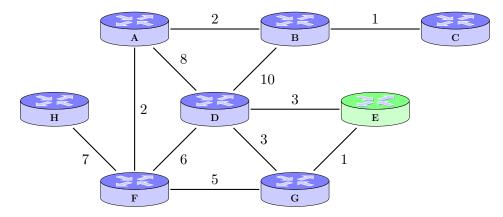


Curso de Tecnologia em Sistemas de Computação Disciplina: Redes de Computadores II AP1 – 2º semestre de 2017 – GABARITO



(a) Utilizando o algoritmo de Dijkstra, calcule os caminhos mais curtos a partir do nó E, destacado em verde, para todos os outros nós da rede. Construa uma tabela igual à mostrada em aula que mostra o funcionamento do algoritmo de forma iterativa.

Resposta: $d_{\rm D}\,p_{\rm D}$ $d_F p_F$ $d_{G} p_{G}$ $d_A p_A$ $m d_{B}\,p_{B}$ $d_{\rm C} p_{\rm C}$ $d_{\rm H} p_{\rm H}$ \mathbf{E} EG ∞ 6 G EGD 11 D 13 D ∞ ∞ **EGDF** 13 D 13 F ∞ **EGDFA** 10 A ∞ **EGDFAB** 13 F 5 11 B 13 F EGDFABC EGDFABCH

(b) Construa a tabela de roteamento do nó E, isto é, para cada roteador de destino, indique o enlace de saída utilizado por E para encaminhar pacotes para este destino.

Respo	esta:							
	Destino	A	В	C	D	F	G	Н
	Enlace de saída	(E,G)	(E,G)	(E,G)	(E,D)	(E,G)	(E,G)	(E,G)



- √ Uma das funções de um provedor de serviço é anunciar rotas para os seus clientes usando o BGP. Ele pode também anunciar para outros provedores caso exista um acordo entre eles.
 Um provedor anuncia rotas para seus clientes pois eles estão pagando ao provedor para obter esta informação. Já o anúncio de rotas para outro provedor depende de acordo pois, caso não exista acordo, ele estará roteando tráfego de graça para o outro provedor.
- O protocolo BGP é responsável por disseminar a informação de alcançabilidade entre os sistemas autônomos. Dentro de um sistema autônomo, a informação de alcançabilidade é disseminada pelo protocolo de roteamento do próprio sistema autônomo.
 - A informação de alcançabilidade entre sistemas autônomos e dentro do sistema autônomo é disseminada pelo protocolo BGP.
- √ O principal objetivo dos algoritmos de roteamento usados dentro de um sistema autônomo é escolher a rota que oferece o melhor desempenho. Já para o BGP, o desempenho é um critério secundário. Um sistema autônomo está sob uma única administração, portanto o desempenho é o principal critério. O BGP é o protocolo usado entre diversos sistemas autônomos, cada um administrado por uma entidade diferente, logo o principal critério é controlar por onde o tráfego irá passar.
- Um sistema autônomo pode receber de seus vizinhos diversas rotas para um mesmo destino. O primeiro critério usado para selecionar a melhor rota é o número de saltos, ou seja, a rota selecionada é a que oferece o menor caminho.
 O primeiro critério usado para selecionar a rota é o parâmetro local preference, cujo valor é baseado em decisões políticas.



(DV)

(LS)

Vetor de distâncias

Estado de enlace

- (**DV**) Implementado no protocolo RIP
- (LS) Roteadores calculam as rotas de maneira independente
- (LS) Implementado nos protocolos OSPF e IS-IS
- (LS) Troca de informações topológicas da rede e cálculo de rotas são etapas distintas e sucessivas
- (\mathbf{DV}) Cálculo de rotas baseado na equação de Bellman-Ford
- (**DV**) Cálculo distribuído de rotas
- (**DV**) Informações topológicas da rede são trocadas apenas entre vizinhos imediatos
- (**DV**) Atinge melhor desempenho com a ajuda de técnicas como envenenamento reverso
- (\mathbf{DV}) Tabela de distâncias é utilizada pelo cálculo de rotas
- (LS) Mapa topológico da rede é utilizado pelo cálculo de rotas

Considere um mecanismo NAT cujo endereço IP na rede pública é 203.207.86.39 e que gerencia as conexões da rede privada, que ocupa a faixa 192.168.0.0/16. Suponha que o NAT possui a seguinte tabela de tradução de endereços, onde cada regra é identificada por um número:

	(IP, porta) da estação local	(IP, porta) da estação remota	Porta pública no NAT
(1)	192.168.0.1, 2898	55.91.220.28, 22101	1028
(2)	192.168.0.1, 22454	91.245.89.36, 13468	1025
(3)	192.168.0.2, 24428	196.25.22.154, 2536	30664
(4)	192.168.0.1, 20332	59.159.177.184, 18487	21616
(5)	192.168.0.1, 20338	150.60.65.68, 10722	15717
(6)	192.168.0.1, 27364	$195.22.126.156,\ 3555$	16394
(7)	192.168.0.3, 25378	245.0.52.236, 14425	17802
(8)	192.168.0.3, 29736	76.25.108.49, 12229	1027

- (a) Considere que o NAT irá receber uma sequência de pacotes provenientes da rede pública (cuja estação de destino está na rede privada), cujos endereços e portas de origem e destino estão identificados a seguir. Determine se estes pacotes serão encaminhados à rede privada e, em caso positivo, quais serão os endereços e portas de origem e destino que o pacote conterá quando for encaminhado.
 - i. Origem: 91.245.89.36, 13468; Destino: 203.207.86.39, 21616 descartado
 - ii. Origem: 55.91.220.28, 22101; Destino: 203.207.86.39, 1028 \longrightarrow Origem: 55.91.220.28, 22101; Destino: 192.168.0.1, 2898
 - iii. Origem: 91.245.89.36, 13468; Destino: 203.207.86.39, 1025 \longrightarrow Origem: 91.245.89.36, 13468; Destino: 192.168.0.1, 22454
- (b) Considere agora a seguinte sequência de pacotes TCP que chegam, nesta ordem, ao NAT provenientes da rede privada (cuja estação de destino está na rede pública). Determine quais destes pacotes levarão à criação de novas entradas na tabela de tradução. Determine também os endereços e portas, de origem e de destino, de todos os pacotes após eles serem encaminhados à rede pública.



