# Conceitos, Algoritmos e Protocolos de Encaminhamento

# Comunicações por Computador

Licenciatura em Engenharia Informática Universidade do Minho

pítulos 4 e 5 do livro

Adaptado dos capítulos 4 e 5 do livro **Computer Networking: A Top Down Approach**J.Kurose & K.Ross, Addison-Wesley, 2016.



#### Sumário



#### Conceitos

- > Processo de *Forwarding*
- > Processo de *Routing*

#### Algoritmos de encaminhamento dinâmico

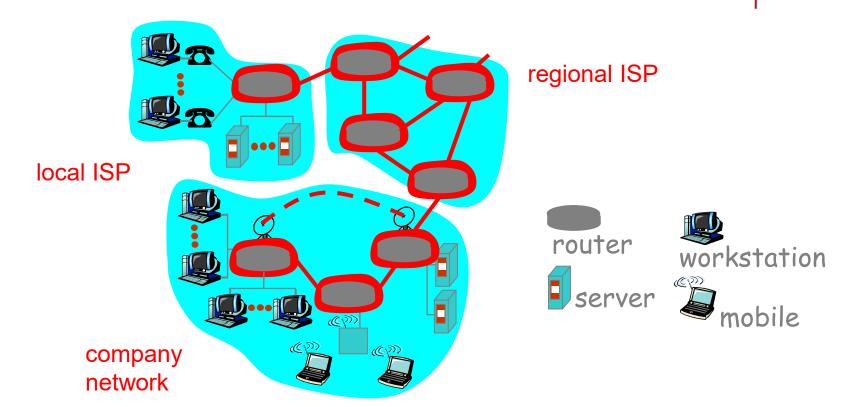
- Estado de Ligação (LS)
- Vetores de Distância (DV)
- Comparação entre DV e LS

#### Protocolos de encaminhamento IP

- Protocolos de encaminhamento interno (IGP)
- Protocolos de encaminhamento externo (EGP)

#### Introdução





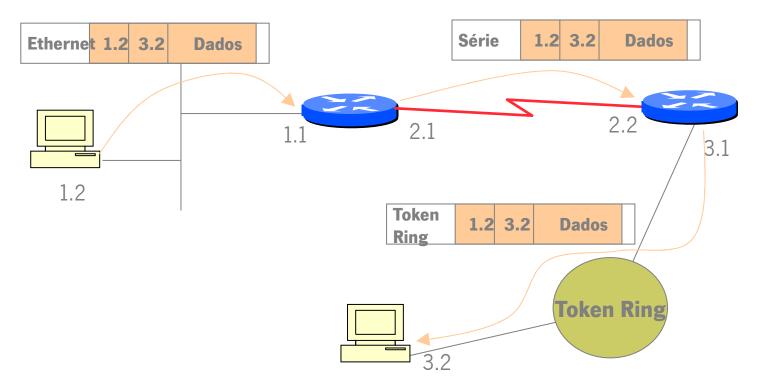
Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley

## Introdução



#### Routers armazenam e reenviam datagramas IP

"Desencapsula" no interface de entrada, encapsula no interface de saída, de acordo com o tipo de interface...



#### Introdução



#### • Reenvio (forwarding) num encaminhador:

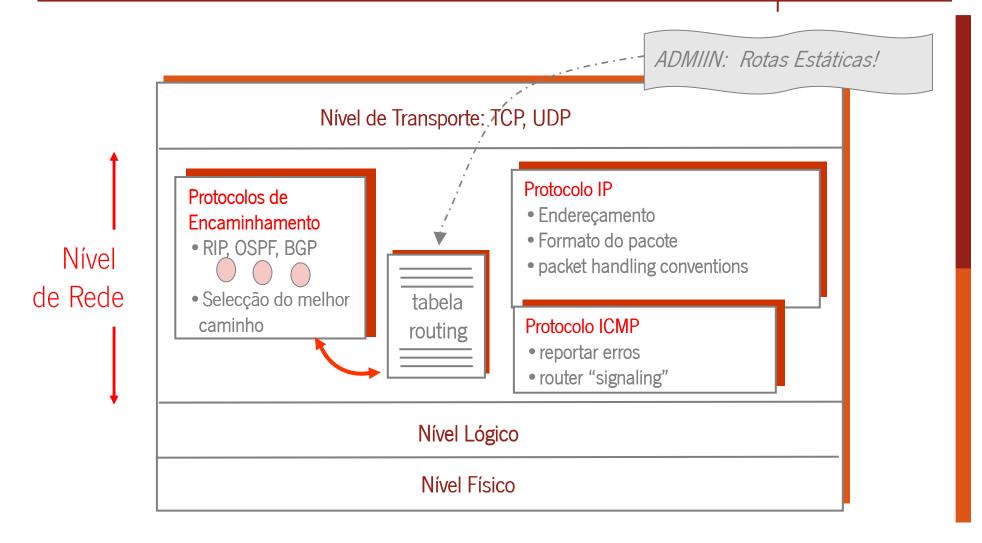
- > Utiliza a tabela de reenvio previamente preenchida pelos protocolos de encaminhamento ou pelo administrador;
- Procura na tabela, para um dado "destino", o "próximo salto" e o "interface de saída";
- Comuta o pacote pelo interface respetivo, encapsulando-o numa trama de acordo com o tipo de interface.

#### • Encaminhamento (routing):

- Preenche a tabela de encaminhamento com a(s) melhor(es) rotas para as redes de destino (classfull) ou para um conjunto de prefixos de endereços (classless);
- Pode ser um processo manual, feito pelo administrador encaminhamento estático;
- Ou, no caso mais comum, um processo automático resultante da operação de um protocolo de encaminhamento dinâmico.

## Introdução



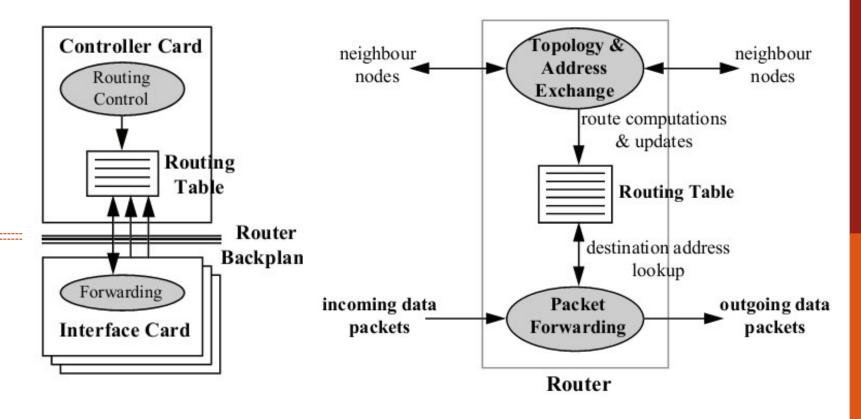


#### Routers - Arquitetura





**Plano de dados** (Reenvio)



a) Arquitetura básica

b) Componentes de routing

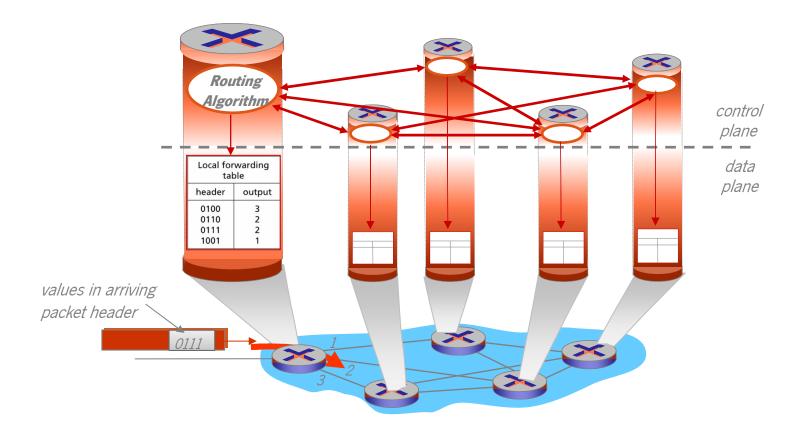
Fonte: James Aweya, IP router architectures: an overview





#### Existe uma componente de controlo em todos os routers!

(algoritmos de *routing* são distribuídos)



