

Ethernet

Le succès d'Ethernet

Objectifs

Cette leçon a pour but de présenter Ethernet dans son ensemble afin de comprendre pourquoi il a eu du succès et comment il a su s'imposer comme le standard pour les réseaux locaux filaires.

Prérequis

Aucun

Connaissances

Histoire d'Ethernet, principes de base.

Compétences

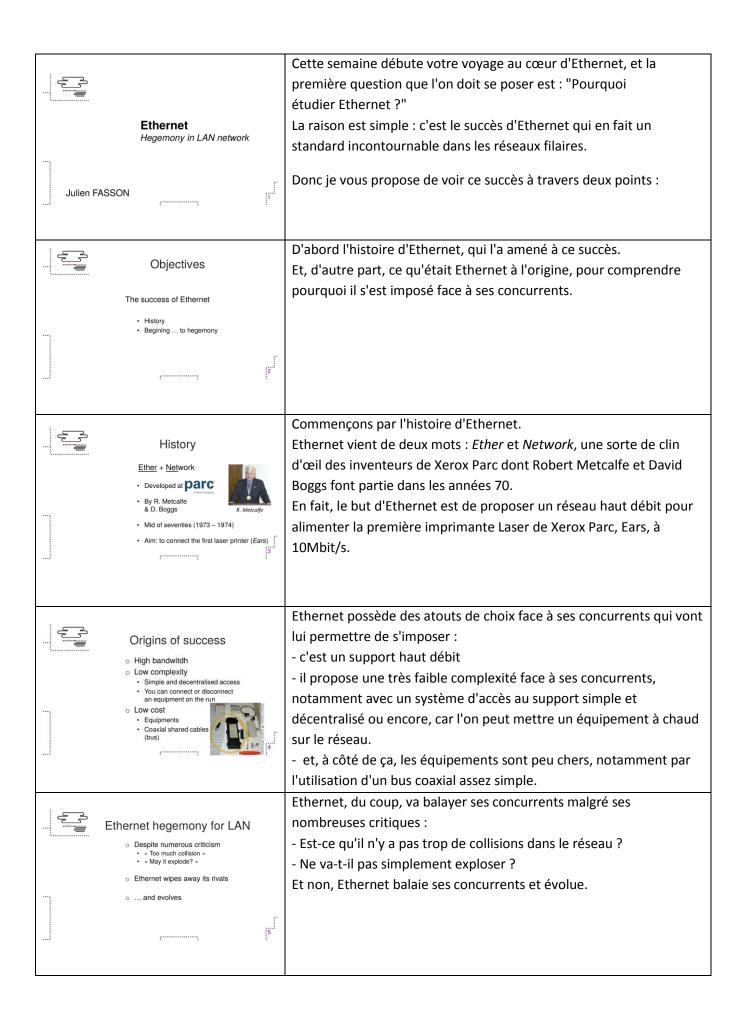
Justifier les principales méthodes d'Ethernet

