# Мрежов слой

## Маршрутизация

3

5

Маршрутизация:	Критерии и метрики
Критерий	Метрика
MIN транзитно време / MIN време на закъснение	Закъснение на предаването (msec) / Географско разстояние (km)
MIN брой скокове	Брой на скоковете
MIN брой на пакетите в опашките по маршрута	Средно закъснение поради изчакване в опашките (msec)
МАХ пропускателна способност	Скорост на предаване (bps)
МАХ надеждност / сигурност	BER / ниво на шифриране
MIN комуникационни разходи	€/\$
Обикновено се изпо	олзват съставни метрики,

#### Маршрутизация

Определяне/изчисляване на <u>оптимален маршрут</u> за пренасяне на пакети през дадена мрежа от даден подател към определен/и получател/и, въз основа на определен/и критерий/и за оптималност.

- Определяне на следващия маршрутизатор/скок (next-hop routing) най-често използван вид!
- папучесто използват вид.
  Определяне на целим маршрут от подателя до получателя (source routing) използва се от хостовете в определени случаи, например: Еталонно тестване на мрежи (benchmarking)
  - Маршрутизация в някой видове безжични мрежи (multi-hop ad hoc networks, MANETs)

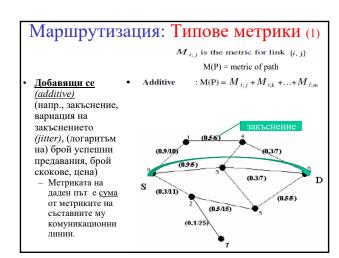
#### Маршрутизиращи алгоритми

- Изчисляват оптимален маршрут (най-кратък път) през мрежата
   Попълват и актуализират маршрутизиращи таблици

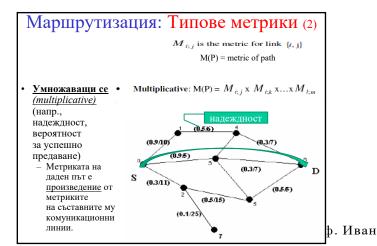
#### Маршрутизиращи таблици

- Поддържани в мрежовите възли
- Съдържат информация за най-краткия път до всяка дестинация, с адреса на следващия маршрутизатор, към който трябва да се предадат пакетите.
- Могат да се актуализират чрез обмен на информация между възлите за състоянието на мрежата

2



4



Маршрутизация: Типове метрики (3)  $M_{i;j}$  is the metric for link  $\{i, j\}$ M(P) = metric of pathC MIN-MAX Concave  $: M(P) = \min \{ M_{i,i}, M_{i,k}, ..., M_{i}\}$ стойност (concave) (например, скорост) Метриката на лален път е MIN или MAX (0.3/7)стойност (0.3/11) на метриките на (0.5.5)съставните му (0.5/15)комуникационни (0.1/25) линии.

### Маршрутизация: Определяне на най-краткия път

- Всяка линия има стойност на използване зависимост от използваните метрики:
  - Дължина
  - Закъснение
- Степен на задръстване Цена (лв/€/\$)
- Стойността може да е различна в двете посоки!
- Стойността на даден път е функция
- на стойностите на съставните му линии Най-кратък е пътят с MIN стойност!
- Определяне на най-краткия път:
- - Построяване на граф на мрежата

    Възлите му са маршрутизаторите

    Дъгите му са комуникационните линии
  - Изчисляване на цената на всяка дъга като претеглена функция

  - на всички метрики, използвани от маршрутизиращия алгоритьм.

     Напр. совл = [(K1\*bandwidth) + (K2\*bandwidth)/(256-load) + (K3\*delay)] \* [(K5/(reliability + K4)] \* 256

Избиране на маршрут, съответстващ на най-краткия път през мрежовия граф.

