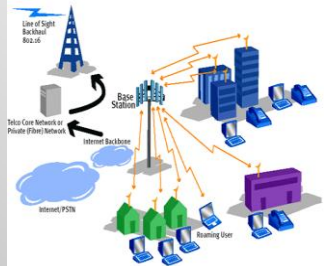




www.shutterstock.com - 24113755



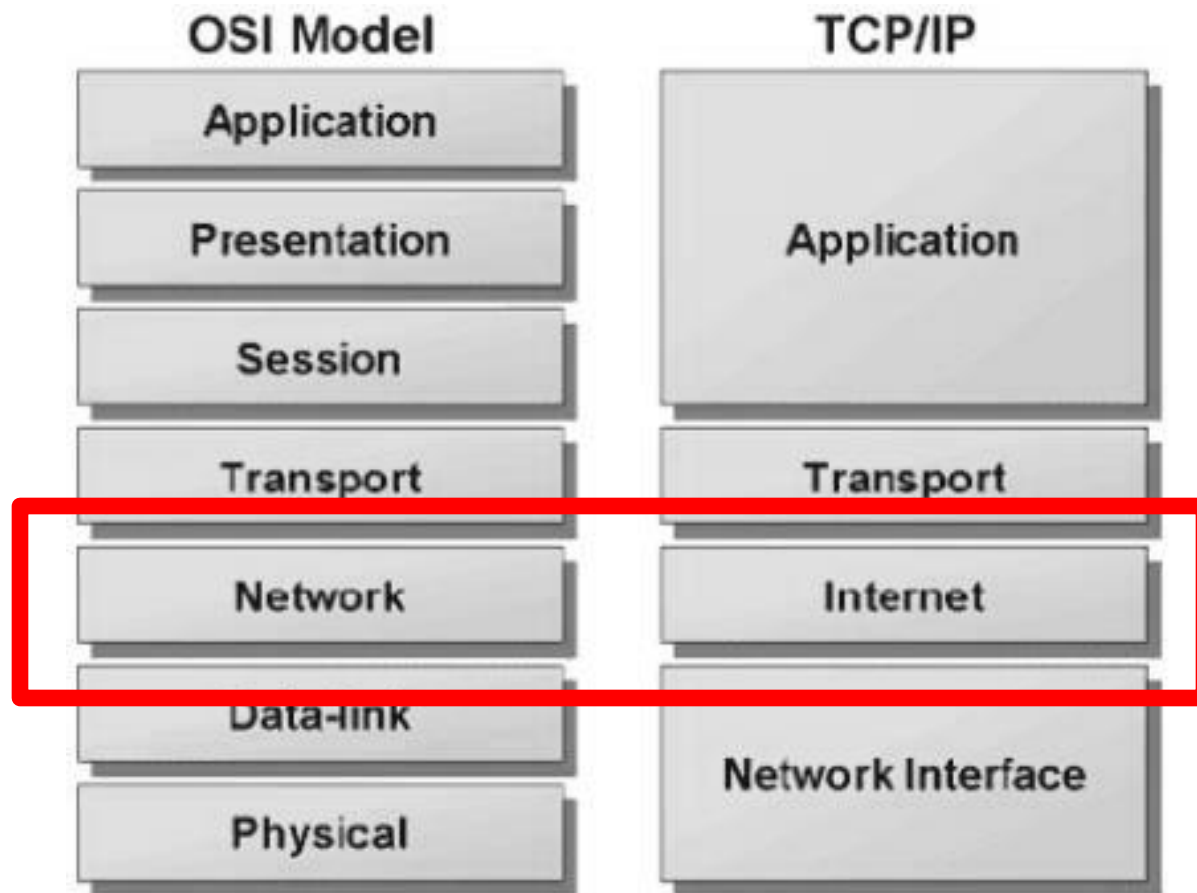
معماری شبکه

لایه IP در مدل TCP/IP

تهیه و تنظیم:
دکتر سیدرضا کامل

دیدگاه های نرم افزارى شبکه

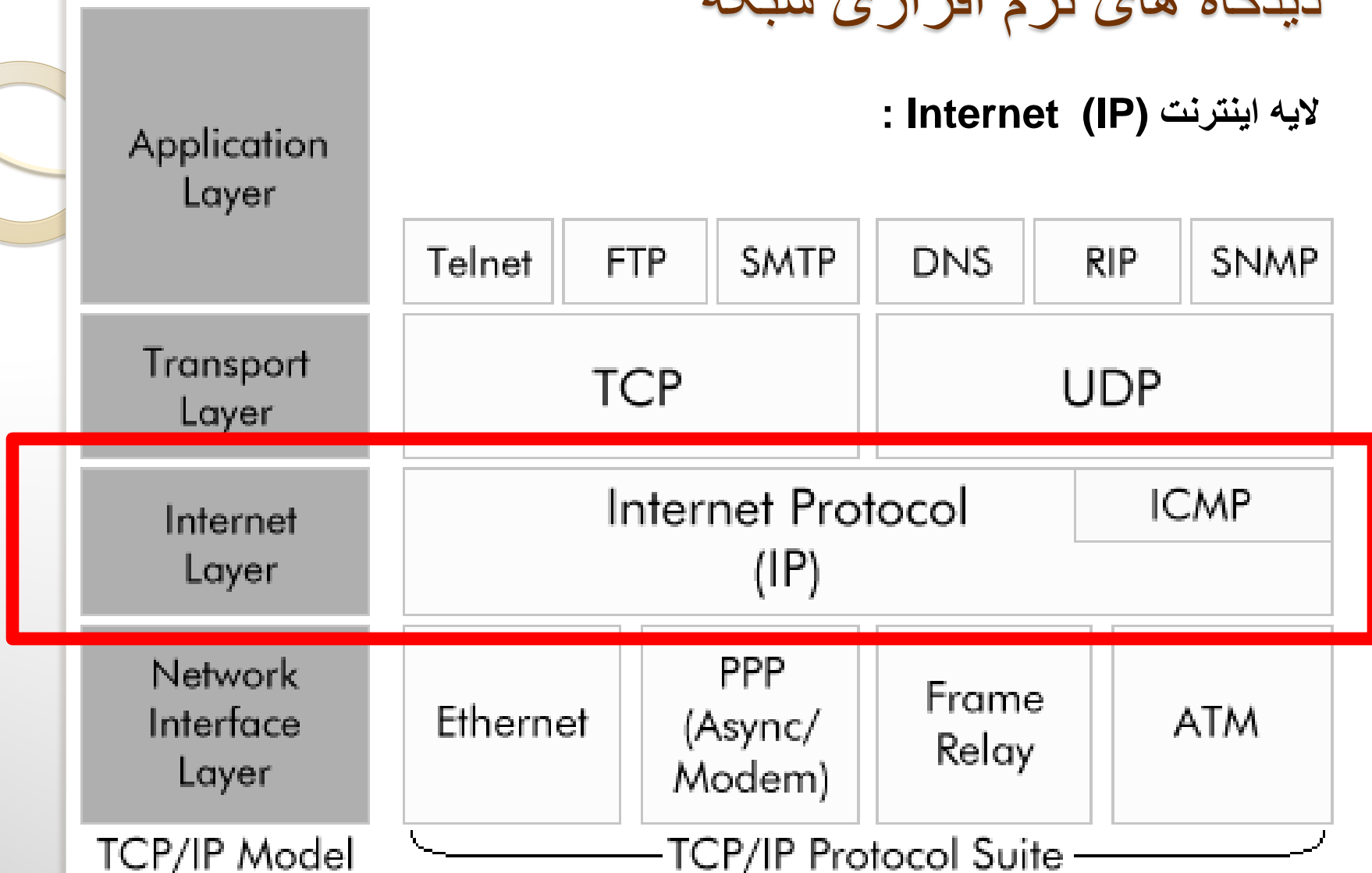
مدل مرجع TCP/IP :



