

《通信与网络》 实验三

网络层路由实验

2022年10月

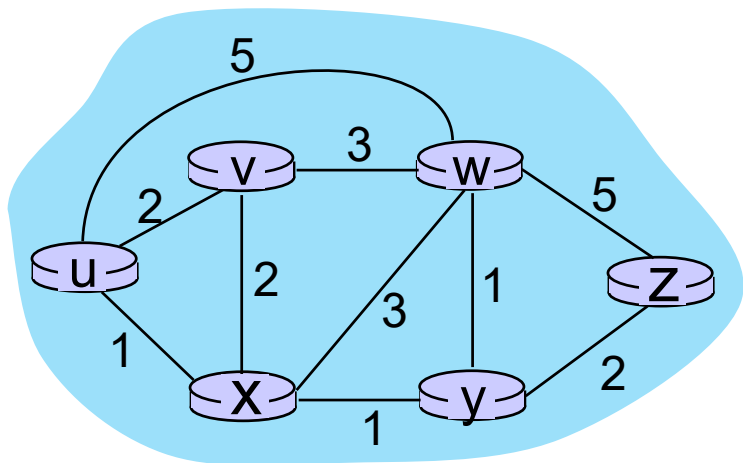
目录

- 路由选择算法回顾
- 网络仿真器介绍
- 实验内容介绍

一、路由选择算法回顾

路由选择

- 目标：寻找从发端到收端的一个“好”的路径
 - 路径：数据报从发端到收端经过的路由器序列
 - “好”：最低成本/最快/最不拥挤/最小开销



例： $c(u, w) = 5, c(u, z) = \infty$

- 图 $G = (N, E)$
 - N 为点（路由器）集合
 - E 为边（链路）集合
 - 对边 (x, y) 定义其开销 $c(x, y)$
 - 路径：节点序列 (x_1, x_2, \dots, x_p)

路由选择算法

- **集中式：**所有路由器有完整的网络拓扑及链路开销信息
 - **链路状态法：**计算从源节点到其他所有节点的最小开销路径，根据结果确定源节点的转发表
 - 典型算法：Dijkstra算法
 - 典型协议：OSPF
- **分布式：**与邻居交换信息，迭代计算路由器初始只有与邻居间的链路信息
 - **距离向量法：**每个节点只与邻居交换信息，维护自身的距离向量，确定转发表
 - 典型算法：Bellman-Ford算法
 - 典型协议：RIP

链路状态法

- **实现原理**

- 通过**可靠洪泛**（Reliable Flooding）在网络中通过链路状态包传递链路信息，节点根据收到的链路状态信息**计算路由**

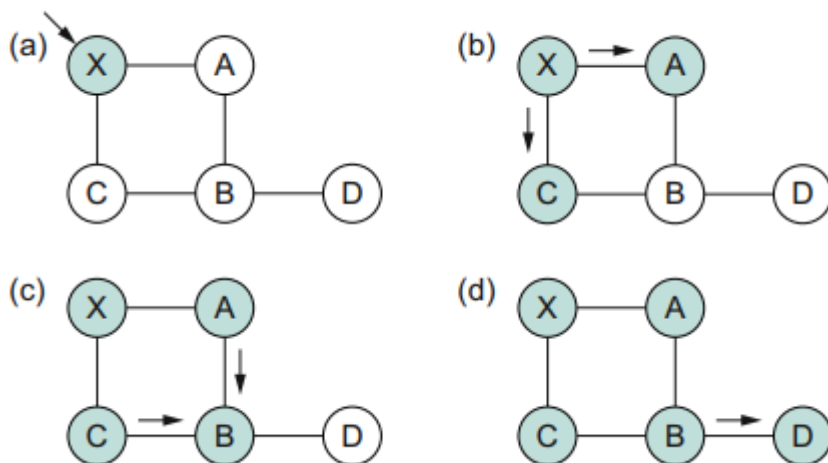
- **链路状态包（Link-State Packet, LSP）**

- 创建LSP的节点ID；
- 该节点的邻居列表，以及与每个邻居的链路开销；
- 序列号
- 数据包生命周期（Time To Live, TTL）

链路状态法

```
def updateLSP(self, packetIn):  
    if self.seqnum >= packetIn["seqnum"]:  
        return False  
    self.seqnum = packetIn["seqnum"]  
    if self.nbcost == packetIn["nbcost"]:  
        return False  
    if self.nbcost != packetIn["nbcost"]:  
        self.nbcost = packetIn["nbcost"]  
    return True
```

