
Rechnernetze I

SoSe 2020

Roland Wismüller
Universität Siegen
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

Stand: 12. März 2020

Rechnernetze I

SoSe 2020

6 Routing

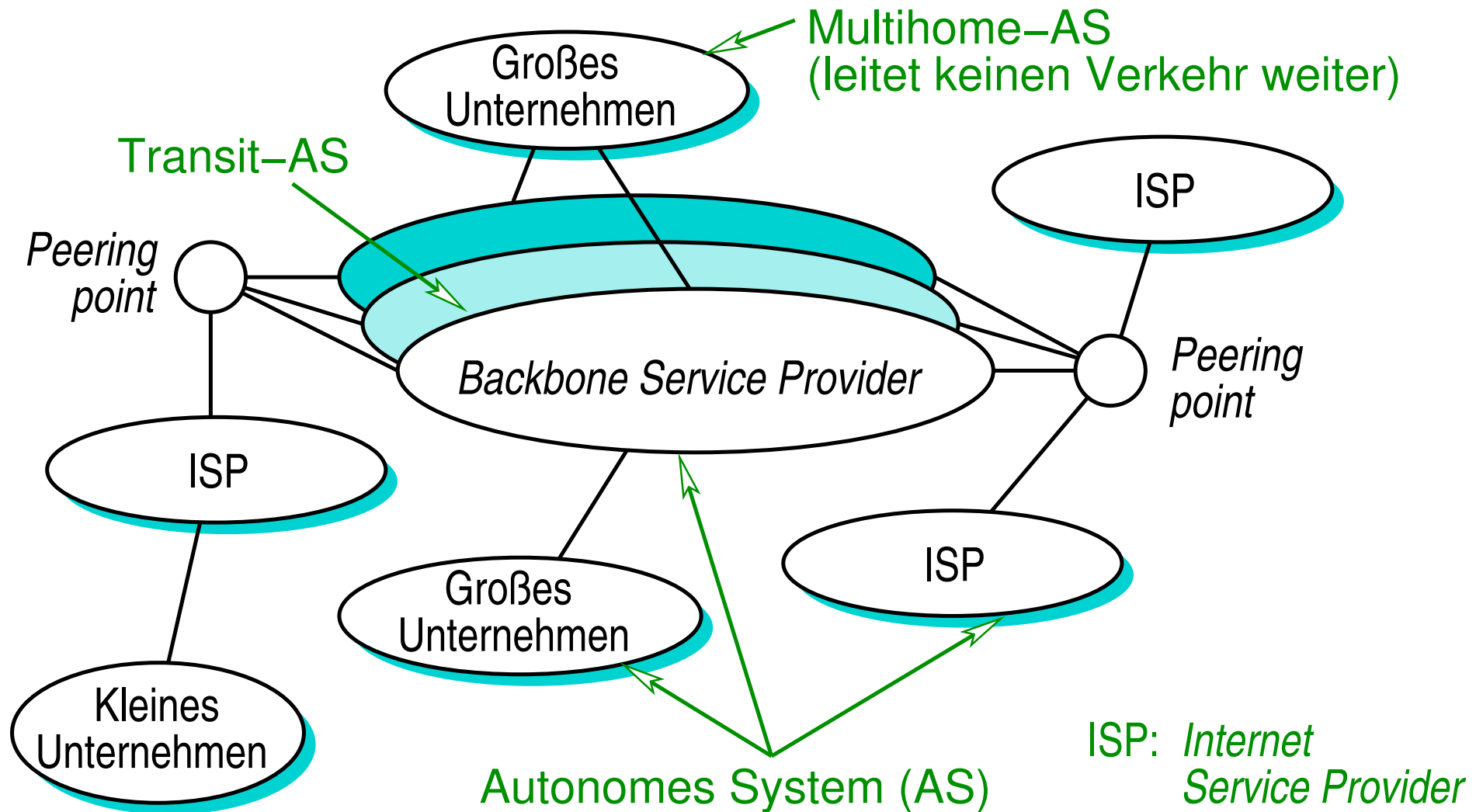


Inhalt

- ➔ Einführung
- ➔ Routing innerhalb einer Domain
 - ➔ *Distance Vector Routing* (RIP, EIGRP)
 - ➔ *Link State Routing* (OSPF)
- ➔ Interdomain-Routing
 - ➔ *Border Gateway Protocol* (BGP)

➔ Peterson, Kap. 4.2.1 – 4.2.4

Heutige Struktur des Internet





Routing im Internet

- ➔ Heute über 64.000 autonome Systeme (AS)
 - ➔ Backbones, Provider, Endbenutzer
 - ➔ Netzwerk-Adressen werden an AS zugewiesen
- ➔ Probleme: Skalierbarkeit, heterogene Administration
- ➔ Hierarchischer Ansatz: **Routing Domains**
 - ➔ Routing innerhalb eines administrativen Bereichs (z.B. Campus, Unternehmen, Provider)
 - ➔ *Interior Gateway Protocols* (IGP)
 - ➔ z.B. RIP, OSPF, EIGRP
 - ➔ Interdomain Routing (zwischen Teilnetzen des Internet)
 - ➔ *Exterior Gateway Protocols* (EGP)
 - ➔ z.B. BGP (*Border Gateway Protocol*)



Routing als Graph-Problem

➔ Knoten:

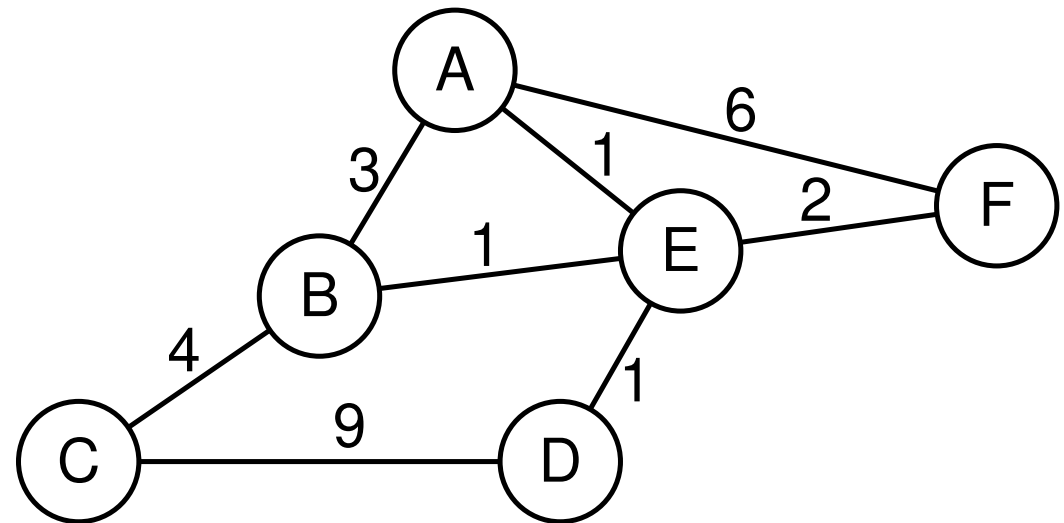
➔ Router

➔ (Hosts)

➔ (Netzwerke)

➔ Kanten: Verbindungen

➔ mit Kosten (Metrik)
(symmetrisch oder asymmetrisch)



➔ Aufgabe des Routings:

➔ finde Pfade mit geringsten Kosten zwischen allen Paaren von Knoten



Statisches Routing

- ➔ Pfade werden manuell bestimmt und in Tabellen eingetragen
- ➔ Probleme:
 - ➔ Ausfall von Knoten / Verbindungen
 - ➔ neue Knoten / Verbindungen
 - ➔ dynamische Änderung der Verbindungskosten (Last)

