

Resumen Redes y Sistemas Distribuidos

Agustin Curto, agucurto95@gmail.com

2016

Índice general

1. INTRODUCCIÓN	3
1.1. Uso de las redes de las computadoras	3
1.2. Hardware de red	3
1.2.1. Redes de área local	3
1.2.2. Redes de área metropolitana	4
1.2.3. Redes de área amplia	5
1.2.4. Interredes	5
1.3. Software de red	6
1.3.1. Jerarquías de protocolos	6
1.3.2. Aspectos de diseño para las capas	6
1.3.3. Comparación entre servicio orientado a conexión y servicio sin conexión	7
1.4. Modelos de referencia	7
1.4.1. El modelo de referencia OSI	7
1.4.2. El modelo de referencia TCP/IP	8
1.4.3. Una crítica al modelo de referencia TCP/IP	8
1.5. Redes de ejemplo	8
1.5.1. Internet	8
1.5.2. El modelo utilizado en este libro	8
1.6. Resumen	8
2. LA CAPA DE RED	10
2.1. Aspectos de diseño de la capa de red	10
2.1.1. Servicios proporcionados a la capa de transporte	10
2.1.2. Implementación del servicio sin conexión	11
2.1.3. Implementación del servicio orientado a conexión	11
2.1.4. Comparación entre las redes de circuitos virtuales y las redes de datagramas	12
2.2. Algoritmos de enrutamiento	12
2.2.1. Principio de optimización	13
2.2.2. Algoritmo de la ruta más corta	14
2.2.3. Inundación	15
2.2.4. Enrutamiento por vector de distancia	15
2.2.5. Enrutamiento por estado del enlace	16
2.2.6. Enrutamiento jerárquico	17
2.2.7. Enrutamiento por difusión	17
2.3. Algoritmos de control de congestión	17
2.3.1. Métodos para el control de la congestión	17
2.3.2. Enrutamiento consciente del tráfico	17
2.3.3. Control de admisión	17
2.3.4. Regulación del tráfico	17
2.3.5. Desprendimiento de carga	17
2.4. La capa de internet	17
2.4.1. El protocolo IP versión 4	17
2.4.2. Direcciones IP	17
2.4.3. Protocolos de control de Internet	17
2.4.4. OSPF: un protocolo de enrutamiento de puerta de enlace interior	18
2.4.5. BGP: el protocolo de enrutamiento de Puerta de Enlace Exterior	20

3. LA CAPA DE TRANSPORTE	21
3.1. El servicio de transporte	21
3.1.1. Servicios que se proporcionan a las capas superiores	21
3.1.2. Primitivas del servicio de transporte	21
3.2. Elementos de los protocolos de transporte	22
3.2.1. Direccionamiento	23
3.2.2. Establecimiento de una conexión	24
3.2.3. Liberación de una conexión	27
3.2.4. Control de errores y almacenamiento en búfer	29
3.2.5. Multiplexión	29
3.2.6. Recuperación de fallas	29
3.3. Control de congestión	29
3.3.1. Asignación de ancho de banda deseable	29
3.3.2. Regulación de la tasa de envío	29
3.3.3. Cuestiones inalámbricas	29
3.4. Los protocolos de transporte de internet: UDP	29
3.4.1. Introducción a UDP	29
3.4.2. Llamada a procedimiento remoto	29
3.4.3. Protocolos de transporte en tiempo real	29
3.5. Los protocolos de transporte de internet: TCP	29
3.5.1. Introducción a TCP	29
3.5.2. El modelo del servicio TCP	30
3.5.3. Direccionamiento en TCP	30
3.5.4. El protocolo TCP	31
3.5.5. El encabezado del segmento TCP	31
3.5.6. Establecimiento de una conexión TCP	33
3.5.7. Liberación de una conexión TCP	33
3.5.8. Administración de temporizadores de TCP	33
3.5.9. Control de congestión en TCP	35

Capítulo 1

INTRODUCCIÓN

Una red de computadoras es un conjunto de computadoras autónomas interconectadas. Dos computadoras están interconectadas si pueden intercambiar información. La conexión puede hacerse por medio de: cable de cobre, fibra óptica, microondas, rayos infrarrojos, satélites de comunicaciones, etc.

Si bien los tipos de redes no cambian, si evoluciona la tecnología de hardware en la que se basa, y como consecuencia el funcionamiento o desempeño de las redes de cada tipo van mejorando más y más.

1.1. Uso de las redes de las computadoras

Aplicaciones de negocios
Aplicaciones domésticas
Usuarios móviles
Cuestiones sociales

1.2. Hardware de red

Dos tipos de tecnología de transmisión:

- Las redes de difusión tienen un solo canal de comunicación, por lo que todas las máquinas de la red lo comparten.
- En las redes punto a punto un paquete podría tener que visitar una o más máquinas intermedias. Puede haber varias rutas diferentes y hay que encontrar la correcta.

Las redes más pequeñas suelen usar difusión, mientras que las más grandes conectan redes pequeñas punto a punto.

1.2.1. Redes de área local

Las redes de área local, generalmente llamadas LAN (Local Area Networks), son redes de propiedad privada que operan dentro de un solo edificio, como una casa, oficina o fábrica.

Difusión

Si una máquina envía un mensaje todas las demás lo reciben, dentro del mensaje se indica el destinatario. Una máquina al recibir un paquete analiza si va destinado a ella y en ese caso lo procesa, sino lo ignora. Otras variantes son: *broadcasting*, consiste en enviar un paquete a todos y *multicasting* envia a un grupo particular.

Ejemplos de redes de área local son WIFI y Ethernet.

WiFi: son redes inalámbricas, operan a velocidades desde 11 hasta cientos de Mbps.

Ethernet: Son redes de difusión basada en bus con control descentralizado que funcionan de 10 Mbps a 10 Gbps. Se puede transmitir siempre que se deseé; si dos paquetes colisionan, es decir más de una máquina escribiendo simultáneamente en el cable, se espera un tiempo aleatorio e intenta más tarde.

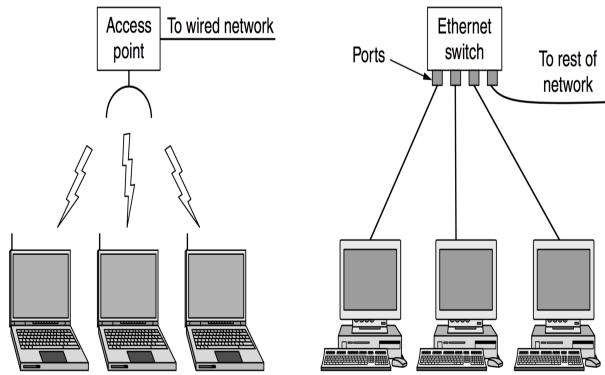


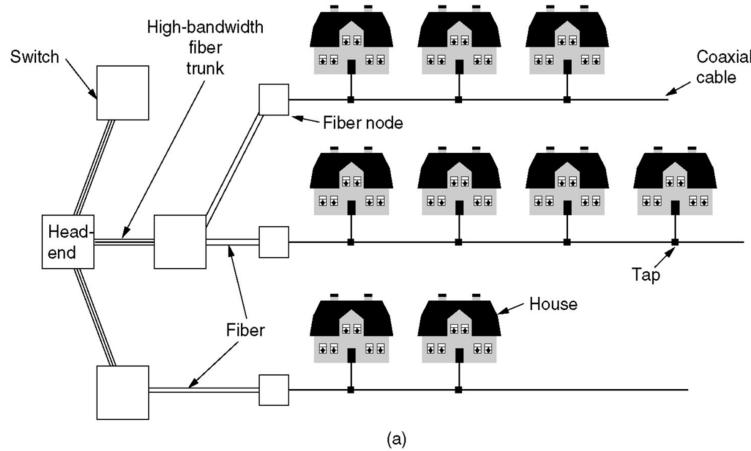
Figure 1-8. Wireless and wired LANs. (a) 802.11. (b) Switched Ethernet.

1.2.2. Redes de área metropolitana

Una Red de área Metropolitana, o MAN (Metropolitan Area Network), cubre toda una ciudad.

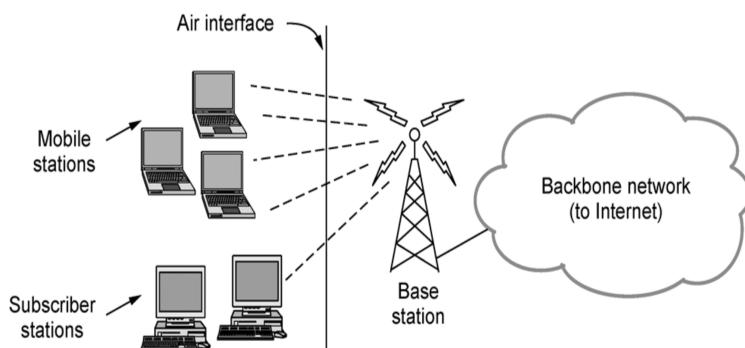
Ejemplo 1: MAN basada en TV por cable

- Cable coaxil para unir varias casas.
- Elementos de conmutación.
- Elementos de conmutación se unen por cables de fibra óptica.



Ejemplo 2: Wimax (estándar 802.16).

- Se envían paquetes por el aire en lugar de usar cable o redes telefónicas.
- Se conecta a internet (a una red dorsal).
- Se puede acceder a la red desde computadoras en casas o edificios, o desde vehículos en movimiento.



The 802.16 architecture.

1.2.3. Redes de área amplia

Una Red de área Amplia, o WAN (Wide Area Network), abarca una extensa área geográfica, por lo general un país o continente. Son redes punto a punto: dos dispositivos están conectados entre sí por medio de un cable, esta regla da lugar a lo que se llama subred.

Una **subred** posee varios enrutadores conectados entre sí formando un grafo. A una subred pueden estar conectadas computadoras o redes de área local enteras, para ir de una máquina a otra hay distintas rutas alternativas.

Los elementos de commutación, tambien llamados enrutadores dependiendo de la capa de red en la actúan, conectan tres o más líneas de transmisión. Los datos por línea de entrada se envían por alguna línea de salida elegida especialmente. Dos enrutadores que no comparten una línea de transmisión se conectan indirectamente a través de otros enrutadores.

Un paquete se envía de un enrutador a otro a través de enrutadores intermedios, almacenándose enteramente en cada enrutador intermedio hasta que la línea requerida de salida esté libre y luego se reenvía (store-and-forward). Otra forma sería no guardar el mensaje, no esperar a que llegue entero antes de reenviarlo (cut-through).

Los mensajes se dividen en paquetes, los cuales tienen un número de secuencia. Estos paquetes se mandan en la red de uno en uno. Los paquetes se van depositando en el host receptor que reensambla el mensaje original. En algunas redes todos los paquetes del mensaje deben seguir la misma ruta, en otras cada paquete se enruta por separado. Las decisiones de enrutamiento se hacen de manera local, un algoritmo de enrutamiento describe la manera en que un enrutador toma esa decisión.

Ejemplos de WAN:

- Sistema telefónico fijo (Ej.: ADSL):
 - Cada domicilio conectado por un cable de cobre a una End office
 - Toll offices usadas para reenvío de mensajes.
 - Toll offices unidas por cables de fibra óptica llamados troncales.

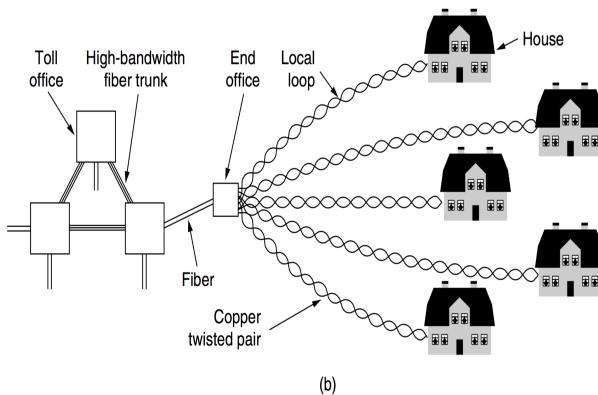


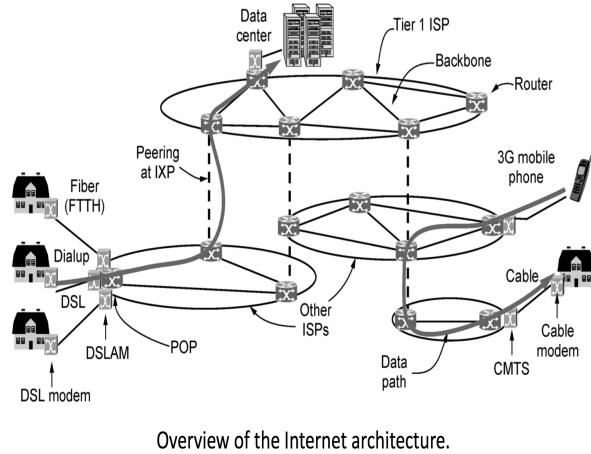
Figure 2-51. (a) Cable television. (b) The fixed telephone system.

- Una red de teléfonos celulares (Ej: 3G o 4G).
 - Celdas con estaciones base: cada smartphone opera en una celda.
 - Celdas conectados a centros de commutación: para conectar distintas celdas
 - Centros de commutación conectados a la red telefónica pública.

Un proveedor de servicios de internet (PSI) es también una WAN. Los clientes compran conectividad a un PSI y para usar su red.

1.2.4. Interredes

Existen mucha redes en el mundo, a veces con hardware y software diferente. Con frecuencia las personas conectadas a una red desean comunicarse con las personas conectadas a otra red diferente. Las puertas de enlace proveen la conexión y la traducción necesaria. Un conjunto de redes interconectadas se llama interred (internet), Internet es una inter red.



1.3. Software de red

Las primeras redes de computadoras se diseñaron teniendo en cuenta al hardware como punto principal y al software como secundario. Pero esta estrategia ya no funciona. Ahora el software de red está muy estructurado.

1.3.1. Jerarquías de protocolos

Para reducir la complejidad de su diseño, la mayoría de las redes están organizadas como una pila de capas o niveles, cada una construida a partir de la que está debajo de ella. El propósito de cada capa es ofrecer ciertos servicios, a las capas superiores, a las cuales no se les muestran los detalles de implementación de los servicios ofrecidos. La capa N de una máquina mantiene una conversación con la capa N de otra máquina. Las reglas y convenciones utilizadas en esta conversación se conocen como **protocolo de capa N**.

Cada capa pasa los datos y la información de control a la capa inmediatamente inferior, hasta que se alcanza la capa más baja. Debajo de la capa 1 se encuentra el medio físico, a través del cual ocurre la comunicación real. Entre cada par de capas adyacentes está una **interfaz** que define qué operaciones y servicios primitivos pone la capa más baja a disposición de la capa superior inmediata.

El conjunto de capas y protocolos se conoce como **arquitectura de red** o **nomenclatura de pila de protocolos**.

Un proceso de aplicación se ejecuta en la *capa 5*, la cual produce un mensaje y lo pasa a la *capa 4* para su transmisión. La *capa 4* pone un encabezado en el mensaje para identificarlo y pasa el resultado a la *capa 3*. El encabezado contiene información de control como números de secuencia para que la *capa 4* de la máquina de destino entregue los mensajes en el orden correcto, si las capas inferiores no mantienen la secuencia.

En muchas redes no hay limitaciones en el tamaño de los mensajes de la *capa 4*, pero casi siempre hay un límite impuesto por el protocolo de la *capa 3*, la cual debe dividir los mensajes que llegan en unidades más pequeñas llamadas **paquetes** y a cada paquete colocarle un encabezado.

La *capa 3* decide cuál de las líneas que salen utilizar y pasa los paquetes a la *capa 2* que no solo agrega un encabezado a cada pieza sino también un terminador, y pasa la unidad resultante a la *capa 1* para su transmisión.

En la máquina receptora el mensaje pasa hacia arriba de capa en capa, perdiendo los encabezados conforme avanza.

