

Rapport Du Projet

UE Réseaux sans fil

Contents

	Intr	Introduction															1										
	Étapes															1											
	2.1	Étape	1																								1
	2.2	Étape	2																						 		2
	2.3	Étape	2-b	is																					 		3
	2.4	Étape	3																								4
	2.5	Étape	4																								6
	2.6	Étape	5																								7
	2.7	Étape	6																		-						8
3	Con	clusion	į.																								9

1 Introduction

Dans le cadre de ce projet d'UE Réseaux sans fil, nous avons réalisé plusieurs tâches allant de l'exploration des paramètres réseau à la mise en place de réseaux ad hoc et à la communication entre dispositifs via Wi-Fi et Bluetooth. Nous avons commencé par analyser les paramètres réseau tels que les canaux utilisés, les interférences et les taux de perte. Ensuite, nous avons monté un réseau Wi-Fi ad hoc avec deux Raspberry Pi et identifié le canal le moins encombré pour optimiser les performances.

Nous avons développé une application TCP permettant le chargement et l'exécution de fichiers entre les Raspberry Pi via Wi-Fi, ainsi qu'une extension utilisant le Bluetooth pour une communication sans fil supplémentaire.

Ce rapport fournira un aperçu de chaque étape du projet, mettant en évidence les défis rencontrés, les solutions apportées et les résultats obtenus, tout en soulignant les enseignements tirés de cette expérience.

2 Étapes

2.1 **Étape 1**

Afficher les paramètres Réseau (canaux utilisés, interférences, taux de perte ...)

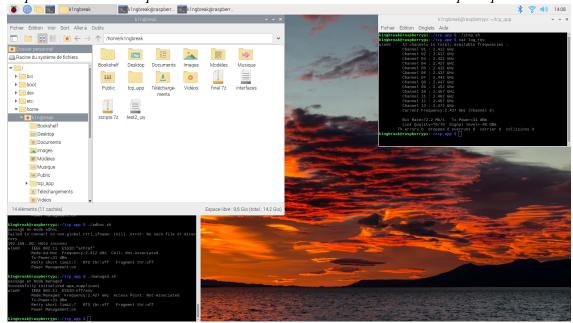
Pour afficher les différents paramètres réseau, on a implementé un script qui utilise plusieurs commandes fournies par le système d'exploitation Linux, notamment iwlist, iwconfig et ifconfig. Ces commandes sont des outils puissants pour interagir avec les interfaces réseau et afficher leurs configurations. Par exemple :

- iwlist est utilisé pour afficher des informations spécifiques sur les points d'accès sans fil, comme les canaux disponibles.
- iwconfig est une commande qui permet de configurer les interfaces sans fil. Dans ce contexte, nous l'utilisons pour obtenir des informations sur la configuration actuelle de l'interface wlan0, telles que le débit de données et la qualité du lien.
- **ifconfig** est une commande plus générale utilisée pour afficher et configurer les interfaces réseau. Nous l'utilisons ici pour obtenir des informations spécifiques sur l'interface wlan0, comme les erreurs de transmission.

En combinant ces commandes avec l'utilitaire de filtrage **grep**, nous pouvons extraire des informations spécifiques qui nous intéressent. Par exemple, en utilisant **grep**, nous pouvons rechercher des lignes contenant des mots-clés spécifiques comme "Bit Rate", "Link Quality" et "TX errors". Cela nous permet de ne récupérer que les informations pertinentes concernant

le débit de données, la qualité du lien et les erreurs de transmission de l'interface sans fil. En résumé, en utilisant ces commandes et en les combinant avec **grep**, nous pouvons rapidement obtenir un aperçu détaillé des paramètres réseau importants, ce qui est utile pour le diagnostic et la résolution des problèmes liés à la connectivité ou à la performance du réseau sans fil.

Capture montrant les paramètres retourner lors de l'utilisation du script step.sh



2.2 Étape 2

Montage d'un réseau Wifi ad hoc avec deux Raspberry PI.