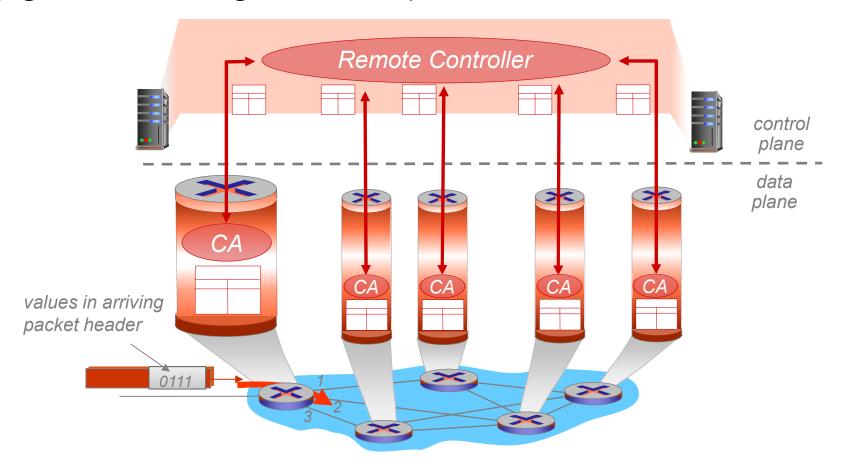
#### Routers - Plano de Controlo Centralizado



9

#### Um controlador remoto que interage com agentes locais (CA)!

(algoritmos de *routing* centralizados)



#### Conceitos – Algoritmo de *Routing*...



#### Algoritmo de Encaminhamento/ Routing

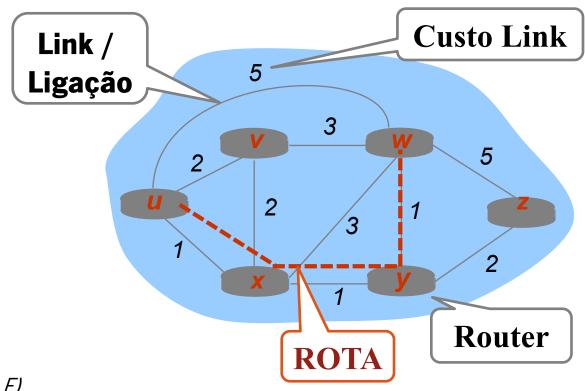
Dada uma topologia de rede (um conjunto de encaminhadores com ligações de rede a interligá-los), representável como um grafo com pesos nos arcos/ligações dos seus nós, o objetivo do algoritmo de encaminhamento é determinar um "bom" caminho desde o nó fonte/origem até ao nó destino.

#### A topologia de rede é um grafo em que:

- Os nós do grafo são os encaminhadores/routers;
- Os arcos do grafo são as ligações/ links da rede;
- O custo das ligações pode ser estabelecido em função de vários critérios (individualmente ou em conjunto), como por exemplo, o atraso, a capacidade/ritmo nominal, do nível de congestão, do custo operacional, da distância, etc.;
- Um "bom" caminho geralmente significa o caminho que minimiza ou maximiza o seu custo total...

## **Conceitos – A rede como um grafo...**





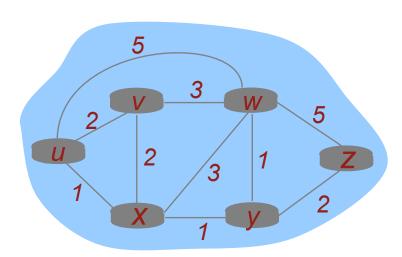
graph: G = (N, E)

 $N = set \ of \ routers = \{ u, v, w, x, y, z \}$ 

 $E = set \ of \ links = \{ (u,v), (u,x), (v,x), (v,w), (x,w), (x,y), (w,y), (w,z), (y,z) \}$ 

## **Conceitos – A rede como um grafo...**





c(S,D) = custo do link (S,D)

Custo de um caminho  $(x_1, x_2, x_3, ..., x_p) = c(x_1, x_2) + c(x_2, x_3) + ... + c(x_{p-1}, x_p)$ 

Os algoritmos de encaminhamento geralmente procuram caminhos de custo mínimo!

#### **Tabelas de Encaminhamento**



Nó u

Destino	Próximo Nó	Link	Custo
U	U		0
• • •	***	• • •	• • •
X	X	L <sub>ux</sub>	1
• • •	***	• • •	• • •
W	X	L <sub>ux</sub>	3

#### **Conceitos – Tipos de Algoritmos**



Os algoritmos de encaminhamento podem gerir a informação de duas formas distintas:

#### **Global:**

- Todos os encaminhadores têm um conhecimento completo da topologia e custo das ligações;
- Algoritmos de estado das ligações (*Link State* LS).

#### **Descentralizada:**

- Os encaminhadores só conhecem os vizinhos a que estão fisicamente/logicamente ligados e o custo das ligações respetivas;
- O processo de computação é iterativo, havendo troca de informação entre vizinhos;
- Algoritmos de vetor de distância (*Distance Vector* DV).

#### Algoritmos *Link State* (LS)

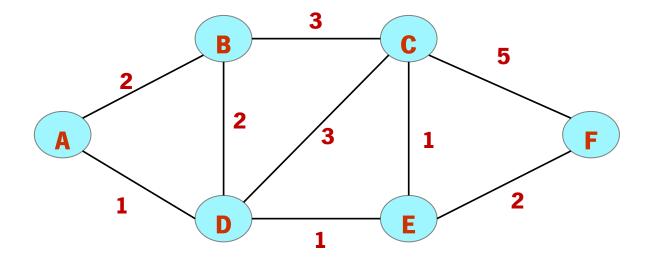


- Todos os nós da topologia espalham pela rede informação sobre o estado das suas ligações de forma a construírem a base de dados topológica (usando um método de inundação fiável – *Reliable Flooding*):
  - Inicialmente necessitam de conhecer apenas os seus vizinhos diretos, para quem enviam a identificação de todos os outros seus vizinhos, bem como o custo das ligações respetivas;
  - Um nó/encaminhador ao receber esta informação atualiza a sua base de dados topológica e reenvia a informação para todos os seus vizinhos;
  - > Ao fim de algum tempo todos os nós possuem um conhecimento completo da topologia e dos custos de todas as ligações.
- Com esta informação, em cada nó/encaminhador, é executado um algoritmo de descoberta dos caminhos de custo mínimo, normalmente o algoritmo de **Dijkstra**.
- Com o resultado obtido da aplicação do algoritmo anterior é preenchida a tabela de encaminhamento do nó.

#### **Algoritmos LS – Exemplo**



- Usando um algoritmo de estado da ligação, qual a visão topológica da rede que tem o nó A no final da primeira iteração de troca de informação (*Link State Announcement* – LSA)?
- Seria correto calcular as rotas nesta fase? Quando seria?



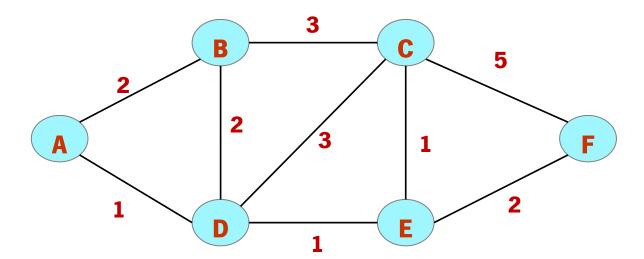
# **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de *flooding:* 

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

(Grafo da rede vai sendo construído com a informação dos LSA de todos os nós.)

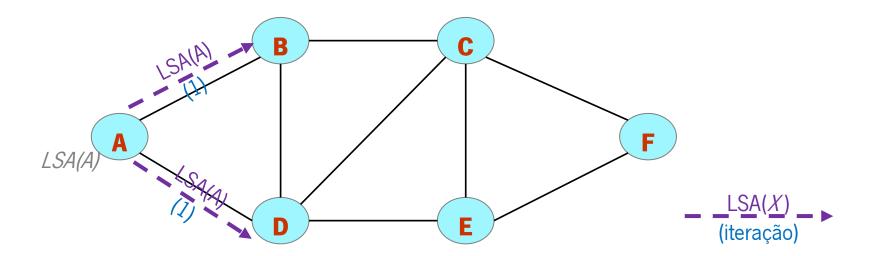


## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de *flooding:* 

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

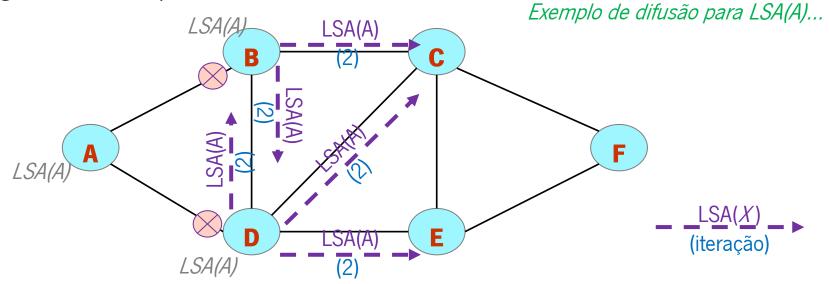


## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

Os vizinhos reenviam também a todos, exceto de onde receberam! Ignoram-se as cópias.



