گزارش پروژه چهارم درس شبکههای کامپیوتری

کیمیا محمدطاهری (۸۱۰۱۹۸۵۳۵) دانشور امراللهی (۸۱۰۱۹۷۶۸۵)

4	مقدمه
4	شرح پروژه
5	ساختار کلی برنامه
6	پیادهسازی ارتباط :UDP
6	پیادهسازی :Go-Back-N
7	كلاسهاي كمكي:
7	Message: کلاس
7	Socket: کلاس
7	کلاس های اصلی:
7	Sender: کلاس
11	Receiver: کلاس
13	پیادهسازی :RED
15	نمونه اجراى برنامه
15	پروتوکول :Go-Back-N
16	تحليل فرستنده:
16	تحلیل گیرنده:
16	پروتوکول :Random Early Detection
17	محاسبه زمان اجرا با فایل حجیم:
18	پروتوکول :Go-Back-N
18	پروتوکول :Random Early Detection

مقدمه

در این تمرین کامپیوتری، به پیادهسازی پروتوکولهای Go-Back-N و Random Early Detection روی یک شبکه ساده بر پایه UDP پرداختیم. Go-Back-N یک حالت خاص از پروتوکول پنجره لغزان¹ میباشد که اندازه پنجره دریافتکننده دقیقا ۱ میباشد. Random Early Detection یا همان RED، یک پروتوکول کنترل ازدحام² میباشد که متناسب با اندازه buffer، احتمالی را برای دور انداختن³ بسته⁴ در نظر میگیرد.

کدهای پیادهسازی این پروژه در آدرسهای زیر موجود میباشند:

https://github.com/kymmt80/GoBackN-Protocol https://github.com/daneshvar-amrollahi/RED-Protocol

شرح پروژه

توپولوژی در نظر گرفته برای این پروژه به شکل زیر است:



شکل(۱): توپولوژی شبکه

در این توپولوژی کامپیوتر A از طریق روتر R فایل نسبتا بزرگی را به کامپیوتر B ارسال میکند. روتر R بافری دارد که پیامهای ورودی در آن ذخیره میشوند و به صورت FIFO به مقصد ارسال میکند. برای پیادهسازی این تمرین، هدکدام از کامپیوترهای A و B و روتر R را به صورت یک پردازه مستقل در نظر گرفتیم. کامپیوتر A برای ارسال فایل، آن را به صورت بستهها 1.5KB از طریق مکانیسم Sliding Window ارسال میکند. برای ارتباطات اشارهشده میان پردازهها از سوکت از نوع UDP استفاده میشود.

 4 در طول این گزارش واژههای frame و packet (بسته) به جای هم به کار رفتهاند.

¹ Sliding Window

² Congestion Control

³ Drop

ساختار کلی برنامه

```
- doc
 └── description.pdf
Makefile
- README.md
- receiver
  — include
     └── receiver.hpp
   — Makefile
  — src
     main.cpp
receiver.cpp
router
  — include
     router.hpp
  — Makefile
— src
     main.cpp
router.cpp
sender
  — include
     └── sender.hpp
   - Makefile
  — src
     ├── main.cpp
└── sender.cpp
 test
 └── français.txt
- utils
 —— defs.hpp
    - include
     message.hpp
socket.hpp
     message.cpp
     ___ socket.cpp
```

کلاسهای پیادهسازی شده در این پروژه شامل sender، router و receiver میباشند که به ترتیب متناظر با ،A R و B در شکل(۱) میباشند.

پیادهسازی ارتباط UDP:

برای پیادهسازی ارتباط از طریق سوکت، یک کلاس به نام Socket تعریف کردیم که در سازنده ٔ خود مقدار port و send را دریافت میکند. این کلاس دو متد UDP و port را دریافت میکند. این کلاس دو متد port به این کلاس در ادامه آمده receive دارد که مربوط به نوشتن و خواندن از سوکت است. header مربوط به این کلاس در ادامه آمده است:

```
class Socket
{
private:
    struct sockaddr_in address;
public:
    int fd;
    Socket(char *ip, int port);
    int send(std::string data);
    std::string receive();
};
```

پیاده سازی این کلاس در فایل زیر انجام شده است:

https://github.com/kymmt80/GoBackN-Protocol/blob/main/utils/src/socket.cpp

ىيادەسازى Go-Back-N:

در پروتوکل پیاده سازی شده، ابتدا فرستنده پیغامی به فرمت frameCount ارسال میکند که window به تعداد کل فریمهایی است که قرار است ارسال بشود. زمانی که گیرنده این پیغام را دریافت کند یک window به این فرستنده اختصاص میدهد. حال فرستنده frame ها را به فرمت seqNum: Data ارسال میکند که seqNum شماره frame و Data محتوای frame است. گیرنده با دریافت این پیغام آن را در محل مرتبط قرار میدهد. فرستنده همچنین یک timer با فرستادن هر پیام set میکند و در صورتی که timeout اتفاق بیوفتد مجددا کل پنجره را ارسال میکند.