Tout d'abord nous allons utiliser une commande qui active l'interface WiFi (wlan0) sur le Raspberry Pi.

```
sudo ifconfig wlan0 up
```

Ensuite nous arrêtons le gestionnaire de connexion WPA, ce qui est crucial lors de la configuration d'un réseau ad hoc.

```
wpa_cli terminate
```

La commande suivante configure l'interface WiFi en mode ad hoc avec le nom du réseau (ESSID) "achraf", sur le canal 1, et désactive le chiffrement (enc off).

```
sudo iwconfig wlan0 essid achraf mode ad-hoc channel 1 enc off
```

On réactive à nouveau l'interface WiFi pour prendre en compte les nouvelles configurations.

```
sudo ifconfig wlan0 up
```

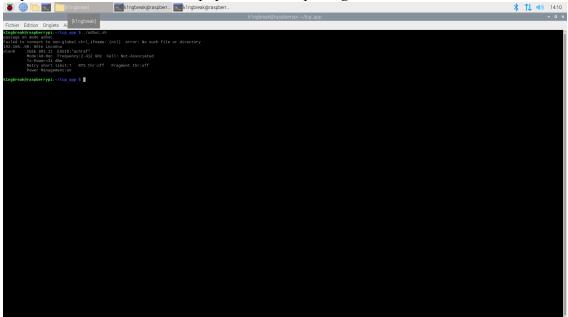
Enfin, on attribue à l'interface WiFi une adresse IP statique (192.168.21.1), avec un masque de sous-réseau de 255.255.255.0 et une adresse de diffusion de 192.168.21.0.

sudo ifconfig wlan0 192.168.21.1 netmask 255.255.255.0 broadcast 192.168.21.0

L'une des RPi sera sur l'adresse 192.168.21.1 et l'autre 192.168.21.2.

Toutes ses commandes sont exécutables par le lancement du script "adhoc.sh". (peut nécessiter plusieurs lancements)

Capture de l'utilisation du script permettant le passage en mode adhoc



2.3 Étape 2-bis

Repérer le canal le moins utilisé et demander au correspondant de refaire le rattachement via ce canal.

Dans notre script **Channel_count.sh**, on a utilisé une combinaison de commandes Bash et d'outils de manipulation de texte pour scanner les réseaux sans fil disponibles et déterminer le canal le moins encombré. Tout d'abord, nous avons utilisé la commande iwlist wlan0 scan pour obtenir la liste des réseaux sans fil détectés par notre interface wlan0. Ensuite, en utilisant grep, nous avons filtré les lignes contenant l'information sur les canaux. Puis, grâce à awk, nous avons extrait le numéro de canal de chaque réseau détecté. En triant ces numéros de canal avec sort, nous avons facilité leur comptage avec uniq -c, qui nous a donné le nombre d'occurrences de chaque canal. Enfin, en triant ces nombres d'occurrences avec sort -n, nous avons pu déterminer le canal le moins encombré, c'est-à-dire celui qui est utilisé le moins fréquemment.

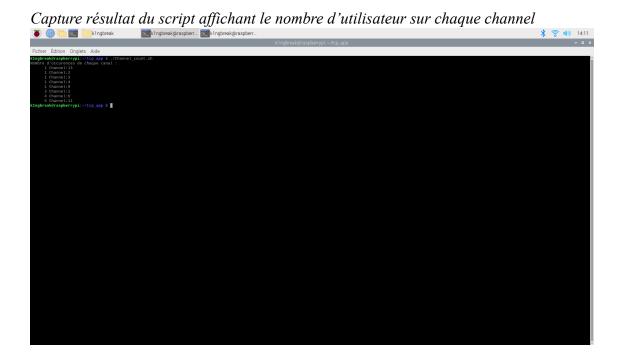
Pour raccorder notre réseau Wi-Fi au canal le moins encombré, on pourrait utiliser la commande iwconfig pour configurer notre interface sans fil (wlan0) afin qu'elle utilise le canal identifié comme le moins encombré.

Supposons que le canal le moins encombré soit identifié comme étant le canal 6. Nous pouvons utiliser la commande suivante pour configurer l'interface wlan0 pour utiliser ce canal :

```
sudo iwconfig wlan0 channel 6
```

Cette commande utilise iwconfig pour définir le canal de l'interface sans fil wlan0 sur le canal 6. Assurez-vous de remplacer "wlan0" par le nom de votre propre interface sans fil si elle est différente.

Après avoir exécuté cette commande, l'interface sans fil sera configurée pour fonctionner sur le canal le moins encombré, ce qui devrait potentiellement améliorer les performances de notre réseau Wi-Fi en réduisant les interférences.



2.4 Étape 3

Développement d'une application sous TCP permettant à une RPi A de charger un fichier exécutable sur une machine RPi B et le lancer à distance; les deux machines étant interconnectées par Wifi.