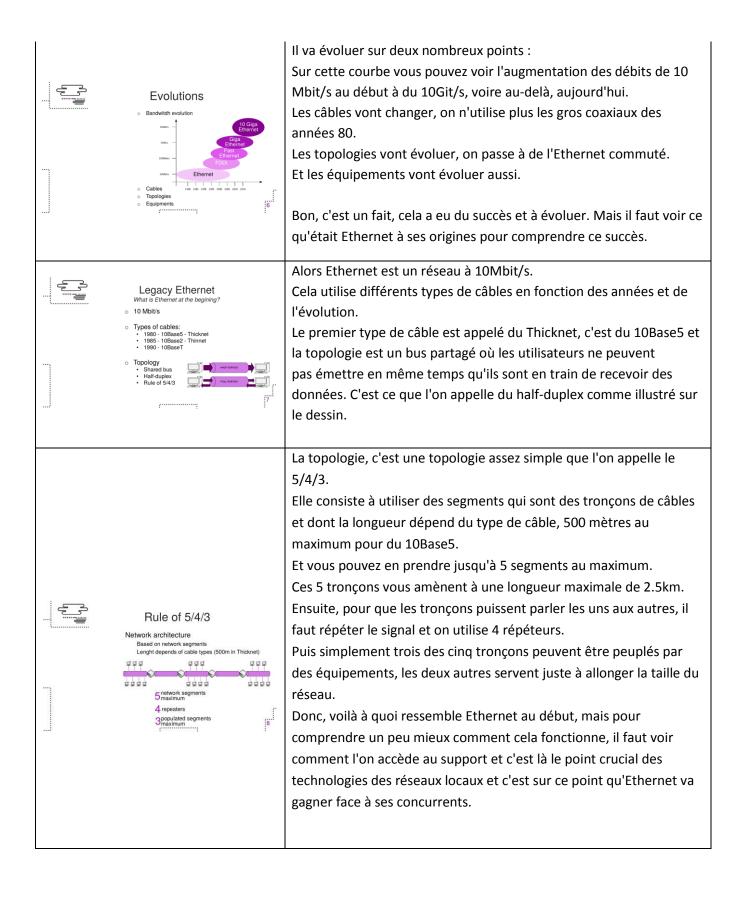
Évaluation des connaissances

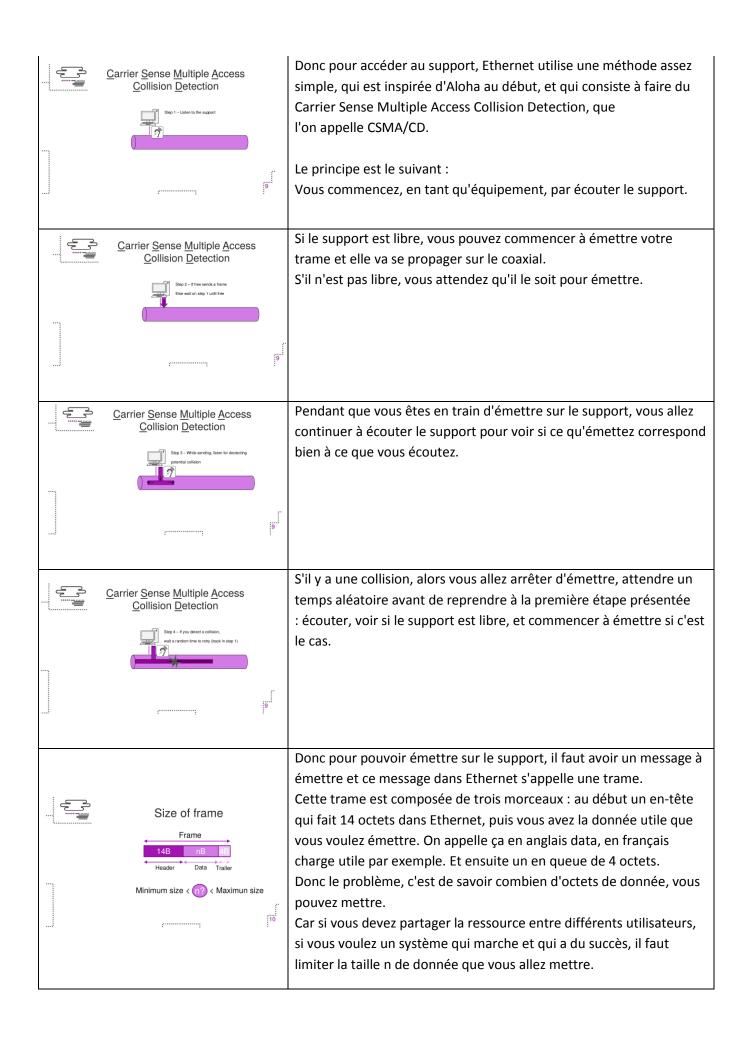
Décrire l'histoire d'Ethernet.

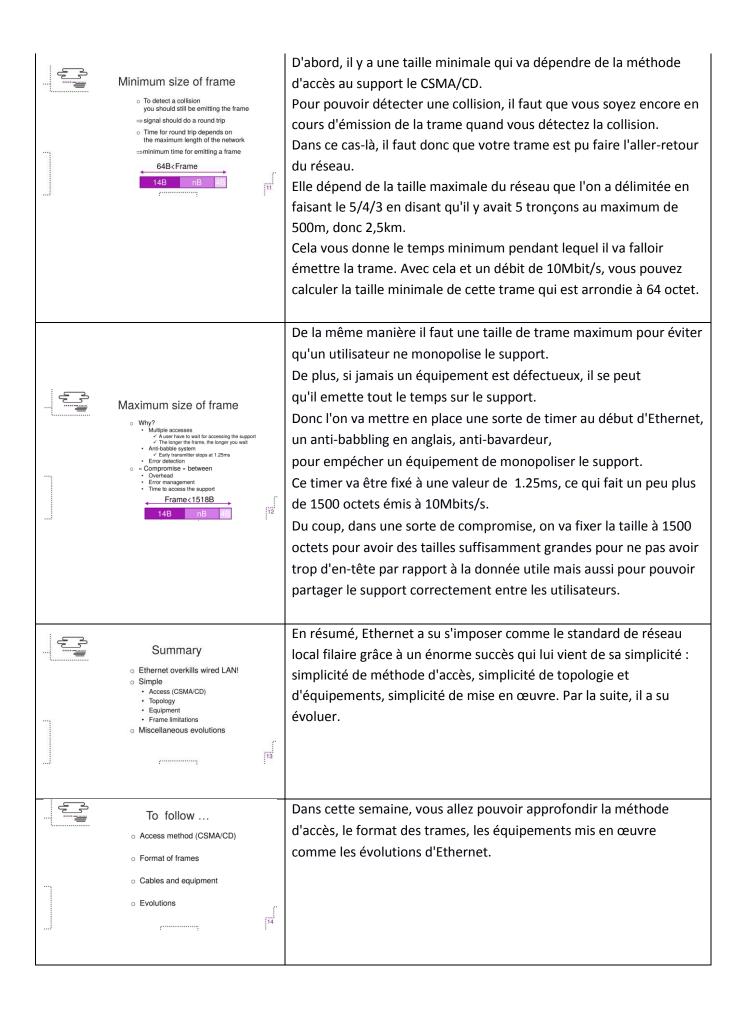
Évaluation des compétences

Expliquer Ethernet dans les grandes lignes.