1.3.2. Aspectos de diseño para las capas

Algunos de los aspectos claves de diseño que ocurren en las redes están presentes en las diversas capas, cada capa necesita de un mecanismo para identificar a los emisores y a los receptores. Es necesario un método para que un proceso en una máquina especifique con qué otra máquina quiere hablar, además de una forma de **direcciónamiento** a fin de precisar un destino específico.

Otras decisiones de diseño conciernen a las reglas de transferencia de datos, en algunos sistemas los datos viajan solo en una dirección, en otros pueden viajar en ambas direcciones.

El control de errores es un aspecto importante porque los circuitos de comunicación física no son perfectos. Muchos códigos de corrección y detección de errores son conocidos, pero los dos extremos de la conexión deben estar de acuerdo en cuál es el que se va a utilizar. Además, el receptor debe tener algún medio de decirle al emisor que mensajes se han recibido correctamente y cuáles no.

No todos los canales de comunicación conservan el orden en que se envían los mensajes. Para tratar con una posible perdida de secuencia, el protocolo debe incluir un mecanismo que permita al receptor volver a unir los

pedazos en forma adecuada. Una solución obvia es numerar las piezas, pero hay que tratar con las piezas que no llegan en orden.

Hay que evitar que un emisor rápido sature de datos a un receptor lento. Hay soluciones a este problema donde el receptor proporciona algún tipo de retroalimentación al emisor, directa o indirectamente, dependiendo de la situación real del receptor. A este tema se lo denomina **control de flujo**. A veces en la red demasiadas máquinas quieren enviar demasiados mensajes y la red no puede mandarlos a todos, esta sobrecarga se llama **congestión**. Una solución es que cada máquina emisora reduzca el tráfico de salida.

En algunos niveles los procesos son incapaces de aceptar mensajes de longitud arbitraria. Esta propiedad conduce a mecanismos para desensamblar, transmitir y reensamblar mensajes. A este tema en general se lo conoce como **interconexión de redes**.

Cuando es costoso mantener una conexión separada para cada par de procesos de comunicación, la capa subyacente podría decidir usar la misma conexión para múltiples conversaciones sin relación entre si, siempre y cuando esta **multiplexión** y demultiplexión se realice de manera transparente, cualquier capa la podrá utilizar. La multiplexión se necesita en la capa física, donde múltiples conversaciones comparten un número limitado de circuitos físicos.

Cuando hay múltiples rutas entre el origen y el destino se debe elegir la mejor o las mejores entre todas ellas, este tema se llama **enrutamiento**.

1.3.3. Comparación entre servicio orientado a conexión y servicio sin conexión

Normalmente una capa puede ofrecer distintos tipos de servicio a las capas arriba suyo. El servicio orientado a la conexión, el usuario del servicio primero establece una conexión, la utiliza y luego la abandona. Una conexión funciona como un tubo: el emisor empuja objetos en un extremo y el receptor los toma en el otro extremo. Se conserva el orden en que esos objetos salen y llegan.

En el servicio no orientado a la conexión cada mensaje lleva completa la dirección de destino y cada uno se enruta a través del sistema, independientemente de los demás. Algunos servicios son confiables en el sentido que nunca pierden datos, pero por lo general en un servicio confiable el receptor confirma la recepción de cada mensaje. Al servicio no orientado a la conexión no confiable, es decir sin confirmación de recepción, se lo conoce como servicio de datagramas.

A veces se desea no tener que establecer una conexión para enviar un mensaje corto, pero la confiabilidad es esencial. Para estas aplicaciones se usa el servicio de **datagramas confirmados**. En el servicio de **solicitud-respuesta** el emisor transmite un solo datagrama con una solicitud y luego el receptor envía la respuesta al estilo del modelo cliente-servidor.

1.4. Modelos de referencia

1.4.1. El modelo de referencia OSI

La capa de enlace de datos

La tarea principal de la capa de enlace de datos es transformar un medio de transmisión puro en una línea de comunicación que aparezca libre de errores de transmisión. El emisor fragmenta los datos de entrada en **tramas de datos**, y transmite las tramas de manera secuencial. Si el servicio es confiable, el receptor confirma la recepción correcta de cada trama devolviendo una **trama de confirmación de recepción**.

Otro problema atacado es como hacer que un emisor rápido no sature de datos a un receptor lento: mecanismo de regulación de tráfico. Con frecuencia esta regulación de flujo y el manejo de errores están integrados. Las redes de difusión además consideran como controlar el acceso a un canal compartido. La subcapa de control de acceso al medio se ocupa de esto.

La capa de red

La capa de red controla las operaciones de la subred. Hay que determinar cómo se enrutan los paquetes desde su origen a su destino. Si hay demasiados paquetes en la subred al mismo tiempo, se interpondrán en el camino unos y otros lo que hará que se formen cuellos de botella, la capa de red se ocupa de controlar esta congestión.

Cuando un paquete tiene que viajar de una red a otra para llegar a destino pueden surgir varios problemas; el direccionamiento de la segunda red podría ser distinto, la segunda podría no aceptar el paquete porque es demasiado largo, los protocolos podrían ser distintos, etc. La capa de red resuelve estos problemas.

1.4.2. El modelo de referencia TCP/IP

Se eligió una red de conmutación de paquetes basada en una capa de interred no orientada a la conexión. – El trabajo de la capa de interred es permitir que los hosts injeten paquetes dentro de cualquier red y que estos viajen a su destino de manera independiente. – Tal vez lleguen en un orden distinto al cual fueron enviados, en cuyo caso las capas mas altas deberán ordenarlos, si se desea una entrega ordenada. – La capa de interred define un paquete de formato y protocolo oficial llamado IP (protocolo de internet). – Direcciones IP • 4 números entre 0 y 255 separados por ‘.’. • P. ej. 200, 45.191.35 • El trabajo de la capa de interred es entregar paquetes IP al destinatario. – El enrutamiento de paquetes es el aspecto principal, con el propósito de evitar la congestión.

La capa arriba de la capa interred es la capa de transporte, la cual esta diseñada para permitir que las entidades iguales en los hosts de origen y destino puedan llevar a cabo una conversación. Se tienen dos protocolos de transporte – TCP es confiable, orientado a la conexión y permite que un flujo de bytes que se origina en una máquina se entregue sin errores en cualquier otra máquina en la interred. TCP divide el flujo en de bytes entrantes en mensajes discretos y pasa cada uno de ellos a la capa de interred. En el destino el proceso TCP receptor reensambla en el flujo de salida los mensajes recibidos. TCP también maneja el control de flujo para que un emisor rápido no sature con mas mensajes que los que puede manejar a un receptor lento. – UDP es un protocolo no confiable y no orientado a la conexión, para aplicaciones que no desean el control de flujo ni la secuenciación de mensajes. Tiene un amplio uso en consultas de solicitud-respuesta de tipo cliente-servidor en un solo envío y en aplicaciones de transmisión de voz y video.

La capa de aplicación contiene todos los protocolos de nivel mas alto: terminal virtual (TELNET), transferencia de archivos (FTP), correo electrónico (SMTP), para resolución de nombres de host en sus direcciones de red (DNS), para páginas web (HTTP).

1.4.3. Una crítica al modelo de referencia TCP/IP

Problemas: – No se distingue entre servicio, interfaz y protocolo. O sea no se distingue bien entre especificación e implementación. – No es un modelo general: no esta ajustado para describir ninguna pila de protocolos mas que TCP/IP. – No se mencionan las capas físicas y de enlace de datos – Protocolos altamente entrincherados y difíciles de remplazar.

1.5. Redes de ejemplo

1.5.1. Internet

Internet es un inmenso conjunto de redes diferentes, que usan ciertos protocolos comunes y proporcionan ciertos servicios comunes. A este sistema nadie lo planeo y nadie lo controla.

Los protocolos TCP e IP están preparados para manejar comunicaciones por interredes. Se desarrollo una interfaz de programación para la red llamada sockets de Berkley.

– Luego se creo el DNS (sistema de nombres de dominios) para organizar máquinas dentro de dominios y resolver nombres de hosts en direcciones IP. – Una máquina esta en Internet si ejecuta una pila de protocolos TCP/IP, tiene una dirección IP y puede enviar paquetes a todas las demás maquinas de Internet.

Muchas máquinas pueden llamar a un proveedor de servicios de Internet mediante un modem, recibir direcciones IP temporales y enviar paquetes a otros hosts de Internet.

1.5.2. El modelo utilizado en este libro

1.6. Resumen

Las redes de computadoras tienen muchos usos, tanto para empresas como para individuos, en el hogar y en movimiento. Las empresas usan redes de computadoras para compartir la información corporativa, por lo general mediante el modelo cliente- servidor en donde las computadoras de los empleados actúan como clientes que acceden a poderosos servidores en la sala de máquinas. Para los individuos, las redes ofrecen acceso a una variedad de recursos de información y entretenimiento, así como una manera de comprar y vender productos y servicios. Con frecuencia los individuos acceden a Internet por medio de sus proveedores de teléfono o cable en el hogar, aunque cada vez se utiliza más el acceso inalámbrico para laptops y teléfonos. Los avances tecnológicos permiten nuevos tipos de aplicaciones móviles y redes con computadoras integradas a los electrodomésticos y demás dispositivos para el consumidor. Los mismos avances generan cuestiones sociales tales como las relacionadas con la privacidad.

En términos generales, podemos dividir a las redes en LAN, MAN, WAN e interredes. Por lo general las redes LAN cubren todo un edificio y operan a velocidades altas. Las redes MAN comúnmente cubren toda una ciudad. El sistema de televisión por cable es un ejemplo, ya que ahora muchas personas lo utilizan para

acceder a Internet. Las redes WAN pueden cubrir un país o continente. Algunas de las tecnologías utilizadas para construir estas redes son de punto a punto (como un cable), mientras que otras son de difusión (como las redes inalámbricas). Las redes se pueden interconectar con enruteadores para formar interredes, de las cuales Internet es el ejemplo más grande y popular. Las redes inalámbricas, como las redes LAN 802.11 y de telefonía móvil 3G, también se están volviendo muy populares.

El software de red se basa en los protocolos, que son reglas mediante las cuales los procesos se comunican entre sí. La mayoría de las redes soportan jerarquías de protocolos, en donde cada capa proporciona servicios a la capa inmediata superior y los aísla de los detalles sobre los protocolos que se utilizan en las capas inferiores. Por lo general las pilas de protocolos se basan en el modelo OSI o en el modelo TCP/IP. Ambos modelos tienen capas de enlace, red, transporte y aplicación, pero difieren en las otras capas. Los aspectos de diseño incluyen: confiabilidad, asignación de recursos, crecimiento, seguridad, etc.

Las redes proveen varios servicios a sus usuarios. Estos servicios pueden variar, desde la entrega de paquetes sin conexión de mejor esfuerzo hasta la entrega garantizada orientada a conexión. En algunas redes se proporciona servicio sin conexión en una capa y servicio orientado a conexión en la capa inmediata superior. Entre las redes más conocidas están: Internet, la red de telefonía móvil 3G y las redes LAN 802.11. Internet evolucionó de ARPANET, a la que se agregaron otras redes para formar una interred. En realidad la Internet de la actualidad es una colección de muchos miles de redes que utilizan la pila de protocolos TCP/IP. La red de telefonía móvil 3G proporciona acceso inalámbrico y móvil a Internet, con es LAN inalámbricas basadas en el estándar IEEE 802.11 se implementan en muchos hogares y cafés; pueden proporcionar conectividad a velocidades en mayores 100 Mbps. También están surgiendo nuevos tipos de redes, como las redes de sensores integradas y las redes basadas en tecnología RFID. Para permitir que varias computadoras se comuniquen entre sí se requiere una gran cantidad de estandarización, tanto en hardware como en software. Las organizaciones tales como ITU-T, ISO, IEEE e IAB administran distintas partes del proceso de estandarización.

Capítulo 2

LA CAPA DE RED

La capa de red se encarga de llevar los paquetes todo el camino, desde el origen hasta el destino. Para llegar al destino tal vez sea necesario realizar muchos saltos en el camino por enrutadores intermedios. Esta función ciertamente contrasta con la de la capa de enlace de datos, cuya única meta es mover tramas de un extremo del cable al otro. Por lo tanto, la capa de red es la capa más baja que maneja la transmisión de extremo a extremo.

Para lograr sus objetivos, la capa de red debe conocer la topología de la red (es decir, el conjunto de todos los enrutadores y enlaces) y elegir las rutas apropiadas incluso para redes más grandes. También debe tener cuidado al escoger las rutas para no sobrecargar algunas de las líneas de comunicación y los enrutadores, y dejar inactivos a otros. Por último, cuando el origen y el destino están en redes diferentes, ocurren nuevos problemas. La capa de red es la encargada de solucionarlos. En este capítulo estudiaremos todos estos temas y los ilustraremos, principalmente mediante el uso de Internet y su protocolo de capa de red, IP.

2.1. Aspectos de diseño de la capa de red

2.1.1. Servicios proporcionados a la capa de transporte

La capa de red proporciona servicios a la capa de transporte en la interfaz entre la capa de red y de transporte. Una pregunta importante es qué tipo de servicios proporciona precisamente la capa de red a la capa de transporte. Hay que diseñar los servicios de manera cuidadosa, con los siguientes objetivos en mente:

- Los servicios deben ser independientes de la tecnología del enrutador.
- La capa de transporte debe estar aislada de la cantidad, tipo y topología de los enrutadores presentes.
- Las direcciones de red disponibles para la capa de transporte deben usar un plan de numeración uniforme, incluso a través de redes LAN y WAN.

Dadas estas metas, los diseñadores de la capa de red tienen mucha libertad para escribir especificaciones detalladas de los servicios que se ofrecerán a la capa de transporte. Con frecuencia esta libertad degenera en una batalla campal entre dos bandos en conflicto. La discusión se centra en determinar si la capa de red debe proporcionar un servicio orientado a conexión o un servicio sin conexión.

Estos dos bandos son:

1. La comunidad de internet

- La tarea del enrutador es solo mover bits de un lado a otro.
- La subred es inherentemente inestable. Los hosts deben efectuar el control de errores y el control de flujo.
- No debe efectuarse ningún ordenamiento de paquetes.
- Cada paquete se transportará de manera independiente a sus antecesores.

2. Las compañías telefónicas:

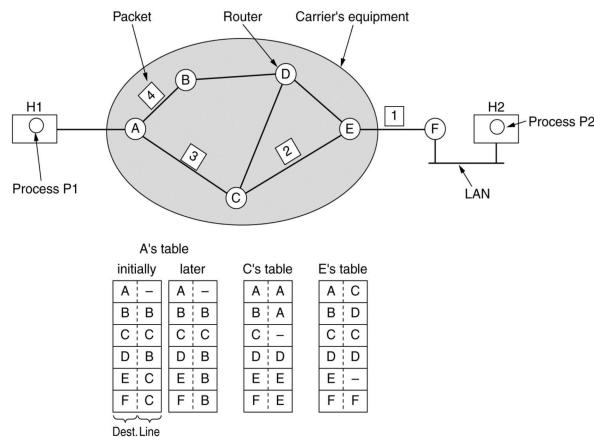
- La subred debe proporcionar un servicio confiable, orientado a la conexión..
- La subred es inherentemente inestable. Los hosts deben efectuar el control de errores y el control de flujo.
- La calidad del servicio es el factor dominante, sin conexiones en la subred tal calidad es muy difícil de alcanzar, especialmente para el tráfico de tiempo real como la voz y el video.

Los dos bandos se ejemplifican con Internet y las redes ATM.

2.1.2. Implementación del servicio sin conexión

- Los paquetes se colocan individualmente en la subred y se enrutan de manera independiente. Por eso debe llevar una dirección de destino completa.
 - **Datagramas** = paquetes
 - **Subred de Datagramas** = subred
 - Tabla interna de un enrutador
- Entrada de la tabla interna = (destino, línea de salida)
- Cuando llega un paquete: Se lo almacena y se comprueba que llegó bien; se reenvía al destino de acuerdo con la tabla del enrutador.
- Los enrutadores requieren la capacidad de reemplazar identificadores de conexión en los paquetes salientes, ya que podría darse el caso de que un host H1 inicie una conexión con identificador 1; luego otro host H3 inicia conexión con identificador 1, y ambos hosts están conectados al mismo enrutador A.

