

# Systeme II

## 3. Die Datensicherungsschicht

Christian Schindelhauer

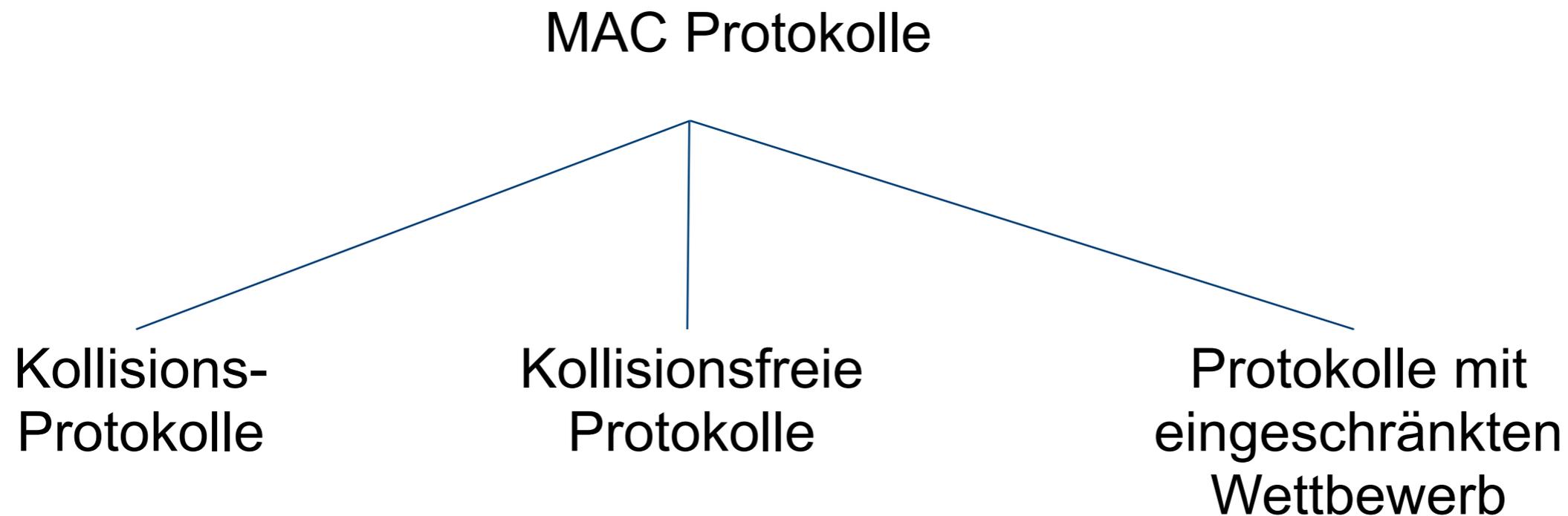
Technische Fakultät

Rechnernetze und Telematik

Albert-Ludwigs-Universität Freiburg

Version 14.05.2013

- Unterscheidung: Erlaubt das Protokoll Kollisionen?
  - Als Systementscheidung
  - Die unbedingte Kollisionsvermeidung kann zu Effizienzeinbußen führen



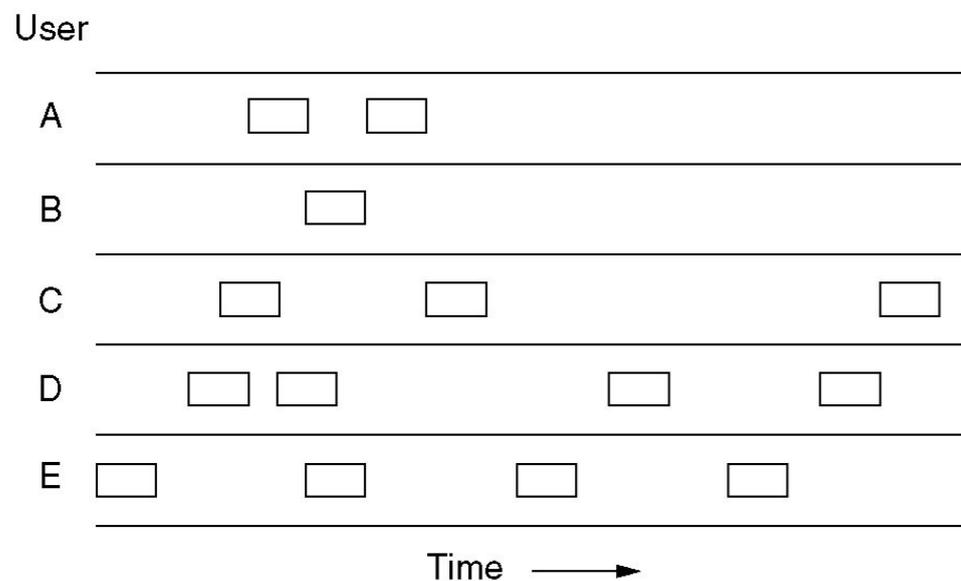
System mit Kollisionen: **Contention System**

## ■ Algorithmus

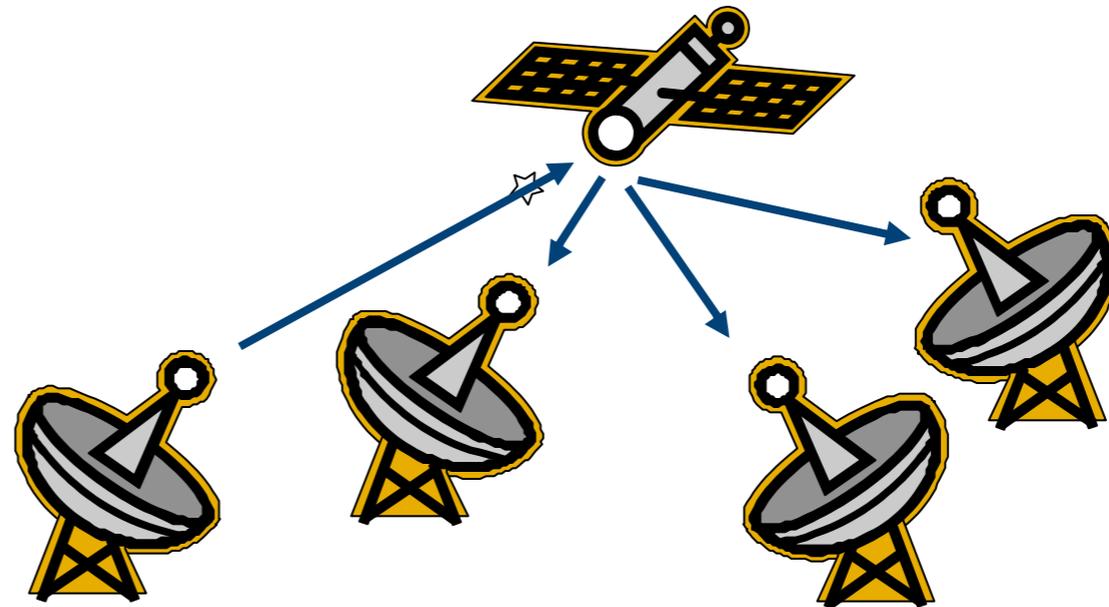
- Sobald ein Paket vorhanden ist, wird es gesendet

## ■ Ursprung

- 1985 by Abrahmson et al., University of Hawaii
- Ziel: Verwendung in Satelliten-Verbindung



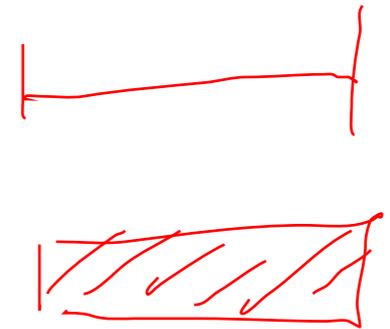
Pakete werden zu beliebigen Zeiten übertragen



- Vorteile
  - Einfach
  - Keine Koordination notwendig
- Nachteile
  - Kollisionen
    - Sender überprüft den Kanalzustand nicht
  - Sender hat keine direkte Methode den Sende-Erfolg zu erfahren
    - Bestätigungen sind notwendig
    - Diese können auch kollidieren

- Betrachte Poisson-Prozess zur Erzeugung von Paketen
  - Entsteht durch “unendlich” viele Stationen, die sich gleich verhalten
  - Zeit zwischen zwei Sende-Versuchen ist exponentiell verteilt
  - Sei G der Erwartungswert der Übertragungsversuche pro Paketlänge
  - Alle Pakete haben gleiche Länge
  - Dann gilt

$$P[k \text{ Versuche}] = \frac{G^k}{k!} e^{-G}$$



- Um eine erfolgreiche Übertragung zu erhalten, darf keine Kollision mit einem anderen Paket erfolgen
- Wie lautet die Wahrscheinlichkeit für eine solche Übertragung?