TCP/IP and the OSI model

دیدگاه های نرم افزارى شبکه

لايه اينترنت (IP) Internet :

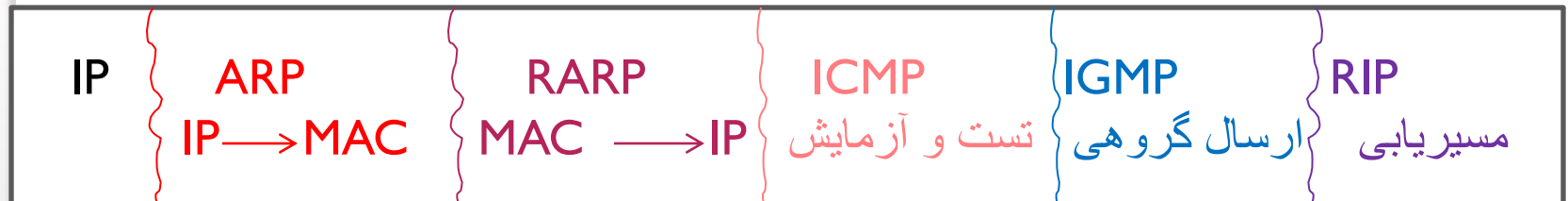


دیدگاه های نرم افزاری شبکه

لایه اینترنت (IP) : Internet

ساختار این لایه در شکل زیر نمایش داده شده که به معرفی پروتکل های مهم این لایه می پردازیم:

ساختار لایه IP در مدل TCP/IP و پروتکل های مهم آن



دیدگاه های نرم افزاری شبکه

پروتکل اطلاعات مسیریابی

RIP: Routing Information Protocol

دیدگاه های نرم افزاری شبکه

پروتکل مدیریت گروه در اینترنت

IGMP: Internet Group Management Protocol

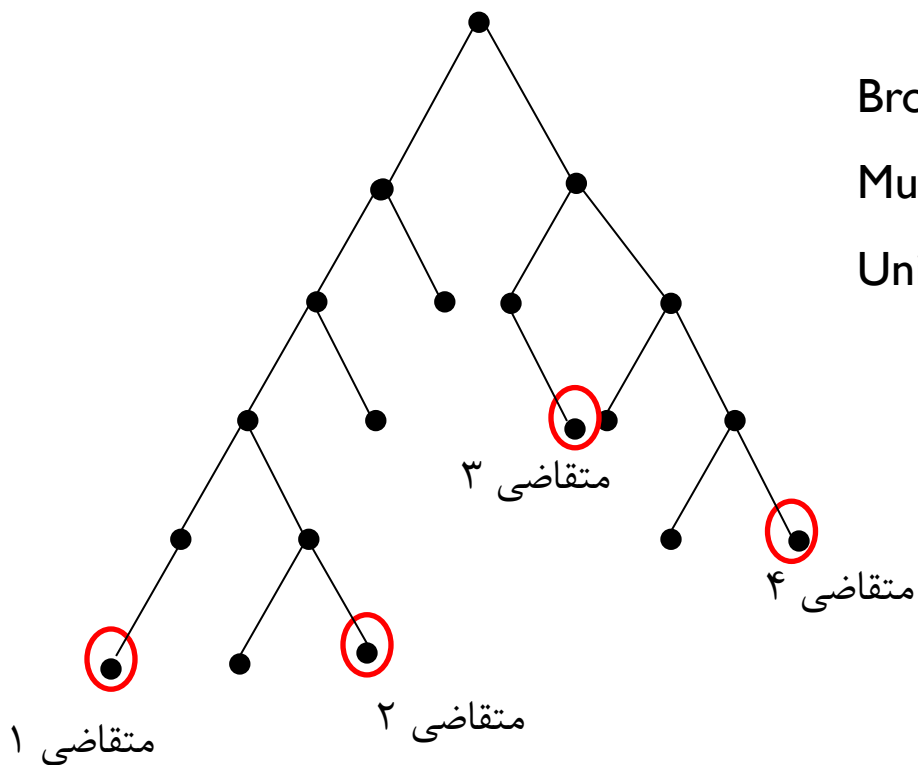
دیدگاه های نرم افزاری شبکه

پروتکل مدیریت گروه در اینترنت

IGMP: Internet Group Management Protocol

- از این پروتکل برای ارسال گروهی اطلاعات (ایجاد خاصیت Multicast) در شبکه استفاده می شود
- این پروتکل یکی از پروتکل هایی است که برای این منظور استفاده می شود و به کمک چند پروتکل دیگر این خاصیت را بروی شبکه به وجود می آورد
- خاصیت چند بخشی یا Multicast، خاصیتی است که به کمک آن می توان مجموعه ای از داده ها را برای گروهی از میزبانها ارسال نمود

دیدگاه های نرم افزاری شبکه



Broadcast ارسال برای همه

Multicast ارسال گروهی

Unicast ارسال برای یک نفر

دیدگاه های نرم افزاری شبکه

پروتکل اطلاعات مسیریابی

- از این پروتکل مسیریاب ها برای مذاکره با یکدیگر در خصوص وجود مسیر به مقصدهای مختلف استفاده می کنند
- میزبان ها به این پروتکل نیاز ندارند و ضرورتی ندارد آن را بدانند
- هر مسیریاب دارای جدول مسیریابی است (Routing Table) که اطلاعات مسیرهای مختلف شبکه را در آن نگهداری می کند
- این جدول معمولا به صورت پویا نسبت به مسیریاب های همسایه بروز رسانی می شود (به کمک پروتکل هایی مانند (RIP , OSPF)
- در واقع مسیریاب ها به کمک پروتکل هایی مانند RIP در خصوص وجود مسیرها به مقصدهای مختلف با یکدیگر مشورت می کنند