⁵ Constructor

کلاسهای کمکی:

کلاس Message:

برای نگه داری frame ها کلاس Message را تعریف کردیم. متدهای مهم این کلاس شامل موارد زیر است:

- read_file: این متد از فایل میخواند از فایل و آن را به frame های 1.5 بایتی تقسیم میکند.
 - get_frame: این متد frame با شماره seq_num را باز میگرداند.
 - store_frame: این متد frame با شماره seq_num را ذخیره میکند.
 - store_file: این متد frame ها را کنار هم قرار میدهد و در فایل ذخیره میکند.

```
class Message
{
private:
    std::vector<frame> content;
    std::vector<bool> received_frames;

public:
    frame get_frame(int seq_num);
    void store_frame(int seq_num, frame input);
    void read_file();
    void store_file();
    int get_size();
    int get_frame_size();
    void set_size(int sz);
    bool is_frame_received(int seq_num);
};
```

پیاده سازی این کلاس در فایل زیر انجام شده است:

https://github.com/kymmt80/GoBackN-Protocol/blob/main/utils/src/message.cpp

کلاس Socket:

از این کلاس برای برقراری ارتباط UDP استفاده میشود. توضیح این کلاس در بخش «پیادهسازی ارتباط UDP»آمده است.

کلاس های اصلی:

کلاس Sender:

این کلاس وظیفه خواند فایل ورودی و ارسال آن را دارد.

```
class Sender {
      public:
      Sender(
            char* ip,
            int port_from_router,
            int port_to_router
      );
      void run();
      frame create_frame(int seq_num);
      frame get_next_frame();
      bool all_frames_sent();
      void send new frames();
      bool time_out();
      void retransmit();
      private:
      char* ip;
      int port;
      int send_fd;
      int receive fd;
      std::vector<Socket*>sockets;
      Message message;
      int LFS;
      int LAR;
      std::vector<clock_t> sent_times;
};
```

در ابتدا متد run این کلاس صدا زده میشود. این متد با دریافت ورودی شروع به ارسال فایل میکند. در ابتدا به عنوان پیام اول، تعداد frame ها به receiver ارسال میشود. در ادامه با دریافت هر ACK متد send_new_frames

```
void Sender::run() {
    int max_sd;
    int bytes;
    fd_set master_set, read_set;
```

```
FD ZERO(&master set);
      max_sd = max(receive_fd, send_fd);
      FD_SET(STDIN_FILENO, &master_set);
      FD SET(send fd, &master set);
      FD_SET(receive_fd, &master_set);
      int starting_time;
      while (1)
      {
      read_set = master_set;
      bytes=select(max_sd + 1, &read_set, NULL, NULL, NULL);
      if (FD_ISSET(receive_fd, &read_set))
            string recv_message = sockets[receive_fd]->receive();
            if (recv_message == FIRST_ACK)
                  send_new_frames();
            else
            {
                  int seq_num = get_seq_num(recv_message);
                  LAR = seq num;
                  cout << recv message << endl<<LOG DELIM;</pre>
                  if(!all_frames_sent()){
                        send_new_frames();
                  }
            }
      if(FD_ISSET(STDIN_FILENO, &read_set)){
                  starting_time = clock();
                  sockets[send_fd]->send("$" +
to_string(message.get_size()));
                  FD_CLR(STDIN_FILENO,&master_set);
      if (time_out())
      {
            cout << "TIMEOUT occured for " << LAR + 1 << endl<<LOG_DELIM;</pre>
            retransmit();
      if(LAR==message.get_size()-1){
            cout<<"TRANSMIT IS OVER"<<endl<<LOG_DELIM;</pre>
            break:
      }
      }
```

```
int exec_time = (clock()-starting_time)/CLOCKS_PER_SEC;
cout << "EXECUTION TIME: " << exec_time << "s" << endl;
}</pre>
```

