

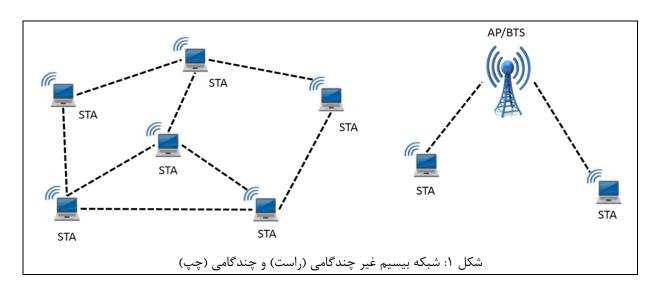
۷. دسترسی تصادفی در شبکههای بیسیم چندگامه

۷,۱ مقدمه

اهداف بخش

- تشخیص گره پنهان و آشکار
- درک نقطه ضعف مکانیسم شنود حامل در شبکههای بیسیم چندگامه

در شبکههای بیسیم چندگامه (Wireless Multihop Network)، برای اینکه یک بسته از مبدا به مقصد برسد باید بیش از یک گام بصورت بیسیم طی شود. بعبارت دیگر اینطور نیست که تمامی فرستنده-گیرندهها در برد یکدیگر باشند بنابراین گرهها علاوه بر بستههای خودشان، بستههای همدیگر را نیز در طول شبکه حمل مینمایند. به این بخش دوم ترافیک، اصطلاحا ترافیک رله (Relay Traffic) نیز گفته میشود. شکل زیر یک نمونه از شبکه بیسیم چندگامه را نشان میدهد. لازم به ذکر است، شبکههایی که دارای یک گره مرکزی همچون AP یا BTS هستند نیز برای برخی ارتباطات STA-STA خود از دو گام بیسیم بهره می گیرند؛ گام اول از AP به STA و گام دوم از AP به AP، اما به این گونه شبکهها صفت چندگامه اطلاق نمی گردد زیرا گره مرکزی دارای نقشی خاص و هماهنگ کننده است. این در حالیست که در شبکههای جندگامه، تمامی گرهها بالقوه نقش یکسانی بازی می کنند.



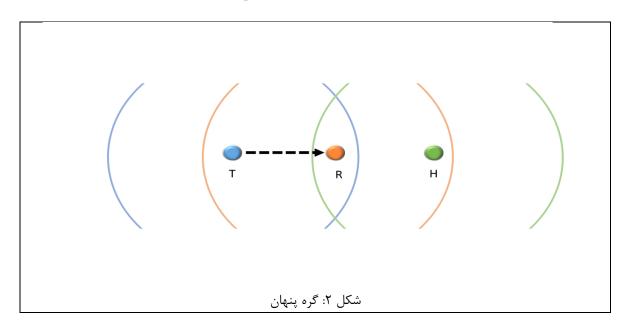
شبکههای بیسیم چندگامه شامل خانواده وسیعی از شبکههای بیسیم میشوند:

- شبکههای موردی متحرک (MANET)؛ دارای تعداد متوسط گره متحرک هستند و بدلیل تحرک، لینکهای چنین شبکهای گاه و بیگاه قطع شده و لینکهای جدید بوجود میآید. در واقع MANET (ها) دارای توپولوژی متغیر هستند.
- شبکههای حسگر بیسیم (WSN): دارای تعداد فراوانی گره هستند. گرهها از قابلیت پردازشی کمی برخوردارند و انرژی آنها نیز محدود است. در نتیجه هر گره پس از مدتی از کار خواهد افتاد.
- شبکههای مش بیسیم (WMN): دارای تعداد متوسط گره با قابلیت پردازشی و انرژی نسبتا کافی هستند. غالبا گرهها ثابت فرض می شوند بنابراین توپولوژی شبکه تغییرات اندکی دارد.

در ادامه به عمده ترین چالشهای شبکههای چندگامه در حوزه دسترسی به رسانه میپردازیم.

۷،۱،۱. مشکل گره پنهان: هدر رفت ظرفیت بدلیل برخورد

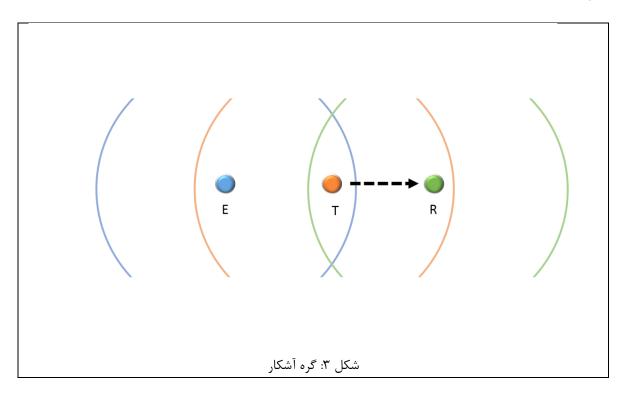
شکل زیر سه گره T,R,H را نشان می دهد. گره T,R در برد هم و گره R,H نیز در برد یکدیگرند. اما گره T,H همدیگر را نمی شنوند. فرض کنید مطابق شکل، T در حال ارسال به R باشد. اگر در چنین شرایطی H نیز اقدام به ارسال (به هر مقصدی) نماید، در موقعیت گره R برخورد رخ می دهد. البته حتی اگر از مکانیسم شنود حامل هم استفاده کنند، نه T و نه H هیچ کدام متوجه این برخورد نخواهند شد زیرا هر دو کانال را ساکت احساس می کنند. مشکل این است که گره H از فرستنده ی لینک TR (یعنی T) پنهان است، درحالی که نسبت به گیرنده ی لینک TR (یعنی T) پنهان است، درحالی که نسبت به گیرنده ی لینک TR (یعنی G) آشکار می باشد. در چنین شرایطی لین است که گره H اصطلاحا گره پنهان (Hidden Terminal) گفته می شود.