## Класически маршрутизиращи стратегии

- Наводнение (flooding)
- По случаен начин
- Статична/фиксирана
- Динамична

7 10

### Наводнение Всеки пакет се комутира от даден маршрутизатор към всички негови портове с изключение на този, на който е пристигнал. - Няколко копия на пакета пристигат до получателя - Всеки пакет е уникално номериран за установяване и отстраняване на копията (маршрупизаторите помнят номерата на пакетите вече преминали през тях и премахват повторните копия, за да намалят натоварването на мрежата) - Пакетите могат да съдържат и броя на скоковете, направени от тях. Вариация - Всеки пакет се предава само към <u>няколко</u> пиниц. водещи приблизително в правилната посока. Предимства MIN настройка Оцеляване (подходяща за военни мр или безжични/Bluetooth mesh мрежи Нелостатыни Задръствания (огромен брой дублирани пакети)

Маршрутизация по случаен начин

- Всеки маршрутизатор избира само 1 изходящ порт за препредаване на входящ пакет
  - Селекцията може да бъде по случаен признак или по ред на номерата в кръг (round robin)
- Подобрение
  - Избиране на изходящ порт въз основа на вероятности
- НЕ е необходима информация за мрежата
  - <u>Няма маршрутизиращи таблици</u>
- Проста стратегия с много по-малко натоварващ трафик от наводнението
- НЕ се минимизират разходите/цената!

11

#### Статична маршрутизация

- НЕ е адаптивна
  - <u>НЕ се основава</u> на измервания или оценки на <u>текущия мрежов</u> трафик и топология
- Маршрути
  - <u>Предварително изчислени</u> (off-line)
  - Зареждат се в маршрутизаторите при иницииране на мрежата
- Маршрутизиращи таблици

  - Съдържат <u>статична информация</u> Създадени и дефинирани <u>преди функциониране на мрежата</u>
  - Рядко актуализирани
    - Само при значителна промяна в топологията на мрежата • Въз основа на очаквания трафик или капацитет
- Предимства
  - Простота
- Недостатъци
  - Липса на гъвкавост
  - Липса на реакция при повреда или претоварване/задръстване на мрежата
- Приложения

14

- Малки мрежи
- Опорни мрежи

Динамична маршрутизация

- Използвана от почти всички видове мрежи с комутация на пакети

13

- Адаптивна

   Променя се във времето с цел отразяване на промените в топологията и трафика на мрежата, причинени от повреди
- и претоварвания/задръствания. Изисква информация за мрежата
- Маршругизиращите таблици се актуализират често и автоматично Предимства
- Подобрена производителност
  - Подпомагане контрола на задръстванията (congestion control)
- Нелостатъпи
  - Решенията са по-сложни
  - Компромис между качеството на информацията за мрежата компромие между качествого на информацията за мрежата и допълнителните разходи (режийните)

    • Твърде бързата реакция може да предизвика осцилации (колебания) в маршрутизирането

    • Твърде бавната реакция може да доведе до използване на информация, която вече е остаряла.

    Теоретичните ползи може да НЕ се осъществят!
- 2 вида контрол
- Централизиран
  - Разпределен

b. Иван

### Динамична маршрутизация: Централизиран контрол

- 1 управляващ възел изчислява всички маршрути (по зададен алгоритъм) и актуализира маршрутизиращите таблици на всички останали мрежови възли
- Нова информация за мрежата (необходима за актуализация) се получава чрез специални пакети за поддръжка (maintenance packets)
  - Информират за закъснения, откази на линии/възли, задръствания и др.
- НЕ е толкова надежден колкото разпределения контрол
  - Единична точка на отказ
  - Необходимост от резервиране
- Няма задръствания!

### Динамична маршрутизация: Разпределен контрол

- Всеки маршрутизатор сам изчислява маршрути (по зададен алгоритъм) и актуализира своя собствена маршрутизираща таблица, възоснова на информация:
  - Получена от другите маршрутизатори
  - Извлечена от преминаващите пакети
- По-надежден от централизирания контрол
- Може да предизвика задръствания!