دو متغییر LAR و LFS به ترتیب شماره آخرین ACK دریافت شده ⁶ و آخرین frame ارسال شده ⁷ را نگه میدارند. همواره فاصله این دو به اندازه SWS است که مقدار آن در defs.h تعریف شده است. در هر مرحله با صدا شدن send_new_frames, ابتدا LAR با توجه به ACK به روز میشود، سپس آنقدر frame ارسال میکنیم تا LFS -LAR=SWS در تساوی LFS لحجاء صدق بکند.

```
void Sender::send_new_frames()
{
    while (LFS - LAR <= SWS)
    {
       cout << "Sending frame " << LFS << "..." << endl<<LOG_DELIM;
       sent_times[LFS] = clock();
       sockets[send_fd]->send(get_next_frame());
    }
}
```

لازم است که در صورتی که مدتی پس از ارسال فریم، ACK مربوط به آن را دریافت نکردیم، تمام window را میکند. مجددا ارسال کنیم. برای این کار، آرایه sent_times را تعریف کردیم که زمان ارسال هر frame را نگهداری میکند. در هر مرحله اجرای حلقه اصلی run، در متد time_out زمان سپری شده پس از ارسال اولین frame پنجره کنونی را بررسی میکنیم و اگر بیشتر از PACKET_LOST_THRESHOLD که در defs.hpp تعریف شده است بود، با صدا کردن متد frame تمام frame های پنجره را مجددا ارسال میکنیم.

```
bool Sender::time_out() {
    if(LAR + 1 >=message.get_size())
    return false;
    clock_t current_time = clock();
    float time_elapsed = (current_time - sent_times[LAR + 1]) /
CLOCKS_PER_SEC;
    return time_elapsed > PACKET_LOST_THRESHOLD;
}
```

⁶ Last Acknowledge Received

⁷ Last Frame Sent

⁸ Sender Window Size

```
void Sender::retransmit() {
    for (int i = LAR + 1; i < LFS; i++)
        {
        sent_times[i] = clock();
        cout << "Retransmitting frame " << i << "..." << endl;
        sockets[send_fd]->send(create_frame(i));
     }
     cout<<LOG_DELIM;
}</pre>
```

پیاده سازی کامل این کلاس در فایل زیر انجام شده است:

https://github.com/kymmt80/GoBackN-Protocol/blob/main/sender/src/sender.cpp

کلاس Receiver:

این کلاس وظیفه دریافت فایل ارسالی و ذخیره آن را دارد.

```
class Receiver {
     public:
      Receiver(
            char* ip,
            int port_to_router,
            int port_from_router
     );
     void run();
     void handle_recv_msg(std::string message);
     private:
     char* ip;
     int port;
     int send_fd;
     int receive_fd;
     int LFR;
     std::vector<Socket*>sockets;
     Message message;
};
```

در ابتدا متد run این کلاس صدا زده میشود. این متد منتظر دریافت پیام از طرف فرستنده میماند و با دریافت هر بیام از طرف فرستنده متد handle_recv_msg را صدا میکند.

```
void Receiver::run() {
```

```
int max sd;
     int bytes;
     fd_set master_set, read_set;
     FD ZERO(&master set);
     max_sd = receive_fd;
     FD_SET(STDIN_FILENO, &master_set);
     FD_SET(receive_fd, &master_set);
     FD SET(send fd, &master set);
     while (1)
     {
     read set = master set;
     bytes=select(max_sd + 1, &read_set, NULL, NULL, NULL);
     if (FD_ISSET(receive_fd, &read_set))
            handle_recv_msg(sockets[receive_fd]->receive());
     }
      }
}
```

متد handle_recv_msg در صورتی که پیام دریافتی اولین پیام ارسالی توسط فرستنده باشد(که با کاراکتر \$ در ابتدای پیام مشخص میشود)، تعداد frame های مورد انتظار را ذخیره میکند. سپس در مراحل بعدی با دریافت هر پیام، با توجه به این که اندازه پنجره گیرنده و در Go-Back-N برابر ۱ است، در صورتی که seq_num فریم دریافتی برابر مقدار مورد انتظار گیرنده بود، آن را ذخیره میکند و در غیر این صورت دور میاندازد¹⁰.

```
void Receiver::handle_recv_msg(std::string message) {
    if (message[0] == '$')
    {
        this->message.set_size(stoi(message.substr(1, (int)(message.size()) -
1)));
    cout<<message<<endl;
    sockets[send_fd]->send("ACK$");
    }else{
    int seq_num = get_seq_num(message);
    string data = get_data(message);
    if(seq_num!=LFR){
        cout<<"Discarded frame no." <<seq_num << " saying: " << data <</pre>
endl<<<LOG_DELIM;
    }else{
        cout << "Received frame no." <<seq_num << " saying: " << data</pre>
```