- 可靠洪泛：保证LSP正确到达所有节点
- 实现示例：
 - LSP在下图网络中传播，每个节点执行该算法



- 节点X收到来自节点Y的LSP：
 - IF 节点X尚未存储节点Y的LSP：
 - 存储该LSP；
 - ELSE
 - IF 收到LSP序列号 > 存储LSP序列号：
 - 保存并替换旧LSP，将其发送给Y以外的其他相邻节点
 - ELSE：
 - 丢弃Y发来的LSP

链路状态法

• 路由计算（课堂讲授）

- 节点根据收到的所有LSP信息，构造网络对应的图
- 利用Dijkstra算法计算到其他所有节点路径

1 *Initialization:*

2 $N' = \{u\}$

3 for all nodes v

4 if v adjacent to u

5 then $D(v) = c(u, v)$

6 else $D(v) = \infty$

7

8 *Loop*

9 find w not in N' such that $D(w)$ is a minimum

10 add w to N'

11 update $D(v)$ for all v adjacent to w and not in N' :

12 $D(v) = \min (D(v), D(w) + c(w, v))$

13 /* new least-path-cost to v is either old least-cost-path to v or known

14 least-cost-path to w plus direct-cost from w to v */

15 *until all nodes in N'*

符号含义

- N' : 从源到 v 的最低开销路径已知的 v 集合
- $D(v)$: 当前对源节点到节点 v 的最低开销路径的开销估计
- $p(v)$: 从源到 v 最低开销路径上 v 的先导节点

链路状态法

- 路由计算（实际实现）

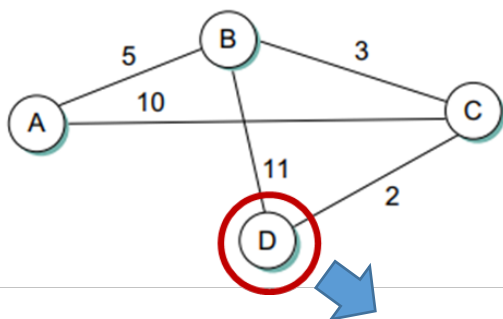
- 前向搜索（Forward Search）算法，Dijkstra思想

- 每个路由器维护试探表和证实表

- $\langle \text{Destination}, \text{Cost}, \text{NextHop} \rangle$ （目的地，开销，下一跳）

1. 当前路由器用自身节点初始化证实表中一条记录，这条记录开销为0；
2. 将前一步中加入证实表的那个节点称为Next节点，选择它的LSP；
3. 对于Next节点的每个邻居节点（Neighbor），计算达到这些邻居节点的开销（Cost），即从当前路由器节点到Next节点和再从Next节点到Neighbor节点的开销总和；
 - a) 如果Neighbor节点当前既不在证实表中，也不在试探表中，就把 $\langle \text{Neighbor}, \text{Cost}, \text{NextHop} \rangle$ 记录加入到试探表中，其中NextHop是当前路由器节点到Next节点所经的节点；
 - b) 如果Neighbor节点当前在试探表中，且开销小于当前登记在表中的开销，那么用记录 $\langle \text{Neighbor}, \text{Cost}, \text{NextHop} \rangle$ 替换当前记录，其中NextHop是当前路由器节点到Next节点所经的节点；
 - c) 如果试探表为空，则停止。否则，从试探表中挑选开销最小的记录，移入证实表，转（2）继续执行。