17 16

### Динамични разпределени маршрутизиращи алгоритми: Видове

- С използване на дистанционни вектори (distance vectors)
  - Вектори, съдържащи дистанцията/стойността и пътя (следващия маршрутизатор) до <u>всички</u> известни <u>дестинации</u>
  - Съхраняват се във всеки маршрутизатор и се обменят само със съседните маршрутизатори
  - Недостатъци:
    - Бавна сходимост на алгоритъма
    - Нестабилност
    - Тенденция за създаване на (затворени) маршрутни кръгове в мобилни мрежи
- С използване на състоянието на линиите (link state)
  - Поддържане на информация за топологията на (интер)мрежата в маршрутизаторите чрез периодично наводнение от страна на всеки маршрутизатор с *информация за <u>състоянието</u> на неговите <u>линии</u>*
  - Недостатъци:

20

- Голям трафик, предизвикван от наводненията. Огромно количество ресурси за изчисляване на маршрути
- в маршрутизаторите
- Мобилността води до чести наводнения!

Дистанционно-векторна маршрутизация (distance vector routing)

- Споделяне на информация:
  - за цялата (интер)мрежа
  - само между съседите
  - на редовни интервали

19

21

- Определяне на най-краткия път чрез използване на:
  - алгоритъм на Bellman (1957)
  - алгоритьм на Ford-Fulkerson (1962)

18

#### Алгоритъм на Bellman-Ford Ако всеки съсед k на възел i знае най-краткото разстояние $D_{kj}$ до възел jразстояние $D_{ij}$ до выстогава най-краткото разстояние $D_{ij}$ между $D_{ij} = minimum \{(c_{i1} + D_{1j}), (c_{i2} + D_{2j}), \dots (c_{iN} + D_{Nj})\}$ възлите і и і може да бъде намерено чрез лобавяне на разстоянието $c_{ik}$ между възел *і* и всеки негов съсел k към съответното разстояние $D_{kj}$ $\mathrm{D}_{\mathrm{N}\mathrm{i}} \dots$ и избиране след това на MIN разстояние измежду всичките. Въз основа на принципа за оптималност Ако k се намира на оптималния път от i и j, $D_{ij}$ Shortest distance between i and j Cost between i and i тогава оптималният път от k до j също попада на N Number of nodes този маршрут. b. Иван

Дистанционно-векторна маршрутизация: В интермрежа (интернет) Net: 14 Net: 55 Net: 78 Net: 92 Net: 66 Net: 23 Net: 08 Forouzan, B.A., Data Communications and Networking, 2nd ed., McGraw-Hill, 200

Forouzan, B.A., TCP/IP Protocol Suite, 4nd ed., McGraw-Hill, 2010



Дистанционно-векторна маршрутизация:

Маршрутизиращи таблици

ВСЕКИ МАРШРУТИЗАТОР ПОДДЪРЖА СВОЯ СОБСТВЕНА ТАБЛИЦА

Network ID Distance Next Hop

NETWORK ID - АДРЕС НА ВСЯКА МРЕЖА ИЗВЕСТНА НА МАРШРУТИЗАТОРА

"Distance - НАЙ-КРАТКОТО РАЗСТОЯНИЕ ДО СЪОТВЕТНАТА МРЕЖА (измерено е приетата метрика, т.е. брой скокове, закъспение, цена, ...)

"NEXT HOP - АДРЕС НА СЛЕДВАЩИЯ МАРШРУТИЗАТОР, КЪМ КОЙТО ТРЯБВА ДА БЪДАТ ПРЕДАДЕНИ ПАКЕТИТЕ, ЗА ДА ДОСТИГНАТ ДО КРАЙНОТО СИ МЕСТОНАЗНАЧЕНИЕ.

