

Introduction aux réseaux locaux

Historique

Objectifs

Cette leçon a pour but de présenter l'histoire des réseaux locaux.

Prérequis

Aucun.

Connaissances

Histoire des réseaux locaux : leur origine et leurs objectifs.

Compétences

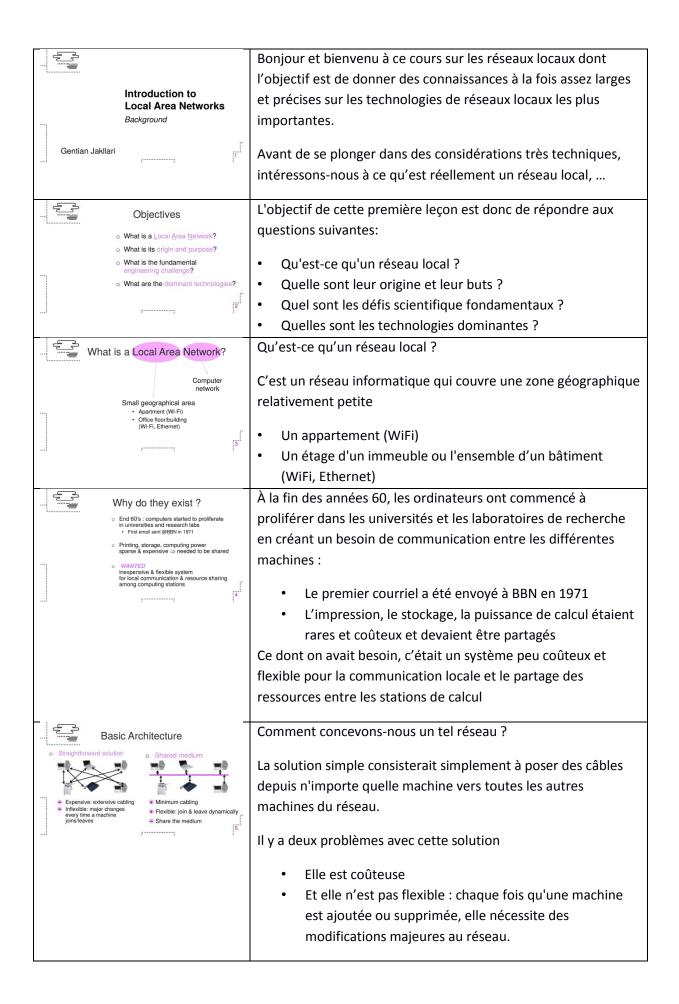
Analyser les objectifs des réseaux locaux

Évaluation des connaissances

Non

Évaluation des compétences

Non



Une meilleure solution consiste à simplifier le matériel et à reporter la complexité au logiciel qui aura la charge de partager le support

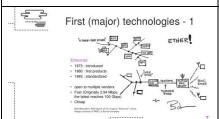
- Les machines peuvent rejoindre et quitter le réseau dynamiquement avec un minimum de perturbations
- En contrepartie, elles doivent partager le même support pour leurs communications

Main scientific/engineering challenge

o Reliable message delivery over a shared medium where two or more machines can transmit simultaneously

o Answer: 3 layer architecture

Cette nouvelle architecture fait apparaître le principal défi scientifique au cœur des réseaux locaux : la livraison fiable des messages de données sur un support partagé. La réponse se trouve dans l'architecture 3 couches que nous verrons dans la prochaîne leçon.

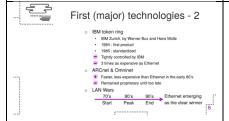


Quelles sont les premières technologies à relever ce défi?

Ethernet, l'une des solutions les plus populaires a été développée au Xerox Parc. Un chercheur, Robert Metcalfe, écrivit le 22 Mai 1973 un mémo décrivant la vision d'un réseau local. Cette vision était clairement fondée sur l'architecture que nous venons de décrire.

Il est intéressant de noter que ce memo inclut aussi une vision pour un « radio ether », très similaire à ce qui est devenu le wifi deux décennies plus tard.

