Chương 5: Điều khiển liên kết dữ liệu

Điều khiển luồng.

Kiểm soát lỗi.

5.1 Cấu hình đường liên kết dữ liệu

✓ Khái niệm:

Cấu hình đường liên kết dữ liệu là phương thức để kết nối hai hay nhiều thiết bị truyền dữ liệu với nhau.

✓ Phân loại: Có hai cấu hình liên kết cơ bản

Cấu hình điểm – điểm

Cấu hình đa điểm

5.1 Cấu hình đường liên kết dữ liệu

Cấu hình điểm – điểm

- Cung cấp kết nối được dành riêng cho hai thiết bị
- Toàn dung lượng kênh truyền được dùng cho truyền dẫn giữa hai thiết bị
- Hầu hết đều dùng dây cáp để kết nối hai điểm

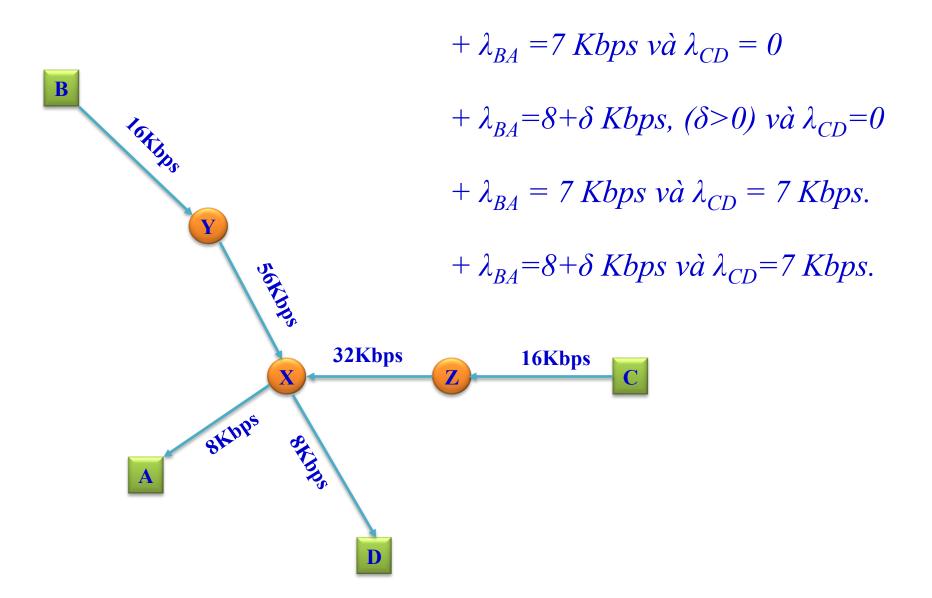
Cấu hình đa điểm

- Kết nối có nhiều hơn hai thiết bị trên cùng một kênh truyền
- Dung lượng kênh được chia sẻ theo thời gian

5.2 Điều khiển luồng dữ liệu

- Tổng quan về điều khiển luồng
- Khái niệm điều khiển luồng dữ liệu
- Phương pháp dừng và đợi (stop and wait)
- Phương pháp cửa số trượt (sliding window)

5.2.1 Tổng quan về điều khiển luồng



5.2.2 Khái niệm điều khiển luồng dữ liệu

• Khái niệm:

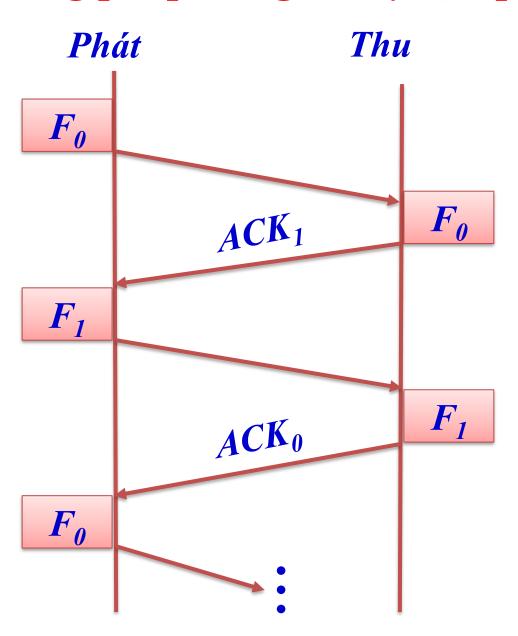
Điều khiển luồng là cơ chế nhằm đảm bảo việc truyền tin bên phát không vượt quá khả năng xử lý của bên thu.