$n$ :  $\left\{ \begin{array}{l} \square \\ \square \\ \square \\ \square \\ \square \end{array} \right.$

W'keit  $p$  für Nachricht

Erwartungswert =  $p \cdot n = 6 = \underline{\underline{p}}$

$P(X = k) = \binom{n}{k} \cdot p^k \cdot (1-p)^{n-k}$

$\square \quad \square \quad \square \quad \square \quad \square$

$\boxed{\times \quad \times \quad \times \quad \square \quad \square}$

$\frac{1}{10} \cdot \frac{1}{10} \cdot \frac{1}{10} \cdot \frac{9}{10} \cdot \frac{9}{10}$

$\underbrace{\left(\frac{1}{10}\right)^3} \cdot \left(\frac{9}{10}\right)^{5-3}$

$k = 3$   
 $n = 5$   
 $p = \frac{1}{10}$

$\binom{5}{3} = \frac{5!}{3! \cdot (5-3)!}$   
 $= \frac{5 \cdot 4 \cdot 3}{3!}$

$$P(X=k) = \binom{n}{k} \cdot p^k \cdot (1-p)^{n-k}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(X=k) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n!}{k!(n-k)!} \cdot \left(\frac{\lambda}{n}\right)^k \left(1 - \frac{\lambda}{n}\right)^{n-k}$$

$G = \lambda = p \cdot n$   
 $p = \frac{\lambda}{n}$

$$\frac{\lambda^k}{k!} \cdot \underbrace{\left( \frac{n \cdot (n-1) \cdot (n-2) \cdots (n-k+1)}{n \cdot n \cdot n \cdots n} \right)}_{\rightarrow 1} \cdot \underbrace{\left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^{\frac{n-k}{k}}}_{e^{-\lambda}} \cdot \underbrace{\left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^{-k}}_{\rightarrow 1}$$

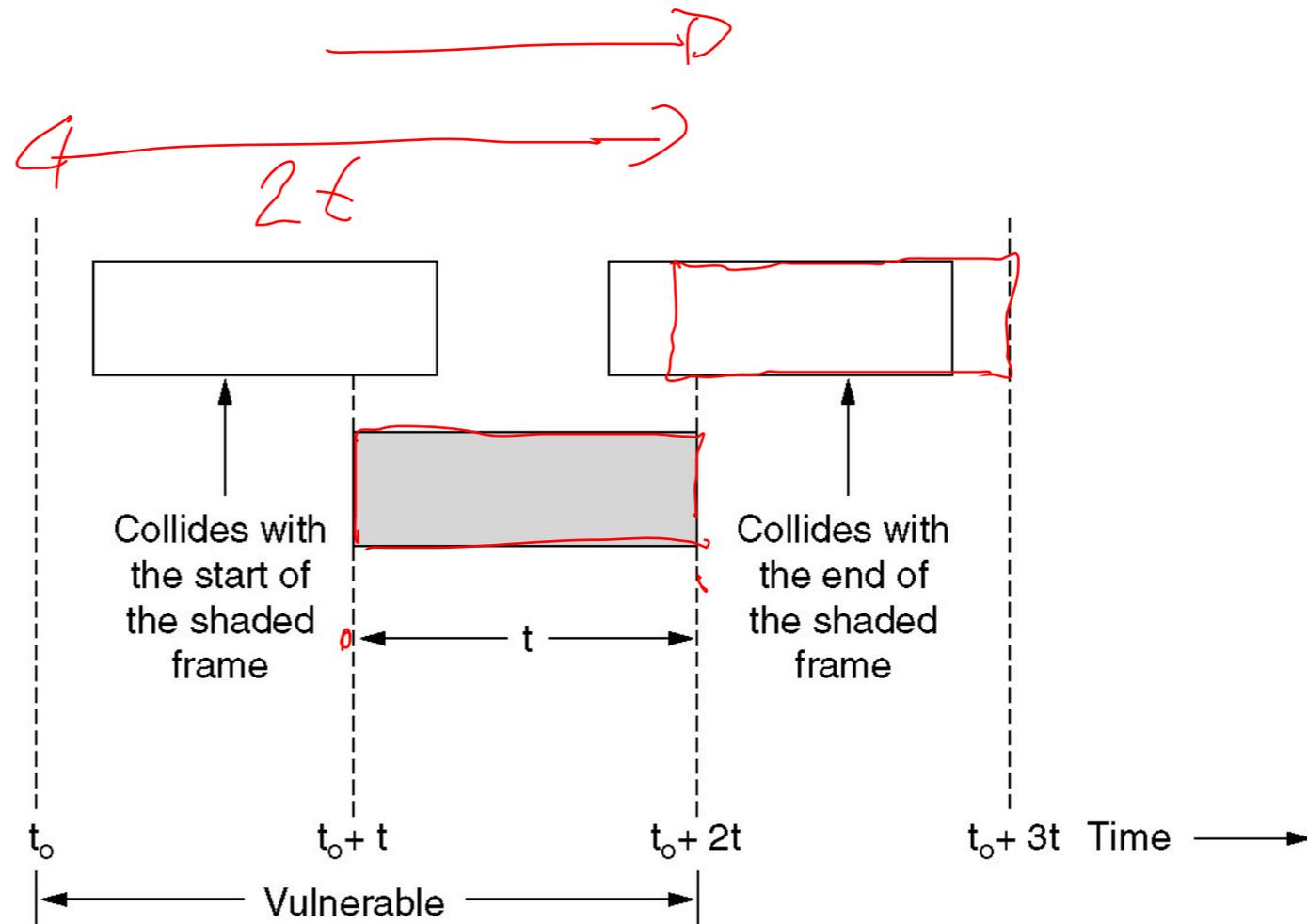
$$\frac{\lambda^k}{k!} \cdot e^{-\lambda}$$

$$\lambda = G$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left( 1 - \frac{\lambda}{n} \right)^n \rightarrow \frac{1}{e}$$

