# Passiamo ora...

- Al caso wireless
- Nel wireless, ci sono ulteriori difficoltà, dovute ad un fatto fondamentale:
- LA TOPOLOGIA DI RETE NON E' FISSA MA CAMBIA DINAMICAMENTE!!

## Il caso Wireless

◆Il problema è che non c'è più un singolo canale per

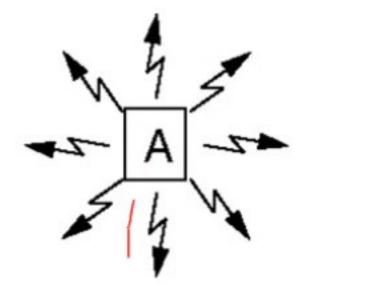


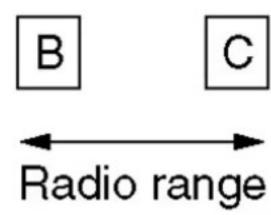
stazioni interagiscono, ed altre no In altri termini, il controllo da globale

diventa *locale* 

## Vediamo





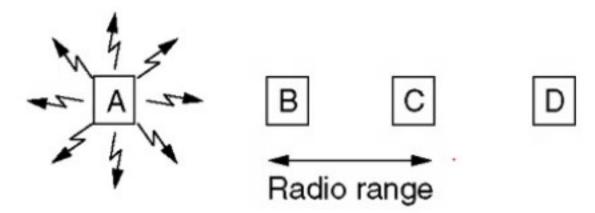


# D'altro canto... dualmente...

- B trasmette ad A
- C sente la trasmissione, e conclude che non può trasmettere a D, quando invece avrebbe potuto (!)
- E' detto il problema (duale) della stazione esposta (exposed station problem)

## Problemi...

- A trasmette a B
- C non sente, quindi conclude che può trasmettere a B
- problema della stazione nascosta (hidden station problem)





#### MACA

- Multiple Access with Collision Avoidance
- (esteso poi a MACAW)
- Essenzialmente, sfrutta l'idea che chi deve trasmettere renda il suo spazio locale "conosciuto" anche agli altri



#### MACA

Questa conoscenza locale avviene tramite due comandi:



- RTS (Request to Send), che rende nota la volontà di inviare un messaggio, e
- ◆CTS (Clear to Send), che è l'ACK