23

25

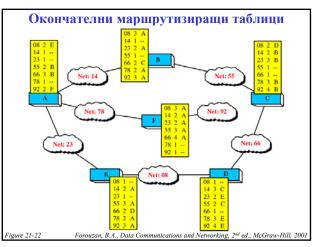
24

ЗАПЪЛВАНЕ НА ТАБЛИЦАТА НА **МАРШРУТИЗАТОР А** (1. итерация) » СЪСЕДНИТЕ МАРШРУТИЗАТОРИ на А (т.е. В, Е и F) ИЗПРАЩАТ ПЪРВОНАЧАЛНИТЕ СИ МАРШРУТИЗИРАЩИ ТАБЛИЦИ на А ➤ А НАГАЖДА ИНФОРМАЦИЯТА, СЪДЪРЖАЩА СЕ В ПОЛУЧЕНИТЕ ТАБЛИЦИ, Т.Е. ДОБАВЯ РАЗСТОЯНИЕТО ОТ НЕГО ДО СЪОТВЕТНИЯ СЪСЕД (В СЛУЧАЯ 1) КЪМ ВСЕКИ ПЪТ, ПОЛУЧЕН ОТ ТОЗИ СЪСЕД. ≻А ОСТАВЯ САМО 1 ЗАПИС ЗА ВСЯКА МРЕЖА В ТАБЛИЦАТА СИ (В СЛУЧАЯ, ЗАПИСЪТ С МИНИМАЛЕН БРОЙ СКОКОВЕ). >В СЛУЧАЙ НА 2 (ИЛИ ПОВЕЧЕ) ЗАПИСА СЪС СЪЩИЯ БРОЙ СКОКОВЕ ДО ДАДЕНА МРЕЖА, САМО <u>ЗАПИСЪТ С МИНИМАЛНА СТОЙНОСТ НА СЛЕДВАШАТА КООРДИНАТА</u> (Т.Е. "NEXT ПОР" АДРЕС НА СЛЕДВАЩИЯ МАРШРУТИЗТОРО) ОСТАВА В ТАБЛИЦАТА. ДРУГИТЕ ЗАПИСИ СЕ ИЗТРИВАТ КАТО НЕОПТИМАЛНИ
RECEIVED FROM B A'S INITIAL TABLE FIRST I FIRST ITERATION COMBINED ET ID HOP NEXT 14 1 ----14 2 B 23 1 ----55 2 B 14 1 ----14 2 B 55 2 B 78 1 ----SECOND ENTRY IS DELETED BECAUSE IT AFTER ADJUSTMEN SHORTEST PATH TO

ЗАПЪЛВАНЕ НА ТАБЛИЦАТА НА МАРШРУТИЗАТОР А (2. итерация) > ПО ВРЕМЕ НА 1. ИТЕРАЦИЯ, В Е ОБМЕНИЛ ПЪРВОНАЧАЛНАТА СИ ТАБЛИЦА СЪС СВОЯ ДРУГ СЪСЕД С И СЕГА ИМА НОВА ТАБЛИЦА, КОЯТО ИЗПРАЩА НА А ≻ПРИЛАГАТ СЕ СЪЩИТЕ ПРАВИЛА КАКТО ПРИ 1. ИТЕРАЦИЯ SECOND ITERATION A's TABLE (after 1st iteration RECEIVED FROM E COMBINED NET ID HOP COUNT HOP

14 1 ----ET ID HOP NEXT HOP 14 1 ---14 2 B 23 1 ---55 2 B 1 ----2 B 55 55 2 B 66 3 B 2nd ENTRY IS DELETED BECAUSE IT IS NOT THE SHORTEST PATH TO NET14 AFTERADJUSTMENT b. Иван

ЗАПЪЛВАНЕ НА ТАБЛИЦАТА НА МАРШРУТИЗАТОР А (3. итерация) ▶ ПО ВРЕМЕ НА 2. ИТЕРАЦИЯ В Е ОБМЕНИЛ ИНФОРМАЦИЯ СЪС СВОЯ ДРУГ СЪСЕД С И ИМА НОВА ТАБЛИЦА, КОЯТО СЕГА ИЗПРАЩА НА А. > ПРИЛАГАТ СЕ СЪЩИТЕ ПРАВИЛА КАКТО ПРИ ДРУГИТЕ ИТЕРАЦИИ THIRD ITERATION COMBINED NET ID HOP NEXT 08 4 B 14 1 ----66 3 B 14 2 B 23 1 ----55 2 B 66 3 B 78 1 ----55 2 B 66 3 B 78 1 ----08 4 B 14 2 B 55 2 B ENTRY 3 IS DELETED BECAUSE IT IS NOT THE SHORTEST PATH TO NET14