انواع الگوریتمهای مسیریابی

ب) از دیدگاه چگونگی جمع آوری و پردازش اطلاعات زیرساخت ارتباطی شبکه

غیرمتمرکز

سراسری / متمرکز

الف) از دیدگاه روش تصمیم گیری و میزان هوشمندی الگوریتم

پویا

ایستا

الگوریتم ایستا

- عدم توجه به شرایط توپولوژیکی و ترافیک لحظه‌ای شبکه
- جداول ثابت مسیریابی هر مسیریاب در طول زمان
- الگوریتم‌های سریع
- تنظیم جداول مسیریابی به طور دستی در صورت تغییر توپولوژی زیرساخت شبکه
- تغییر مسیرها به کندی در اثنای زمان

الگوریتم پویا

- به هنگام سازی جداول مسیریابی به صورت دوره‌ای بر اساس آخرین وضعیت توپولوژیکی و ترافیک شبکه
- تغییر سریع مسیرها
- تصمیم‌گیری بر اساس وضعیت فعلی شبکه جهت انتخاب بهترین مسیر
- ✘ ایجاد تأخیرهای بحرانی هنگام تصمیم‌گیری بهترین مسیر به جهت پیچیدگی الگوریتم

الگوریتم سراسری

- اطلاع کامل تمام مسیریابها از همبندی شبکه و هزینه هر خط
- الگوریتم‌های (LS) Link State

الگوریتم غیر متمرکز

- محاسبه و ارزیابی هزینه ارتباط با مسیریابهای همسایه (مسیریابهایی که به صورت مستقیم و فیزیکی با آن در ارتباط هستند)
- ارسال جداول مسیریابی توسط هر مسیریاب در فواصل زمانی منظم برای مسیریابهای مجاور
- پیچیدگی زمانی کم
- الگوریتم‌های Distance Vector

(1-3) روش ارسال سیل آسا (Flooding Algorithm)

- سریعترین الگوریتم برای ارسال اطلاعات به مقصد در شبکه
- جهت ارسال بسته‌های فراگیر و کنترلی مانند اعلام جداول مسیریابی

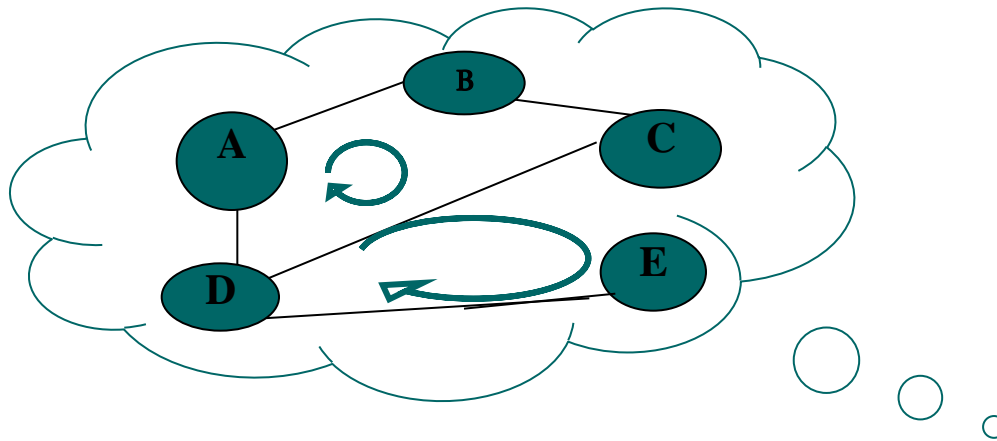
مشکل روش سیل آسا

- ایجاد حلقه بینهایت و از کارافتادن شبکه

راه حل رفع مشکل حلقه بینهایت

1) قراردادن شماره شناسایی برای هر بسته

2) قراردادن طول عمر برای بسته‌ها



حلقه‌های بینهایت در روش سیل آسا

الگوریتم های LS

1- شناسایی مسیریابهای مجاور

2- اندازه‌گیری هزینه

3- تشکیل بسته‌های LS

4- توزیع بسته‌های LS روی شبکه

5- محاسبه مسیرهای جدید

1- شناسایی مسیریابهای مجاور

- ارسال بسته خاصی به نام بسته سلام **Hello Packet** توسط مسیریاب به تمام خروجی‌ها
- پاسخگویی مسیریابهای متصل از طریق کانال فیزیکی مستقیم به بسته ارسالی و اعلام آدرس **IP** خود به مسیریاب
- درج اطلاعات بسته‌های پاسخ در جدول مسیریاب

2- اندازه‌گیری هزینه

- اندازه‌گیری تأخیر هر یک از خطوط خروجی مسیریاب توسط خود مسیریاب
- ارسال بسته خاص به نام **Echo Packet** روی تمام خطوط خروجی خود
- پاسخ تمام مسیریابهای گیرنده بسته با ارسال بسته **Echo Reply**
- اگر مسیریاب موظف باشد که با دریافت بسته **Echo** خارج از نوبت و به سرعت به آن پاسخ بدهد ،
“زمان رفت و برگشت” این بسته فقط تأخیر فیزیکی بین دو مسیریاب را به عنوان معیار هزینه مشخص
می‌کند.
- اندازه‌گیری این زمان با استفاده از زمان سنج و تقسیم آن مقدار بر عدد 2 و درج در جدول توسط مسیریاب

3- تشکیل بسته‌های LS

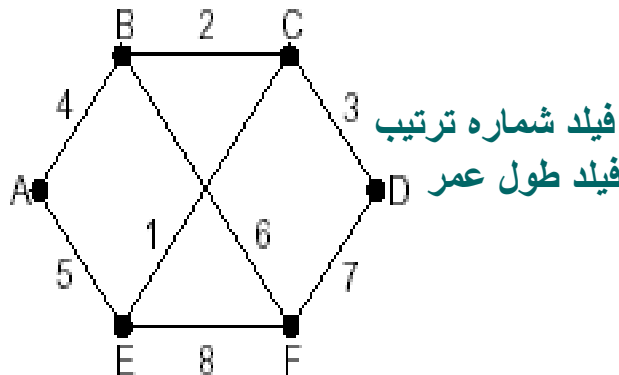
تشکیل بسته LS پس از جمع آوری اطلاعات لازم از مسیریابیهای مجاور شامل:

(الف) آدرس جهانی مسیریاب تولیدکننده بسته

(ب) يك شماره ترتیب (تا بسته‌های تکراری از بسته‌های جدید تشخیص داده شوند).

(ج) طول عمر بسته (تا اطلاعات بسته ، زمان انقضای اعتبار داشته باشد).