Ahora veamos como funciona una red de datagramas. Supongamos que el proceso P1 de la figura tiene un mensaje largo para P2. Dicho proceso entrega el mensaje a la capa de transporte y le indica a ésta que lo envíe al proceso P2 en el host H2. El código de la capa de transporte se ejecuta en H1, por lo general dentro del sistema operativo. Dicho código agrega un encabezado de transporte al frente del mensaje y entrega el resultado a la capa de red, que quizás sólo sea otro procedimiento dentro del sistema operativo.

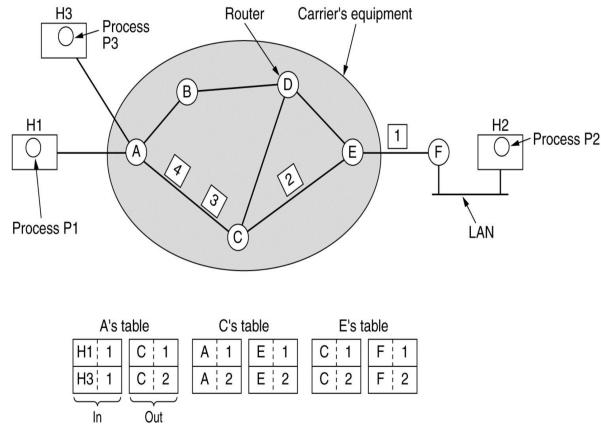


Problema:

IP es el ejemplo dominante de un servicio de red sin conexión. Cada paquete transporta una dirección IP de destino que los enrutadores usan para reenviar cada paquete por separado. Las direcciones son de 32 bits en los paquetes IPv4 y de 128 bits en los paquetes IPv6.

2.1.3. Implementación del servicio orientado a conexión

- **Conexiones o circuitos virtuales (CV)**
- **Subred de Circuitos Virtuales** = subred
- Evitar la necesidad de elegir una nueva ruta para cada paquete enviado. La ruta de una conexión se almacena en tablas en los enrutadores, esta ruta se usa para todo el tráfico que fluye a través de la conexión.
- Cada paquete lleva un identificador de CV.
- Liberación de conexión: se termina el CV
- Se paga el precio del espacio de tabla en los enrutadores. El uso de CVs requiere una fase de configuración que consume tiempo y recursos.



En algunos contextos, a este proceso se le conoce como commutación mediante etiquetas. MPLS (MultiProtocol Label Switching) es un ejemplo de servicio de red orientado a conexión. Se utiliza dentro de las redes de ISP en Internet, en donde los paquetes IP se envuelven en un encabezado MPLS que tiene un identificador de conexión o etiqueta de 20 bits.

2.1.4. Comparación entre las redes de circuitos virtuales y las redes de datagramas

Dentro de la red existen ventajas y desventajas entre los circuitos virtuales y los datagramas. Una de ellas tiene que ver con el tiempo de configuración y el tiempo de análisis de la dirección. El uso de circuitos virtuales requiere una fase de configuración que necesita tiempo y recursos. Sin embargo, una vez que se paga este precio, es fácil averiguar qué hacer con un paquete de datos en una red de circuitos virtuales: el enrutador sólo usa el número de circuito para buscar en una tabla y encontrar hacia donde va el paquete. En una red de datagramas no se requiere configuración, pero se requiere un procedimiento más complicado para localizar la entrada correspondiente al destino.

Issue	Datagram subnet	Virtual-circuit subnet
Circuit setup	Not needed	Required
Addressing	Each packet contains the full source and destination address	Each packet contains a short VC number
Routing	Each packet is routed independently	Route chosen when VC is set up; all packets follow it
Effect of router failures	None, except for packets lost during the crash	All VCs that passed through the failed router are terminated
Congestion control	Difficult	Easy if enough resources can be allocated in advance for each VC

- Si se cae un enrutador en CV: se pierde su memoria, y todos los CV que pasan por el tendrán que abortarse.
- Si se cae un enrutador de datagramas: solo sufrirán los usuarios cuyos paquetes estaban encolados en el enrutador en el momento de la falla, dependiendo de si había confirmado o no su recepción, tal vez ni siquiera todos ellos.

2.2. Algoritmos de enrutamiento

El algoritmo de enrutamiento es aquella parte del software de la capa de red responsable de decidir por cuál línea de salida transmitirá un paquete entrante. Si la red usa datagramas de manera interna, esta decisión debe tomarse cada vez que llega un paquete de datos, dado que la mejor ruta podría haber cambiado desde la última vez. Si la red usa circuitos virtuales internamente, las decisiones de enrutamiento se toman sólo al establecer un circuito virtual nuevo. En lo sucesivo, los paquetes de datos simplemente siguen la ruta ya establecida. Este último caso a veces se llama enrutamiento de sesión, dado que una ruta permanece vigente durante toda una sesión.

En ocasiones es útil distinguir entre el enrutamiento, que es el proceso que consiste en tomar la decisión de cuáles rutas utilizar, y el reenvío, que consiste en la acción que se toma cuando llega un paquete. Podemos considerar que un enrutador tiene dos procesos internos. Uno de ellos maneja cada paquete conforme llega, y después busca en las tablas de enrutamiento la línea de salida por la cual se enviará. Este proceso se conoce como reenvío. El otro proceso es responsable de llenar y actualizar las tablas de enrutamiento. Es ahí donde entra en acción el algoritmo de enrutamiento.

Propiedades que todo algoritmo de enrutamiento debe poseer:

- **Robustez:** una vez que una red entra en operación, deberá funcionar continuamente durante años. Durante ese período habrá fallas de hardware y de software de todo tipo. Los hosts, enrutadores y líneas fallarán en forma repetida y la topología cambiará muchas veces.

El algoritmo de enrutamiento debe ser capaz de manejar los cambios de topología y tráfico sin requerir que aborten todas las actividades en todos los hosts y el reinicio de la red con cada caída de un enrutador.

- **Optimización:** por un lado se intenta minimizar el retardo medio de los paquetes, por otro aumentar al máximo la velocidad real de transporte en la red.

Estas dos metas están en conflicto. Como término medio muchas redes intentan minimizar el número de saltos que tiene que dar un paquete. La reducción de la cantidad de saltos reduce el retardo y también el consumo de ancho de banda, lo que a su vez mejora la velocidad real de transporte.

- **Equidad:** implica que todos los hosts deben poder usar la subred ya sea para enviar o para recibir.

La equidad y la optimización son con frecuencia metas contradictorias. Por ende se requiere de un punto medio entre la eficiencia global y la equidad hacia las conexiones individuales.

- **Sencillez:** apenas requiere comentarios. Es algo que todos los algoritmos de enrutamiento deberían tener.

- **Estabilidad:** también es una meta importante para el algoritmo de enrutamiento. Existen algoritmos de enrutamiento que nunca convergen hacia un conjunto de rutas fijo, sin importar el tiempo que permanezcan en operación. Un algoritmo estable alcanza el equilibrio y lo conserva. Además debe converger con rapidez, ya que se puede interrumpir la comunicación hasta que el algoritmo de enrutamiento haya llegado a un equilibrio.

Los algoritmos de enrutamiento pueden agruparse en dos clases:

1. **Los algoritmos no adaptativos:** no basan sus decisiones de enrutamiento en mediciones o estimaciones del tráfico y la topología actuales.

- La decisión de qué ruta se usará para ir de I a J se toma por adelantado.
- A esto se lo conoce como enrutamiento estático.
- Ejemplos: enrutamiento de caminos más cortos, inundación.

2. **Los algoritmos adaptativos:** cambian sus decisiones de enrutamiento para reflejar los cambios de topología, y por lo general también del tráfico.

Los algoritmos adaptivos difieren en:

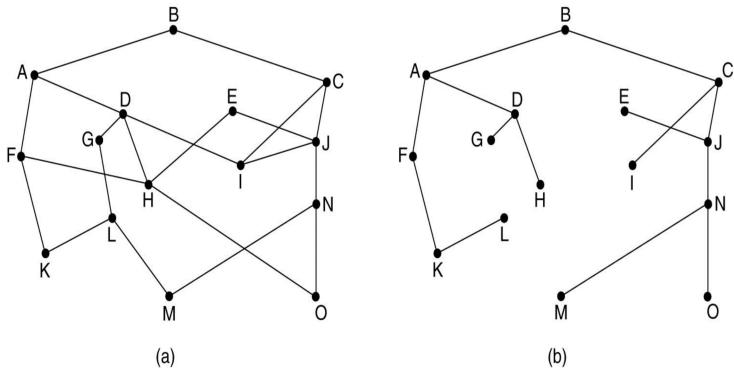
- El lugar donde obtienen su información, localmente en los enrutadores adyacentes o en todos los enrutadores.
- El momento de cambio de sus rutas (i.e. de sus tablas de enrutamiento). Hay varias opciones, ellas son: cada cierta cantidad de segundos, cuando cambia la carga, o cuando cambia la topología.
- La métrica usada para la optimización: distancia, número de saltos, tiempo estimado de tránsito, etc.

Ejemplos: enrutamiento de vector de distancia, enrutamiento de estado de enlace.

2.2.1. Principio de optimización

Establece que si un enrutador J está en ruta óptima del enrutador I al enrutador K , entonces la ruta óptima de J a K también está en la misma ruta.

Como consecuencia directa del principio de optimización, podemos ver que el grupo de rutas óptimas de todos los orígenes a un destino dado forman un árbol con raíz en el destino. Dicho árbol se conoce como **árbol sumidero** y se ilustra en la figura, donde la métrica de distancia es el número de saltos. El objetivo de todos los algoritmos de enrutamiento es descubrir y usar los árboles sumidero para todos los enrutadores.



Network

Sink tree of best paths to router B

Por ende la meta de todos los algoritmos de enrutamiento es descubrir y utilizar los árboles sumideros de todos los enrutadores.

Comenzaremos estudiando algoritmos estáticos, los mismos no son muy buenos, pero veremos que pequeñas variantes de ellos son usados por los algoritmos adaptivos.

2.2.2. Algoritmo de la ruta más corta

La idea es construir un grafo de la red, en donde cada nodo del grafo representa un enrutador y cada arco del grafo representa una línea o enlace de comunicaciones. Para elegir una ruta entre un par específico de enrutadores, el algoritmo simplemente encuentra la ruta más corta entre ellos en el grafo.

Una manera de medir la longitud de una ruta es mediante el número de saltos. Otra métrica es la distancia geográfica en kilómetros, etc. En el caso más general, las etiquetas de los arcos podrían calcularse como función de la distancia, ancho de banda, tráfico medio, costo de comunicación, longitud media de las colas, retardo medio, y otros factores.

Se conocen varios algoritmos para calcular la ruta más corta entre dos nodos de un grafo. Uno de éstos se debe a Dijkstra.

Algoritmo de Dijkstra:

- Calculamos la ruta más corta posible entre s y t comenzando por el nodo de destino t .
- El algoritmo calcula un árbol sumidero en la subred.
- Cada nodo se etiqueta con su distancia al nodo de origen a través de la mejor ruta conocida (al comienzo todos los nodos tienen etiqueta ∞). Mientras avanza el algoritmo las etiquetas pueden cambiar reflejando mejores rutas.
- Una etiqueta puede ser tentativa o permanente. Inicialmente todas las etiquetas son tentativas. Cuando se descubre que una etiqueta representa la ruta más corta del origen a ese nodo, se vuelve permanente y no cambia más.
- Se tiene una iteración para la cual siempre hay un nodo de trabajo. Ese nodo de trabajo es el nodo tentativo con la menor etiqueta calculado en el paso de iteración anterior (Inicialmente el nodo de trabajo es t).

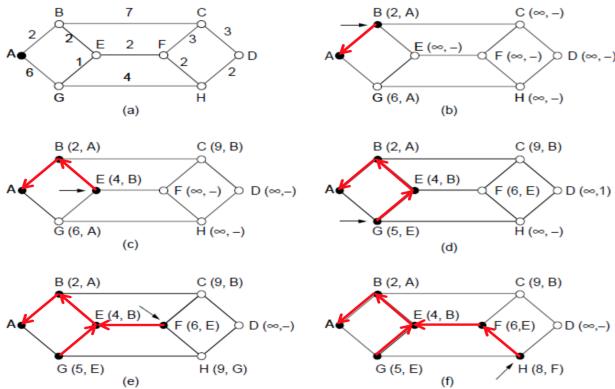
En cada paso de la iteración se actualizan las etiquetas de los nodos tentativos siempre y cuando el nodo de trabajo ayude a encontrar una ruta mejor.

Algoritmo de Dijkstra

```

fun Dijkstra(L: array[1..n,1..n] of costo, v: nat)
    ret D: array[1..n] of costo
    var c: nat
    C:= {1,2,...,n}-{v}
    for j:= 1 to n do D[j]:= L[v,j] od
    do n-2 times → c:= elemento de C que minimice D[c]
        C:= C-{c}
        for j in C do D[j]:= min(D[j],D[c]+L[c,j]) od
    od
end fun

```



A network and first five steps in computing the shortest paths from A to D. Pink arrows show the sink tree so far.

2.2.3. Inundación

Otro algoritmo estático es la inundación, en la que cada paquete de entrada se envía por cada una de las líneas de salida, excepto aquella por la que llegó. Esta idea tiene un problema, la inundación genera grandes cantidades de paquetes duplicados; a menos que se tomen algunas medidas para limitar el proceso. Veamos algunos de estas ideas:

- Solución 1: integrar un contador de saltos en el encabezado de cada paquete, que disminuya con cada salto y el paquete se descarte cuando el contador llega a 0. Lo ideal es inicializar el contador de saltos a la longitud de la ruta entre el origen y el destino. Si el emisor desconoce el tamaño de la ruta, puede inicializar el contador al peor caso, es decir, al diámetro total de la subred.
- Solución 2: llevar un registro de los paquetes difundidos para evitar enviarlos por segunda vez. Hacer que el enrutador de origen ponga un número de secuencia en cada paquete que recibe de sus hosts. Para cada enrutador de origen hay una lista con los números de secuencia originados en ese enrutador que ya ha visto. Si un paquete de entrada está en la lista, no se difunde.

Para evitar que las listas crezcan sin límites podemos agregar una columna contador que indica el mayor número de secuencia tal que llegaron paquetes con todos los numeros de secuencia anteriores desde ese enrutador de origen.

- Solución 3: Una variación de la inundación, un poco mas práctica, es la inundación selectiva. Los enrutadores no envían cada paquete de entrada por todas las líneas, sino solo por aquellas que van aproximadamente en la dirección correcta.

A nivel de información, se necesita saber en qué dirección va cada línea y en qué dirección está el destino.

La inundación no es práctica en la mayoría de las aplicaciones, pero tiene algunos usos, por ejemplo, en aplicaciones militares, en aplicaciones distribuidas de bases de datos. La inundación siempre elige la ruta más corta posible porque escoge en paralelo todas las rutas posibles. En consecuencia ningún otro algoritmo puede producir un retardo más corto (si ignoramos la sobrecarga generada por el proceso de inundación mismo).

2.2.4. Enrutamiento por vector de distancia

Existen dos algoritmos dinámicos que son los más populares: el enrutamiento por vector de distancia y el enrutamiento por estado del enlace. En esta sección veremos el primer algoritmo, en la siguiente estudiaremos el segundo.

En el enrutamiento por vector de distancia, cada enrutador mantiene una tabla de enrutamiento indexada por cada enrutador de la red. Esta entrada consta de dos partes:

- La línea preferida de salida a usar para ese destino
- Una estimación del tiempo o distancia a ese destino.

La distancia se podría medir como la cantidad de saltos, o se podría usar otra métrica, como vimos al calcular las rutas más cortas.

Estas tablas se actualizan intercambiando información con los vecinos. Este algoritmo se usó en Internet con el nombre **RIP**.

Se supone que el enrutador conoce la “distancia” a cada uno de sus vecinos.