- Phân loại: Có 2 kỹ thuật điều khiển luồng:
 - Điều khiển luồng theo kiểu dừng và đợi (Stop and wait).
 - Điều khiển luồng theo kiểu cửa số trượt (Sliding window).

a. Hoạt động



- Phía phát, phát 1 khung tin sau đó dừng lại, và đợi báo nhận
- Khi phía thu nhận được 1 khung tin sẽ gửi lại cho phía phát 1
 báo nhận ACK
- Khi phía phát nhận ACK, sẽ phát phát khung tin tiếp theo sau đó dừng lại và đợi báo nhận từ phía thu.
- Quá trình truyền được diễn ra tương tự cho đến khi phía phát phát hết khung tin.



b. Hiệu suất: η_{saw}

$$\eta_{saw} = \frac{T_f}{T} = \frac{T_f}{T_f + 2T_d + T_p + T_{ACK} + T_{p'}}$$

$$\eta_{saw} = \frac{T_f}{T_f + 2T_d} = \frac{1}{1 + 2a}$$

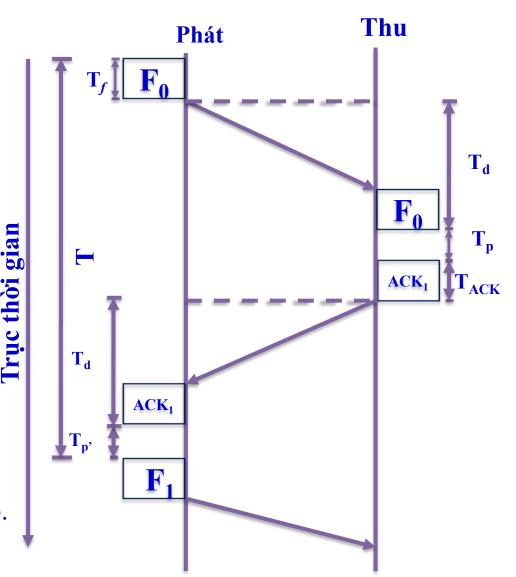
$$a = \frac{T_d}{T_f} \text{ V\'oi: } T_f = \frac{l}{R}; \quad T_d = \frac{d}{v} \Rightarrow a = \frac{dR}{vl} \text{ iso}$$

$$Trong \, \text{d\'o:}$$

$$- l \, \text{l\`a} \, \text{d\^o} \, \text{d\`ai khung tin (b\'it)}$$

$$a = \frac{T_d}{T_f}$$
 Với: $T_f = \frac{l}{R}$; $T_d = \frac{d}{v} \Rightarrow a = \frac{dR}{vl}$

- R tốc độ truyền tin qua kênh (bps)
- d là cự ly truyền giữa 2 trạm (m)
- v là vận tốc truyền sóng điện từ (m/s).



- 1. Tính hiệu suất kỹ thuật điều khiển luồng theo kiểu dừng và đợi cho tuyến truyền thông tin vệ tinh. Giải thiết khoảng cách từ vệ tinh tới mặt đất là 36.000 Km, tốc độ truyền tin là 56 Kbps, khung có kích thước là 4000 bits.
- 2. Tính hiệu suất kỹ thuật điều khiển luồng theo kiểu dừng và đợi trong mạng LAN với khoảng cách giữa 2 trạm là 100 m, tốc độ truyền tin là 10 Mbps, khung có kích thước là 500 bits.

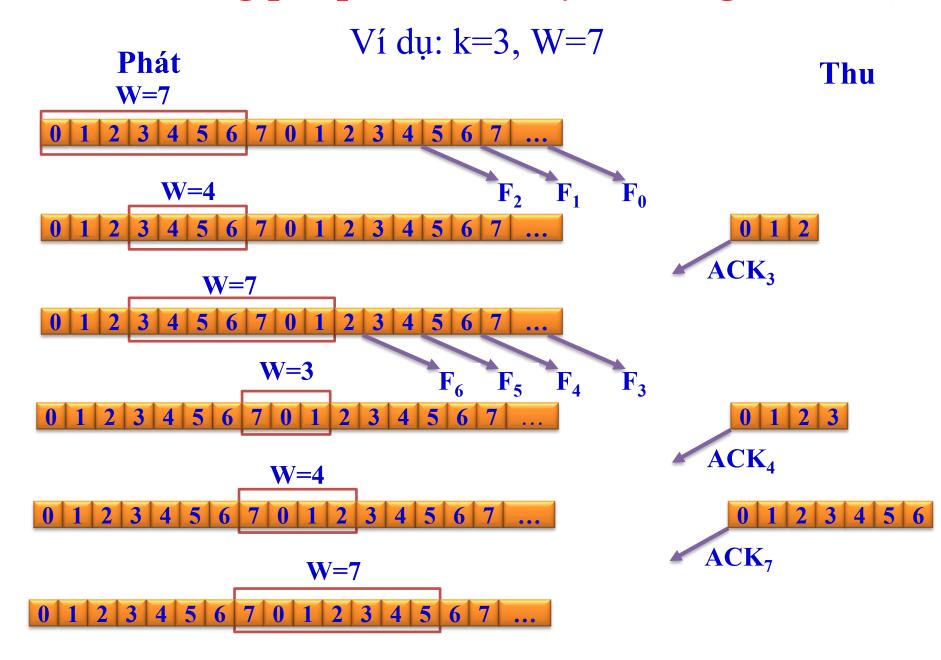
5.2.4 Phương pháp cửa số trượt (sliding window)

a. Hoạt động.