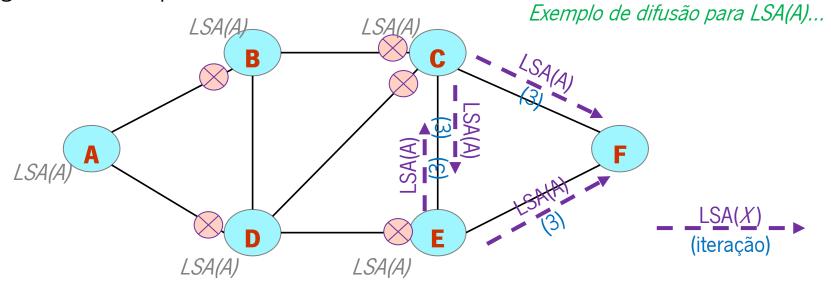
## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

Os vizinhos reenviam também a todos, exceto de onde receberam! Ignoram-se as cópias.

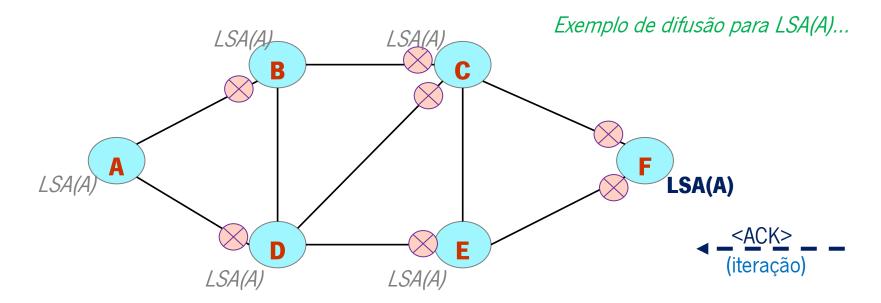


## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

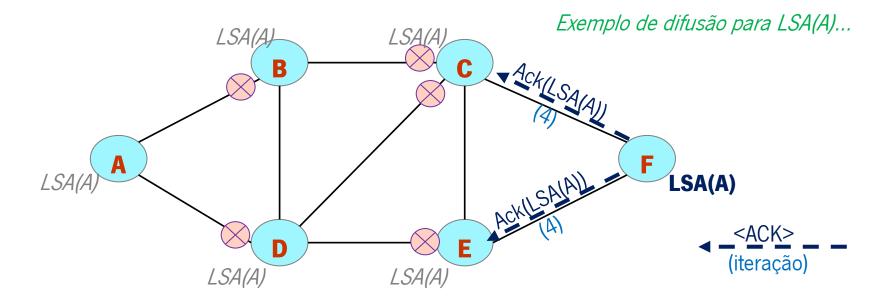


## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

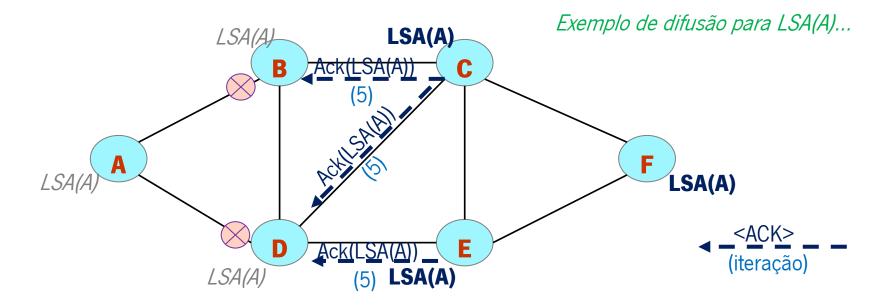


## **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

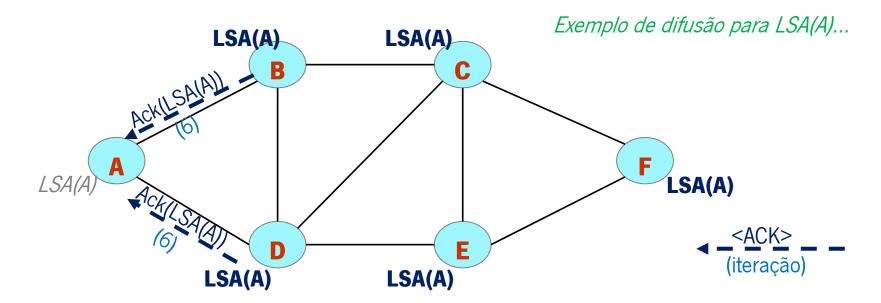


### **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$

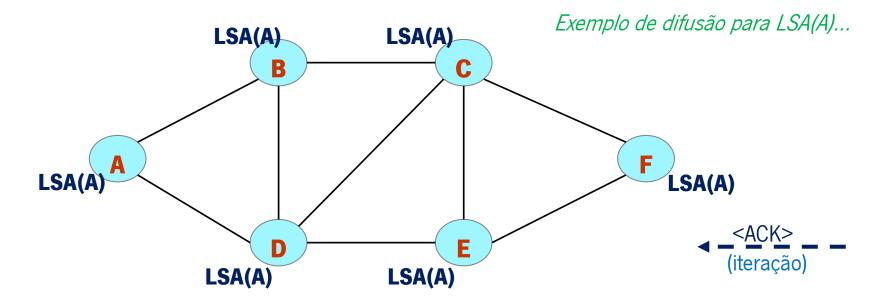


#### **Algoritmos LS – Exemplo**



1. Cada nó gera uma mensagem LSA com o estado das suas ligações e envia aos vizinhos através de difusão (*flooding*):

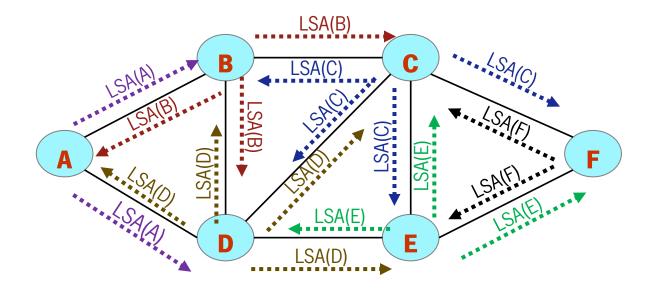
$$LSA(A) = \{ (B, 2); (D, 1) \}, ..., LSA(F) = \{ (C, 5); (E, 2) \}$$



## **Algoritmos LS – Exemplo**



O processo tem de ser executado em simultâneo para todos os LSA(X)! Por cada iteração, os LSA afastam-se do nó de origem.



#### Algoritmos LS – Dijkstra



# Algoritmo iterativo que ao fim de K iterações consegue descobrir os caminhos de custo mínimo de um determinado nó para K destinos:

- Seja c(i,j)≠∞ o custo da ligação do nó i para o nó adjacente j;
- Se o nó i e o nó j não estão diretamente ligados, então c(i,j)=∞;
- Seja D(v) o custo do caminho desde o nó origem até ao nó v;
- Seja p(v) o nó que antecede v no caminho desde o nó de origem até ao nó v;
- Seja N' o conjunto de todos os nós para os quais já se conhece o caminho de custo mínimo...
- Então o algoritmo Dijkstra para cálculo num nó origem dos valores mínimos D(v) para todos os nós da rede é dado por...

