6, 7] = xxx$, $MI_DMFI[1, 2, 4, 5, 8, 9] = no\ disponible$, $MI_cLOM[1..XMR] = falso$, $MI_cSQM[1..XMR] = falso$, $MI_cLOA = falso$, $MI_cPLCR = falso$, $MI_cTLCR = falso$ (el único cambio consiste en que $MI_DMFI[8] = no\ disponible$, en vez del valor que tenía antes).
- $MI_Ac_SQ[1..XMR] = _SQv[1..XMR]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero dejará simplemente de tener en cuenta $P_AI[8]$ a efecto alguno.

VII.2.3.3 Paso 3: Conectividad eliminada

Si en este punto se elimina la conectividad del miembro suprimido (véase la Figura VII.9), la situación del sistema cambiará sólo ligeramente:



NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D .

Figura VII.9 – Situación después de eliminar la conectividad

- Para la fuente:
 - Sin cambios.
- Para el sumidero:
 - *Extracción de MFI*
El único cambio es que ahora AI_TSF[8] está presente y, por tanto, _MFI[8] será la indicación de error (además, se declarará dLOM[8] para este miembro).
 - *Cálculo del retardo, retardo*
Sin cambios con respecto a la última sección, ya que los miembros aprovisionados son los mismos.
 - *Máquina LCAS*
De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán las relacionadas con la _TSF[8] entrante (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	X	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	X	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	Norm	EOS	X	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	2	X	X

Este proceso no cambiará, por tanto, ninguna de sus salidas.

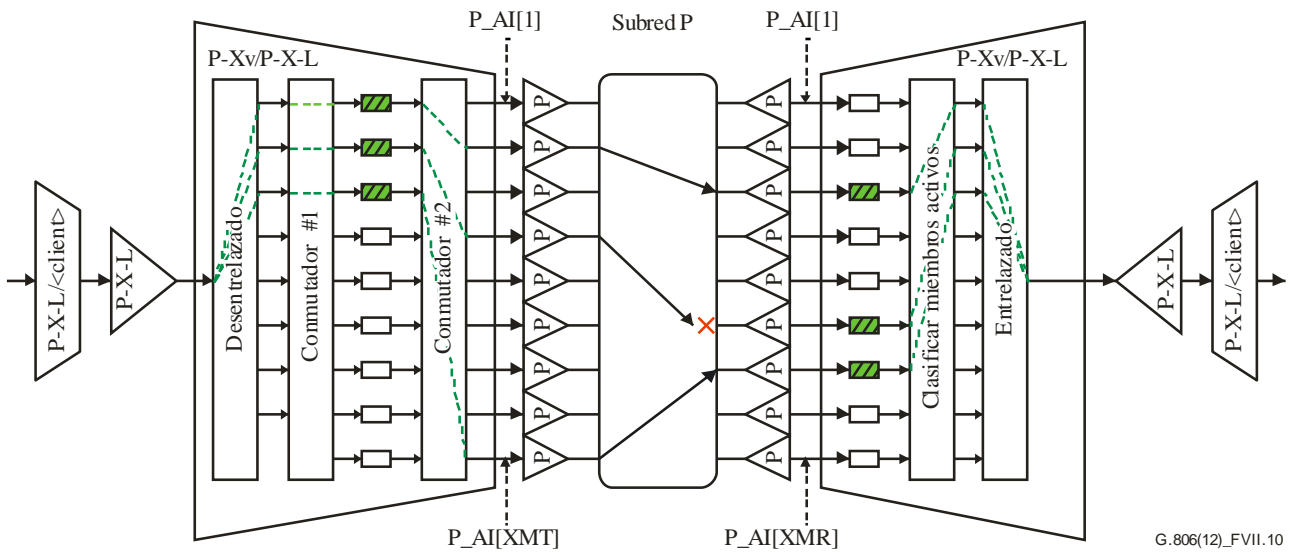
- Lo mismo se aplica al resto de los procesos de la función (sin cambios en sus salidas), y por tanto la función no cambia ninguna de sus salidas.

Como resultado, el sumidero empezará simplemente a recibir AI_TSF[8], pero como este miembro no fue aprovisionado en modo alguno para servicio, el comportamiento visible de la función no cambiará.

VII.2.4 Escenario 4: Fallo de miembro

Cuando un miembro activo falla, el protocolo LCAS lo retira del servicio y continúa el funcionamiento con un conjunto reducido de miembros activos. Este escenario se basa en que se ha producido el fallo de uno de los miembros.

Suponiendo que falla el miembro que llega al sumidero vía P_AI[6] (Figura VII.10), sucederá lo siguiente:



NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.
 " X " representa el fallo del trayecto.

Figura VII.10 – Situación después del fallo de un miembro

– Para el sumidero:

- *Extracción de MFI*

El único cambio es que ahora AI_TSF[6] está presente, y por tanto _MFI[6] será la indicación de error (además, se declarará dLOM[6] para este miembro).

- *Cálculo del retardo*

Para los ahora dos P_AP para los que MI_ProvM[i] = 1 y AI_TSF[i] no está activo (k = 3, 7), este proceso continuará para calcular _D[i] como lo hizo antes. Para i = 6, así como para los otros miembros, AI_TSF[i] está activo MI_DMFI[i] = no disponible, _D[i] = queda en estudio.

En otras palabras, P_AI[6] ya no se considerará para la alineación multitrama.

- *Retardo*

Alineará en multitrama P_AI[3, 7], y retardará el resto en _D[i] = queda en estudio.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán las relacionadas con la _TSF[6] entrante (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	T	F	T	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	T	F	T	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	X	F	X	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	X	T	X	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	X	EOS	X	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	X	2	X	X

Este proceso cambiará, por tanto, sus salidas a:

- (Inalterado: MI_LCAS_So_Detected = verdadero, _LCASActive = verdadero)
- $_X_{AR} = 2$, $_PC[3, 7] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 6, 8, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$
- RI_XXX será según se define en [UIT-T G.7042] ($RI_{MST_gen}[0, 2] = 0$, $RI_{MST_gen}[1, 3..8] = 1$). Es decir, el sumidero empezará a señalar a la fuente que se ha detectado un fallo para el número de secuencia 1
- Para $_SQv[1..X_{MR}]$ el valor para $i = 6$ cambiará:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQv[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	no disp.	2	no disp.	no disp.