链路状态法：前向搜索算法示例



步骤	证实表	试探表	注 释
1	(D,0,-)		因为D是证实表中惟一的新成员，所以观察它的LSP
2	(D,0,-)	(B,11,B) (C,2,C)	因D的LSP表明，我们可以以开销11通过B到达B，比表任何其他的路径都好，因此把它加入试探表中，同理C也加入
3	(D,0,-) (C,2,C)	(B,11,B)	把试探表中开销最小的记录C加入证实表中。接着，检查证实表中新的成员C的LSP
4	(D,0,-) (C,2,C)	(B,5,C) (A,12,C)	因为通过C到达B的开销是5，所以替换记录 (B,11,B)，C的LSP告诉我们可以以开销12到达A
5	(D,0,-) (C,2,C) (B,5,C)	(A,12,C)	因把试探表中开销最小的记录B加入证实表中，观察它的LSP
6	(D,0,-) (C,2,C) (B,5,C)	(A,10,C)	因为可以经过B以开销5到达A，所以替换试探表中的记录
7	(D,0,-) (C,2,C) (B,5,C) (A,10,C)		把试探表中开销最小的成员A移入证实表中，结束

链路状态法：前向搜索算法示例

1. 当前路由器用自身节点初始化证实表中一条记录，这条记录开销为0；
2. 将前一步中加入证实表的那个节点称为Next节点，选择它的LSP；
3. 对于Next节点的每个邻居节点（Neighbor），计算达到这些邻居节点的开销（Cost），即从当前路由器节点到Next节点和再从Next节点到Neighbor节点的开销总和；
 - a) 如果Neighbor节点当前既不在证实表中，也不在试探表中，就把<Neighbor, Cost, NextHop>记录加入到试探表中，其中NextHop是当前路由器节点到Next节点所经的节点；
 - b) 如果Neighbor节点当前在试探表中，且开销小于当前登记在表中的开销，那么用记录<Neighbor, Cost, NextHop>替换当前记录，其中NextHop是当前路由器节点到Next节点所经的节点；
 - c) 如果试探表为空，则停止。否则，从试探表中挑选开销最小的记录，移入证实表，转（2）继续执行。

```
def calPath(self):  
    # Dijkstra Algorithm for LS routing  
    self.setCostMax()  
    # put LSP info into a queue for operations  
    Q = PriorityQueue()  
    for addr, nbcost in self.routersLSP[self.addr].nbcost.items():  
        Q.put((nbcost, addr, addr))  
    while not Q.empty():  
        Cost, Addr, Next = Q.get(False)  
        if Addr not in self.routersCost or Cost < self.routersCost[Addr]:  
            ### TODO: Add two lines code to update Cost and Next for Addr  
        if Addr in self.routersLSP:  
            for addr_, cost_ in list(self.routersLSP[Addr].nbcost.items()):  
                Q.put((cost_ + Cost, addr_, Next))
```