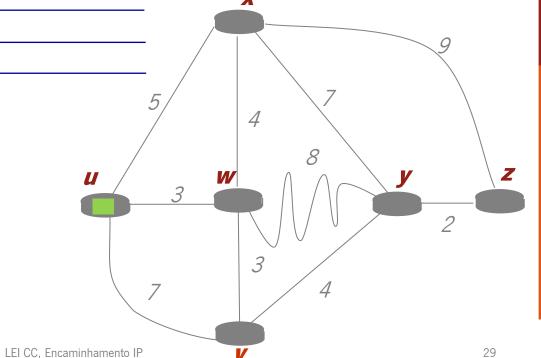
#### **Algoritmos LS – Dijkstra**



```
** Algorithm for node A
   Initialization:
     N' = \{A\}
     for all nodes B
       if B adjacent to A
4
           then D(B) = c(A,B)
       else D(B) = \infty
    Loop
      find C not in N' such that D(C) is a minimum
10
   add C to N'
     for all B adjacent to C and not in N'
12
         D(B) = \min(D(B), D(C) + c(C,B))
13
      ** new cost to B is either old cost to B or known
14
      ** shortest path cost to C plus cost from C to B
   until all nodes in N'
15
```

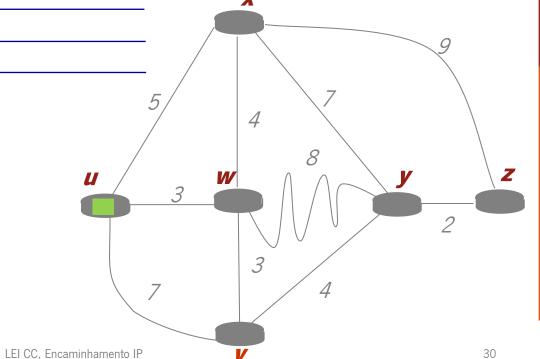


Step	<b>N</b> ′	D( <b>w)</b> p(w)	_	
0	И			



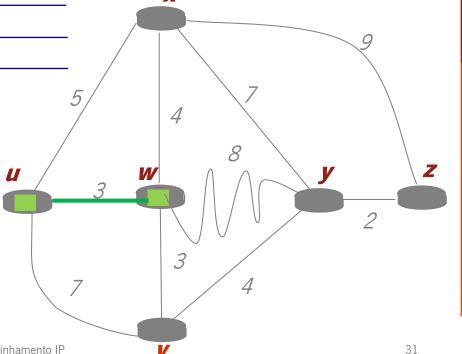


		D( <b>v</b> )	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	N'	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	3,u	5,u	$\infty$	∞



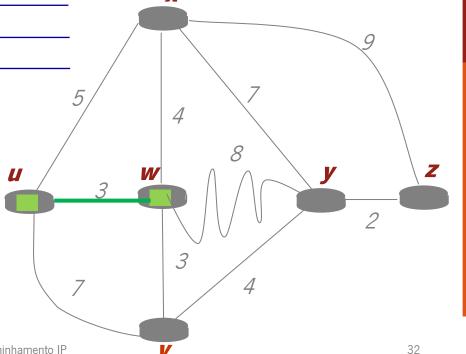


		D(v)	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D(z)
Step	<b>/</b> /′	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	<i>p(z)</i>
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW					



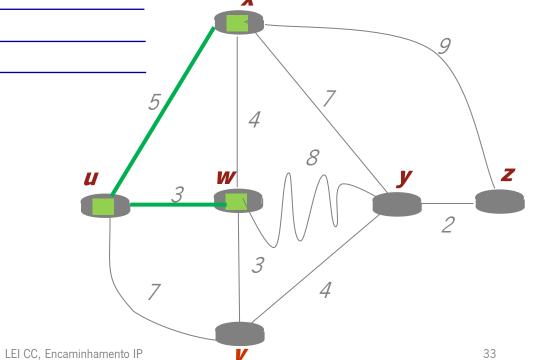


		$D(\mathbf{v})$	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	<b>/</b> /′	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		5, <i>u</i>	11,W	$\infty$



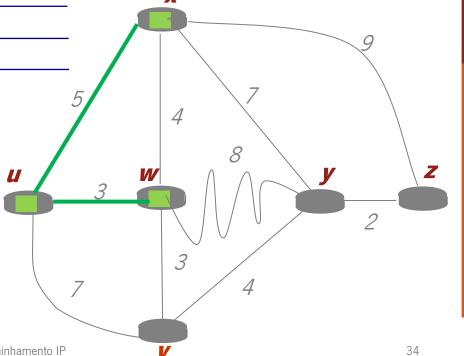


		$D(\mathbf{v})$	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	<b>N</b> ′	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		<i>5,U</i>	11,W	00
2	UWX					



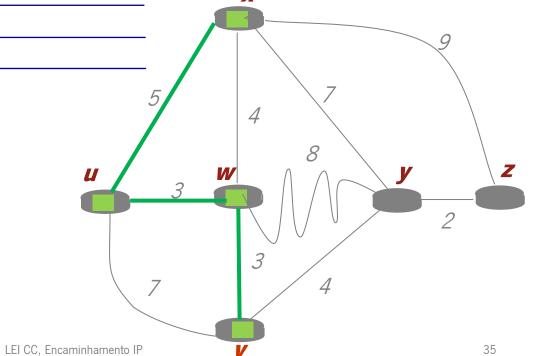


		D(v)	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D(z)
Step	<i>N'</i>	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	<i>7,u</i>	<i>3,u</i>	5,u	00	$\infty$
1	UW	6,w		<i>5,U</i>	11,W	∞
2	UWX	6,W			11, W	14,x



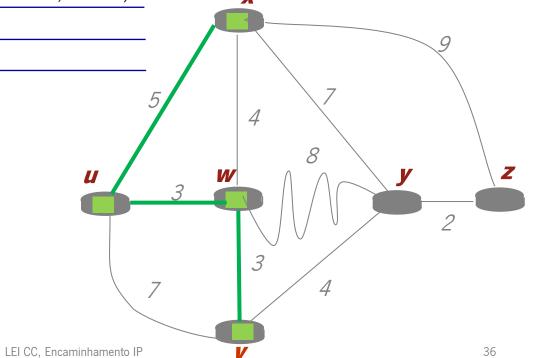


		D( <b>v</b> )	D( <b>w</b> )	D( <b>x</b> )	D(y)	D(z)
Step	<b>/</b> /′	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	<i>p(z)</i>
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		5,4	11,W	$\infty$
2	UWX	6,W			11, W	14,x
3	UWXV					





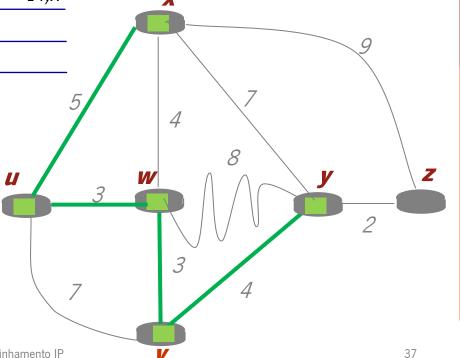
		D( <b>v</b> )	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	<i>N'</i>	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	<i>∞</i>	∞
1	UW	6,w		<i>5,U</i>	11,W	$\infty$
2	UWX	6,W			11, W	14,x
3	UWXV				10, v	14,x



## **Algoritmo Dijkstra – Exemplo**



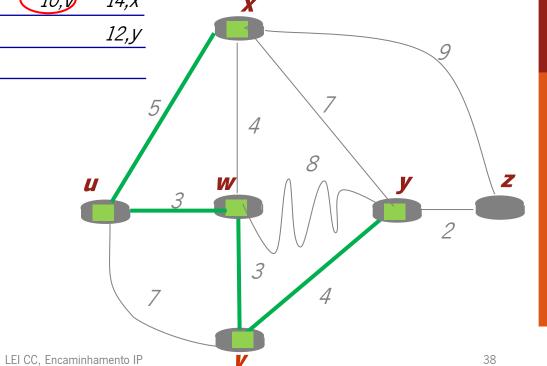
		D(v)	D( <b>w</b> )	D(x)	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	<i>N'</i>	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	<i>7,u</i>	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		<i>5,U</i>	11,W	$\infty$
2	UWX	6,W			11, W	14,x
3	UWXV			(	10,1	14,x
4	UWXVY					



## **Algoritmo Dijkstra – Exemplo**



		D(v)	D(w)	D(x)	D( <b>y</b> )	D(z)
Step	<i>N'</i>	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		<i>5,u</i>	11,W	∞
2	UWX	6,W			11, W	14,x
3	UWXV			(	10,1	14,x
4	UWXVY					12,y



## **Algoritmo Dijkstra – Exemplo**



		D( <b>v</b> )	D( <b>w</b> )	D( <b>x</b> )	D( <b>y</b> )	D( <b>z</b> )
Step	N'	p(v)	p(w)	p(x)	P(y)	p(z)
0	И	<i>7,u</i>	<i>3,u</i>	5,u	∞	∞
1	UW	6,w		<i>5,u</i>	11,W	<i>∞</i>
<i>2 3</i>	UWX	6, W			11,W	14,x
3	UWXV			(	10,V	14,x
4	UWXVY					12,
5	<i>UWXVYZ</i>					
						u /
						<b>6</b>