– Y todavía $_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos*

Este proceso conectará las entradas 3, 7 a las salidas 1, 2, respectivamente. La entrada en fallo 6 ya no se tiene en cuenta, ya que $_PC[6] = 0$. Para las otras entradas, este proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros.

- *Entrelazado*

Puesto que $_X_{AR} = 2$, este proceso recuperará una señal path-layer-2c signal entrelazando las 2 señales de la capa trayecto en sus salidas 1..2.

- *Generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que $aAIS = \text{falso}$, no se insertará ninguna señal AIS hacia la P-X-L_CI.

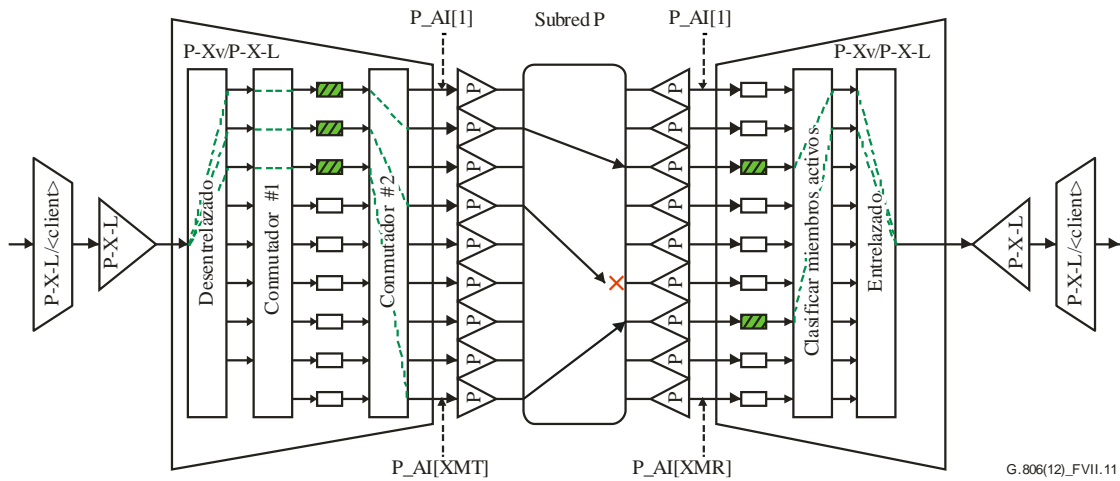
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_{SSF} = \text{falso}$, $CI_{X_{AR}} = 2$ ($CI_{X_{AR}}$ cambia).

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_{X_{MR}} = 9$, $MI_{X_{AR}} = 2$, $MI_{DMFI}[3, 7] = \text{xxx}$, $MI_{DMFI}[1, 2, 4, 5, 6, 8, 9] = \text{no disponible}$, $MI_{cLOM}[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_{cSQM}[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_{cLOA} = \text{falso}$, $MI_{cPLCR} = \text{falso}$ ¹⁴, $MI_{cTLCR} = \text{falso}$ ($MI_{X_{AR}}$ y $MI_{DMFI}[6]$ cambian).

- $MI_{Ac_SQ}[1..X_{MR}] = _SQv[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero dejará de aceptar cabida útil del miembro en fallo P_AI[6] y reducirá la anchura de banda reenviada hacia las funciones de cliente a $CI_{X_{AR}} = 2$. Al mismo tiempo, empezará a señalar hacia la fuente que se ha detectado un fallo para el número de secuencia 1. Esta situación transitoria se muestra en la Figura VII.11.

¹⁴ Suponiendo que $MI_{PLCRThr} \leq 2$, de otro modo $MI_{cPLCR} = \text{verdadero}$.



G.806(12)_FVII.11

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.
" X" representa el fallo del trayecto.

Figura VII.11 – Situación transitoria después del fallo de un miembro y la reacción del sumidero. La función fuente todavía no ha reaccionado a la indicación de fallo del sumidero en este diagrama

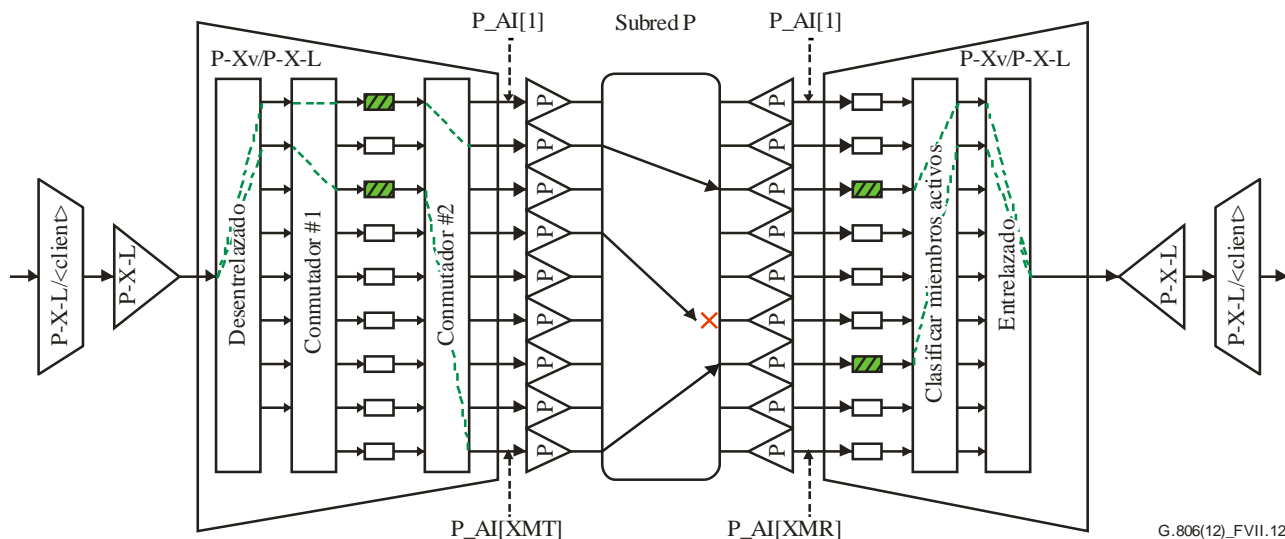
- Para la fuente, se producirá la siguiente reacción tan pronto como se reciba la $RI_MST[1] = 1$ (fallo), que está siendo notificada por el sumidero:
 - *Máquina LCAS*
 - Fijará $_CTRL[1] = DNU$, de acuerdo con [UIT-T G.7042]. En consecuencia, $_XAT = 2$, $_CTRL[0] = NORM$, $_CTRL[2] = EOS$, $_CTRL[3..8] = IDLE$, $_PC[0, 2] = 1$, $_PC[1, 3..8] = 0$.
 - $_SQmap[i]$ no cambia, ya que cada número de secuencia sigue siendo llevado en las mismas señales $P_AI[i]$. Se mantendrá:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	2

