

Projets de synthèse MASTER 2 Réseau 2009	1
Modèle de pannes des machines dans un simulateur de réseaux sans fils	2
Simulation de protocoles pour les Réseaux de Robots	3
Diffusion Totalemment Ordonnée et Erlang	5
Etude de trafic P2P dans les réseaux maillées sans-fil.....	6
Implémentation d'une métrique de routage dans les réseaux ad hoc.....	8
Modèle de Trafic routier dans VANETs	10

MODELE DE PANNES DES MACHINES DANS UN SIMULATEUR DE RESEAUX SANS FILS

ENCADRANT:

Sebastien.Tixeuil@lip6.fr

NOMBRE D'ETUDIANTS :

3 ou 4

DESCRIPTION GENERALE:

Sinalgo est un simulateur de haut niveau pour les réseaux sans fils. Son architecture modulaire lui permet de spécifier plusieurs modèles de communication ou de répartition.

OBJECTIF:

Le but du projet est de concevoir et de programmer un module permettant de gérer les pannes de machines dans le simulateur, de manière à ce que cette gestion soit transparente vis à vis du protocole simulé (c'est à dire que l'on doit pouvoir, avec le même protocole, pouvoir evaluer sa performance avec différents modèles de pannes).

DEROULEMENT:

- Etude des types de pannes classiques dans les réseaux sans fils
- Conception d'un ensemble de classes Java formant un module pour les modèles de pannes
- Mise en oeuvre du module développé
- Evaluation de protocoles existants avec différents types de pannes.

PRE-REQUIS :

Machine avec compilateur et machine virtuelle Java

Connaissance de la programmation en Java

RÉFÉRENCES :

<http://dgc.ethz.ch/projects/sinalgo/index.html>

SIMULATION DE PROTOCOLES POUR LES RESEAUX DE ROBOTS

ENCADRANT :

Sebastien.Tixeuil@lip6.fr

NOMBRE D'ETUDIANTS :

3 ou 4

DESCRIPTION GENERALE :

Les réseaux de robots mobiles sont actuellement développés pour diverses tâches dangereuses ou problématiques pour une intervention humaine.

OBJECTIF :

L'objectif de ce projet est d'implanter des protocoles pour robots dans un simulateur existant.

DEROULEMENT :

Le projet comporte trois étapes:

- Etude des simulateurs existants et de leur adéquation aux protocoles distribués (par exemple Microsoft Robotics Studio)
- Implantation de protocoles de formation d'un cercle biangulaire de Katreniak [2].
- Implantation du protocole de formation d'un n-gone de Dieudonne et al [1].

PRE-REQUIS :

Machine de développement (avec Windows dans le cas de l'utilisation de Microsoft Robotics Studio)

REFERENCES:

[1] Yoann Dieudonne, Ouidad Labbani-Igbida, and Franck Petit. Circle formation of weak mobile robots. In Ajoy Kumar Datta and Maria Gradinariu, editors, SSS, volume 4280 of Lecture Notes in Computer Science, pages 262-275. Springer, 2006.

[2] Branislav Katreniak. Biangular circle formation by asynchronous mobile robots. In Andrzej Pelc and Michel Raynal, editors, SIROCCO, volume 3499 of Lecture Notes in Computer Science, pages 185-199. Springer, 2005.

[http://msdn2.microsoft.com/fr-fr/robotics/default\(en-us\).aspx](http://msdn2.microsoft.com/fr-fr/robotics/default(en-us).aspx)

DIFFUSION TOTALEMENT ORDONNEE ET ERLANG

ENCADRANT:

Sebastien.Tixeuil@lip6.fr

NOMBRE D'ETUDIANTS :

3 ou 4

DESCRIPTION GENERALE :

La diffusion totalement ordonnée (ou total order broadcast en anglais) est une primitive de diffusion qui assure que tous les participants recevront tous les messages et dans le même ordre, y compris lorsque les participants du protocole peuvent être sujets à des pannes de type crash, indétectables et inopinées.

