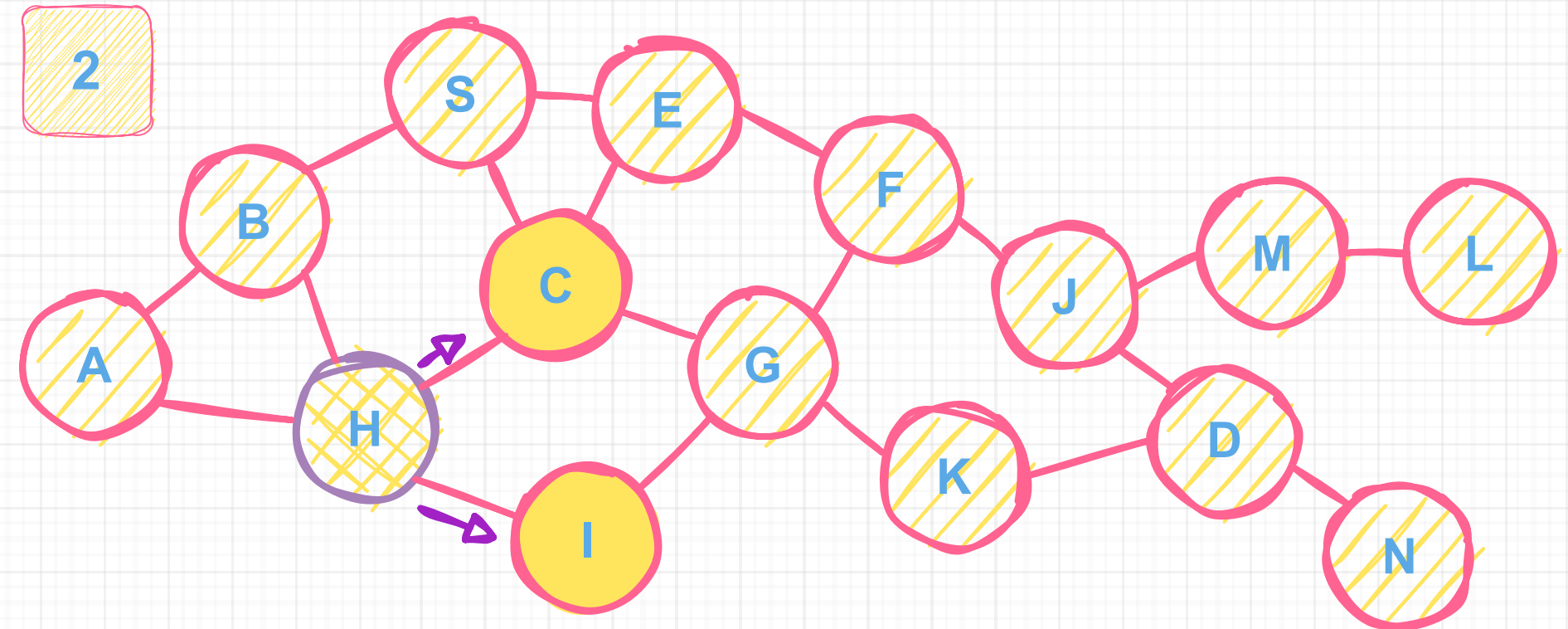


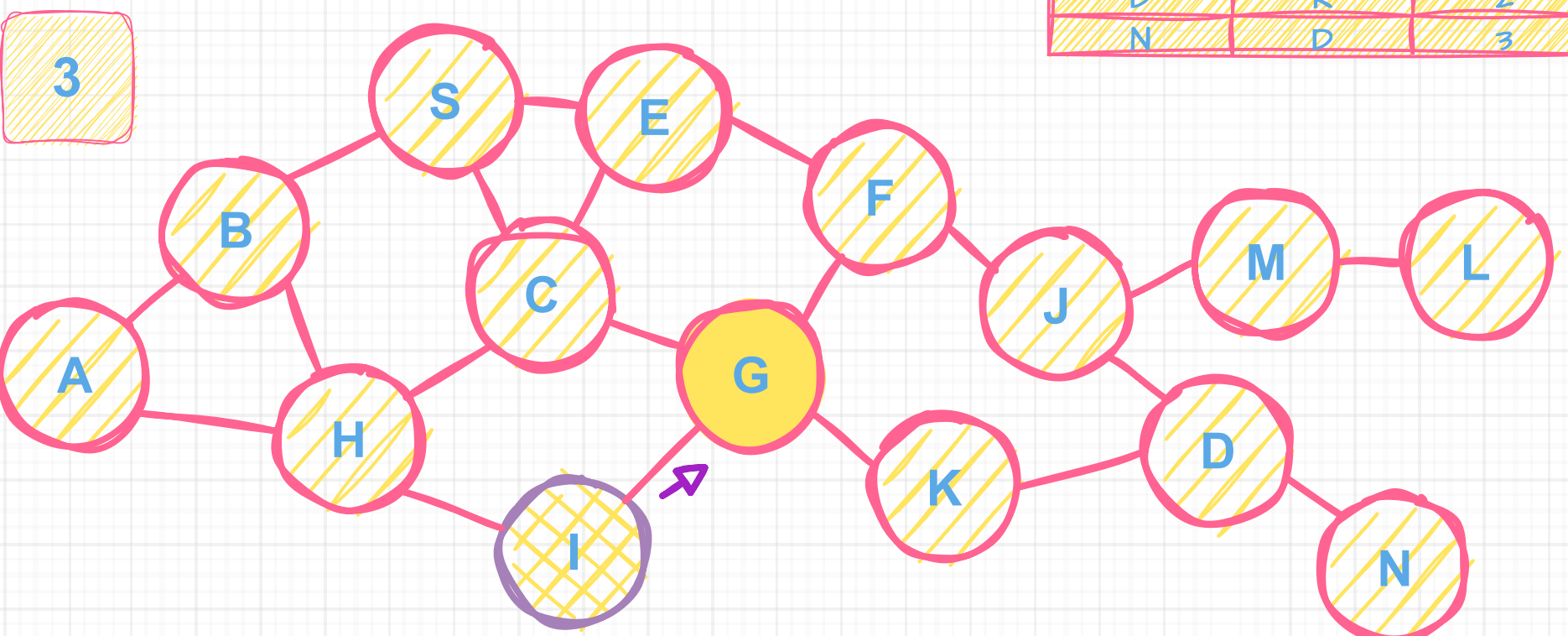
Des Addr	Des MPR	Metric
S	B	1
C	H	1
I	H	1
E	S	2
G	I	2
F	E	2
...