- *Desentrelazado*
Puesto que $_XAT = 2$, este proceso desplegará la información¹⁵ CI_D en sus salidas 1..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.
- *"Commutador 1"*
Puesto que $_PC[0, 2] = 1$ y $_PC[1, 3..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1, 2 a las salidas 0, 2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.
- *"Commutador 2"*
Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$ para los miembros aprovisionados, e insertará señales de la capa trayecto en todas sus salidas no aprovisionadas con una palabra de control IDLE y un número SQ de acuerdo con [UIT-T G.7042] para miembros no aprovisionados.

¹⁵ Que se espera que sea una path-layer-2c, ya que $CI_XAT = 2$ está siendo comunicado a las funciones de capa superior.

Como resultado, la fuente dejará de establecer la correspondencia entre la cabida útil y P_AI[4] y reducirá la anchura de banda a disposición de las capas cliente a $CI_{XAR} = 2$. Esta anchura de banda de cliente se hará corresponder con los dos miembros aprovisionados restantes, que no están en fallo. Para P_AI[4], se originará una señal con una palabra de control DNU, un número de secuencia según $_{SQmap}[4]$ y cabida útil todos ceros, indicando el sumidero que este miembro ya no transporta cabida útil. Esta situación se muestra en la Figura VII.12.



G.806(12)_FVII.12

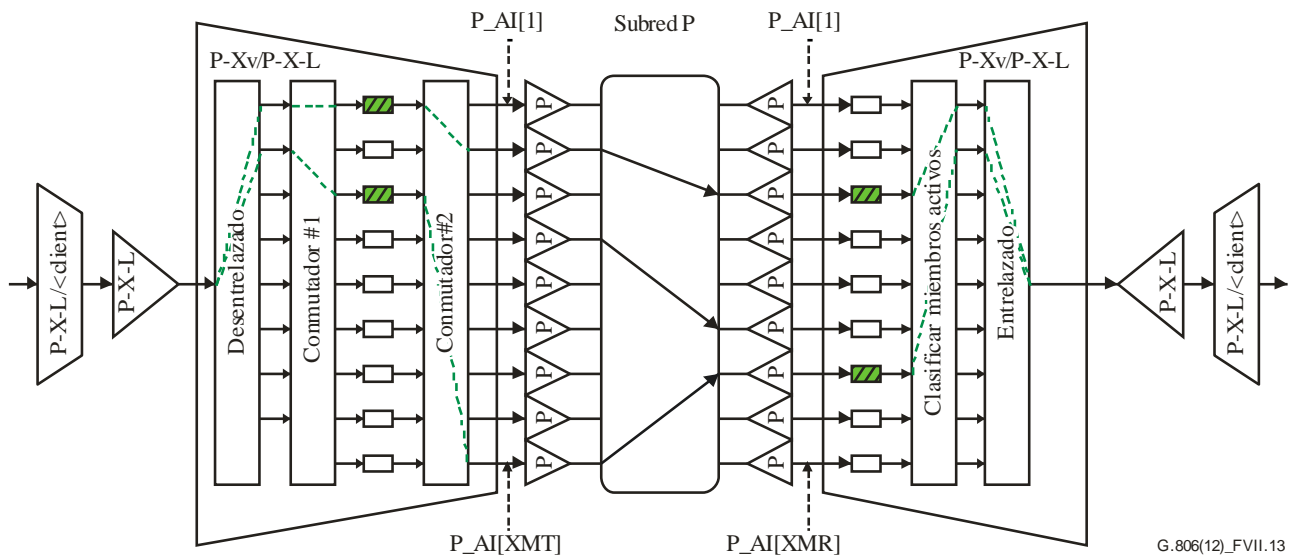
NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D .
" X" representa el fallo del trayecto.

Figura VII.12 – Situación después del fallo de un miembro y la reacción del sumidero y la fuente

VII.2.5 Escenario 5: Recuperación de miembro

Cuando un miembro en fallo se recupera, el protocolo LCAS repone ese miembro en servicio, continuando el funcionamiento con el conjunto ampliado de miembros activos. Este escenario se basa en que se ha producido el fallo de uno de los miembros.

Suponiendo la situación descrita en el escenario previo y el caso en que se recupera el miembro que llega al sumidero vía P_AI[6] (Figura VII.13), sucederá lo siguiente:



G.806(12)_FVII.13

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D.

Figura VII.13 – Situación justo después de la recuperación del miembro que llega vía P_AI[6] en el sumidero (ni el sumidero ni la fuente han reaccionado todavía a la recuperación)

– Para el sumidero:

- *Extracción de MFI*

El único cambio es que AI_TSF[6] ya no está presente, y por tanto _MFI[6] se recuperará normalmente (y se eliminará dLOM[6]).

- *Cálculo del retardo*

Para los ahora tres P_AP para los que MI_ProvM[i] = 1 y AI_TSF[i] no está activa (k = 3, 6, 7), este proceso calculará _D[i] y MI_DMFI[i] según se requiera. Para los otros miembros, AI_TSF[i] está activa y por tanto MI_DMFI[i] = no disponible, _D[i] = queda en estudio.

En otras palabras, P_AI[6] será considerado de nuevo a efectos de alineación multitrama.

