

Mes notes sur mon “simulateur réseau”

Emmanuel Chaput

20 janvier 2013

Table des matières

1	Tutoriel	2
1.1	Introduction	2
1.2	Installation	2
1.3	Ma première simulation : chouette, une file M/M/1 !	3
1.3.1	Création du simulateur	3
1.3.2	Création du puits	3
1.3.3	Création du serveur	3
1.3.4	Création de la file	4
1.3.5	Création de la source	4
1.3.6	Mise en place de sondes	5
1.3.7	Lancement de la simulation	6
1.3.8	Affichage des résultats	6
1.3.9	Tracé de courbes	7
1.3.10	Utilisation de notre premier simulateur	8
2	L’architecture générale	8
2.1	Type de simulation	8
2.2	Schéma général des modèles	8
2.3	Fonctions d’échange des PDU	9
2.3.1	Transmission d’une PDU	10
2.3.2	Arrivée d’une PDU	10
2.3.3	Chronologie des événements	10
3	Le moteur de simulation	11
4	Les sondes	11
4.1	Les méthodes de base	12
4.1.1	L’échantillonnage	12
4.1.2	Consultation d’un échantillon	12
4.1.3	La moyenne	12
4.1.4	Les valeurs extrêmes	12
4.1.5	La sauvegarde	12
4.1.6	La mesure du débit	12

4.2	Les différents types	12
4.2.1	Les “méta-sondes”	12
4.2.2	La sonde exhaustive	13
4.2.3	L’histogramme	13
4.2.4	La fenêtre glissante	13
4.2.5	La sonde périodique	13
4.2.6	La moyenne mobile	13
4.2.7	La moyenne par tranches temporelles	13
5	Les PDUs	13
5.1	Les données privées	14
6	Les files	14
6.1	Création	14
6.2	Gestion de la taille	14
6.3	Les sondes	14
7	Le serveur générique	14
8	Le puits	15
9	L’affichage par GnuPlot	15
10	Notion de simulation et de campagne	15
11	Des exemples	15
11.1	Utilisation des sondes	15
11.1.1	Mesurer un débit	15

1 Tutoriel

1.1 Introduction

Félicitations ! Tu t’apprêtes à entrer dans le monde fabuleux de NDES, ...

Il s’agit en gros d’une sorte de librairie astucieusement agrémentée de nombreux bugs dont le but est de t’aider (ou pas) à faire ton propre simulateur réseau ! Si tu es moi, tout ça est à peu près vrai ; pour les autres, il y a mieux ailleurs.

L’implantation d’un simulateur passera donc par l’écriture d’un programme C utilisant cette librairie.

1.2 Installation

```
$ git clone https://github.com/Manu-31/ndes.git
$ cd ndes
$ make
$ make install
```

Pas de panique, ça n'installe rien pour le moment !

1.3 Ma première simulation : chouette, une file M/M/1 !

Le fichier source (et son Makefile, parce qu'on ne se moque pas du client) se trouve dans le répertoire `example/tutorial-1`.

Dans NDES, le système va être modélisé par une source, suivie d'une file d'attente, en aval de laquelle se trouve un serveur suivi par un puits. Je te laisse faire un dessin et je publierai ici le plus joli !

1.3.1 Création du simulateur

Avant toute manipulation, on crée le simulateur de la façon suivante

```
#include <motsim.h>

...

/* Creation du simulateur */
motSim_create();
```

1.3.2 Création du puits

Un puits sera un objet qui reçoit sans rechigner des messages et qui les détruit instantanément. On le crée très simplement de la façon suivante

```
#include <pdu-sink.h>

...

struct PDUSink_t      * sink; // Déclaration d'un puits

...

/* Crétion du puits */
sink = PDUSink_create();
```

1.3.3 Création du serveur

Dans la mesure où on ne souhaite rien faire de bien intelligent avec notre serveur, nous allons utiliser un serveur générique, offert par la maison, qui ne recule devant aucun sacrifice !