Dynamisches Routing

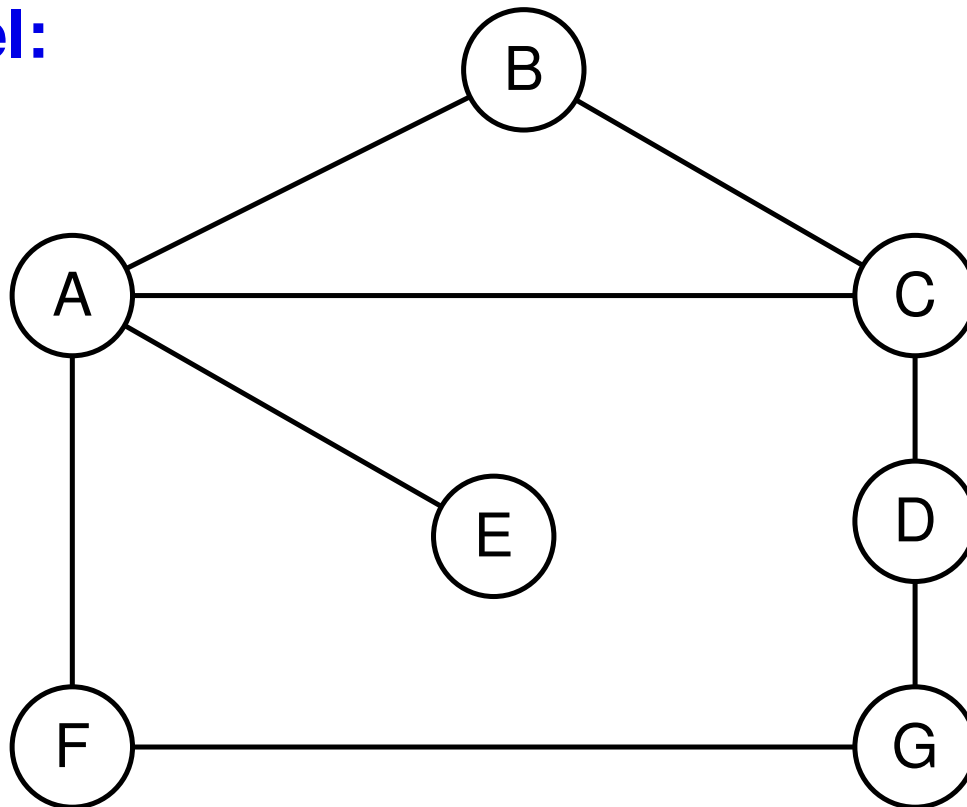
- ➔ Verteilte Algorithmen zum Aufbau der Tabellen
- ➔ Anforderungen:
 - ➔ schnelle Konvergenz / Skalierbarkeit
 - ➔ einfache Administration

6.2.1 Distance Vector Routing



- ➔ Router kennen nur Distanz und „Richtung“ (*Next Hop*) zum Ziel
 - ➔ nur diese Informationen werden (mit Nachbarn) ausgetauscht
- ➔ Verteilter Algorithmus zur Erstellung der Routing-Tabellen
 - ➔ typisch: Bellman-Ford-Algorithmus

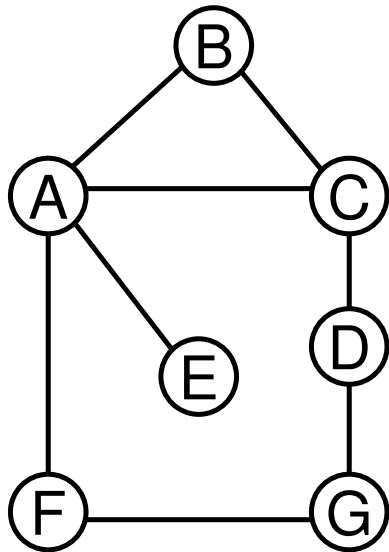
Beispiel:



Vereinfachung:
alle Link-Kosten
seien 1

Beispiel: ...

- ➔ Initial besitzen die Router Information über die folgenden Distanzvektoren (verteilt!)



Information bei	Distanz zu Knoten						
	A	B	C	D	E	F	G
A	0	1	1	∞	1	1	∞
B	1	0	1	∞	∞	∞	∞
C	1	1	0	1	∞	∞	∞
D	∞	∞	1	0	∞	∞	1
E	1	∞	∞	∞	0	∞	∞
F	1	∞	∞	∞	∞	0	1
G	∞	∞	∞	1	∞	1	0

Beispiel: ...

➔ Initiale Routing-Tabelle von A:

➔ A kennt nur seine direkten Nachbarn

Ziel	Kosten	NextHop
B	1	B
C	1	C
D	∞	--
E	1	E
F	1	F
G	∞	--

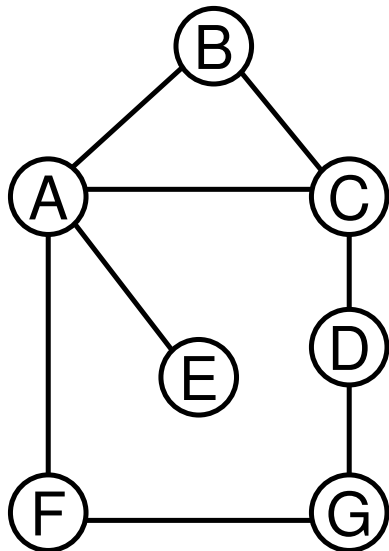


Vorgehensweise

- ➔ Nachrichtenaustausch zur Erstellung der Routing-Tabellen:
 - ➔ Router senden ihren Distanzvektor an alle direkten Nachbarn
 - ➔ bessere Routen werden in den eigenen Distanzvektor (und die Routing-Tabelle) übernommen
 - ➔ aber auch schlechtere vom Next Hop
- ➔ Nach mehreren Runden des Nachrichtenaustauschs konvergieren die Distanzvektoren ... jedenfalls meistens !!
- ➔ Der Nachrichtenaustausch erfolgt
 - ➔ periodisch (typ. alle 30 s)
 - ➔ bei Änderung des Distanzvektors eines Knotens
 - ➔ z.B. Ausfall einer Verbindung, neue Verbindung
 - ➔ auf Anfrage (z.B. bei Neustart eines Routers)

Beispiel ...

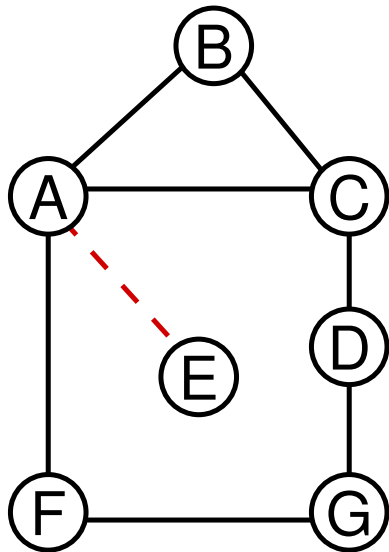
➔ Distanzvektoren nach dem Konvergieren des Verfahrens:



	Distanz zu Knoten						
Information bei	A	B	C	D	E	F	G
A	0	1	1	2	1	1	2
B	1	0	1	2	2	2	3
C	1	1	0	1	2	2	2
D	2	2	1	0	3	2	1
E	1	2	2	3	0	2	3
F	1	2	2	2	2	0	1
G	2	3	2	1	3	1	0

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:

A: $(\infty, -)$

B: $(2, A)$

C: $(2, A)$

Distanz zu E

Next Hop

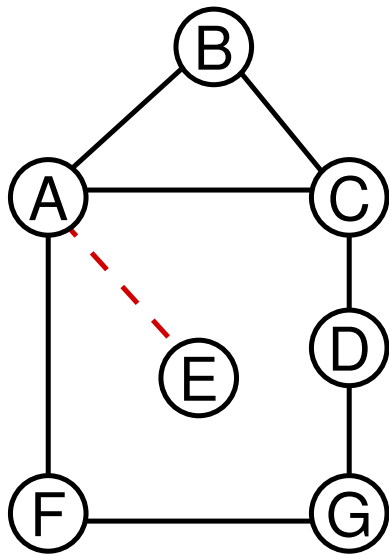
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:

A: $(\infty, -)$

B: $(2, A)$ $(\infty, -)$

C: $(2, A)$

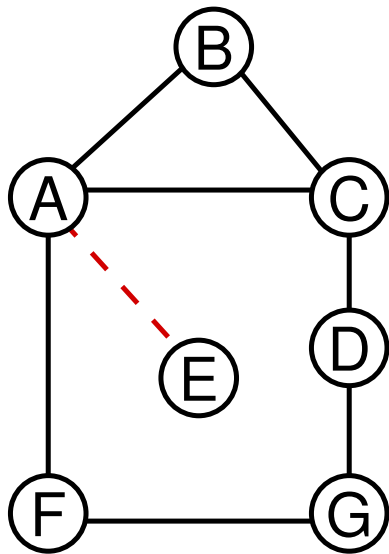
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