- *Retardo*

Alineará en multitrama P_AI[3, 6, 7], y retardará el resto en _D[i] = queda en estudio.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, las únicas que cambiarán serán las relacionadas con la _TSF[6] inactiva (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	X	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	X	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	DNU	EOS	X	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	2	X	X

Este proceso dará, por tanto, como salida:

- (Inalterado: MI_LCAS_So_Detected = verdadero, _LCASActive = verdadero).
- $_X_{AR} = 2$, $_PC[3, 7] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 6, 8, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$ (sin cambios).
- RI_XXX será tal como se define en [UIT-T G.7042] ($RI_MST_gen[0..2] = 0$, $RI_MST_gen[3..8] = 1$). Es decir, el sumidero empezará a señalar a la fuente que se ha eliminado el fallo para el número de secuencia 1.
- Para $_SQv[1..X_{MR}]$ el valor para $i = 6$ cambiará:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQv[i]$	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	2	no disp.	no disp.

- Y todavía $_RI_Selector = 3$.

- *Clasificar miembros activos, entrelazado*

Puesto que no hay cambios en $_PC[i]$ o $_X_{AR}$, estos procesos continúan la recuperación de una señal path-layer-2c entrelazando las dos señales de la capa trayecto en las entradas con $_PC[i] = 1$.

- *Generador de AIS + inserción de AIS*

Puesto que $aAIS = \text{falso}$, no se insertará ninguna señal AIS hacia la P-X-L_CI.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CI_X_{AR} = 2$ (sin cambios).
- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_X_{MR} = 9$, $MI_X_{AR} = 2$, $MI_DMFI[3, 6, 7] = xxx$, $MI_DMFI[1, 2, 4, 5, 8, 9] = \text{no disponible}$, $MI_cLOM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cLOA = \text{falso}$, $MI_cPLCR = \text{falso}$, $MI_cTLCR = \text{falso}$ ($MI_DMFI[6]$ cambia).
- $MI_Ac_SQ[1..X_{MR}] = _SQv[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero empezará a tener en cuenta el miembro recuperado $P_AI[6]$ a efectos de realineación y LCAS. Al mismo tiempo, empezará a señalar hacia la fuente que se ha suprimido la condición de fallo para el número de secuencia 1.

- Para la fuente, se producirá la reacción siguiente tan pronto como reciba la $RI_MST[1] = 0$ (OK), que está siendo notificada por el sumidero:

- *Máquina LCAS*

- Fijará $_CTRL[1] = \text{NORM}$, de acuerdo con la Rec. UIT-T G.7042/Y.1305. En consecuencia, $_X_{AT} = 3$, $_CTRL[0] = \text{NORM}$, $_CTRL[2] = \text{EOS}$, $_CTRL[3..8] = \text{IDLE}$, $_PC[0..2] = 1$, $_PC[3..8] = 0$.
- $_SQmap[i]$ no cambia, ya que cada número de secuencia sigue siendo llevado en las mismas señales $P_AI[i]$. Se mantendrá:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
$_SQmap[i]$	no disp.	0	no disp.	1	no disp.	no disp.	no disp.	no disp.	2

- *Desentrelazado*

Puesto que $_X_{AT} = 3$, este proceso desplegará la información¹⁶ CI_D en sus salidas 1..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 1"*

Puesto que $_PC[0..2] = 1$ y $_PC[3..8] = 0$, este proceso conectará las entradas 1, 2, 3 a las salidas 0..2 e insertará señales de la capa trayecto todos ceros en todas sus otras salidas.

- *"Conmutador 2"*

Conectará simplemente la salida i a la entrada $_SQmap[i]$.

Como resultado, la fuente empezará a establecer la correspondencia entre la cabida útil y $P_AI[4]$ y ampliará la anchura de banda a disposición de las capas cliente a $CI_X_{AR} = 3$. Esta anchura de banda de cliente se hará corresponder con los tres miembros aprovisionados. Para $P_AI[4]$, se originará una señal con una palabra de control NORM y un número de secuencia de acuerdo con $_SQmap[4]$, indicando al sumidero que este miembro lleva de nuevo cabida útil.

– Tan pronto como estos cambios de señalización procedentes de la fuente lleguen al sumidero, cambiará lo siguiente en esa función:

- *Extracción de MFI, cálculo del retardo, retardo*

Sin cambios.

- *Máquina LCAS*

De las entradas a este proceso, la única que cambiará será la palabra de control para $i = 6$ (en negrita debajo):

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
MI_ProvM[i]	0	0	1	0	0	1	1	0	0
dLOM[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_TSF[i]	T	T	F	T	T	F	F	T	T
_CRC_z[i]	X	X	F	X	X	F	F	X	X
_CRC_ok[i]	X	X	T	X	X	T	T	X	X
_CTRL[i]	X	X	Norm	X	X	Norm	EOS	X	X
_SQ[i]	X	X	0	X	X	1	2	X	X

Este proceso empezará, por tanto, a aceptar cabida útil de número de secuencia 1 y dará como salida:

– (Inalterado: $MI_LCAS_So_Detected = verdadero$, $_LCASActive = verdadero$).

– $_X_{AR} = 3$, $_PC[3, 6, 7] = 1$, $_PC[1, 2, 4, 5, 8, 9] = 0$, $dSQM[1..X_{MR}] = falso$ ($_PC[6]$ cambia).

– RI_xxx será tal como se define en [UIT-T G.7042] ($RI_MST_gen[0..2] = 0$, $RI_MST_gen[3..8] = 1$). Es decir, sin cambios.

– $_SQv[1..X_{MR}]$ no cambiará:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
_SQv[i]	no disp.	no disp.	0	no disp.	no disp.	1	2	no disp.	no disp.

¹⁶ Que se espera que sea una path-layer-3c, ya que $CI_X_{AT} = 3$ está siendo comunicado a las funciones de capa superior.

- *Clasificar miembros activos*

Este proceso conectará las entradas 3, 6, 7 a las salidas 1, 2, 3, respectivamente. Para las otras salidas, el proceso insertará señales de la capa trayecto todos ceros.