- Si la métrica es de saltos, la distancia es un salto.
- Si la métrica es la longitud de la cola, el enrutador simplemente examina cada cola.
- Si la métrica es el retardo, el enrutador puede medirlo con paquetes de ECO que el receptor simplemente marca con la hora y los regresa tan rápido como puede.

Suponga que el retardo se usa como métrica y que el enrutador conoce el retardo a cada uno de sus vecinos. Una vez cada T mseg, cada enrutador envía a todos sus vecinos una lista de sus retardos estimados a cada destino. También recibe una lista similar de cada vecino. Imagine que la tabla T_x acaba de llegar del vecino X , en donde X_i es la estimación respecto al tiempo que le toma llegar al enrutador i . Si el enrutador sabe que el retardo a X es de m_x mseg, también sabe que puede llegar al enrutador i a través de X en $X_i + m_i$ mseg. Al efectuar este cálculo para cada vecino, un enrutador puede encontrar la estimación que parezca ser la mejor y usar esa estimación, así como el enlace correspondiente, en su **nueva tabla de enrutamiento**. Cabe mencionar que en este cálculo no se utiliza la antigua tabla de enrutamiento.

El enrutamiento por vector reacciona con rapidez a las buenas noticias, pero con lentitud ante las malas. Considere un enrutador cuya mejor ruta al destino X es larga. Si en el siguiente intercambio el vecino A informa repentinamente un retardo corto a X , el enrutador simplemente se comunica a modo de usar la línea a A para enviar tráfico hasta X . Supongamos que la métrica de retardo es el número de saltos. Las buenas noticias se difunden a razón de un salto por intercambio. En una subred cuya ruta mayor tiene una longitud de N saltos, en un lapso de N intercambios todo el mundo sabrá sobre las líneas y enrutadores recientemente revividos. La razón de porque las malas noticias viajan con lentitud es: ningún enrutador jamás tiene un valor mayor en más de una unidad que el mínimo de todos sus vecinos. Gradualmente todos los enrutadores elevan cuentas hacia el infinito, pero el número de intercambios requeridos depende del valor numérico usado para el infinito. Si la métrica usada es el número de saltos, es prudente hacer que el infinito sea igual a la ruta más larga más 1.

Si la métrica es el retardo de tiempo no hay un límite superior bien definido, se necesita un valor alto para evitar que una ruta con un retardo grande sea tratada como si estuviera desactivada. Este es el problema de la cuenta hasta el infinito. Se han hecho varios intentos para resolverlo, pero ninguno funciona bien en general. La esencia del problema consiste en que cuando X indica X_i a E , E no tiene forma de saber si el destino i está en alguna ruta en funcionamiento.

2.2.5. Enrutamiento por estado del enlace

La idea detrás del enrutamiento por estado del enlace es bastante simple y se puede enunciar en cinco partes. Cada enrutador debe realizar lo siguiente para hacerlo funcionar:

1. Descubrir a sus vecinos y conocer sus direcciones de red: esto lo realiza enviando un paquete HELLO especial a cada línea punto a punto. Se espera que el enrutador del otro extremo regrese una respuesta indicando quién es. Estos nombres deben ser globalmente únicos.
2. Establecer la métrica de distancia o de costo para cada uno de sus vecinos: el AEEE requiere que cada enrutador tenga una idea razonable del retardo a cada uno de sus vecinos. Una forma de determinarlo es enviar un paquete ECHO especial a través de la línea, una vez que llegue al otro extremo, éste debe regresarlo inmediatamente.

Si se mide el tiempo de ida y vuelta y se divide por 2, el enrutador emisor puede tener una idea razonable del retardo. Pero esto tiene un problema, ya que el algoritmo asume de manera implícita que los retardos son simétricos, lo cual no siempre es el caso.

Un aspecto importante es si se debe tener en cuenta la carga al medir el retardo. Para considerar la carga, el temporizador debe iniciarse cuando el paquete ECHO se ponga en la cola. Para ignorar la carga, el temporizador debe iniciarse cuando el paquete ECHO alcance el frente de la cola.

Cuando un enrutador puede escoger entre dos líneas con el mismo ancho de banda, una con carga alta continua y otra sin ella, considerará como ruta más corta la de la línea sin carga. Esta selección resultará en un mejor desempeño. Desgraciadamente también hay un argumento en contra de la inclusión de la carga en el cálculo del retardo.

3. Construir un paquete que indique todo lo que acaba de aprender: Cada enrutador construye un paquete des estado de enlace (LSP) que contiene todos los datos:

- Identidad del emisor
- Número de secuencia
- Edad

- Lista de (vecino, retardo al vecino)

los paquetes deben ser construirlos de manera periódica, es decir, a intervalos regulares o cuando ocurra un evento significativo, como la caída o la reactivación de la línea o de un vecino, o el cambio apreciable de sus propiedades.

- Enviar este paquete a todos los demás enrutadores y recibir paquetes de ellos: la parte más complicada del algoritmo es la distribución confiable de los paquetes de estado del enlace.

La idea fundamental es usar inundación para distribuir los paquetes de estado del enlace, llevando un registro de los paquetes difundidos. A fin de mantener controlada la inundación, cada paquete contiene un número de secuencia que se incrementa con cada paquete nuevo enviado (desde su enrutador de origen).

Los enrutadores llevan el registro de todos los pares (enrutador de origen, secuencia) que ven. Para cada enrutador de origen el paquete recibido con número de secuencia más grande es el que importa, los anteriores no.

- Calcular la ruta más corta a todos los demás enrutadores.

2.2.6. Enrutamiento jerárquico

2.2.7. Enrutamiento por difusión

2.3. Algoritmos de control de congestión

2.3.1. Métodos para el control de la congestión

2.3.2. Enrutamiento consciente del tráfico

2.3.3. Control de admisión

2.3.4. Regulación del tráfico

2.3.5. Desprendimiento de carga

2.4. La capa de internet

2.4.1. El protocolo IP versión 4

2.4.2. Direcciones IP

2.4.3. Protocolos de control de Internet

ARP: Protocolo de Resolución de Direcciones

Aunque en internet una máquina tiene una o más direcciones IP, estas no pueden usarse para enviar paquetes debido a que el hardware de la capa de enlace de datos no entiende las direcciones de internet. Hoy día la mayoría de los hosts de las compañías y las universidades se une a una LAN por una tarjeta de red que solo entiende direcciones LAN. Por ejemplo cada tarjeta Ethernet viene provista de fábrica con una dirección Ethernet de 48 bits, las tarjetas envían y reciben tramas basadas en direcciones Ethernet de 48 bits pero no saben nada de direcciones IP.

La pregunta ahora es: ¿Cómo se convierten las direcciones IP en direcciones de la capa de enlace de datos, como Ethernet?. La idea sería que el host de origen dé salida a un paquete de difusión hacia Ethernet preguntando: ¿Quién posee una dirección IP w.x.y.z ?. La difusión llegará a cada máquina en Ethernet y cada una verificará su dirección IP. Al host de destino le bastará con responder con su dirección de Ethernet E y de este modo el host de origen aprende que la dirección IP de w.x.y.z está en el host con la dirección de Ethernet E. Casi cada máquina en Internet ejecuta ARP.

La ventaja de usar ARP es la sencillez. Solo se tiene que asignar a cada máquina una dirección IP y decidir respecto de las máscaras de subred. ARP hace el resto.

Se pueden hacer optimizaciones para que ARP funcione con más eficiencia.

- Optimización 1: una vez que una máquina ha ejecutado ARP, guarda el resultado en caso de que en poco tiempo tenga que ponerse de nuevo en contacto con la misma máquina. La próxima vez encontrará la correspondencia en su propia caché, eliminando así la necesidad de una segunda difusión.

- Optimización 2: en muchos casos el host de destino necesitará devolver una respuesta, forzando también a que se ejecute el ARP para determinar la dirección Ethernet del emisor. Esta difusión de ARP puede evitarse teniendo el host de origen que incluir su correspondencia IP a Ethernet en el paquete ARP. Cuando la difusión de ARP llega al host de destino, se introduce la dirección IP y de Ethernet del origen en el caché del host 2 para su uso futuro.
- Optimización 3: cada máquina difunde su correspondencia cuando arranca, esto se hace mediante un ARP que busca su propia dirección IP. No debe haber una respuesta, pero un efecto lateral de la difusión es hacer una entrada en el caché ARP de todas las máquinas, si llega inesperadamente una respuesta, es que la misma dirección IP se ha asignado a dos máquinas. La más reciente debe avisar y no arrancar.

Para permitir que las asociaciones cambien, por ejemplo, al configurar un host para que use una nueva dirección IP (pero que mantenga su vieja dirección Ethernet), las entradas en la caché ARP deben expirar después de unos cuantos minutos.

Cuando el host de origen y el host de destino están en distintas Ethernet LAN 1 y LAN 2 respectivamente separadas por enrutadores, si se usa ARP fallará ya que el host de destino no verá la difusión (los enrutadores no envían difusiones a nivel Ethernet). Veamos este problema con un ejemplo en la siguiente figura.

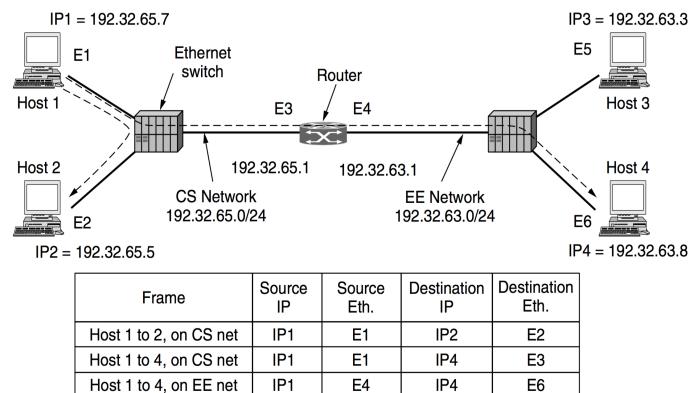


Figure 5-61. Two switched Ethernet LANs joined by a router.

Viendo la figura de arriba, supongamos que el *host 1* quiere enviar un paquete al *host 4* (192.32.63.8) en la red IE. El *host 1* verá que la dirección IP de destino no está en la red CS. Sabe enviar todo ese tráfico fuera de la red al enrutador, el cual también se conoce como puerta de enlace predeterminada. Por convención, la puerta de enlace predeterminada es la dirección más baja en la red (198.31.65.1). Para enviar una trama al enrutador, el *host 1* debe conocer de todas formas la dirección Ethernet de la interfaz del enrutador en la red CS. Para descubrirla envía una difusión ARP para 198.31.65.1, a partir de la cual aprende E3. Después envía la trama. Los mismos mecanismos de búsqueda se utilizan para enviar un paquete de un enrutador al siguiente, a través de una secuencia de enrutadores en una ruta de Internet.

Cuando la placa de red de Ethernet del enrutador recibe esta trama, entrega el paquete al software IP. Sabe con base en las máscaras de red que el paquete se debe enviar a la red IE, en donde alcanzará al *host 4*. Si el enrutador no conoce la dirección Ethernet para el *host 4*, entonces usará ARP de nuevo. Las direcciones Ethernet cambian con la trama en cada red, mientras que las direcciones IP permanecen constantes (puesto que indican las terminales a través de todas las redes interconectadas).

2.4.4. OSPF: un protocolo de enrutamiento de puerta de enlace interior

Internet se compone de una gran cantidad de **Sistemas Autónomos**. Cada uno de ellos es manejado por una organización diferente y puede usar su propio algoritmo interno de enrutamiento. Un algoritmo de enrutamiento dentro de un sistema autónomo se llama **protocolo de puerta de enlace interior (IGP)**; un algoritmo para enrutamiento entre sistemas autónomos se llama **protocolo de puerta de enlace exterior (EGP)**.

El protocolo de puerta de enlace interior original en internet era un protocolo de vector de distancia (*RIP*). Fue reemplazado en 1979 por un protocolo de estado de enlace. Luego en 1988 se definió un sucesor llamado **OSPF (Open Shorted Path First)**, que se volvió una norma en 1990. Ahora la mayoría de vendedores de enrutadores lo apoyan.

OSPF tenía una larga lista de requerimientos por cumplir. El algoritmo se tenía que apoyar en una variedad de métricas de distancia como distancia física, retardo, etc. Tenía que ser un algoritmo dinámico que se adaptara rápida y automáticamente a los cambios en la topología. Debía apoyar el enrutamiento con base en el tipo de servicio. El nuevo protocolo tenía que dirigir el tráfico en tiempo real de una manera y el resto del tráfico de otra.

El nuevo protocolo tenía que balancear la carga, dividiéndola en líneas múltiples. La mayoría de los protocolos anteriores enviaba todos los paquetes por la mejor ruta, incluso si había dos rutas buenas.

Se necesitaba apoyo para los sistemas jerárquicos. Había que tratar con enrutadores que se conectan a internet por medio de un túnel.

OSPF soporta tres tipos de conexiones y redes:

1. Las líneas punto a punto exactamente entre dos enrutadores.
2. Redes de multiacceso con difusión (la mayoría de las LAN).
3. Redes de multiacceso con muchos enrutadores, cada uno de los cuales se puede comunicar directamente con los otros.

La siguiente figura muestra un sistema autónomo con los tres tipos de redes. En ella se omiten los hosts, ya que en general no desempeñan ningún papel en OSPF.

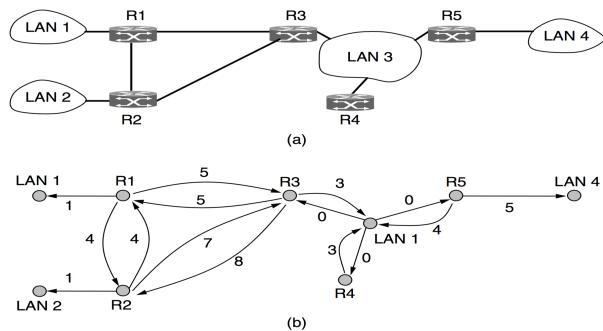


Figure 5-64. (a) An autonomous system. (b) A graph representation of (a).

OSPF abstrae la topología en un **grafo dirigido** en el que a cada arco se asigna un costo (distancia, retardo, etc.). Una conexión *punto-punto* entre dos enrutadores se representa por un par de arcos, uno en cada dirección, donde sus pesos pueden ser diferentes. Una red de multiacceso de difusión se representa con un nodo para la red en sí, más un nodo para cada enrutador. Los arcos desde el nodo de la red a los enrutadores tienen peso 0, sin embargo son importantes puesto que sin ellos no habrá una ruta a través de la red.

Luego de la construcción del grafo se utiliza al algoritmo de *Dijkstra* para hacer que cada enrutador calcule la ruta más corta desde sí mismo hacia todos los demás nodos. Se pueden encontrar varias rutas que sean igual de cortas. En este caso, OSPF recuerda el conjunto de rutas más cortas y, durante el envío de paquetes, el tráfico se divide entre ellas. Este proceso ayuda a balancear la carga y se conoce como ECMP (**Equal Cost MultiPath**).

Muchos de los sistemas autónomos (AS) en Internet son grandes por sí mismos y nada sencillos de administrar. Para trabajar a esta escala, OSPF permite dividir un AS en áreas numeradas, en donde un área es una red o un conjunto de redes contiguas y cada área puede contener varias redes dentro de sí misma. Las áreas no se traslanan, algunos enrutadores no necesitan pertenecer a ningún área. Los enrutadores que están totalmente dentro de un área se llaman **enrutadores internos**.

Cada Sistema Autónomo tiene un área de **red dorsal**, llamada área 0. Los enrutadores en esta área se llaman **enrutadores dorsales**. Todas las áreas se conectan a la red dorsal, posiblemente mediante túneles, de modo que es posible ir desde cualquier área en el AS a cualquier otra área en el AS mediante la red dorsal. En el grafo, un túnel se representa como otro arco más con un costo. Al igual que con otras áreas, la topología de la red troncal no es visible fuera de esta.

Cada enrutador que se conecta a dos o más áreas se llama **enrutador de borde de área (EBA)** y es parte de la red dorsal y a la vez de una o más áreas.