۷٬۱٬۲ مشکل گره آشکار: هدر رفت ظرفیت بدلیل بیکارماندن رسانه

این بار مطابق شکل زیر سه گره E,T,R را درنظر بگیرید. گره T,R در برد هم و گره E,T نیز در برد یکدیگرند. اما گره E,R همدیگر را نمی شنوند. فرض کنید مطابق شکل، T در حال ارسال به R باشد. اساسا در چنین شرایطی E باید بتواند به هر مقصدی بجز E ارسال نماید بدون اینکه مزاحمتی برای لینک E ایجاد شود.

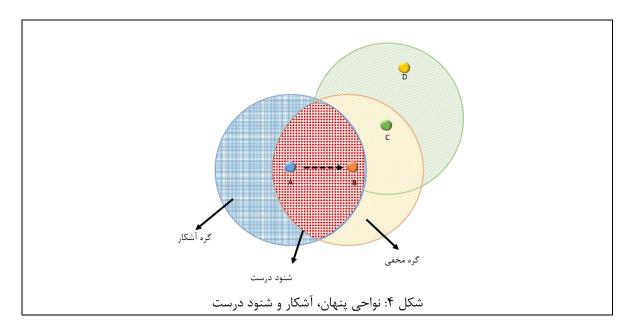
اما آنچه اتفاق میافتد برخلاف انتظار است. گره E کانال را مشغول احساس می کند بنابراین طبق قاعده شنود حامل، E باید ساکت بماند. مشکل این است که گره E آشکارا در برابر فرستنده ی لینک TR (یعنی T) قرار دارد، درحالی که نسبت به گیرنده ی لینک TR (یعنی R) پنهان می باشد و برخوردی برای آن ایجاد نخواهد نمود. در چنین شرایطی به گره E اصطلاحا گره آشکار (Exposed Terminal) گفته می شود. بنابراین گره آشکار بیکار می ماند و ظرفیت کانال در این منطقه مورد استفاده قرار نخواهد گرفت.



به ازای لینک TR از فرستنده T به گیرنده R، تمامی گرههایی که نسبت به فرستنده T پنهان و نسبت به گیرنده R آشکار هستند، گره پنهان نام دارند. همچنین تمامی گرههایی که نسبت به فرستنده T آشکار و نسبت به گیرنده R پنهان هستند، گره آشکار نام دارند.

۷،۱،۳ ایراد مکانیسم شنود حامل چیست؟

چرا مکانیسم شنود حامل در تشخیص گره آشکار دچار اشتباه می شود در حالی که گره پنهان را اصلا تشخیص نمی دهد؟ پاسخ اینست که همانطور که قبلا اشاره شد، برخورد، پدیده ای وابسته به مکان است و دلیل این امر هم افت مسیر قابل توجه در طول رسانه ی انتقال بیسیم می باشد. یعنی، در محل گیرنده است که برخورد رخ می دهد یا رخ نمی دهد. اما از آنجا که مکانیسم شنود حامل در سمت فرستنده عمل می کند نمی تواند ملاک خوبی برای تشخیص مشغول بودن کانال در سمت گیرنده باشد. شکل زیر نواحی اطراف لینک AB را بر حسب اینکه شامل گره پنهان یا آشکار هستند به نواحی پنهان و آشکار تقسیم بندی می کند. همچنین ناحیه وسط جایی است که مکانیسم شنود حامل می تواند بدرستی عمل نماید بدون اینکه منجر به افت ظرفت شود.





جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید

خلاصه بخش

- وضعیت پنهان یا آشکار بودن یک گره، نسبت به هر لینک بطور جداگانه تعیین میشود.
- غالبا یک گره برای برخی لینکها در نقش گره پنهان، برای برخی دیگر در نقش گره آشکار و برای برخی در نقش یک گره عادی ظاهر میشود.