- *Entrelazado*

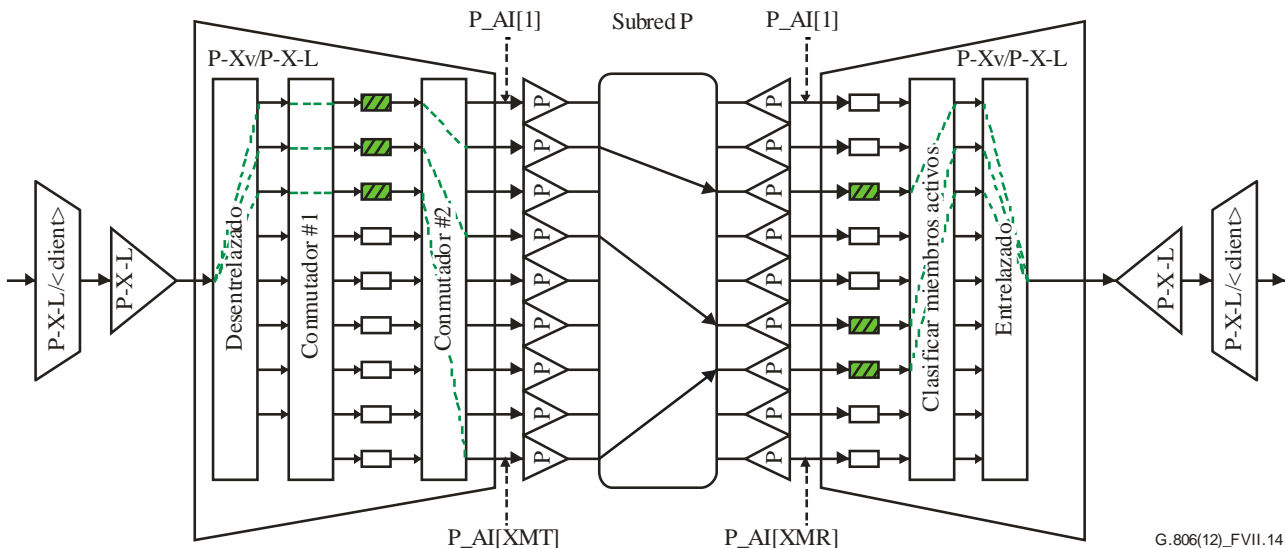
Puesto que $_X_{AR} = 3$, este proceso recuperará una señal path-layer-3c entrelazando las 3 señales de la capa trayecto en sus entradas 1..3.

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_CI: $CI_SSF = \text{falso}$, $CI_X_{AR} = 3$. (CI_X_{AR} cambia).

- También se señalará lo siguiente hacia la P-X-L_MI: $MI_X_{MR} = 9$, $MI_X_{AR} = 3$, $MI_DMFI[3, 6, 7] = xxx$, $MI_DMFI[1, 2, 4, 5, 8, 9] = \text{no disponible}$, $MI_cLOM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cSQM[1..X_{MR}] = \text{falso}$, $MI_cLOA = \text{falso}$, $MI_cPLCR = \text{falso}$, $MI_cTLCR = \text{falso}$ (MI_X_{AR} cambia).

- $MI_Ac_SQ[1..X_{MR}] = _SQv[1..X_{MR}]$ (véase más arriba).

Como resultado, el sumidero empezará a aceptar cabida útil del miembro restablecido $P_AI[6]$ e incrementará la anchura de banda reenviada hacia las funciones de cliente a $CI_X_{AR} = 3$. Esta situación se muestra en la Figura VII.14.



G.806(12)_FVII.14

NOTA – Los elementos coloreados en verde indican el trayecto tomado por la cabida útil CI_D .

Figura VII.14 – Situación permanente después de la recuperación del miembro que llega vía $P_AI[6]$ en el sumidero

VII.3 Funciones So con LCAS habilitado y Sk con LCAS inhabilitado

Queda en estudio.

VII.4 Funciones So con LCAS inhabilitado y Sk con LCAS habilitado

Queda en estudio.

VII.5 Funciones So sin concatenación virtual y Sk con concatenación virtual capaces de LCAS

Queda en estudio.

Apéndice VIII

Acciones consiguientes para señales que no tienen AIS/FDI definido

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

Cuando hay un defecto de la capa servidora en las redes de transporte, normalmente se produce una señal AIS/FDI para la señal de cliente en sentido descendente, en la función de adaptación servidor/cliente en el sumidero. La señal AIS/FDI informa a los siguientes elementos de red que un defecto de la capa servidora ha interrumpido la señal del cliente. La señal AIS/FDI suprime las alarmas en sentido descendente y da lugar a las acciones de protección y restablecimiento en la capa cliente, en su caso.

Es probable que no se haya definido ninguna señal AIS/FDI para algunas señales de cliente. Hay varios motivos: porque no es necesaria en la aplicación original de la señal de cliente, porque se trata de una señal que inicialmente fue colocada entre las últimas de una serie, con pocas probabilidades de ser transportada sobre una capa de servidor, etc.

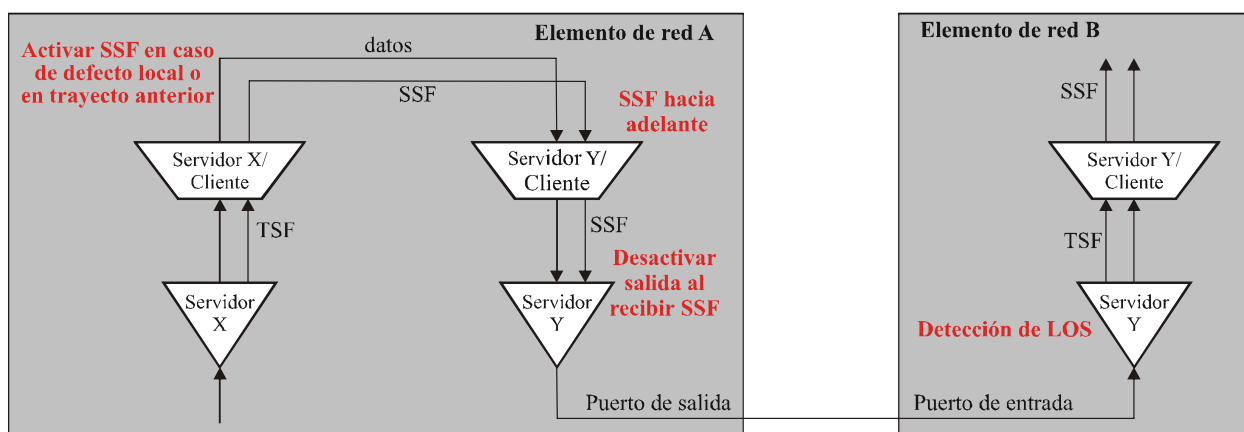
Si no hay ninguna señal AIS/FDI para una señal de cliente, y es necesario señalar la condición de defecto hacia adelante (por ejemplo para activar una conmutación de protección), en el puerto de salida se podrían realizar estas acciones para la señal de cliente:

- Desactivar el dispositivo de transmisión de salida.
- Introducir un código de error (por ejemplo, /V/, 10B_ERR para 1 GbE).