30

32

Актуализиране на маршрутизиращите таблици <u>ПЕРИОДИЧНО</u> (по <u>ПРЕДВАРИТЕЛНО ЗАДАДЕНИ ИНТЕРВАЛИ)</u> СЪСЕДНИТЕ [АРШРУТИЗАТОРИ ПРОДЪЛЖАВАТ ДА ОБМЕНЯТ СВОИТЕ ТЕКУЩИ ТАБЛИЦИ. СЪДЪРЖАЩИ ИНФОРМАЦИЯ ЗА ВСИЧКИ ИЗВЕСТНИ ИМ МРЕЖИ. ➤ ИЗПОЛЗВАЙКИ ТАЗИ ИНФОРМАЦИЯ, ВСЕКИ МАРШРУТИЗАТОР АКТУАЛИЗИРА СВОЯТА ТАБЛИЦА ЧРЕЗ ПРИЛАГАНЕ НА СЛЕДНИЯ <u>АКТУАЛИЗИРАЩ АЛГОРИТЪМ</u>: ✓ Ако досега НЕ е разполагал с информация за новорекламираната дестинация, маршрутизаторът я добавя незабавно в таблицата си; ✓ В противен случай: 1) Ако значението на полето NEXT HOP е същото (което означава, че информацията е изпратена от същия рекламиращ я маршрутизатор), новата информация заменя стария запис в таблицата, даже ако новият запис е с по-голямо РАЗСТОЯНИЕ! 2) В противен случай (т.е. информацията идва от друг маршругизатор): Ако РАЗСТОЯНИЕТО в новия запис е по-малко от това в съществуващия (стар) запис, новият запис измества стария. Ако РАЗСТОЯНИЕТО в новия запис е по-голямо от това в съществуващия (стар) запис, старият запис остава (т.е. таблицата не се променя). ■ Ако РАЗСТОЯНИЕТО в новия запис е равно на това в съществуващия (стар) запис, записът с <u>по-малко NEXT HOP</u>

значение остава в таблицата

Актуализиране на маршрутизиращите таблици: Пример Message Message from C from C after Net2 increment Net3 Net6 Net8 Net9 New routing table Net9 Old routing table Net1 Updating Net6 algorithm Net8 Ε Net8 F Net9 Net9

Дистанционно-векторна маршрутизация: В мрежа • Принципът е същият както при интермрежа • Всяка комуникационна линия има стойност за използване (изпращане на пакет през нея) - Стойността може да бъде различна в двете • Всеки маршрутизатор поддържа G маршрутизираща таблица с информация за изпращане на пакети до всеки друг маршрутизатор в мрежата, въз основа на минималната възможна стойност. • Маршрутизиращата таблица съдържа точно един запис за всеки един друг маршрутизатор (r) в мрежата, съдържащ: Разстоянието (d) до съответния маршрутизатор; 2) Адреса/идентификатора на следващия маршрутизатор (n), към който трябва да се предават пакетите, предназначени за съответния маршрутизатор.

31

33

29

Първоначални маршрутизиращи таблици

Основното неравенство в триъгълника може да  $\frac{HE}{I}$  е спазено!

В ТРИВ ТОВ В Т

Маршрутизиращи таблици след обмен на първоначалните таблици (1. итерация) r d n A 5 B r d n r d n r d n **r d n** B 9 C r d n r d n B 1 B A 1 A A 6 B B 4 B C 6 B C 4 C D 4 D E 8 F D 9 C E 4 E C 3 G D 5 E E 1 E G 5 B • Всеки маршрутизатор изпраща своята таблица на съседите си • Изпращаната таблица съдържа адреса на изпращащия маршрутизатор (записан в полето n), заедно с цената за изпращане на пакет от този маршрутизатор към всяка известна на него дестинация в мрежата. • Маршрутизаторите променят таблиците си по такъв начин, че да сведат до минимум стойността до всяка конкретна дестинация. • След получаване на таблицата на съсед i, маршрутизатор j добавя стойността на линията *i-j* към всяка нова (получена) дестинация. • В таблицата остава само най-краткият маршрут към дадена дестинация.