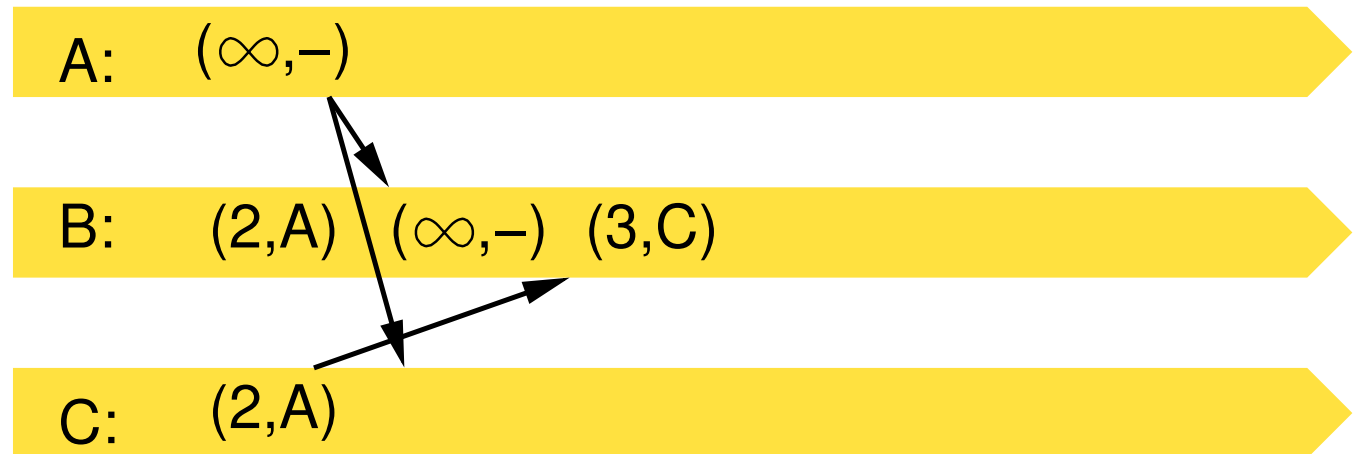
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:



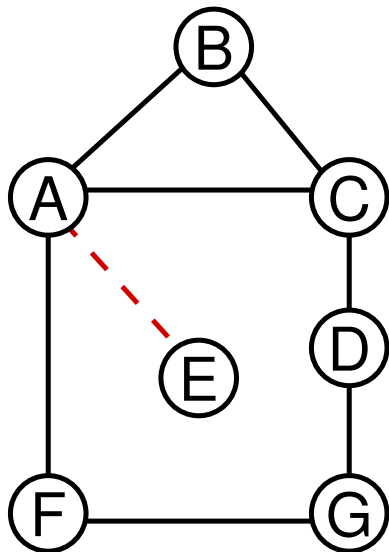
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

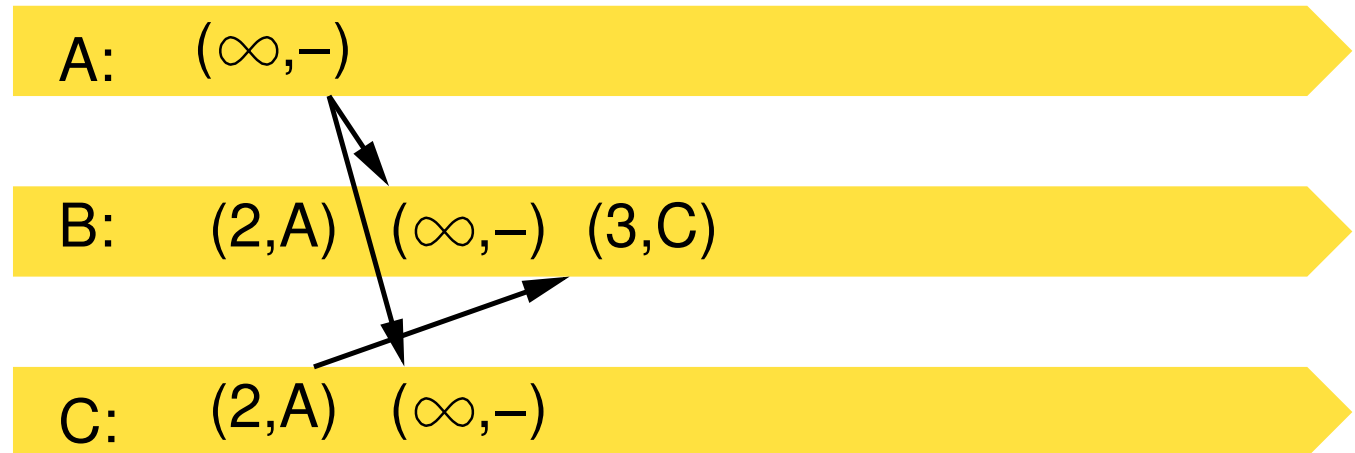
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:



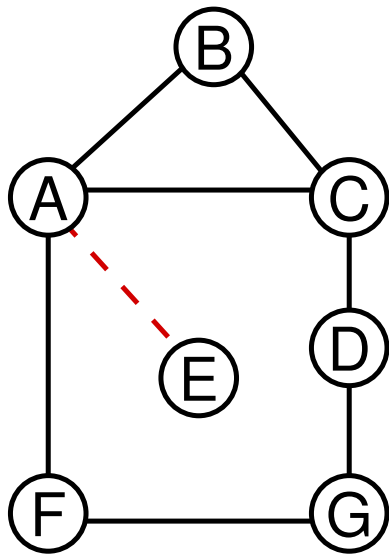
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

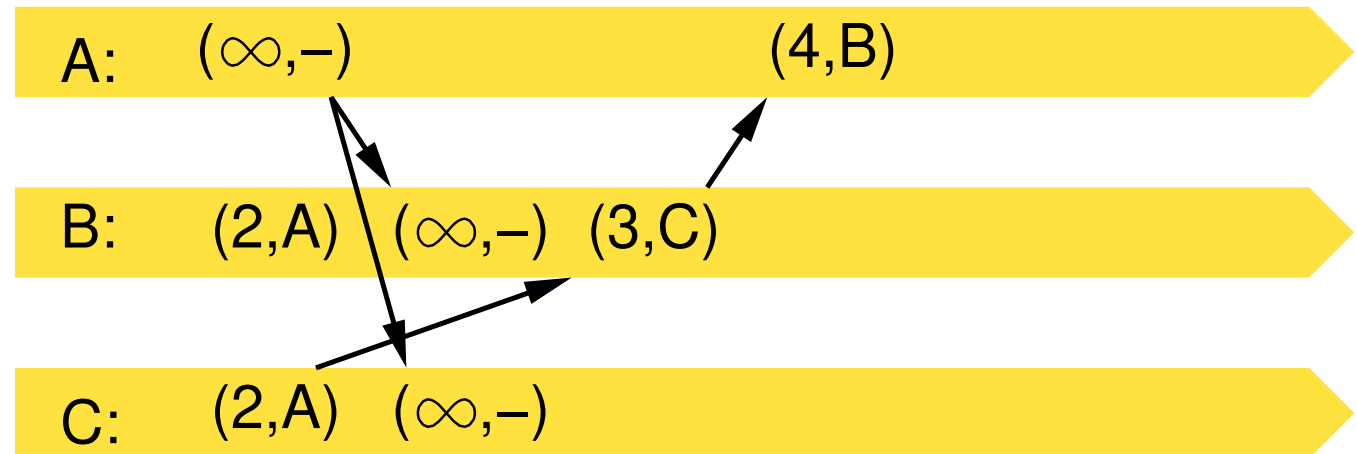
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:



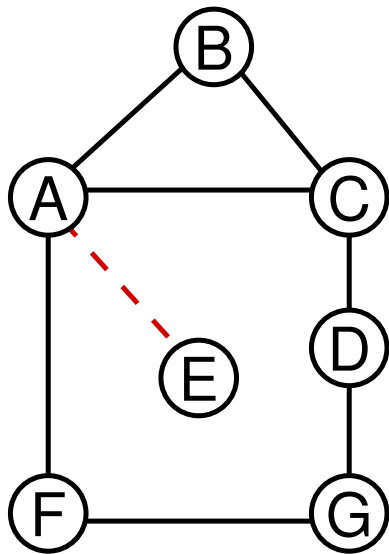
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