LEI CC, Encaminhamento IP

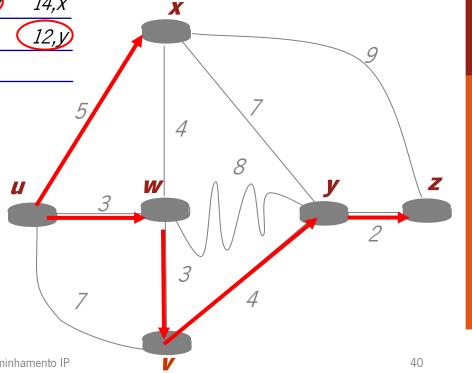
39

### **Algoritmo Dijkstra – Exemplo**



		$D(\mathbf{v})$	D(w)	D(x)	D( <b>y</b> )	D(z)
Step	<i>N'</i>	p(v)	p(w)	p(x)	p(y)	p(z)
0	И	7,u	<i>3,u</i>	5,u	$\infty$	$\infty$
1	UW	6,w		<i>5,U</i>	11,W	∞
2	UWX	6,W			11, W	14,x
3	UWXV			(	10,1	14,x
4	UWXVY					12,y
5	<i>UWXVYZ</i>					

**Nota:** Construir a árvore de caminhos mais curtos, registando os predecessores... Quando existirem empates podem ser resolvidos arbitrariamente/aleatoriamente.





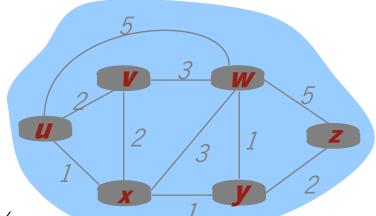


9	Step	N'	D(v),p(v)	D(w), p(w)	D(x),p(x)	D(y),p(y)	D(z),p(z)
	0	И	2,u	<i>5,u</i>	<i>1,u</i>	$\infty$	00
	1	UX <b>←</b>	2,u	<i>4,</i> x		2,x	∞
	2	UXY	2,U	3, y			<i>4,y</i>
	3	UXYV		<i>3,y</i>			<i>4,y</i>
	4	<i>UXYVW</i>					—— <i>4,y</i>

5 uxyvwz



http://gaia.cs.umass.edu/kurose\_ross/interactive/



## Algoritmo Dijkstra – Outro exemplo



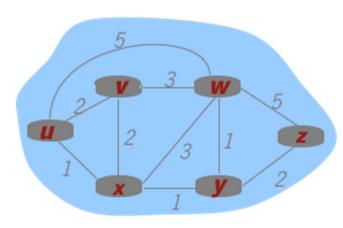


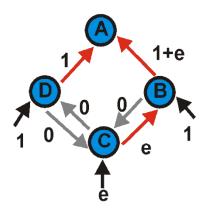
Tabela de encaminhamento do nó u

Destino	Próximo Nó	Link	Custo
u	u		0
V	V	(u,v)	2
W	X	(u,x)	3
X	X	(u,x)	1
у	X	(u,x)	2
Z	X	(u,x)	4

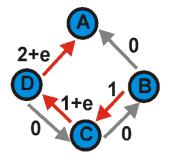




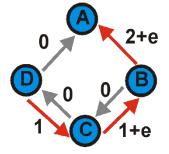
- Esforço/Complexidade do algoritmo para N nós da rede é O(N²), portanto, a implementação dos algoritmos LS têm alguns problemas de escalabilidade.
- Na presença de métricas assimétricas que espelham o estado da rede (por exemplo, se a métrica refletir a carga nas ligações) o cálculo da melhor rota sofre oscilações (ver exemplo abaixo em que a métrica reflete a quantidade de dados transmitidos).



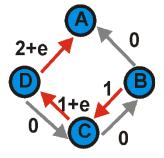
(a): initial routing



(b): B, C detect better path to A, clockwise



(c): B, C, D detect better path to A, counterclockwise



(d): B, C, D detect better path to A, clockwise

## **Algoritmos** *Distance Vector* (DV)



Ao contrário dos algoritmos LS, os algoritmos DV não usam informação global, são distribuídos, iterativos e assíncronos.

- Cada nó recebe informação de encaminhamento de algum dos seus vizinhos diretos, recalcula a tabela de encaminhamento e envia essa informação de encaminhamento de volta;
- O processo continua até que não haja informação de encaminhamento a ser trocada entre nós vizinhos, i.e., até que a informação de encaminhamento convirja;
- Não exige que os nós estejam sincronizados uns com os outros em relação à topologia completa da rede.

## Algoritmos DV – Equação de Bellman-Ford

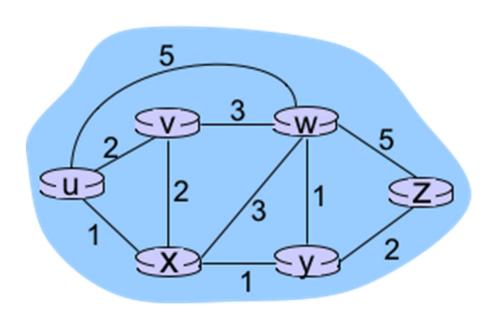


Seja  $\mathbf{c}(\mathbf{x},\mathbf{v})$  o custo do caminho entre  $\mathbf{x}$  e  $\mathbf{v}$  adjacentes e  $\mathbf{V}_{\mathbf{x}}$  o grupo de todos os nós vizinhos/adjacentes a  $\mathbf{x}$ , então o custo do melhor caminho de  $\mathbf{x}$  para  $\mathbf{y}$  (ou a rota de custo mínimo entre o nó  $\mathbf{x}$  e o nó  $\mathbf{y}$ ) é dado por:

 $d_x(y) = min \{ c(x,v) + d_v(y) \}$ , para todos os v em  $V_x$ 

#### Algoritmos DV – Equação de Bellman-Ford





#### **Exemplo:**

Se, em certo momento, já se souber que:  $d_v(z) = 5$ ,  $d_w(z) = 3$ ,  $d_x(z) = 3$ , então,

$$d_u(z) = min \{ c(u,v) + d_v(z), c(u,w) + d_w(z), c(u,x) + d_x(z) \}$$
  
= min  $\{2 + 5, 5 + 3, 1 + 3\} = 4$ 

#### **Algoritmos DV**



#### Sabendo que:

- N' é o grupo de todos os nós da rede e que x € N'
- $V_x$  é o grupo de nós adjacentes/vizinhos de x
- O nó  $\mathbf{x}$  conhece o custo para todos os seus vizinhos  $\mathbf{C}_{\mathbf{x}} = \{ \mathbf{c}(\mathbf{x}, \mathbf{v}) \}, \mathbf{v} \in \mathbf{V}_{\mathbf{x}}$
- O custo teórico do melhor caminho de x para y é dado por d<sub>x</sub>(y) = min { c(x,v) + d<sub>v</sub>(y) }, y ∈ N', v ∈ V<sub>x</sub>
- Seja o custo do melhor caminho de  $\mathbf{x}$  para  $\mathbf{y}$  expresso por  $\mathbf{D}_{\mathbf{x}}(\mathbf{y})$ ,  $\mathbf{y} \in \mathbf{N}'$
- Então...

#### **Algoritmos DV**



48

- O nó **x** mantém um vetor de distâncias próprio expresso por  $DV_x = \{ D_x(y) \}, y \in N'$
- O nó  $\mathbf{x}$  também mantém os vetores de distâncias dos seus vizinhos  $\mathbf{DV_v} = \{ \mathbf{D_v(y)} \}, \mathbf{y} \in \mathbf{N'}, \mathbf{v} \in \mathbf{V_x}$
- ullet Cada nó old x envia periodicamente a sua *estimativa*  $old DV_x$  a todos os seus vizinhos
- ullet Quando um nó **x** recebe um novo  $\mathbf{DV_v}$  de um dos seus vizinhos atualiza o seu próprio vetor  $\mathbf{DV_x}$
- Em condições normais, a estimativa de  $D_x(y)$  converge para o valor de  $d_x(y)$  ao fim de algum tempo
- A troca contínua dos DV mantém a convergência

#### **Algoritmos DV**



#### Cada nó:

*Wait* (msg do vizinho c/ info alteração menor-custo do link local)

recalcular tabela distâncias

if mudou(menor-custo(qqDEST) then notify vizinhos

#### O processo é iterativo e assíncrono.

Cada iteração local é causada por:

- mudança custo link local
- mensagem do vizinho: vizinho anuncia novo custo

#### O processo é distribuído.

Cada nó notifica vizinhos apenas quando muda o menor custo para qualquer destino.