- Bên phát phát liên tiếp W khung tin trước khi được nhận báo nhận.
- Phát xong 1 khung tin, kích thước cửa số giảm 1 (W-1)
- Nhận được báo nhận ACK kích thước cửa sổ tăng lên 1 (W+1)
- W > 0: tiếp tục phát tin. W = 0: dừng phát tin.
- Do phía phát được phép phát nhiều hơn 1 khung tin nên cần có cơ chế đánh số thứ tự cho các khung tin. Dùng k bít để đánh số thứ tự cho các khung tin thì: $0 \le W \le 2^k-1$

5.2.4 Phương pháp cửa sổ trượt (sliding window)

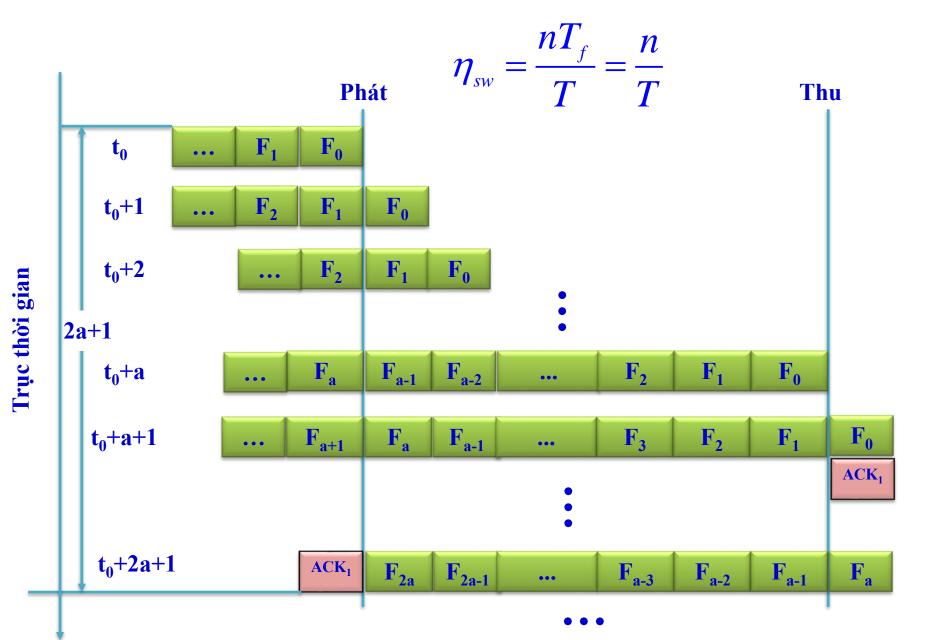


5.2.4 Phương pháp cửa số trượt (sliding window)

b. Hiệu suất: η_{sw}

- Chuẩn hóa thời gian:
- Thời gian phát 1 khung tin $T_f = 1$ đơn vị thời gian (1giây).
- Thời gian trễ truyền dẫn $T_d = a \, don \, vị \, thời gian$ (a giây).

5.2.3 Phương pháp cửa sổ trượt (sliding window)



5.2.4 Phương pháp cửa số trượt (sliding window)

b. Hiệu suất



- Nếu W < 2a + 1: Bên phát đã phát hết W khung tin nhưng ACK₁ vẫn chưa nhận được. Lúc này : $\eta_{SW} = \frac{W}{2a+1}$
- Nếu W \geq 2a+1:Bên phát chưa phát hết W khung tin nhưng đã nhận được ACK_1 . Bên phát vẫn tiếp tục phát tin mà không dừng. Chu trình chỉ hoàn thành khi W=0. Trường hợp này ta có: $\eta_{SW}=1$
- Vậy $\eta_{SW} = \begin{cases} \frac{W}{2a+1} & \text{Nếu: } W < 2a+1 \\ 1 & \text{Nếu: } W \geq 2a+1 \end{cases}$