Le réseaux local Ethernet

La méthode d'accès CSMA/CD

Objectifs

Cette leçon a pour but de décrire les objectifs et les principes de la méthode d'accès CSMA/CD qui est mise en œuvre dans ethernet pour résoudre le problème de l'accès au support partagé

Prérequis

Connaître des principes généraux des réseaux locaux. Comprendre la problématique de l'accès à un support de communication partagé.

Connaissances

Fonctionnement de la méthode CSMA/CD.

Compétences

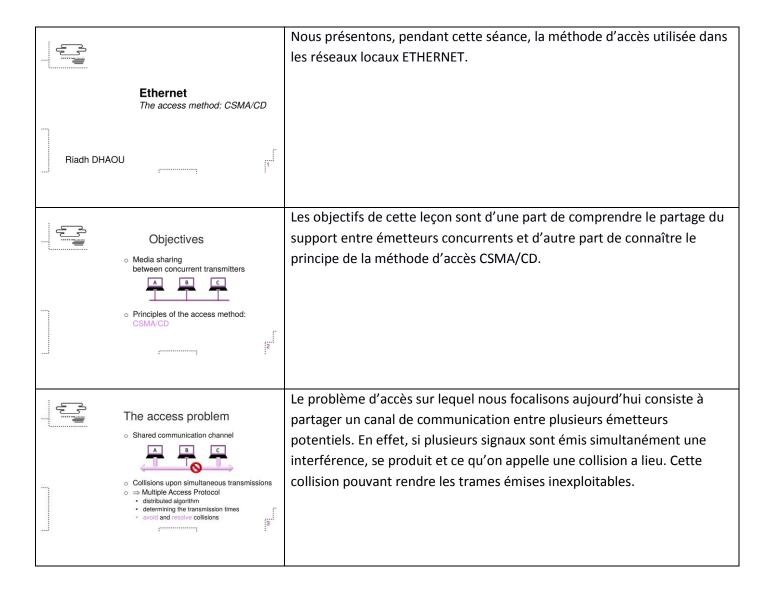
Analyser les principaux paramètres de l'algorithme CSMA/CD.

Évaluation des connaissances

Décrire les principales étapes de CSMA/CD.

Évaluation des compétences

Dérouler l'algorithme CSMA/CD sur un scénario donné.





The access problem

- Simple and efficient channel use
 - No coordination entity No synchronization

 - Transmit only when the channel is perceived as free
- Simple compared to Token Ring
- More efficient than Aloha (Norman Abramson 1970)

La résolution de ce problème de partage de médium nécessite la mise en place d'un protocole d'accès qui se veut fondé sur un algorithme distribué sur l'ensemble des entités émettrices de niveau liaison de donnée. Le rôle de cet algorithme est de résoudre cette « contention », en déterminant les instants d'émission des différentes entités émettrices. Comme nous allons le voir plus tard, cet algorithme permet de prévenir et de récupérer en cas de collision.

La méthode d'accès mise en place se doit d'être simple et efficace. Le choix qui est fait dans le cadre d'Ethernet est d'éviter l'utilisation d'entité de coordination. Ce choix est justifié par la recherche de robustesse et d'efficacité. Ainsi, aucune synchronisation n'est requise entre les entités communicantes. Et pour une meilleure efficacité, dans l'utilisation du support, la transmission n'est faite que si le canal parait libre. Ce qui nécessite évidemment une écoute préalable.

Ainsi, la méthode d'accès proposée pour les réseaux locaux Ethernet, fut relativement simple par rapport à celle utilisée dans le cadre de Token Ring. De plus, par son écoute préalable, cette méthode s'est révélée plus efficace que la méthode Aloha proposée trois années plus tôt.

En effet, dès 1973 Robert Metcalfe proposa la méthode d'accès Carrier Sens Multiple Access with Collision Detection. Littéralement, une méthode avec écoute préalable avant émission. Émission qui sera accompagnée d'un procédé de détection de collision.

Et pour une meilleure efficacité, une discrétisation du temps est proposée. Ainsi, en cas de collision seul le slot temporel pendant lequel a lieu la collision est considéré comme inexploitable. La durée du slot est calculée en fonction de la durée d'émission d'une trame de taille minimale (rappelons-le ici que cette trame est de 64 octets pour des segments Ethernet de 10 Mbps).