Il s'utilise comme ça

```
#include <srv-gen.h>

...
```

```

    struct srvGen_t          * serveur; // Déclaration d'un serveur générique
...

    /* Création du serveur */
    serveur = srvGen_create(sink, (processPDU_t)PDUSink_processPDU);

```

La création du serveur est un peu plus compliquée que celle du puits. La raison est que le serveur doit savoir à qui envoyer les clients (des PDUs pour NDES) après les avoir servis. Il faut donc lui dire quelle fonction leur appliquer (ici `PDUSink_processPDU` une fonction spécifiques aux puits) et à quelle entité cette fonction s'applique (notre unique puits, ici). Pour connaître la fonction, il faut la chercher dans la description de l'entité cible. Dans notre exemple, la fonction `PDUSink_processPDU` est décrite dans la section dédiée aux puits.

Plus de précisions sur cette histoire de fonctions dans la section 2 de description de l'architecture générale.

Comme nous voulons une file M/M/1, nous devons dire à notre serveur que son temps de traitement est exponentiel de paramètre μ . Et zou :

```

    float    mu = 10.0; // Paramètre du serveur
...

    /* Paramétrage du serveur */
    srvGen_setServiceTime(serveur, serviceTimeExp, mu);

```

Les serveurs génériques sont décrits plus précisément dans la section 7.

1.3.4 Création de la file

Une file permet de stocker des PDU en transit. On la construit ainsi

```

    struct filePDU_t          * filePDU; // Déclaration de notre file
...

    /* Création de la file */
    filePDU = filePDU_create(serveur, (processPDU_t)srvGen_processPDU);

```

Sans autre forme de procès, les files ne sont pas bornées. Elles sont décrites plus précisément dans la section 6. Les deux paramètres de la fonction de création ont le même rôle que ceux de la fonction de création du serveur.

1.3.5 Création de la source

Nous voilà à la source ! Nous allons utiliser un objet de NDES dont le rôle est de produire des PDUs. Mais avant cela, nous devons créer un autre objet qui lui

indiquera les dates auxquelles les produire : il s’agit d’un “générateur de date”, original, non ? Les générateurs de dates sont décrits dans la section ??.

On veut une source poissonnienne, donc un générateur exponentiel :

```
#include <date-generator.h>
```

```
...
```

```
struct dateGenerator_t * dateGenExp; // Un générateur de dates  
float    lambda = 5.0 ; // Intensité du processus d’arrivée
```

```
...
```

```
/* Création d’un générateur de date */  
dateGenExp = dateGenerator_createExp(lambda);
```

Et maintenant nous pouvons donc créer notre source :

```
#include <pdu-source.h>
```

```
...
```

```
struct PDUSource_t      * sourcePDU; // Une source
```

```
...
```

```
sourcePDU = PDUSource_create(dateGenExp,  
filePDU,  
(processPDU_t)filePDU_processPDU);
```

Le premier paramètre est donc l’objet qui lui permet de déterminer les dates d’envoi. Les deux suivants sont similaires à ceux passés lors de la cration de la file et du serveur.

1.3.6 Mise en place de sondes

Oui, je sais, le titre fait un peu peur, mais ça va bien se passer. Lorsqu’on veut lancer un simulateur, on espère en général obtenir des résultats. Dans NDES, ceux-ci seront collectés par un outil spécifique, la sonde.

Les différents types de sonde sont décrits dans la section 4. Nous utiliserons ici uniquement des sondes exhaustives. Pour chaque objet décrit, la liste des sondes disponibles est fournie.

