

## گزارش پروژه – CA3 فاز دوم

### کلاس `ApplicationContext` :

کلاس `ApplicationContext` منطق اصلی پیکربندی و مدیریت برنامه را در خود جای داده است که برای تسهیل راه اندازی و رفتار در زمان اجرای یک محیط شبیه سازی طراحی شده است.

### متدهای عمومی:

#### 1. `loadConfiguration`

- تعریف `bool loadConfiguration(const QString &filePath)` :
  - توضیح: یک فایل پیکربندی JSON را تجزیه کرده و تنظیمات شبیه سازی و سیستم های خودمختار را مقداردهی اولیه می کند.
  - عملکرد :
    - خواندن و اعتبارسنجی ورودی JSON از یک فایل.
    - استخراج پارامترهایی مانند :
      - `simulation_duration`: مدت شبیه سازی.
      - `cycle_duration`: مدت چرخه.
      - `TTL`: زمان زنده ماندن.
      - `packets_per_simulation`: تعداد بسته ها در شبیه سازی.
      - `statistical_distribution`: توزیع آماری.
      - ساخت و مقداردهی اولیه اشیاء `AutonomousSystem` از پیکربندی.
      - در صورت موفقیت آمیز بودن، مقدار `true` را برمی گرداند و در غیر این صورت `false`.
  - مورد های خاص مدیریت شده :
    - مسیر فایل نادرست یا غیر قابل دسترسی.
    - فرمتی نادرست یا گم شده در JSON.

#### 2. `asGateways`

- تعریف `QList<int> asGateways(int asId) const` :
  - توضیح: فهرستی از دروازه های `AS` برای یک سیستم خودمختار مشخص (`asId`) را برمی گرداند.

○ عملکرد :

- از طریق لیست سیستم‌های خودمختار (**m\_autonomousSystems**) پیمایش می‌کند.
- **asId** داده‌شده را جستجو کرده و دروازه‌های مربوطه را برمی‌گرداند.
- در صورت عدم یافتن **asId**، فهرستی خالی بازمی‌گرداند.

### 3. userGateways

○ تعریف `QList<int> userGateways(int asId) const` :

- توضیح: فهرستی از دروازه‌های کاربری برای یک سیستم خودمختار مشخص (**asId**) را برمی‌گرداند.

○ عملکرد :

- مشابه با **asGateways** عمل می‌کند، اما برای دروازه‌های کاربری.
- در صورت عدم یافتن **asId**، فهرستی خالی بازمی‌گرداند.

متغیرهای خصوصی:

#### 1. پارامترهای شبیه‌سازی:

- `QString m_simulationDuration`: مدت زمان شبیه‌سازی.
- `QString m_cycleDuration`: مدت زمان چرخه.
- `int m_ttl`: زمان زنده ماندن بسته‌ها.
- `int m_packetsPerSimulation`: تعداد بسته‌ها در هر شبیه‌سازی.
- `QString m_statisticalDistribution`: توزیع آماری.

#### 2. لیست سیستم‌های خودمختار:

- `QList<AutonomousSystem> m_autonomousSystems`: نگهداری مجموعه‌ای از اشیاء **AutonomousSystem** که نمایانگر محیط‌های **AS** در شبیه‌سازی هستند.

وابستگی‌های کلیدی:

• کلاس‌های فریم‌ورک **Qt**:

- `QObject` برای عملکردهای پایه‌ای کلاس.
- `QString`, `QList` و `QJson*` برای مدیریت داده‌ها و پردازش.
- `QFile` برای عملیات مربوط به فایل.

○ `qDebug()` برای اشکال زدایی.

• نوع های سفارشی :

○ **ASConnection: Gateway, AutonomousSystem** کلاس ها یا ساختارهای کمکی که به صورت خارجی برای مدل سازی سیستم های خودمختار، دروازه ها و ارتباطات تعریف شده اند.

---

## کلاس Port :

کلاس **Port** نمایانگر یک پورت شبکه است که مسئول ارسال و دریافت بسته ها (Packets) می باشد. این کلاس همچنین قابلیت های مدیریتی مختلفی برای تنظیمات مربوط به پورت مانند آدرس IP روتر و شمارش بسته ها را فراهم می کند.

