Lista 3 Technologie sieciowe

Patryk Majewski 250134

1 Wstęp

1.1 Opis zadania

W pierwszej części mamy za cel stworzenie programu umożliwiającego ramkowanie danych zgodnie z zasadą rozpychania bitów oraz odczyt danych z takich ramek.

Druga część zadania to zasymulowanie dostępu do medium transmisyjnego zgodnie z protokołem CSMA/CD.

1.2 Implementacja

Potrzebne programy zostały napisane w języku Python.

2 Ramkowanie

Ramki tworzone zgodnie z zasadą rozpychania bitów składają się z:

- bajtowych flag informujących o początku i końcu ramki
- nagłówka zawierającego min. informacje o adresacie i źródle
- faktycznych danych
- wartości kontrolnej CRC

Maksymalny rozmiar faktycznych danych w ramce jest zazwyczaj dosyć duży (jak na potrzeby zilustrowania mechanizmu rozpychania bitów), dlatego dla czytelności wyników ograniczymy tę liczbę do ~ 32 bitów, tak żeby z niewielkiego pliku źródłowego uzyskać chociaż kilka ramek. Pominiemy szczegóły związane z nagłówkiem – dla uproszczenia założymy, że znajduje się on już w danych wejściowych.

Za flagę przyjmiemy 01111110, ponieważ jest ciągiem łatwym do wykrycia podczas kodowania danych.

2.1 CRC

Kod CRC wyznaczany jest w oparciu o dzielenie wielomianów nad ciałem \mathbb{Z}_2 . Takie wielomiany możemy w łatwy sposób kodować za pomocą ciągów bitów, na przykład x^3+x+1 odpowiada 1011. Nadawca i adresat ustalają wspólnie (r+1)-bitowy generator G. Przyjmijmy też dodatkowe oznaczenia: D są naszymi danymi, a R to r-bitowy kod wyznaczony z pomocą generatora.

Podczas ramkowania wyznaczamy R korzystając ze wzoru

$$D \cdot 2^r = A \cdot G + R$$
.

gdzie R jest resztą z dzielenia D \cdot 2^r przez G, pamiętając, że w \mathbb{Z}_2 odejmowanie równoznaczne jest dodawaniu i właściwie oznacza operację xor.

Pseudokody:

```
def division_remainder(x: str):
    next = len(G)
    R = x[:next]
    while next \leq len(x):
        if R[0] = '1':
            R = R xor G
        R = R[1:]
        if next = len(x):
            break
        R += x[next]
        next += 1
    return R
```

Na przykład, dla G = 1001 i D = 101110 procedura CRC ma następujący przebieg:

				1	0	1	0	1	1	$\leftarrow A$
$D \rightarrow$	1	0	1	1	1	0	0	0	0	$\div 1001 \leftarrow G$
	1	0	0	1						
			1	0	1	0				
			1	0	0	1				
					1	1	0	0		
					1	-	0	1		
						1	0	1	0	
						1	0	0	1	
						0	0	1	1	$\leftarrow R$

W ramce umieszczamy $D \cdot 2^r + R$, zatem w naszym przykładzie byłoby to 101110 011.

Aby sprawdzić poprawność danych, odbiorca musi tylko podzielić (w \mathbb{Z}_2) sekwencję między flagami przez G. Jeśli nie otrzyma reszty, dotarła poprawna wiadomość. W przeciwnym wypadku ramka zostaje odrzucona.

W naszym modelu wybierzemy G jak w przykładzie, 1001.

2.2 Kodowanie

Dane do przesłania zamieniamy na ramki w następujący sposób:

- 1. Czytamy 32 kolejne bity danych wejściowych (jeśli to możliwe gdy jest ich mniej, czytamy wszystkie).
- 2. Obliczamy kod CRC i dostawiamy go na koniec naszego ciągu.
- 3. Przeglądamy nasz ciąg i po każdej sekwencji pięciu jedynek dostawiamy zero, żeby pozbyć się z niego fałszywych flag.
- 4. Dodajemy flagi na początku i końcu.
- 5. Zapisujemy utworzoną ramkę, a następnie jeśli nie skończyły się dane wejściowe tworzymy kolejną, wracając do kroku pierwszego.