El **enrutador de borde de sistema autónomo (EBSA)** inyecta en el área rutas a destinos externos en otros AS. Las rutas externas aparecen como destinos que pueden ser alcanzados vía un EBSA con algún costo. Una ruta externa puede ser inyectada a uno o más EBSA.

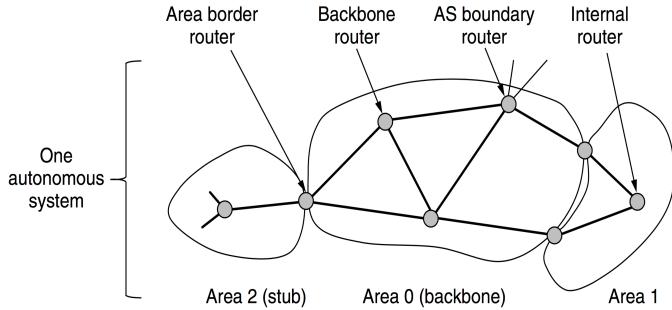


Figure 5-65. The relation between ASes, backbones, and areas in OSPF.

Los EBA resumen información de enrutamiento que han aprendido de un área y la hacen disponible en sus avisos de estado de enlace que envían a las otras áreas. Un EBA recibe mensajes de estado de enlace de todos los enrutadores de una de sus áreas A y entonces determina el costo de alcanzar cada red de A. Cuando un EBA envía avisos de estado de enlace a la red dorsal, avisa de los costos de alcanzar las redes del área A, como si estas redes estuvieran directamente conectadas al EBA, esto permite que todos los enrutadores del área dorsal aprendan el costo de alcanzar todas las redes del área A. Cuando un EBA envía avisos de estado de enlace a su red no dorsal, avisa de los costos a alcanzar todas las redes de las otras áreas (no dorsal). Luego todos los enrutadores aprenden a alcanzar todas las redes en el dominio.

Cuando se ejecuta OSPF los enrutadores dentro de un área ejecutan el protocolo de estado de enlace, hay paquetes **Hello**. Los enrutadores dentro de un área intercambian mensajes de estado de enlace periódicamente usando inundación. Estos enrutadores también envían estos mensajes cuando una línea se cae, regresa o su costo cambia. Los mensajes de estado de enlace de enrutadores que no son EBA no dejan el área en el que se originan. Los enrutadores internos a un área no van a conocer detalles acerca de la topología de otras áreas.

Dentro de un área cada enrutador tiene la misma **base de datos de estado de enlace (BDEE)** y ejecuta el mismo algoritmo de la ruta más corta. Su trabajo principal es calcular el camino más corto desde sí mismo a cualquier otro enrutador de su área y red en el AS entero. Un EBA necesita las bases de datos de estado de enlace para todas las áreas a las cuales está conectado y debe correr el algoritmo de Dijkstra para cada área separadamente.

2.4.5. BGP: el protocolo de enrutamiento de Puerta de Enlace Exterior

Los enrutadores de protocolo de puerta de enlace exterior tienen que preocuparse en gran parte por la política. Muchas veces se quiere mantener las políticas privadas; porque los Sistemas Autónomos (SA) compiten entre sí (ej: PSI competidores).

Las políticas típicas implican consideraciones políticas, de seguridad, o económicas. Algunos ejemplos de posibles restricciones de enrutamiento son:

1. No transportar tráfico comercial en la red educativa.
2. Nunca enviar tráfico del Pentágono por una ruta a través de Irak.
3. Usar TeliaSonera en vez de Verizon porque es más económico.
4. No usar AT and T en Australia porque el desempeño es pobre.
5. El tráfico que empieza o termina en Apple no debe transitar por Google.

Para enrutamiento inter SA encontrar un camino óptimo es prácticamente imposible. Cada SA corre su propio protocolo interno y usa cualquier esquema para asignar métricas a los caminos. Es imposible calcular costos de caminos significativos para caminos que cruzan varios SA.

Enrutamiento inter SA solo avisa alcanzabilidad, por lo tanto, a lo más puedo tener caminos de SA para ir de un origen a un destino.

Para el enrutamiento es necesario encontrar algún camino de SA para el destino deseado que es libre de ciclos. Además los caminos deben respetar las políticas de los SA a lo largo del camino. Donde una política significa reglas que se refieren a preferencias de enrutamiento y a limitaciones de enrutamiento.

Los PPEE suelen implementarse sobre enrutadores de borde de sistema autónomos (EBSA), los cuales tienen que hacer una elección de varias rutas a un destino; va a elegir la mejor de acuerdo con sus propias políticas locales y esta va a ser la ruta que avisa. Además le dice a sus vecinos para cada destino, el camino exacto que está usando.

Muchos PSI existen solo para proveer servicios a consumidores (ej: redes hogareñas). Otros PSI ofrecen algo parecido a un servicio dorsal interconectando otros PSI y a veces grandes corporaciones. A menudo varios proveedores se conectan entre sí como un punto único de compañerismo.

Capítulo 3

LA CAPA DE TRANSPORTE

Junto con la capa de red, la capa de transporte es el corazón de la jerarquía de protocolos. La capa de red provee una entrega de paquetes punto a punto mediante el uso de datagramas o circuitos virtuales. La capa de transporte se basa en la capa de red para proveer transporte de datos de un proceso en una máquina de origen a un proceso en una máquina de destino, con un nivel deseado de confiabilidad que es independiente de las redes físicas que se utilizan en la actualidad. Ofrece las abstracciones que necesitan las aplicaciones para usar la red. Sin esta capa, todo el concepto de protocolos por capas tendría muy poco sentido.

3.1. El servicio de transporte

3.1.1. Servicios que se proporcionan a las capas superiores

La capa de transporte (CT), al igual que a capa de red, provee:

- un servicio confiable a sus usuarios (orientado a la conexión)
- un servicio eficiente a sus usuarios (no orientado a la conexión)

La capa de transporte se ejecuta por completo en las máquinas de los usuarios (hosts). El software/hardware de la capa de transporte se llama **entidad de transporte**.

Si en una red sin conexión se pierden paquetes, la entidad de transporte puede detectar el problema y compensarlo mediante el uso de retransmisiones. Si, en una red orientada a conexión, se termina la conexión de manera abrupta, la entidad puede establecer una nueva conexión de red con la entidad de transporte remota.

El servicio de transporte se ofrece a programadores y usuarios, debe ser fácil de usar y no debe exponer cuestiones internas (retransmisiones, fragmentación, etc.)

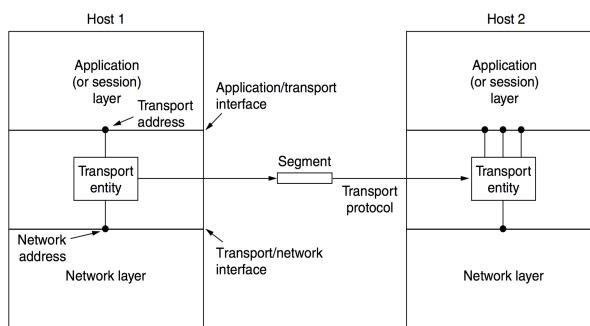


Figure 6-1. The network, transport, and application layers.

3.1.2. Primitivas del servicio de transporte

Para permitir que los usuarios accedan al servicio de transporte, la capa de transporte debe proporcionar algunas operaciones a los programas de aplicación; es decir, una interfaz del servicio de transporte.

Primitive	Packet sent	Meaning
LISTEN	(none)	Block until some process tries to connect
CONNECT	CONNECTION REQ.	Actively attempt to establish a connection
SEND	DATA	Send information
RECEIVE	(none)	Block until a DATA packet arrives
DISCONNECT	DISCONNECTION REQ.	Request a release of the connection

Figure 6-2. The primitives for a simple transport service.

Usaremos el término **segmento** para indicar los mensajes que se envían de una entidad de transporte a otra. Así, los segmentos (intercambiados por la capa de transporte) están contenidos en paquetes (intercambiados por la capa de red), y a su vez estos paquetes están contenidos en **tramas** (intercambiadas por la capa de enlace de datos).

Cuando llega una trama, la capa de enlace de datos procesa el encabezado de la trama y, si la dirección de destino coincide para la entrega local, pasa el contenido del campo de carga útil de la trama a la entidad de red. Esta última procesa de manera similar el encabezado del paquete y después pasa el contenido de la carga útil del paquete a la entidad de transporte.

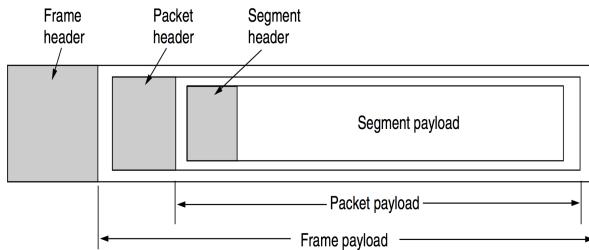


Figure 6-3. Nesting of segments, packets, and frames.

Durante una conexión entre dos host se confirmará la recepción de cada paquete de datos enviado mediante las entidades de transporte, de manera transparente para los usuarios de transporte. De la misma forma, las entidades de transporte tienen que preocuparse por los temporizadores y las retransmisiones. Los usuarios de transporte no se enteran de ningún aspecto de esta mecánica. Para ellos una conexión es un conducto de bits confiable: un usuario mete bits en él y por arte de magia aparecen en el otro lado, con el mismo orden.

Veamos ahora un diagrama de estado para un esquema simple de manejo de conexiones:

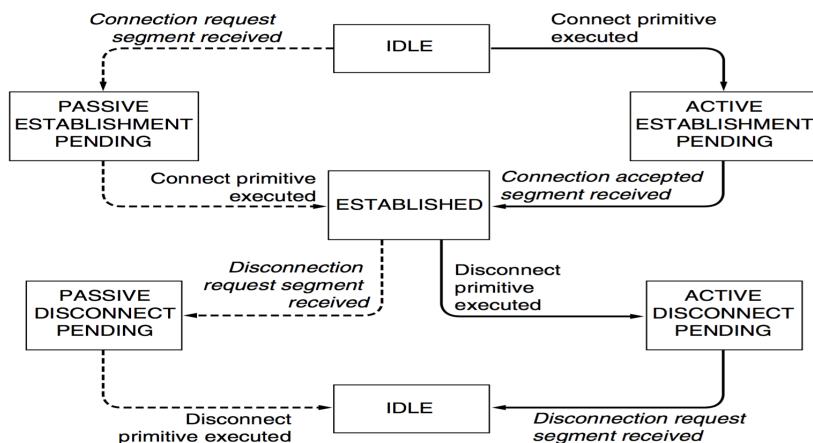


Figure 6-4. A state diagram for a simple connection management scheme. Transitions labeled in italics are caused by packet arrivals. The solid lines show the client's state sequence. The dashed lines show the server's state sequence.

3.2. Elementos de los protocolos de transporte

El servicio de transporte se implementa mediante un **protocolo de transporte** entre las dos entidades de transporte. En la capa de transporte se requiere el direccionamiento explícito de los destinos, se requieren búferes y control de flujo.

3.2.1. Direccionamiento

Cuando un proceso de aplicación desea establecer una conexión con un proceso de aplicación remoto, debe especificar a cuál se conectará. El método que se emplea por lo general es definir direcciones de transporte en las que los procesos puedan escuchar las solicitudes de conexión. En Internet, estos puntos terminales se denominan **puertos**. Usaremos el término genérico TSAP (Transport Service Access Point) para indicar un punto terminal específico en la capa de transporte. Los puntos terminales análogos en la capa de red (es decir, direcciones de capa de red) se llamen NSAP (Network Service Access Points). Las direcciones IP son ejemplos de NSAP.

Los procesos de aplicación, tanto clientes como servidores, se pueden enlazar por sí mismos a un TSAP para establecer una conexión a un TSAP remoto. Estas conexiones se realizan a través de NSAPs en cada host. Los TSAPs sirven para distinguir los múltiples puntos terminales de transporte que comparten un NSAP.

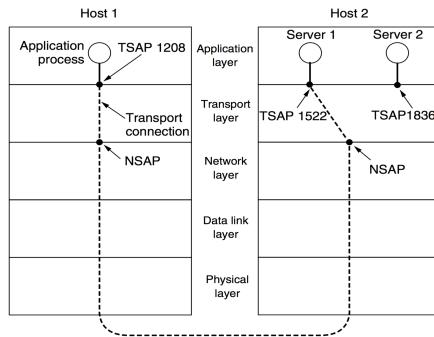


Figure 6-8. TSAPs, NSAPs, and transport connections.

¿Cómo sabe un proceso de usuario que un servidor *S* está conectado a un determinado TSAP?

- Solución 1: una posibilidad es que *S* se ha estado conectando al mismo TSAP durante años y gradualmente todos los usuarios de la red han aprendido esto. En este modelo los servicios tienen direcciones TSAP estables que se listan en archivos en lugares bien conocidos.

Los procesos de usuario frecuentemente desean comunicarse con otros procesos de usuario que solo existen durante un tiempo corto y no tienen una dirección TSAP conocida por adelantado. En el caso de que hubiese muchos procesos de servidor, la mayoría de los cuales se usarán pocas veces sería un desperdicio tenerlos activados a todos escuchando en una dirección TSAP estable todo el día.

- Solución 2: un esquema alternativo en forma simplificada, es el conocido como **protocolo inicial de conexión**. Cada máquina que desea ofrecer servicios a usuarios remotos tiene un servidor de procesos especial que actúa como proxy de los servidores de menor uso. Este servidor es llamado *inetd* en sistemas UNIX; el mismo escucha en un grupo de puertos al mismo tiempo esperando una solicitud de conexión. Los usuarios potenciales de un servicio comienzan por emitir una solicitud **CONNECT**, especificando la dirección TSAP del servicio que desean, si no hay ningún servidor esperándolos, consiguen una conexión al servidor de procesos.

Tras obtener la solicitud entrante el servidor de procesos genera el servidor solicitado, permitiéndole heredar la conexión con el usuario existente. El nuevo servidor entonces hace el trabajo requerido, mientras que el servidor de procesos retorna a escuchar solicitudes nuevas.

Hay muchas situaciones en las que los servicios existen independientemente del servidor de procesos. Por ejemplo, un servidor de archivos necesita operar en un hardware especial (una máquina con un disco) y no puede crearse simplemente sobre la marcha cuando alguien quiere comunicarse con él.

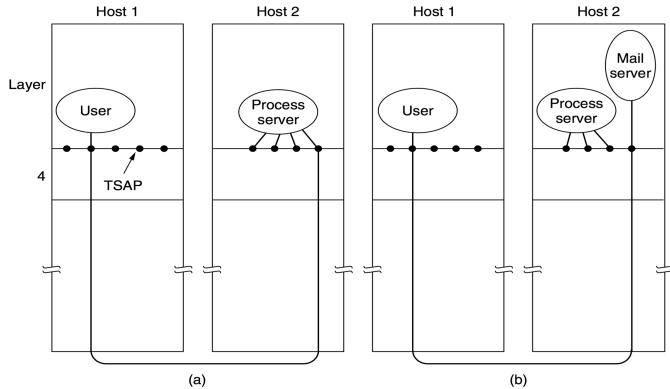


Figure 6-9. How a user process in host 1 establishes a connection with a mail server in host 2 via a process server.

- **Solución 3:** Existe un proceso especial llamado **servidor de nombres** (también llamado servidor de directorio); para encontrar la dirección TSAP correspondiente a un nombre de servicio dado, el usuario establece una conexión con el servidor de nombres (que escucha en un TSAP bien conocido). Entonces el usuario envía un mensaje especificando el nombre del servicio y el servidor de nombres le devuelve la dirección TSAP, luego el usuario libera la conexión con el servidor de nombres y establece una nueva con el servicio deseado. Al crearse un servicio nuevo debe registrarse en el servidor de nombres, dando su nombre de servicio como la dirección de su TSAP. El servidor de nombres registra esta información en su base de datos.