۷, ۷ . نواحی چهارگانه بین دو فرستنده

اهداف بخش

- درک تفاوت نواحی پوشش و تداخل
- تشخیص نواحی ربایش، برخورد، تداخل و پیروزی برای دو فرستنده

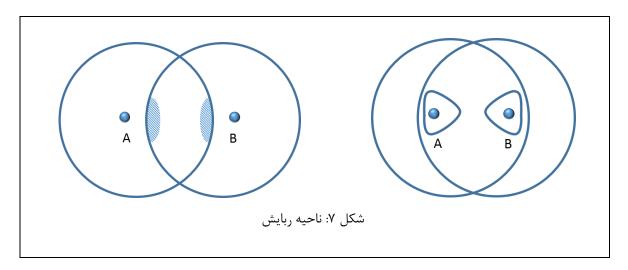
دیدیم که برحسب اینکه یک گره نسبت به فرستنده و گیرنده ی یک لینک چه وضعیتی داشته باشد، آن گره نقشهای مختلفی چون گره پنهان، آشکار و یا گره عادی به خود می گیرد. اما در عمل پوشش بیسیم بطور ناگهانی از بین نمی رود. بلکه هنگامی که از برد پوشش گره پنهان خارج می شویم با کاهش تدریجی توان سیگنال دریافتی از آن مواجه خواهیم شد. یعنی اگر چه گره پنهان دیگر ایجاد برخورد نمی کند اما می تواند با ایجاد تداخل در محل گیرنده، نسبت SIR را در محل گیرنده کاهش دهد و موجب افزایش BER و درنتیجه عدم دریافت بسته شود. همچنین ممکن است در منطقه پوشش مشترک دو فرستنده، گیرنده ای که به یکی از دو فرستنده خیلی نزدیک است بتواند بر برخورد فایق آید و سیگنال ارسالی از فرستنده نزدیک را با توجه به اختلاف توان بسیار بزرگ آن با دیگری، بدرستی دریافت نماید. بنابراین می توان نواحی اطراف دو فرستنده را در حالت کلی به چهار ناحیه تقسیم نمود که در ادامه به تشریح هر یک می پردازیم.

ناحیه پوشش: یا همان برد یک فرستنده برابر است با منطقهای که در آن می توان سیگنال ارسالی از فرستنده را با قدرت کافی دریافت نمود بطوری که بیتهای آن قابل بازیابی باشد.

ناحیه تداخل: منطقهای در اطراف فرستنده است که سیگنال فرستنده توسط مکانیسم شنود حامل حس می شود اما بیتهای آن قابل بازیابی نیست. گیرندهای که در این ناحیه قرار داشته باشد با مقدار قابل توجهی تداخل و در نتیجه BER بالا مواجه خواهد بود.

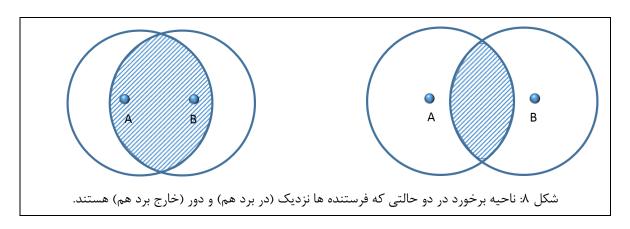
۷،۲،۱. ربایش (Capture)

ناحیه ربایش به بخشی از محدوده پوشش مشترک بین دو فرستنده گویند که در مجاورت یکی از آندو قرار دارد. گیرندهای که در این ناحیه قرار بگیرد می تواند سیگنال دریافتی از فرستنده نزدیک تر را بدلیل اختلاف توان قابل توجه آن (در حد 10dB) بازیابی نماید (شکل زیر).



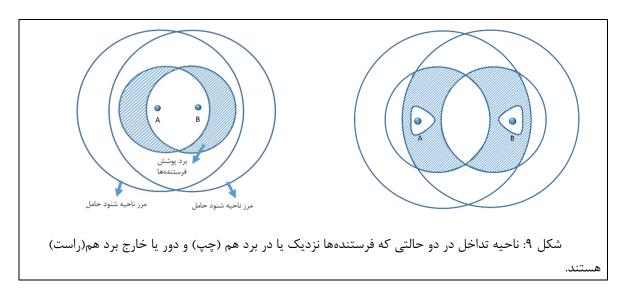
۷٬۲،۲ برخورد (تصادم) (Collision)

منطقه برخورد، بخشی از ناحیه پوشش مشترک دو فرستنده است. در این ناحیه سیگنال دریافتی از هردو فرستنده قابل بازیابی است. همچنین توان هر دو سیگنال تقریبا در حد و اندازه همدیگر میباشد بنابراین امکان ربایش وجود ندارد. شکل زیر ناحیه برخورد را برای دو فرستنده هنگامی که فاصله آنها نسبت به هم تغییر می کند نشان می دهد.



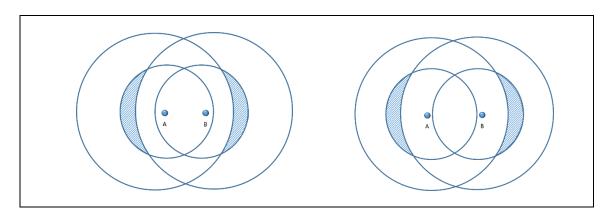
۱۸۲٬۳ تداخل (Interference) تداخل

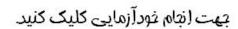
اشتراک ناحیه تداخل یک فرستنده و ناحیه پوشش فرستنده دیگر، ناحیه تداخل آن دو را تشکیل می دهد. این ناحیه نسبتا بزرگ است و گیرنده هایی که در آن قرار دارند دچار افت کیفیت لینک هستند. همچنین بدلیل شنود سیگنال مزاحم، سایر فرستنده هایی که در این ناحیه قرار دارند مجبور به سکوت خواهند شد که افت ظرفیت کانال را بهمراه دارد. شکل زیر ناحیه تداخل بین دو فرستنده را نشان می دهد.