(د) آدرس جهانی مسیریابیهای مجاور و هزینه تخمینی



		Link	State	Packets	
		B	C	E	F
A	Seq.	Seq.	Seq.	Seq.	Seq.
	Age	Age	Age	Age	Age
B	4	A	2	A	6
E	5	C	3	C	7
		F	7	F	8
			E		

يك زیرساخت از يك شبکه فرضی

بسته‌های LS

4- توزیع بسته‌های LS روی شبکه

- ارسال بسته‌های LS به روش سیل آسا
- وجود شماره ترتیب برای هر بسته جهت جلوگیری از بروز حلقه تکرار
- در نظرگرفتن طول عمر برای هر بسته جهت رفع مشکل دریافت بسته‌های تکراری
- احراز هویت ارسال‌کننده بسته LS در مسیریابها جهت جلوگیری از بسته‌های LS آلوده


- تشکیل ساختمان داده گراف زیر شبکه جهت انتخاب بهترین مسیر بین دو گره هنگام دریافت بسته‌های **LS** از تمام مسیر یابهای شبکه
- استفاده از الگوریتم دایجکسترا جهت یافتن بهترین مسیر بین دو گره

(Dijkstra Shortest Path Algorithm)

- * $C(i, j)$ بیانگر هزینه خط میان گره i تا j است.
هرگاه همسایگانی در مجاورت گره وجود نداشته باشند $C(i, j)$ بینهایت تلقی می شود.
- * $D(v)$ هزینه فعلی مسیر میان مبدا تا گره v .
- * $P(v)$ گره‌ای که در طول مسیر از مبدا تا v درست قبل از v واقع شده.
- * N مجموعه گره‌هایی که عبور از آنها کم هزینه برآورد گشته است.

Dijkstra's Algorithm

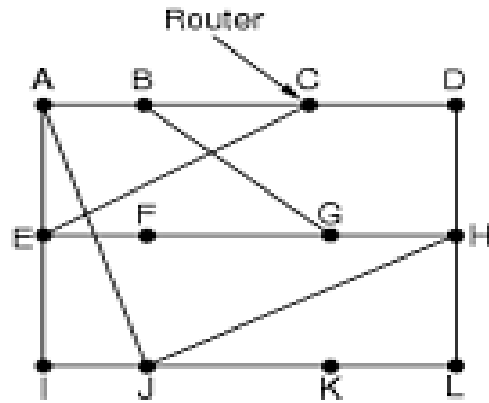
```
1 Initialization:  
2   N = {A}  
3   for all nodes v  
4     if v adjacent to A  
5       then D(v) = c(A,v)  
6       else D(v) = infty  
7  
8 Loop  
9   find w not in N such that D(w) is a minimum  
10  add w to N  
11  update D(v) for all v adjacent to w and not in N:  
12    D(v) = min( D(v), D(w) + c(w,v) )  
13    /* new cost to v is either old cost to v or known  
14     shortest path cost to w plus cost from w to v */  
15 until all nodes in N
```



- یکی از روشهای پویا در مسیریابی
- مورد استفاده در شبکه ARPA
- استفاده در مسیریابیهای کوچک
- نامهای متفاوت روش DV
- پروتکل RIP
- الگوریتم مسیریابی Bellman - Ford
- الگوریتم مسیریابی Ford – Fulkerson
- الگوریتم Distance Vector Routing

- محاسبه خطوطی را که به صورت فیزیکی با مسیربایهای دیگر دارد و درج در جدول مسیریابی
- بینهایت در نظر گرفتن هزینه خطوطی که مسیربای با آنها در ارتباط مستقیم نیست
- ارسال ستون هزینه از جدول مسیریابی برای مسیربایهای مجاور در بازه‌های زمانی مشخص ، توسط هر مسیربای (“یعنی فقط برای مسیربایهایی که با آن در ارتباط است نه تمام مسیربایها”). دریافت اطلاعات جدید از مسیربایهای مجاور در در فواصل T ثانیه‌ای
- به هنگام نمودن جدول مسیریابی پس از دریافت جداول مسیریابی از مسیربایهای مجاور ، طبق یک الگوریتم بسیار ساده

الگوریتمهای DV یا بردار فاصله



(a)

زیرساخت ارتباطی یک شبکه فرضی

با دوازده مسیر یاب

To	A	I	H	K	New estimated delay from J	
					↓ Line	
A	0	24	20	21	8	A
B	12	36	31	28	20	A
C	25	18	19	36	28	I
D	40	27	8	24	20	H
E	14	7	30	22	17	I
F	23	20	19	40	30	I
G	18	31	6	31	18	H
H	17	20	0	19	12	H
I	21	0	14	22	10	I
J	9	11	7	10	0	—
K	24	22	22	0	6	K
L	29	33	9	9	15	K
	JA delay is 8	JI delay is 10	JH delay is 12	JK delay is 6	New routing table for J	

Vectors received from J's four neighbors

(b)

جدول مسیریابی مربوط به مسیر یاب J

مشکل عمده پروتکلهاي DV

عدم همگرایی سریع جداول مسیریابی هنگام خرابی يك مسیریاب یا يك کانال ارتباطی = مشکل شمارش تا بینهایت

راه حل :

وقتی يك مسیریاب می خواهد اطلاعاتی را به همسایه هایش بدهد هزینه رسیدن به آنهایی را که قطعاً باید از همان مسیریاب بگذرند را اعلام نمی کند.
(یا ∞ اعلام می کنند)

به خبرهای خوب واکنش سریع ولی به خبرهای بد واکنش کندی نشان می دهد.

A	B	C	D	E	
●	●	●	●	●	Initially
	∞	∞	∞	∞	After 1 exchange
	1	∞	∞	∞	After 2 exchanges
	1	2	∞	∞	After 3 exchanges
	1	2	3	∞	After 4 exchanges
	1	2	3	4	After 4 exchanges

(a)

The count-to-infinity problem.

هرگاه مسیریابی از زیر شبکه خارج شود هرکدام از سایر مسیرهای فعال احساس می کنند از طریق دیگری مسیری بهتر به آن وجود دارد.

A	B	C	D	E	
●	●	●	●	●	Initially
	1	2	3	4	Initially
	3	2	3	4	After 1 exchange
	3	4	3	4	After 2 exchanges
	5	4	5	4	After 3 exchanges
	5	6	5	6	After 4 exchanges
	7	6	7	6	After 5 exchanges
	7	8	7	8	After 6 exchanges
		⋮			
	∞	∞	∞	∞	