Les premiers produits sont ensuite apparus sur le marché en 1980 et Ethernet a été standardisé en 1983. Ce fut une étape cruciale dans son succès car elle l'a ouvert à d'autres fournisseurs, accélérant son développement et le rendant performant et peu coûteux par rapport à d'autres solutions.



Le token ring d'IBM était une autre technologie qui était assez populaire dans les années '80. Il a été développé à IBM Zurich par Werner Bux et Hans Müller. Les premiers produits sont apparus sur le marché en 1984, suivie d'une norme en 1985.

Malheureusement, son développement et standardisation étaient tellement contrôlés par IBM que d'autres fournisseurs craignaient de l'utiliser. Cette absence de concurrence a limité l'innovation et c'était l'une des raisons pour lesquelles il coûtait environ trois fois plus que l'Ethernet

D'autres technologies notables incluent ARCnet et Omninet. Elles étaient plus rapides et moins chers qu'Ethernet mais elles sont restées propriétaires jusqu'à ce qu'il soit trop tard

	Il y a eu donc une véritable guerre de technologies qui a commencé dans les années 1970, pour culminer dans les années 1980 et s'achever dans les années 1990 avec Ethernet émergeant comme grand vainqueur
To Follow Week 1: basic concepts of LNhs Week 2: Ethernet the most consequential LAN technolog Week 3: WFFI Week 4: enterprise LANs Week 5: advanced topics	Après cette introduction, voyons le plan du cours qui va être suivi dans les prochaines semaines • Le reste de la première semaine se concentrera sur les concepts de base des réseaux locaux • La deuxième semaine sera dédiée à Ethernet, la technologie la plus marquante • La troisième semaine sera consacrée à wifi • La quatrième semaine portera sur les réseaux d'entreprises • Lors de la dernière semaine nous nous focaliserons sur des sujets avancés



Introduction aux réseaux locaux

Architecture en couches

Objectifs

Cette leçon a pour but de présenter et justifier l'architecture en trois couches présente dans la grande majorité des réseaux locaux. Les trois couches y seront décrites ainsi que leurs rôles respectifs.

Prérequis

Notion d'architecture réseau ; connaissance des principaux enjeux des réseaux locaux.

Connaissances

Architecture protocolaire des principales technologies de réseaux locaux ; notions de couche physique, couche d'accès, couche liaison.

Compétences

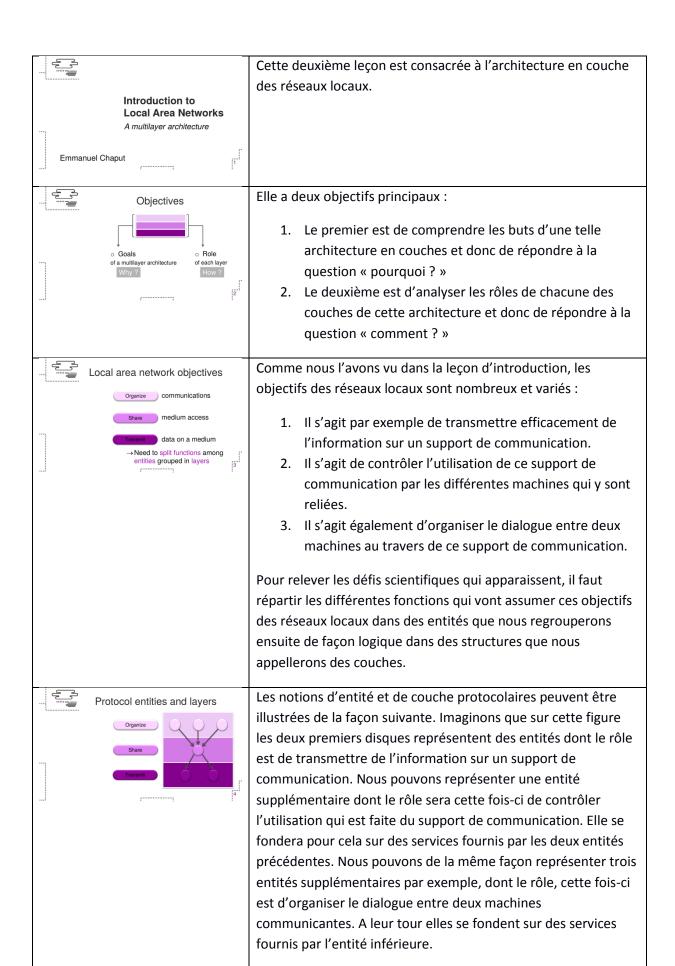
Capacité à comprendre l'architecture protocolaire d'une technologie de réseaux locaux classique.