۷،۲،۴. پیروزی (Success)

این ناحیه صرفا در منطقه پوشش یک فرستنده قرار دارد. بنابراین سیگنال ارسالی توسط فرستنده در این ناحیه بدون مزاحمت چه از نوع برخورد و چه تداخل، توسط گیرنده دریافت خواهد شد. شکل زیر ناحیه پیروزی را برای دو فرستنده هنگامی که از هم دور یا به هم نزدیک هستند را نشان می دهد.







برای توضیحات بیشتر به این قسمت کوش کنید.



جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



برای توضیحات بیشتر به این قسمت گوش کنید.



جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



برای توضیعات بیشتر به این قسمت گوش کنید.



خلاصه بخش

- ناحیه پوشش منطقهای است که در آن میتوان سیگنال ارسالی از فرستنده را با قدرت کافی دریافت نمود بطوری که بیتهای آن قابل بازیابی باشد.
- ناحیه تداخل منطقهای است که در آن سیگنال فرستنده توسط مکانیسم شنود حامل حس میشود
 اما بیتهای آن قابل بازیابی نیست.
- ناحیه ربایش، بخشی از تلاقی ناحیه پوشش دو فرستنده است که شدت سیگنال یکی بسیار بزرگتر از دیگری باشد.
 - ناحیه برخورد، قسمت دیگر تلاقی ناحیه پوشش دو فرستنده است.
- اشتراک ناحیه تداخل یک فرستنده و ناحیه پوشش فرستنده دیگر، ناحیه تداخل آن دو را تشکیل میدهد.
 - ناحیه پیروزی صرفا در منطقه پوشش یکی از دو فرستنده قرار دارد.

۷, ۷ . زمان بندی به روش دسترسی تصادفی

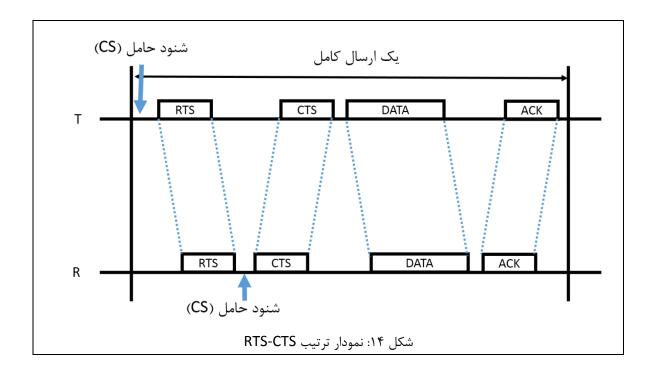
اهداف بخش

- آشنایی با مکانیسم RTS-CTS برای جلوگیری از برخورد
- توانایی ارزیابی تاثیر تبادل RTS-CTS بر گرههای مجاور

مشکل گره پنهان و آشکار از آنجا ناشی میشود که برخورد در گیرنده رخ میدهد اما مکانیسم شنود حامل تنها در حوزه پوشش فرستنده قادر به تشخیص ارسالهاست. بنابراین، ممکن است در حالی که ارسالی در مجاورت گیرنده در حال انجام است، فرستنده بطور کلی از آن بیخبر باشد. طبق این مشاهده ساده، بنظر میرسد یک راه حل برای رفع مشکل گره پنهان و آشکار، انجام شنود کانال هم در سمت فرستنده باشد.

برای این منظور کافیست فرستنده، درخواستی مبتنی بر شنود کانال را برای گیرنده ارسال نماید. گیرنده با دریافت این درخواست، به کانال گوش فرا می دهد و اگر ساکت بود پاسخ مناسبی به سمت فرستنده برمی گرداند. اکنون فرستنده می تواند اقدام به ارسال به سوی گیرنده نماید بدون اینکه نگران برخورد با داده گره پنهان باشد. به این مکانیسم ساده اصطلاحا شنود حامل مجازی یا Virtual برخورد با داده گره پنهان باشد. به این مکانیسم ساده اصطلاحا شنود حامل مجازی یا Carrier Sense گفته می شود و به اختصار با VCS نشان داده می شود.