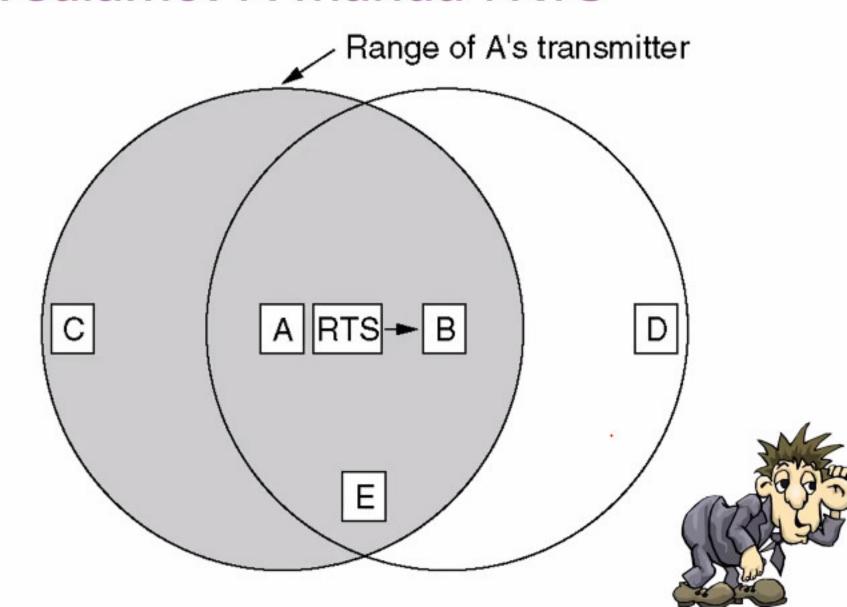
#### MACA

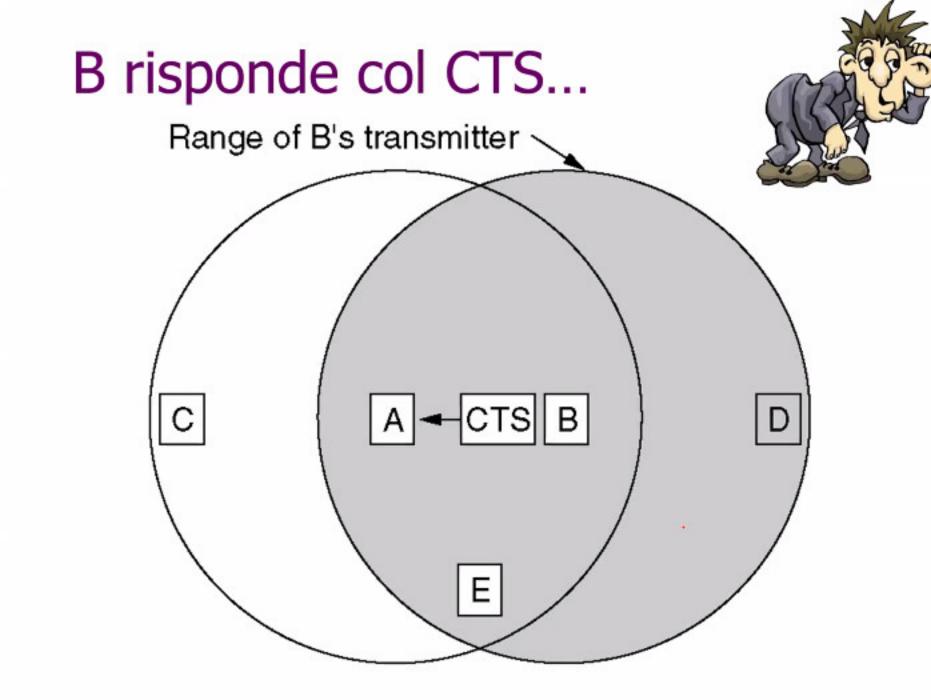
Questa conoscenza locale avviene tramite due comandi:



- (RTS (Request to Send), che rende nota la volontà di inviare un messaggio, e
- ◆CTS (Clear to Send), che è l'ACK