5.3 Kiểm soát lỗi

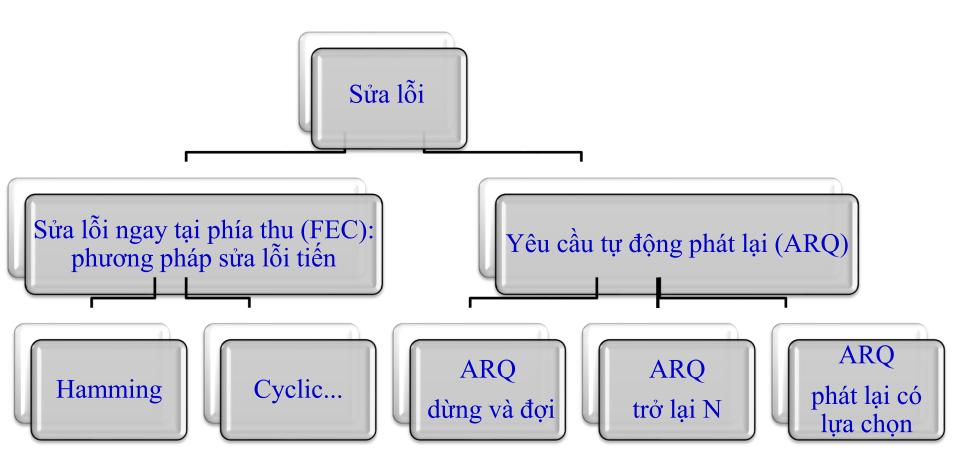
• Khái niệm kiểm soát lỗi

• Phương pháp phát hiện lỗi

• Các kỹ thuật yêu cầu tự động phát lại

5.3.1 Khái niệm kiểm soát lỗi

- Là thực hiện việc điều khiển luồng trong mỗi trường có lỗi.
- Muốn kiểm soát lỗi thì trước tiên phải: phát hiện lỗi → sửa lỗi.



5.3.2 Phương pháp phát hiện lỗi

• Dùng phương pháp kiểm tra mã dư vòng CRC



- Bên phát: giả sử thông báo bên phát M(x) (dạng nhị phân)
- + Bước 1: Chuyển đa thức sinh G(x) có bậc n sang dạng nhị phân

+ Bước 2:
$$\frac{M \cdot x \cdot x^n}{G(x)} = Q \cdot x + \frac{R(x)}{G(x)} \text{ tìm dư (sử dụng phép XOR)}$$

+ Bước 3: Tính:

$$T x = M x .x^n + R(x)$$

T(x) chính là thông báo cần phát đi.

5.3.2 Phương pháp phát hiện lỗi

- Bên thu: Giả sử chuỗi bit thu được là T'(x)

+ Bước 1: Tính

$$\frac{T' x}{G x} = Q' x + \frac{R' x}{G x}$$

+ Bước 2: Tính R'(x)

Nếu R'(x) = 0 thì T(x) là không bị sai.

Nếu R'(x) \neq 0 thì T(x) nhận được là bị sai.

5.3.2 Phương pháp phát hiện lỗi

- 1. Giả sử 2 bên sử dụng đa thức sinh $G(x) = x^5 + x^4 + x^2 + 1$. Được sử dụng trong việc kiểm tra lỗi. Hãy tính chuỗi bít phát đi nếu thông báo cần truyền là 1010.1010.1010.
- 2. Giả sử 2 bên sử dụng đa thức sinh $G(x) = x^5 + x^4 + x^2 + 1$. Được sử dụng trong việc kiểm tra lỗi. Hãy kiểm tra chuỗi bít 1010.1010.1010.01010 nhận được ở bên thu

Ví dụ 1: Tính chuỗi bit phát đi

$$M(x) = 101010101010$$

110101

+ Bước 1:
$$G(x) = x^5 + x^4 + x^2 + 1$$
 bậc n = 5

+ Bước 2: Tính
$$\frac{M \times .x^n}{G(x)}$$
 sử dụng phép tính XOR lấy dư.

$$M(x).x^n = 1010101010.100000$$

= 10101010101000000

+ Bước 3: Tính T(x)

$$T(x) = M(x).x^n + R(x)$$

= 10101010101000000 + 1010

= 10101010101001010

T(x) chính là thông báo cần phát đi.

Ví dụ 2: kiểm tra chuỗi bit bên thu

$$T'(x) = 101010101010101010$$

110101

$$+G(x) = x^5 + x^4 + x^2 + 1$$
 bậc n = 5

+ Tính $\frac{T' \times X}{G(x)}$ sử dụng phép tính XOR lấy phần dư.