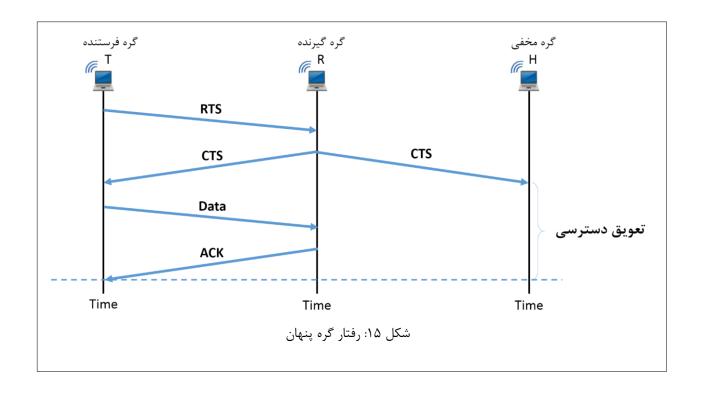
شکل زیر نحوه عملکرد مکانیسم VCS را نشان میدهد. ابتدا فرستنده در حوزه خود شنود کانال انجام میدهد تا مطمئن باشد که می تواند درخواست خود را بدون تداخل ارسال نماید. سپس فرستنده (T) بسته وی درخواست ارسال یا اصطلاحا (RTS) Request To Send (RTS) را به مقصد گیرنده (R) ارسال می کند. گیرنده با دریافت بسته RTS اقدام به شنود حامل می کند. در اینجا اگر گره پنهانی در حال ارسال باشد گیرنده متوجه ارسال آن می شود و بسته RTS را بی پاسخ می گذارد؛ در نتیجه فرستنده بسته داده خود را ارسال نمی کند و برخوردی هم در سمت گیرنده روی نمی دهد. اما اگر گیرنده کانال را ساکت بیابد آنگاه بسته آماده برای ارسال یا اصطلاحا (Clear To Send (CTS) را به سمت فرستنده برمی گرداند. اکنون فرستنده متوجه می شود که گره پنهانی در مجاورت گیرنده در حال فعالیت نیست و بلافاصله بسته داده خود را به گیرنده می فرستد.



۷،۳،۱. رفتار گره پنهان

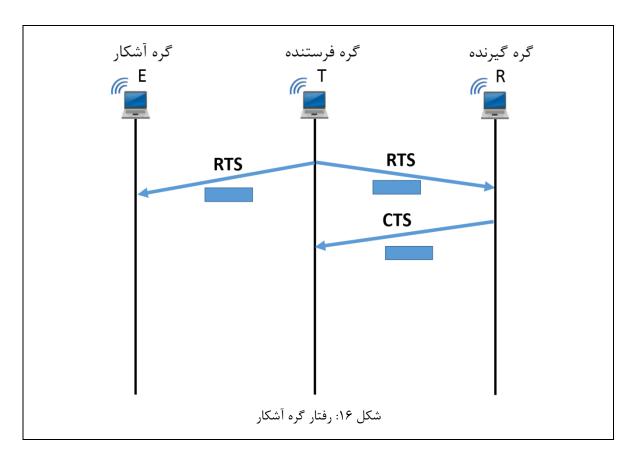
گره پنهان از کل فرایند دست دهی RTS-CTS تنها بسته CTS را خواهد شنید؛ چون همان طور که از نامش پیداست، فقط در برد پوشش گیرنده قرار دارد. اما همین شنیدن CTS هم برای جلوگیری از برخورد کافیست. تمامی گرههایی که بسته CTS را دریافت نمایند باید تا پایان ارتباط فرستنده-گیرنده از ارسال خودداری کنند یا اصطلاحا رقابتشان را به تعویق بیندازند. بعبارت دیگر دریافت CTS توسط گرههای پنهان دقیقا همانند آن تلقی می شود که خود، مستقیما کانال را مشغول حس کنند.

اما برخلاف وقتی که خود گره کانال را مشغول احساس می کند، برای گره پنهان مشخص نیست کانال چه موقع آزاد می شود. راه حل این مشکل البته بسیار ساده است؛ کافیست فرستنده که از طول بسته دادهاش آگاه است، زمان ارسال بسته را در RTS بگنجاند و گیرنده نیز این زمان را در CTS دوباره قرار دهد. بدین ترتیب تمام گرههای پنهان که CTS را دریافت می کنند خواهند فهمید که پس از پایان CTS تا چه زمانی تعویق کانال باید به طول انجامد (شکل ۱۵).



۷،۳،۲. رفتار گره آشکار

مطابق شکل زیر گره آشکار E را دریافت می کند. بنابراین می فهمد که گره آشکار است ACK و در صورت لزوم می تواند ارسال نماید. البته اگر گیرنده پس از دریافت بسته داده ملزم به ارسال باشد در اینصورت گره آشکار هم باید طی ارسال ACK از R به T ساکت بماند چون در غیر اینصورت باشد در اینصورت گره آشکار هم باید طی ارسال ACK از آنجا که تشخیص موقع ارسال ACK از سمت ارسالش با بسته ACK در محل T بر خورد خواهد نمود. از آنجا که تشخیص موقع ارسال کاد برجیح گیرنده و تضمین ساکت بودن گره آشکار طی این زمان مستلزم پیچیدگی زیادی است، اغلب ترجیح داده می شود که گره آشکار طی کل مدت ارسال داده و ACK ساکت بماند، دقیقا مانند گره پنهان.