Nous les déclarons et initialisons comme ça :

```
#include <probe.h>
```

```
...
```

```

    struct probe_t      * sejProbe, * iaProbe, * srvProbe; // Les sondes
...

    /* Une sonde sur les interarrivées */
    iaProbe = probe_createExhaustive();
    dateGenerator_setInterArrivalProbe(dateGenExp, iaProbe);

    /* Une sonde sur les temps de séjour */
    sejProbe = probe_createExhaustive();
    filePDU_addSejournProbe(filePDU, sejProbe);

    /* Une sonde sur les temps de service */
    srvProbe = probe_createExhaustive();
    srvGen_setServiceProbe(serveur, srvProbe);

```

1.3.7 Lancement de la simulation

Ça y est, nous y sommes enfin, voici comment démarrer la simulation. Nous devons activer les entités voulue au moment voulu. Ici, il n'y a que l'unique source à activer, et nous souhaitons le faire dès le début de la simulation :

```

/* On active la source */
PDUSource_start(sourcePDU);

```

Nous lançons maintenant la simulation. Nous allons la faire durer 100 secondes :

```

/* C'est parti pour 100 000 millisecondes de temps simulé */
motSim_runUntil(100000.0);

```

Nous pouvons ensuite afficher quelques paramètres internes du simulateur :

```

motSim_printStatus();

```

Et voilà !

1.3.8 Affichage des résultats

Maintenant que notre simulation est terminée, on a certainement envie d'en voir le résultat. On utilisera pour cela des fonctions fournies par les sondes, par exemple :

```

/* Affichage de quelques résultats scalaires */
printf("%d paquets restant dans la file\n",
filePDU_length(filePDU));
printf("Temps moyen de sejour dans la file = %f\n",

```

```

probe_mean(sejProbe));
printf("Interarive moyenne      = %f (1/lambda = %f)\n",
probe_mean(iaProbe), 1.0/lambda);
printf("Temps de service moyen = %f (1/mu      = %f)\n",
probe_mean(srvProbe), 1.0/mu);

```

Génial, non ? Non ! Mais la suite est plus rigolote, ...

1.3.9 Tracé de courbes

Pour obtenir des résultats plus riches, nous allons utiliser (depuis le simulateur) un affichage *gnuplot*. Nous avons ici au moins deux courbes intéressantes à tracer, donc nous allons écrire une fonction pour cela :

```

/*
 * Affichage (via gnuplot) de la probre pr
 * elle sera affichée comme un graphbar de nbBar barres
 * avec le nom name
 */
void tracer(struct probe_t * pr, char * name, int nbBar)
{
    struct probe_t    * gb;
    struct gnuplot_t * gp;

    /* On crée une sonde de type GraphBar */
    gb = probe_createGraphBar(probe_min(pr), probe_max(pr), nbBar);

    /* On convertit la sonde passée en paramètre en GraphBar */
    probe_exhaustiveToGraphBar(pr, gb);

    /* On la baptise */
    probe_setName(gb, name);

    /* On initialise une section gnuplot */
    gp = gnuplot_create();

    /* On recadre les choses */
    gnuplot_setXRange(gp, probe_min(gb), probe_max(gb)/2.0);

    /* On affiche */
    gnuplot_displayProbe(gp, WITH_BOXES, gb);
}

```

L'utilisation de *gnuplot* est décrite dans la section 9.

Attention à ne pas oublier de mettre une petite pause à la fin de notre programme principal, sinon il s'arrête et il tue ses processus fils, et donc l'affichage *gnuplot* disparaît.

1.3.10 Utilisation de notre premier simulateur

Il ne nous reste plus qu'à compiler notre programme et à le lancer. Le répertoire `examples/tutorial-1` contient également un makefile que je te laisse observer, mais en gros, il faut aller chercher les includes et la librairie. En utilisant ce Makefile, on a donc :

```
$ cd examples/tutorial-1
$ make
$ ./mm1
[MOTSI] Date = 99999.846555
[MOTSI] Events : 998243 created (3 m + 998240 r)/998242 freed
[MOTSI] Simulated events : 998243 in, 998242 out, 1 pr.
[MOTSI] PDU : 998242 created (27 m + 998215 r)/998242 freed
[MOTSI] Total malloc'ed memory : 25169976 bytes
[MOTSI] Realtime duration : 1 sec
0 paquets restant dans la file
Temps moyen de sejour dans la file = 0.061008
Interarive moyenne      = 0.200352 (1/lambda = 0.200000)
Temps de service moyen = 0.100176 (1/mu      = 0.100000)
*** ^C pour finir ;- )
$
```

2 L'architecture générale

Le but de cette section est de décrire la logique de NDES.