10101010101001010 | 110101

R(x) = 0: chuỗi bit nhận được bên thu là đúng

5.3.3 Các kỹ thuật yêu cầu tự động phát lại

• ARQ dừng và đợi (Stop and Wait ARQ)

ARQ trở lại N (Go back N ARQ)

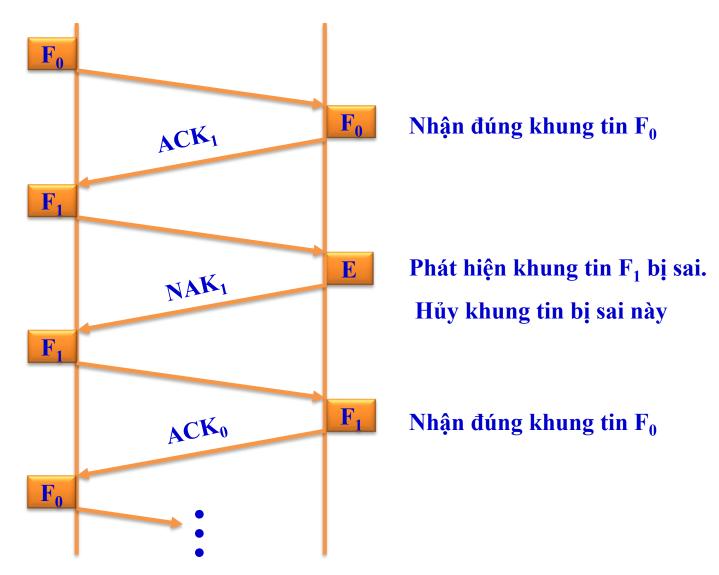
ARQ phát lại có lựa chọn (Selective repeat ARQ)

a. Hoạt động

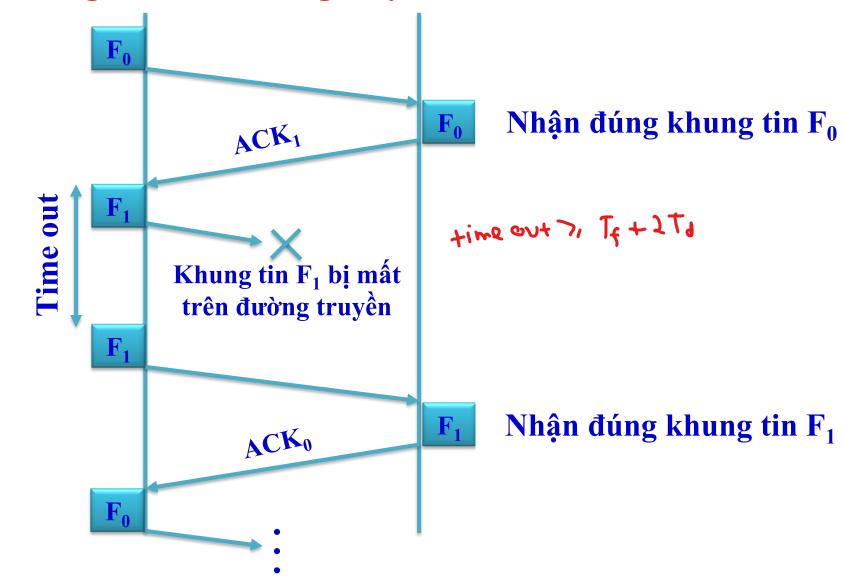
Dựa trên nguyên lý của kỹ thuật điều khiển luồng theo kiểu dừng và đợi:

- Khi không có lỗi, phía thu gửi ACK bình thường cho phía phát.
- Khi nhận được 1 khung tin bị sai, phía thu sẽ gửi cho phía phát 1 NAK,
 đồng thời hủy khung tin bị sai vừa nhận được.
- Khi nhận được NAK phía phát thực hiện phát lại khung tin đã phát trước đó.