حال شرایطی را درنظر بگیرید که فرستنده RTS را فرستاده اما بدلایلی از جمله فعالیت گره پنهان موفق به دریافت CTS نمی گردد. در چنین حالتی گره آشکار که RTS را دیده، بیدلیل منتظر اتمام زمان مشخص شده در RTS خواهد شد. این درحالیست که فرستنده نه دادهای می فرستند و نه ACKای در کار خواهد بود. بنابراین گره آشکار بیهوده فرصتش را از دست می دهد.

راهکار این مشکل آسان است. گره آشکار در برد پوشش فرستنده قرار دارد و متوجه ارسال داده از سوی فرستنده خواهد شد. بنابراین اگر بدلیل عدم دریافت CTS، بسته داده ارسال نشود، گره آشکار متوجه این وضعیت شده و دیگر بیش از این منتظر نخواهد ماند. کافیست تمامی گرههایی که RTS را دریافت می کنند به اندازه زمان مورد نیاز برای رسیدن CTS و شروع ارسال بسته داده، منتظر بمانند. اگر پس از این مدت هنوز کانال ساکت باشد، می توانند وارد گردونه رقابت شوند.



براى مشاهده يويانمايي إينها كليك كنيد

جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید

برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید



برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید



خلاصه بخش

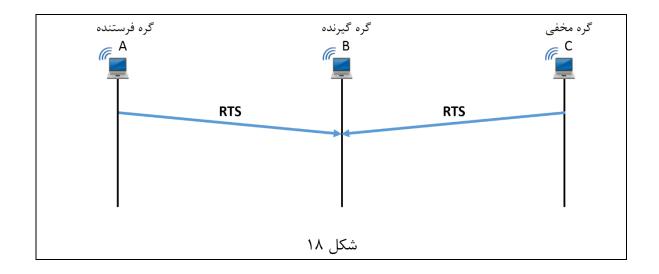
- با تبادل RTS-CTS عملا مكانيسم شنود حامل در سمت گيرنده انجام مىشود.
- پس از تبادل موفقیتآمیز RTS-CTS، تمامی گرههای پنهان و آشکار ساکت میشوند.

۲, ۷, ۴ آیا مکانیسم RTS-CTS جلوی برخورد را می گیرد؟

اهداف بخش

- آشنایی با چگونگی برخورد بین دو RTS
- آشنایی با چند سناریوی نسبتا پیچیده از عملکرد RTS-CTS

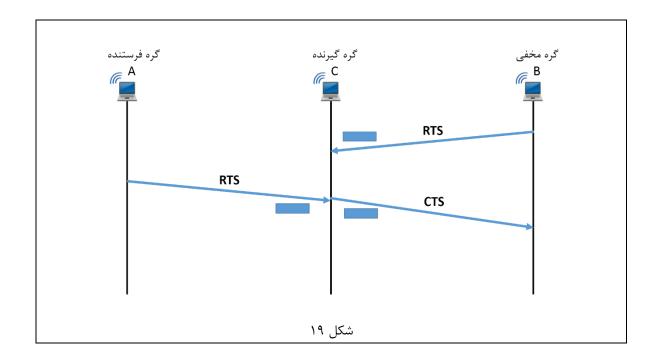
تبادل RTS و CTS قبل از تشکیل لینک، می تواند جلوی برخورد برای بسته داده و ACK را بگیرد. اما در عین حال بسته RTS از وقوع برخورد مصون نیست. دقیقا همان گونه که در شیوه ارسال ساده DATA-ACK امکان برخورد بستههای DATA وجود دارد، در شیوه RTS-CTS-DATA-ACK هست (مطابق شکل زیر).





برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید

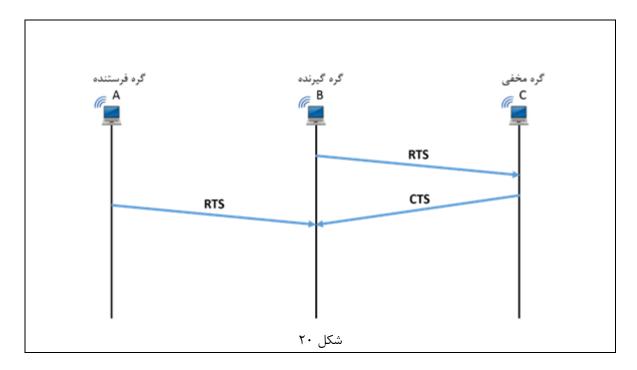
علاوه بر برخورد دو RTS، امکان دارد بسته RTS با ارسال بسته CTS توسط گیرنده به فرستندهای دیگر همزمان شود و از اینرو پاسخی برای آن از سوی گیرنده ارسال نشود. در چنین شرایطی لینک تشکیل نخواهد نشد و بستههای داده با یکدیگر برخورد نخواهند نمود. این وضعیت هنگامی اتفاق میافتد که یک فرستنده بر فرستنده دیگری برای ارسال به مقصد گیرندهای مشترک پیشدستی نماید (مطابق شکل زیر).





برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید

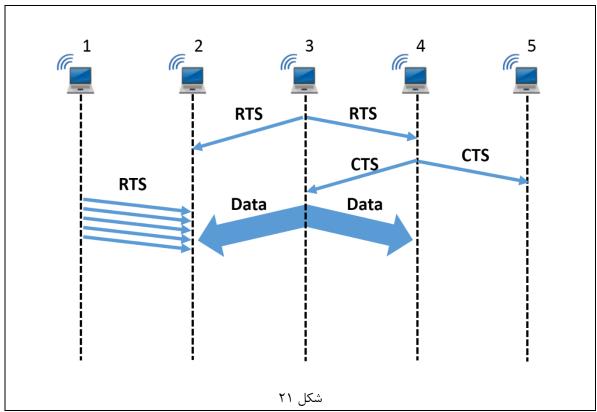
همچنین یک امکان دیگر اینست که همزمان با ارسال RTS به سمت گیرنده، گره دیگری که قبلا از همچنین یک امکان دیگر اینست که همزمان با ارسال CTS خود را به آن ارسال کند. این وضعیت هنگامی اتفاق میافتد که گره A قصد ارسال به گره B داشته باشد در حالی که خود گره B قصد ارسال برای گره سوم C را دارد (مطابق شکل زیر).





برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید

سناریوی دیگری نیز وجود دارد که در نوع خود بسیار جالب است. شبکهای متشکل از گرههایی که بطور زنجیروار قرار گرفتهاند به شکل زیر در نظر بگیرید. فرض کنید گره ۳ در حال ارسال به ۴ باشد، یعنی لینک ۳۴ فعال است. در چنین حالتی حتما ابتدا ۳ به مقصد ۴ بسته RTS فرستاده و ۴ هم پاسخ TS لینک ۳۴ فعال است. در چنین حالتی حتما ابتدا ۳ به مقصد ۴ بسته RTS فرستاده و ۴ هم پاسخ برگردانده. اکنون شرایط گره ۲ را درنظر بگیرید. گره ۲ از این میان تنها RTS را شنیده و چون پس از آن داده هم ارسال شده است، اکنون گره ۲ خود را گره آشکارِ لینک ۳۴ میداند و تا انتهای دریافت ACK از سوی ۴ درحالت تعویق (سکوت) بسر خواهد برد. اما گره ۱ بکلی از این جریانات بی خبر است چون نه RTS (ای) شنیده و نه CTS (ای)؛ بنابراین ممکن است هر لحظه وارد عرصه رقابت شود و اقدام RTS مثلا به مقصد گره ۲ نماید.



در چنین شرایطی گره ۲ قاعدتا ساکت می ماند و زمانبند مربوط به ارسال مجدد RTS در سمت گره ۱ منقضی می گردد. در این حالت اصطلاحا گره ۱ دچار CTS تشده است، یعنی CTS خودرا دریافت نکرده است. از نظر ۱، دلیل این امر برخورد تلقی می گردد بنابراین اقدام به عقبنشینی تصادفی و سپس ارسال مجدد RTS می نماید. اگر حجم ترافیک لینک ۳۴ قابل توجه باشد، این مسئله به احتمال زیاد بازهم اتفاق می افتد تا اینکه گره ۱ بلاخره ناامید می شود. در چنین حالتی گره ۱ این گونه

برداشت می کند که گویی گره ۲ دیگر همسایهاش نیست و لینکش به ۲ را از بین رفته فرض می نماید. این مسئله می تواند باعث درخواست مسیر جدید و وقوع طوفانی از ترافیک کشف مسیر در شبکه گردد!

برای مشاهده پویانمایی اینها کلیک کنید



جهت انجام خودآزمایی کلیک کنید



خلاصه بخش

- مکانیسم RTS-CTS میتواند جلوی برخورد بین بسته های داده را بگیرد
- کماکان حالاتی وجود دارد که بدلیل وجود گره پنهان برخورد صورت میگیرد اما این برخورد تنها شامل بسته های RTS یا CTS است
- با استفاده از مکانیسم RTS-CTS اتلاف ظرفیت در اثر برخورد به میزان طول بسته های کوچک RTS و CTS کاهش می یابد اما خود برخورد حذف نخواهد شد

۰ , ۷ , ۵ ایرادات روش RTS-CTS

اهداف بخش

- آشنایی با شرایط ناکارامدی مکانیسم RTS-CTS
 - یادگیری مفهوم عدم تقارن کانال

تبادل یک بسته RTS و بدنبال آن CTS قبل از ارسال هر بسته داده بیشک موجب هدر رفت بخشی از ظرفیت رسانه میشود. اما از آنجا که طول بستههای RTS و CTS خیلی کوچکتر از طول بسته داده است بنابراین اگر هم برخوردی برای RTS-CTS صورت بگیرد زمان کوچکی در مقایسه با برخورد بستههای داده تلف خواهد شد. از این رو استفاده از RTS-CTS میتواند در مجموع باعث بهبود گذردهی رسانه شود.

جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



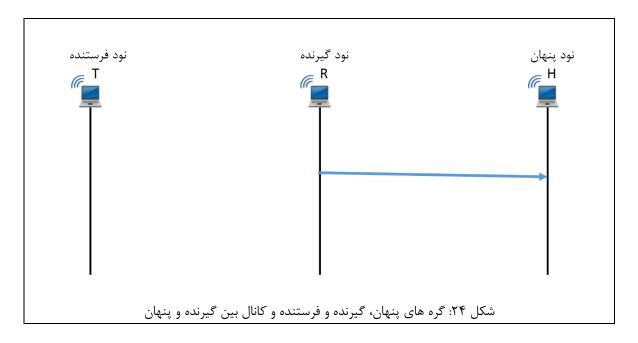
جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



۷٬۵٬۱. تبادل RTS-CTS واقعا چقدر موثر است؟

اگرچه مکانیزم RTS-CTS می تواند جلوی بخشی از برخوردها بدلیل گره پنهان و آشکار را بگیرد، اما شرایطی وجود دارد که تحت آن کماکان احتمال برخورد بستههای داده هست. در این بخش به برخی چالشهایی که بر سر راه کارکرد درست تبادل RTS-CTS و جلوگیری از برخورد بستههای داده قرار دارد اشاره خواهیم نمود.

فرض اولیه تبادل RTS-CTS اینست که چون گیرنده، ارسال گره پنهان را میشنود، بنابراین گره پنهان هم CTS گیرنده را خواهد شنید و طی ارسال داده به گیرنده سکوت اختیار خواهد نمود. بعبارت ساده تر، زیربنای این فرض اولیه، متقارن بودن کانال ارتباطی بین گره پنهان و گیرنده است.

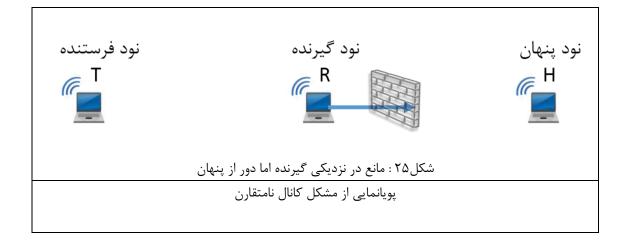


شکل فوق و کانال بین گیرنده و گره پنهان را در نظر بگیرید. اگر این کانال نامتقارن باشد، دو حالت بوجود می آید. حالت اول اینکه، گره پنهان سیگنال گیرنده را دریافت می کند اما گیرنده سیگنال گره پنهان را نمی شنود. در چنین حالتی اساسا نقش گره پنهان حذف می شود و هیچگاه برخوردی را سبب نخواهد شد.

اما حالت دیگر آنست که گره پنهان سیگنال گیرنده را نشنود اما گیرنده سیگنال گره پنهان را دریافت کند. در چنین حالتی، بسته CTS توسط گره پنهان قابل تشخیص نیست اما ارسال بسته از جانب گره پنهان می تواند منجر به بروز برخورد در محل گیرنده شود. واضح است که در چنین شرایطی کاری از مکانیسم RTS-CTS ساخته نیست.

فرض نامتقارنی کانال، شاید در نگاه اول غیر واقعی یا دست کم دور از ذهن بنظر برسد. به همین جهت در ادامه به دو حالت متداول که منجر به عدم تقارن در کانال می شود در قالب پویانمایی اشاره می کنیم.

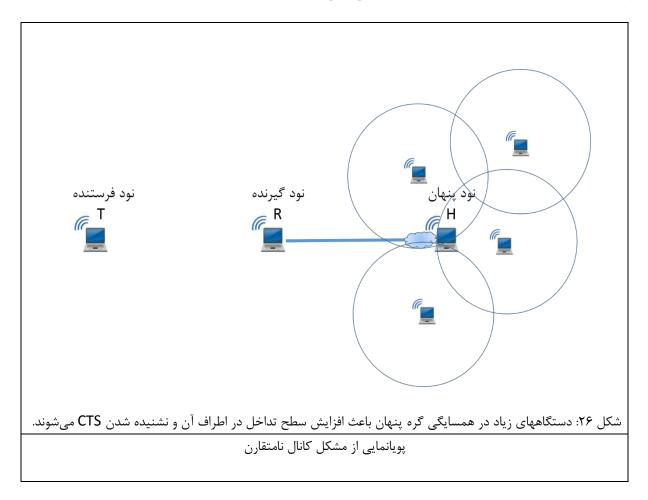
عدم تقارن کانال بدلیل موانع بسیار نزدیک به یکی از دو گره





برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید

عدم تقارن کانال بدلیل حجم بالای تداخل در نزدیکی یکی از دو گره



برای مشاهده پویانمایی (ینجا کلیک کنید



جهت انجام خود آزمایی کلیک کنید



خلاصه بخش

- عدم تقارن کانال ممکن است باعث ناکارامدی مکانیسم RTS-CTS و وقوع برخورد با بسته داده شود
- عدم تقارن کانال بدلیل تفاوت چشمگیر مسیر رفت و برگشت کانال یا وجود تداخل زیاد در نزدیکی یکی از دو سر کانال بوجود می آید.