Pour cette étape nous avons choisi d'utiliser la bibliothèque socket disponible sur python. La RPi A nécessite uniquement le numéro de port sur lequel elle va écouter. La RPi B nécessite l'adresse ip, le numéro de port, le nom du fichier à traiter et le mode.

La première étape du code consiste à sélectionner le mode choisi par l'utilisateur, soit w pour écriture soit x pour exécution.

Dans les deux cas, on commencera par réaliser une connexion entre les deux RPi. La RPi A va ouvrir une socket et écouter dessus, tandis que la RPi B va l'ouvrir pour envoyer les données. Les paramètres lors de la création des sockets seront les suivant :

```
socket.AF_INET : Ce paramètre spécifie le domaine de la famille de protocoles, qui est le domaine Internet. Dans ce cas on utilise IPv4.

socket.SOCK_STREAM : Ce paramètre spécifie le type de socket, qui dans ce cas est un flux.
```

Pour se connecter la RPi A va utiliser **0.0.0.0** comme host et un port disponible pour TCP, dans notre exemple nous prenons le port 2000.

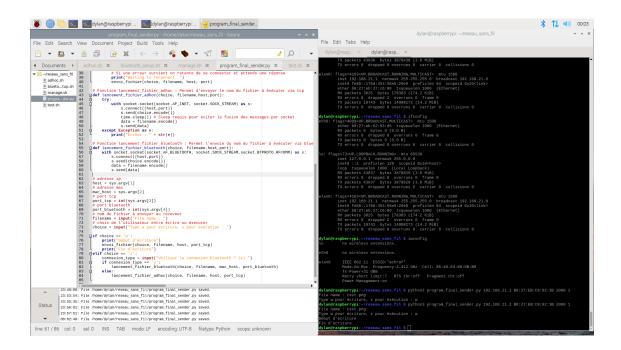
La RPi B utilisera l'adresse ip de la RPi A, dans notre cas **192.168.21.2** et le numéro de port utilisé par la RPiA donc **2000**.

Ensuite on envoie le mode choisi à la RPi destinatrice, pour qu'elle puisse réagir conformément au prochain envoi, juste après on envoi le nom du fichier à écrire ou exécuter.

- Dans le cas d'une exécution de fichier, la RPi A va simplement exécuter le fichier possédant le même nom dans son répertoire courant.
- Dans le cas d'une écriture de fichier, la RPi A va utiliser "with open" pour ouvrir et écrire dans le fichier possédant le même nom (s'il n'existe pas cela le créé), dans le même temps la RPi B va ouvrir le fichier et lire puis envoyez les données du fichier par paquet de 1024 octets. Une fois que la lecture est terminée, la RPi B va couper la connexion (le "with .. as s" la ferme automatiquement une fois terminé) laissant la RPi A fermer le fichier et attendre pour de nouvelles instructions.



Capture Raspberry B



2.5 **Étape 4**

Configuration de l'interface Bluetooth de la RPi pour permettre la communication entre deux RPi.

On commence par lancer le gestionnaire Bluetooth et ouvrir une session de commande interactive.

sudo bluetoothctl

On active l'agent Bluetooth pour faciliter l'appariement avec d'autres dispositifs.

agent on

On active la recherche des dispositifs Bluetooth à proximité.

scan on

On rend les Raspberry Pi visibles pour les autres appareils Bluetooth.

```
discoverable on
```

On configure les Raspberry Pi pour être appariés avec d'autres dispositifs.

```
pairable on
```

La RPi A initie le processus d'appariement avec la RPi B à l'aide de son adresse MAC.

```
pair B8:27:EB:C9:02:3B
```

La RPi A établit une relation de confiance avec la RPi B pour permettre une connexion ultérieure sans demande d'appariement.

```
trust B8:27:EB:C9:02:3B
```

Enfin la RPi A se connecte avec la RPi B.

```
connect B8:27:EB:C9:02:3B
```

Toutes ses commandes sont exécutables par le lancement du script "bluetooth_setup.sh".

2.6 Étape 5

Développement d'une application sous TCP permettant à une RPi A de charger un fichier exécutable sur une machine RPi B via l'interface Wifi, puis de lancer à distance ce programme via l'interface Bluetooth.