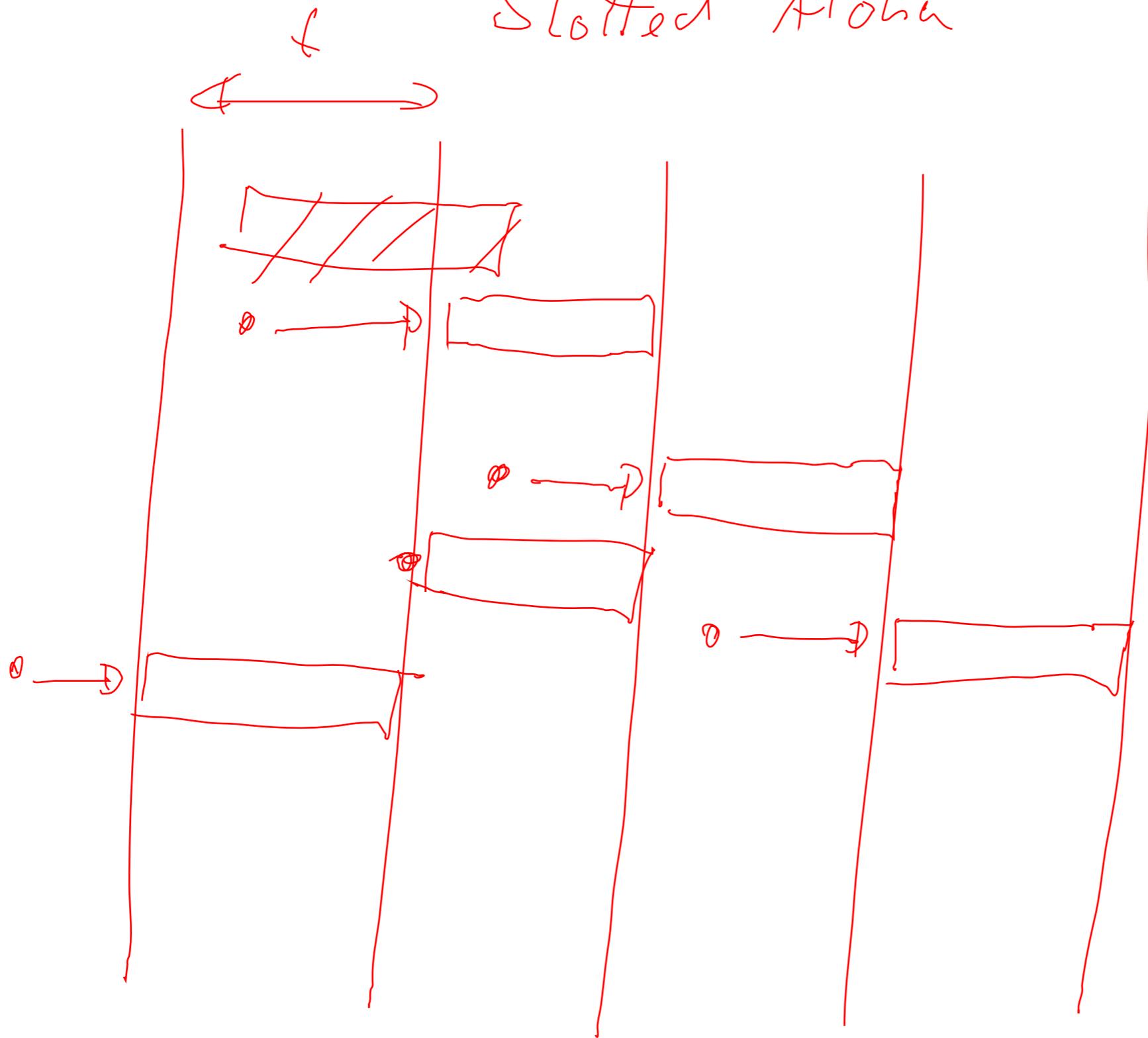
$$n = \frac{n}{\lambda}$$

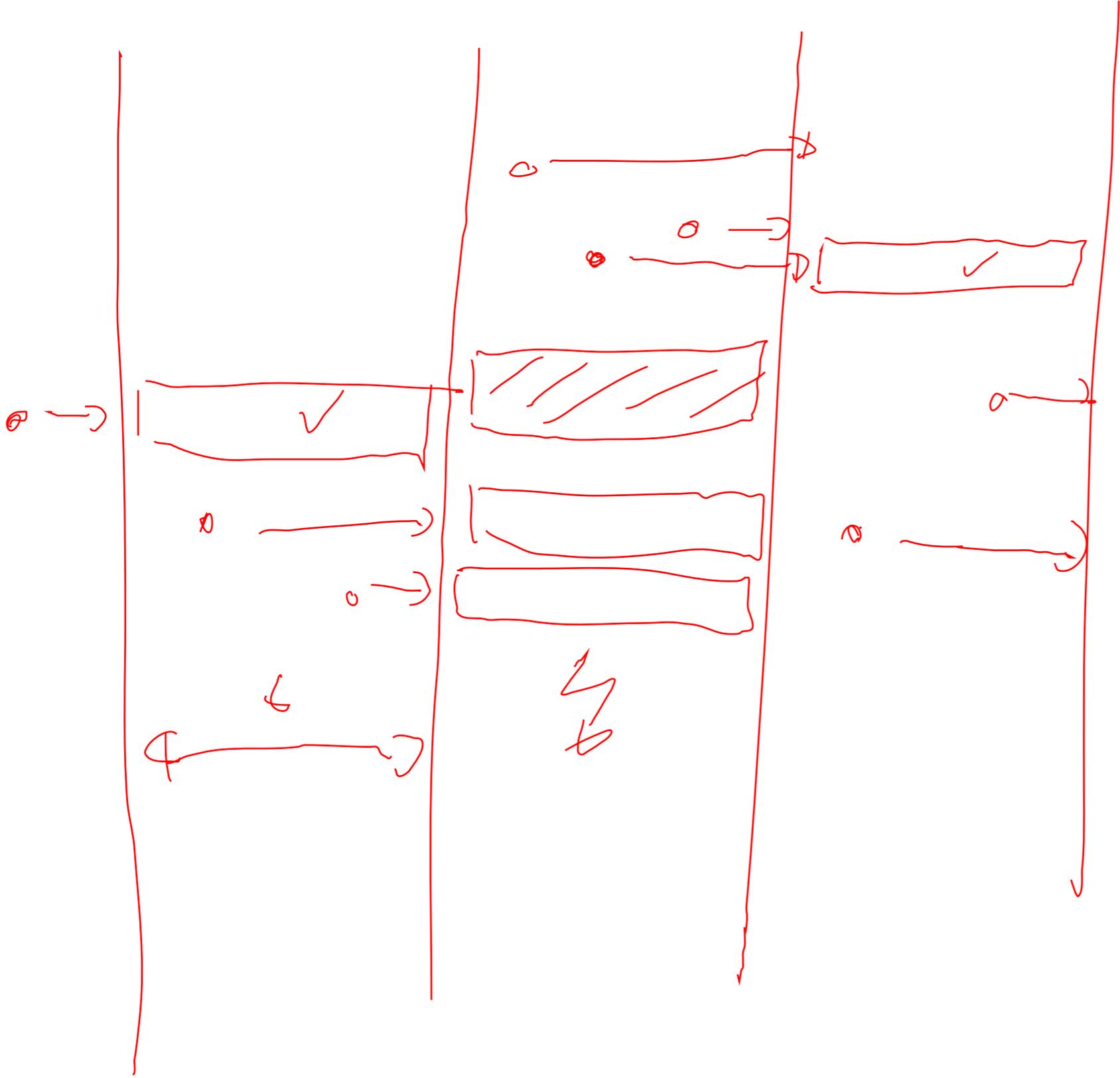
- Ein Paket X wird gestört, wenn
  - ein Paket kurz vor X startet
  - wenn ein Paket kurz vor dem Ende von X startet
- Das Paket wird erfolgreich übertragen, wenn in einem Zeitraum von zwei Paketen kein (anderes) Paket übertragen wird
- Durchsatz:
  - $S(G) = Ge^{-2G}$
  - Optimal für  $G=1/2$ ,  $S=1/e$



- ALOHAs Problem:
  - Lange Verwundbarkeit eines Pakets
- Reduktion durch Verwendung von Zeitscheiben (Slots)
  - Synchronisation wird vorausgesetzt
- Ergebnis:
  - Verwundbarkeit wird halbiert
  - Durchsatz:
    - $S(G) = Ge^{-G}$
    - Optimal für  $G=1$ ,  $S=1/e$

# Slotted Aloha

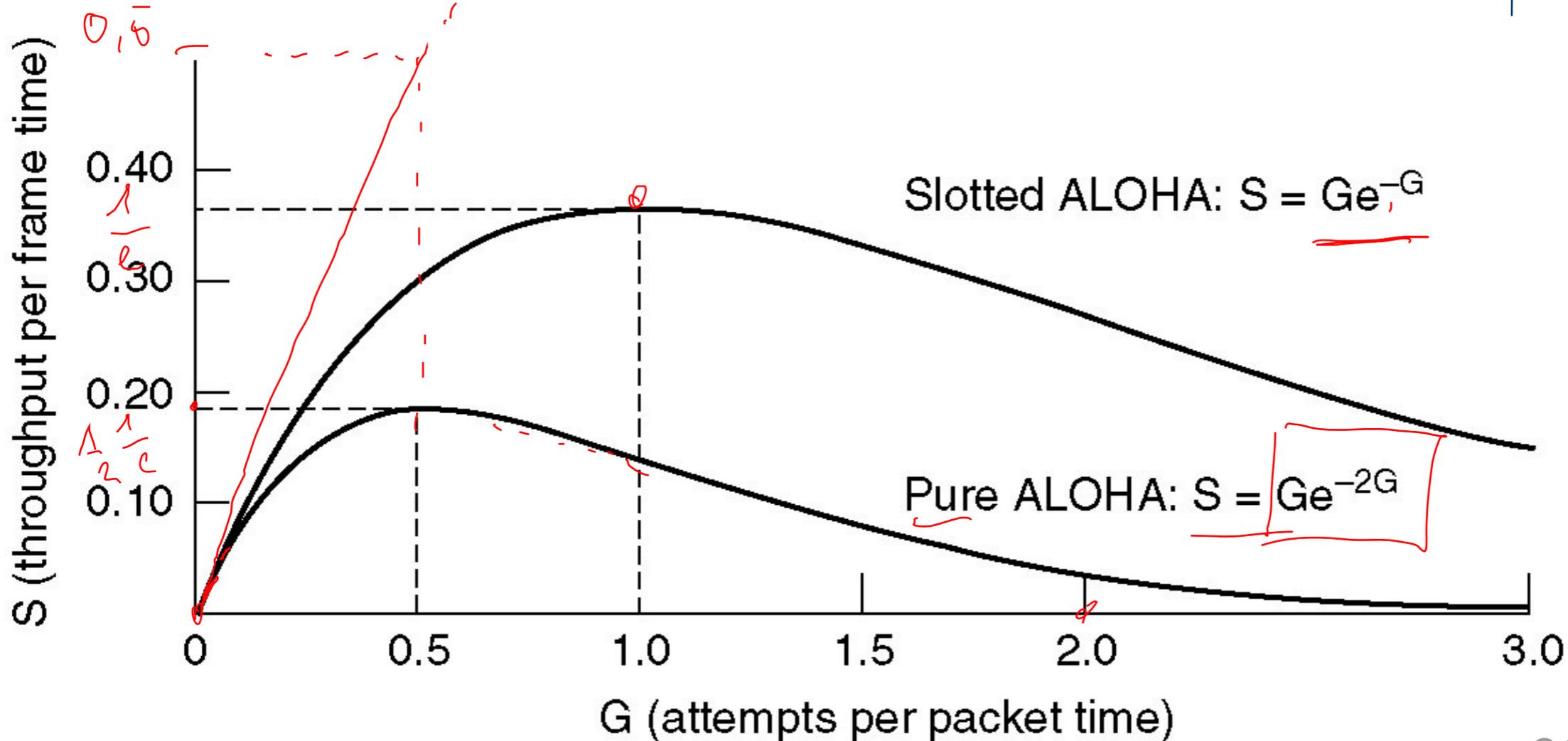
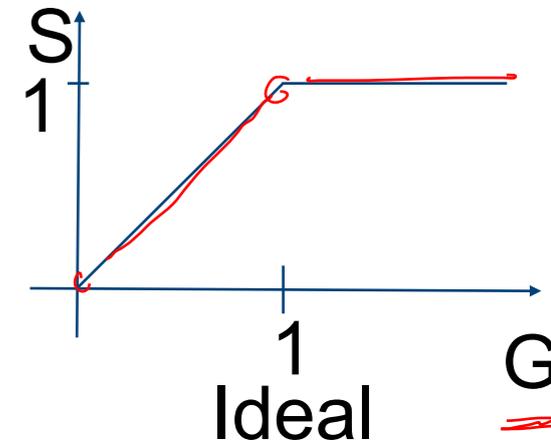




# Durchsatz in Abhängigkeit der Last

- Für (slotted) ALOHA ist eine geschlossene Darstellung in Abhängigkeit von  $G$  möglich
- Kein gutes Protokoll
  - Durchsatz bricht zusammen, wenn die Last zunimmt

*Idea*



- Nach der Kollision:
- Algorithmus binary exponential backoff
  - $k := 2$
  - Solange Kollision beim letzten Senden
    - Wähle  $t$  gleichwahrscheinlich zufällig aus  $\{0, \dots, k-1\}$
    - Warte  $t$  Zeit-Slots
    - Sende Nachricht (Abbruch bei Collision Detection)
    - $k := 2k$
- Algorithmus
  - passt Wartezeit dynamisch an die Anzahl beteiligter Stationen an
  - sorgt für gleichmäßige Auslastung des Kanals
  - ist fair (auf lange Sicht)

A		x	⊗				x						
B	x	⊗	⊗										
C		x	⊗						x				
D	x				x								
		↓	↓	↓	✓		✓		✓				✓

006

## ■ Ziel

- geringe Verzögerung bei kleiner Last
  - wie Kollisionsprotokolle
- hoher Durchsatz bei großer Last
  - wie kollisionsfreie Protokolle