En somme, chaque émetteur peut transmettre et écouter simultanément. Il écoute avant d'émettre, et si il détecte une collision, il retransmet.

Gardez bien en tête ces trois étapes. Nous les verrons plus en détail ultérieurement.



The access method

- The channel is busy?
 ⇒ the transmission is delayed
 - Persistent CSMA keep listening until the channel appears free
 - Non persistent CSMA listen again after a randomly selected period

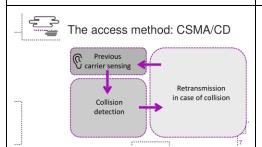
Alors, que se passe-t-il si le canal est occupé ? c'est-à-dire le niveau de puissance reçu est supérieur à celui du bruit ambiant ?

Eh bien, l'émetteur dans ce cas doit retarder la transmission. El là deux grandes classes de méthodes d'accès aléatoires ont été imaginées :

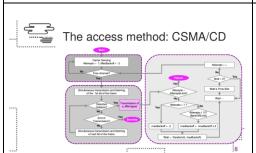
La première dite CSMA persistante : consiste à rester à l'écoute du canal jusqu'à ce qu'il paraisse libre. Le problème ici est que si plusieurs émetteurs potentiels sont à l'écoute. Le canal va paraître libre quasi simultanément pour eux et ils vont tous tenter d'émettre, ce qui provoquera des collisions.

La deuxième méthode dite CSMA non-persistante préconise de se remettre à l'écoute après un délai aléatoire. Délai choisi aléatoirement dans l'espoir de décaler les écoutes et donc d'espacer les tentatives d'émission et par conséquent pallier les limitations de la première famille de méthodes. Il faut dire qu'on serait plutôt bien tentés d'éviter l'ajout de ces délais d'attente supplémentaires qui pourraient s'avérer inutiles en particulier à faible charge.

C'est ce qui a justifié le choix fait dans le cadre d'ETHERNET fixé sur une méthode CSMA persistante.



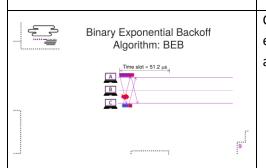
Si on regarde le diagramme global de la méthode CSMA/CD on retrouve les trois étapes (1) d'écoute préalable, (2) d'émission et de détection en simultanée de collision et enfin (3) de réémission en cas de collision. À quelques détails près.



En effet, en cas de détection de collision, un court signal de jamming est envoyé afin de conforter la collision de façon à ce qu'elle soit détectée par toutes les entités sur le segment Ethernet.

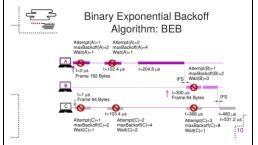
Et si on focalise sur la phase de réémission, on note :

- (i) Que le nombre de tentatives, avant de décréter que l'émission a échoué, est limité, (généralement à 16)
- (ii) Que la durée d'attente, en nombre de slots, entre deux tentatives est un nombre entier tiré aléatoirement entre 0 et une taille de fenêtre temporelle maximale, (notée ici maxbackoff). Dont la valeur est multipliée par deux à chaque tentative (à la concurrence des dix premières tentatives), selon un algorithme qui permet ici de doubler la fenêtre de tir à chaque tentative dans l'espoir de résorber les collisions potentielles.



Nous verrons dans le slide suivant un exemple d'utilisation de cet algorithme connu sous le nom de Binary Exponential Backoff.

Ce premier chronogramme rappelle qu'en cas de collision le slot entier est perdu et les deux émetteurs tentent à nouveau d'émettre au plus tôt au début du slot suivant.



Le deuxième chronogramme, quant à lui, exhibe un exemple d'émission de trames provenant de trois émetteurs A, B et C.

Supposons que A commence à émettre à l'instant initial une trame de 192 octets.

Une microseconde plus tard C en écoutant, C constate que le support est encore libre et donc décide d'émettre également.

Une collision se produit. A et C étant à leur première tentative, chacun tirera une valeur aléatoire entre 0 et 2.

Supposons que les deux tirent la même valeur 1. Ils vont tous les deux attendre un slot avant d'émettre à nouveau.

Deuxième tentative et deuxième collision.

Cette fois-ci (tirant uniformément entre 0 et 4), A doit attendre 1 slot alors que C doit en attendre 2.

A est ici gagnant, puisque c'est lui qui émettra en premier et lorsque C se remettra à écouter à nouveau, il constatera que le support est occupé.

Supposons ici, que la station B à une trame de 64 octets à émettre à t=300 (pendant que A est en train d'émettre).