Origem: 192.168.0.1, 20332; Destino: 59.159.177.184, 18487
 Não cria nova entrada

 \mapsto Origem: 203.207.86.39, 21616; Destino: 59.159.177.184, 18487

ii. Origem: 192.168.0.1, 20338; Destino: 102.138.188.140, 15690 Cria nova entrada:

ſ		(IP, porta) local	(IP, porta) destino	Porta pública no NAT
ſ	(9)	192.168.0.1, 20338	102.138.188.140, 15690	1024

 \longrightarrow Origem: 203.207.86.39, 1024; Destino: 102.138.188.140, 15690

iii. Origem: 192.168.0.3, 29736; Destino: 76.25.108.49, 12229 Não cria nova entrada

 \mapsto Origem: 203.207.86.39, 1027; Destino: 76.25.108.49, 12229

 Pacote 1: 10100 11000 1
 Pacote 3: 11110 00000 1

 Pacote 2: 01111 10100 0
 Pacote 4: 00101 00011 0

(a) Quais destes pacotes serão aceitos pelo algoritmo de detecção de erros? Justifique.

Resposta:

bit de paridade par.

Os pacotes 2 e 4 serão aceitos pelo algoritmo de detecção de erros, pois possuem paridade par. Os demais possuem paridade ímpar e, portanto, serão rejeitados.

- (b) Para cada um destes pacotes, considerando o bit de paridade como parte integrante do pacote, podemos ter três casos distintos:
 - 1. o pacote certamente foi transmitido com sucesso;
 - 2. o pacote certamente não foi transmitido com sucesso; ou
 - 3. não é possível distinguir com certeza entre as duas situações anteriores.

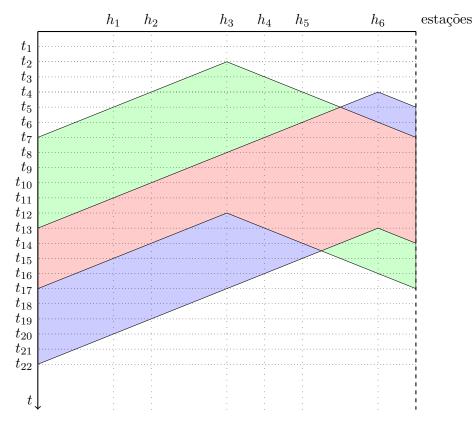
Em que caso cada pacote se encaixa? Justifique.

Resposta:

Pela paridade par, sabemos que os pacotes 2 e 4 sofreram um número par de erros, o que significa que eles podem ter sofrido erros ou não, e não podemos afirmar nenhum dos casos com certeza. Os pacotes restantes, no entanto, sofreram um número ímpar de erros e, portanto, não foram transmitidos com sucesso, visto que houve erro em, pelo menos, um dos bits de cada um deles.



seguir, onde o posicionamento das estações é apresentado no eixo horizontal, e o tempo no eixo vertical.



(a) Podemos considerar que a eficiência do protocolo CSMA é definida como o percentual de tempo durante o qual quadros são transmitidos sem colisão. Um dos fatores que influencia esta eficiência é o tamanho dos quadros transmitidos.

Explique como, em cenários com alto retardo de propagação, a utilização de quadros grandes pode levar a uma baixa eficiência do protocolo CSMA.

Resposta:

Se o retardo de propagação do meio compartilhado for alto, existe uma probabilidade considerável de, após uma estação começar a transmitir, outras estações não escutarem sua transmissão e também transmitirem, o que resulta em uma alta taxa de colisões. Na ocasião destas colisões, se as estações estiverem transmitindo quadros muito grandes, o meio ficará ocupado por um longo período de tempo com transmissões que não poderão ser aproveitada, o que diminui a eficiência do protocolo.

(b) No cenário apresentado na figura, as estações h_3 e h_6 realizam transmissões de quadros. Qual destas transmissões cada uma das 4 estações restantes irá receber primeiro?

Resposta:					
	Estação:	h_1	h_2	h_4	h_5
	Recebe primeiro:		h	3	

(c) Em que momento, após detectarem a colisão das transmissões, cada uma das 6 estações irá novamente detectar o meio livre?



Resposta:

Estação:	h_1	h_2	h_3	h_4	h_5	h_6
Percebe meio livre em:	t_{20}	t_{19}	t_{17}	t_{16}	t_{15}	t_{16}

(d) Após detectarem a colisão de suas transmissões, as estações h_3 e h_6 irão aguardar um tempo para tentar retransmitir o quadro. Por que este tempo deve ser aleatório?

Resposta:

O tempo tem que ser aleatório pois, se duas estações em colisão escolherem o mesmo valor de tempo para aguardar e tentar retransmitir o quadro, sempre irá ocorrer uma nova colisão.