Pour cette étape nous avons gardé l'utilisation des sockets. Dans le cas d'une exécution, la RPi B demande à son utilisateur s'il souhaite réaliser l'exécution en utilisant le bluetooth ou non. Si l'utilisateur refuse, l'exécution se fera via TCP comme à l'étape 5. Si l'utilisateur accepte, la socket créée par la RPi A et B utilisera les paramètres suivants :

```
socket.AF_BLUETOOTH: Ce paramètre spécifie le domaine de la famille de protocoles, qui dans ce cas est le domaine Bluetooth.

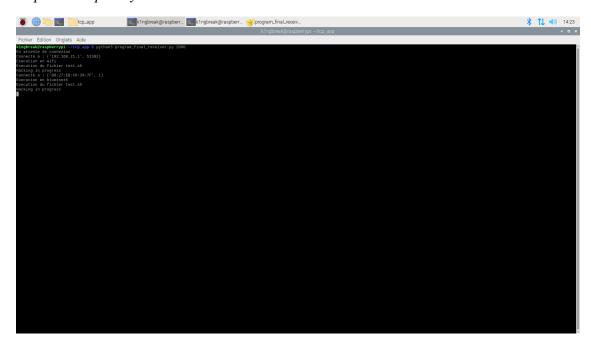
socket.SOCK_STREAM: Ce paramètre spécifie le type de socket, qui est toujours un flux.

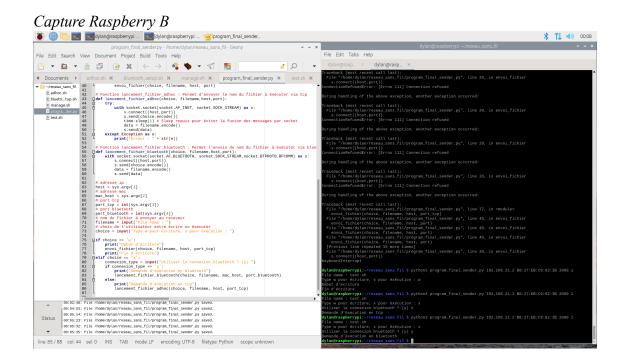
socket.BTPROTO_RFCOMM: Ce paramètre spécifie le protocole à utiliser.

RFCOMM est un protocole de transport basé sur des flux, adapté pour la communication en série sur Bluetooth.
```

Pour se connecter, la RPi A utilisera 0:0:0:0:0 comme hôte, écoutant alors sur tous ses canaux et un numéro de port disponible, nous prendrons 1. La RPi B utilisera l'adresse MAC de la RPi A comme hôte et le même port. La suite du code est identique à TCP.

Capture Raspberry A





2.7 Étape 6

Étendre l'application réalisée à l'étape 3 pour permettre le transfert d'un gros fichier en deux ou plusieurs sessions (à cause de ruptures de connexion physique dues à la mobilité des stations).

Nous avons opté pour une méthode utilisant un offset, qui permettra aux deux Raspberry Pi, lors de leur reconnexion, de retourner sur l'offset correspondant pour ne pas avoir à recommencer l'envoi depuis le début.

La RPi B nécessite donc de recommencer le processus d'envoi de son fichier en boucle en cas d'erreur, réalisé récursivement avec un try-except.

La RPi B va premièrement récupérer la taille du fichier et l'envoyer à la RPi A qui stockera cette valeur pour plus tard.

Ensuite l'offset est demandé par la RPi B, si c'est la première demande de ce fichier sur cette connexion alors l'offset envoyé par la RPi A sera 0, sinon elle enverra l'offset sauvegardé.

Sur la RPi A, l'offset est mis à jour à chaque réception de données et est sauvegardé si la taille du fichier reçu est différente de la taille envoyée par la RPi B, si elle est égale l'offset est repositionné à 0 car le fichier a bien été envoyé dans sa totalité.

Pour simuler cette étape, nous avons déconnecté la RPi A en utilisant le script "manage.sh" lors de l'envoi assez long du fichier test.png. Attendu pour voir si les deux Raspberry Pi attendaient bien une reconnexion, puis rétabli la connexion en lançant le script adhoc.sh (nécessite trois lancements). Après 10s, les deux Raspberry Pi se reconnectent et terminent le téléchargement sans avoir à le reprendre depuis le début.

3 Conclusion

Ce projet a été une expérience stimulante dans le domaine des réseaux sans fil, enrichissant notre parcours académique en nous offrant une immersion concrète dans des concepts théoriques. En mettant en pratique nos connaissances, nous avons pu comprendre les défis réels rencontrés dans la mise en place de réseaux ad hoc et la communication entre dispositifs. Ces compétences pratiques, combinées à notre compréhension théorique, renforcent notre formation en réseau et nous préparent à relever de nouveaux défis dans notre parcours universitaire et professionnel.