#### **Algoritmo Bellman-Ford**



$$\begin{array}{c}
X \\
D(Y,Z)
\end{array} = \begin{array}{l}
\text{distance } from \ X \text{ to} \\
Y, \text{ } via \text{ Z as next hop}
\end{array}$$

$$= c(X,Z) + \min_{W} \{D^{Z}(Y,W)\}$$

#### At each node, X:

Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley

```
1 Initialization:
2 for all adjacent nodes v:
3    D<sup>X</sup>(*,v) = infty /* "for all rows" */
4    D<sup>X</sup>(v,v) = c(X,v)
5 for all destinations, y
6    send min<sub>w</sub>D(y,w) to each neighbor
7    /* w over all X's neighbors */
```

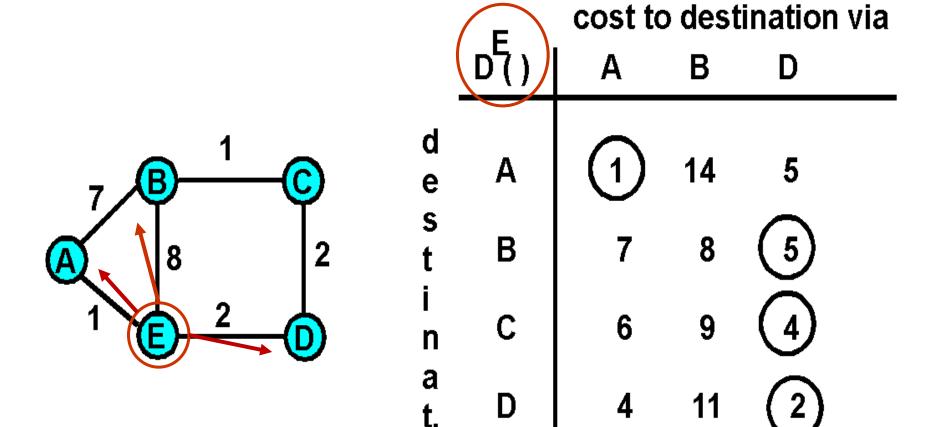
#### **Algoritmo Bellman-Ford**



```
8
   loop forever
     wait (until I see a link cost change to neighbor V
9
           or until I receive update from neighbor V)
10
     if (c(X,V)) changes by d)
12
13
       /* change cost to all dest's via neighbor v by d */
       /* note: d could be positive or negative */
14
       for all destinations y: D^{X}(y,V) = D^{X}(y,V) + d
15
16
     else if (update received from V for destination Y)
17
18
       /* shortest path from V to some Y has changed */
       /* V has sent a new value for its min_{\omega} D^{\vee}(Y, \omega) */
19
       /* call this received new value as "newval" */
20
       for the single destination y: D^{X}(Y,V) = c(X,V) + newval
21
22
23
     if we have a new min D^{X}(Y, w) for any destination Y
        send new value of min_w D^X(Y, w) to all neighbors
24
```

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**





Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001





Custo para o destino via

D	≡()	des A	stino vi B	a D
	A	1	14	5
no	В	8	8	5
destino	С	6	9	4
	D	4	11	2

		Saída	Custo
	Α	A,	1
OU	В	D,	5
destino	С	D,	4
	D	D,	2

Tabela DV \_\_\_\_\_

Tabela Encaminhamento

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**

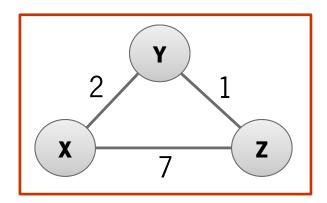


Tabelas DV

	Vizinhos				
	DX	Y	Z		
estinos	Υ	2	∞		
Des	Z	∞	7		

		Vizinh	105
	D <sup>Y</sup>	Х	Z
estinos	Χ	2	∞
Des	Z	∞	1





#### Inicialização:

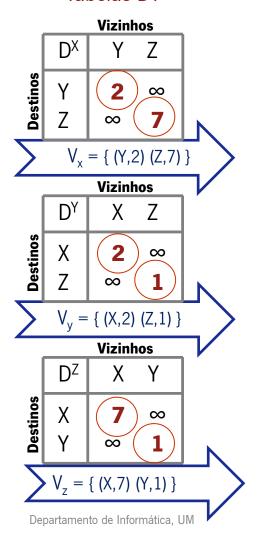
...Custo para os vizinhos é o custo do link direto

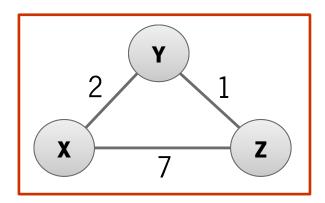
...Todos os outros a infinito

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**



#### Tabelas DV





...Preparar DV com as melhores distâncias

....Enviar DV a todos os vizinhos

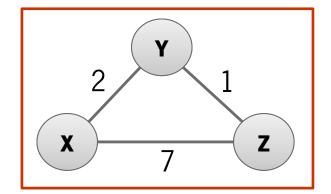
#### **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**



#### Tabelas DV



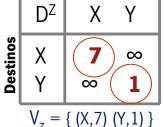




#### $D^{\gamma}$ Z Destinos Χ $\infty$

$$V_{V} = \{ (X,2) (Z,1) \}$$

#### **Vizinhos**



Departamento de Informática, UM

O Nó X Recebe Vetores de Y e Z e atualiza tabela:

→ Y diz que chega a Z com custo 1

$$D^{X}(Z,Y) = c(X,Y) + D^{Y}(Z,Z) = 2 + 1 = 3$$

→ Z diz que chega a Y com custo de 1

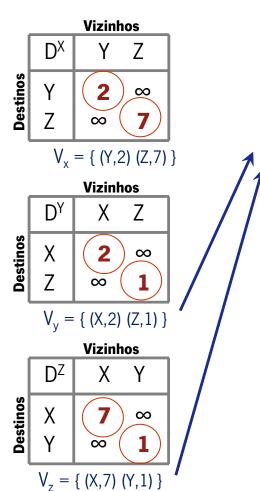
$$D^{X}(Y,Z) = c(X,Z) + D^{Z}(Y,Y) = 7 + 1 = 8$$

aplicando a equação Bellman-Ford!

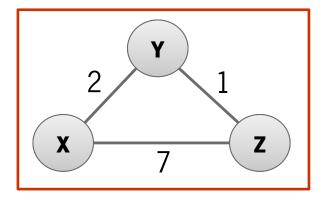
#### **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**



#### Tabelas DV







Escolhe as melhores distâncias...

... se houver alterações envia aos vizinhos!