2.1 Type de simulation

NDES est une librairie de simulation de réseaux par événements discrets. Non, ce n'est pas original, mais c'est tout de même vachement important pour la suite. Tout le code de traitement d'un événement que l'on va écrire sera exécuté en une durée éventuellement super longue, mais absolument pas comptabilisé dans le temps simulé. Et pire ! Pendant le traitement d'un événement, comme le temps simulé est figé, le système n'évolue pas (sauf au travers du code en question). C'est du connu, d'accord, mais c'est lourd de conséquences (musique stressante).

2.2 Schéma général des modèles

L'idée fondamentale est que le réseau à simuler peut être modélisé comme une suite d'entités chaînées entre elles. Dans la version la plus simple, strictement linéaire, la première de ces entités va produire des messages, nommés PDUs, qu'elle fera suivre à l'entité suivante et ainsi de suite jusqu'à la dernière qui pourra sonserver les messages ou les détruire.

La file M/M/1 décrite dans le premier tutoriel est un parfait exemple de ce modèle. Nous connaissons donc déjà quatre types de noeuds : `sourcePDU`, `filePDU`, `serv_gen` et `PDU Sink`.

La construction du réseau se fait en partant “de la fin” et en remontant vers la source, comme on peut le voir dans le tutoriel. Chaque fois que l’on crée une entité, on doit lui passer comme paramètres des informations sur l’entité en aval. Elle n’a, en revanche, aucun besoin de connaître la ou les entités amont. Oui, il peut y en avoir plusieurs.

Certaines entités peuvent également avoir plusieurs entités aval (qui seront fournies par une fonction spécifique), mais une PDU donnée n’est passée qu’à une seule d’entre elles.

La mauvaise nouvelle, c’est que ce schéma va être à revoir tôt ou tard ! Il n’est pas génial pour modéliser des choses plus symétriques (une entité protocolaire qui émet et reçoit), et des choses sont à revoir comme le terme de PDU qui n’est pas du tout approprié. Ce ne sont pas que des PDU qui sont représentées par cette chose !

2.3 Fonctions d’échange des PDU

Du fait de l’architecture générale du réseau, pour toute entité susceptible de produire ou transférer des PDU doit exister une fonction de la forme

```
struct PDU_t * getPDU(void * source);
```

Le paramètre est un pointeur vers des “données privées” permettant d’identifier le noeud (typiquement un pointeur direct sur ce noeud).

Le pointeur retourné est celui d’une PDU qui n’est plus prise en compte par la source. Elle doit donc absolument être gérée (ou, au moins, détruite) par l’utilisateur de cette fonction. En cas d’indisponibilité de PDU, la valeur NULL est retournée.

Cette fonction et le pointeur associé doivent être fournis à l’entité destinataire, s’il en existe une !

Si le nom du module est `toto`, la fonction sera nommée par exemple `toto_getPDU()`.

Symétriquement, tout module susceptible de recevoir des PDU doit fournir une fonction de la forme :

```
void processPDU(void * rec,
                getPDU_t getPDU,
                void * source);
```

C’est cette fonction qu’invoquera une source pour lui notifier la disponibilité d’une PDU. Cette fonction aura donc la responsabilité d’aller récupérer la PDU (grâce à la fonction `getPDU` et à la source fournies) et de la traiter. La récupération et le traitement pourront être remis à plus tard (en cas d’indisponibilité) mais au risque d’avoir un pointeur NULL retourné par `getPDU()`.

Si le nom du module est `toto`, la fonction sera nommée par exemple `toto_processPDU()`.

