网络路由实验实验报告

Xuan

3.Init 函数内定义了路由器类及基本参数,包括 self.routersNext(表示该路由器到目标路径 经过的下一跳路由器)、self.routersCost(表示目标路径的总链路花销) self.routersPort 表示邻居路由器和 client、self.routersAddr 表示邻居的序号

handlePacket 函数是处理 client 发出的数据表 traceroute packet 和路由器发出的数据包 routing packet 的。对 traceroute packet,根据其目的地选择下一跳路由器和到下一跳的链路,从而把包发过去。routing packet 的 content 是邻居路由器新的局部 DV,用于更新该路由器的路由表(即执行 updateNode 函数),若 rtn != None 则表示路由表确实更新了,需要广播到邻居节点,即把新的路由表内容作为 content 装到本路由器的 routing packet 中,发送到邻居节点。本路由器的地址是 routing packet 的源节点地址 src,目标地址是 routing packet 的目标地址 dst,cost 是到目标地址的新花销。

updateNode 函数就是根据邻居节点 src 发过来的新的路由表 content 更新本路由器路由表信息。如果目标节点 dst 的链路还没有放进路由表中且目标节点不是本路由器的地址(self.addr),就先把目标节点及其链路花销(=到邻居节点 src 的花销+邻居节点到目标节点的花销)更新进路由表;如果原来的路由表已经有了目标节点 dst 的距离矢量,且 src in self.routersCost(即 packet 的源地址 src 是本路由器的邻居节点),则与更新后的距离矢量进行比较,取花销最小的进行更新。比较方法是如果到目标节点 dst 的下一跳路由器不是发包过来的邻居节点 src,则取 self.routersCost[dst]和 self.routersCost[src] + cost 的最小值;否则则是发生了链路故障,需重新更新路由表

debugString 函数则是调试功能,可以把路由器的 routersAddr、routersNext、routersCost 等信息展示在 qui 右下角。

4.思考题

(1) self.routersNext 表示该路由器到目标路径经过的下一跳路由器 self.routersCost 表示目标路径的总链路花销 self.routersPort 表示到某个邻居节点的链路序号 self.routersAddr 的数组序号对应着该序号链路通向的邻居节点 要实现的算法也就是要正确表达每台路由器到其他节点的 self.routersCost 和 self.routersNext(其中 setCostMax 已正确表达到自身的) (2)(3)

与 DV 算法不同,LS 算法中 routing packet 的 content 装的是 addr,seqnum,nbcost; 每台路由器创建一个链路状态数据包 (LSP), 其中包含与该路由器直连的每条链路的状态。这通过记录每个邻居的所有相关信息,包括 addr(本路由器地址)、seqnum(邻居的序号)、nbcost(到各个邻居的链路花销)。一旦建立了邻接关系,即可创建 LSP,并仅向建立邻接关系的路由器发送 LSP。而当本路由器接收到邻居的 LSP 时,会建立一个数据库,把所有节点(不仅是邻居)的 LSP 相应地保存为 self.routersLSP[addr]。(自身的 LSP 保存到 self.routersLSP[self.addr]),同时也会所有节点的 LSP 发到除去发给本路由器的邻居之外

的所有其他邻居。

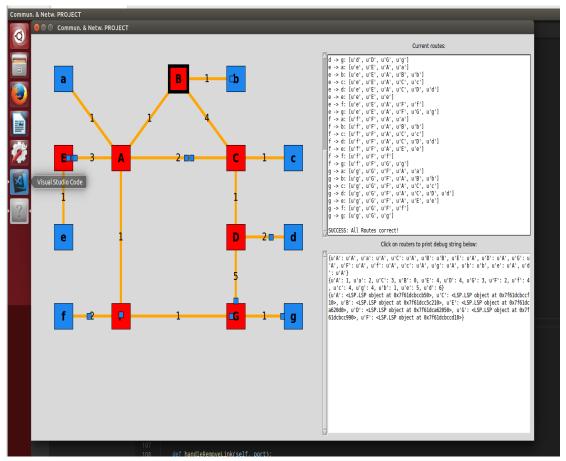
例如, B 会把 B 的邻居 C 的 LSP[C]发给邻居节点 A, 则 packet 的内容是, packet.srcAddr=B, packet.dstAddr=A,packet.content 里存储的信息是 Addr=C、seqnum=C 的所有邻居序号, nbcost=C 到相应的 seqnum 的花销。而 A 接收到 packet 后会把 content 的信息存储到 self.routersLSP[C]中,再发给除去 B 外的所有邻居。

LSP.py 中的更新函数 updateLSP 用于处理 routing packet, 功能是更新 (self.routersLSP[addr])。实现是如果某个节点的 LSP 的 seqnum (邻居序号) >=新发过来的 seqnum 说明节点 Addr 没获取到新邻居,或者各花销与原花销一样,则不用更新,否则 就更新 self.routersLSP[addr]的 seqnum 和 nbcost