试探表



Q

证实表



self.routersNext
&
self.routersCost

距离向量法

- Bellman-Ford方程
 - 若 $D_x(y)$ 表示节点 x 到节点 y 的最低开销路径的开销，则有Bellman-Ford方程：

$$D_x(y) = \min_v [c(x, v) + D_v(y)]$$

对 x 的所有邻居 v 取最小值

v 到 y 的最低开销路径开销

x 到 v 的直接链路开销

- $D_x = [D_x(y): y \in N]$ 为节点 x 的距离矢量

```
# # choose the less cost or new info
if dst in self.routersCost:
    if src in self.routersCost:
        if (self.routersCost[dst] > self.linksCost[src] + cost) or (self.routersNext[dst] == src and src != dst):
            self.routersCost[dst] = self.linksCost[src] + cost
            self.routersNext[dst] = src

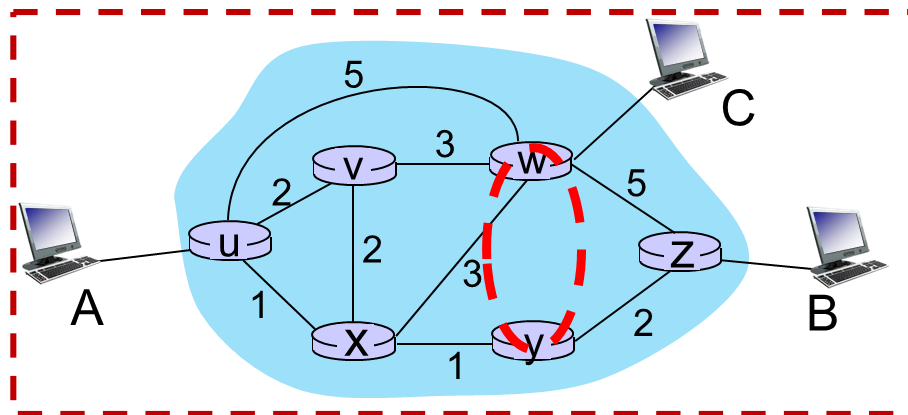
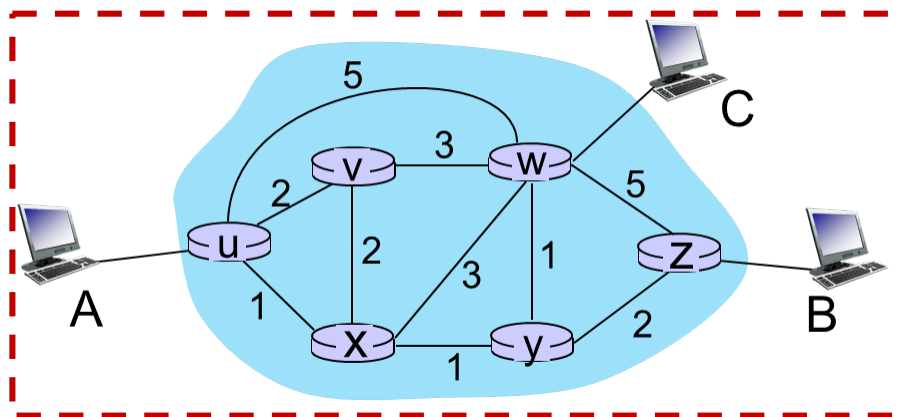
        # set COST_MAX as infinity
        if self.routersCost[dst] > COST_MAX:
            self.routersCost[dst] = COST_MAX
        return True, dst, self.routersCost[dst]
return None
```