## Vediamo: A manda l'RTS

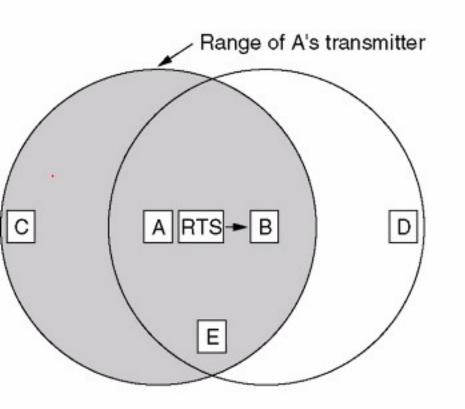


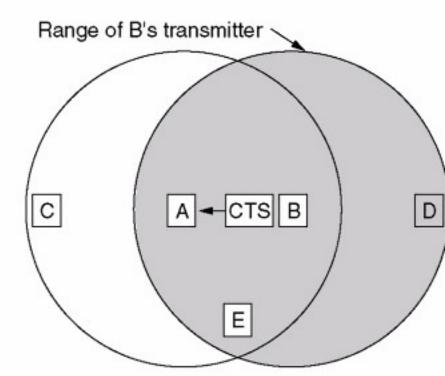






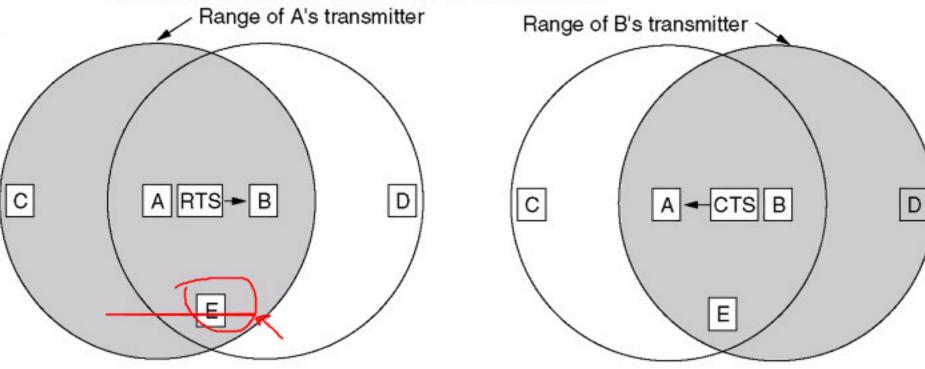
C sente l'RTS di A, ma non il CTS di B





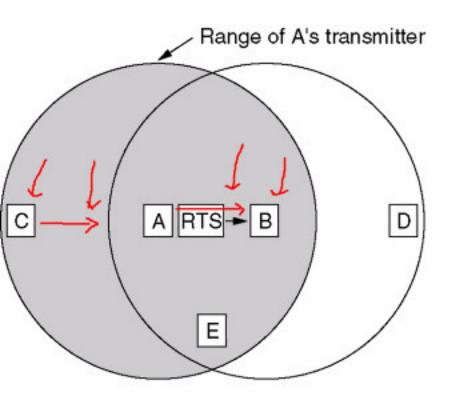
## Gli altri... (cont.)

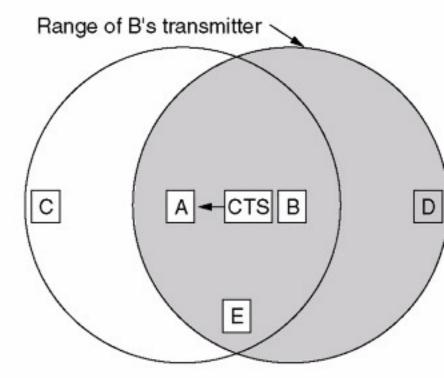
- ◆ E sente sia l'RTS che il CTS
- ♦ → non trasmette finchè la trasmissione annunciata non è conclusa



# \_\_\_\_\_))) → (/(□ )

◆ D non sente l'RTS, ma sente il CTS → anche lui sta zitto





# E dopo?

Quelli "attorno" aspettano che A e B parlino, e poi usano sempre Aloha in modalità non-persistente (quindi, aspettano un tempo casuale per ritrasmettere)

#### Passiamo ora...

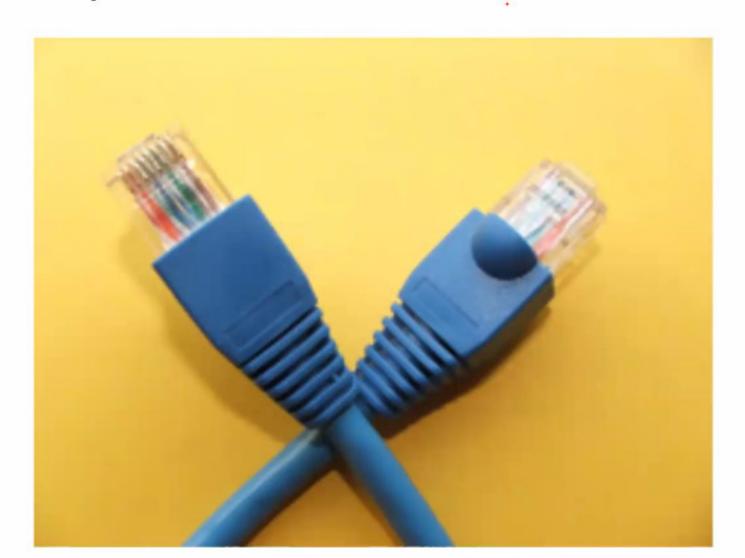
... dopo aver visto i vari tipi possibili di protocolli multiaccesso, a vedere un esempio pratico di protocollo in uso

#### 802.3

◆Lo standard IEEE 802.3



# Cioè, Ethernet!!!



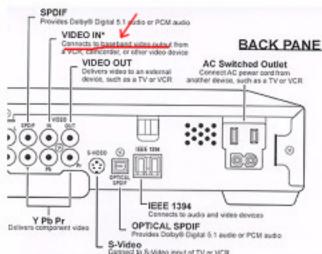
#### Ethernet...