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**



#### Tabelas DV



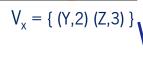
 $V_z = \{ (X,7) (Y,1) \}$ 

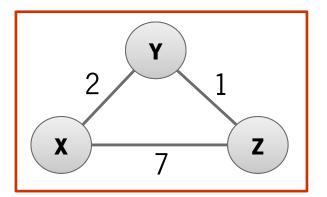
 $\infty$ 

Destinos

Χ





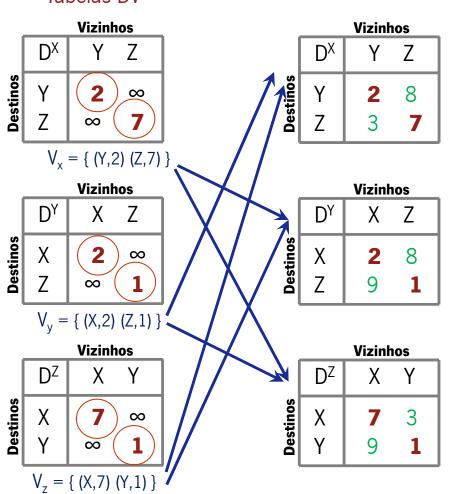


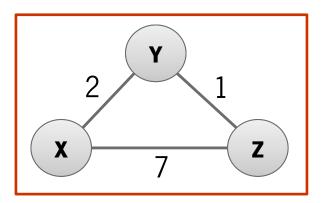
... na segunda iteração

#### **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**



#### Tabelas DV

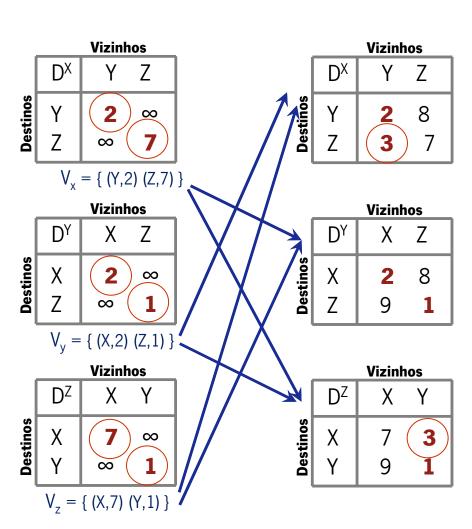




... o mesmo se passa nos nós Y e Z

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**





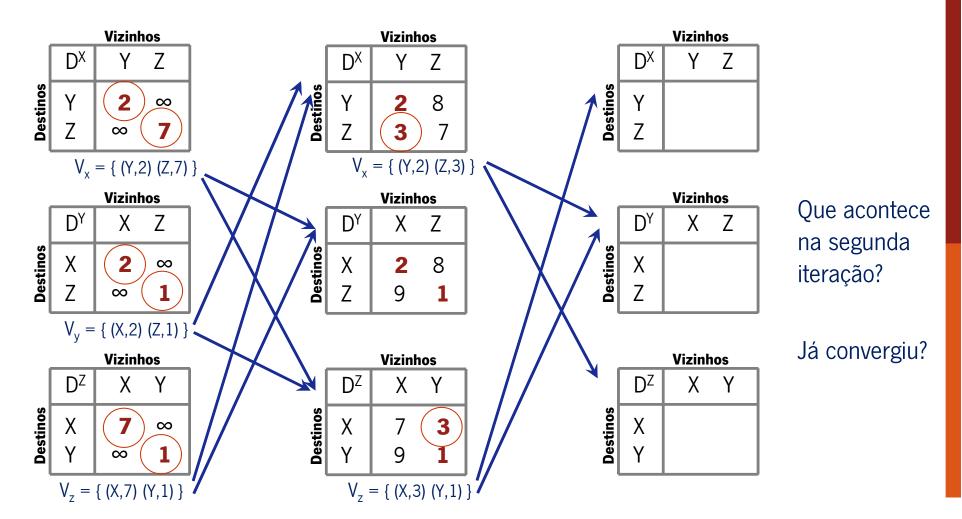
Nó X: Aprendeu uma nova rota para Z por Y

Nó Y... não melhorou nenhuma rota. Convergiu. Não envia nada.

Nó Z: Aprendeu uma nova rota para X por Y

## **Algoritmo Bellman-Ford – Exemplo**

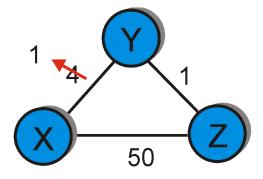




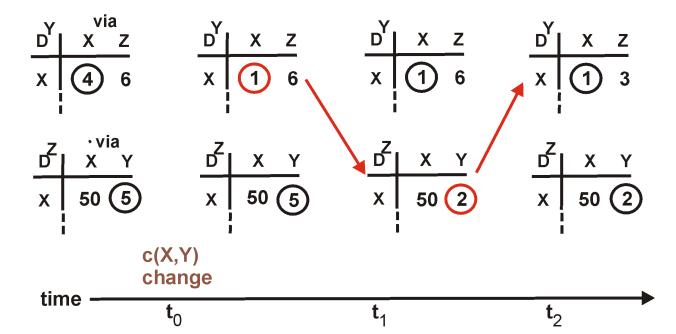
#### **Algoritmos DV – Problemas**



Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001



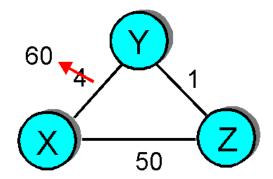
DV: Good news...
...travel fast



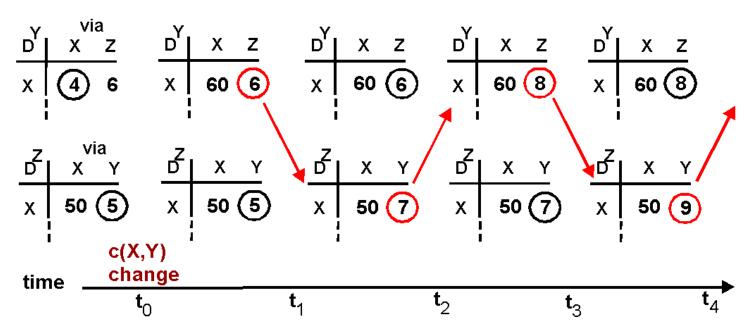
#### **Algoritmos DV – Problemas**



Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001



DV: Bad news...
...travel slow...
and may count to infinity...







• Divisão do horizonte (Split Horizon)

Se Y aprendeu rota para X com Z, nunca ensina essa rota a Z!

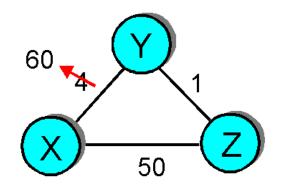
Envenenamento do percurso inverso (Poison Reverse)

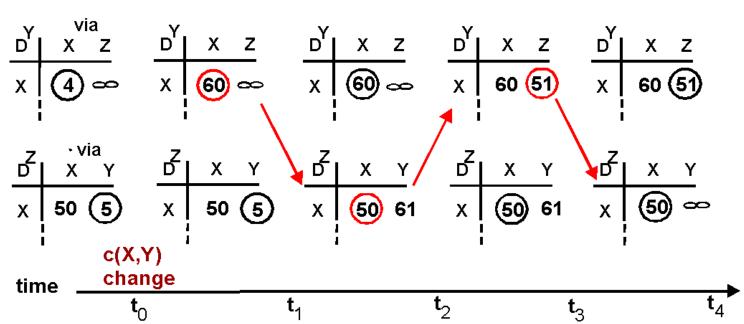
Se Y aprendeu rota para X com Z, então "mente" a Z anunciando que o custo da sua rota para X é igual a infinito!





Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001

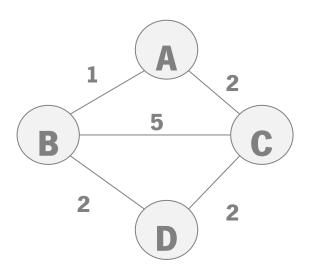




#### **Exercícios**



- 1. Construa as tabelas de informação calculadas para o nó A seguindo o algoritmo Dijkstra e indique a tabela de encaminhamento final?
- 2. Calcule as tabelas DV para todos os nós seguindo o algoritmo Bellman-Ford até o encaminhamento em todos os nós convergir, tendo em consideração que usava o mecanismo de envenenamento da rota inversa para evitar ciclos/loops.



#### Reflexões finais comparativas – LS vs DV



#### Sobrecarga introduzida pela mensagens de controlo:

- Nos algoritmos LS todos os nós necessitam de conhecer o custo de todas as ligações, por isso, sempre que o custo de uma ligação muda, uma mensagem com o novo custo tem que ser enviada para todos os nós para que todos conheçam a nova topologia;
- Nos algoritmos DV a mudança do custo de uma ligação só provoca o envio de mensagens se resultar na mudança da tabela de encaminhamento.

#### • Convergência:

- Os algoritmos LS convergem mais depressa mas, com alguns tipos de métricas dinâmicas estão sujeitos a oscilações;
- Os algoritmos DV convergem lentamente, podem apresentar ciclos enquanto não convergem, e é necessário incluir mecanismos para resolver o problema dos *loops* de eventuais contagens até ao infinito.

#### Reflexões finais comparativas - LS vs DV



#### Robustez:

- Nos algoritmos LS, cada encaminhador calcula a sua tabela de encaminhamento usando a base de dados topológica, de forma independente dos outros encaminhadores. Isso confere a este tipo de algoritmos uma robustez maior.
- Nos algoritmos DV, se algum encaminhador estiver a calcular mal a sua tabela de encaminhamento, os erros cometidos vão-se propagar aos outros encaminhadores da topologia.

#### Recursos computacionais:

Os algoritmos LS são mais exigentes do que os algoritmos DV, quer em termos de memória (base de dados topológica vs tabela de distâncias), quer em termos de capacidade de processamento.