Estas acciones sólo son posibles cuando se transporta un solo ejemplar de señal de cliente a través del puerto de salida, porque afectan a todos los ejemplares de señal de cliente en ese puerto. Téngase presente que estas acciones provocarán defectos de capa servidora en el siguiente puerto de entrada, que podrían ser interpretados, erróneamente, como la manifestación de un problema en el camino de la capa servidor (véase la Figura VIII.1).

Hay otras opciones:

- Introducir un mensaje de fallo de señal (si se ha definido para esa señal de cliente y si existe un canal de gestión de cliente entre los elementos de red, por ejemplo CSF en GFP).
- No hacer nada.



G.806AMD.1_FVIII-1

Figura VIII.1 – Ejemplo de "desactivación de la salida"

Apéndice IX

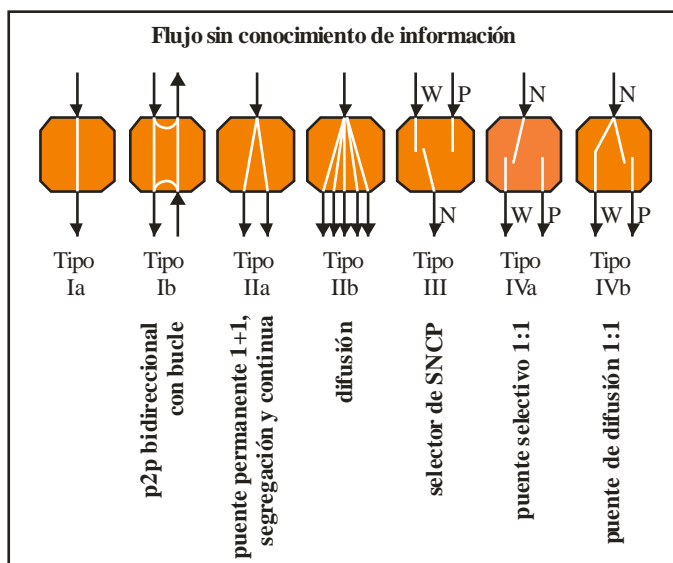
Tipos de procesos de reenvío de flujos

(Este Apéndice no forma parte integrante de la presente Recomendación.)

Existen dos clases principales de procesos de reenvío de flujos; los procesos de reenvío de flujos sin conocimiento de información y los procesos de reenvío de flujos con conocimiento de información.

Un proceso de reenvío de flujo sin conocimiento de información reenvía la información de un puerto de entrada a todos los puertos de salida conectados, a todos los puertos o a un subconjunto de esos puertos de salida. El reenvío se realiza con independencia de la información incluida en la información característica:

- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo Ia y Tipo IIa no puede modificarse. La información presente en el puerto de entrada se reenvía a todos los puertos de salida.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo Ib puede modificarse bajo el control del MI, en cuyo caso puede establecerse o eliminarse un bucle; en relación con los tipos de bucles y su conectividad específica véase [UIT-T M.125].
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo III, IVa y IVb puede modificarse bajo el control de los estados de fallo/degradación de las señales entrantes o mediante instrucciones externas de conmutación de protección (es decir, conmutación de protección).