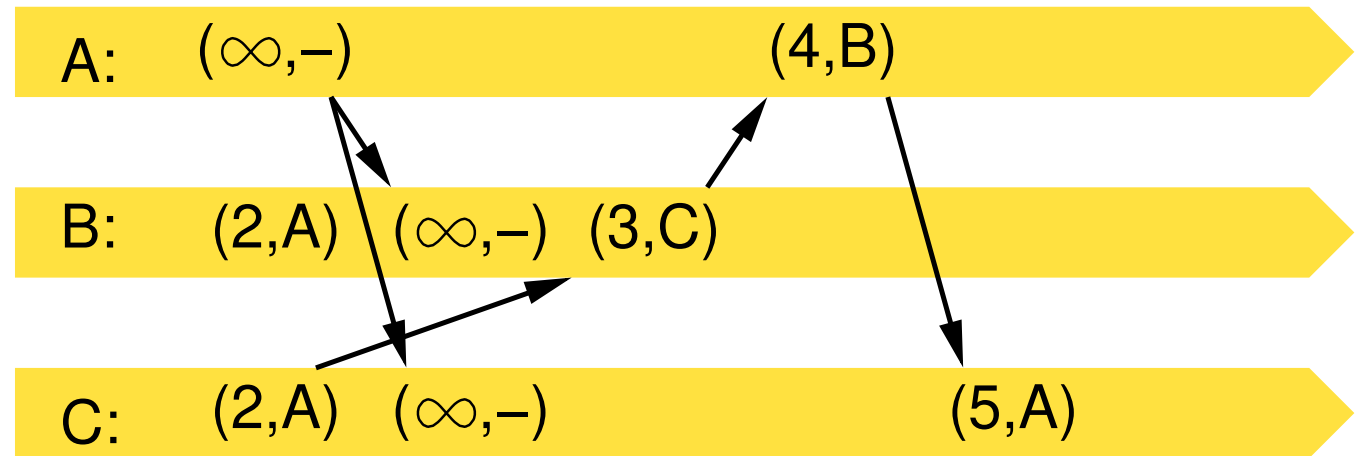
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:



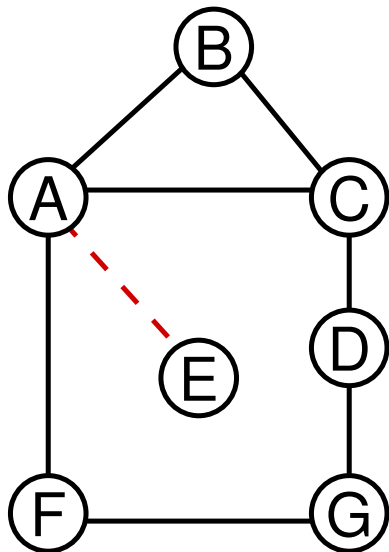
Zeit →

➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

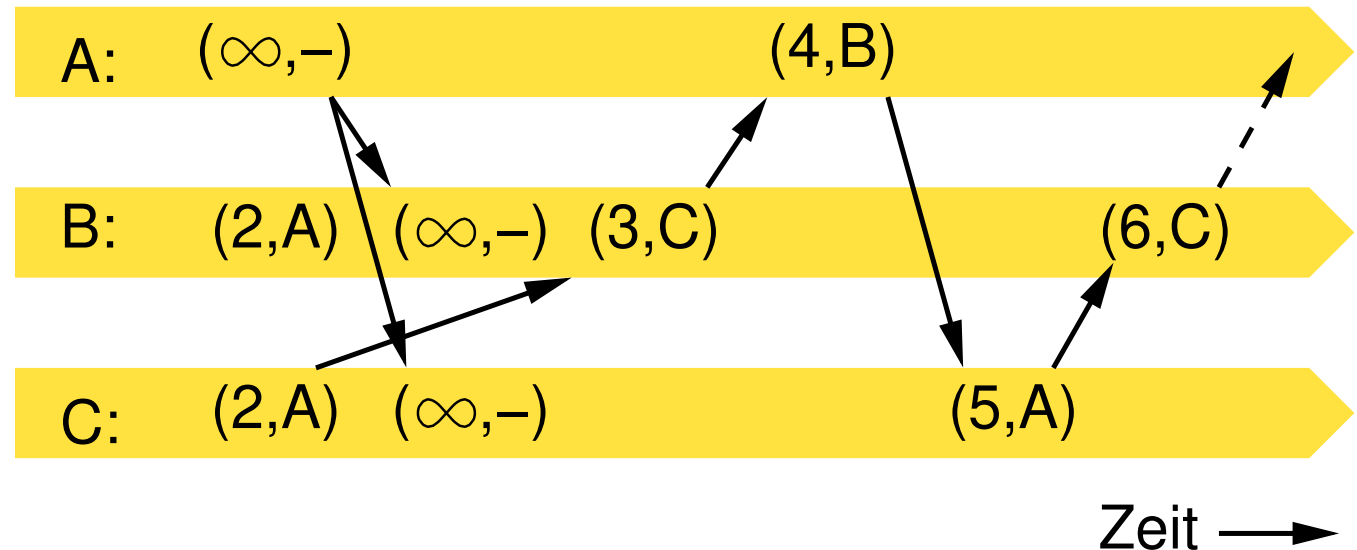
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:

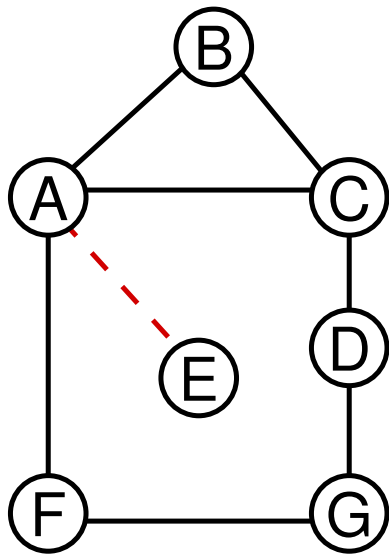


➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

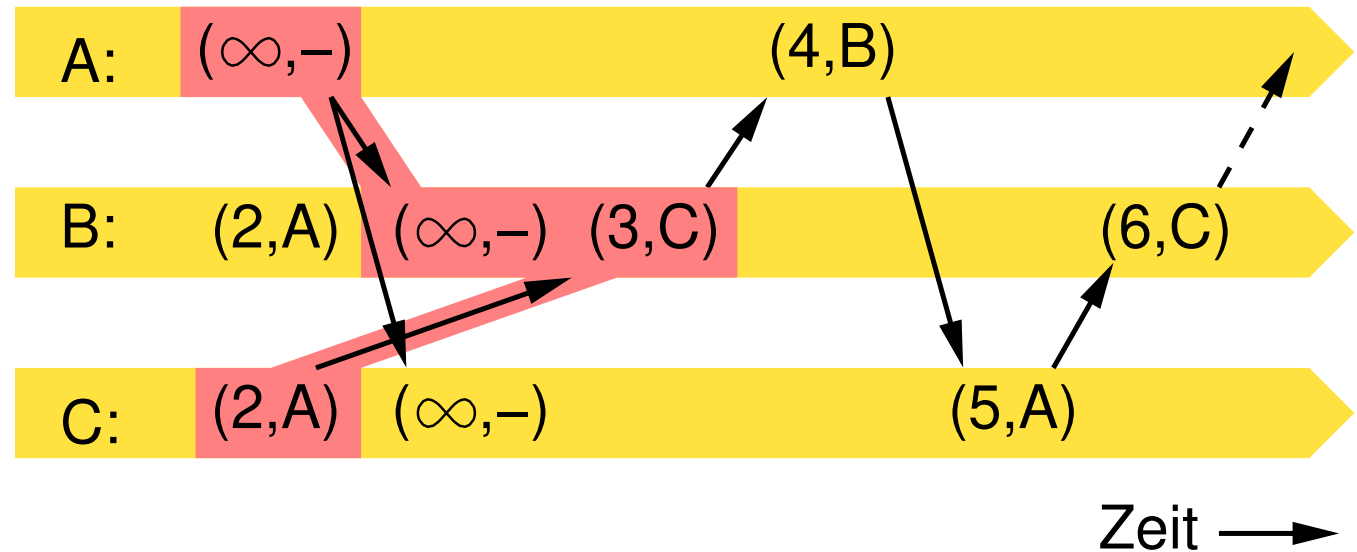
➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

Problem des Algorithmus: *Count-to-Infinity*

➔ Beispiel: A erkennt Ausfall der Verbindung zu E



Zeitliche Entwicklung der Distanz-Vektoren zu E:



➔ Keine wirklich gute, allgemeine Lösung des Problems

➔ pragmatisch: beschränke ∞ auf den Wert 16

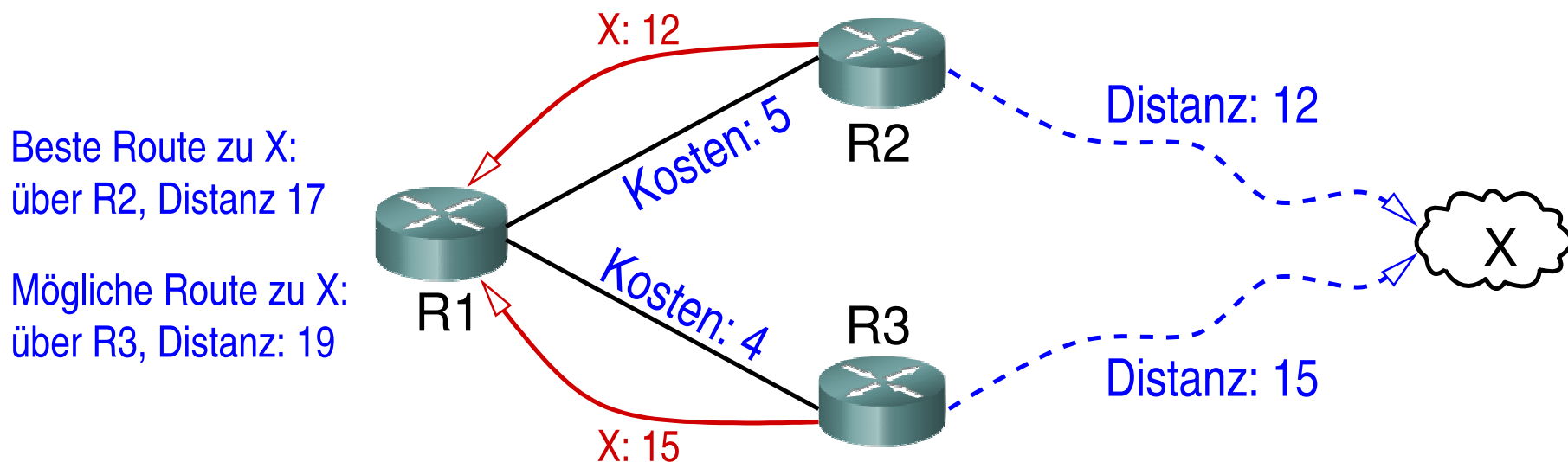


RIP (*Routing Information Protocol*)

- ➔ Einfaches *Distance Vector Routing* Protokoll
- ➔ Internet-Standard
- ➔ Alle Link-Kosten sind 1, d.h. Distanz = *Hop Count*
- ➔ Drei Versionen:
 - ➔ RIPv1: leitet keine Präfixlänge weiter
 - ➔ Subnetting nur möglich, wenn alle Subnetze des klassen-behafteten Netzes dieselbe Größe haben
 - ➔ d.h. Subnetzmaske ist global
 - ➔ RIPv2: ermöglicht klassenloses Routing
 - ➔ RIPv6: unterstützt IPv6

EIGRP (*Enhanced Interior Gateway Routing Protocol*)

- ➔ Erweitertes *Distance Vector Routing* Protokoll
- ➔ Cisco-proprietär, seit 2013 offener Internet-Standard
- ➔ Link-Kosten berücksichtigen Bandbreite und Latenz
- ➔ Unterstützt IPv4, IPv6 und andere Schicht-3-Protokolle
- ➔ Updates nur bei Änderungen, kein *Count-to-Infinity*
- ➔ Behält alle Routen, nicht nur die beste





- ➔ Grund„problem“ beim *Distance Vector Routing*:
 - ➔ Router haben ausschließlich lokale Information
- ➔ ***Link State Routing***:
 - ➔ Router erhalten Information über die Struktur des gesamten Netzwerks
- ➔ Vorgehensweise:
 - ➔ Kennenlernen der direkten Nachbarn
 - ➔ einschließlich der Link-Kosten
 - ➔ Versenden von Link State Paketen an **alle** anderen Router (***Reliable Flooding***)
 - ➔ Berechnung der kürzesten Wege mit Dijkstra-Algorithmus



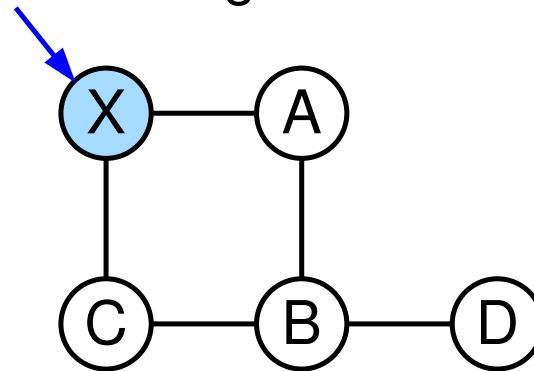
Link State Pakete

- ➔ Inhalt eines Link State Pakets:
 - ➔ ID des erzeugenden Routers
 - ➔ Liste der direkten Nachbarn mit Link-Kosten
 - ➔ Sequenznummer
 - ➔ Paket nur weitergeleitet, wenn die Sequenznummer größer als die des letzten weitergeleiteten Pakets ist
 - ➔ *Time-to-Live* (TTL)
 - ➔ jeder Router dekrementiert TTL
 - ➔ bei TTL = 0 wird das Paket gelöscht
- ➔ Versenden der Link State Pakete
 - ➔ Periodisch (\sim Stunden) oder bei Topologie-Änderungen

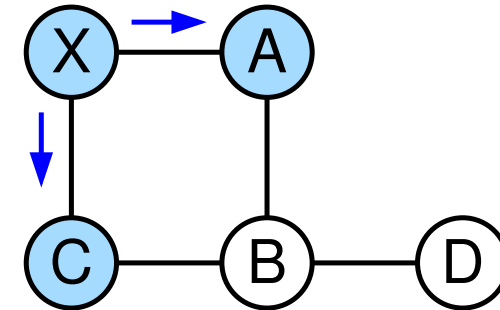
Reliable Flooding

➔ Flooding mit ACK und ggf. wiederholter Übertragung

(1) X erzeugt Paket

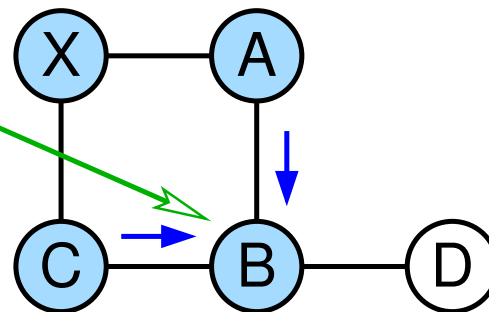


(2) X sendet an A und C

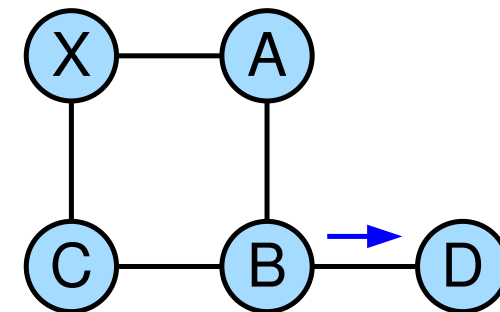


Sequenznummer verhindert, daß B Paket zweimal an D sendet

(3) A und C senden an B



(4) B sendet an D





Dijkstra-Algorithmus zur Bestimmung kürzester Wege

- ➔ Eingabe: N : Knotenmenge, $l(i, j)$: Link-Kosten, s : Startknoten
- ➔ Ausgabe: $C(n)$: Pfad-Kosten von s zu n
- ➔ Algorithmus:

$$M = \{s\}$$

Für alle $n \in N - \{s\}$: $C(n) = l(s, n)$

Solange $M \neq N$:

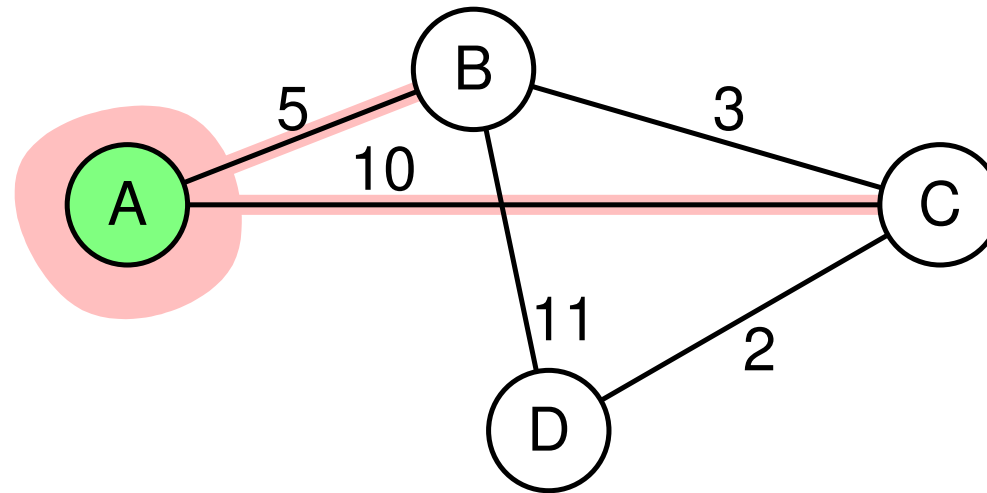
Wähle $w \in N - M$ so, daß $C(w)$ minimal ist

$$M = M \cup \{w\}$$

Für alle $n \in N - M$:

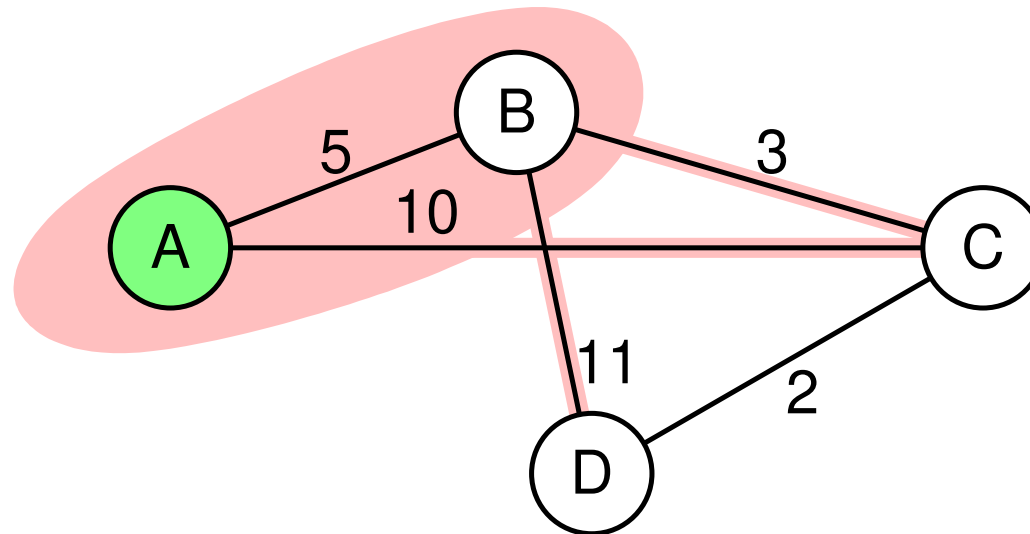
$$C(n) = \min(C(n), C(w) + l(w, n))$$

Beispiel



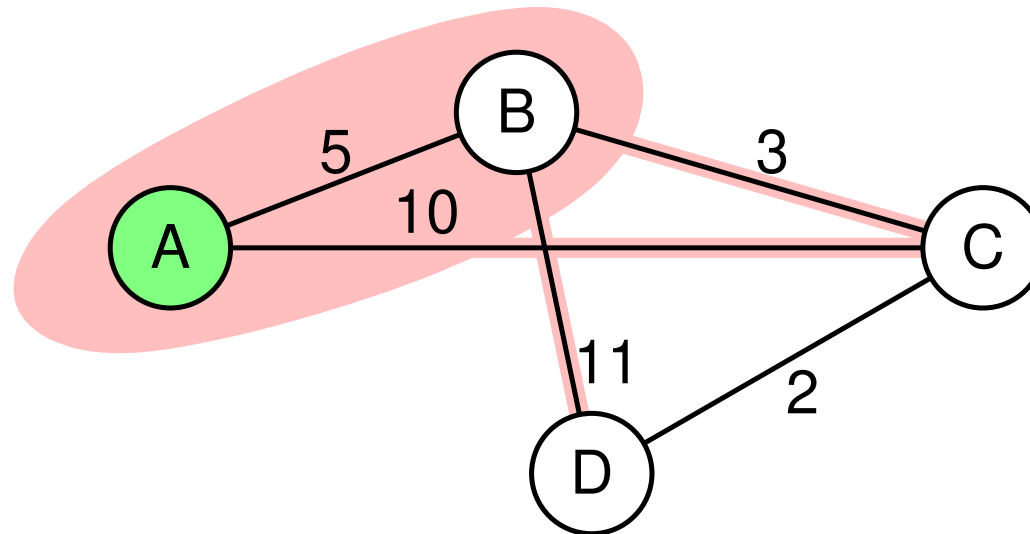
Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞

Beispiel



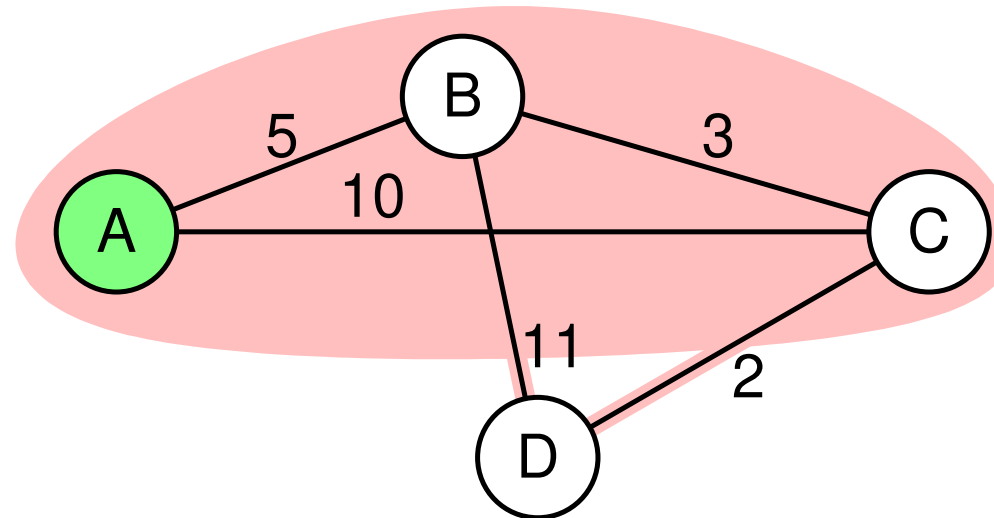
Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞
1	B	{A,B}	5		

Beispiel



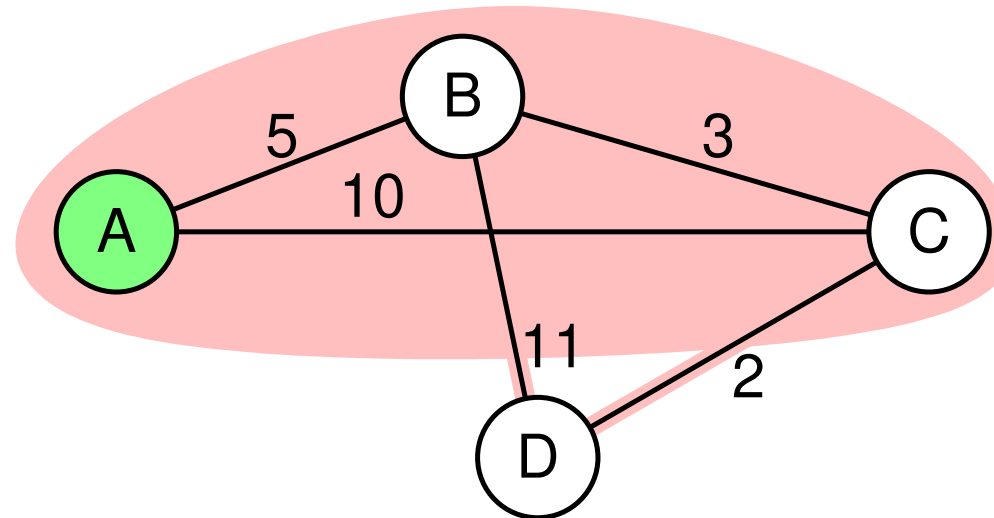
Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞
1	B	{A,B}	5	8	16