# **Encaminhamento IP PROTOCOLOS**



#### Baseados em algoritmos LS:

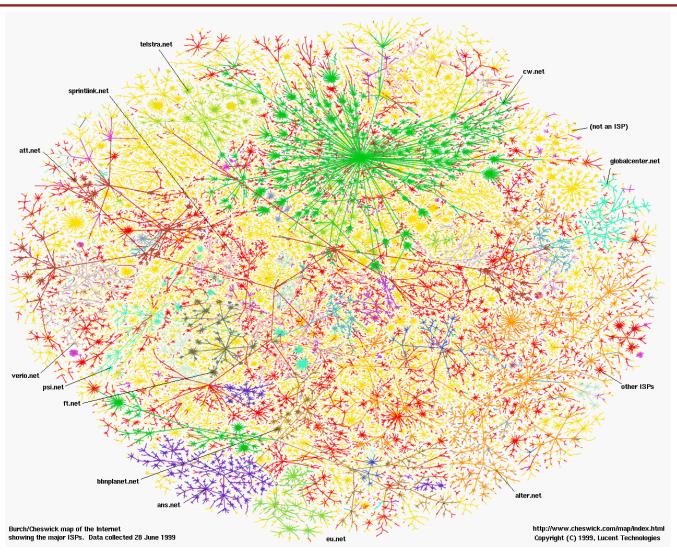
- > OSPF Open Shortest Path First
- OSI ISIS OSI Intermediate System to Intermediate System Routing

#### Baseados em algoritmos DV:

- RIP Routing Information Protocol
   (Existe em todos os sistemas operativos)
- ➤ IGRP *Interior Gateway Routing Protocol* (CISCO)
- EIGRP Extended IGRP (CISCO)

## A Internet...





#### A Internet...



Por razões de escala e de autonomia administrativa, a internet não pode ser encarada como uma topologia de rede onde todos os encaminhadores executam o mesmo algoritmo de encaminhamento para encontrar os melhores caminhos para todos os destinos possíveis!

- O número de encaminhadores é demasiado grande pelo que a sobrecarga necessária (para o cálculo, armazenamento e comunicação da informação de encaminhamento) demasiado exigente;
- Idealmente, uma organização deveria poder escolher o algoritmo de encaminhamento que deseja utilizar nas suas redes.

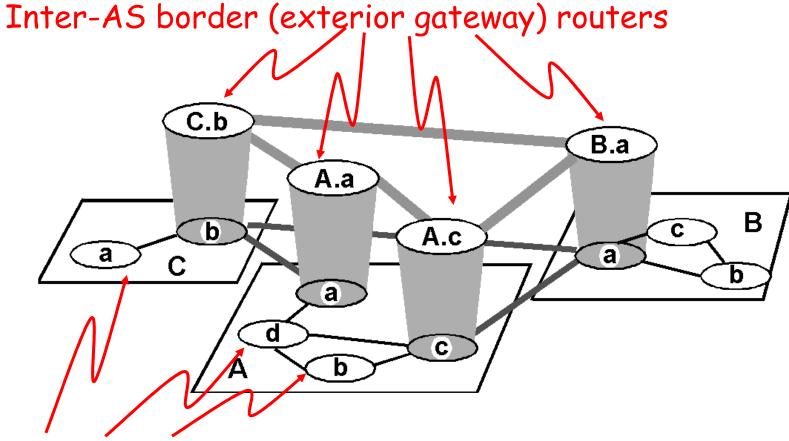
# **Encaminhamento IP Sistemas Autónomos**



- Estes problemas são resolvidos agregando os encaminhadores em
   Sistemas Autónomos (Autonomous Systems AS):
  - > Os encaminhadores dentro de um mesmo AS utilizam todos o mesmo algoritmo de encaminhamento (LS ou DV) e possuem informação acerca de todos os encaminhadores que fazem parte do sistema autónomo;
  - Os protocolos de encaminhamento que se utilizam no interior de um sistema autónomo designam-se por protocolos Intra-Domínio (*Intra-Domain Routing Protocols*) ou internos (*Interior Gateway Protocol* – IGP).
- Para interligar os diferentes AS entre si é necessário utilizar, pelo menos, um encaminhador de fronteira por AS e, com eles, constituir uma rede de "nível hierárquico superior":
  - Esses encaminhadores além de executarem o protocolo intra-domínio, utilizam um protocolo de encaminhamento Inter-Domínio (*Inter-Domain Routing Protocols*) ou externos (*Exterior Gateway Protocol* EGP).

## **Sistemas Autónomos**



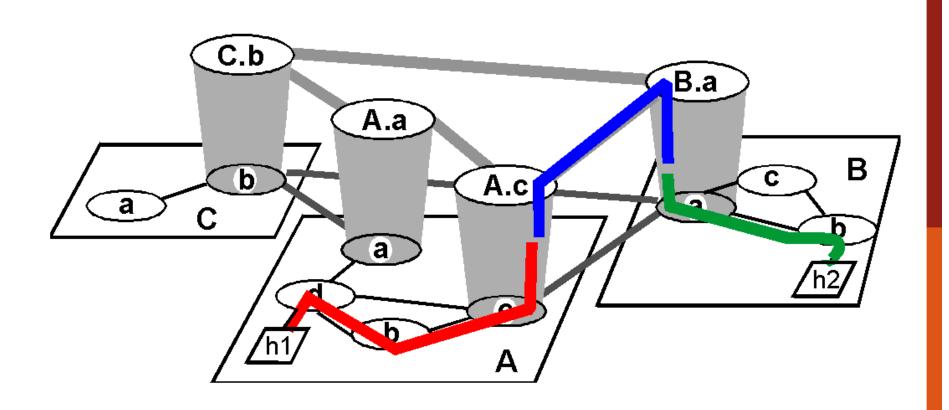


Intra-AS interior (gateway) routers

Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001

#### **Sistemas Autónomos**





Fonte: Computer Networking: A Top-Down Approach Featuring the Internet, J. Kurose, Addison-Wesley, 2001

# **Encaminhamento IP Sistemas Autónomos**



- Identificação dos AS:
  - Os números de AS podem ser privados (AS 64512 até ao AS 65535) ou públicos (atribuídos pelo IANA, ou autoridades regionais, como o RIPE na Europa);
  - > Essa identificação é usada nas trocas de informação de encaminhamento com os sistemas autónomos vizinhos.
- Os AS que fazem negócio com a conetividade também se designam por Provedores de Serviço Internet (*Internet Service Providers* – ISP):
  - Estabelecem acordos de parceria entre si (*peering agreements*), restringindo-se a troca de rotas se estão ao mesmo nível (em termos de fluxo de informação);
  - Se não estão ao mesmo nível, o de nível inferior (*downstream*) é cliente do serviço e o de nível superior (*upstream*) é o fornecedor do serviço.

#### **Sistemas Autónomos**





A comunicação entre a REDE1 e a REDE2 é possível se e só se:

- (1) REDE1 anunciada por AS X, (2) anúncio aceite por AS Y,
- (3) REDE2 anunciada por AS Y, (4) anúncio aceite por AS X

# **Encaminhamento IP Tipos de Protocolos – IGP vs EGP**



#### **Protocolos IGP:**

- Usam processos automáticos de descoberta e troca de informação;
- Todos os encaminhadores são de confiança, sujeitos à mesma administração e às mesmas regras;
- As rotas e outra informação de encaminhamento pode ser difundida livremente entre todos os encaminhadores (todos têm a mesma visão da rede).

LS: OSPF & ISIS DV: RIP & EIGRP

#### **Protocolos EGP**

- As relações com os pares são previamente definidas e configuradas manualmente;
- A conetividade com redes externas é definida por políticas (divulgação e aceitação de rotas, preferências, etc.);
- Definem-se limites administrativos.

DV: BGP - Border Gateway Protocol

# **Encaminhamento IP Tipos de Protocolos – IGP vs EGP**



#### Políticas:

- No encaminhamento inter-domínio é fundamental ter o controle sobre a forma como o encaminhamento é efetuado. Por exemplo, a decisão de não encaminhar determinado tipo de tráfego através de um AS, tem de ser possível de espelhar na configuração operacional do encaminhamento.
- No encaminhamento intra-domínio as decisões "políticas" de encaminhamento assumem pouca importância, uma vez que todos os nós estão sob a mesma autoridade administrativa.

#### Escala:

> O encaminhamento hierárquico nestes dois níveis reduz o tamanho das tabelas de encaminhamento e a quantidade e tamanho das mensagens de atualização da informação de encaminhamento.

#### Desempenho:

No encaminhamento intra-domínio o desempenho é a preocupação principal, ao passo que no encaminhamento inter-domínio tem um papel secundário, sendo ultrapassado pela importância da definição das políticas de encaminhamento.