	Окончателни маршрутизиращи таблици																									
i	A				В				$\boldsymbol{c}$		-		D				E				F				$\boldsymbol{G}$	
r	d	n	ıĺ	r	d	n		r	d	n		r	d	n		r	d	n		r	d	n		r	d	n
В	1	В	ıl	Α	1	Α		Α	6	В		Α	10	С		Α	6	G		Α	5	Α		Α	5	В
C	6	В	1	С	5	C		В	5	В		В	9	С		В	5	G		В	5	G	i	В	4	В
D	10	В	ı	D	9	C		D	4	D		С	4	С		C	3	G		С	3	G	i	C	2	d
Е	6	В	1	Е	5	G		Е	3	G		Е	4	Е		D	4	D		D	6	G	ı l	D	5	Е
F	5	F	ı[	F	5	G		F	3	G		F	6	Е		F	2	G		Е	2	G		Е	1	Е
G	5	В	ı	G	4	G		G	2	G		G	5	Е	1	G	1	G	٠,	G	Τ	G	<u>.</u>	F	1	F

- По време на следващите итерации маршрутизаторите добавят новопридобитата информация за мрежата към своите таблици и ги изпращат на съседите си.
- По този начин, всеки маршрутизатор получава обратно своята собствена информация заедно с нова информация за другите съседи на своите съседи.
- След определен брой итерации всеки маршрутизатор ще получи информация за всеки друг маршрутизатор в мрежата.
- След това периодично всеки маршрутизатор продължава да изпраща информацията си за цялата мрежа към своите съседи. Това споделяне на информация се извършва, независимо дали мрежата се е променила от последния път, или не.

## Маршрутизация с използване на състоянието на линиите: Концепция Net: 14 Net: 55 Net: 92 Net: 78 Net: 23 Figure 21-24 McGraw-Hill, 2001

36



Всеки маршрутизатор споделя информация:

- За съседство

  - а Съседство

    Открива всички съседи чрез изпращане на пакети HELLO
    по всяка една своя комуникационна линия

    Научава техните мрежови адреси
    Оценява състоянието на линията към всеки един от тях

    (например, какво е закъснението, скоростта, цената и т.н.)

    Например, закъснението се измерва чрез изпращане на ЕСНО пакети.

- Например, закъснението се измерва чрез изпращане на ЕСНО пакети.
   С всички маршрутизатори в (интер) мурежата
   Създава Link State Packet (LSP), съдържащ текущото състояние
  на всички свои локални линии.
   Изпраща LSP до всички маршрутизатори,
  използвайки наводнение (flooding).
   Венчки LSP се потвърждавая по линиите между всеки два маршрутизатора
  за предотвратяване на грешки

  Вописта услуго мас зданите промяца в състоянието на далена
- Веднага когато има значителна промяна в състоянието на дадена

  - И периодично, за да се гарантира премахването на стара информация
     Период <sub>LSR</sub> > Период <sub>DVR</sub> (по-дългият период предпазва от създаването на прекалено голям трафик от наводненията)
- Всеки маршрутизатор формира база данни LSD (Link State Database), създава дърво с най-кратките пътища (чрез изп. на алгоритьма на Dijkstra), създава/обновява маршрут. таблица

35

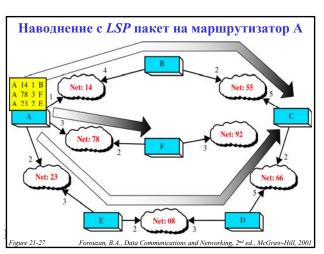


37



b. Иван

39



(Link State Database, <b>LSD</b> )								
Advertiser	Network	Cost	Neighbor					
A	14	1	В					
A	78	3	F					
Α	23	2	Е					
В	14	4	A					
В	55	2	С					
C	55	5	В					
C	66	2	D					
D	66	5	C					
D	08	3	E					
Е	23	3	A					
E	08	2	D					
F	78	2	A					
F	92	3	_					

Създаване на дърво с найкратките пътища по сл. начин:

1. Идентифициране на корена
на дървото (самия
маршрутизатор)

2. Дооавяне на ведчки възли,
които могат да оъдат
достигнати от този корен
(т.е. първоначално всйчки
съседни възли)

Възлите и дъгите са временни
на този етап

3. Сравняване на временните
дъги и идентифициране на
дътата, през която преминава
път най-нискостойносто
води та, стават постоянна част
на първото.

