## Capa enlace

- Funciones de la capa de enlace
- Acceso al medio



### Introducción a la capa de enlace

- Se encarga de lograr una comunicación eficiente entre dos equipos "adyacentes" ocultando a la capa de red los problemas de la capa física.
- Los problemas son:
  - errores del medio físico
  - retardo de los canales
  - diferencia entre velocidad de receptor y transmisor



### Funciones de la capa de enlace

- Brindar servicios a la capa de red
- Entramado (Enmarcado o Framing)
- Control y detección de errores
- Control de flujo
- Servicios de half-dúplex y full-duplex
- Direccionamiento



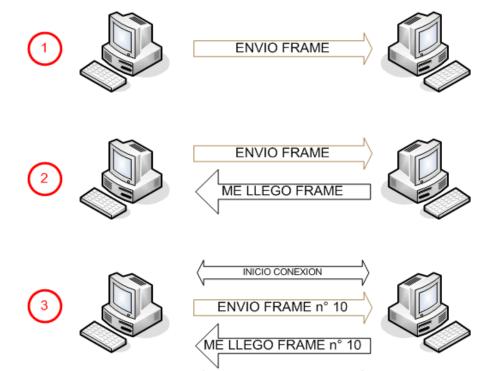
### Servicios a la capa de red

#### Sin conexión ni confirmación

- Uso en LANs (Ethernet)
- Más difundido actualmente

# 2. Sin conexión con confirmación

- Sistemas inalámbricos (WLANs)
- 3. Con conexión y confirmación
  - Ej: X.25



FIN CONEXION

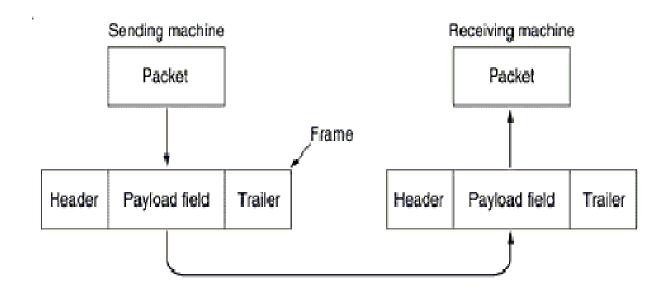


#### Entramado

- Los datos transitan por el medio físico encapsulados, para ello se le agrega:
  - **1.** Header o encabezado
  - 2. Trailer

FRAME!!!

 $\rightarrow$ 

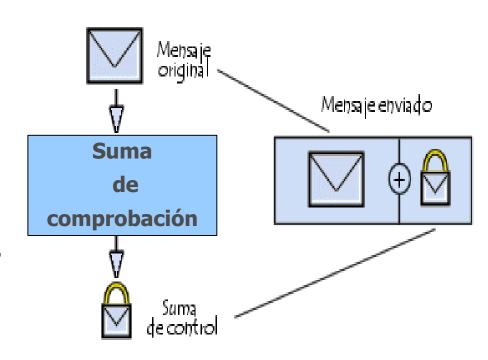




#### Entramado

 El receptor debe extraer la trama del medio físico. Como hay errores en la capa física, hay que detectarlos y eventualmente corregirlos.

 Para ello, el transmisor debe dividir en tramas (frames) y hacer una suma de comprobación de cada una.





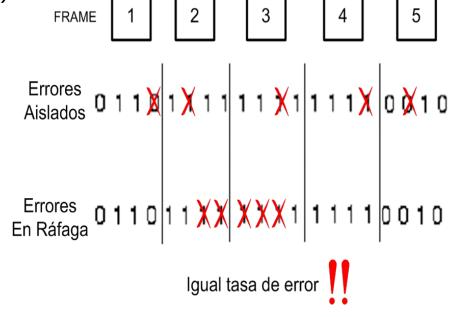
#### Método de entramado

- Conteo de caracteres (perdida de sincr)
- Banderas
  - de principio y fin (carácter especial)
  - inserción de bits en principio y fin— ej. 01111110 o 0x7E (y bits de relleno para evitar que aparezcan esta secuencia en los datos)



### Control y detección de errores

- El ruido causa errores:
  - Bits invertidos en el frame (0->1 o 1-> 0)
  - Agregado o quitado de bits
- Ruido -> Pérdida de Frames





### Detección y corrección de errores

- Detección de errores
  - El destino sabe que ocurrió un error pero no se sabe cual.
  - Puede o no comunicarlo al origen
- Corrección de errores
  - El destino detecta el error y lo corrige!!!
  - FEC: Forward Error Correction



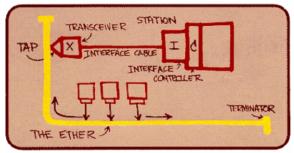
### Acceso al medio



### Redes de acceso compartido

- Multiples nodos en un mismo medio físico:
  - Transmisión de un nodo es recibida por todos los nodos de ese link.
  - Se presenta en topologías de Bus, Anillo, Wireless.

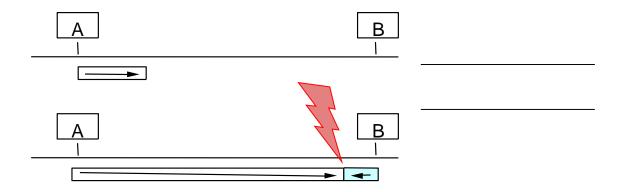






#### Colisiones

 Una colisión ocurre cuando dos o más nodos transmiten a la misma vez. Se corrompe la información transmitida.