Exemple, si A envoie "a", B "b" et C "c", et que A reçoit "a c b", alors B et C devront recevoir "a c b".

OBJECTIF :

L'objet de ce projet est d'implanter un tel protocole (imposé et détaillé plus tard) et de le tester sur un véritable réseau.

L'implantation devra obligatoire être effectuée en Erlang (Ericsson Language).

On insistera sur la modularité du code et sur sa clarté. L'utilisation de bibliothèques externes peut être envisagée.

Les protocoles de test constituent une part importante du projet et doivent servir à valider les performances de l'algorithme. Pour cela, on réalisera des scénarios de tests (sans pannes, avec divers types de pannes, etc.) et on comparera les résultats obtenus avec un autre algorithme fourni (plus simple). Le cas échéant, des améliorations aux protocoles pourront être proposées.

PRE-REQUIS :

- Machine avec un compilateur Erlang installé (à télécharger à l'URL ci-dessous)

REFERENCES :

<http://www.erlang.org>

ENCADRANT :

Rami.Langar@lip6.fr

NOMBRE D'ETUDIANTS :

3 – 4

DESCRIPTION GENERALE :

Les réseaux maillés sans fil (WMN : Wireless Mesh Networks) [1] sont une technologie émergente, principalement présentée comme un moyen de construire des réseaux de communautés (campus, entreprises, villes) à bas coût. Ce type de réseaux présente plusieurs défis notamment le routage des données avec QoS.

Dans ce projet, nous nous intéressons particulièrement à l'impact du trafic paire-à-paire (P2P : peer-to-peer) dans les réseaux maillés sans-fil. En effet, deux types de trafic de données sont distingués : un trafic primaire entre un utilisateur et l'extérieur du réseau en passant par un gateway (GW) et un trafic P2P entre les utilisateurs eux-mêmes sans devoir passer par le GW.

OBJECTIF :

Le but de ce projet est d'étudier l'impact du trafic P2P sur le trafic primaire à travers plusieurs simulations sur NS-2 [2].

PRE-REQUIS :

Connaissance des réseaux maillés sans-fil.

Bonne connaissance de la programmation C/C++.

Connaissance de la simulation à événements discret : Simulateur NS-2.

Machine avec NS-2.

DÉROULEMENT :

Définir un scénario et réaliser des simulations où tout le trafic est d'abord dirigé vers le GW jusqu'à saturation de ce nœud afin de déterminer la capacité maximale supportée par le réseau.

Prendre le même scénario et définir la quantité du trafic primaire à simuler vers le GW et puis ajouter graduellement un trafic P2P dans le réseau. C'est-à-dire un trafic direct entre les nœuds sans passer par le GW (on ajoute par exemple 10% puis 20% puis 30%, ...), jusqu'à saturation du réseau.

Analyser l'impact de ce trafic en termes de débit total calculé au niveau du GW.

Effectuer ces simulations pour le protocole de routage AODV [3] implémenté déjà sur NS-2.

Démonstration des résultats obtenus.

REFERENCES :

[1] I.F. Akyildiz, X. Wang, W. Wang, "Wireless mesh networks: a survey", *Computer Networks Journal*. 47 (4) (2005) 445–487.

[2] <http://www.isi.edu/nsnam/ns/>

[3] C.E. Perkins, E.B. Royer, Ad-hoc on-demand distance vector routing, in *IEEE Workshop on mobile computing and systems and applications*, 1999.

IMPLEMENTATION D'UNE METRIQUE DE ROUTAGE DANS LES RESEAUX AD HOC

ENCADRANT :

Rami Langar (rami.langar@lip6.fr)

NOMBRE D'ÉTUDIANTS :

3 – 4

OBJECTIF :

Le but de ce projet est d'intégrer une nouvelle métrique de routage dans les réseaux ad hoc qui tient compte de la qualité d'un lien sans-fil. En effet, l'utilisation traditionnelle du plus court chemin en termes de nombre de sauts (Hop Count) n'est pas représentative de la qualité des liens sans fil, ce qui entraîne une réduction du débit. Plusieurs métriques ont été proposées dans la littérature pour augmenter le débit total dans le réseau. On peut citer: ETX (Expected Transmission Count) [1].