4. Разглеждане на LSD и
идентифициране на всеки
възел, до който може
да се стигне директно от
новодооввения възел.
Новите възли и дъги се добавят
временно към дървото

5. Повторяне на последните две
стъпки, докато всички възли
в (интер)мрежата станат
постоянна част на дървото.
Постояни дъп са само, тези,
по които преминават найкратки пътища (с най-писка
стойност) до останалите възли.

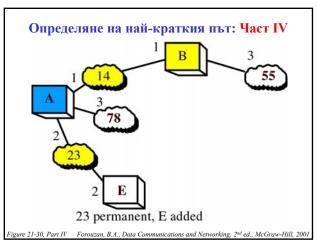


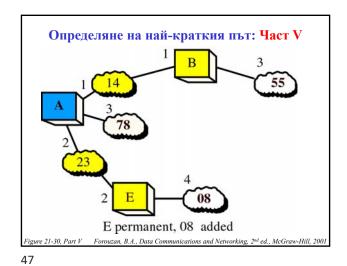
Определяне на най-краткия път: Част I

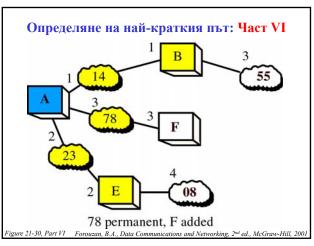
1
1
3
78
2
23
Root is A, networks
14, 78, 23 added

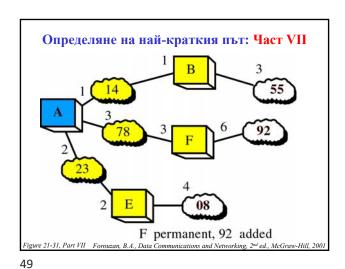
Figure 21-30, Part 1 Forouzan, B.A., Data Communications and Networking, 2<sup>nd</sup> ed., McGraw-Hill, 2001

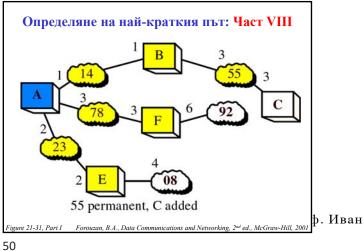
**þ.** Иван

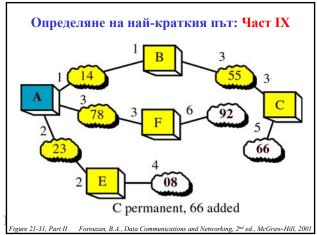


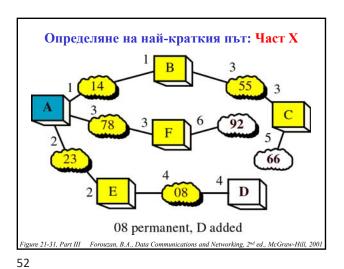


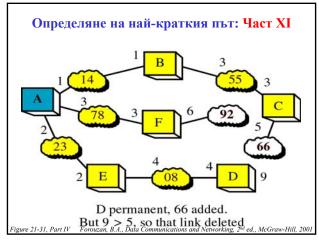


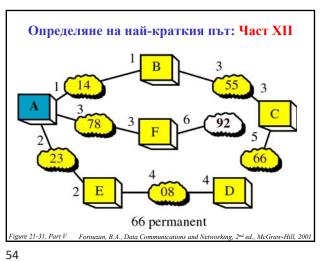


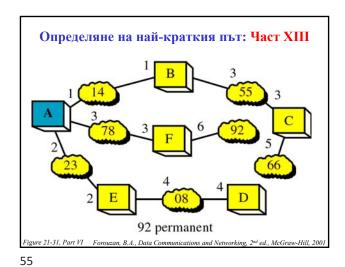












Net	Cost	Next router
08	4	Е
14	1	
23	2	
55	3	В
66	5	В
78	3	
92	6	F

Алгоритьм Пример (за при за маршр	•	ирежа	,
A 2 B 5 C 3 3 4 4 G D 5 E 2 F Topology	No No	ot node  de in the pa  de not in the  Path  g Table for	ne path
0 2 7	Destination	Cost	Next Router
	В	2	
<b>G</b> 9	C	7	В
* *	D	3	_
$(E) \longrightarrow (F)$	E	6	В
3 6 8	F	8	В
	G	9	В

р. Иван