Đầu tiên, nếu muốn tìm đường đi tới node G bằng thuật toán OLSR, mỗi node sẽ chạy thuật toán OLSR, cái mà cho phép chúng trao đổi thông tin về trạng thái của chúng và trạng thái của các node hàng xóm của chúng. Sử dụng những thông tin này, mỗi node sẽ tự xây dựng một bảng định tuyến của riêng chúng, ở hình kế bên là bảng định tuyến của node A. Dựa vào bảng định tuyến của node A, ta có thể thấy để tới được node G, ta cần đi qua node B hoặc node H, thuộc 1 hop của node A

Des Addr	Des MPR	Metric
C	H	0
I	H	0
E	C	1
G	I	1
...

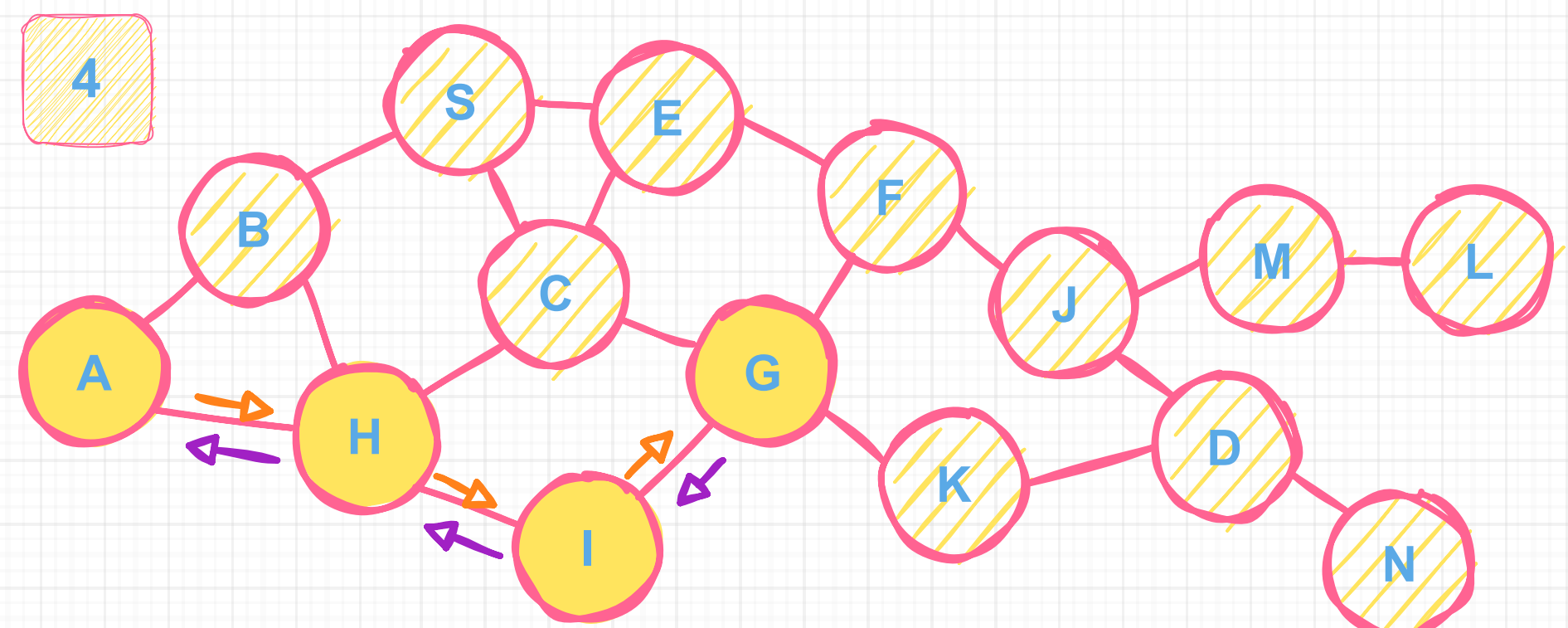


Tiếp đó, các node B và node H kiểm tra bảng định tuyến của chúng, ở đây ta chọn H, bảng định tuyến của H nói rằng để đi tới được G, ta có thể đi qua 2 node là 1-hop trực tiếp của node H là C hoặc I, ở đây ta chọn node I



Bảng định tuyến của node I chỉ ra rằng, để tới được node G là node G, bởi vì node G là node 1-hop trực tiếp của node I

Des Addr	Des MPR	Metric
G	G	1
K	G	1
D	K	2
N	D	3



node G sẽ nhận được được dữ liệu trực tiếp từ node I, và sau đó nó sẽ gửi một gói ACK về node A, node A sẽ nhận dữ liệu và xác nhận đã tới được node G thành công.

Do đó, ta sẽ có đường đi như sau: A->H->I->G