### متدهای عمومی:

#### 1. سازنده:

○ تعریف `Port(QObject *parent = nullptr)` :

○ توضیح: این سازنده یک شیء **Port** جدید ایجاد می کند و مقادیر اولیه به صورت پیش فرض تنظیم می شوند :

- `m_number` برابر با 0 (شمارنده پورت).
- `m_numberOfPacketsSent` برابر با 0 (تعداد بسته های ارسال شده).
- `m_routerIP` برابر با "127.0.0.1" آدرس IP پیش فرض روتر.

#### 2. `sendPacket`:

○ تعریف `void sendPacket(const PacketPtr_t &data)` :

○ توضیح: این متد مسئول ارسال بسته داده شده است.

○ عملکرد :

- بررسی می کند که آیا داده (`data`) خالی نیست. اگر بسته خالی باشد، پیامی به سطح هشدار (`qWarning`) ارسال می شود.
- شمارنده تعداد بسته های ارسال شده افزایش می یابد.
- سیگنال `packetSent` صادر می شود تا اطلاع دهد که بسته ارسال شده است.

#### 3. `receivePacket`:

○ تعریف `void receivePacket(const PacketPtr_t &data)` :

○ توضیح: این متد مسئول دریافت بسته داده شده است.

#### ○ عملکرد :

- بررسی می‌کند که آیا داده خالی نیست. در صورت خالی بودن بسته، پیامی به سطح هشدار ارسال می‌شود.
- سیگنال packetReceived صادر می‌شود تا اطلاع دهد که بسته دریافت شده است.

#### 4. routerIP:

- تعریف `QString routerIP() const` :
  - توضیح: این متد آدرس IP روتر را بازمی‌گرداند.
  - عملکرد: به‌طور ساده مقدار متغیر `m_routerIP` را برمی‌گرداند.
- 

#### کلاس Router :

کلاس **Router** نمایانگر یک روتر در شبکه است که از کلاس پایه **Node** ارث‌بری می‌کند. این کلاس مسئول مدیریت جدول مسیریابی و تنظیمات پورت‌ها می‌باشد.

متدهای جدول مسیریابی:

##### 1. addRoutingTableEntry:

- این متد ورودی جدیدی را به جدول مسیریابی روتر اضافه می‌کند.

##### 2. removeRoutingTableEntry:

- این متد ورودی‌ای را از جدول مسیریابی حذف می‌کند.

##### 3. displayRoutingTable:

- این متد جدول مسیریابی را در کنسول نمایش می‌دهد.

##### 4. findBestRoute:

- این متد ساده‌ترین منطق مسیریابی را پیاده‌سازی می‌کند.
- 

#### کلاس PC :

کلاس **PC** نمایانگر یک کامپیوتر در شبکه است که مسئول ارسال و دریافت بسته‌ها، مدیریت آدرس‌های IP و سایر ویژگی‌ها می‌باشد.

متدها:

##### 1. setOtherIPs:

- این متد لیستی از آدرس‌های IP دیگر کامپیوترها یا دستگاه‌ها را به متغیر `lotherIPs` اختصاص می‌دهد.

2. **generateAndSendPackets:**

- این متد بسته‌هایی را تولید و ارسال می‌کند.

3. **connectToRouter:**

- این متد کامپیوتر را به یک روتر متصل می‌کند.

4. **processIncomingPacket:**

- این متد بسته‌ای که از روتر یا دیگر منابع به کامپیوتر ارسال شده، پردازش می‌کند.

---

### کلاس (Main.cpp) Test :

در این بخش، تمامی تست‌ها برای بخش‌های مختلف پروژه نوشته شده است. این تست‌ها به صورت توابع جداگانه در **main.cpp** قرار دارند.

#### توپولوژی:

1. **testMeshTopology:** تست ایجاد توپولوژی Mesh با تعداد مشخصی روتر و کامپیوتر.

2. **testStarRingTopology:** تست ایجاد توپولوژی Star-Ring با تعداد مشخصی روتر و کامپیوتر.

#### AutonomousSystem:

1. **testAutonomousSystem:** ایجاد یک سیستم خودمختار (AS)، افزودن روتر و کامپیوتر به آن، و اتصال AS به یک AS دیگر.