3.2.2. Establecimiento de una conexión

A primera vista parecería suficiente con que una entidad de transporte enviara tan sólo un segmento CONNECTION REQUEST al destino y esperara una respuesta CONNECTION ACCEPTED. El problema ocurre cuando la red puede perder, retrasar, corromper y duplicar paquetes. Este comportamiento causa complicaciones serias.

Imaginemos una subred de datagramas muy congestionada en la que las confirmaciones de recepción casi nunca regresan a tiempo, cada paquete expira y se retransmite algunas veces siguiendo rutas distintas. Algunos paquetes podrían atorarse en un congestionamiento de tráfico de la subred y tardar mucho tiempo en llegar.

La peor pesadilla posible es la siguiente. Un usuario establece una conexión con un banco, envía mensajes indicando al banco que transfiera dinero a la cuenta de una persona y a continuación libera la conexión. Por mala fortuna cada paquete de la transacción se duplica y se almacena en la subred. Tras liberar la conexión todos los paquetes salen de la subred y llegan a destino en orden, solicitando al banco que abra una conexión nueva, transfiera dinero (nuevamente) y libere la conexión.

El banco no tiene manera de saber que son duplicados; debe suponer que esta es una segunda transacción independiente, y transfiere nuevamente el dinero. Estudiaremos el problema de los duplicados retrasados estudiando algoritmos para establecer conexión de una manera confiable, de modo que situaciones como la anterior no puedan ocurrir.

El problema se puede atacar de varias maneras, ninguna de las cuales es muy satisfactoria. Una es usar direcciones de **transporte desecharables**. En este enfoque, cada vez que se requiere una dirección de transporte, se genera una nueva. Cuando una conexión es liberada, se descarta la dirección y no se vuelve a utilizar. Esta estrategia dificulta la conexión con un proceso.

Otra posibilidad es dar a cada conexión un identificador único (es decir, un número de secuencia que se incremente con cada conexión establecida) elegido por la parte iniciadora y puesto en cada segmento, incluyendo el que solicita la conexión. Después de liberar cada conexión, cada entidad de transporte puede actualizar una tabla que liste conexiones obsoletas como pares (entidad de transporte de igual, identificador de conexión). Cada vez que entre una solicitud de conexión, se puede verificar con la tabla para saber si pertenece a una conexión previamente liberada.

Por desgracia, este esquema tiene una falla básica: requiere que cada entidad de transporte mantenga una cierta cantidad de información histórica durante un tiempo indefinido. Esta historia debe persistir tanto en la máquina de origen como en la de destino. De lo contrario, si una máquina falla y pierde su memoria, ya no sabrá qué identificadores de conexión ya han utilizado sus iguales.

Debemos idear un mecanismo para eliminar a los paquetes viejos que aún andan vagando por ahí. Con esta restricción, el problema se vuelve algo más manejable. El tiempo de vida de un paquete puede restringirse a un máximo conocido mediante el uso de una (o más) de las siguientes técnicas:

- Un diseño de red restringido:** se usa para evitar que los paquetes hagan ciclos, combinado con una manera de limitar el retardo por congestionamiento a través de la trayectoria más larga posible (ahora conocida).
- Colocar un contador de saltos en cada paquete:** se inicializa el contador de saltos con un valor apropiado y se lo decremente cada vez que se reenvía el paquete. El protocolo de red descarta cualquier paquete cuyo contador de saltos llega a cero.
- Marcar el tiempo en cada paquete:** cada paquete lleva la hora en la que fue creado y los enrutadores se ponen de acuerdo en descartar cualquier paquete que haya rebasado cierto tiempo predeterminado. Se requiere que los relojes de los enrutadores estén sincronizados lo que no es una tarea fácil, a menos que se logre la sincronización externamente a la red.

Pero no solo los paquetes viejos deben eliminarse sino también sus ACK, ya que un ack viejo puede ser el causante de duplicados retrasados.

Introduciremos T , que es un múltiplo pequeño del tiempo de vida de paquete máximo verdadero. El múltiplo depende del protocolo y tiene el efecto de hacer más grande a T . Si esperamos un tiempo T tras el envío de un paquete, podemos estar seguros que todos los rastros suyos ya han desaparecido, y que ni el ni sus ack aparecerán repentinamente de la nada para complicar el asunto. Al limitar los tiempos de vida de los paquetes, es posible proponer una manera a prueba de errores de establecer conexiones seguras.

Método de Tomlinson

La base del método es que el origen etique los segmentos con números de secuencia que no se vayan a reutilizar durante T segundos. El periodo T y la tasa de paquetes por segundo determinan el tamaño de los números de secuencia. De esta manera, sólo un paquete con un número de secuencia específico puede estar pendiente en cualquier momento dado. Aún puede haber duplicados de este paquete, en cuyo caso el destino debe descartarlos.

Sabiendo el tiempo de vida del paquete, el número de secuencia esperado y los números de secuencia de segmentos a confirmar se puede saber si un segmento que llega es duplicado o no. Si el paquete no expiró y su número de secuencia es menor que el número de secuencia esperado, entonces ya se lo recibió y confirmó, en cambio si su número de secuencia es el número de secuencia de uno de los segmentos a confirmar, entonces es duplicado.

Para resolver el problema de una máquina que pierde toda la memoria acerca de su estado tras de una caída, Tomlinson propuso equipar cada host con un reloj. Los relojes de los distintos hosts no necesitan estar sincronizados. Se supone que cada reloj tiene la forma de un contador binario que se incrementa a sí mismo a intervalos uniformes. Además, la cantidad de bits del contador debe ser igual o mayor que la cantidad de bits en los números de secuencia. Por último, y lo más importante, se supone que el reloj continúa operando aunque el host falle.

Cuando se establece una conexión, los k bits de menor orden del reloj se usan como número de secuencia inicial de k bits. Cada conexión comienza a numerar sus segmentos con un número de secuencia inicial diferente. El espacio de secuencia también debe ser lo bastante grande para que cuando los números de secuencia se reinician, los segmentos antiguos con el mismo número de secuencia hayan desaparecido hace mucho tiempo. En la figura 6-10(a) se muestra esta relación lineal entre tiempo y números secuenciales iniciales.

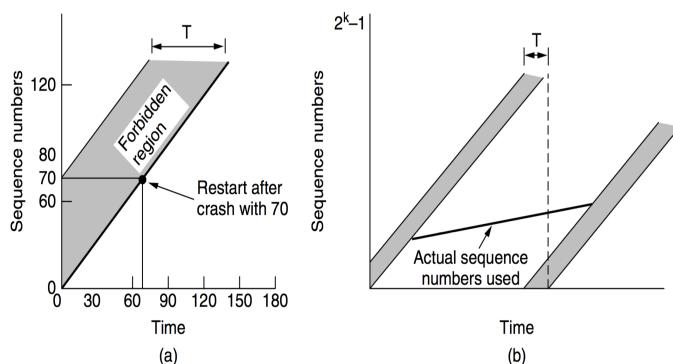


Figure 6-10. (a) Segments may not enter the forbidden region. (b) The resynchronization problem.

Una vez que ambas entidades de transporte han acordado un número de secuencia inicial, puede usarse cualquier protocolo para el control de flujo de datos. La curva inicial de números de secuencia (indicada por

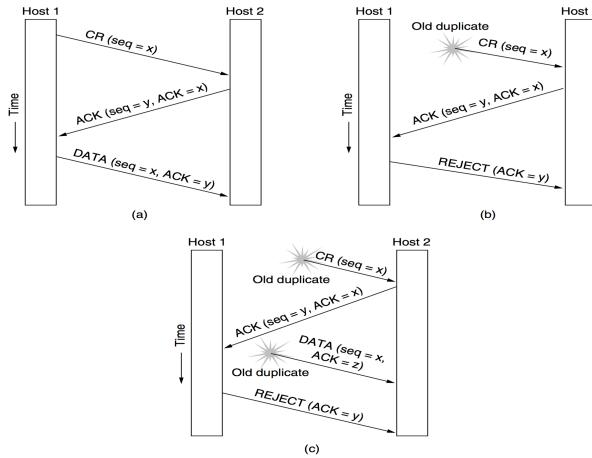
la línea gruesa de la figura anterior) no es realmente lineal, sino una escalera, ya que el reloj avanza en pasos discretos. Por sencillez ignoramos este detalle.

Para mantener los números de secuencia fuera de la región prohibida, necesitamos tener cuidado con dos aspectos. Si un host envía muchos datos con demasiada rapidez en una conexión recién abierta, el número de secuencia actual contra la curva de tiempo puede subir en forma más pronunciada que el número de secuencia inicial contra la curva de tiempo, lo cual provoca que el número de secuencia entre a la región prohibida. Para evitar que esto ocurra, la tasa máxima de datos en cualquier conexión es de un segmento por cada pulso de reloj. La entidad de transporte debe esperar hasta que el reloj emita un pulso antes de abrir una nueva conexión después de un reinicio por falla, no sea que el mismo número se utilice dos veces. Ambos puntos son argumentos a favor de un pulso de reloj corto (unos cuantos milisegundos). Esto es suponiendo que la relación tiempo a número de secuencia inicial es la función identidad. La idea es mantener los números de segmento generados por debajo de la línea gruesa correspondiente a esa relación.

Entrar a la región prohibida por la parte inferior al enviar con demasiada rapidez no es la única forma de meterse en problemas. De la figura 6-10(b) podemos ver que, a cualquier tasa de datos menor que la tasa de reloj, la curva de números de secuencia actuales utilizados vs el tiempo entrará en un momento dado a la región prohibida desde la izquierda, mientras los números de secuencia se reinician. Entre mayor sea la pendiente de los números de secuencia actuales, más se retardará este evento. Justo antes de enviar cada segmento, la entidad de transporte debe comprobar que no esté a punto de entrar en la región prohibida; de ser así debe retardar el segmento durante T segundos o resincronizar los números de secuencia.

El método basado en reloj resuelve el problema de no poder diferenciar los segmentos duplicados con retardo de los segmentos nuevos. Sin embargo, hay un inconveniente práctico en cuanto a su uso para establecer conexiones. Como por lo general no recordamos los números de secuencia de una conexión a otra en el destino, aún no tenemos forma de saber si un segmento CONNECTION REQUEST que contiene un número de secuencia inicial es un duplicado de una conexión reciente.

Para resolver este problema específico, Tomlinson (1975) desarrolló el **acuerdo de tres vías** (*three-way handshake*). Este protocolo de establecimiento implica que un igual verifique con el otro que la solicitud de conexión sea realmente actual. El procedimiento normal de establecimiento al iniciar el *host 1* se muestra en la figura siguiente figura, en su inciso (a). El *host 1* escoge un número de secuencia, x , y envía al *host 2* un segmento CONNECTION REQUEST que contiene ese número. El *host 2* responde con un segmento ACK para confirmar la recepción de x y anunciar su propio número de secuencia inicial, y . Por último, el *host 1* confirma la recepción del número de secuencia inicial seleccionado por el *host 2* en el primer segmento de datos que envía.



En la parte (b) de la figura, el primer segmento es un CONNECTION REQUEST duplicado con retardo de una conexión antigua. Este segmento llega al *host 2* sin el conocimiento del *host 1*. El *host 2* reacciona a este segmento y envía al *host 1* un segmento ACK, para solicitar en efecto la comprobación de que el *host 1* haya tratado realmente de establecer una nueva conexión. Cuando el *host 1* rechaza el intento del *host 2* por establecer una conexión, el *host 2* se da cuenta de que fue engañado por un duplicado con retardo y abandona la conexión. De esta manera, un duplicado con retardo no causa daño.

El peor caso ocurre cuando en la subred deambulan tanto un segmento CONNECTION REQUEST con retardo como un ACK. Este caso se muestra en el inciso (c) de la figura. Como en el ejemplo anterior, el *host 2* recibe un CONNECTION REQUEST con retardo y lo contesta. En este momento es imprescindible tener en cuenta que el *host 2* ha propuesto usar y como número de secuencia inicial para el tráfico del *host 2* al *host 1*, sabiendo bien que no existen todavía segmentos que contengan el número de secuencia y ni confirmaciones de recepción de y . Cuando llega el segundo segmento con retardo al *host 2*, el hecho de que se confirmó la recepción de z en lugar de y indica al *host 2* que éste también es un duplicado antiguo. Lo importante que debemos tener

en cuenta aquí es que no hay una combinación de segmentos antiguos que puedan provocar la falla del protocolo y permitan establecer una conexión accidental cuando nadie la quiere.

3.2.3. Liberación de una conexión

Cuando ya no se necesita una conexión, debe liberarse para desocupar espacio en las tablas de las dos entidades de transporte. Hay dos estilos para terminar una conexión: **liberación asimétrica** y **liberación simétrica**. La liberación asimétrica es la manera en que funciona el sistema telefónico: cuando una de las partes cuelga, se interrumpe la conexión. La liberación simétrica trata la conexión como dos conexiones unidireccionales distintas y requiere que cada una se libere por separado.

La liberación asimétrica es abrupta y puede provocar la pérdida de datos. Considere el escenario de la figura siguiente.

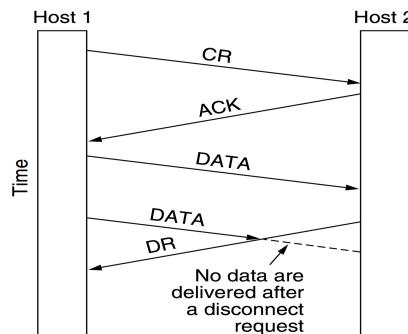


Figure 6-12. Abrupt disconnection with loss of data.

Una vez que se establece la conexión, el *host 1* envía un segmento que llega en forma apropiada al *host 2*. A continuación, el *host 1* envía otro segmento. Por desgracia, el *host 2* emite un DISCONNECT antes de que llegue el segundo segmento. El resultado es que se libera la conexión y se pierden los datos.

Se requiere un protocolo de liberación más sofisticado para evitar la pérdida de los datos. Una posibilidad es usar la liberación simétrica, en la que cada dirección se libera en forma independiente de la otra. Aquí, un host puede continuar recibiendo datos, aun después de haber enviado un segmento DISCONNECT.

La liberación simétrica es ideal cuando cada proceso tiene una cantidad fija de datos por enviar y sabe con certeza cuándo los ha enviado. En otras situaciones, el proceso de determinar si se ha efectuado o no todo el trabajo y si debe terminar o no la conexión no es tan obvio. Podríamos pensar en un protocolo en el que el *host 1* diga: "Ya terminé. ¿Terminaste también?" Si el *host 2* responde: "Ya terminé también. Adiós", la conexión se puede liberar sin problemas.

Por desgracia, este protocolo no siempre funciona. Hay un problema famoso que tiene que ver con ese asunto. Se conoce como el **problema de los dos ejércitos**.

Problema de los dos ejércitos

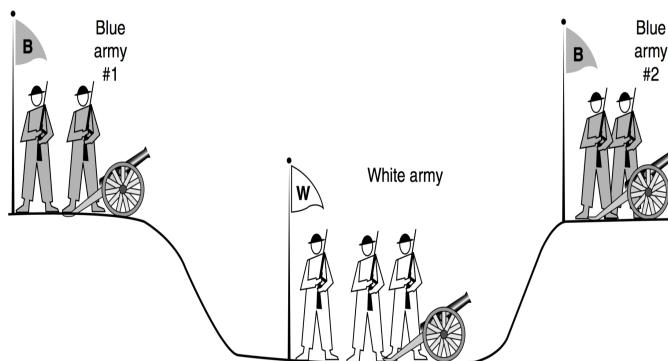


Figure 6-13. The two-army problem.

Imagine que un ejército blanco está acampado en un valle, como se muestra en la figura 6-13. En los dos cerros que rodean al valle hay ejércitos azules. El ejército blanco es más grande que cualquiera de los dos ejércitos azules por separado, pero juntos éstos son más grandes que el ejército blanco. Si cualquiera de los dos ejércitos azules ataca por su cuenta, será derrotado, pero si los dos atacan a la vez obtendrán la victoria.

Los ejércitos azules quieren sincronizar sus ataques. Sin embargo, su único medio de comunicación es el envío de mensajeros a pie a través del valle, donde podrían ser capturados y se perdería el mensaje (es decir, tienen que usar un canal de comunicación no confiable). La pregunta es: ¿Existe un protocolo que permita que los ejércitos azules ganen?