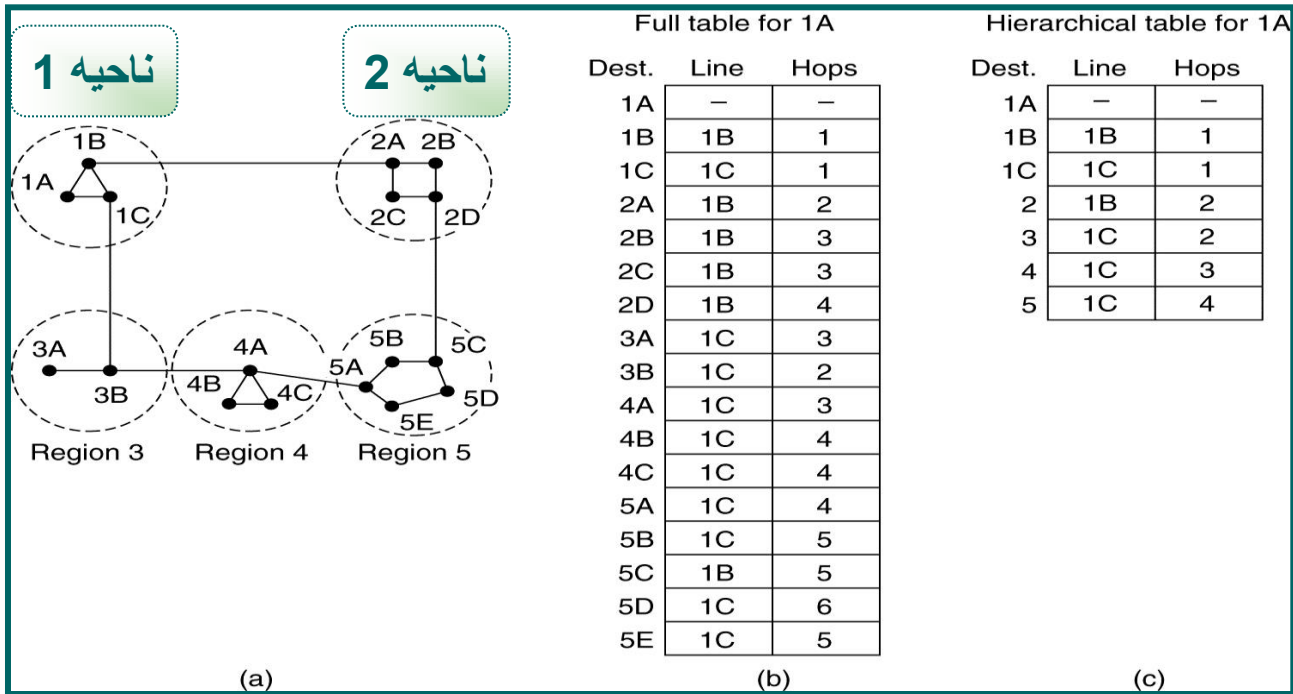
(b)

Hierarchical Routing مسیریابی سلسله‌مراتبی

رشد شبکه و زیاد شدن شبکه‌های محلی و مسیریابها ، افزایش حجم جداول مسیریابی و زیاد شدن زمان لازم جهت تعیین مسیریك بسته و در نتیجه ایجاد تأخیرهای بحرانی و کاهش کارایی شبکه

در مسیریابی سلسله‌مراتبی ، مسیریابها در گروههایی به نام ”ناحیه **Region**“ دسته‌بندی می‌شوند. هر مسیریاب فقط ”نواحی“ و مسیریابهای درون ناحیه خود را می‌شناسد و هیچ اطلاعی از مسیریابهای درون نواحی دیگر ندارد.

مسيريابي سلسله مراتبي



مشکل روش سلسله مراتبی

به دلیل مشخص نبودن کل توپولوژی زیرشبکه برای هر مسیر یاب :
ممکن است مسیر انتخابی جهت ارسال بسته به یک مسیر یاب خاص درون یک ناحیه بهینه نباشد.

مزیت استفاده از روشهای سلسله مراتبی: صرفه جویی در اندازه جداول مسیریابی

	تعداد ناحیه Regions	تعداد دسته Clusters	تعداد حوزه Zones	تعداد مسیر یاب	تعداد رکورد در جدول
مسیریابی DV بدون سلسله مراتب	1	-	-	720	720
مسیریابی DV با سلسله مراتب دوسطحی	24	-	-	30	53
مسیریابی DV با سلسله مراتب سه سطحی	9	8	-	10	25
مسیریابی DV با سلسله مراتب سه سطحی	9	5	4	4	19

مقایسه اندازه جدول مسیریابی در روشهای سلسله مراتبی

اینترنت مجموعه‌ای از شبکه‌های خودمختار **Autonomous** و ”مستقل” است که به نحوی به هم متصل شده‌اند. شبکه خودمختار که اختصاراً **AS** نامیده می‌شود، شبکه‌ای است که تحت نظارت و سرپرستی یک مجموعه یا سازمان خاص پیاده و اداره می‌شود. مثلاً یک دانشگاه

مسئول شبکه خودمختار می‌تواند بر روی شبکه تحت نظارت خود “حاکمیت” داشته باشد یعنی می‌تواند بر روی تک‌تک اجزای شبکه، طراحی زیرساخت ارتباطی و طریقه اتصال شبکه‌های محلی و نوع پروتکل، سیستم عامل (ماشینهای میزبان)، توپولوژی کل شبکه مسیریابی اعمال نفوذ کرده و نظرات خود را پیاده نماید.

مسیریابی بسته های IP در درون یک شبکه خود مختار بیشتر تابع پارامترهایی نظیر سرعت و قابل اعتماد بودن الگوریتم مسیریابی است .

دروازه های مرزی **Border Gateway** :

مسیریابهایی که ارتباط دو شبکه خود مختار متفاوت را برقرار می کنند و تمامی ارتباطات بین شبکه ای از طریق آنها انجام می شود .