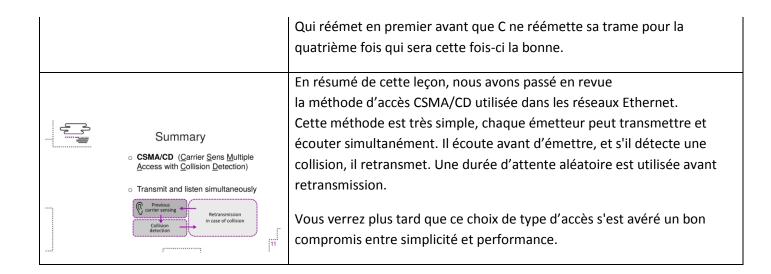
En écoutant le support, B constate qu'il est occupé et donc persiste à écouter jusqu'à ce que ce dernier paraisse à nouveau libre.

B attend un gap inter-trames avant de commencer à émettre.

Pas de chance, c'était encore en attente émet aussi pour sa troisième tentative.

Nouvelle collision.

La fenêtre temporelle d'attente de C est bien plus grande et donc ici la contention est résolue en faveur de B.





Le réseau local Ethernet

Les supports physiques

Objectifs

Cette leçon a pour but de décrire brièvement les principaux supports physiques du réseau local Ethernet.

Prérequis

Connaissances de base des réseaux.

Connaissances

Principaux problèmes et pistes de solutions pour la mise en œuvre d'un réseau local sur un support physique.

Compétences

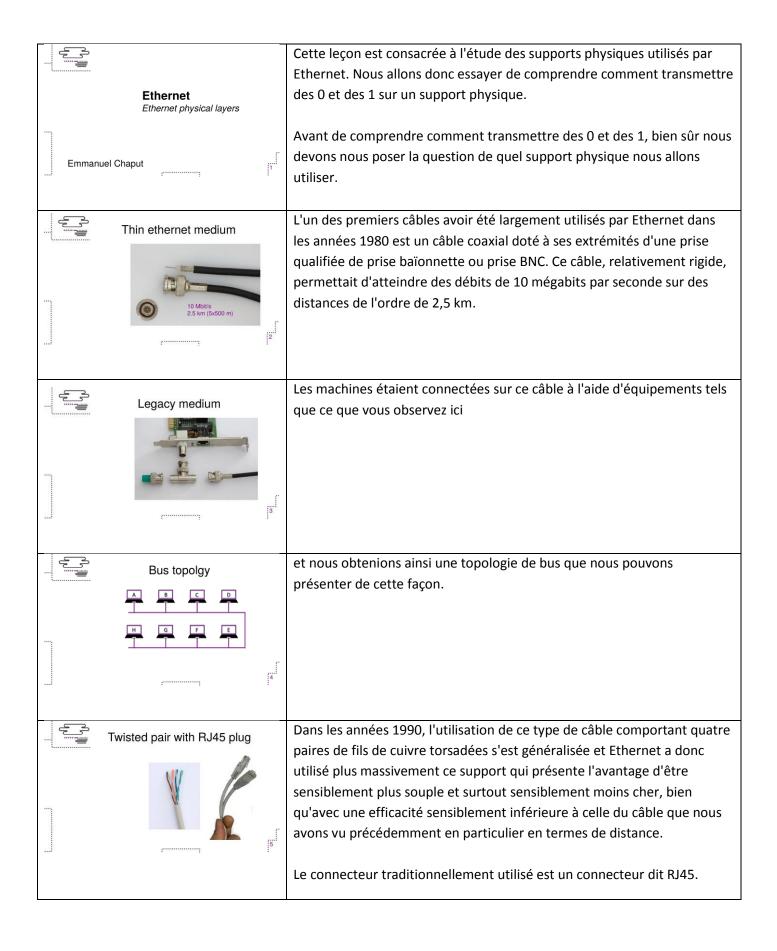
Analyser les difficultés de la transmission sur un support physique.

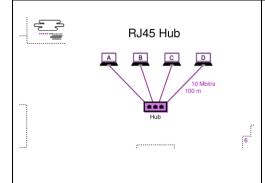
Évaluation des connaissances

Donner les principales caractéristiques de la couche physique d'un réseau local.

Évaluation des compétences

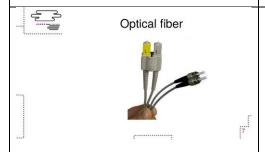
Analyser une norme de couche physique d'un réseau local.



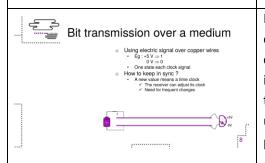


Du fait des faibles longueurs qui peuvent être atteintes avec ce type de câble, il n'est plus question de faire de serpenter un bus de 2.5 km dans les bâtiments et de brancher les machines dessus. Du coup la topologie qui est utilisée avec les câbles paires torsadées et leur prise RJ45 est la topologie illustrée par cette figure dans laqu elle un élément central, le hub, est relié à toutes les machines au travers de ces câbles.