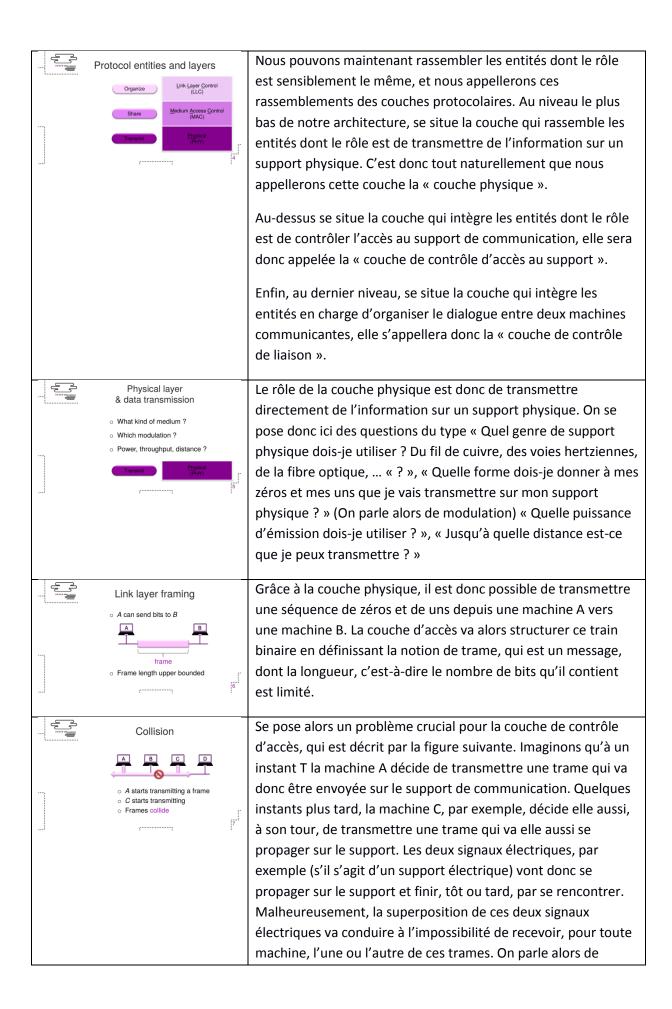
Évaluation des connaissances

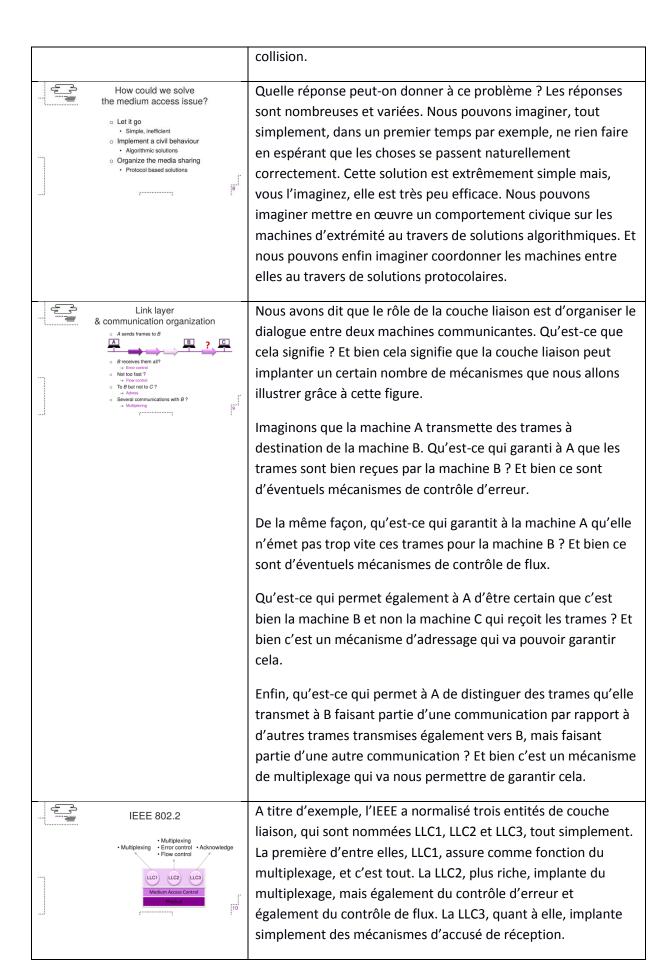
Demander la description des trois couches.