Interior

Gateway

مرزی

دروازه های

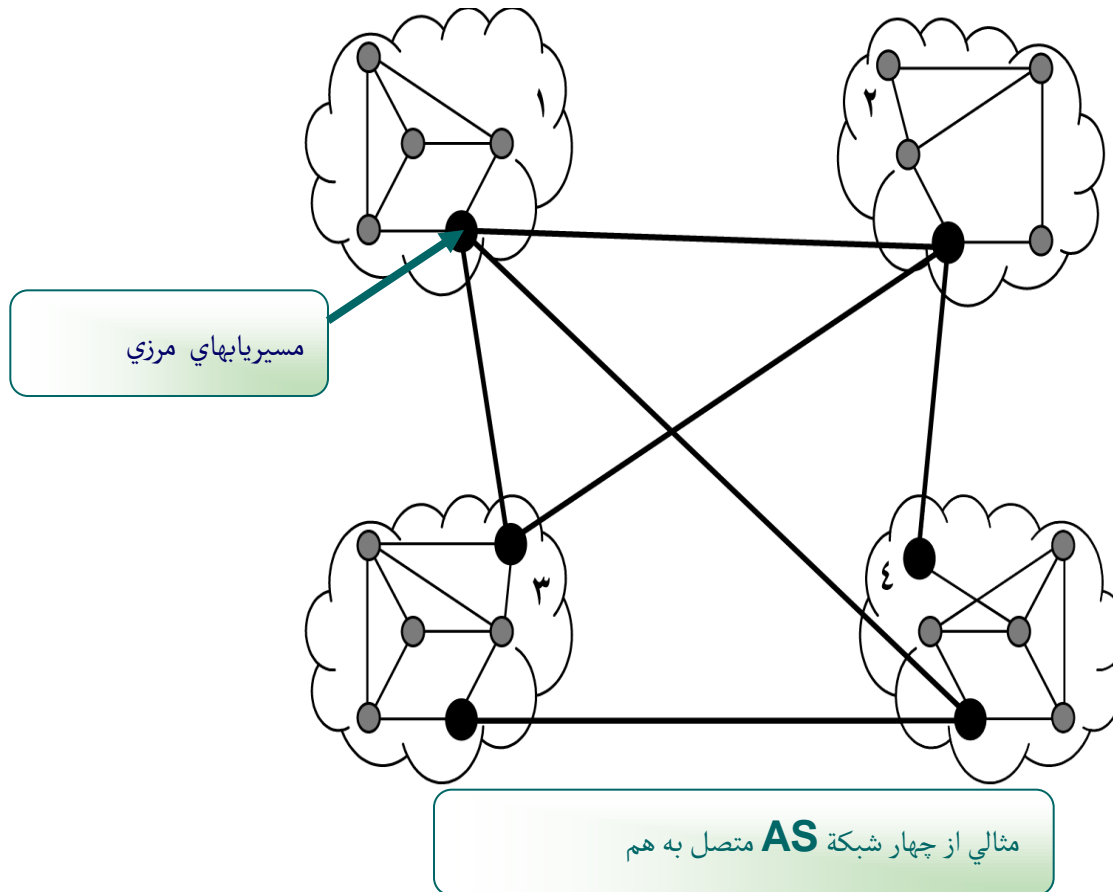
مسیریابهایی که ارتباط دو شبکه خود مختار متفاوت را برقرار می کنند و تمامی ارتباطات بین شبکه ای از طریق آنها انجام می شود.

- مسیریابهای مرزی و ساختار ارتباطی بین آنها تابع قواعد “مسیریابی برونی”
- مسیریابهای داخلی تابع الگوریتمهای “مسیریابی درونی” مرزی
- مسیریابهای مرزی = مسیریابهای **BGP**

مثال: اگر يك ماشين ميزبان در شبکه 1 بخواهد بسته اي براي ماشين ديگر در شبکه 4

بفرستد سه مرحله مسيريابي لازم است:

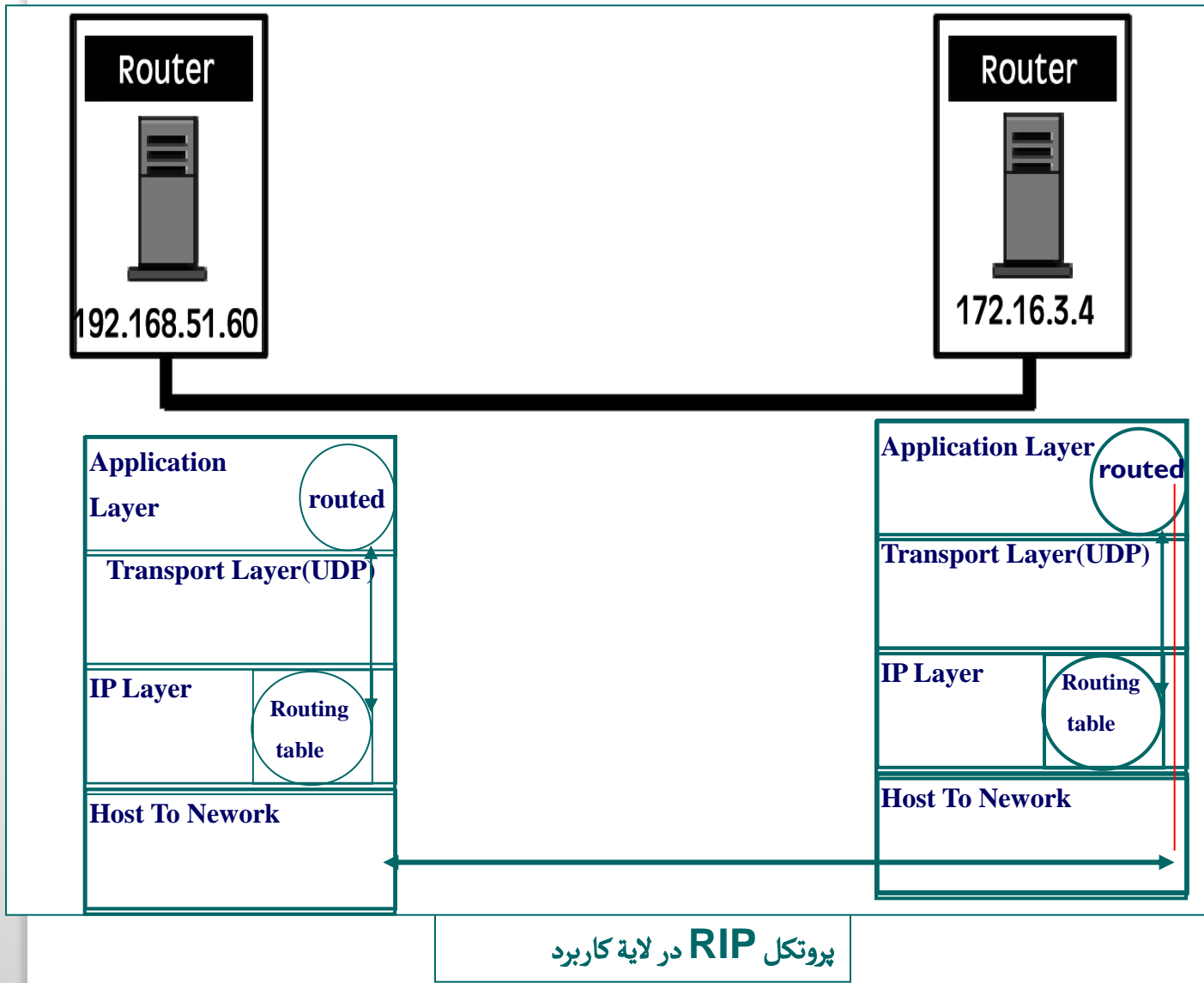
- مسيريابي در درون شبکه 1 تا رسيدن بسته به مسيرياب مرزي
- مسيريابي روي خطوط ارتباطي بين شبکه اي تا رسيدن به شبکه 4
- مسيريابي درون شبکه 4 تا رسيدن به ماشين مقصد