¿Cómo saben los nodos que ocurrió una colisión?



#### Reserva del medio

- Son necesarios algoritmos de reparto del uso del medio (acceso al medio). Problema con la obtención y el uso del medio.
- Hay varios algoritmos:
  - Reserva estática
    - Ejemplo: redes celulares (TDMA, FDMA, CDMA)
  - Reserva basada en contención
    - Ejemplo: Ethernet
  - Reserva basada en "Tokens"



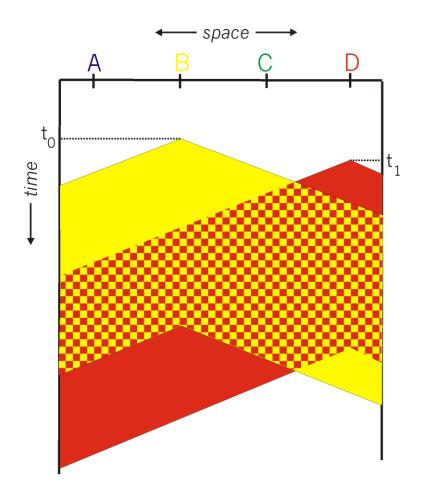
#### Reserva basada en contención

- Cuando cada estación tiene datos para enviar, transmiten en cualquier momento.
- Si transmisor detecta colisión, debe retransmitir.
- Ejemplos:
  - Slotted ALOHA
  - ALOHA
  - CSMA, CSMA/CD, CSMA/CA



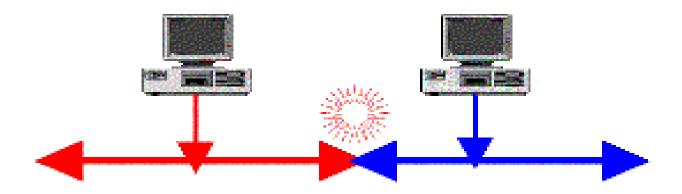
#### Detección de portadora - CSMA

- Antes de transmitir se escucha el "canal" para determinar si otro equipo lo está utilizando (Carrier Sense)
  - Persistente
  - No persistente
- De todos modos hay colisiones debido al retardo de propagación en el canal. (dos estaciones empiezan a transmitir simultáneamente)





#### Detección de colision – CSMA/CD



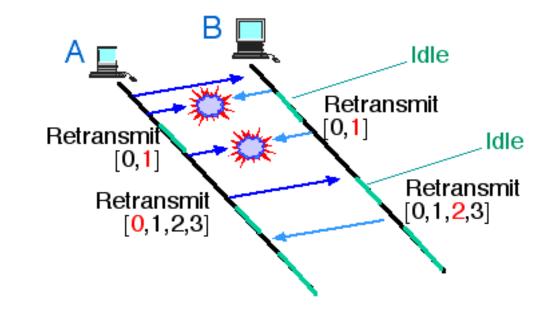
 Las estaciones deben detectar la Colisión, abortan el resto de la transmisión y emiten una señal de congestión ("jamming") para que el resto se entere.

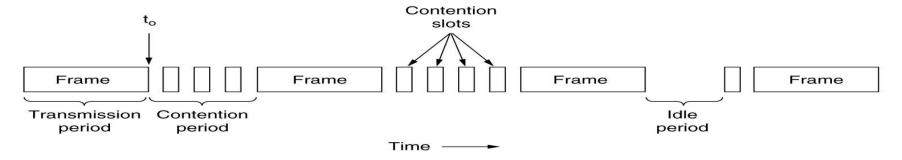


### Detección de colisión – CSMA/CD

#### Retroceso exponencial binario

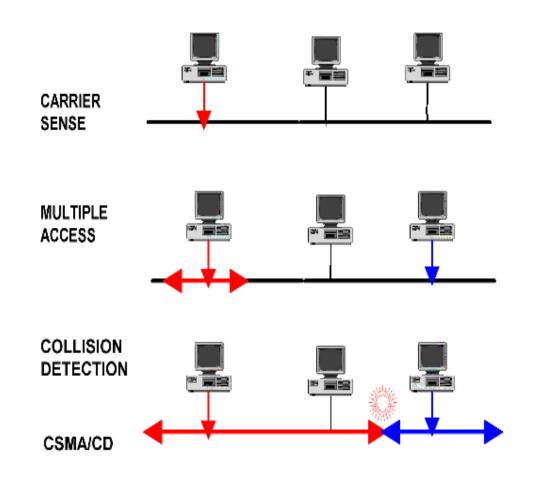
- Cuando una estación comienza a transmitir y detecta una colisión, esta espera 0 o 1t antes de volver a intentar nuevamente. (2¹-1)
- Si una nueva colisión ocurre, cada estación espera un tiempo 0, 1, 2 o 3t escogido al azar por cada estación. (2²-1)
- Si nuevamente hay una colisión se espera al azar un tiempo aleatorio entre 0 y (2³-1)t, con un máximo de 1023t.







### Detección de colisión – CSMA/CD



```
A: sense channel, if idle
then {
   transmit and monitor the channel;
   If detect another transmission then {
          abort and send jam signal;
         update # collisions;
         delay as required by exponential
          backoff algorithm;
         goto A
   else {done with the frame; set collisions
         to zero}
else { wait until ongoing transmission is over
   and goto A}
```