#### انتقال بسته‌ها:

1. **testPacketTransmission:** تست ارسال و دریافت بسته‌ها از طریق پورت‌ها.

## گزارش کلاس Topology builder

### هدف کلاس

کلاس TopologyBuilder وظیفه ساخت توپولوژی‌های مختلف شبکه شامل توپولوژی‌های مش (Mesh) و حلقه ستاره‌ای (Star-Ring) را بر عهده دارد. این کلاس قابلیت ایجاد روترها و کامپیوترها (PCs)، اتصال آنها بر اساس توپولوژی مشخص، و مدیریت ساختار شبکه را فراهم می‌کند.

### ساختار کلاس

#### سازنده‌ها و مخرب

- TopologyBuilder() سازنده پیش‌فرض که وظیفه مقداردهی اولیه ساختار کلاس را دارد.
- ~TopologyBuilder() مخرب پیش‌فرض که برای پاکسازی منابع مورد استفاده قرار می‌گیرد.

#### توابع عضو

`void buildMeshTopology(int numRouters, int numPCs)`

این تابع توپولوژی مش را ایجاد می‌کند.

مراحل اجرا:

پاکسازی توپولوژی موجود.

ایجاد numRouters روتر و ذخیره آنها در لیست routers.

اتصال تمام روترها به یکدیگر به صورت کامل (Full Mesh).

ایجاد numPCs کامپیوتر و اتصال تصادفی آنها به یکی از روترها.

`void buildStarRingTopology(int numRouters, int numPCs)`

این تابع توپولوژی حلقه ستاره‌ای را ایجاد می‌کند.

مراحل اجرا:

1. پاکسازی توپولوژی موجود.
2. ایجاد `numRouters` روتر و اتصال آنها به صورت حلقه.
3. اضافه کردن یک روتر مرکزی و اتصال تمام روترها به این مرکز.
4. ایجاد `numPCs` کامپیوتر و اتصال تصادفی آنها به یکی از روترها.

`void resetTopology()`

توپولوژی موجود را پاک می‌کند.

عملیات انجام شده:

لیست روترها (`routers`) و کامپیوترها (`pcs`) را خالی می‌کند.

`void connectNodes(std::shared_ptr<Node> node1, std::shared_ptr<Node> node2)`

دو گره شبکه (روتر یا کامپیوتر) را به هم متصل می‌کند.

مراحل اجرا:

1. ایجاد دو پورت جدید برای هر گره.
2. اتصال دو پورت به یکدیگر.
3. اضافه کردن پورت‌ها به گره‌های مربوطه.
4. چاپ پیام اتصال در کنسول.

ساختار داده‌ها

1. لیست روترها

```
std::vector<std::shared_ptr<Router>> routers;
```

ذخیره تمامی روترهای ایجاد شده.

2. لیست کامپیوترها

```
std::vector<std::shared_ptr<PC>> pcs;
```

ذخیره تمامی کامپیوترهای ایجاد شده.

## مزایا و ویژگی‌ها

- **انعطاف‌پذیری**: امکان ساخت توپولوژی‌های مختلف شبکه.
- **استفاده از حافظه هوشمند**: `(std::shared_ptr)` مدیریت خودکار منابع و جلوگیری از مشکلات مدیریت حافظه.
- **مدیریت ساده توپولوژی**: با استفاده از تابع `resetTopology` می‌توان توپولوژی موجود را پاکسازی کرد و توپولوژی جدیدی ساخت.
- **ساختار ماژولار**: توابع مجزا برای وظایف مختلف، از جمله ساخت توپولوژی و اتصال گره‌ها.

کلاس `TopologyBuilder` یک ابزار قدرتمند و ماژولار برای ساخت توپولوژی‌های شبکه است. با استفاده از این کلاس می‌توان توپولوژی‌های پایه‌ای شبکه را به راحتی پیاده‌سازی و مدیریت کرد.