پروتکل RIP در مسیریابی درونی : Routing Information Protocol

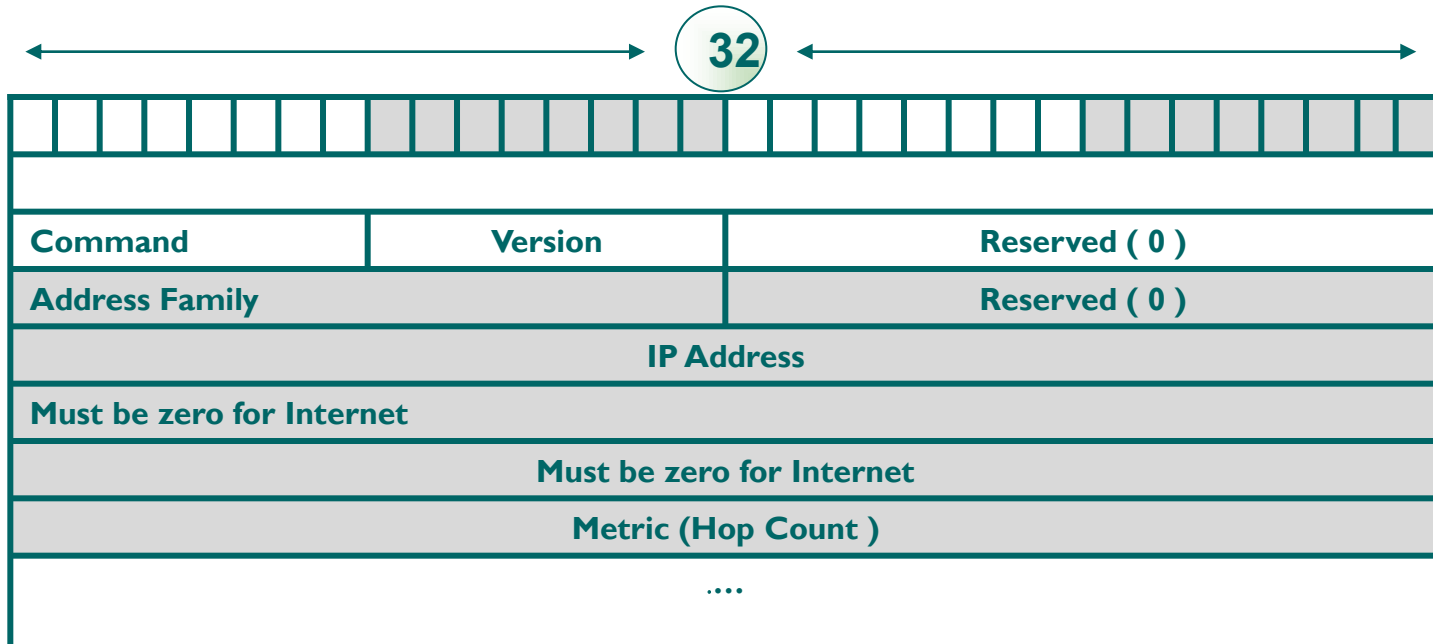
- اولین پروتکل مسیریابی درونی (1982)
- مبتنی بر الگوریتم بردار فاصله DV
- معیار هزینه = تعداد گام
- مبادله جداول مسیریابی هر 30 ثانیه یکبار بین مسیریابهای مجاور
- حداکثر تعداد طول مسیر = 15
- استفاده از پروتکل UDP و پورت شماره 250 جهت مبادله جداول مسیریابی

جداول مسيريابي در لايه دوم جهت مسيريابي بسته هاي IP
مبادله جداول و عمليات به هنگام سازي توسط برنامه کاربردي لايه چهارم



پروتکل RIP در لايه کاربرد

RIP قالب پیامها در پروتکل



پروتکل OSPF در مسیریابی درونی Open Shortest Path First

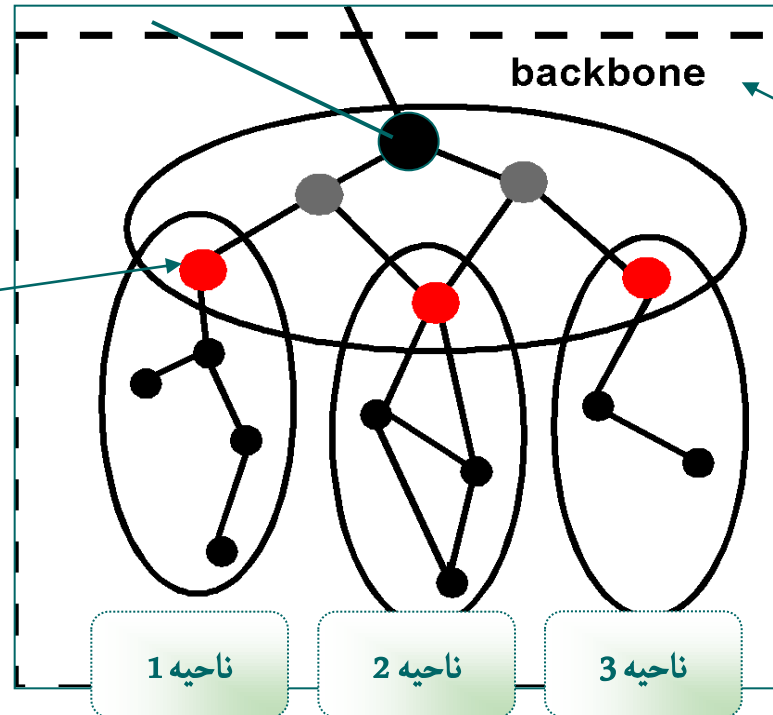
مقایسه پروتکل OSPF با RIP

- استفاده از الگوریتم **LS** برای محاسبه بهترین مسیر بر خلاف پروتکل **RIP** و عدم وجود مشکل "شمارش تا بینهایت"
- توانایی در نظر گرفتن چندین معیار هزینه در انتخاب بهترین مسیر برخلاف پروتکل **RIP**
- در نظر گرفتن حجم بار و ترافیک یک مسیریاب در محاسبه بهترین مسیر بر خلاف پروتکل **RIP** و همگرایی سریع جداول مسیریابی در هنگام خرابی یک مسیریاب
- انتخاب مسیر مناسب برای یک بسته بر اساس نوع سرویس درخواستی با توجه به فیلد **Type of Service** در بسته **IP** بر خلاف پروتکل **RIP**

مقایسه پروتکل OSPF با RIP

- هدایت نکردن تمام بسته‌های ارسالی برای یک مقصد خاص ، روی بهترین مسیر و ارسال درصدی از بسته‌ها روی مسیرهای در رتبه 2 و 3 و ... از نظر هزینه ، برخلاف پروتکل RIP = موازنه = **Load Balancing**
- پشتیبانی از مسیریابی سلسله‌مراتبی برخلاف پروتکل RIP
- عدم قبول جداول مسیریابی مسیریابها توسط هر مسیریاب بدون احراز هویت ارسال‌کننده آن
- استفاده مستقیم از پروتکل IP برخلاف پروتکل RIP (استفاده از پروتکل UDP در لایه انتقال)