2.3 Dekodowanie

Odpakowywanie danych z ramki wykonywane jest następująco:

- 1. Odczytujemy fragment między dwiema flagami.
- 2. W otrzymanym ciągu usuwamy zera występujące po sekwencji pięciu jedynek.
- 3. Dzielimy uzyskany ciąg przez G. Jeśli otrzymamy resztę, ramka uległa uszkodzeniu i jest odrzucana.
- 4. Jeśli ramka jest poprawna, usuwamy z końca kod CRC (przy naszym G są to trzy bity).
- 5. Zapisujemy rezultat i, jeśli mamy więcej fragmentów, wracamy do punktu pierwszego.

2.4 Testy

2.4.1 Podstawowa funkcjonalność

```
Zacznijmy od przypadku z przykładu:
>>> x = encode('101110')
>>> print(x)
 01111110101110011011111110
>>> decode(x)
 '101110'
Przykład, gdzie musimy dopisać zera:
>>> x = encode('01111110')
>>> print(x)
 01111110011111010000011111110
>>> decode(x)
 ,01111110,
2.4.2 Test z plikiem
Z.txt
0111111001010010011110001010011111110
Z1.txt
def test_decoding():
 create_frames("Z.txt", "W.txt")
 decode_frames("W.txt", "Z1.txt")
 with open("Z.txt") as f1, open("Z1.txt") as f2:
   for 11, 12 in zip(f1, f2):
     if 11 != 12:
       break
   else:
     print("Success!")
>>> from zad1 import test_decoding
>>> test_decoding()
 Success!
```

2.4.3 Błąd wewnątrz danych

Spróbujemy teraz zmienić któryś z bitów w pliku W.txt przed jego odkodowaniem.

```
Z.txt
popsuty W.txt
01111110010100100111000101001111110
Z1.txt
>>> from zad1 import create_frames, decode_frames
>>> create_frames("Z.txt", "W.txt")
*psujemy plik W.txt*
>>> decode_frames("W.txt", "Z1.txt")
 >>> with open("Z.txt") as f1, open("Z1.txt") as f2:
   for 11, 12 in zip(f1, f2):
    if 11 != 12:
      print("Failure.")
      break
   else:
    print("Success!")
 Failure.
Ramka zawierająca błąd została całkowicie odrzucona. Cała reszta wyników jest poprawna.
2.4.4 Błąd we fladze
W ostatnim teście w pierwszej linijce pliku wynikowego zepsujemy jedną z flag:
popsuty W.txt
```

... Kod jest identyczny jak w poprzednim teście. Również w tym przypadku cała uszkodzona ramk

011111100101001001111000101001111110

. . .

Z1.txt

Kod jest identyczny jak w poprzednim teście. Również w tym przypadku cała uszkodzona ramka została odrzucona, natomiast reszta danych odczytana jest poprawnie.

3 Protokół CSMA/CD

3.1 Wstępne ustalenia

W protokole CSMA/CD węzeł sieci rozpoczyna transmisję, gdy wykryje, że łącze jest wolne. Może się okazać, że dwa węzły rozpoczną transmisję w podobnym momencie, co spowoduje kolizję. Dlatego też transmitujący węzeł na bieżąco monitoruje medium. Jeśli odkryje, że sygnał na łączu różni się od tego, który nadaje, rozpoczyna procedurę rozwiązywania konfliktu:

- 1. Przestaje transmitować właściwe dane. Zamiast tego wysyła jam signal, który poinformuje inne węzły o kolizji i pozwoli im odrzucić nadawaną ramkę przez wywołanie błędu CRC.
- 2. Wybiera z rozkładem jednostajnym czas oczekiwania ze zbioru $\{0, ..., 2^n 1\}$, gdzie n = min(c, 10), a c jest liczba kolizji które wystapiły podczas prób transmisji obecnej ramki.
- 3. Po odczekaniu ustalonego wcześniej czasu podejmowana jest ponowna próba transmisji.