二、网络仿真器介绍

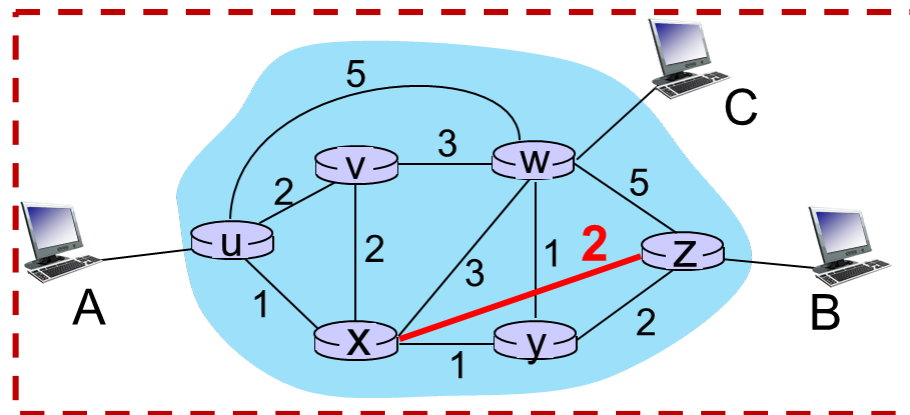
实验环境

- 网络拓扑

链路
正常



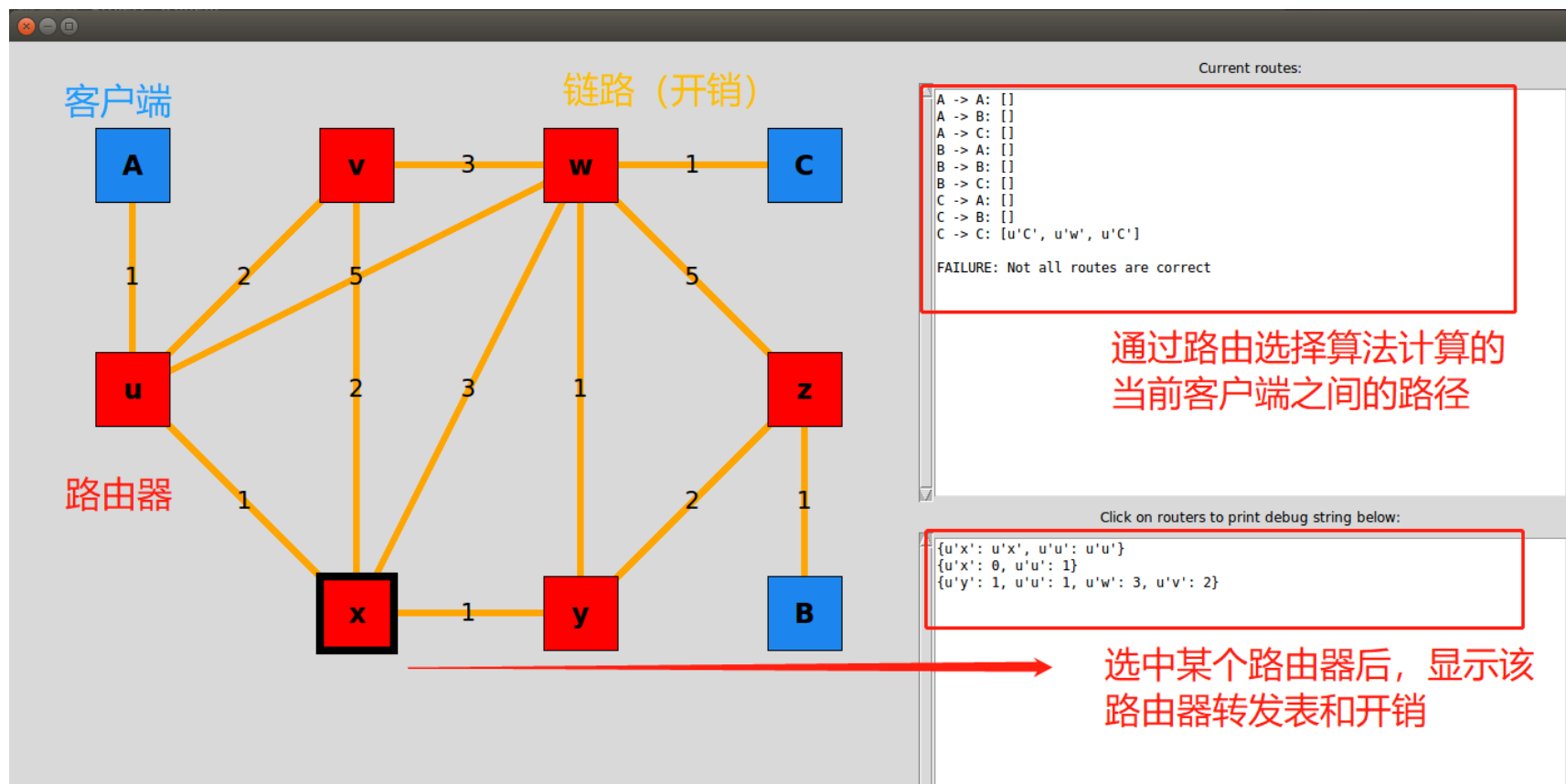
链路故障



链路新增

实验工具

- 图形化交互界面



三、实验内容介绍

1. 网络仿真实现和理解

- 基于课程提供的虚拟机实验
- 理解网络仿真器的整体实现过程

Packet

函数	功能
<code>__init__(self, kind, srcAddr, dstAddr, content)</code>	初始化函数，定义了数据包的类型、源和目的地地址以及包内容
<code>isTraceroute(self)</code>	判断数据包是否是traceroute数据包
<code>isRouting(self)</code>	判断数据包是否是路由数据包
<code>getContent(self)</code>	获取数据包内容

Link

函数	功能
<code>__init__(self, e1, e2, l12, l21, latency)</code>	初始化函数，定义了链路的两端节点和链路延迟
<code>send(self, packet, src)</code>	发送数据包的函数
<code>recv(self, dst, timeout=None)</code>	接收数据包的函数
<code>changeLatency(self, src, c)</code>	更改链路延迟的函数

Client

函数	功能
<code>__init__(self, addr, allClients, sendRate, updateFunction)</code>	初始化函数，定义了客户端地址和发送速率等基本信息
<code>changeLink(self, change)</code>	添加客户端和路由器之间的链路
<code>handlePacket(self, packet)</code>	处理数据包的函数，主要对traceroute包操作
<code>sendTraceroutes(self)</code>	发送traceroute包的函数，给网络中每个客户端发送traceroute包，追踪客户端之间的数据转发路径
<code>handleTime(self, timeMillisecs)</code>	根据系统时间周期性发送traceroute包
<code>runClient(self)</code>	运行客户端的主要函数，调用handlePacket函数处理收到的数据包，调用handlTime函数发送traceroute包