- تقسیم یک شبکه خود مختار به تعدادی ناحیه و اطلاع تمام مسیریابهای درون یک ناحیه از مسیریابهای هم ناحیه و هزینه ارتباط بین آنها و ذخیره آن در جدول
- ارسال جداول برای تمام مسیریابهای هم ناحیه در زمانهای بهنگام سازی



مسیریابهای مرزی
برقرارکننده ارتباط نواحی

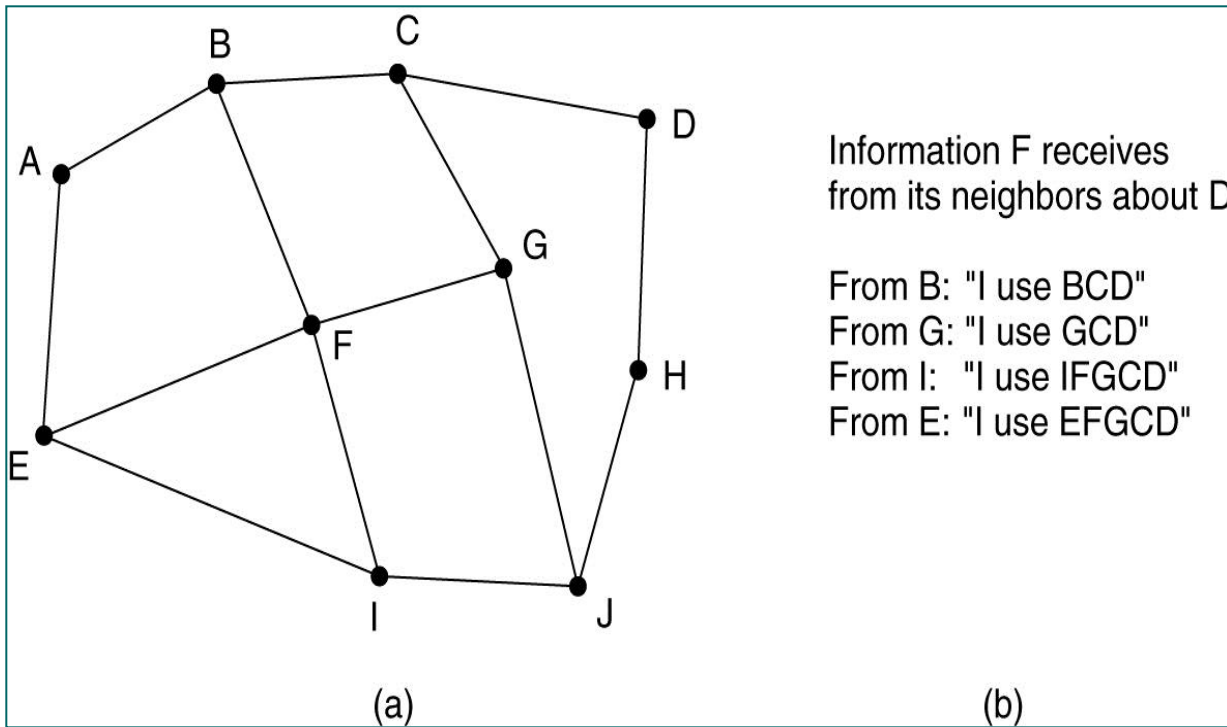
مجموعه مسیریابهای مرزی +
سیریابهای خارج از هر ناحیه +
ساختار ارتباطی بین این مسیریابها

سلسله مراتب مسیریابی در پروتکل OSPF

پروتکل BGP : پروتکل مسیریابی برون‌ی The Exterior Gateway Routing Protocol

- الگوریتم‌های مسیریابی بین شبکه‌های خود مختار در اینترنت : **BGP**
- به جای مبادله جداول مسیریابی و هزینه‌ها در پروتکل **BGP** بین مسیریاب‌های مجاور ، ارسال فهرستی از مسیرهای کامل بین هر دو مسیریاب در شبکه برای مسیریاب‌های مجاور در بازه‌های زمانی **T** ثانیه‌ای (بدون تعیین هزینه)

دریافت اطلاعات توسط مسیریاب **F** در مورد مسیریاب **D** از مسیریابهای مجاور



B	تعیین مسیر رسیده از B
G	تعیین مسیر رسیده از G
I	تعیین مسیر رسیده از I
B	تعیین مسیر رسیده از B

ساختار فرضی از ارتباط بین مسیریابهای **BGP**

الگوریتمهایی که در تبادل اطلاعات با همسایگان مسیرهای کامل را به اطلاع یکدیگر می‌رسانند:

اولاً: مشکل “شمارش تا بینهایت” را نخواهد داشت. مانند پروتکل **BGP**

ثانیاً: مسیرهای دیگری می‌توانند بر روی کل مسیر، بررسی‌های امنیتی، اقتصادی، سیاسی و ملی انجام دهند و بر اساس این پارامترها مسیر مناسب را انتخاب نمایند. مانند پروتکل **BGP**

تبادل اطلاعات مسیریابی (فهرست مسیرها) در پروتکل **BGP** در قالب پیام

انواع پیام تعریف شده در پروتکل **BGP**:

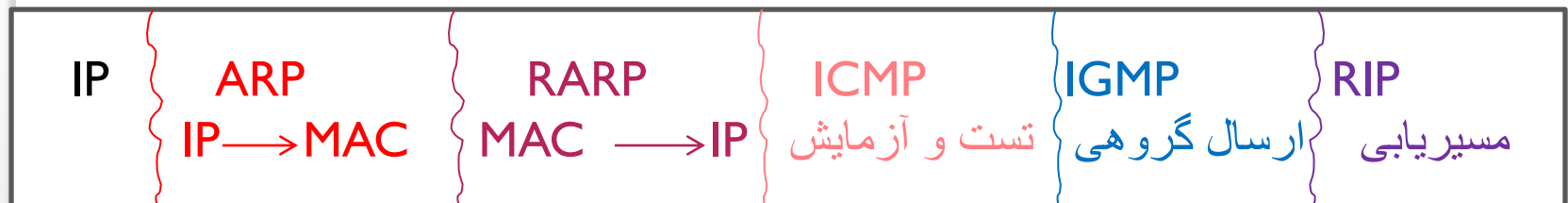
1. پیام **OPEN**
2. پیام **KEEPALIVE**
3. پیام **NOTIFICATION**
4. پیام **UPDATE**

دیدگاه های نرم افزاری شبکه

لایه اینترنت (IP) : Internet

پس از معرفی IP ، به معرفی سایر پروتکل های مهم این لایه می پردازیم:

ساختار لایه IP در مدل TCP/IP و پروتکل های مهم آن،



دیدگاه های نرم افزاری شبکه

لایه اینترنت (IP) : Internet

پس از معرفی IP ، به معرفی سایر پروتکل های مهم این لایه می پردازیم:

ساختار لایه IP در مدل TCP/IP و پروتکل های مهم آن،