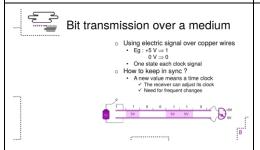
Nous obtenons donc ainsi une topologie physique en étoile. Attention cependant, il ne faut pas se laisser duper : la topologie électrique reste strictement la même : il s'agit une topologie de bus.



Fin des années 90, l'utilisation de la fibre optique a permis d'atteindre des débits sensiblement plus élevés y compris sur des distances plus grandes. Vous voyez ici un exemple de connecteurs associés à cette fibre optique.



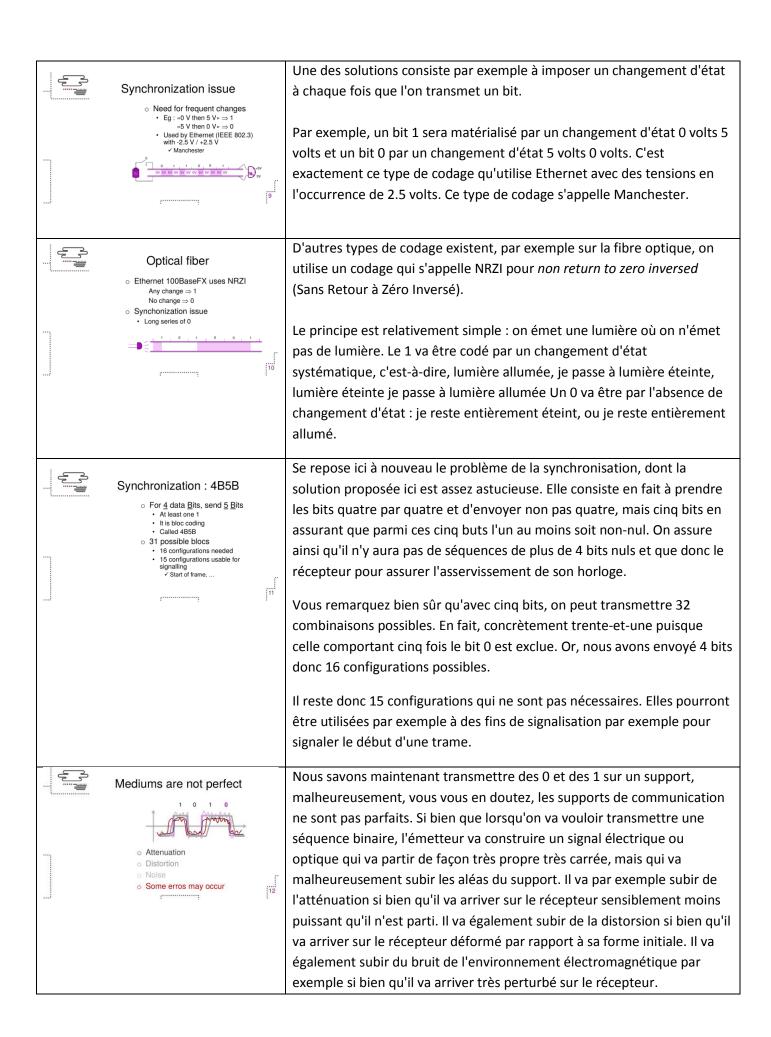
Maintenant que nous savons sur quel type de support nous pouvons envoyer nos 0 et nos 1, posons-nous effectivement la question de comment transmettre ces 0 et ces 1. Un exemple très simple et très illustratif est de considérer du fil de cuivre sur lequel nous voulons transmettre des 0 et des 1 la machine émettrice va par exemple émettre une tension de plus 5 volts pour manifester un 1 et une tension nulle pour faire comprendre au récepteur qu'elle veut lui envoyer un 0.



D'aussi bonnes qualités qu'elles soient, malheureusement les horloges de l'émetteur et du récepteur ne peuvent pas être parfaitement équivalentes. On dit qu'elles vont dériver l'une par rapport à l'autre. Quelle en est la conséquence ? Le récepteur va essayer de lire un bit un moment inopportun et il va lire deux bits là où il ne fallait en lire qu'un ou il va en lire un là où il fallait en lire 2. Nous avons clairement un problème de synchronisation.

Quelle réponse doit être apportée à ce problème de synchronisation ? La solution classique est d'asservir l'horloge du récepteur sur celle de l'émetteur : le récepteur va observer les changements d'état du support, les changements de tension dans notre exemple, et il va essayer de voir si ces changements arrivent un peu trop vite ou un peu trop lentement par rapport à son horloge. Comme il ne peut pas changer le rythme auquel les symboles arrivent, bien entendu, que va-t- il faire ? Il va changer un petit peu son horloge de façon à s'adapter à cela.

S'il n'y a pas de changement d'état, malheureusement, le récepteur ne pourra pas asservir son horloge.