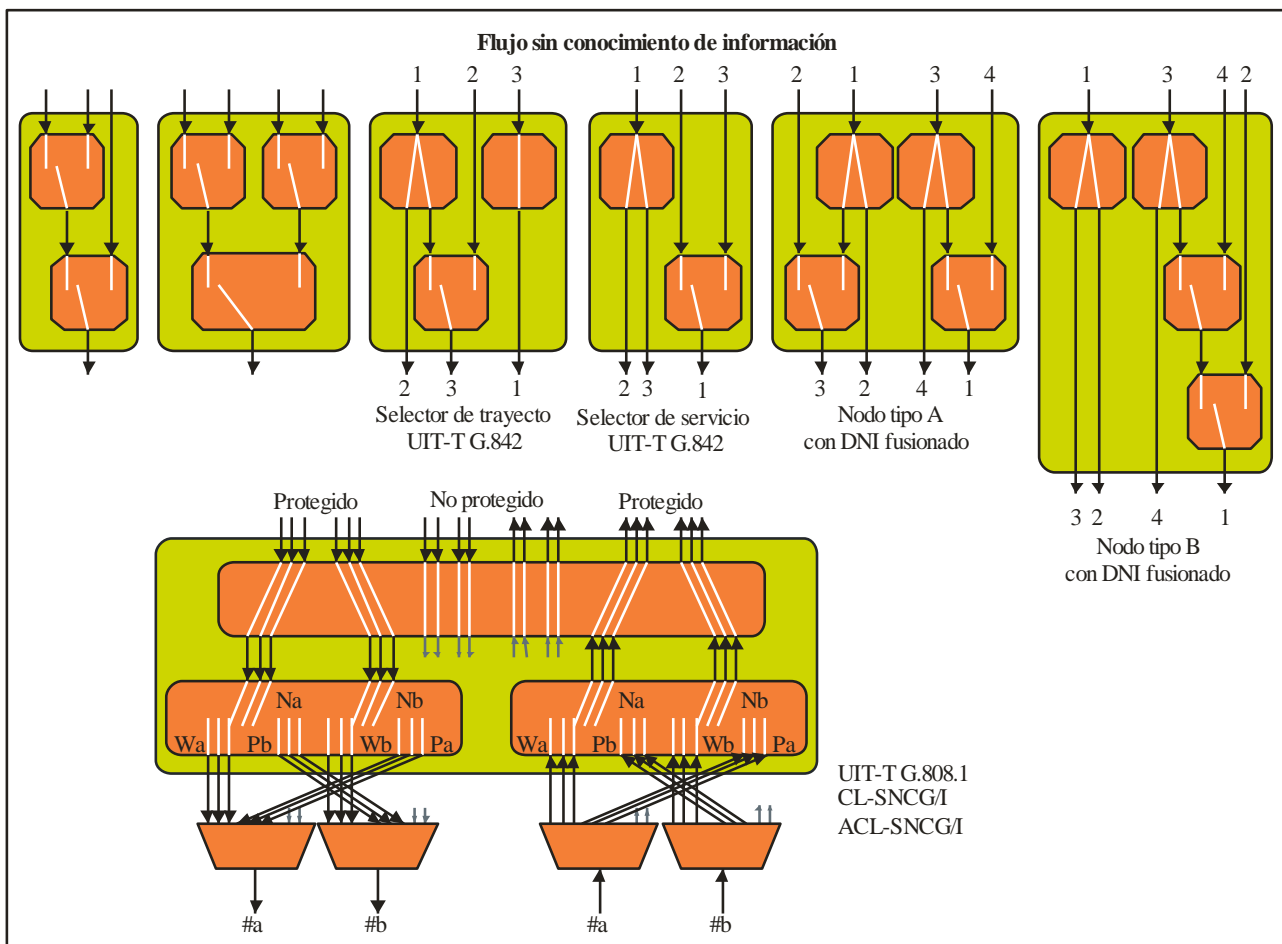


G.806(12)_FIX.1

Figura IX.1 – Tipos de procesos básicos de reenvío de flujos sin conocimiento de información

Los procesos de reenvío de flujos sin conocimiento de información pueden combinarse para crear procesos de reenvío de flujos más complejos. En la Figura IX.2 se representan varios de dichos procesos compuestos de reenvío de flujos sin conocimiento de información que soportan capacidades de conmutación de protección específicas:

- Los dos procesos compuestos de reenvío de flujos de la parte superior izquierda soportan selectores de conmutación de protección de conexión de subred (SNC, *sub-network connection*) de dos etapas con tres o cuatro señales de entrada.
- Los dos procesos compuestos de reenvío de flujos situados en el centro soportan selector de trayecto y selector de servicio de UIT-T G.842.
- Los dos procesos compuestos de reenvío de flujos situados a la derecha soportan dos tipos de protección de interconexión de nodos duales (DNI, *dual node interconnect*) para el caso en el que dos subredes están interconectadas a través de dos nodos con puertos NNI en ambas subredes. Proporciona una variante de los casos de intersección de nodos duales descritos en [UIT-T G.842], en los cuales las interfaces entre las dos subredes están virtualizadas, es decir, están soportadas en el hardware de conmutación de un nodo.
- El proceso compuesto de reenvío de flujos de la parte inferior soporta la protección de grupo de enlaces (SNC) compuesta de [UIT-T G.808.1] (adaptable) con reparto de carga.

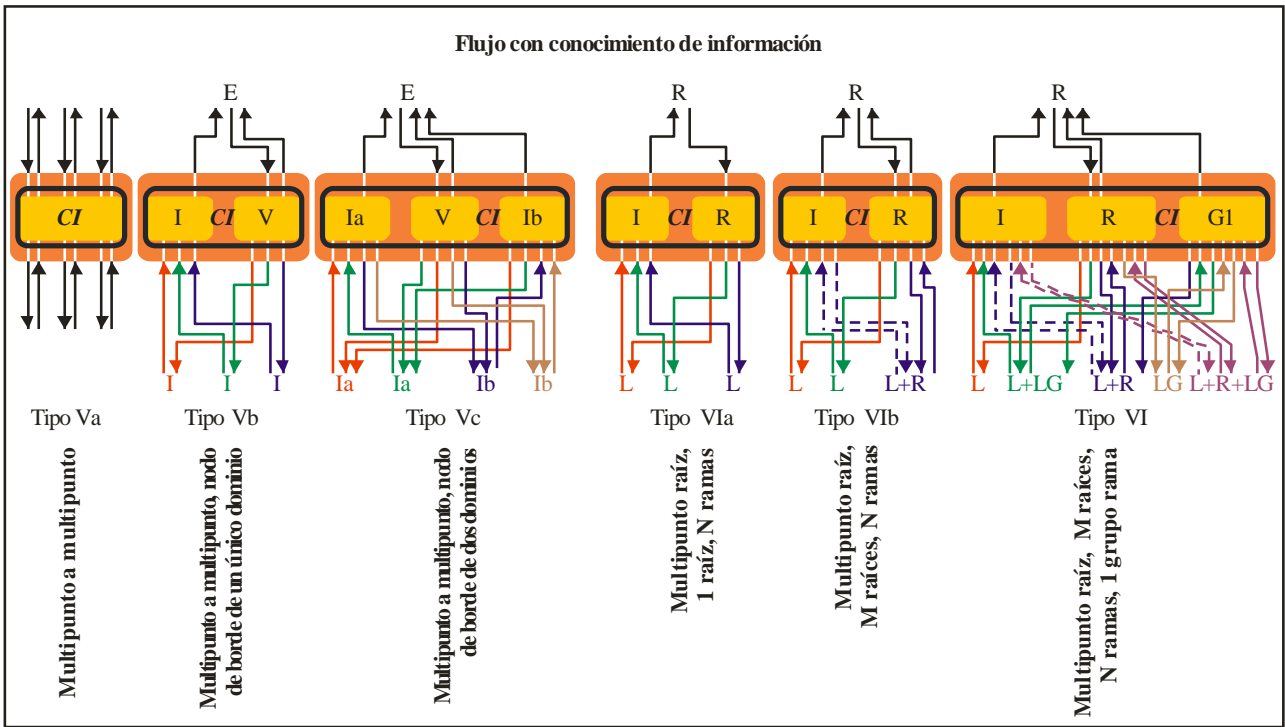


G.806(12)_FIX.2

Figura IX.2 – Tipos de procesos combinados de reenvío de flujo sin conocimiento de información