Alors là tu vas me dire “qu’est-ce que c’est que ce chantier ? !”. En fait, voilà comment c’est censé fonctionner (et ça a l’air de marcher!). Imaginons deux entités A et B de notre réseau, B étant en aval de A comme dans la figure ??.

2.3.1 Transmission d’une PDU

Si, lors du traitement d’un événement, l’entité A doit faire suivre une PDU à B, elle le fera en invoquant la fonction `processPDU` associée à B. À partir de ce moment, la PDU est sous la responsabilité de B. Deux cas sont envisageables :

- Soit B est prête à traiter la pdu (c’est une file non pleine, ou un serveur inactif par exemple), alors il invoque immédiatement (dans le code de son `processPDU`) la fonction `getPDU` de A et tout va bien.
- Soit B n’est pas prête. Dans le code de son `processPDU`, il n’y aura donc pas d’invocation du `getPDU` de A, mais il devra y avoir une action permettant de le faire plus tard¹ (dans le temps simulé!), par exemple positionner un booléen quelconque. Mais d’ici à ce que cette invocation arrive, peut-être A aura détruit la PDU (imagine que A modélise une couche physique, elle ne va pas retenir une PDU, enfin, sois raisonnable !

2.3.2 Arrivée d’une PDU

D’un autre côté, si, lors du traitement d’un événement, l’entité B est prête à consommer une PDU, elle le fera en invoquant la fonction `getPDU` associée à A. Là aussi, deux cas sont envisageables

- Soit A dispose effectivement d’une PDU à fournir à B, et dans ce cas là tout roule !
- Soit A n’a pas de PDU. Dans ce cas, la fonction `getPDU` va renvoyer un pointeur NULL qu’il vaut donc être prêt à traiter.

L’invocation de la fonction `getPDU` de l’entité amont peut donc être déclenchée par un événement qui n’a rien à voir avec elle, c’est comme cela que l’on va aller chercher des PDUs sans y avoir été invité, d’où la note précédente, et d’où (entre autres) le risque du pointeur NULL.

2.3.3 Chronologie des événements

Tout cela peut paraître un peu vicieux, et tu dois avoir du mal, cher public, à voir quelle fonction utiliser quand ! Déjà, rassure-toi, tout ça n’a besoin d’être maîtrisé que par celui qui veut créer de nouveaux types d’entités pour le simulateur.

D’autre part, c’est en fait très simple, il suffit de suivre la logique des événements. Imaginons par exemple que tu veuilles modéliser un ordonnanceur *round-robin*. On va supposer qu’il est en aval d’un certain nombre de files, et en amont d’un serveur qui modélise un lien de communication. Voir la figure ??.

1. En fait, ce n’est pas tout à fait vrai ! Il faut être certain que B ira récupérer cette pdu, mais on peut s’arranger autrement comme on va le voir avec l’arrivée d’une PDU

schedRRProcessPDU À quoi va ressembler le code de la fonction de traitement d’une PDU de cet ordonnanceur ?

Cette fonction sera invoquée lorsque l’une des files amont aura une PDU à fournir à l’ordonnanceur. Mais cette PDU ne doit être ordonnancée que si les deux conditions suivantes sont vérifiées :

- le support (aval) est libre ;
- c’est au tour de cette file d’être servie ou les autres sont vides².

La fonction schedRRProcessPDU va donc devoir tester ces conditions et, si elles sont vraies, récupérer effectivement la PDU (avec le getPDU de la file) puis l’envoyer sur le lien (avec le processPDU du serveur).

Si les conditions ne sont pas vérifiées, alors elle laisse la PDU où elle est.

schedRRGetPDU Et maintenant à quoi ressemble la fonction d’obtention d’une PDU de notre ordonnanceur ?

Elle est invoquée par le support de communication (aval) lorsqu’il est libre (un événement de fin de transmission de la précédente par exemple).