Viene in vari tipi, con nome identificativo "XBase Y", dove:

#### Ethernet...

- Viene in vari tipi, con nome identificativo "XBase Y", dove:
- X è la banda in Mbps
- "Base" indica che è una connessione baseband (a frequenza unica)
- Y è il tipo di cavo





### Ethernet

- Abbiamo già visto come le interferenze del cavo rendano necessario l'uso di ripetitori dopo una certa lunghezza critica
- I vari tipi di Ethernet differiscono anche, quindi, a seconda della *lunghezza massima* di ogni tratto senza ripetitori, caratteristica importante per cablaggio, manutenzione e costi

# L'inventore...



## **Bob Metcalfe**

Studente al MIT



Mentre dà la demo, il sistema crasha...



Passa alla XEROX, dove sviluppa la Alto Aloha Network

("Alto" è il pc in uso alla Xerox...)





 Nel 1973 rinomina il sistema Ethernet

◆ETHER-net...!!



◆Il management gli dice che quella tecnologia è destinata all'insuccesso (!)





Lascia Xerox e fonda la sua compagnia,

**3Com** (1979)...

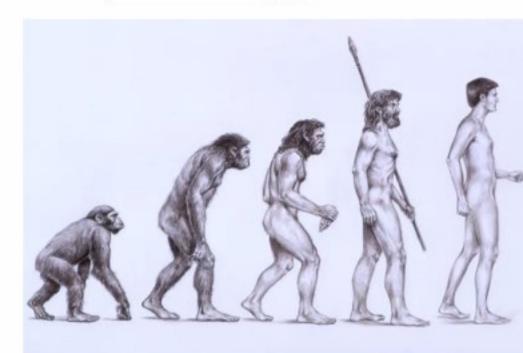
1982: prima Ethernet card per PC...

◆Il resto lo sapete...



# Prime versioni di Ethernet (10Mbps)...

- ◆10base5: cavo coassiale (500 metri max),
- ♦ 10base2: cavo coassiale fine (200m max)
- ◆10baseT: cavo twisted pair (100m max)
- Evoluzione...?!

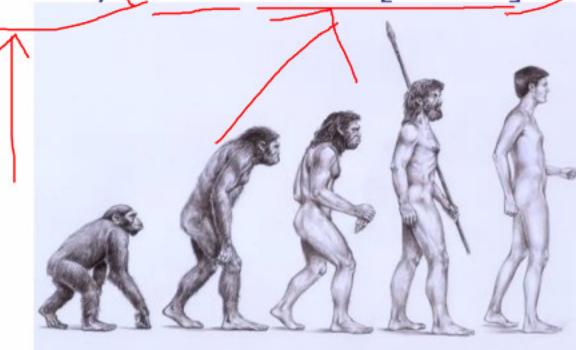


## L'altro lato della medaglia...

♦ 10base5: 500 metri, 100 stazioni [200]

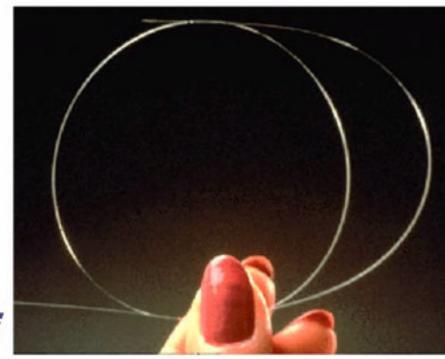
♦ 10base2: 200 metri, 30 stazioni [150]

◆10baseT: 100 metri, 1024 stazioni [10240]



## 10Base-F

- Usa la Fibra ottica
- Grande vantaggio: permette segmenti fino a 2 chilometri



◆Essendo anche molto fine
 →il tipo ideale per connessioni tra edifici

## Codifica fisica in Ethernet

Per codificare 0 e 1 potremmo usare la solita tecnica, picco alto 1 e picco basso 0