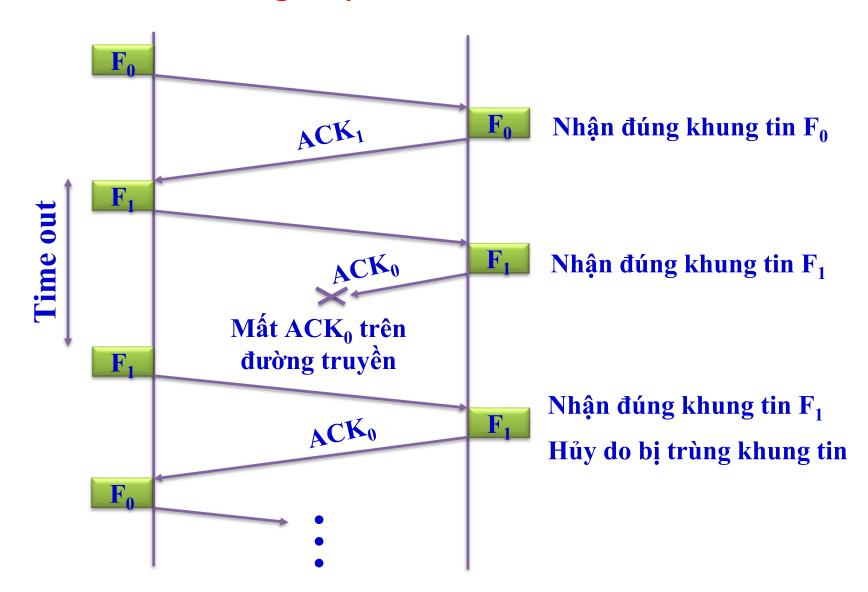
Khung tin nhận được bị lỗi



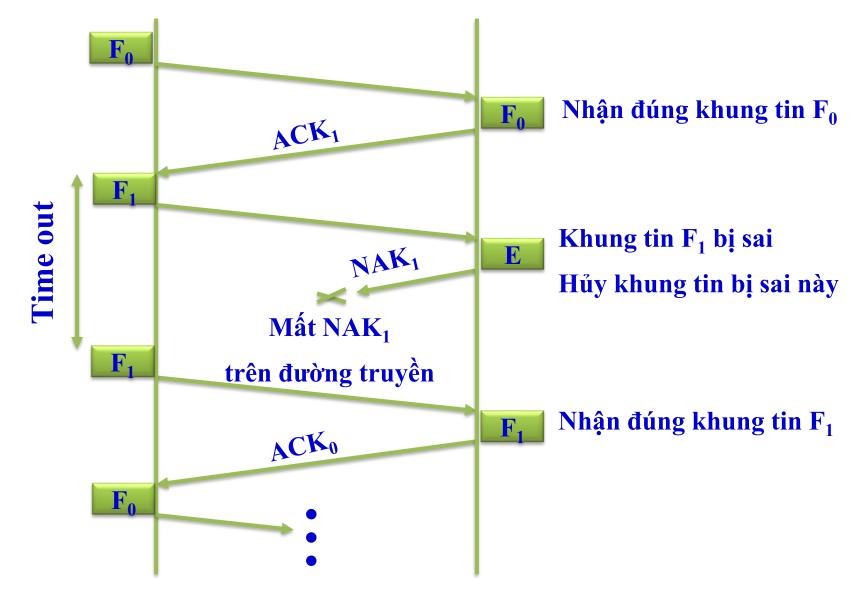
Mất khung tin trên đường truyền



Mất ACK trên đường truyền



Mất NAK trên đường truyền



b. Hiệu suất. $\eta_{SAW-ARQ}$

- Hiệu suất. $\eta_{SAW-ARQ}$ $N \rightarrow \infty \Rightarrow P_b \rightarrow BER$ Gọi P_b là xác suất lỗi bít $0 \le Pb \le 1$.
- Gọi P_f là xác suất lỗi khung tin: $P_f \approx l$. P_b , với l là độ dài khung tin.
- Gọi N_r ($1 \le N_r \le \infty$) là số khung tin trung bình phải truyền cho đến khi thành công.

$$\eta_{\text{thực tế}} = \frac{\eta_{\text{lý tưởng}}}{N_r} \implies \eta_{SAW-ARQ} = \frac{\eta_{SAW}}{N_r} = \frac{1}{1+2a . N_r}$$

Tính N_r:

- Giả sử cần truyền khung tin đến lần thứ i mới thành công $(1 \le i \le \infty)$
- Xác suất truyền đúng khung tin ở lần i: $P(i) = P_f^{i-1}(1-P_f)$
- Số khung tin phải truyền cho đến lần thứ i là f(i) = i (khung tin).

• Ta có:
$$N_r = \sum_{i=1}^{\infty} f(i)P(i) = \sum_{i=1}^{\infty} i.p_f^{i-1} (1-p_f) = \frac{1}{1-P_f}$$

• vậy:

$$\eta_{\text{SAW-AR}Q} = \frac{1 - P_f}{1 + 2a}$$



a. Hoạt động

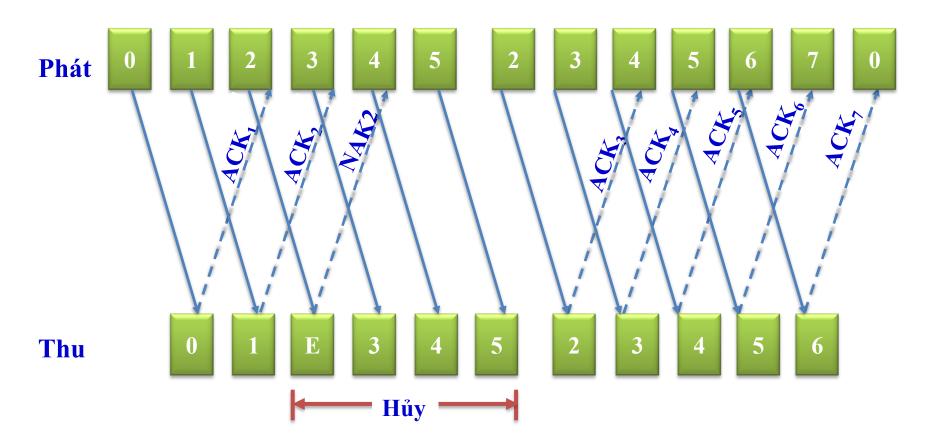
Dựa trên nguyên lý kỹ thuật điều khiển luồng theo kiểu cửa số trượt

- Khi không có lỗi phía thu gửi ACK bình thường cho phía phát.
- Khi phía thu phát hiện 1 khung tin nào đó bị sai thì phía thu sẽ gửi 1 NAK, đồng thời hủy tất cả các khung tin tính từ khung tin bị sai trở đi.
- Khi phía phát nhận được NAK sẽ thực hiện phát lại các khung tin tính từ khung tin vừa phát tính từ khung tin bị sai.