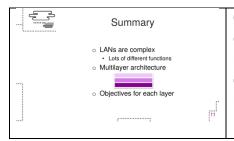
Évaluation des compétences

Analyse de l'architecture d'une technologie LAN









Qu'avons-nous dit d'important dans cette leçon ? Nous avons dit qu'un réseau local c'est complexe, il y a des fonctions nombreuses et variées. Nous avons dit qu'ils étaient donc conçus selon une approche en couches et nous avons donné les principales fonctions de ces couches.



Introduction aux réseaux locaux

Les normes IEEE

Objectifs

Cette leçon a pour but de faire le lien entre les produits réseaux locaux et les standards IEEE et de détailler l'adressage MAC.

Prérequis

Connaissance de l'architecture en couche IEEE.

Connaissances

Les principales nomes IEEE et l'adressage IEEE.

Compétences

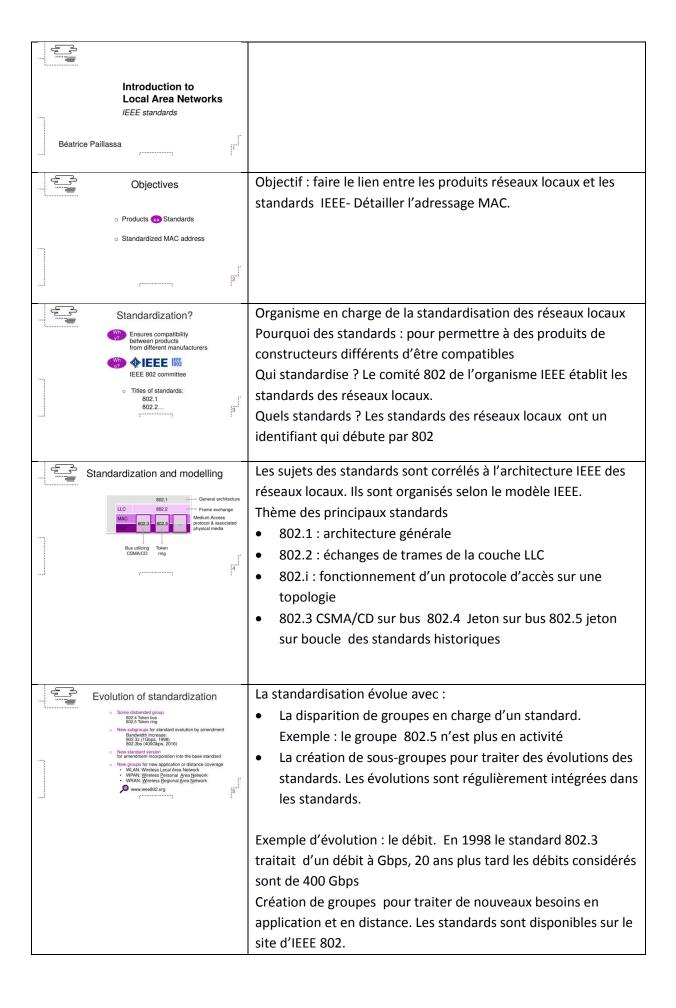
Identifier une adresse IEEE.