L’ordonnanceur ne dispose pas de PDU lui même. Il doit donc aller chercher dans les files amont la prochaine à servir et lui prendre une PDU par le biais de son getPDU. S’il ne trouve rien, il retourne un pointeur NULL à l’entité aval (le lien) qui ne fait donc rien.

Dans cette situation le prochain événement sera l’arrivée d’une PDU dans une file par l’invocation de son processPDU qui invoquera celui de l’ordonnanceur, ...

3 Le moteur de simulation

4 Les sondes

Les sondes sont implantées dans le modules **probe**. Les sondes permettent d’enregistrer des mesures de paramètres scalaires. Ce sont elles qui permettront ensuite d’analyser le résultat de la simulation, d’évaluer les performances du système, de tracer des courbes, ...

Chaque échantillon d’une mesure prélevé par une sonde est daté. Il est également possible de n’enregistrer que la date d’un événement, sans aucune mesure associée.

Les sondes peuvent être placées en divers points des outils de simulation via des fonctions de la forme <type>_add<point>Probe(...). Plusieurs sondes peuvent être ainsi “chaînées” sur un même point de mesure. En revanche, la même sonde **ne peut pas** être chaînée plusieurs fois.

Pour chacun des objets décrit dans ce fabuleux document, je tâcherai de lister (dans une section “Les sondes”) les différents points de mesure disponibles.

2. Sinon il est non work conserving

4.1 Les méthodes de base

4.1.1 L'échantillonnage

La méthode suivante permet d'échantillonner une valeur dans une sonde

```
/*
 * Echantillonnage d'une valeur
 */
void probe_sample(struct probe_t * probe, double value);
```

Il est également possible d'échantillonner une date, sans valeur associée, de la façon suivante

```
/*
 * Echantillonnage de la date d'occurrence d'un événement
 */
void probe_sampleEvent(struct probe_t * probe);
```

4.1.2 Consultation d'un échantillon

4.1.3 La moyenne

4.1.4 Les valeurs extrêmes

4.1.5 La sauvegarde

Une sonde peut être dumpée dans un fichier ouvert grâce à la fonction

```
void probe_graphBarDumpFd(struct probe_t * probe, int fd, int format);
```

4.1.6 La mesure du débit

Les valeurs échantillonnées pourront souvent être des tailles de messages, émis ou reçus. Dans ce cas, il peut être intéressant d'utiliser la fonction suivante qui fournit une mesure du "débit instantané".

```
double probe_throughput(struct probe_t * p);
```

Bien sûr, le mode d'estimation de cette valeur est dépendant de la nature de la sonde.

4.2 Les différents types

4.2.1 Les "méta-sondes"

À chaque échantillon, certaines sondes mettent à jours des informations que l'on peut souhaiter conserver (par exemple la moyenne mobile) afin de tracer leur évolution dans le temps.

Pour cela, une sonde périodique P peut être placée sur une sonde observée O. La sonde P permettra ainsi d'observer une propriété de la sonde O sur la base d'un échantillonnage à une fréquence caractérisant la sonde P.

Cette technique permet également de collecter dans une sonde unique G des échantillons prélevés dans plusieurs sondes différentes S1, S2, ldots Pour cela, G sera ajoutée comme sonde sur les échantillons de S1, S2, ldots

4.2.2 La sonde exhaustive

4.2.3 L'histogramme

4.2.4 La fenêtre glissante

Ces sondes conservent tous les échantillons sur une fenêtre glissante dont la taille est fournie en paramètre du constructeur :

```
struct probe_t * probe_slidingWindowCreate(int windowLength);
```

4.2.5 La sonde périodique

Le but d'une sonde périodique est de prélever un échantillon toutes les τ unités de temps. On se fonde pour cela sur l'idée que la valeur mesurée n'est modifier qu'au cours du traitement d'un événement.

4.2.6 La moyenne mobile

Une moyenne du type EMAProbeType conserve à tout moment une moyenne mobile calculée à chaque nouvel échantillon e de la façon suivante $m < -\alpha.m + (1 - \alpha).e$.