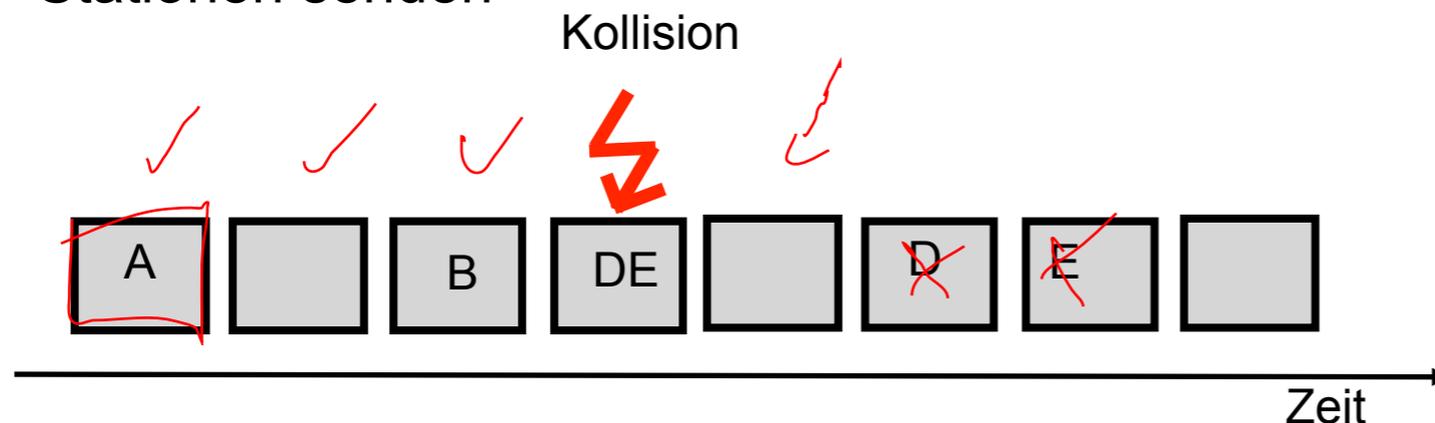
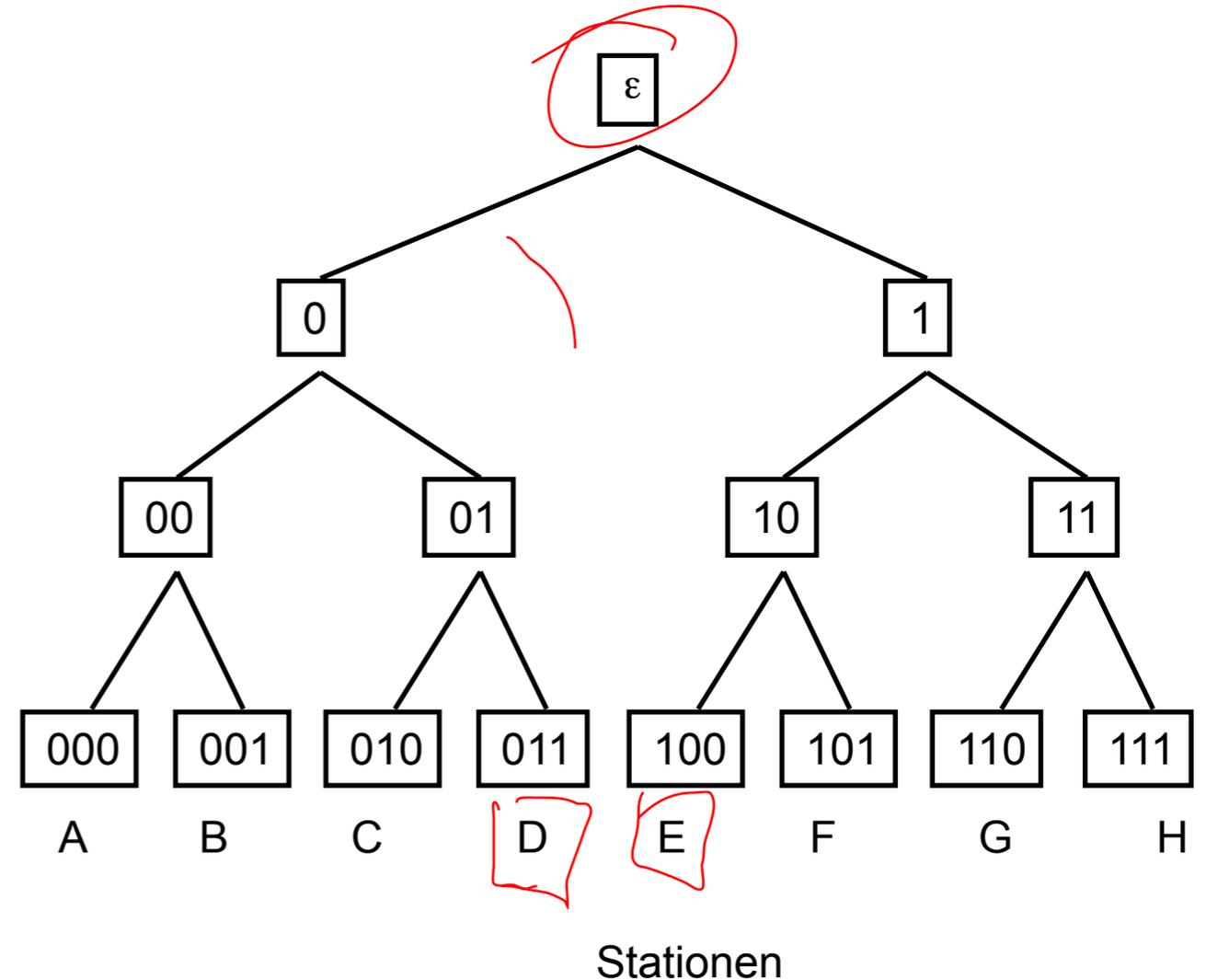
## ■ Idee

- Anpassung des Wettbewerb-Slots (contention slot) an die Anzahl der teilnehmenden Stationen
- Mehrere Stationen müssen sich dann diese Slots teilen

# Adaptives Baumprotokoll

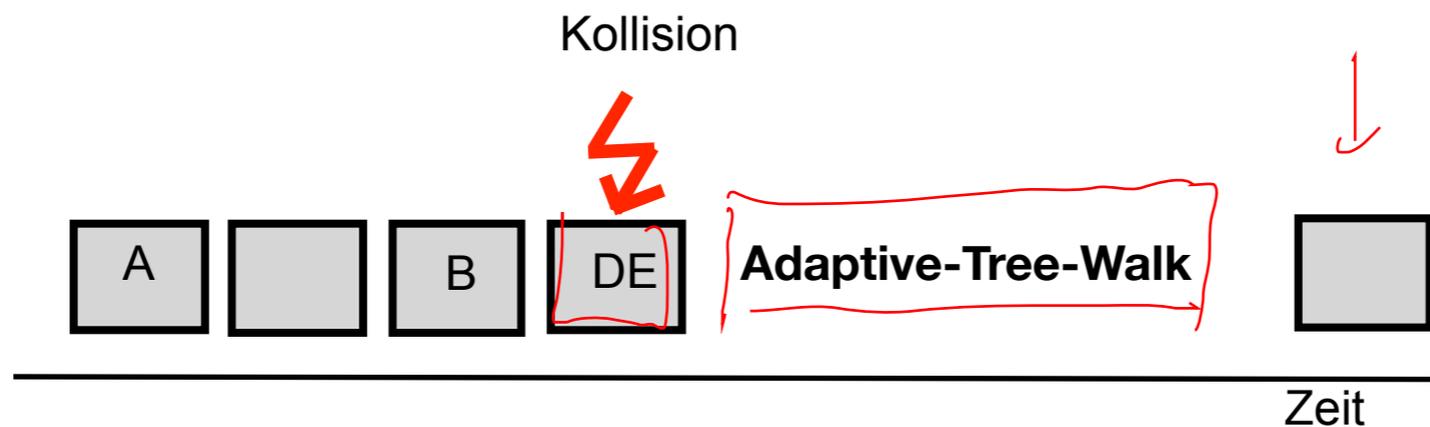
## Voraussetzung

- Adaptives Baumprotokoll (adaptive tree walk)
- Ausgangspunkt:
  - Binäre, eindeutige Präsentation aller Knoten (ID)
  - Dargestellt in einem Baum
  - Synchronisiertes Protokoll
  - Drei Typen können unterschieden werden:
    - Keine Station sendet ✓
    - Genau eine Station sendet ✓
    - Kollision: mindestens zwei Stationen senden ✓



## ■ Basis-Algorithmus

- Jeder Algorithmus sendet sofort (slotted Aloha)
- Falls eine Kollision auftritt,
  - akzeptiert keine Station mehr neue Paket aus der Vermittlungsschicht
  - Führe Adaptive-Tree-Walk( $\epsilon$ ) aus