Dùng k=3 bít để đánh số thứ tự cho các khung tin, W=6

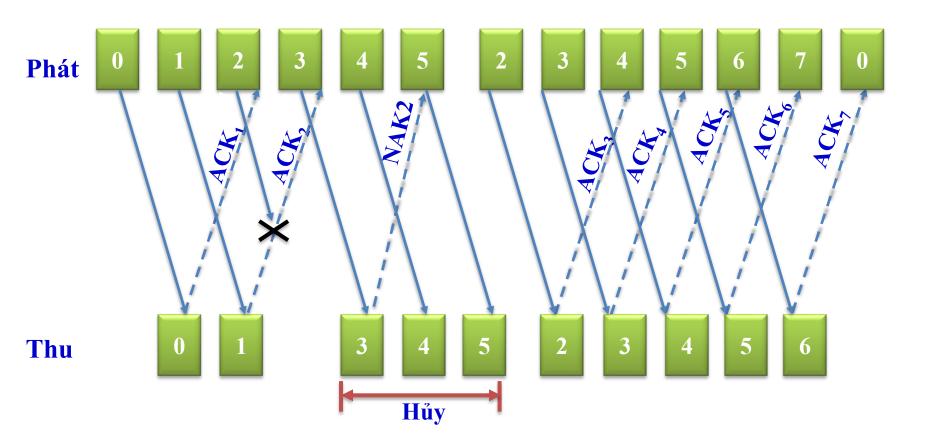
Trường hợp 1: Lỗi khung tin

Khung tin thứ i bị lỗi và phía thu nhận đúng khung tin i-1 trở về trước.



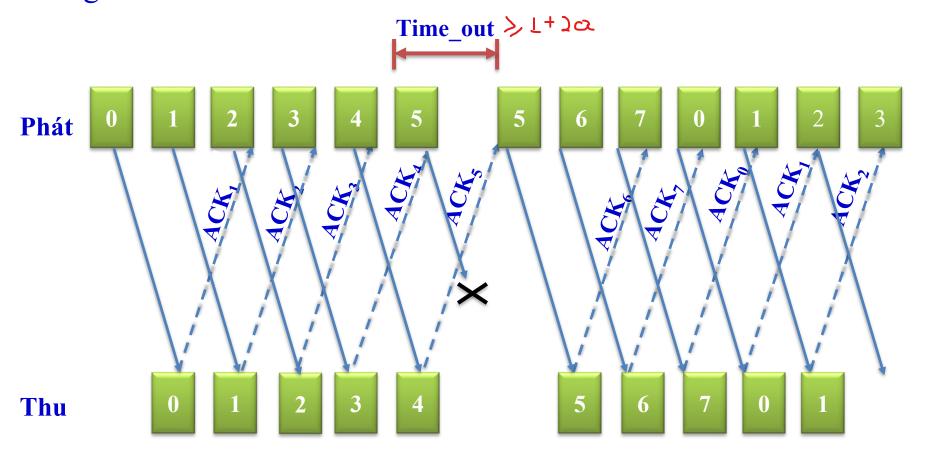
Trường hợp 1: Lỗi khung tin

Khung tin i bị mất trên đường truyền và khung tin i+1 đã nhận được



Trường hợp 1: Lỗi khung tin

Khung tin i bị mất trên đường truyền và phía phát không phát thêm khung tin nào nữa.



• Trường hợp 2: ACK bị mất trên đường truyền.

Phía thu gửi ACK_{i+1} để báo nhận đúng cho khung tin i và ACK_{i+1} bị mất trên đường truyền.

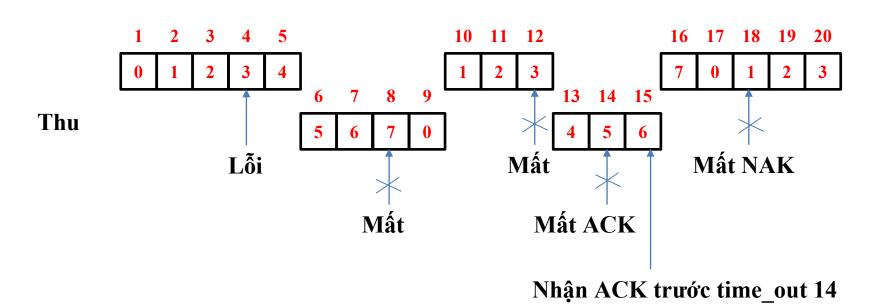
• Trường hợp 3: NAK bị mất trên đường truyền.