Beispiel



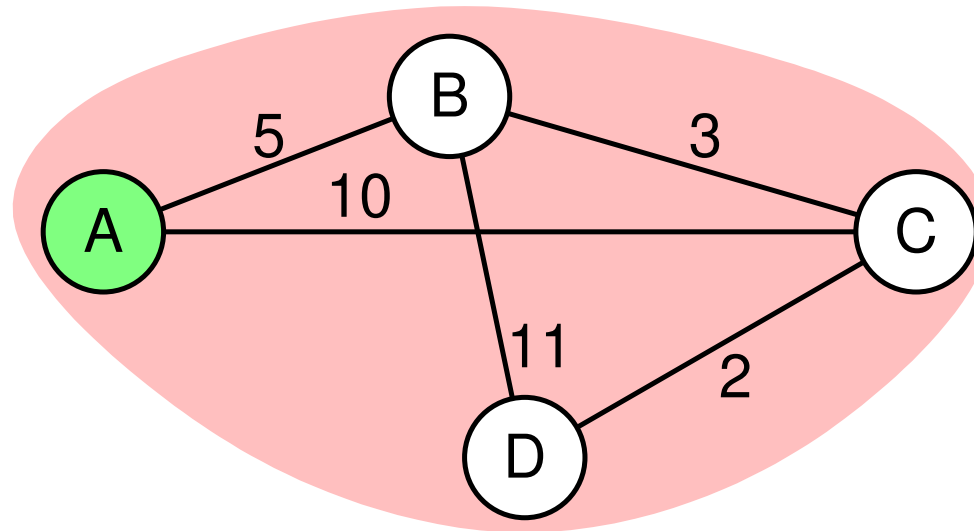
Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞
1	B	{A,B}	5	8	16
2	C	{A,B,C}	5	8	

Beispiel



Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞
1	B	{A,B}	5	8	16
2	C	{A,B,C}	5	8	10

Beispiel



Schritt	w	M	$C(B)$	$C(C)$	$C(D)$
Initial		{A}	5	10	∞
1	B	{A,B}	5	8	16
2	C	{A,B,C}	5	8	10
3	D	{A,B,C,D}	5	8	10

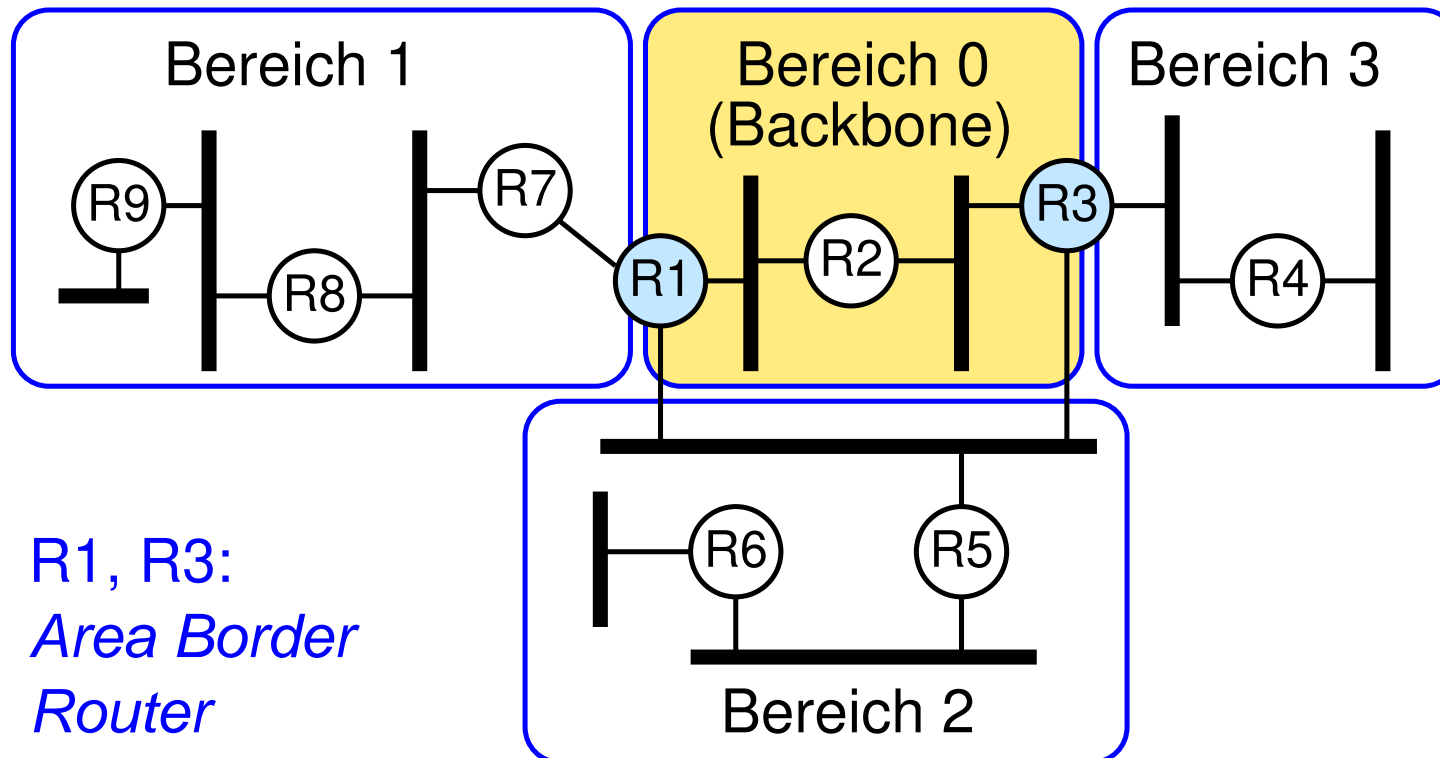


OSPF (*Open Shortest Path First*)

- ➔ Weit verbreitetes *Link State Routing* Protokoll
- ➔ Internet-Standard
- ➔ Link Metrik nicht spezifiziert, in der Praxis: Bandbreite
- ➔ Versionen: OSPFv2 für IPv4, OSPFv3 für IPv6
- ➔ Besonderheit in Mehrfachzugriffsnetzen:
 - ➔ Router wählen einen „designierten“ Router (DR) und einen Backup DR (BDR)
 - ➔ bei Ausfall DR: BDR wird neuer DR, Neuwahl BDR
 - ➔ Link State Pakete werden nur an diese gesendet und vom DR an alle weiterverteilt
 - ➔ verhindert exzessives Flooding im Netz

Multi-Area OSPF

- ➔ Für große *Routing-Domains*:
 - ➔ OSPF erlaubt Einführung einer weiteren Hierarchieebene:
Routing-Bereiche (Areas)
- ➔ Beispiel:

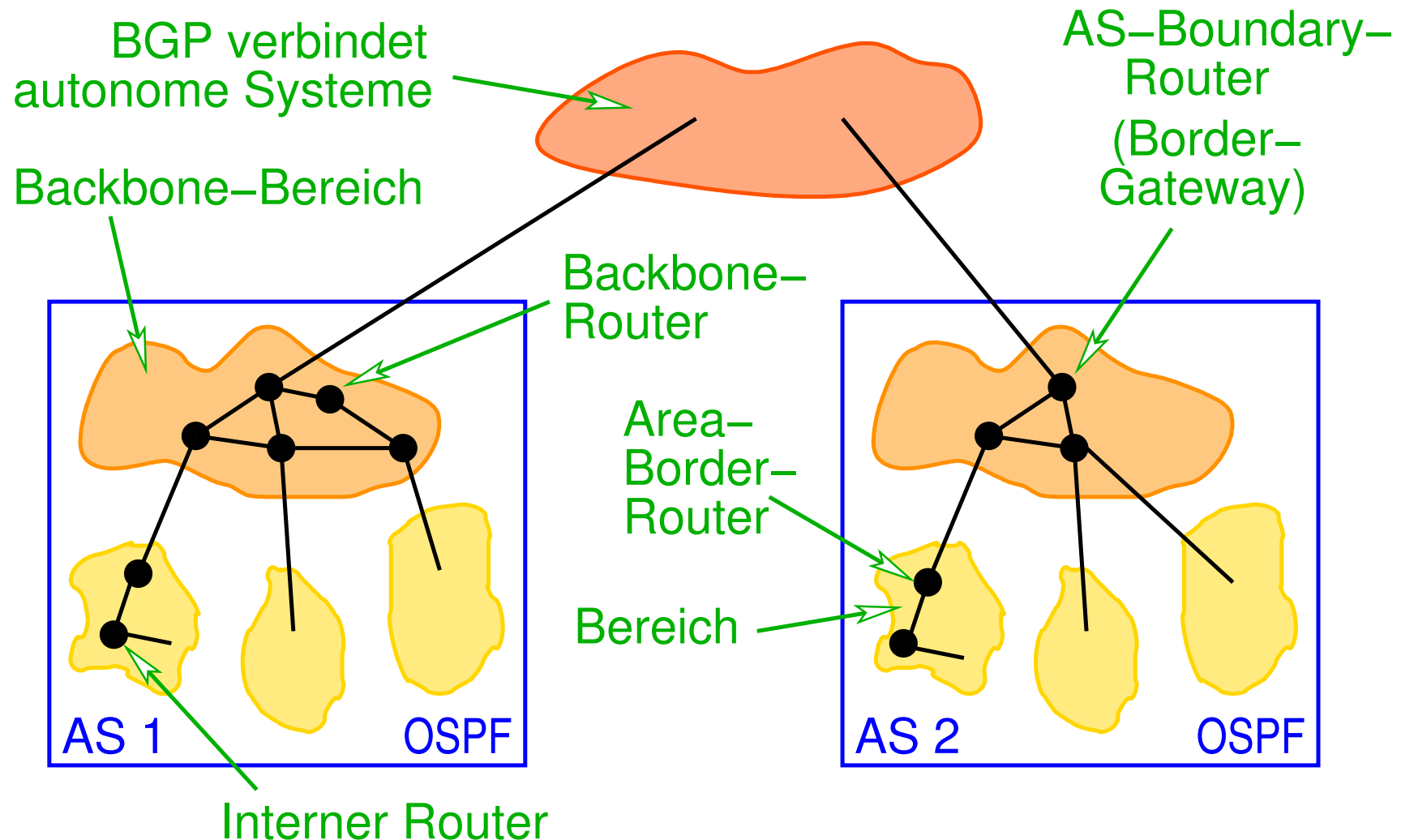




Multi-Area OSPF ...

- ➔ Innerhalb jedes Bereichs: *Flooding* von Link-State-Paketen
- ➔ *Area Border Router* (ABR) geben diese nicht weiter
- ➔ Stattdessen: ABR sendet zusammengefaßte Information
 - ➔ nur ein Link-State-Paket für den gesamten Bereich
 - ➔ ABR spiegelt vor, daß alle Hosts in seinem Bereich **direkt** mit ihm verbunden sind
- ➔ Pakete zwischen Bereichen immer über ABR geleitet
 - ➔ bei mehreren ABR: automatische Auswahl über die Link-Kosten
- ➔ Damit: bessere Skalierbarkeit
 - ➔ kleinere Graphen in den einzelnen Routing-Bereichen
 - ➔ weniger Neuberechnungen der kürzesten Wege
 - ➔ evtl. aber suboptimale Routen

Routing-Hierarchie mit Multi-Area OSPF





Routing innerhalb und außerhalb von Domains

- ➔ Innerhalb einer Domain: RIP, OSPF
 - ➔ Bestimmung optimaler Routen
- ➔ Zwischen Domains: **Border Gateway Protocol (BGP)**
 - ➔ Autonome Systeme \Rightarrow keine gemeinsame Metrik
 - ➔ Routen werden „politisch“ bestimmt
 - ➔ „benutze Provider B für Adressen xyz“
 - ➔ „benutze Pfad über möglichst wenige AS“
 - ➔ Wichtigstes Ziel: Erreichbarkeit
 - ➔ „gute“ Routen sind sekundär

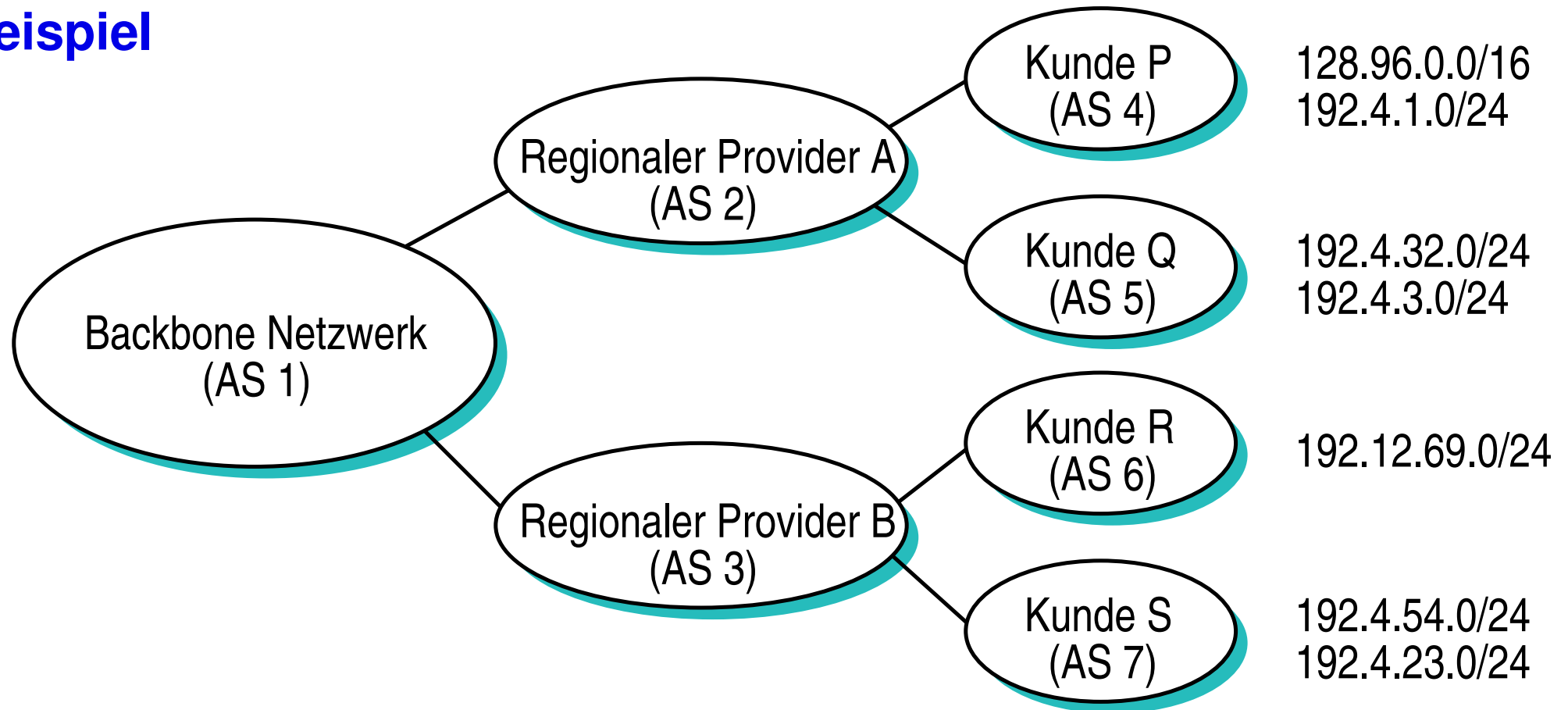


Routing mit BGP

- ➔ Jedes Autonome System (AS) hat
 - ➔ ein oder mehrere *Border Router*
 - ➔ Verbindung zu anderen AS
 - ➔ einen BGP Sprecher, der bekanntgibt:
 - ➔ lokales Netzwerk
 - ➔ über dieses AS erreichbare Netzwerke
(nur, wenn das AS Pakete an andere AS weiterleitet)
- ➔ Bekanntgegeben werden vollständige Pfade
 - ➔ zur Vermeidung von zyklischen Routen



Beispiel



- ➔ AS 2 gibt (u.a.) bekannt: „ich kann AS 4, AS 5 direkt erreichen“
- ➔ Netze 128.96.0.0/16, 192.4.1.0/24, 192.4.32.0/24, 192.4.3.0/24
- ➔ AS 1 gibt (u.a.) bekannt: „ich kann AS 4, AS 5 über AS 2 erreichen“



- ➔ Routing „im kleinen“ (innerhalb einer Domain):
 - ➔ Suche optimale Pfade
 - ➔ *Distance Vector Routing* (nur mit lokaler Information)
 - ➔ *Link State Routing* (globale Information, *reliable Flooding*)
- ➔ Routing „im großen“ (zwischen Domains)
 - ➔ *Border Gateway Protocol*
 - ➔ Bekanntgabe der Erreichbarkeit
 - ➔ Routenwahl ist „politische“ Entscheidung

Nächste Lektion:

- ➔ Ende-zu-Ende Protokolle: UDP, TCP