Router

函数	功能
<code>__init__(self, addr, heartbeatTime=None)</code>	初始化函数，定义了路由器的地址、端口对应的链路等
<code>changeLink(self, change)</code>	存储链路状态改变的信息
<code>addLink(self, port, endpointAddr, link, cost)</code>	将新加入的链路和路由器端口关联，并调用handleNewLink函数处理链路新增情况
<code>removeLink(self, port)</code>	将断开链路和路由器端口解绑，并调用handleRemoveLink函数处理故障链路情况
<code>runRouter(self)</code>	运行路由器的主要函数，监听链路状态改变信息并调用addLink函数或removeLink函数进行处理，调用handlePacket函数处理路由器收到的数据包
<code>send(self, port, packet)</code>	通过指定端口发送数据包
<code>handlePacket(self, port, packet)</code>	处理数据包的函数，由继承类实现
<code>handleNewLink(self, port, endpoint, cost)</code>	处理链路新增的函数，由继承类实现
<code>handleRemoveLink(self, port)</code>	处理链路断开的函数，由继承类实现
<code>debugString(self)</code>	用于网络仿真调试的函数，输出指定字符串信息

2. 链路状态法理解与实现

• 阅读并理解链路状态法实现中的函数功能

函数	功能
init (self, addr, heartbeatTime)	初始化函数，请结合链路状态法原理，在下文中给出该函数中定义变量的物理含义
handlePacket(self, port, packet)	处理数据包的函数，用于处理和更新收到的LSP
handleNewLink(self, port, endpoint, cost)	处理链路新增的函数，将新增链路信息加入到自身的LSP，并封装到数据包中洪泛广播
calPath	基于Dijkstra算法实现的路径计算函数，请结合链路状态法原理，在下文中对该部分代码注释，并补全关键代码
handleRemoveLink(self, port)	处理链路断开的函数，需要更新LSP和重新计算路由，请结合LSP可靠洪泛内容，在下文中对该部分代码注释
handleTime(self, timeMillisecs)	根据系统时间周期性更新路由

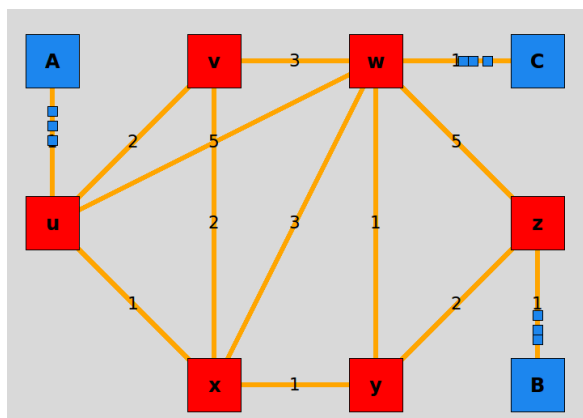
```
def calPath(self):
    # Dijkstra Algorithm for LS routing
    self.setCostMax()
    # put LSP info into a queue for operations
    Q = PriorityQueue()
    for addr, nbcost in self.routersLSP[self.addr].nbcost.items():
        Q.put((nbcost, addr, addr))
    while not Q.empty():
        Cost, Addr, Next = Q.get(False)
        if Addr not in self.routersCost or Cost < self.routersCost[Addr]:
            ### TODO: Add two lines code to update Cost and Next for Addr
            if Addr in self.routersLSP:
                for addr_, cost_ in list(self.routersLSP[Addr].nbcost.items()):
                    Q.put((cost_ + Cost, addr_, Next))
    pass # remember to delete this command after completing code
```