Phía thu gửi NAK_i để báo lỗi cho khung tin i và NAK_i bị mất trên đường truyền.

Ví dụ: Thực hiện quá trình truyền tin sau theo phương pháp ARQ trở lại N

$$k = 3$$
 bit, $W = 7$





b. Hiệu suất
$$\eta_{GBN_ARQ} = \begin{cases} \frac{W}{(2a+1)N_r} & \text{Nếu: } W < 2a+1 \\ \frac{1}{N_r} & \text{Nếu: } W \ge 2a+1 \end{cases}$$

- N_r là số khung tin phải truyền cho đến khi truyền thành công $(1 \le N_r \le \infty)$
- P_f là xác suất truyền lỗi khung tin $(0 \le P_f \le 1)$
- Giả sử khi truyền lỗi phía phát phải truyền lại k khung tin $(1 \le k \le W)$

- Giả sử truyền đến lần thứ i mới thành công $(1 \le i \le \infty)$.
- Số khung tin phải truyền cho đến lần thứ i là: [

$$f_i = (i-1)k+1$$
 stân lôi truyên lai 16 Khung

• Xác suất truyền đúng ở lần thứ i là:

$$P(i) = P_f^{i-1} (1 - P_f)$$

$$N_r = \sum_{i=1}^{\infty} f_i P(i) = \sum_{i=1}^{\infty} \left[\left(i - 1 \right) k + 1 \right] P_f^{i-1} (1 - P_f)$$

$$N_r = \sum_{i=1}^{\infty} f_i P(i) = \sum_{i=1}^{\infty} \left[\left(i - 1 \right) k + 1 \right] P_f^{i-1} (1 - P_f)$$

Tính k:

- Giả sử phía phát luôn đủ dữ liệu để phát và chỉ dừng lại khi W=0.
- Nếu W < 2a+1: Khi phía phát phát xong W khung thì NAK (ACK) mới đến được bên phát, do đó: k = W.
- Nếu $W \ge 2a+1$: Khi NAK(ACK) đến được bên phát thì bên phát phát đi $\approx 2a+1$ khung. Do đó: $k \approx 2a+1$.

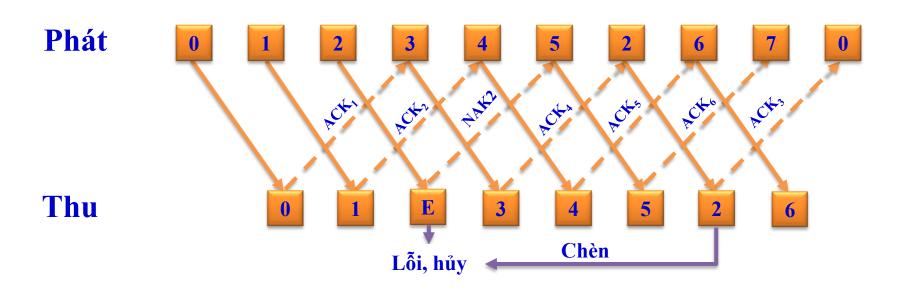
5.3.3.4 ARQ phát lại có lựa chọn

a. Hoạt động.

- Dựa trên nguyên lý điều khiển luồng theo kiểu cửa số trượt.
- Khi không có lỗi phía thu gửi ACK bình thường cho phía phát.
- Khi phía thu phát hiện 1 khung tin sai, sẽ gửi 1 NAK báo lỗi khung tin bị sai
 đó đồng thời hủy khung tin bị sai vừa nhận được.
- Phía phát nhận được NAK sẽ phát lại khung tin có số hiệu tương ứng khung tin vừa nhận được.

5.3.3.4 ARQ phát lại có lựa chọn

Ví dụ: dùng k = 3 bít để đánh số thứ tự cho các khung tin. W=6



5.3.3.4 ARQ phát lại có lựa chọn

b. hiệu suất η_{SR_ARQ}

• Tính tương tự kỹ thuật ARQ trở lại N thay k=1.

• Ta có:
$$N_r = \frac{1}{1 - P_f}$$

• Vậy: $\eta_{SR_ARQ} = \begin{cases} \frac{(1 - P_f)}{1 + 2a} & N\acute{e}u \ W < 1 + 2a \\ 1 - P_f & N\acute{e}u \ W \ge 1 + 2a \end{cases}$

5.4 Điều khiển liên kết dữ liệu dùng giao thức HDLC

- * Tự nghiên cứu tài liệu
- 5.4.1 Đặc tính của giao thức HDLC
- 5.4.2 Cấu trúc khung tin HDLC
- 5.4.3 Hoạt động của giao thức HDLC