Un proceso de reenvío de flujos con conocimiento de información reenvía la información presente en un puerto de entrada a uno de los puertos de salida, o a un subconjunto de los puertos de salida, o a todos los puertos de salida con la excepción del puerto de salida asociado con el puerto de entrada. El reenvío se realiza en base a los elementos de información presentes en la información característica y en las relaciones configuradas (bajo el control de un proceso local de aprendizaje, gestión de red y/o plano de control) asociando valores específicos de dichos elementos de información con uno o más puertos de salida:

- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo Va es desde cualquier entrada a cualquier salida, con la excepción del puerto de salida asociado con el puerto de entrada.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo Vb se produce:
 - desde un puerto E de entrada externo a cualquier puerto I de salida interno y cualquier puerto E de salida externo, con la excepción del puerto E de salida asociado al puerto E de entrada;
 - desde un puerto I de entrada interno a cualquier puerto E de salida externo.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo Vc se produce:
 - desde un puerto E de entrada externo a cualquier puerto I de salida interno y cualquier puerto E de salida externo, con la excepción del puerto E de salida asociado al puerto E de entrada;
 - desde un puerto Ia o Ib de entrada interno a cualquier puerto E de salida externo;
 - desde un puerto Ia de entrada interno a cualquier puerto Ib de salida interno;
 - desde un puerto Ib de entrada interno a cualquier puerto Ia de salida interno.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo VIa se produce:
 - desde un puerto R raíz (*root*) de entrada a cualquier puerto rama (*leaf*) de salida;
 - desde un puerto I rama de entrada al puerto R raíz de salida.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo VIb se produce:
 - desde un puerto R raíz de entrada a cualquier puerto L rama de salida y a cualquier puerto R raíz de salida, con la excepción del puerto R raíz de salida asociado al puerto R de entrada;
 - desde un puerto L rama de entrada a cualquier puerto R raíz de salida.
- La conectividad de un proceso de reenvío de flujos de Tipo VIc se produce:
 - desde un puerto R raíz de entrada a cualquier puerto L rama de salida y a cualquier puerto R raíz de salida, con la excepción del puerto R de salida asociado al puerto R de entrada;
 - desde un puerto L rama de entrada a cualquier puerto R raíz de salida;
 - desde un puerto Gi de entrada rama de grupo a cualquier puerto R raíz de salida y cualquier puerto Gi de salida rama de grupo con la excepción del puerto Gi de salida asociado al puerto Gi de entrada.



G.806(12)_FIX.3

Figura IX.3 – Tipos de procesos básicos de reenvío de flujos con conocimiento de información

Bibliografía

- [b-UIT-T G.828] Recomendación UIT-T G.828 (2000), *Parámetros y objetivos de característica de error para trayectos digitales síncronos internacionales de velocidad binaria constante.*
- [b-UIT-T G.829] Recomendación UIT-T G.829 (2002), *Eventos de característica de error para secciones múltiplex y de regeneración de la jerarquía digital síncrona.*
- [b-UIT-T G.957] Recomendación UIT-T G.957 (2006), *Interfaces ópticas para equipos y sistemas relacionados con la jerarquía digital síncrona.*
- [b-UIT-T G.8201] Recomendación UIT-T G.8201 (2003), *Error performance parameters and objectives for multi-operator international paths within the Optical Transport Network (OTN).*
- [b-UIT-T X.731] Recomendación UIT-T X.731 (1992), *Tecnología de la información – Interconexión de sistemas abiertos – Gestión de sistemas: Función de gestión de estados.*
- [b-UIT-T Manual] Manual del UIT-T (2004), *Calidad de servicio y calidad de funcionamiento de la red*, UIT, Ginebra.
- [b-IEEE 802.3] IEEE 802.3 (in force), *IEEE Standard for Information technology – Telecommunications and information exchange between systems – Local and metropolitan area networks – Specific requirements Part 3: Carrier Sense Multiple Access with Collision Detection (CSMA/CD) access method and Physical Layer specifications – Section Five.*
<http://ieeexplore.ieee.org/xpl/standards.jsp>
- [b-Cornaglia] Cornaglia, B., Pane, P. y SpinI, M. (1995), *Errorred Block Detection with Bit Interleaved Parity Failures in SDH Network*, IEEE Transactions on Communications, Vol. 43, No. 12, diciembre, págs. 2904-2906.

SERIES DE RECOMENDACIONES DEL UIT-T

Serie A	Organización del trabajo del UIT-T
Serie D	Principios generales de tarificación
Serie E	Explotación general de la red, servicio telefónico, explotación del servicio y factores humanos
Serie F	Servicios de telecomunicación no telefónicos
Serie G	Sistemas y medios de transmisión, sistemas y redes digitales
Serie H	Sistemas audiovisuales y multimedia
Serie I	Red digital de servicios integrados
Serie J	Redes de cable y transmisión de programas radiofónicos y televisivos, y de otras señales multimedia
Serie K	Protección contra las interferencias
Serie L	Medio ambiente y TIC, cambio climático, ciberdesechos, eficiencia energética, construcción, instalación y protección de los cables y demás elementos de planta exterior
Serie M	Gestión de las telecomunicaciones, incluida la RGT y el mantenimiento de redes
Serie N	Mantenimiento: circuitos internacionales para transmisiones radiofónicas y de televisión
Serie O	Especificaciones de los aparatos de medida
Serie P	Terminales y métodos de evaluación subjetivos y objetivos
Serie Q	Conmutación y señalización
Serie R	Transmisión telegráfica
Serie S	Equipos terminales para servicios de telegrafía
Serie T	Terminales para servicios de telemática
Serie U	Conmutación telegráfica
Serie V	Comunicación de datos por la red telefónica
Serie X	Redes de datos, comunicaciones de sistemas abiertos y seguridad
Serie Y	Infraestructura mundial de la información, aspectos del protocolo Internet y Redes de la próxima generación
Serie Z	Lenguajes y aspectos generales de soporte lógico para sistemas de telecomunicación