Nadawca uznaje ramkę za poprawnie wysłaną w momencie, gdy kończy transmisję bez wykrycia kolizji. Ważne jest zatem ustalenie minimalnego rozmiaru ramki, tak żeby w przypadku kolizji każda transmitująca stacja miała szansę się o niej dowiedzieć.

3.2 Założenia

Symulacja ma turowy przebieg, zatem jedną iterację (wywołanie metody step) uznajemy za podstawową jednostkę czasu. Rozmiar danych wyrażać będziemy we fragmentach. W jednej turze węzeł jest w stanie wyemitować maksymalnie jeden taki fragment.

Przy inicjalizacji modelu podawany jest rozmiar przewodu R (tj. liczba jego segmentów). Dane poruszają się po przewodzie z prędkością 1 segment na iterację.

Do każdego z segmentów możemy podłączyć maksymalnie jedno urządzenie. Monitorowanie medium przez węzeł w celu wykrycia kolizji odbywa się poprzez obserwację segmentu przewodu, do którego jest podłączony.

Wspomniany wcześniej minimalny rozmiar ramki danych wybierzemy po rozpatrzeniu przypadku skrajnego:

- 1. Węzeł A na jedym końcu przewodu wysyła sygnał.
- 2. Jedną iterację przed tym, jak sygnał dotarłby do węzła B na drugim końcu przewodu (czyli po upływie kolejnych R-2 iteracji), również zaczyna on transmisję.

B zaczyna emitować jam signal w następnej turze. Aby A miał szansę na odkrycie kolizji, potrzebuje emitować sygnał jeszcze przez R-2 iteracji. Sygnał musi być więc nadawany łącznie przez przynajmniej 2R-2 iteracji, czyli mieć rozmiar przynajmniej 2R-2 fragmentów.

Dodatkowe szczegóły dotyczące implementacji zostały umieszczone w dokumentacji w pliku źródłowym.

3.3 Użycie

Model konstruujemy poprzez stworzenie instancji klasy Simulation (za argument podając R), a następnie podpięcie urządzeń z użyciem metody add_node. Metoda przyjmuje za argumenty kolejno:

- nazwę urządzenia (w wyświetlanych wynikach aliasowaną do pierwszej litery, dlatego na przykład niewskazane są urządzenia o nazwach K1 i K2)
- segment przewodu, do którego chcemy się podłączyć (od 0 do R-1)
- numer iteracji, w której urządzenie rozpocznie aktywność
- liczbę ramek, które urządzenie ma przesłać w czasie trwania symulacji

Metoda uruchamiająca symulację to run(output_all: bool, display_time: float). Dostępne tryby:

• bez argumentów – po każdym kroku wyświetlany jest obecny stan, program kontynuuje działanie po wciśnięciu klawisza Enter

- output_all=True drukowany jest od razu cały ślad stanów symulacji
- podany display_time podobnie jak tryb domyślny, ale zamiast oczekiwać na Enter, program kontynuuje po podanym czasie

Przykładowy setup:

```
>>> from zad2 import Simulation
>>> sim = Simulation(5)
>>> sim.add_node('A', 0, 0, 1)
>>> sim.add_node('B', 2, 0, 0)
>>> sim.add_node('C', 4, 3, 1)
>>> sim.run()
```

Wybrana klatka przykładu:

Name Wait Flag	A 4 Active	 	B 0 Idle	•	C 7 Collided
					+=====+ A, C*

A continues to broadcast.

C has detected a collision. It started to broadcast its jam signal.

C continues to broadcast.

Press Enter to continue...

Górny wiersz pokazuje stan urządzeń, dolny reprezentuje połączenie. Pierwsza komórka dolnego wiersza informuje o numerze iteracji. Sygnał wysłany przez dany węzeł reprezentowany jest pierwszym znakiem jego nazwy. Dodatkowa gwiazdka symbolizuje jam signal.

Symulacja kończy się w momencie, gdy urządzenia nie planują już niczego wysyłać, a przez przewód nie przechodzą żadne sygnały. Wyświetlany jest wówczas komunikat informujący o podstawowych statystykach:

108 iterations total. Node statistics:

```
A collisions: 5 total waiting time: 7

B collisions: 0 total waiting time: 0

C collisions: 5
```

total waiting time: 36