Supongamos que el comandante del *ejército azul #1* envía un mensaje que dice: “Propongo que ataquemos en el horario H. ¿Qué les parece?” Ahora supongamos que llega el mensaje y que el comandante del *ejército azul #2* está de acuerdo, y que su respuesta llega con seguridad al *ejército azul #1*. ¿Ocurrirá el ataque? Es probable que no, porque el comandante #2 no sabe si su respuesta llegó. Si no llegó, el *ejército azul #1* no atacará, y sería tonto de su parte emprender el combate.

Mejoraremos ahora el protocolo para convertirlo en un **acuerdo de tres vías**. El iniciador de la propuesta original debe confirmar la recepción de la respuesta. Suponiendo que no se pierden mensajes, el *ejército azul #2* recibirá la confirmación de recepción, pero ahora el que dudará será el comandante del *ejército azul #1*. A fin de cuentas, no sabe si ha llegado su confirmación de recepción y, si no llegó, sabe que el *ejército #2* no atacará. Podríamos probar ahora un protocolo de acuerdo de cuatro vías, pero tampoco ayudaría.

Podemos demostrar que no existe un protocolo que funcione. Supongamos que existiera algún protocolo. El último mensaje del protocolo es esencial, o no lo es. Si no lo es, podemos eliminarlo (así como los demás mensajes no esenciales) hasta que quede un protocolo en el que todos los mensajes sean esenciales. ¿Qué ocurre si el mensaje final no pasa? Acabamos de decir que es esencial, por lo que, si se pierde, el ataque no ocurrirá. Dado que el emisor del mensaje final nunca puede estar seguro de su llegada, no se arriesgará a atacar. Peor aún, el otro ejército azul sabe esto, por lo que tampoco atacará.

Para ver la relevancia del problema de los dos ejércitos en relación con la liberación de conexiones, simplemente sustituya “atacar” por “desconectar”. Si ninguna de las partes está preparada para desconectarse hasta estar convencida de que la otra está preparada para desconectarse también, nunca ocurrirá la desconexión.

Vamos a permitir que cada parte decida cuando la conexión está terminada. Este es un problema más sencillo. En la figura 6-14 se muestran cuatro escenarios de liberación de conexión usando un *acuerdo de 3 vías*. Aunque este protocolo no es infalible, generalmente es adecuado.

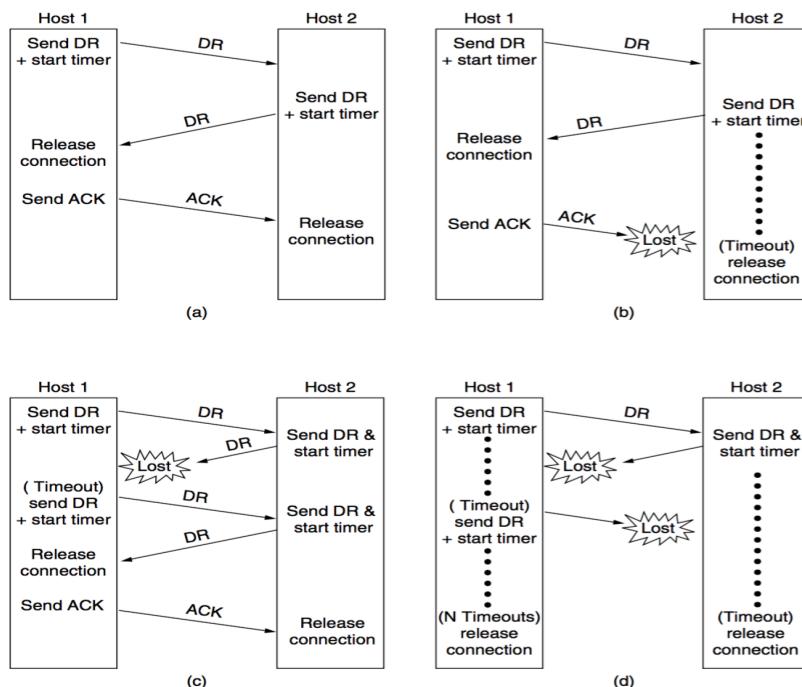


Figure 6-14. Four protocol scenarios for releasing a connection. (a) Normal case of three-way handshake. (b) Final ACK lost. (c) Response lost. (d) Response lost and subsequent DRs lost.

En la figura 6-14(a) vemos el caso normal en el que uno de los usuarios envía un segmento DR de solicitud de desconexión (DISCONNECTION REQUEST) con el fin de iniciar la liberación de una conexión. Al llegar, el receptor devuelve también un segmento DR e inicia un temporizador, por si acaso se pierde su DR. Cuando este DR llega, el emisor original envía de regreso un segmento ACK y libera la conexión. Finalmente, cuando llega el segmento ACK, el receptor también libera la conexión. Liberar una conexión significa que la entidad de transporte remueve la información sobre la conexión de su tabla de conexiones abiertas y avisa de alguna manera al dueño de la conexión (el usuario de transporte).

Si se pierde el último segmento ACK, como se muestra en la figura 6-14(b), el temporizador salva la situación. Al expirar el temporizador, la conexión se libera de todos modos.

Ahora consideremos el caso en el que se pierde el segundo DR. El usuario que inicia la desconexión no recibirá la respuesta esperada, su temporizador expirará y todo comenzará de nuevo. En la figura 6-14(c) vemos la manera en que esto funciona, suponiendo que la segunda vez no se pierden segmentos, y que todos se entregan correctamente y a tiempo.

Nuestro último escenario, la figura 6-14(d), es el mismo que en la figura 6-14(c), excepto que ahora suponemos que todos los intentos repetidos de retransmitir el segmento DR también fallan debido a los segmentos perdidos. Después de N reintentos, el emisor simplemente se da por vencido y libera la conexión. Mientras tanto, expira el temporizador del receptor y también se sale.

Aunque por lo general basta con este protocolo, en teoría puede fallar si se pierden el DR inicial y N retransmisiones. El emisor se dará por vencido y liberará la conexión, pero el otro lado no sabrá nada sobre los intentos de desconexión y seguirá plenamente activo. Esta situación provoca una **conexión semiabierta**.

Pudimos haber evitado este problema al impedir que el emisor se diera por vencido después de N reintentos y obligarlo a seguir insistiendo hasta recibir una respuesta. No obstante, si permitimos que expire el temporizador en el otro lado, entonces el emisor continuará por siempre, pues nunca llegará una respuesta.

Una manera de eliminar las conexiones semiabiertas es tener una regla que diga que, si no han llegado segmentos durante ciertos segundos, se libera automáticamente la conexión. De esta manera, si un lado llega a desconectarse, el otro lado detectará la falta de actividad y también se desconectará. Esta regla también se encarga del caso donde se rompe la conexión (porque la red ya no puede entregar paquetes entre los hosts) sin que ninguno de los extremos se desconecte. Por supuesto que si se pone en práctica esta regla, es necesario que cada entidad de transporte tenga un temporizador que se detenga y se reinicie cada vez que se envíe un segmento.

No se puede garantizar absolutamente que cuando se libera una conexión no ocurre pérdida de datos, pero si se puede limitar mucho que esto suceda. La nueva solución es muchísimo mejor que la de liberación asimétrica.

3.2.4. Control de errores y almacenamiento en búfer

3.2.5. Multiplexión

3.2.6. Recuperación de fallas

3.3. Control de congestión

3.3.1. Asignación de ancho de banda deseable

3.3.2. Regulación de la tasa de envío

3.3.3. Cuestiones inalámbricas

3.4. Los protocolos de transporte de internet: UDP

3.4.1. Introducción a UDP

3.4.2. Llamada a procedimiento remoto

3.4.3. Protocolos de transporte en tiempo real

3.5. Los protocolos de transporte de internet: TCP

3.5.1. Introducción a TCP

La mayoría de las aplicaciones en internet necesitan una entrega en secuencia confiable, para ellos se diseñó **TCP (Transmission Control Protocol)** que sirve para proporcionar un flujo de bytes confiable de extremo a extremo a través de una interred no confiable. TCP tiene un diseño que se adapta de manera dinámica a las propiedades de la interred y que se sobreponen a muchos tipos de fallas.

Cada máquina que soporta TCP tiene una entidad de transporte TCP (ETCP), ya sea un procedimiento de biblioteca, un proceso de usuario, o parte del kernel. En todos los casos maneja flujos TCP e interactúa con la capa IP. Una ETCP acepta flujos de datos de usuario de procesos locales, los divide en fragmentos que no excedan los 64 KB, y envía cada fragmento como un datagrama IP independiente. Cuando los datagramas que contienen datos TCP llegan a una máquina, se pasan a la ETCP, la cual reconstruye los flujos de bytes originales. Usaremos la palabra TCP para referirnos: a veces a la ETCP y a veces al protocolo TCP.

La capa IP no proporciona ninguna garantía de que los datagramas se entregará de manera apropiada, por lo que corresponde a TCP terminar los temporizadores y retransmitir los datagramas conforme sea necesario.

Los datagramas que llegan podrán hacerlo en el orden incorrecto, esto sucede cuando se trabaja con redes de datagramas. Corresponde a TCP reensamblarlos en mensajes en la secuencia apropiada ya que usualmente la capa de aplicación del receptor necesita procesar los mensajes en el orden en que fueron enviados.

3.5.2. El modelo del servicio TCP

El servicio TCP se obtiene al hacer que tanto el servidor como el cliente creen puntos terminales llamados **sockets**. Cada socket tiene una dirección que consiste en la dirección IP del host, y un número de 16 bits llamado **puerto**, el cual es local a ese host. Un puerto es el nombre TCP para un TSAP.

Para obtener el servicio TCP se debe establecer de manera explícita una conexión entre el socket en la máquina emisora y uno en la máquina receptora. Un socket puede usarse para múltiples conexiones al mismo tiempo, dos o más conexiones pueden terminar en el mismo socket. Las conexiones se identifican mediante los identificadores de sockets de los dos extremos, es decir (socket1, socket2).

Todas las conexiones TCP son de dúplex total y de punto a punto.

- Dúplex total: el tráfico puede ir en ambas direcciones al mismo tiempo.
- Punto a punto: cada conexión tiene exactamente dos puntos finales.
- TCP no soporta la multidifusión ni la difusión.

Una conexión TCP es un flujo de bytes, no un flujo de mensajes. Los límites de los mensajes no se preservan de extremo a extremo.

Ejemplo: el proceso emisor realiza 4 escrituras de 512 B en el flujo TCP, tal vez estos datos se entreguen al proceso receptor como 4 fragmentos de 512 B, o dos fragmentos de 1024 B, o uno de 2048 B o de alguna otra forma.

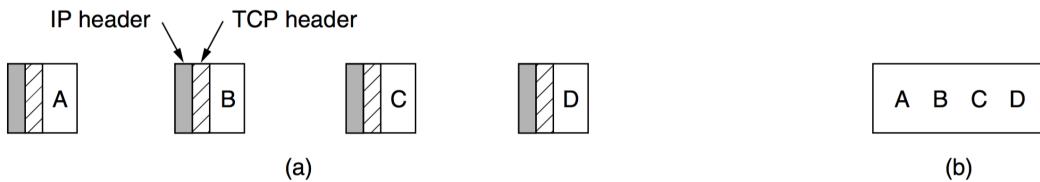


Figure 6-35. (a) Four 512-byte segments sent as separate IP datagrams. (b) The 2048 bytes of data delivered to the application in a single READ call.

No hay manera que el receptor detecte las unidades en las que se escribieron los datos. El software TCP no tiene idea de lo que significan los bytes y no le interesa averiguarlo.

Cuando una aplicación pasa datos a TCP, este decide si los envía inmediatamente o si los almacena en el búfer a fin de recolectar una gran cantidad y luego enviarlos al mismo tiempo. Sin embargo la aplicación algunas veces necesita que los datos se envíen de inmediato.

Ejemplo: si un usuario inicia una sesión con una máquina remota. Una vez que se termina una línea de comandos y se introduce un retorno de carro es esencial que la línea se envíe a la máquina remota inmediatamente y que no se almacene en el búfer hasta que llegue la siguiente línea. Para obtener los datos, las aplicaciones pueden utilizar el indicador **PUSH** que es una señal para TCP de que no debe retrasar la transmisión, si llegan indicadores PUSH antes de que el primero se haya transmitido (por ejemplo, debido a que la línea de salida está ocupada), TCP es libre de recolectar todos los datos con indicadores PUSH en un solo datagrama IP, sin ninguna separación entre las diversas piezas.

Cuando un usuario interactivo oprime las teclas *Ctrl+C* o *Supr* para interrumpir una operación remota que ha iniciado, la aplicación emisora coloca información de control en el flujo de datos y se la da a TCP junto con el indicador **URGENT**. Este evento ocasiona que TCP interrumpa el encolamiento de datos y transmita inmediatamente todo lo que tenga para esa conexión. Cuando el destino recibe los datos urgentes, se interrumpe la aplicación receptora, a fin de que pueda detener lo que está haciendo y que lea el flujo de datos para leer los datos urgentes. El final de los datos urgentes se marca para que la aplicación sepa dónde terminan. El inicio de estos no se marca; la aplicación tiene que averiguarlo.

3.5.3. Direccionamiento en TCP

Los números de puerto menores que 1024 están reservados para los servicios estándar que, por lo general, sólo los usuarios privilegiados pueden iniciar. Éstos se llaman **puertos bien conocidos**.

Port	Protocol	Use
20, 21	FTP	File transfer
22	SSH	Remote login, replacement for Telnet
25	SMTP	Email
80	HTTP	World Wide Web
110	POP-3	Remote email access
143	IMAP	Remote email access
443	HTTPS	Secure Web (HTTP over SSL/TLS)
543	RTSP	Media player control
631	IPP	Printer sharing

Figure 6-34. Some assigned ports.

Podría ser posible que el demonio FTP se conecte por sí solo al puerto 21 en tiempo de arranque, que el demonio SSH se conecte por sí solo al puerto 22 en tiempo de arranque, y así en lo sucesivo. Sin embargo, hacer lo anterior podría llenar la memoria con demonios que están inactivos la mayor parte del tiempo. En su lugar, lo que se hace por lo general es que un solo demonio, llamado *demonio de Internet (inetd)*, se conecte por sí solo a múltiples puertos y espere la primera conexión entrante. Cuando eso ocurre, *inetd* bifurca un nuevo proceso y ejecuta el demonio apropiado en él, para dejar que ese demonio maneje la solicitud. De esta forma, los demonios distintos a *inetd* sólo están activos cuando hay trabajo para ellos. *Inetd* consulta un **archivo de configuración** para saber cuál puerto utilizar. El administrador del sistema puede configurar el sistema para tener demonios permanentes en los puertos más ocupados e *inetd* en los demás.

3.5.4. El protocolo TCP

Cada byte de una conexión TCP tiene su propio número de secuencia de 32 bits. Los números de secuencia separados de 32 bits se usan para confirmaciones de recepción y para el mecanismo de ventana. La entidad TCP emisora y la receptora intercambian datos en forma de segmentos. Un segmento consiste en un encabezado TCP fijo de 20 bytes (más una parte opcional) seguido de 0 o más bytes de datos. El software de TCP decide el tamaño de los segmentos; puede acumular datos de varias escrituras para formar un segmento, o dividir los datos de una escritura en varios segmentos.

Hay dos límites que restringen el tamaño de segmento:

- Cada segmento incluido el encabezado TCP, debe caber en la carga útil de 65.515 bytes del IP.
- Cada red tiene una unidad máxima de transferencia (MTU) y cada segmento debe caber en la MTU.
- En la práctica la MTU es generalmente de 1500 bytes (el tamaño de la carga útil de Ethernet).

Cuando un transmisor envía un segmento, también inicia un temporizador. Cuando llega el segmento a destino, la ETCP receptora devuelve un segmento (con datos si existen, de otro modo sin ellos) que contiene un número de confirmación de recepción igual al siguiente número de secuencia que espera recibir. Si el temporizador del emisor expira antes de la recepción de la confirmación, el emisor envía de nuevo el segmento.