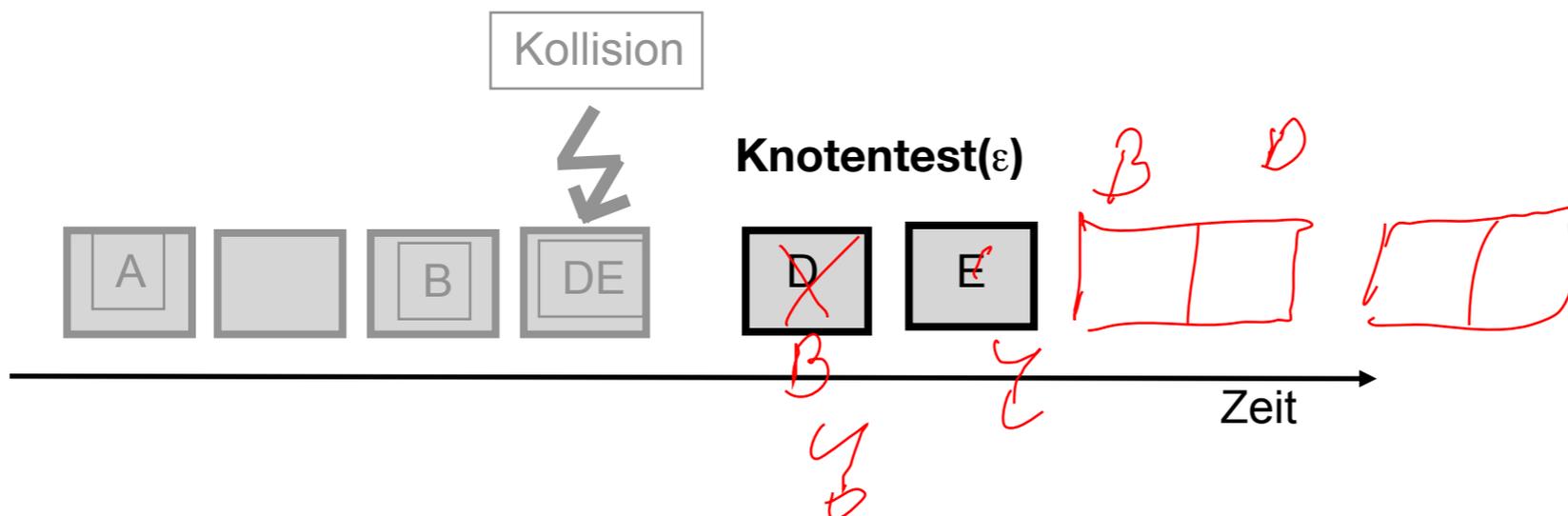
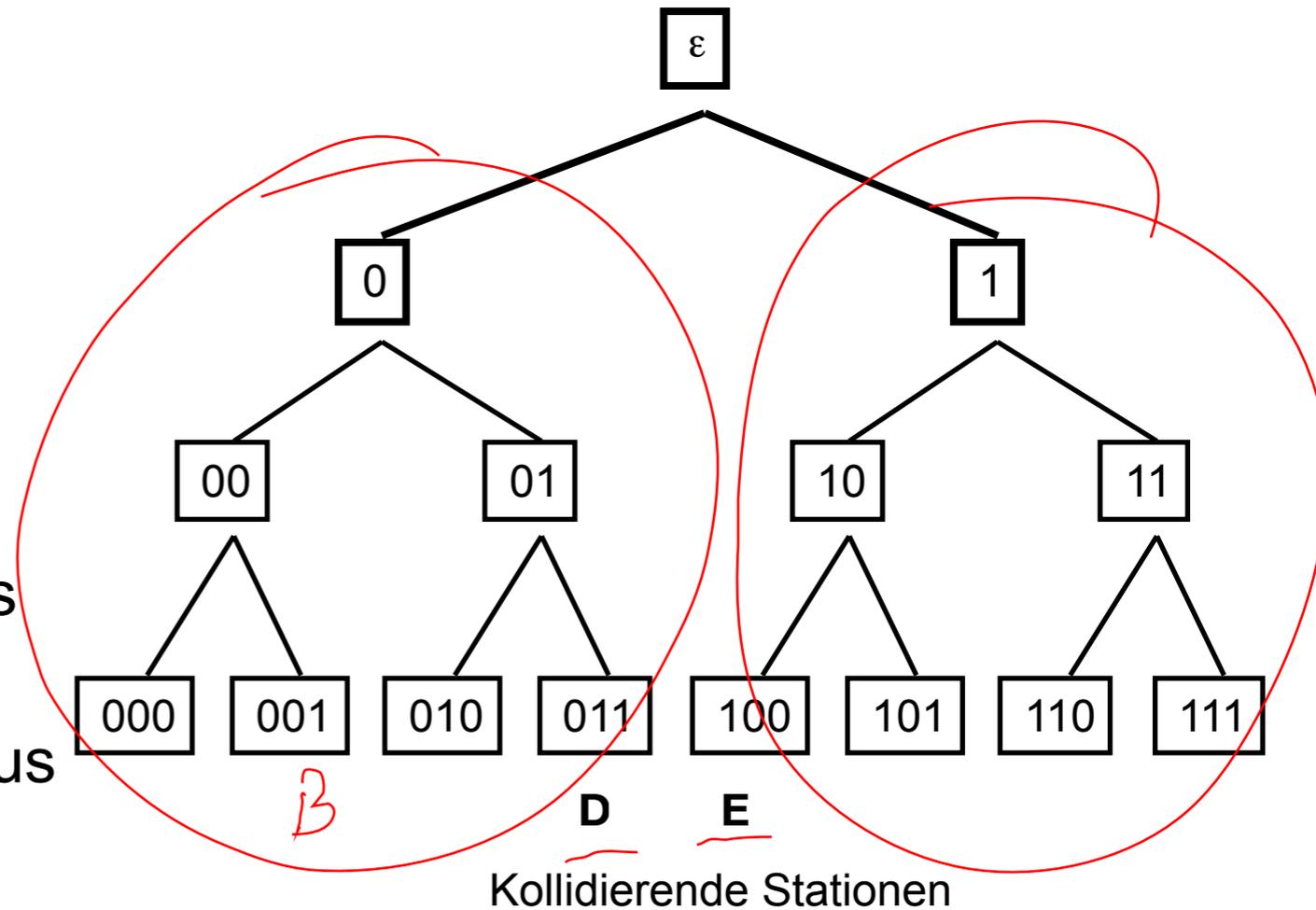


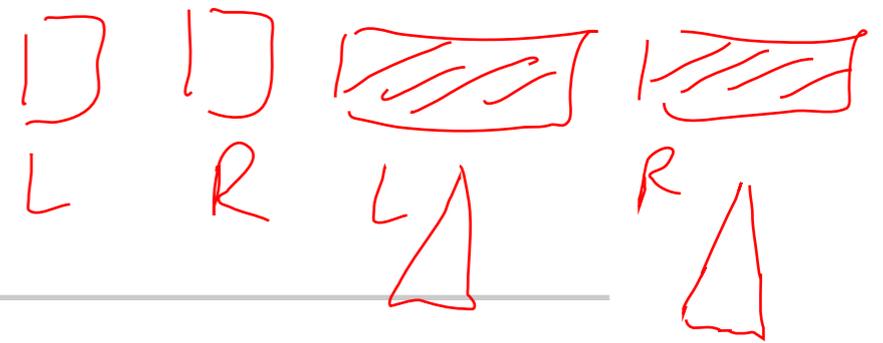
### Algorithmus Knoten-Test

- für Knoten  $u$  des Baums und
- kollidierende Menge  $S$  von Station

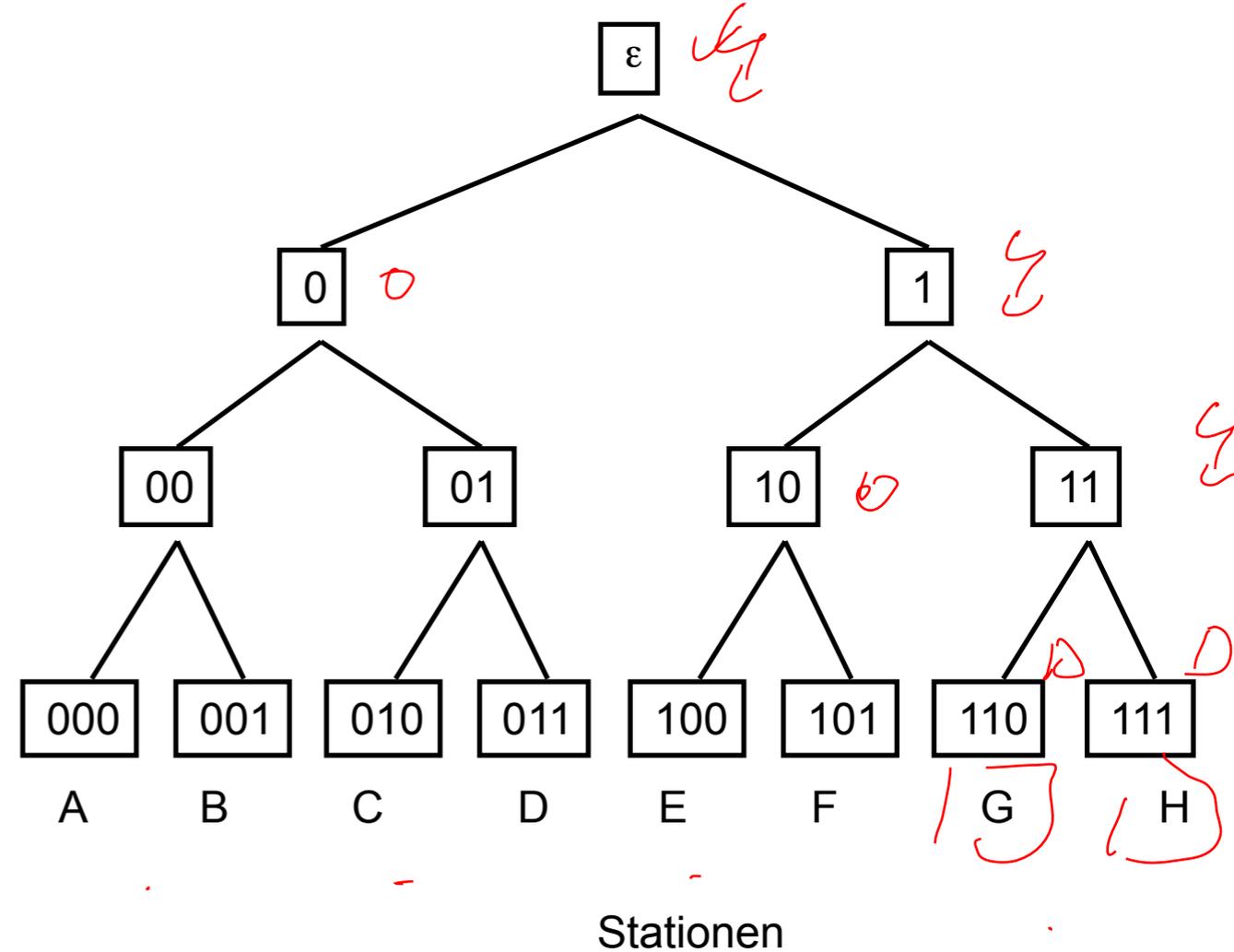
### Knoten-Test( $u$ )

- Betrachte zwei Slots pro Knoten des Baums
- Im ersten Slot senden alle Knoten aus  $S$ , die mit ID  $u0$  anfangen
- Im zweiten Slot senden alle Knoten aus  $S$ , die mit ID  $u1$  anfangen





- Algorithmus Knoten-Test
  - für Knoten  $u$  des Baums und
  - kollidierende Menge  $S$  von Station
- Knoten-Test( $u$ )
  - Betrachte zwei Slots pro Knoten des Baums
  - Im ersten Slot senden alle Knoten aus  $S$ , die mit ID  $u0$  anfangen
  - Im zweiten Slot senden alle Knoten aus  $S$ , die mit ID  $u1$  anfangen
- Adaptive Tree Walk( $x$ )
  - Führe Knoten-Test( $x$ ) aus
  - Falls Kollision im ersten Slot,
    - führe Adaptive-Tree-Walk( $x0$ ) aus
  - Falls Kollision im zweiten Slot,
    - Führe Adaptive-Tree-Walk( $x1$ ) aus