Ma questo porterebbe a seri

problemi di

sincronizzazione

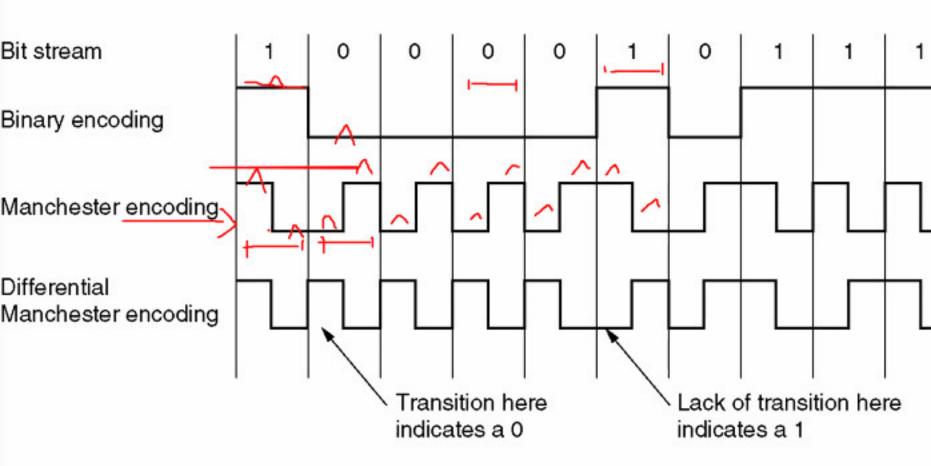


## Codifica fisica in Ethernet

Esempio: inviando 00100000 dobbiamo essere esattamente sincronizzati, altrimenti potremmo confonderci con 01000000 oppure

10000000

## Il Manchester encoding



## Svantaggi

- ◆Il Manchester encoding risolve i problemi di sincronizzazione (→hardware meno costoso!), ma...
- ... ha lo svantaggio di dimezzare la banda!



## I frames di Ethernet

- Un preambolo...
- ... di 8 bytes (!) ...
- con bytes 10101010...
- ... per la sincronizzazione

	انطئ		
4	19		
*	16,		

Preamble	Destination	Source	Туре	D

## Frame di Ethernet



- L'indirizzo destinazione (6 bytes)
- Di questi, il primo bit a 1 segnala una comunicazione multicast (a un gruppo)
- ◆Tutti i bits a 1 → broadcast

address

8	6	6	2	0-1
Preamble	Destination	Source	Type	Da )

address



- Il secondo bit invece distingue indirizzi locali da quelli globali
- Spazio degli indirizzi globali: 48-2=
  46 bits

8	6	6	2	0-150
		_		

Preamble	Destination address	Туре	Data
			((

# Indirizzi globali e locali...

- 46 bit l'uno....
- **♦UN BEL PO'!!**
- Che indirizzi sono...?
- Li conoscete già: i MAC ADDRESS
- MAC = Media Access Control



### Problema

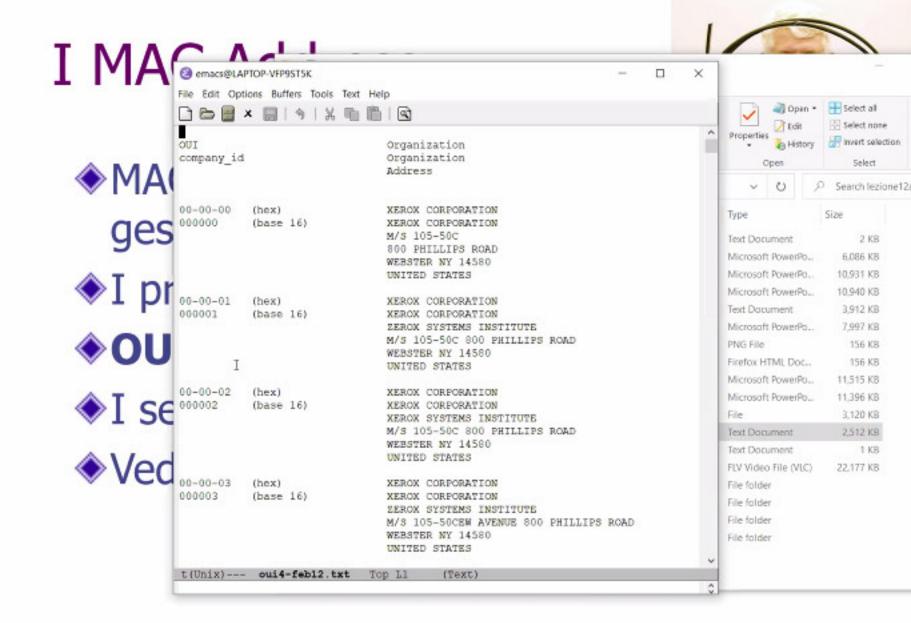
Sono uno spazio di indirizzi...

