lab2.md 3/30/2023

Lab 2 Writeup

徐亦昶

PB20000156

1. 在unwrap函数中·如果参数n溢出·则回到0·这时比起offset64, offset64 + (1ull << 32)会更接近 checkpoint·即上次的索引。维护绝对索引值的完整步骤:

- 计算n-isn,得到32位偏移量。
- 将偏移量扩展到64位得到offset64,高32位和checkpoint相同。
- 计算三个候选值:offset64 (1ull << 32)、offset64 (1ull << 32)、offset64 · 如果offset64 < (1ull << 32) · 则不考虑第一个候选值。
- 求候选值到checkpoint的距离,返回距离最近的候选值。
- 2. ISN即为SYN包seg的seg.header().segno.raw_value()。
- 3. 数据包内容(字符串)、位置索引、eof。内容决定向重组器写入了什么,位置索引决定写到重组器的哪里,eof决定是否设置重组器结束输入。
- 4. 难点在于对三次握手协议的理解。有一些地方需要注意:
- _base并不等于_isn,而是_isn+1。SYN包传入isn后,下一次期待传入的序号应该是isn+1。
- 如果数据包的起始位置低于 base, 但结尾超过 base, 也应该写入。
- 注意考虑数据包其实位置超出重组器容量的情况,应该返回false。
- 写入重组器的索引号应该为绝对序列号**减一**。
- 如果包的SYN和FIN位都是1,应该当作两个包处理。
- FIN包虽然可能没有负载,但是返回的ackno应该为原来的值+1(假设数据包按序接收)。

这些问题都可以通过make check_lab2的报错信息检查出,没有进行单步调试。

5. 建议对握手协议说得更具体一点,以及代码中_base的具体含义应在文档中给出。官方文档的序列号、绝对序列号、索引值关系举例也应该在文档中给出,以便于理解。

6.

lab2.md 3/30/2023