Nous vous demandons d'intégrer cette métrique dans le protocole de routage AODV (Ad hoc On demand Distance Vector) [2], déjà implémenté dans le simulateur NS-2 [3] et d'étudier son impact sur les performances du réseau (en termes de débit total et de taux de perte des paquets).

PRÉ-REQUIS :

Connaissance des réseaux sans-fil.

Bonne connaissance de la programmation C/C++.

Connaissance de la simulation à événements discret : Simulateur NS-2.

Machine avec NS-2.

DÉROULEMENT :

Lire l'article présenté dans [1] afin de comprendre l'implémentation de cette nouvelle métrique.

Analyser l'implémentation du protocole AODV dans NS-2.

Etendre le protocole AODV en utilisant la métrique mentionnée ci-dessus. A savoir que l'implémentation actuelle d'AODV utilise la métrique de routage traditionnelle Hop Count.

Définir un scénario et réaliser des simulations pour comparer les performances du protocole AODV avec 2 métriques de routage : Hop Count et ETX.

Démonstration des résultats obtenus.

RÉFÉRENCES :

- [1] D. De Couto, D. Aguayo, J. Bicket, R. Morris, A high throughput path metric for multi-hop wireless routing, in ACM MobiCom'03.
- [2] C.E. Perkins, E.B. Royer, Ad-hoc on-demand distance vector routing, in IEEE Workshop on mobile computing and systems and applications, 1999.
- [3] <http://www.isi.edu/nsnam/ns/>

MODELE DE TRAFIC ROUTIER DANS VANETS

ENCADRANT:

Rami.Langar@lip6.fr

NOMBRE D'ETUDIANTS:

3 – 4

DESCRIPTION GENERALE :

Les réseaux véhiculaires VANETs (Vehicular Adhoc Networks) sont devenus ces dernières années l'un de domaines de recherche les plus attractifs dans le monde des réseaux sans fils. Il y a plusieurs applications émergentes qui sont spécifiques pour les réseaux véhiculaires sans fils. Par exemple, les applications de sécurité civile (safety) aideront à diminuer le nombre d'accidents sur les routes, les services de gestion du trafic en temps-réel peuvent informer d'une manière plus intelligente les conducteurs sur l'état du trafic routier, ainsi que les applications commerciales dans le voisinage du conducteur. Pour supporter efficacement ces applications, des protocoles de communications doivent être développés et standardisés.

Dans ce projet, nous nous intéressons particulièrement à un modèle de trafic routier comme présenté dans [1]. Ce modèle consiste, pour chaque nœud, à reproduire le comportement type d'un automobiliste qui réagit en fonction de son environnement. A chaque véhicule est associée une vitesse cible qui est la vitesse à laquelle le conducteur roulerait s'il était seul sur sa voie. S'il n'est pas seul, trois types de comportement sont identifiés :

Free-flow: le véhicule se déplace librement et peut changer de voie sur tirage d'une probabilité.

Car-following: un véhicule se déplace en fonction du véhicule qu'il suit sur la même voie.

Emergency: le véhicule maintient une distance de sécurité avec le véhicule qui est devant lui.

Le but est d'intégrer ce modèle avec le simulateur NS-2 [2].

PRE-REQUIS :

Connaissance des réseaux sans-fil

Bonne connaissance de la programmation C

DÉROULEMENT :

- Lire l'article présenté dans [1].

- Développer en C le modèle de trafic routier présenté ci-dessus et qui va s'interfacer avec NS-2.
- Définir un scénario simple dans NS-2 pour tester le modèle développé.
- Démonstration des résultats obtenus.

REFERENCES :

[1] Ahmed K. I., « Modeling Drivers' Acceleration and Lane Changing Behavior », Doctor of Science in Transportation Systems, Massachusetts Institute of Technology, Boston (MA), 1999.

[2] <http://www.isi.edu/nsnam/ns/>