源客户端-目的客户端	最小开销路径
A → A	
A → B	
A → C	
B → A	
B → B	
B → C	
C → A	
C → B	
C → C	

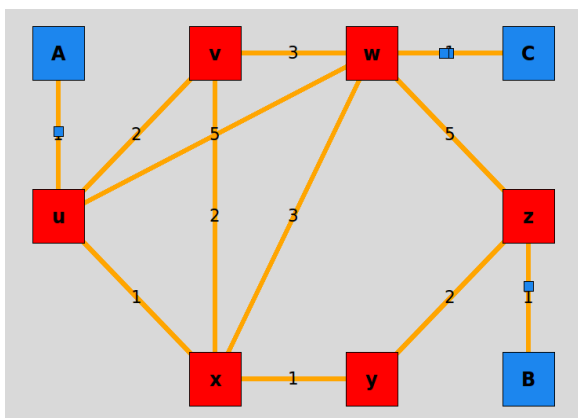
目的节点	下一跳转发节点	开销
A		
B		
C		
u		
v		
w		
x		
y		
z		

3. 链路状态改变实验

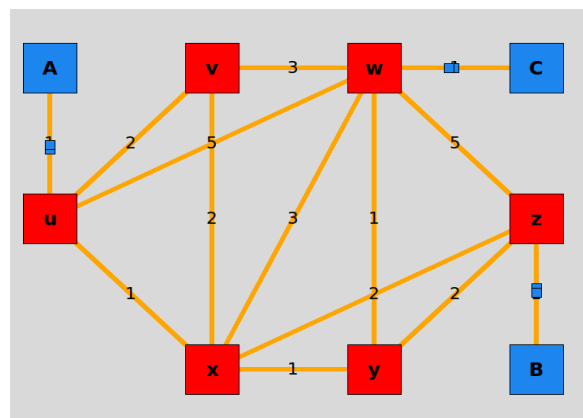
- 阅读并理解链路状态法解决链路状态改变的过程
- 记录客户端之间最小开销路径和路由器转发表变化



链路正常



链路故障



链路新增

4. 距离向量法理解与实验

- **【选做】理解DV实现过程，并写出从代码中理解出来的实现流程图。**

函数	功能
<code>__init__(self, addr, heartbeatTime)</code>	初始化函数
<code>handlePacket(self, port, packet)</code>	处理数据包的函数，用于更新和发送自己的距离表
<code>updateNode(self, content)</code>	更新路由器距离表的函数
<code>handleNewLink(self, port, endpoint, cost)</code>	处理链路新增的函数，根据新增链路信息更新距离向量
<code>handleRemoveLink(self, port)</code>	处理链路断开的函数，根据断开链路信息更新距离向量
<code>handleTime(self, timeMillisecs)</code>	根据系统时间周期性更新路由

```
def updateNode(self, content):
    """update node with routing packet"""
    data = loads(content)
    src = data["src"]
    dst = data["dst"]
    cost = data["cost"]

    if dst not in self.routersCost and dst != self.addr:
        if src in self.routersCost:
            self.routersCost[dst] = self.routersCost[src] + cost
            self.routersNext[dst] = src
            return True, dst, self.routersCost[dst]

    if dst in self.routersCost:
        if src in self.routersCost:
            if (self.routersCost[dst] > self.linksCost[src] + cost) or (self.routersNext[dst] == src and src != dst):
                self.routersCost[dst] = self.linksCost[src] + cost
                self.routersNext[dst] = src

            if self.routersCost[dst] > COST_MAX:
                self.routersCost[dst] = COST_MAX
                return True, dst, self.routersCost[dst]

    return None
```

5. 路由选择算法效率比较

- 记在不同网络拓扑结构上执行不同路由选择算法的收敛时间

收敛时间 (s)	链路正常	链路故障	链路新增
距离向量法			
链路状态法			

LS和DV算法的比较

- 报文复杂度 (n 个节点)
 - LS算法: 共 $O(n^2)$ 个报文
 - DV算法: 邻居间交换报文; 与收敛时间有关
- 收敛速度
 - LS算法: $O(n^2)$ 算法; 可能振荡
 - DV算法: 收敛时间不确定; 可能遭遇无穷计数问题
- 鲁棒性: 某路由器故障会发生什么?
 - LS算法: 每个路由器仅计算自己的转发表
 - DV算法: 可能传播错误的路径开销信息;
转发表被其他节点使用: 错误传播

6. 注意事项

- **编程语言和环境**
 - 提供Python代码和虚拟机环境
- **实验考核**
 - 提交实验报告至网络学堂
 - 实验报告需包括实验中的重要现象、思考题回答