Évidemment, vous vous en doutez, tous ces phénomènes se conjuguent si bien que le joli signal émis par l'émetteur va se retrouver assez largement dégradé sur le récepteur qui malheureusement peut commettre des erreurs d'interprétation et voir des 0 là où il y a des 1 ou le contraire. Il va falloir trouver des contre-mesures à ce problème. En effet, la Error detection délivrance de bits erronés n'est absolument pas acceptable. Il faut être capable de s'apercevoir qu'il y a des problèmes. Une solution consiste à 10111 ~~~ ₩ 10101 introduire ce que l'on appelle des bits de redondance. Prenons un ⊕ **/**= o Delivering erroneous bits is an issue exemple simple : au bout de 4 bits de données, nous ajoutons un bit qui Error detection techniques introduce redundancy bits est calculé comme étant la somme des 4 bits précédents. On appelle cela o Some errors can be detected 13 un bit de parité et nous transmettons ces cinq bits. Cette fois-ci, s'il y a une erreur, le récepteur va pouvoir s'en rendre compte, car s'il calcule la somme des quatre premiers bits, il va bien s'apercevoir qu'elle n'est pas égale à la somme que lui a envoyée l'émetteur. Il sera ainsi capable de s'apercevoir qu'il y a une erreur et donc éventuellement de réagir, d'abandonner les données par exemple. Attention, bien sûr, malheureusement ces techniques ne sont pas infaillibles! Que faut-il retenir de cette leçon ? Au fil du temps diverses technologies Summary ont été utilisés pour transmettre des trames Ethernet des techniques de o Different physical media codage sont développés à chaque nouvelle technologie afin de s'adapter o Coding scheme à ses caractéristiques propres et que malheureusement un élément commun à toutes ces technologies et qu'elles sont imparfaites et qu'il va Medium imperfection donc falloir introduire des techniques de détection d'erreurs. Error detection



Le réseaux local Ethernet

Formats de la trame

Objectifs

Cette leçon a pour but de décrire avec quels formats des données sont encapsulées dans une trame Ethernet.

Prérequis

Connaissance globale d'Ethernet, notions de trame, d'adresse.

Connaissances

Structure de la trame Ethernet.

Compétences

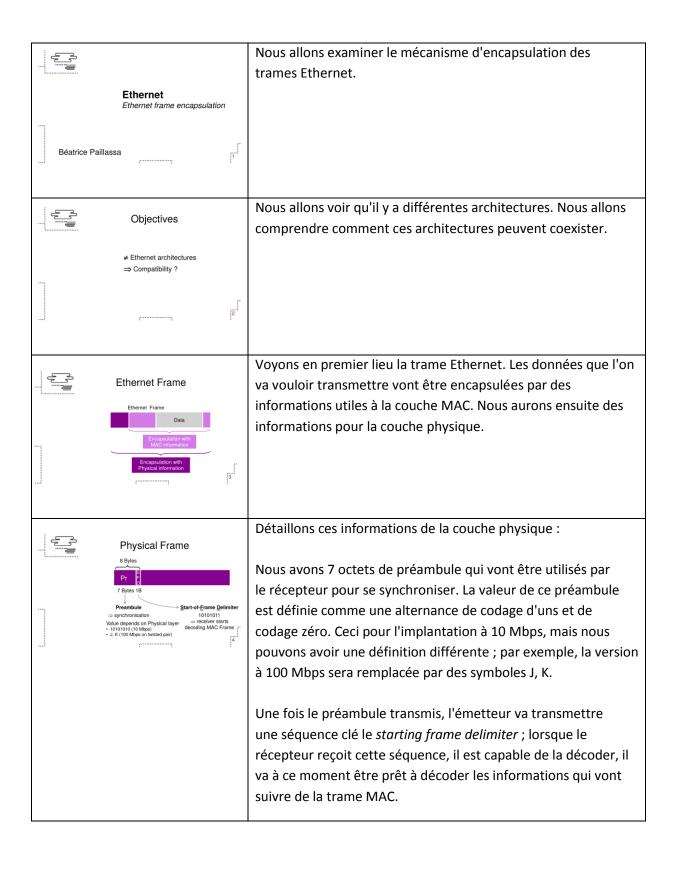
Analyser la structure d'une trame Ethernet.

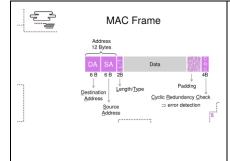
Évaluation des connaissances

Identifier les composantes d'une trame Ethernet.

Évaluation des compétences

Analyser le contenu d'une trame Ethernet.





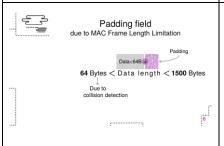
Les informations qui vont être décodées sont d'abord les 12 octets d'adresse : 6 octets d'adresse destination suivis de 6 octets d'adresse source.

Nous avons également 4 octets rajoutés à la fin de la trame : le CRC ; ce sont des informations de redondance pour vérifier que la trame qui est reçue est une trame correcte, qu'il n'y a pas eu d'erreurs de transmission.