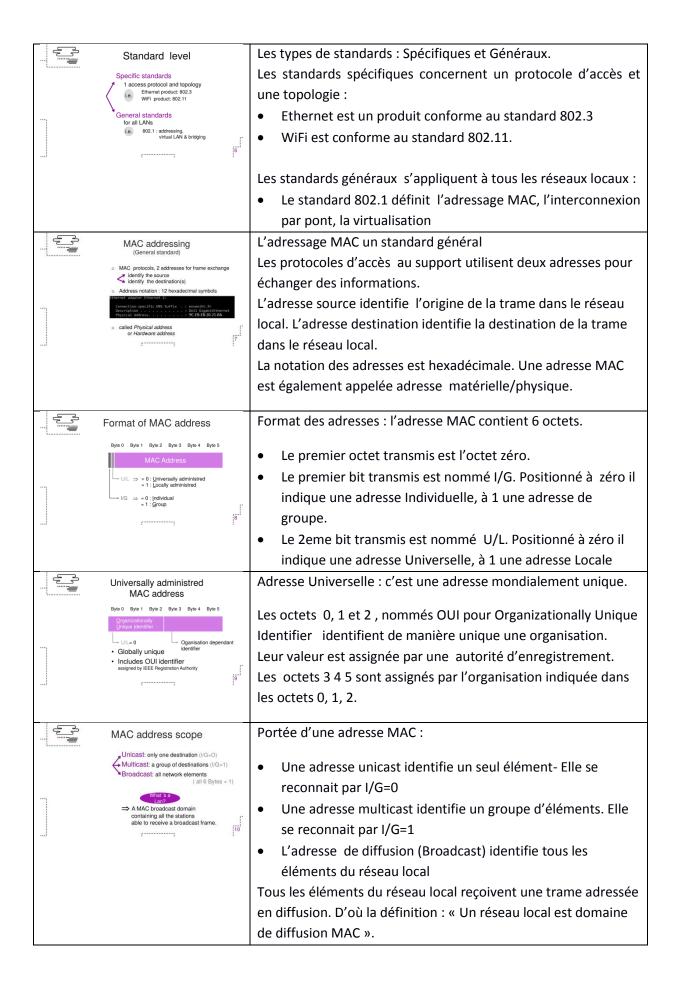
Évaluation des connaissances

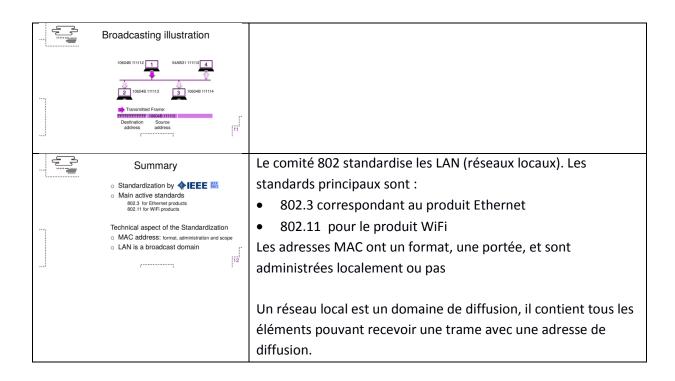
Lecture d'une norme IEEE.

Évaluation des compétences

Analyse d'adresses IEEE.









Introduction aux réseaux locaux

Le partage du support

Objectifs

Cette leçon a pour but de décrire les principales solutions proposées dans les réseaux locaux pour répondre au problème du partage du support de communication.

Prérequis

Connaissance de base des réseaux locaux et du problème de partage du support.

Connaissances

Classification des principales techniques de partage de support.