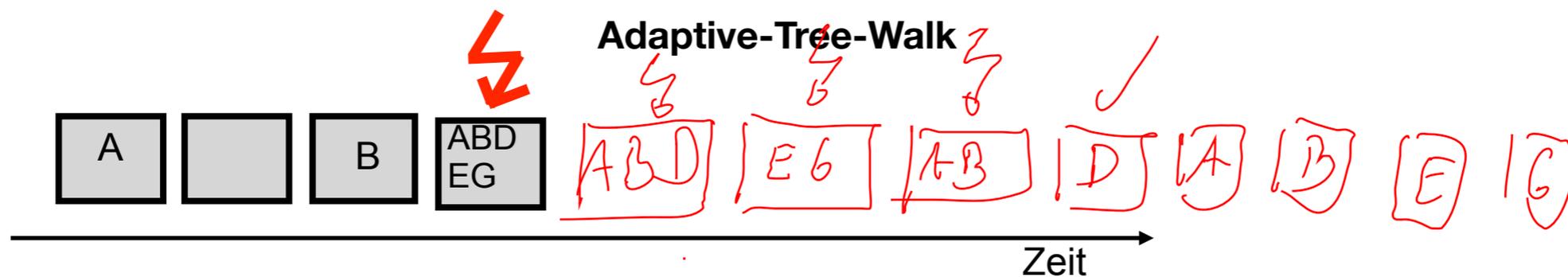
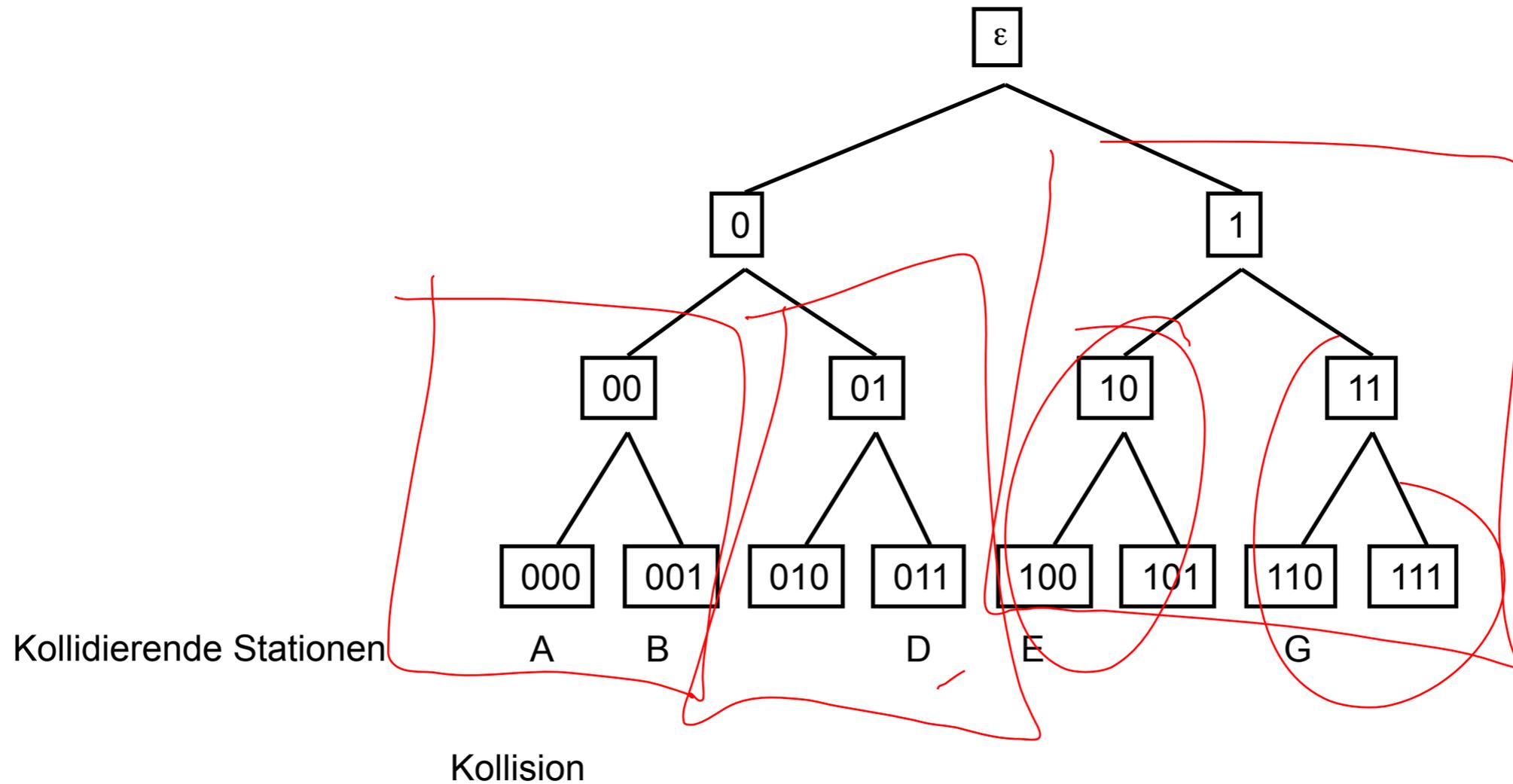