4.编写的 calpath 函数如下:

```
def calPath(self):
self.setCostMax()
Q = PriorityQueue()
ListN = [self.addr]
 for addr, nbcost in self.routersLSP[self.addr].nbcost.items():
    Q.put((nbcost, addr, addr))
while not Q.empty():
    Cost, Addr, Next = Q.get(False)
     """TODO: write your codes here to build the routing table"""
     if Addr not in self.routersCost or self.routersCost[Addr] >= Cost:
         self.routersCost[Addr] = Cost
        self.routersNext[Addr] = Next
        ListN = ListN + [Addr]
        if Addr in self.routersLSP:
             for addr, nbcost in self.routersLSP[Addr].nbcost.items():
                 if addr not in ListN:
                    Q.put((nbcost + Cost, addr, Next))
```

结果如下

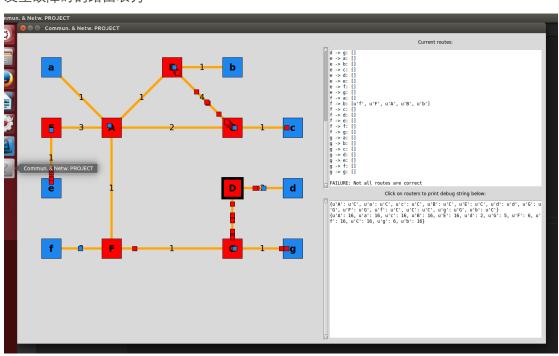


6.链路故障分析

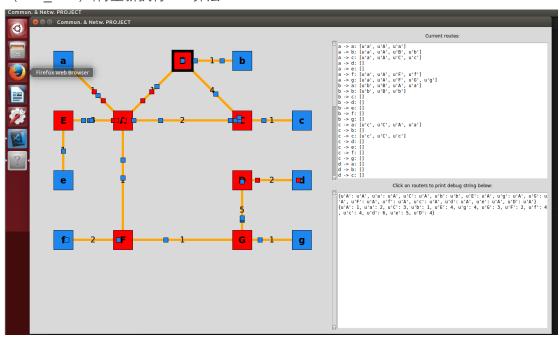
由 0_net_event.json 和 gui 界面可知,链路故障为一段时间后 C 和 D 之间的链路被移除 DV 算法:

观察发生故障节点之一 D 路由器:

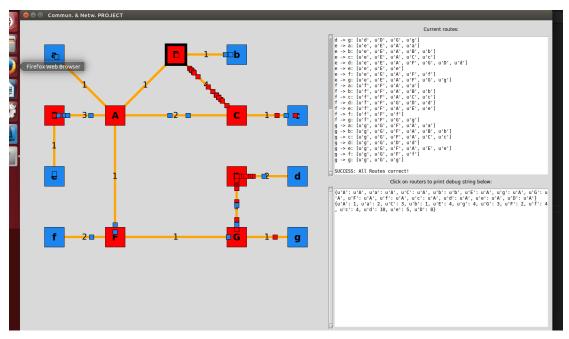
发生故障时的路由表为



可见 CD 链路故障后,通过 handleRemoveLink 函数把到 C 和 c 的距离设置成了 16 (cost max),再重新执行 DV 算法

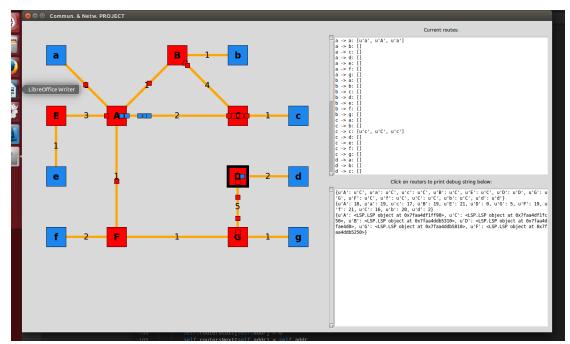


但是在发生故障后,其他节点需要一定时间(即新的 DV 算法执行后)才能知道 CD 间的链路被移除了,所以会仍按照原来的链路来走,导致错误的答案,如图中 B 路由器到 D 路由器,原来的距离是 4(B-A-C-D),链路故障后显然不对,需一定时间的迭代才能得出正确路径,如下图

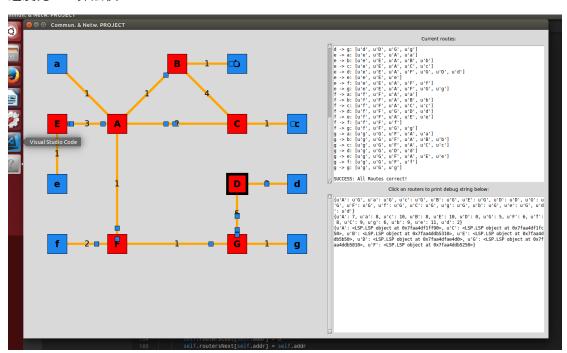


LS 算法:

仍观察 D, CD 间链路故障后, D 的路由表如下:



可知因更新后的 LSP 未转发到位导致路由结果是错误的。经过一段时间的转发后 D 节点终于得到新的正确的全局 LSP 信息,执行一次 Dijkstra 算法即可得到正确结果,所以收敛速度比 DV 算法快



附件: 代码:

def calPath(self):

Dijkstra Algorithm for LS routing self.setCostMax()

put LSP info into a queue for operatisons

Q = PriorityQueue()