Compétences

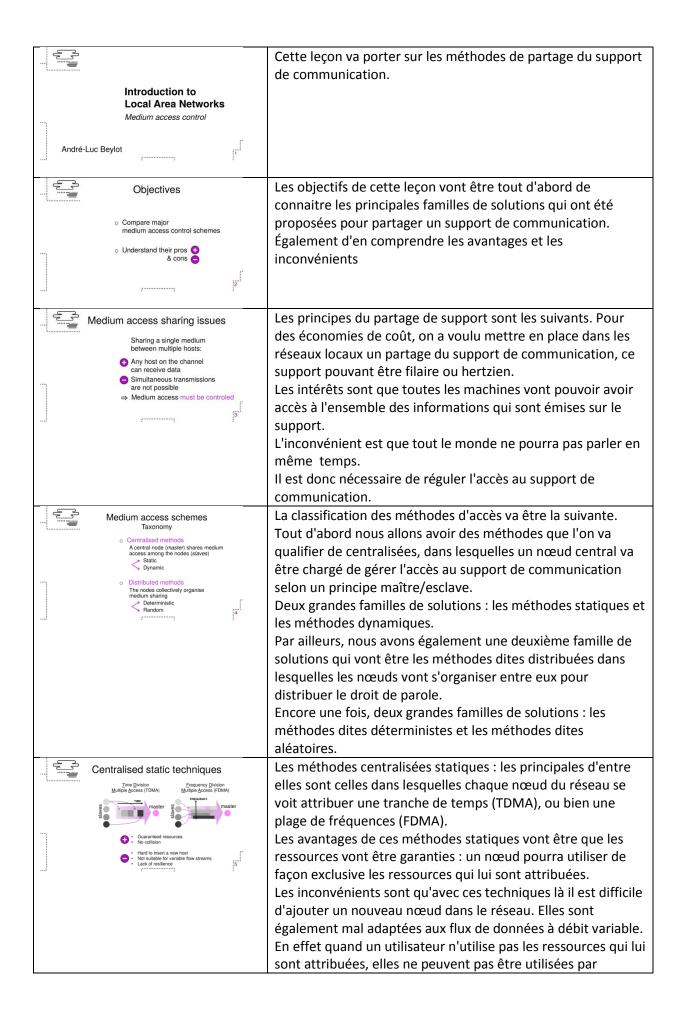
Identifier les principales caractéristiques d'une technique de partage du support.

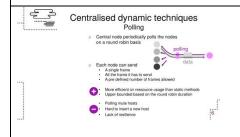
Évaluation des connaissances

Identifier des techniques de partage du support de communication.

Évaluation des compétences

Analyser qualitativement une technique de partage du support.





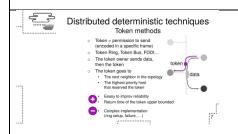
quelqu'un d'autre. Par ailleurs elles sont également vulnérables vis à vis des pannes, puisque si le nœud central tombe en panne, le réseau ne peut plus fonctionner.

La deuxième grande famille de solutions dans les méthodes

centralisées sont les méthodes dites dynamiques et la principale solution de ce type est le polling.

Dans le polling, le nœud central va scruter cycliquement l'ensemble des différents nœuds du réseau pour leur demander s'ils ont des trames à émettre. On va alors parler de cycle de communication. Les nœuds vont pouvoir, lorsqu'ils seront scrutés, émettre une trame, toutes les trames qu'ils ont en attente, ou bien encore un nombre limité de trames.

Les avantages par rapport aux méthodes précédentes sont qu'il y a moins de ressources perdues que dans les méthodes statiques en particulier puisque si quelqu'un n'a rien à émettre, il ne va pas monopoliser des ressources dans le réseau. On va obtenir ainsi une borne supérieure sur le temps de cycle qui va permettre de savoir au bout de combien de temps un nœud va pouvoir récupérer le temps de parole. Les inconvénients sont que le polling peut se faire auprès de stations qui n'ont rien à émettre, et donc on va passer du temps à scruter des stations qui n'ont rien à dire. Et enfin on va avoir des difficultés pour ajouter des nœuds dans le réseau. Ces solutions sont également sensibles aux pannes.

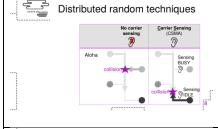


Nous allons maintenant nous intéresser aux méthodes déterministes distribuées. La plus connue d'entre elles est la méthode dite à jeton. Alors qu'est-ce qu'un jeton ? Un jeton va représenter un droit à émettre, ça va être une trame spécifique qui va circuler dans le réseau et qui va marquer le nœud qui a le droit de parole.