⁹ Receiver Window Size

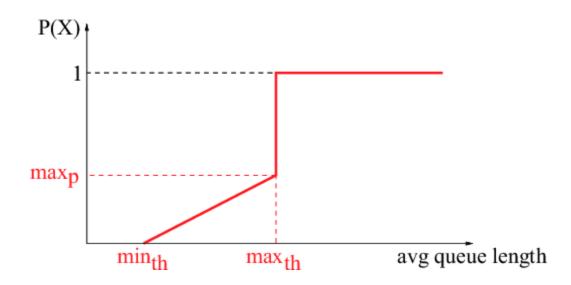
¹⁰ Discard

پیاده سازی کامل این کلاس در فایل زیر انجام شده است:

https://github.com/kymmt80/GoBackN-Protocol/blob/main/receiver/src/receiver.cpp

پیادهسازی ¹¹RED:

این پروتوکول، بر مبنای بخش قبلی (پروتوکول Go-Back-N) پیادهسازی میشود. بخش اصلی که در پیادهسازی این پروتوکول در مقایسه با بخش قبلی تغییر میکند، مربوط به منطق buffer در کلاس router است. همچنین برای امکان تست کردن با ۲۰ فرستنده ¹²، فرمت پیغام ارسالی از فرستندهها اندکی تغییر میکند (فرستنده آیدی خود را در frame قرار میدهد تا بین ACKهای دریافتی با sequence numberهای یکسان قابلیت تمایز وجود داشته باشد)



¹¹ Random Early Detection

¹² Sender

شكل(٢): الگوريتم اجراي RED

مقدار این ثابتها در فایل defs.h تعریف شدهاست:

```
#define MIN_DROP_THRESHOLD 1
#define MAX_DROP_THRESHOLD 3
#define RED_DROP_RATE 0.1
```

در اینجا RED_DROP_RATE همان شیب خط بازه مورد نظر در شکل (۲) میباشد.

همانطور که در شکل(۲) نشان داده شده است، این پروتوکول به صورت خطی¹³ احتمال دور انداختن¹⁴ بسته¹⁵ بسته دریافتی را با توجه به تعداد پکتهایی که در حال حاضر buffer شدهاند زیاد میکند.

منطق این بخش در متد Router::add_to_buffer مطابق شکل زیر پیادهسازی شده است:

```
int seq_num = get_seq_num(message);
    string data = get data(message);
    int sender id = get sender id(message);
    if (buffer.size() <= MIN DROP THRESHOLD)</pre>
        buffer.push(message);
        cout << "Buffered (" << "sender=" << sender_id << ", seq_num=" <<</pre>
seq_num << ", data=" << data << ")" << endl << LOG_DELIM;</pre>
        return:
    else if (buffer.size() >= MIN DROP THRESHOLD && buffer.size() <</pre>
MAX DROP THRESHOLD)
    {
        float prob = float(rand())/RAND_MAX;
        float drop prob = RED DROP RATE * (( (int)buffer.size() ) -
MIN DROP THRESHOLD);
        if(prob <= drop_prob){</pre>
            cout<<"Oops I dropped ("<< "sender=" << sender_id << ",</pre>
seq_num=" << seq_num << ", data=" << data << ")" <<"</pre>
:)))"<<endl<<LOG_DELIM;
```

¹³ Linear

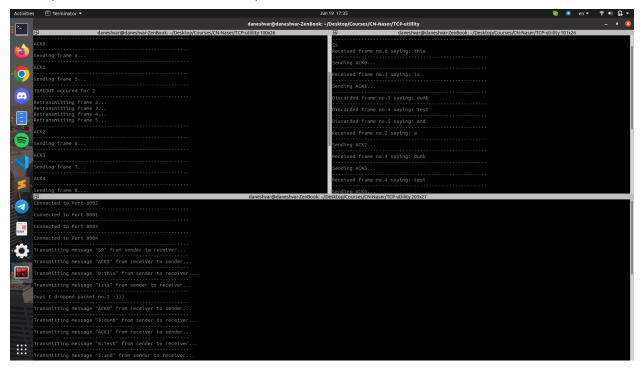
¹⁴ Drop

¹⁵ Packet

نمونه اجراي برنامه

پروتوکول Go-Back-N:

جهت سهولت اثبات کارکرد درست برنامه در این بخش، تعداد ۸ فریم از فرستنده به گیرنده ارسال میکنیم:



شکل(۳): نمونه اجرای برنامه با پروتوکول Go-Back-N - ترمینال بالا سمت چپ، بالا سمت راست و پایین به ترتیب فرستنده، گیرنده و روتر میباشند.