Cette trame MAC contient également deux champs :

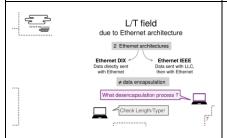
- Un champ dit longueur/type
- Et un champ de padding.

Le champ *padding*, bourrage en français, est utilisé pour pouvoir transmettre des informations de petite taille.



En effet, dans Ethernet, il y a des limitations sur la taille de données qui peuvent être transmises. Nous allons avoir une limite maximale, 1500 octets, pour les trames de base. Et nous avons, surtout, une limitation sur la taille minimale des trames en raison de l'algorithme utilisé pour détecter les collisions, cette limite est de 64 octets.

Lorsque l'émetteur veut transmettre une information de petite taille, inférieure à ces 64 octets, il va falloir rajouter dans la trame du bourrage ; ce sont des informations inutiles qui seront ensuite enlevées par le récepteur.



Le dernier champ de la trame MAC est le champ longueur/type qui, comme son nom l'indique a un double rôle en fonction de l'architecture Ethernet qui va être utilisée.

Précisons, il y a 2 architectures Ethernet :

- une première architecture qui a été faite par les constructeurs d'Ethernet, va transmettre les données sans utiliser de couches LLC
- une deuxième architecture élaborée par IEEE, envoie les informations dans une sous couche LLC.

Le récepteur va avoir un problème pour savoir comment il doit comprendre les données, comment il doit les « désencapsuler ».

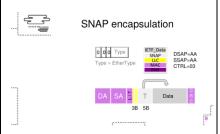
La solution qui a été retenue est d'utiliser un champ longueur/type qui va se situer juste derrière le champ adresse/source de la trame MAC.



En haut nous avons une architecture DIX où il n'y a pas de couche LLC. Le champ qui suit l'adresse/source va être un champ que l'on appelle *type*.

On sait que c'est un champ type parce que sa valeur est supérieure à 1536. Comme les longueurs de trame Ethernet sont inférieures à 1518 (1500 plus 18 octets d'en-tête), nous sommes sûres que ce qui suit n'est pas une encapsulation de type LLC. La valeur de ce champ va indiquer comment décoder les données qui suivent.

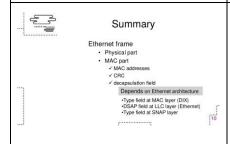
Dans la trame que se situe dessous, nous avons une encapsulation LLC. Nous allons retrouver le champ L/T et derrière nous aurons donc les 3 octets de l'encapsulation LLC. Nous savons que ces 3 octets sont dans la trame parce que la valeur de champ L/T est inférieure à 1500. Le récepteur sait qu'il doit alors décoder l'encapsulation LLC et que, selon la valeur qu'il trouvera dans les champs SAP (DSAP et SSAP), il comprendra les données qui sont transportées.



Dans le cas d'une architecture LLC, nous avons également l'encapsulation SNAP définie par l'IETF pour pouvoir transférer des protocoles IP sur différents réseaux et, en particulier, les réseaux locaux.

Cette encapsulation SNAP va rajouter 5 octets. Ces 5 octets se situent après l'en-tête LLC, en jaune sur le schéma, et l'on saura que ces 5 octets sont présents grâce aux valeurs de DSAP et de SSAP, ainsi que la valeur de champ contrôle du LLC. Vous avez les valeurs AA pour le DSAP, AA pour le SSAP, et 03 pour CTRL.

Ce champ type va être constitué de 2 octets significatifs qui vont reprendre les valeurs des champs types Ethernet, de l'encapsulation DIX qui avait été définie par les constructeurs. Grâce à eux, on va pouvoir décoder le champ de données qui suit.



En résumé, nous avons détaillée la trame Ethernet avec la partie des adresses, du CRC, et surtout le champ d'encapsulation qui permet de comprendre quelles sont les données envoyées dans la trame Ethernet.

De ce champ d'encapsulation nous avons vu qu'il n'était pas le même selon l'architecture utilisée. Nous avons vu 2 architectures : l'architecture DIX et l'architecture Ethernet

L'architecture DIX va utiliser le champ que l'on appelle type, qui
se situe au niveau du MAC, la deuxième va utiliser le
champ LLC qui grâce aux valeurs de DSAP indiquera les données
et nous avons également vu, une troisième façon de dés-
encapsuler par l'utilisation du champ type du protocole SNAP.



Le réseau local Ethernet

Principales évolutions

Objectifs

Cette leçon a pour but de présenter les principales évolutions d'Ethernet : le contrôle de flux, l'auto négociation et l'agrégation de liens.

Prérequis

Bonne connaissance des principes d'Ethernet.

Connaissances

Techniques mise en œuvre par Ethernet pour gérer la montée en débits.

Compétences

Analyser les principales évolutions d'Ethernet.

Évaluation des connaissances

Décrire les évolutions d'Ethernet.

Évaluation des compétences

Expliquer le principe des évolutions d'Ethernet.