Problemas a manejar/resolver por TCP eficientemente:

- Pueden llegar segmentos fuera de orden, por lo que los bytes 3072-4095 podrían llegar pero no enviarse confirmación de recepción, porque los bytes 2048-3071 no han aparecido aún.
- También pueden retardarse segmentos en tránsito durante tanto tiempo que el temporizador del emisor expira y los segmentos se retransmiten.
- Las retransmisiones podrían incluir rangos de bytes diferentes a los de la transmisión original, lo cual requiere una administración cuidadosa para llevar el control de los bytes que se han recibido correctamente en un momento determinado. Esto es factible ya que cada byte del flujo tiene su propio desplazamiento único.

3.5.5. El encabezado del segmento TCP

En la figura 6-36 se muestra la distribución de un segmento TCP. Cada segmento comienza con un encabezado de formato fijo de 20 bytes. El encabezado fijo puede ir seguido de encabezado de opciones. Después de las

opciones, si las hay, pueden continuar hasta $65535 - 20 - 20 = 65495$ bytes de datos, donde los primeros 20 se refieren al encabezado IP y los segundos al encabezado TCP. Los segmentos sin datos son legales y se usan por lo común para confirmaciones de recepción y mensajes de control.

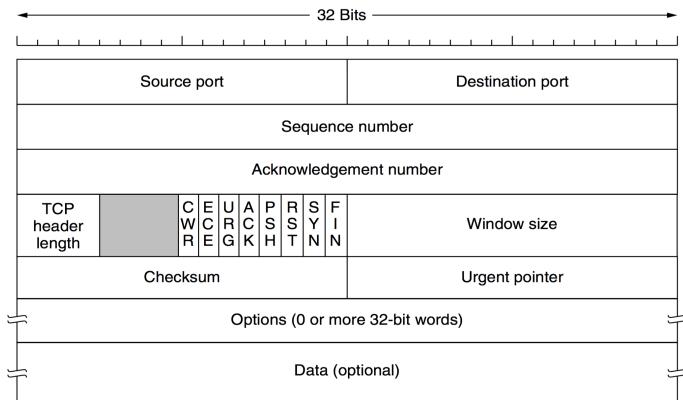


Figure 6-36. The TCP header.

Los campos de *puerto de origen* y *puerto de destino* identifican los puntos terminales locales de la conexión. La dirección de un puerto más la dirección IP del host forman un punto terminal único de 48 bits. Los puntos terminales de origen y de destino en conjunto identifican la conexión.

Los campos *número de secuencia* y *número de confirmación de recepción* desempeñan sus funciones normales. El segundo indica el siguiente byte esperado, no el último byte correctamente recibido. Ambos tienen 32 bits de longitud porque cada byte de datos está numerado en el flujo TCP.

La *longitud del encabezado TCP* indica la cantidad de palabras de 32 bits contenidas en el encabezado TCP. Esta información es necesaria porque el campo *Opciones* es de longitud variable, por lo que el encabezado también. Este campo indica el comienzo de los datos en el segmento, medido en palabras de 32 bits, pero ese número es simplemente la longitud del encabezado en palabras. A continuación viene un campo de 6 bits que no se usa.

Luego vienen 8 indicadores de 1 bit:

- **CWR** y **ECE** se utilizan para indicar congestión cuando se usa ECN (Notificación Explícita de Congestión). ECE se establece para indicar una *ECN-Echo* a un emisor TCP y decirle que reduzca su velocidad cuando el receptor TCP recibe una indicación de congestión de la red. CWR se establece para indicar una *Ventana de congestión* reducida del emisor TCP al receptor TCP, de modo que sepa que el emisor redujo su velocidad y puede dejar de enviar la *Repetición de ECN*.
- **URG** se establece en 1 si está en uso el *Apuntador Urgente*, el cual sirve para indicar un desplazamiento en bytes a partir del número actual de secuencia en el que se encuentran datos urgentes, sustituye los mensajes de interrupción y un mecanismo rudimentario para permitir que el emisor envíe una señal al receptor sin implicar al TCP en la razón de la interrupción.
- **ACK** se establece en 1 para indicar que el *Número de confirmación de recepción* es válido. Si es 0, el segmento no contiene una confirmación de recepción, por lo que se ignora el campo de número de confirmación de recepción.
- **PSH** indica datos que se deben transmitir de inmediato. Por este medio se solicita atentamente al receptor que entregue los datos a la aplicación a su llegada y no los almacene en búfer hasta la recepción de un búfer completo.
- **RST** se usa para restablecer de manera repentina una conexión que se ha confundido debido a una falla de host o alguna otra razón. También se usa para rechazar un segmento no válido o un intento de abrir una conexión. Por lo general, si usted recibe un segmento con el bit RST encendido, tiene un problema entre manos.
- **SYN** se usa para establecer conexiones, es decir, denotar *CONNECTION REQUEST* y *CONNECTION ACCEPTED*.
- **FIN** se usa para liberar una conexión y especifica que el emisor no tiene más datos que *transmitir*.

El control de flujo en TCP se maneja mediante una ventana deslizante de tamaño variable. El campo *Tamaño de ventana* indica la cantidad de bytes que se pueden enviar, comenzando por el byte cuya recepción se ha confirmado. Un campo de *Tamaño de ventana* de 0 es válido e indica que se han recibido los bytes hasta *Número de confirmación de recepción*–1.

3.5.6. Establecimiento de una conexión TCP

En TCP las conexiones se establecen mediante el acuerdo de tres vías. Para establecer una conexión, el **servidor** espera en forma pasiva una conexión entrante mediante la ejecución de las primitivas LISTEN y ACCEPT en ese orden, ya sea que se especifique un origen determinado o a nadie en particular.

Del otro lado el cliente ejecuta una primitiva CONNECT en la que especifica la dirección y el puerto con el que se desea conectar, el tamaño máximo de segmento TCP que está dispuesto a aceptar y de manera opcional algunos datos de usuario (por ejemplo, una contraseña). La primitiva CONNECT envía un segmento TCP con el bit SYN encendido y el bit ACK apagado, y espera una respuesta.

Cuando este segmento llega al destino, la entidad TCP de ahí revisa si hay un proceso que haya ejecutado una primitiva LISTEN en el puerto que se indica en el campo *Puerto de destino*. Si no lo hay, envía una respuesta con el bit RST encendido para rechazar la conexión.

Si algún proceso está escuchando en el puerto, ese proceso recibe el segmento TCP entrante y puede entonces aceptar o rechazar la conexión. Si la acepta, se devuelve un segmento de confirmación de recepción. La secuencia de segmentos TCP enviados en el caso normal se muestra en la figura 6-37(a). Observe que un segmento SYN consume 1 byte de espacio de secuencia, por lo que se puede reconocer sin ambigüedades.

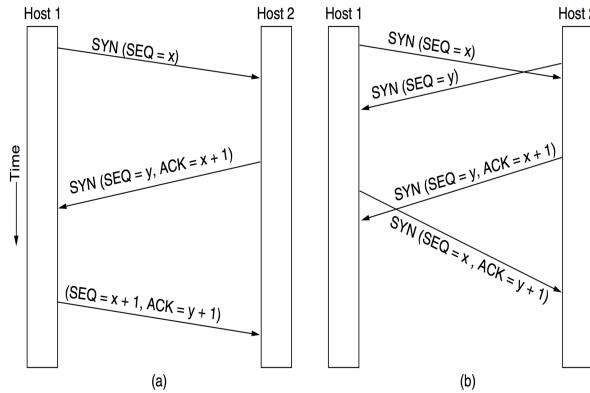


Figure 6-37. (a) TCP connection establishment in the normal case. (b) Simultaneous connection establishment on both sides.

3.5.7. Liberación de una conexión TCP

Aunque las conexiones TCP son full dúplex, para entender la manera en que se liberan las conexiones es mejor visualizarlas como un par de conexiones simplex. Cada conexión simplex se libera de manera independiente de su igual. Para liberar una conexión, cualquiera de las partes puede enviar un segmento TCP con el bit FIN establecido, lo que significa que no tiene más datos por transmitir. Al confirmarse la recepción de FIN, se apaga ese sentido para que no se transmitan nuevos datos. Sin embargo, los datos pueden seguir fluyendo de manera indefinida por el otro sentido. Cuando se apagan ambos sentidos, se libera la conexión. Por lo general se requieren cuatro segmentos TCP para liberar una conexión: un FIN y un ACK para cada sentido. Sin embargo, es posible que el primer ACK y el segundo FIN estén contenidos en el mismo segmento, con lo cual se reduce la cuenta total a tres.

Ambos extremos de una conexión TCP pueden enviar segmentos FIN al mismo tiempo. La recepción de ambos se confirma de la manera usual, y se apaga la conexión. De hecho, en esencia no hay diferencia entre la liberación secuencial o simultánea por parte de los hosts.

Para evitar el problema de los dos ejércitos, se usan temporizadores. Si no llega una respuesta a un FIN en un máximo de dos tiempos de vida del paquete, el emisor del FIN libera la conexión. Tarde o temprano el otro lado notará que, al parecer, ya nadie lo está escuchando, y también expirará su temporizador. En la práctica, pocas veces ocurren problemas.

3.5.8. Administración de temporizadores de TCP

TCP usa varios temporizadores (al menos de manera conceptual) para hacer su trabajo. El más importante de éstos es el RTO (**Retransmission TimeOut**). Cuando se envía un segmento, se inicia un temporizador de retransmisiones. Si la confirmación de recepción del segmento llega antes de que expire el temporizador, éste se detiene. Por otro lado, si el temporizador termina antes de que llegue la confirmación de recepción, se retransmite el segmento (y se inicia de nuevo el temporizador). Surge entonces la pregunta: ¿Qué tan grande debe ser el intervalo de expiración del temporizador?

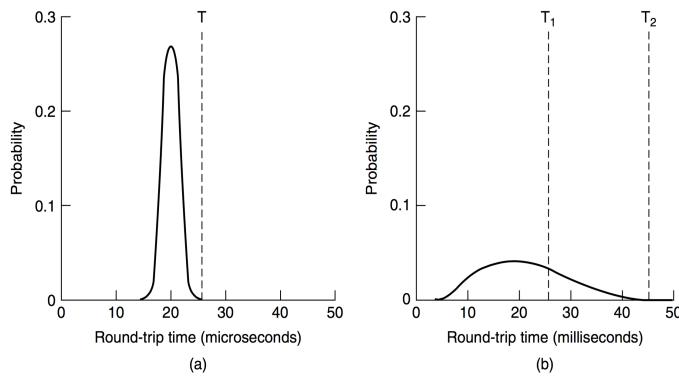


Figure 6-42. (a) Probability density of acknowledgement arrival times in the data link layer. (b) Probability density of acknowledgement arrival times for TCP.

La función de densidad de probabilidad del tiempo que tarda en regresar una confirmación de recepción TCP se parece más a la figura 6-42(b) que a la figura 6-42(a). Es más grande y variable. Es complicado determinar el tiempo de ida y vuelta al destino. Incluso cuando se conoce, es difícil decidir sobre el intervalo de expiración del temporizador. Si se establece demasiado corto, por decir T_1 en la figura 6-42(b), ocurrirán retransmisiones innecesarias e Internet se llenará de paquetes inútiles. Si se establece demasiado largo (por ejemplo, T_2), el desempeño sufrirá debido al largo retardo de retransmisión de cada paquete perdido. Es más, la varianza y la media de la distribución de llegadas de confirmaciones de recepción pueden variar con rapidez en unos cuantos segundos, a medida que se generan y se resuelven congestionamientos.

La solución es usar un algoritmo dinámico que ajuste de manera constante el intervalo de expiración del temporizador, con base en mediciones continuas del desempeño de la red. El algoritmo utilizado por lo general por el TCP se lo debemos a **Jacobson** y funciona de la siguiente manera. Por cada conexión, TCP mantiene una variable llamada SRTT (**Tiempo de Ida y Vuelta Suavizado**), que es la mejor estimación actual del tiempo de ida y vuelta al destino en cuestión. Al enviarse un segmento, se inicia un temporizador, tanto para ver el tiempo que tarda la confirmación de recepción como para activar una retransmisión si se tarda demasiado. Si llega la confirmación de recepción antes de expirar el temporizador, TCP mide el tiempo que tardó la confirmación de recepción, por decir R . Luego actualiza el SRTT de acuerdo con la fórmula:

$$SRTT = \alpha SRTT + (1-\alpha)R$$

en donde α es un factor de suavizado que determina la rapidez con que se olvidan los valores anteriores. Por lo común, $\alpha = 7/8$.

Incluso con un buen valor de SRTT, seleccionar la expiración adecuada del temporizador de retransmisión no es un asunto sencillo. Las primeras implementaciones de TCP usaban $2 \times RTT$, pero la experiencia demostró que un valor constante era inflexible, puesto que no respondía cuando subía la varianza.

Para corregir este problema, Jacobson propuso hacer que el valor de expiración del temporizador fuera sensible a la diferencia en los tiempos de ida y vuelta, así como al tiempo de ida y vuelta suavizado. Para este cambio hay que llevar el registro de otra variable suavizada, RTTVAR (**Variación de Tiempo de Ida y Vuelta**) que se actualiza mediante la siguiente fórmula:

$$RTTVar = \beta RTTVar + (1-\beta)|SRTT - R|$$

por lo general, $\beta = 3/4$. El tiempo de expiración de retransmisión, RTO, se establece así:

$$RTO = SRTT + 4RTTVar$$

La elección del factor 4 es un tanto arbitraria, pero se puede hacer la multiplicación por 4 con un solo desplazamiento y menos de 1 % de todos los paquetes llegan después de más de cuatro desviaciones estándar. Observe que RTTVar no es exactamente lo mismo que la desviación estándar (en realidad es la desviación media), pero es lo bastante parecida en la práctica.

Un problema que ocurre con la recopilación de las muestras, R , del tiempo de ida y vuelta es qué hacer cuando expira el temporizador de un segmento y se envía de nuevo. Cuando llega la confirmación de recepción, no está claro si ésta se refiere a la primera transmisión o a una posterior. Si adivinamos mal se puede contaminar seriamente el temporizador de retransmisión. Karn hizo una propuesta sencilla: no actualizar las estimaciones sobre ninguno de los segmentos retransmitidos. Además, se duplicará el tiempo de expiración con cada retransmisión sucesiva hasta que los segmentos pasen a la primera. La mayoría de las implementaciones de TCP lo utilizan.

El temporizador de retransmisiones no es el único temporizador que TCP utiliza. El temporizador de persistencia es el segundo de ellos. Está diseñado para evitar el siguiente interbloqueo.

1. El receptor envía una confirmación de recepción con un tamaño de ventana de 0 para indicar al emisor que espere.
2. Después el receptor actualiza la ventana, pero se pierde el paquete con la actualización.
3. Ahora, tanto el emisor como el receptor están esperando a que el otro haga algo.

Cuando expira el temporizador de persistencia, el emisor transmite un sondeo al receptor. La respuesta al sondeo proporciona el tamaño de la ventana. Si aún es cero, se inicia el temporizador de persistencia una vez más y se repite el ciclo. Si es diferente de cero, ahora se pueden enviar datos.

Un tercer temporizador que utilizan algunas implementaciones es el temporizador de seguir con vida (*keepalive*). Cuando una conexión ha estado inactiva durante demasiado tiempo, el temporizador de seguir con vida puede expirar para ocasionar que un lado compruebe que el otro aún está ahí. Si no se recibe respuesta, se termina la conexión. Esta característica es controversial puesto que agrega sobrecarga y puede terminar una conexión saludable debido a una partición temporal de la red.

3.5.9. Control de congestión en TCP

Bibliografía

- [1] TANENBAUN ANDREW S. Y WETHERALL, DAVID J. *Redes de Computadoras*, Quinta edición, PEARSON EDUCACIÓN, México, 2012.
- [2] DURÁN, JUAN , «Redes y Sistemas Distribuidos, filminas de clase», *FaMAF, UNC*.