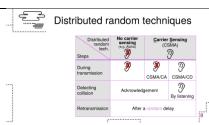
Les techniques à jeton ont été popularisées dans les années 1970 et 1980 au travers des topologies de type token ring, token bus, FDDI par exemple.

Le principe en est le suivant. Le possesseur du jeton va émettre des données sur le support de communication. Une fois qu'il aura terminé, il va remettre en jeu le jeton. Ce jeton sera destiné au noeud suivant dans la topologie (son voisin) ou au nœud le plus prioritaire qui en aura fait la demande. Les avantages vont être que on a une méthode qui va être parfaitement décentralisée, donc beaucoup plus simple à fiabiliser. Le temps de retour du jeton va être borné, ce qui encore une fois va permettre à chacun des nœuds de savoir au bout de combien de temps maximum il va avoir le droit de parole.

Les inconvénients sont assez nombreux, en particulier la lourdeur protocolaire. En effet il faut commencer par mettre en place l'anneau, il va falloir proposer un protocole pour passer le jeton d'un nœud à un autre. Des protocoles sont également prévus pour traiter les pannes dans le système de communication.



Les deuxièmes techniques de solutions distribuées sont les méthodes qui sont qualifiées d'aléatoires. Elles vont être beaucoup plus souples. Il va s'agir en particulier de distinguer celles pour lesquelles on n'écoute pas le support de communication avant d'émettre, la solution la plus emblématique en est la méthode Aloha.



Deuxième type de solutions dites aléatoires : on va écouter le support de communication avant de savoir si on peut émettre sur celui-ci. Attention, ce n'est pas parce que le support de communication semble libre qu'il l'est réellement. Le temps de propagation n'est pas nul, et donc deux machines qui supposent en même temps que le support est libre vont provoquer des collisions.

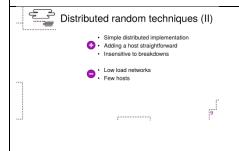
La question suivante va porter sur la façon avec laquelle on va procéder à partir du moment où on a décidé que le support était libre. En effet la phase d'écoute peut se prolonger pendant l'émission, on aura par exemple la solution appelée « collision detection ». On peut aussi arrêter d'écouter pendant que l'on émet, et dans ce cas-là, la famille de solutions la plus connue s'appelle « collision avoidance ». Comment fonctionne l'identification de la collision ? Sur les techniques de typer Aloha ou CSAM/CA où on n'écoute pas le support de communication quand on émet, on va mettre en place des systèmes d'accusés de réception. Quand un accusé de réception revient, on sait à la fois qu'il n'y a pas eu d'erreur de transmission mais également que la trame n'a pas subi de collision.

Avec la technique CSMA/CD où on continue à écouter pendant qu'on émet, cette écoute va permettre de détecter qu'il y a eu collision.

D'où vient la notion d'aléatoire ? Elle va venir de ce que l'on fait lorsqu'on a détecté qu'il a eu collision.

Ce mécanisme de reprise va se traduire par le fait que si collision

il y a eu, plusieurs nœuds vont se rendre compte en même temps qu'il y a eu une collision. On va donc faire un tirage aléatoire qui va décréter le temps au bout duquel on va transmettre de façon à essayer d'éviter des collisions ultérieures.



Quels sont les avantages ? Ils sont essentiellement que le protocole est complètement distribué et extrêmement simple. Les nœuds n'ont pas besoin de s'entendre au préalable. Pas de problème pour ajouter ni pour enlever des équipements dans le réseau, et c'est globalement insensible aux pannes dans le réseau.

Les inconvénients sont que ces systèmes ne peuvent fonctionner que si le réseau est très peu chargé, c'est-à-dire s'il y a peu de trames que l'on essaie d'émettre sur le support de communication et que s'il n'y a qu'un petit nombre de nœuds qui sont en train de se partager le support.