تحليل فرستنده:

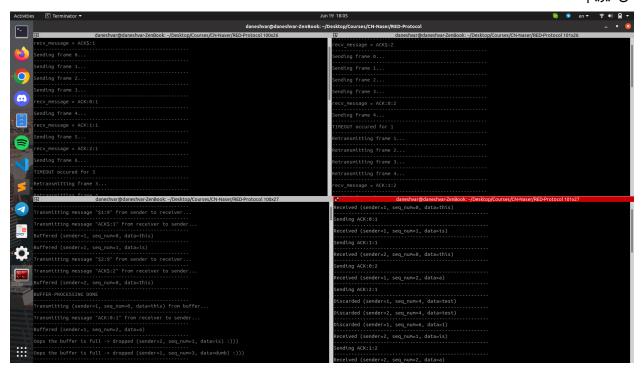
به دلیل drop شدن frame شماره ۲ توسط روتر، TIMEOUT occured for 2 چاپ شده است. بنابراین، با وجود این که قبل از آن تا بسته ۵ ارسال شده بود، دوباره از بسته شماره ۲ همه را باز ارسال ¹⁶ میکند.

تحلیل گیرنده:

چون frame شماره ۲ تسط روتر drop شده بود، frameهای دریافتی شماره ۳ و ۴ و ۵ را discard میکند و تنها منتظر frame شما ۲ میماند.

پروتوکول Random Early Detection:

جهت سهولت اثبات کارکرد درست برنامه در این بخش، تعداد ۲ تا فرستنده را به جای ۲۰ فرستنده در نظر میگیریم:



شکل(۴): نمونه اجرای پروتوکول RED - ترمینال بالا چپ، بالا راست، پایین چپ و پایین راست به ترتیب فرستنده اول، فرستنده دوم، روتر و دریافتکننده میباشند.

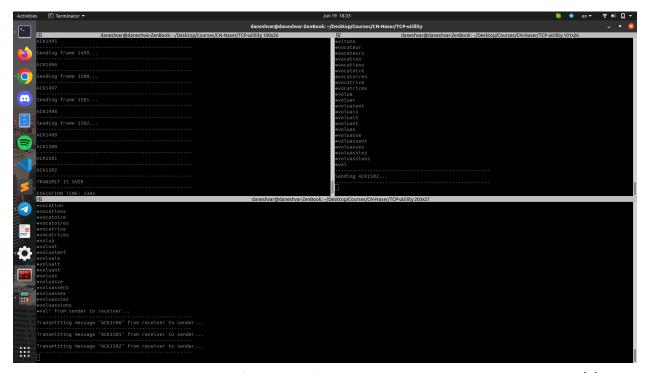
¹⁶ Retransmit

در مثال شکل(۴)، ظرفیت بافر ۳ میباشد. بنابراین با دریافت بسته (sender=2, seq_num=1, data=is)، ظرفیتی برای ذخیره آن ندارد (قبلا ۳ تا buffer شدهاند) و آن را drop میکند. در نتیجه این عملیات عملیات فرستنده ۲ (بالا راست) متوجه TIMEOUT آن شده و عملیات بازارسال را انجام میدهد. مشابه همین اتفاق برای (sender=1, seq_num=3, data=dumb) نیز رخ میدهد و فرستنده اول نیز مجبور به بازارسال آن میشود.

محاسبه زمان اجرا با فایل حجیم:

برای تعیین اندازه chinkهای ارسالی مقدار ثابت CHUNK_SIZE در defs.h را برابر 1500B که همان 1.5KB است تعیین میکنیم. فایلی که برای تست انتخاب شده (tests/francais.txt) حجم 2.3MB دارد. محتوای این فایل در متد Message::read_file خوانده میشود:

پروتوکول Go-Back-N:



شکل(۵): ترمینال بالا چپ، بالا راست و پایین به ترتیب فرستنده، دریافتکننده و روتر هستند. همانطور که در شکل مشهود است، مدت زمان اجرا ۵۳۸ ثانیه شد.

پروتوکول Random Early Detection:

برای ایجاد ۲۰ تا فرستنده، از یک اسکریپت bash به اسم run_tests.sh در پوشه test استفاده شده است که وظیفه باز کردن ترمینالها و ساختن فرستندهها، روتر و دریافتکننده را دارد. مدت زمان اجرای این بخش از برنامه بیشتر از ۱۰ دقیقه بود.