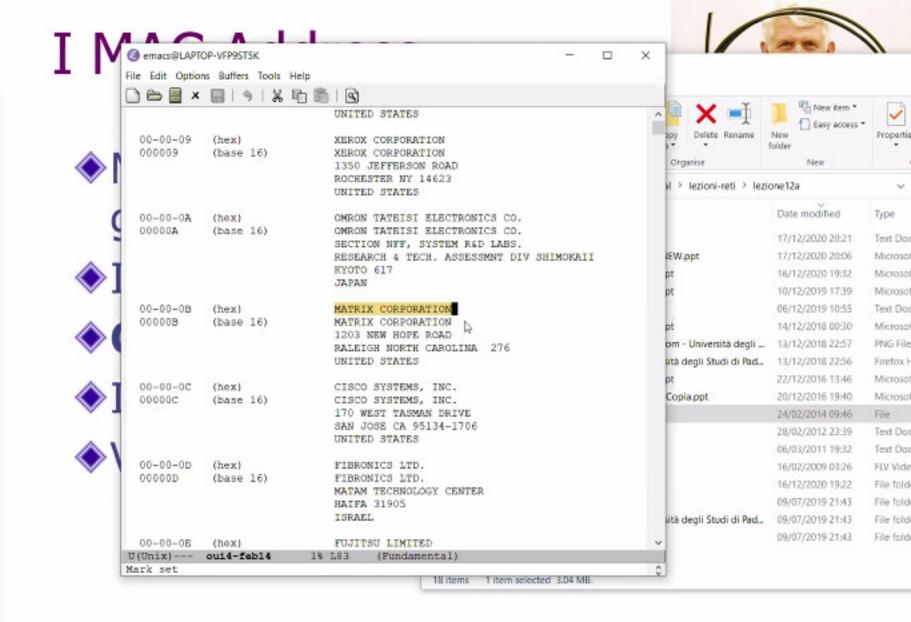


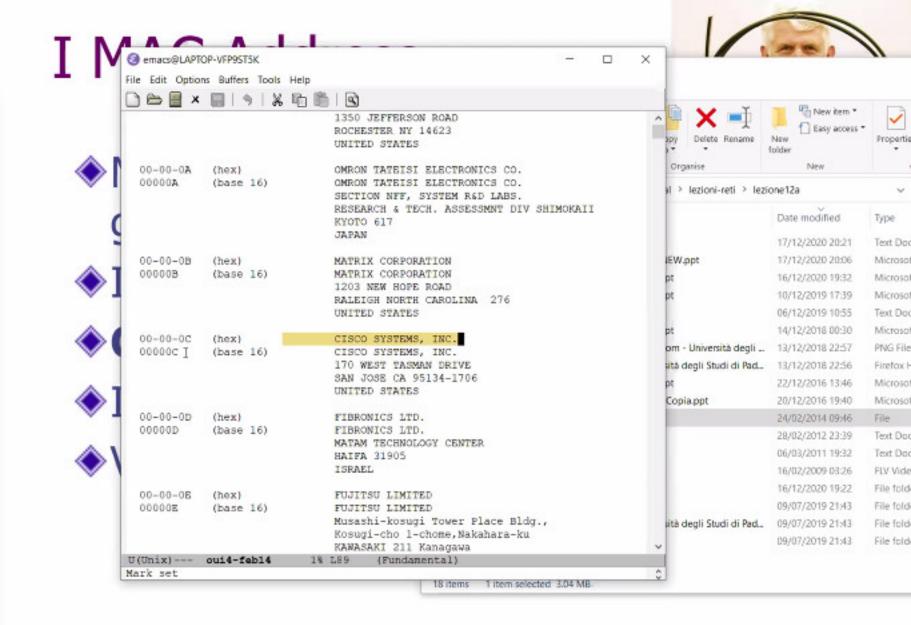
#### I MAC Address

- MAC-48 (in futuro EUI-64): gestiti dall' IEEE
- ◆I primi 3 bytes: il produttore









#### I MAC Address

- MAC-48 (in futuro EUI-64): gestiti dall' IEEE
- ◆I primi 3 bytes: il produttore
- **OUI** (Organizationally Unique Identifier)
- ◆I secondi 3: il loro spazio di indirizzi
- Vediamo...
- Durata (circa): fino al 2080/2100...!!

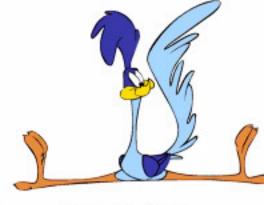




C'è poi il campo Type, che specifica il tipo di protocollo o in ogni caso l'uso del frame (analogamente a PPP)

8	6	6	2	8.53	0-150
Droomblo	Destination	Source	Tuma		Data

Preamble Destination Source Type Data



- ◆Il campo Checksum è il classico CRC-32
- Ethernet fa error detection ma non error correction

2	0-1500	0-46	4
Туре	Data	Pad	Check- sum



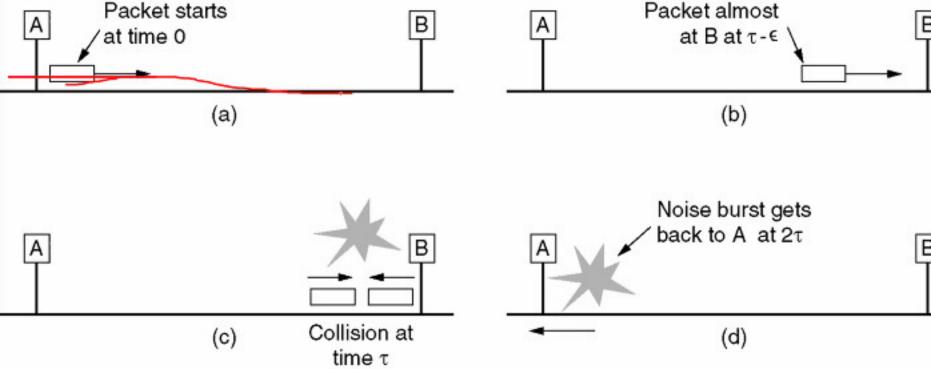
Infine, il campo Pad, che abbiamo tenuto per ultimo

2	0-1500	0-46	4
Туре	Data	Pad	Check- sum

#### A cosa serve?



A rendere efficiente la collision detection (!)



# Quindi...



- Pad serve ad assicurare che la lunghezza minima del frame sia almeno il tempo di roundtrip
- ◆Per Ethernet a 10Mpbs → il frame deve essere lungo almeno 500 bits → 512 bits (64 bytes) per sicurezza

# E quando c'è collision detection?

- Usiamo Aloha in una speciale versione dinamica: se c'è collisione, aumentiamo esponenzialmente il tempo di attesa massimo, e facciamo ritrasmettere a caso, finché non ci va liscia
- Quello che si chiama binary exponential backoff

## Backoff... truncated



In realtà, non si rischia così tanto perché c'è un limite: dopo 10 raddoppi (collisioni), si mantiene l'intervallo massimo a 1023 slots per altre dieci

collisioni, e poi si rinuncia

♦ → binary exponential truncated backoff