## کلاس `topology controller`

کلاس `TopologyController` مسئول مدیریت و کنترل توپولوژی شبکه است. این کلاس امکان افزودن، حذف، اتصال و مدیریت نودها (مانند روترها و کامپیوترها) را فراهم می‌کند. در ادامه، تحلیل عملکرد و قابلیت‌های این کلاس آورده شده است:

خصوصیات کلی:

### 1. وابستگی به `TopologyBuilder`

- این کلاس از یک شیء `TopologyBuilder` استفاده می‌کند که شامل ساختار توپولوژی شبکه است.



- قبل از اجرای بیشتر عملیات‌ها، بررسی می‌شود که آیا شیء builder مقداردهی شده است یا خیر.

سازنده‌ها و مخرب:

#### 1. سازنده پیش‌فرض:

- کلاس با مقداردهی builder به nullptr آغاز می‌شود.

#### 2. مخرب:

- مخرب استاندارد تعریف شده است اما عملیات خاصی انجام نمی‌دهد.

عملکردها:

#### 1. setBuilder

برای تنظیم شیء TopologyBuilder استفاده می‌شود.

وابستگی اصلی کلاس به builder از طریق این تابع کنترل می‌شود.

#### 2. addRouter

یک روتر جدید ایجاد کرده و به لیست روترهای توپولوژی اضافه می‌کند.

اگر builder مقداردهی نشده باشد، پیغام خطا چاپ می‌شود.

#### 3. addPC

یک PC جدید به لیست کامپیوترهای توپولوژی اضافه می‌کند.

مشابه addRouter، بررسی می‌کند که آیا builder مقداردهی شده است.

#### 4. removeNode

نودی با شناسه مشخص (ID) را از توپولوژی حذف می‌کند.

نود می‌تواند روتر یا کامپیوتر باشد.

از توابع استاندارد STL مثل remove\_if برای حذف نودها استفاده می‌کند.

#### 5. updateConnection

ارتباط بین دو نود مشخص را به روزرسانی یا ایجاد می کند.

ابتدا وجود هر دو نود بررسی می شود، سپس از متد `connectNodes` در `TopologyBuilder` برای اتصال آن ها استفاده می شود.

6. `getRouterCount` و `getPCCCount`

به ترتیب تعداد روترها و کامپیوترها را باز می گردانند.

اگر `builder` مقداردهی نشده باشد، مقدار 0 باز می گردد.

7. `isConnected`

بررسی می کند که آیا دو نود مشخص به هم متصل هستند یا خیر.

با بررسی پورت های نود اول، ارتباط با نود دوم را تایید می کند.

8. `printTopology`

جزئیات توپولوژی فعلی شبکه را چاپ می کند.

شامل اطلاعاتی درباره نودها و اتصالات آن ها است.

9. `findNodeById`

نودی با شناسه مشخص را جستجو کرده و باز می گرداند.

جستجو در لیست روترها و کامپیوترها انجام می شود.

نقاط قوت:

1. ساختار منظم و خوانا:

○ متدها به خوبی تفکیک شده اند و وظایف مشخصی دارند.

2. بررسی های ایمنی:

○ در بیشتر متدها، وجود `builder` بررسی می شود تا از بروز خطا جلوگیری شود.

3. انعطاف پذیری:

○ این کلاس از `shared_ptr` برای مدیریت نودها استفاده می‌کند، که مدیریت حافظه را آسان‌تر می‌کند.

نقاط ضعف یا بهبودهای پیشنهادی:

مقداردهی پیش‌فرض: `builder`

اگر `builder` مقداردهی نشده باشد، بسیاری از متدها اجرا نمی‌شوند. بهتر است خطاهای مربوط به این وضعیت از طریق استثنایا (`exceptions`) مدیریت شود.

اطلاعات بیشتر در خروجی خطا:

در متدهایی که پیام خطا چاپ می‌کنند، می‌توان اطلاعات بیشتری برای کمک به اشکال‌زدایی ارائه داد.

عدم بررسی اتصالات تکراری:

در `updateConnection` بررسی نمی‌شود که آیا اتصال از قبل وجود دارد یا خیر.

بهینه‌سازی جستجوی نودها:

`findNodeById` در لیست روترها و کامپیوترها به صورت خطی جستجو می‌کند. استفاده از یک ساختار داده مثل `unordered_map` می‌تواند سرعت جستجو را بهبود بخشد.