$$n \rightarrow 2 \cdot \log_2 n + 1$$

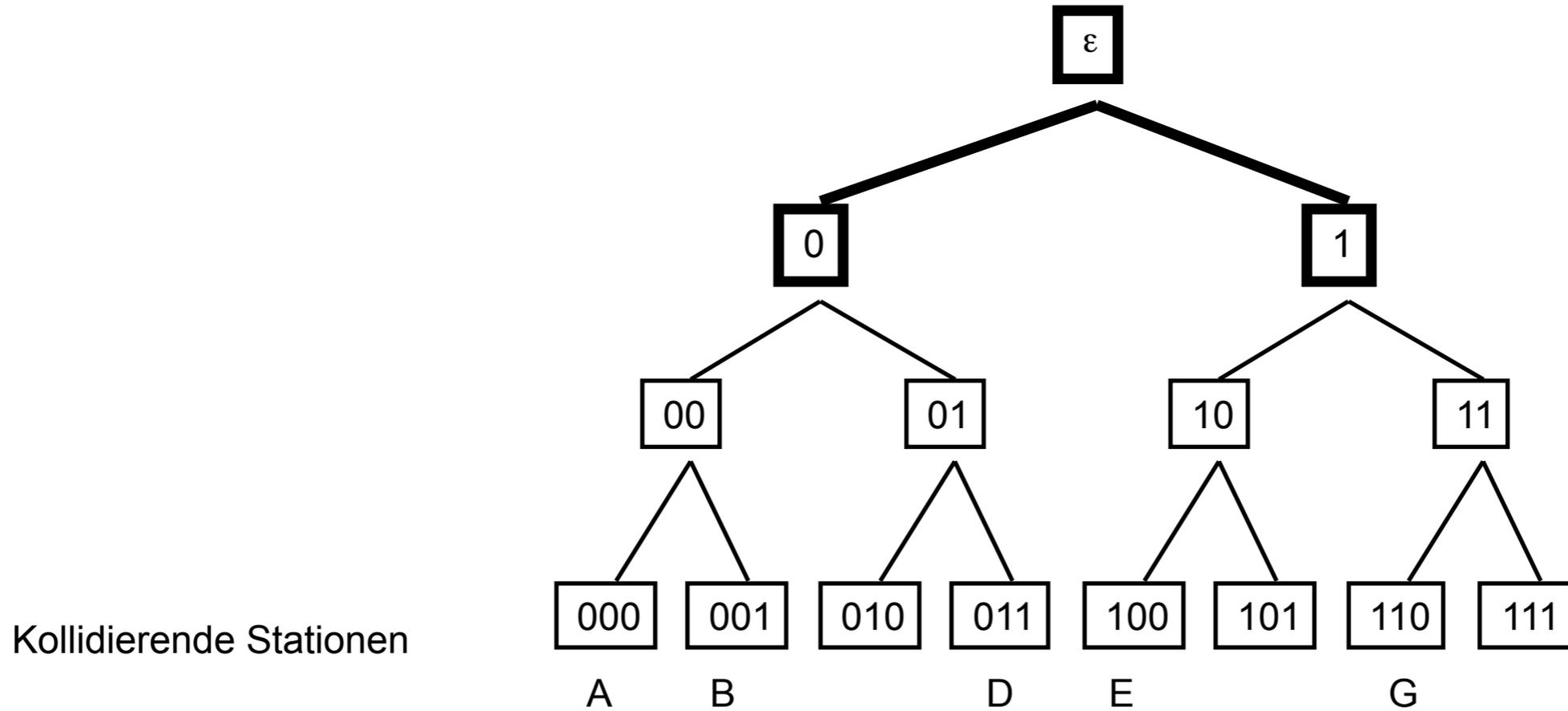
2

# Adaptives Baumprotokoll

## Beispiel (1)

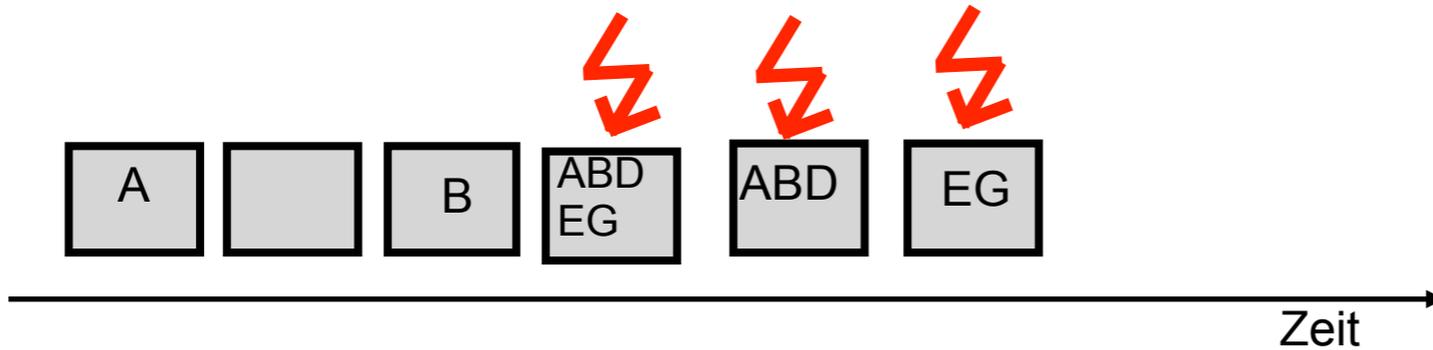


# Adaptives Baumprotokoll Beispiel (2)



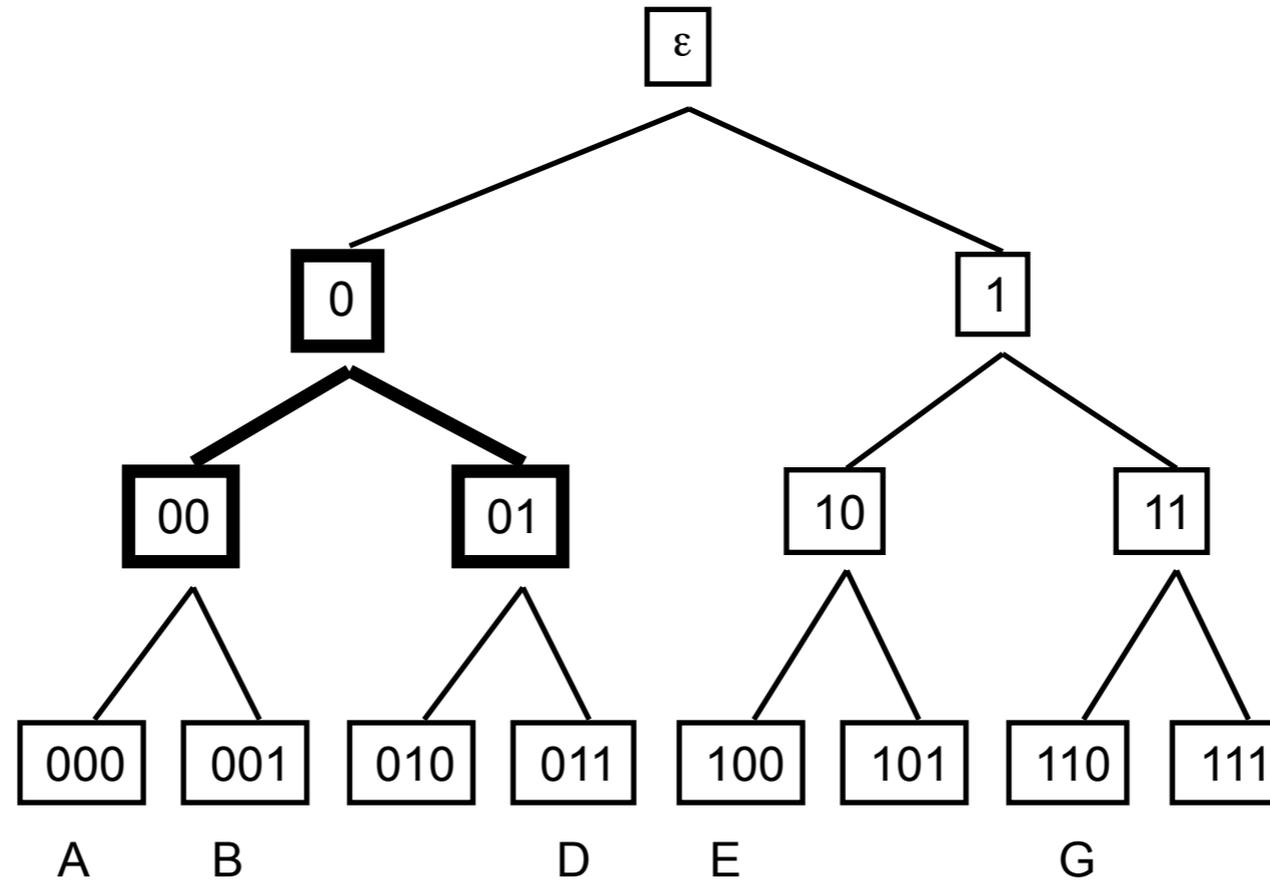
## Adaptive-Tree-Walk

### Knotentest( $\epsilon$ )



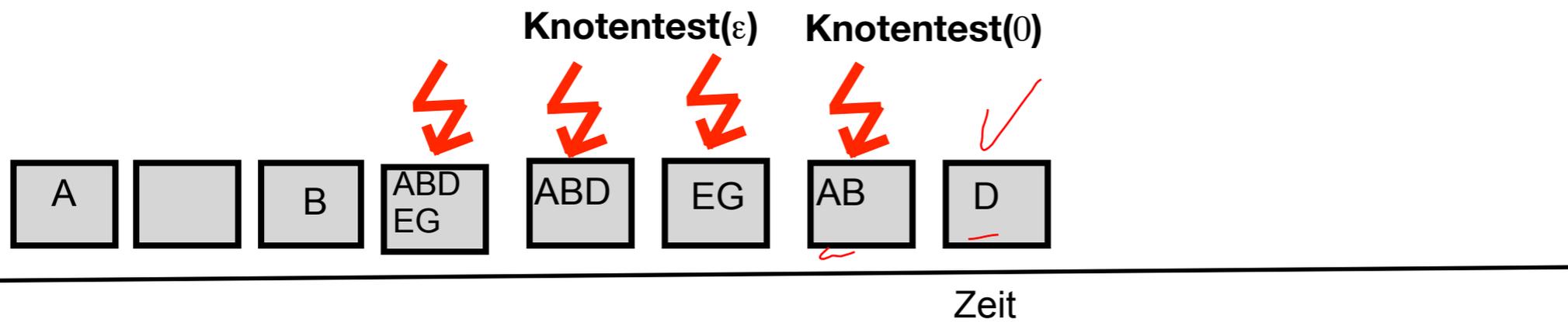
# Adaptives Baumprotokoll

## Beispiel (3)



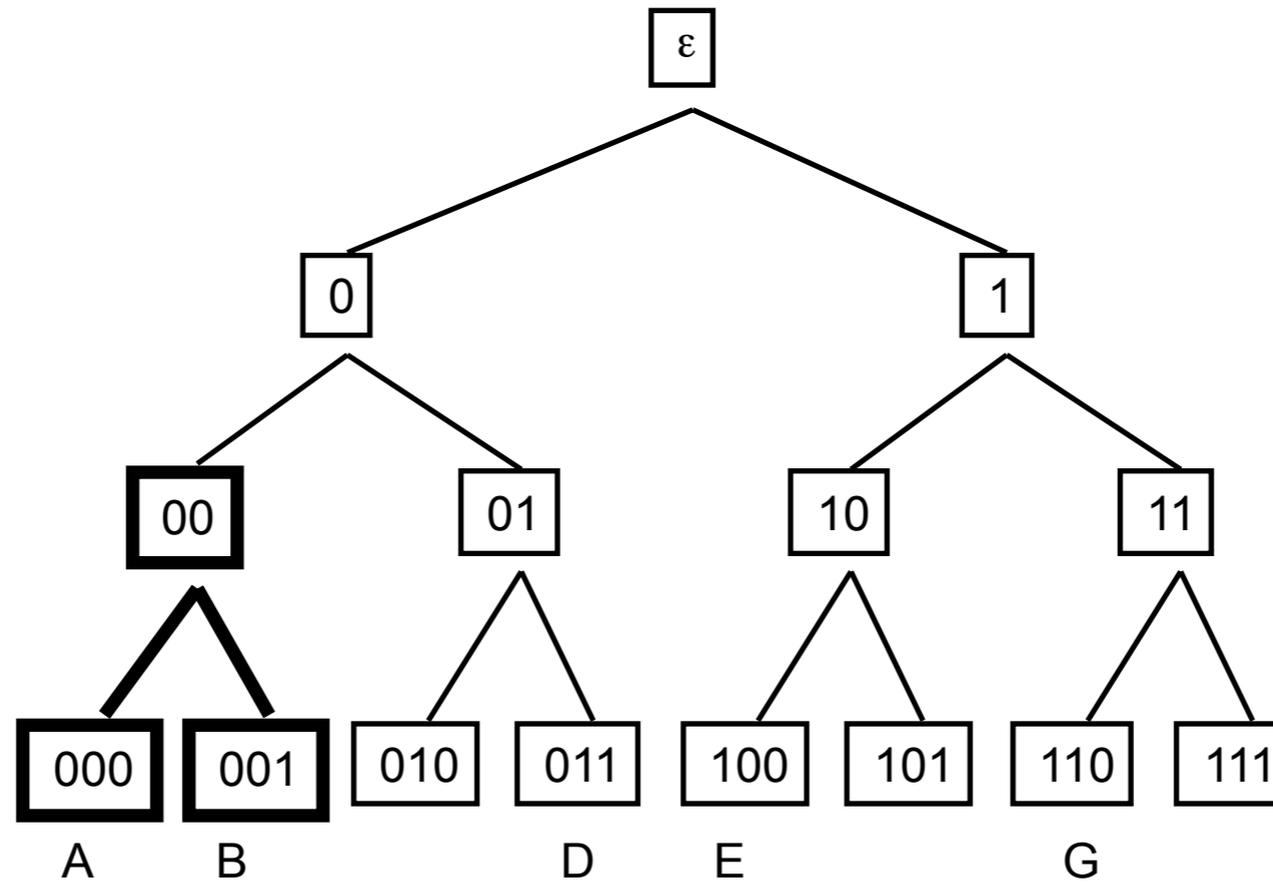
Kollidierende Stationen

**Adaptive-Tree-Walk**



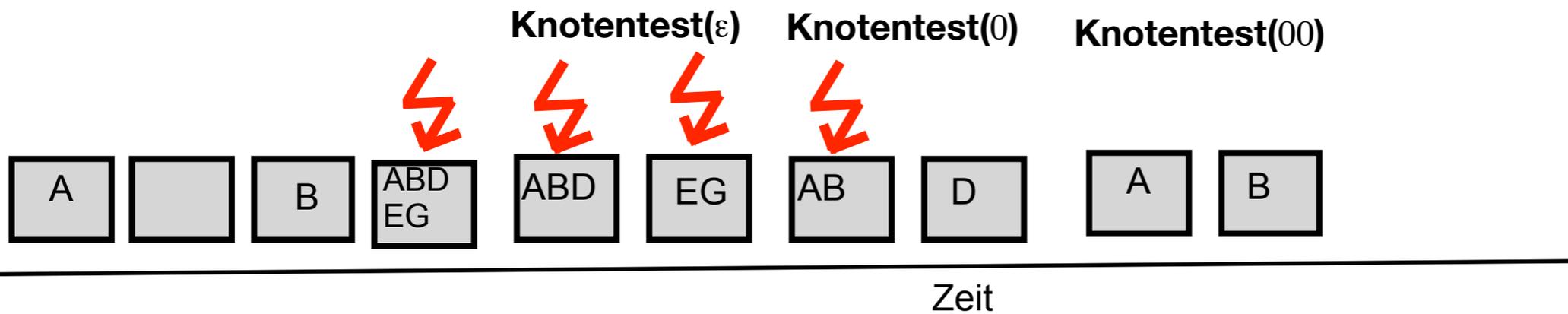