4.2.7 La moyenne par tranches temporelles

Cette sonde conserve une moyenne pour chaque tranche temporelle de durée t , passée en paramètre du constructeur (les fenêtres temporelles sont sautantes donc disjointes) :

```
struct probe_t * probe_createTimeAverage(double t);
```

5 Les PDUS

La PDU est l'objet de base échangé entre les entités du simulateur. Si on voit considère deux entités homologues qui dialoguent, il est effectivement légitime d'utiliser ce terme. Cependant, dans une simulation réseau faite avec NDES, la notion d'entité est bien plus vaste que cela si bien que ce nom est finalement mal choisi ! N'empêche que pour le moment, je vais le conserver !

Les PDUS sont définies dans le fichier `pdu.h` et implantées dans le fichier `pdu.c`. Une PDU est une structure extrêmement légère, dotée de quelques caractéristiques de base : un identifiant, une taille, une date de création (dans le temps simulé), et des données privées (un pointeur).

5.1 Les données privées

6 Les files

C'est l'outil de base pour stocker des objets selon une stratégie FIFO. Elles sont définies dans le fichier `file_pdu.h` et implantées dans le fichier `file_pdu.c`. Une file ne contient que des PDUs mais, comme on l'a vu, les PDUs peuvent être utilisées pour véhiculer tout et n'importe quoi grâce à leurs données privées. Il est donc simple de construire des files de n'importe quoi !

6.1 Création

Une file est créée de la façon suivante

```
struct filePDU_t * filePDU_create(void * destination,  
    processPDU_t destProcessPDU);
```

Le paramètre `destination` est un pointeur sur l'objet vers lequel sont transmis les objets présents dans la file. Dès qu'un objet est inséré dans la file, si la destination est disponible, il lui est envoyé au travers de la fonction `destProcessPDU` passée en paramètre.

6.2 Gestion de la taille

6.3 Les sondes

Les files sont dotées des points de mesure suivants

InsertSize pour mesurer la taille des paquets insérés dans la file. A chaque insertion d'une PDU, la taille de cette dernière est échantillonnée avec la date d'insertion.

ExtractSize pour mesurer la taille des paquets extraits de la file. A chaque extraction d'une PDU, la taille de cette dernière est échantillonnée avec la date d'extraction.

DropSize

Sejourn

On peut ajouter une sonde sur chacun de ces points de mesure avec une fonction de la forme

```
void filePDU_add<measure>Probe(struct filePDU_t * file,  
    struct probe_t * probe);
```

7 Le serveur générique

Le serveur générique permet de modéliser à moindre frais un serveur. Il est défini dans le fichier `srv-gen.h`.

8 Le puits

9 L’affichage par GnuPlot

10 Notion de simulation et de campagne

Une simulation est une instance unique d’exécution d’une séquence d’événements suite à l’initialisation du modèle. Une campagne est une suite de simulations sur un même modèle avec une ré-initialisation des variables entre deux simulations.

Les sondes liées à la simulation sont ré-initialisées à la fin de la simulation. Des sondes peuvent être liées à la campagne ; elles ne seront réinitialisées qu’à la fin de cette dernière et peuvent permettre ainsi à établir des valeurs inter-simulation, par exemple des intervalles de confiance.

11 Des exemples

11.1 Utilisation des sondes

11.1.1 Mesurer un débit

Considérons le cas simple d’une source, dont nous voulons mesurer le débit de sortie. Pour cela, nous allons insérer une sonde sur la taille des paquets transmis grâce à la méthode `PDUSource_setPDUGenerationSizeProbe`.

Le type de sonde dépendra de la mesure souhaitée.

Débit moyen Supposons que nous voulons simplement connaître le débit moyen sur toute la transmission, alors une sonde mesurant la moyenne sera parfaitement suffisante :

Débit “instantané”