# Adaptives Baumprotokoll

## Beispiel (4)



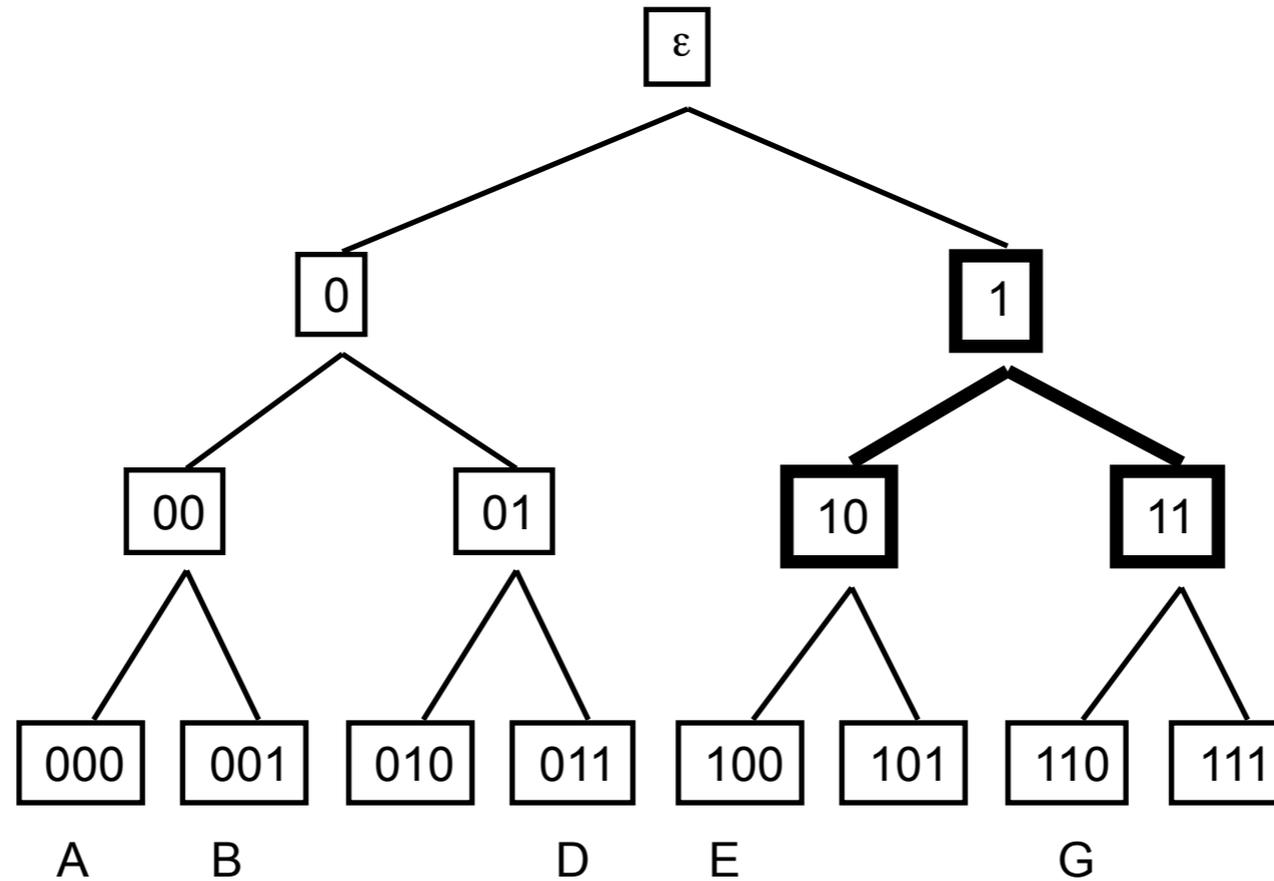
Kollidierende Stationen

### Adaptive-Tree-Walk



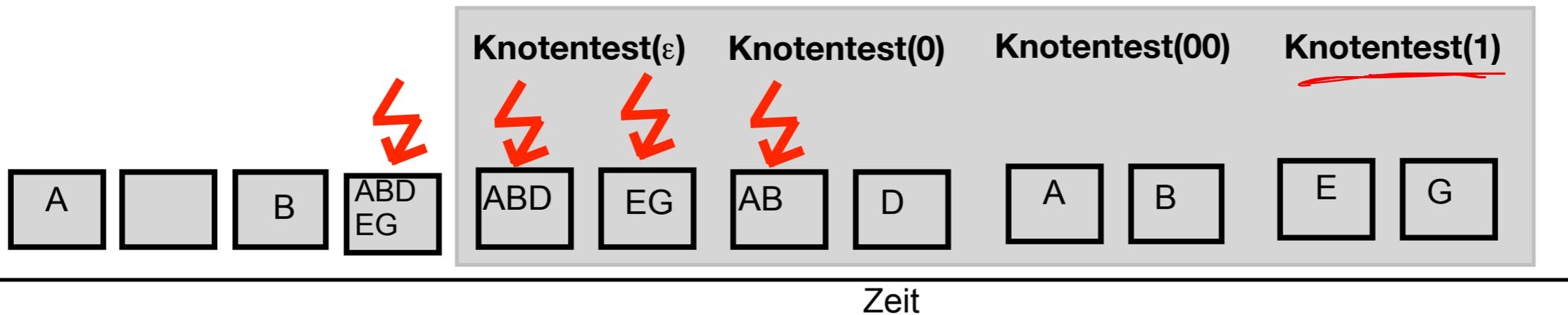
# Adaptives Baumprotokoll

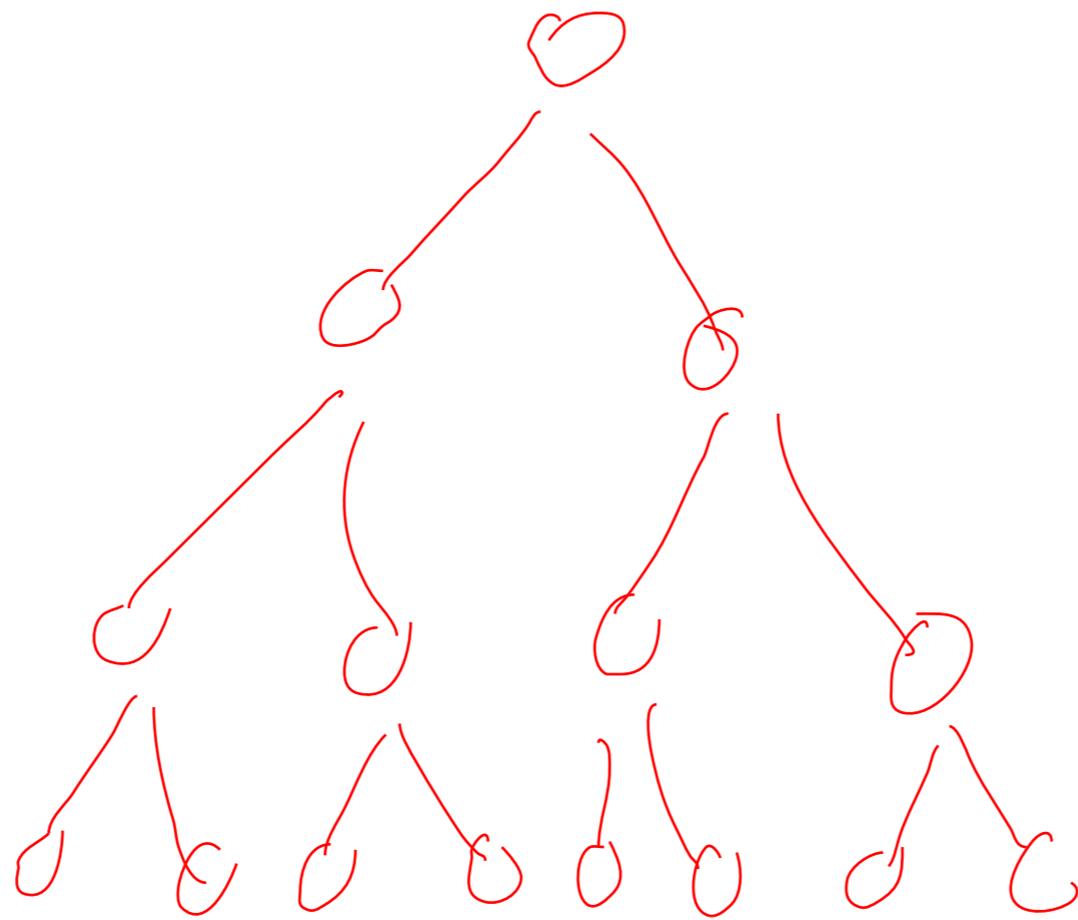
## Beispiel (5)



Kollidierende Stationen

### Adaptive-Tree-Walk





$\Delta$	0	1	00	01	000	001	010	011	10	11	100	101	110	111
8	4	4	2	2	✓	✓	✓	✓	2	2	✓	✓	✓	✓

7 Kollisionen

8



# Systeme II

## 3. Die Datensicherungsschicht

Christian Schindelhauer

Technische Fakultät

Rechnernetze und Telematik

Albert-Ludwigs-Universität Freiburg