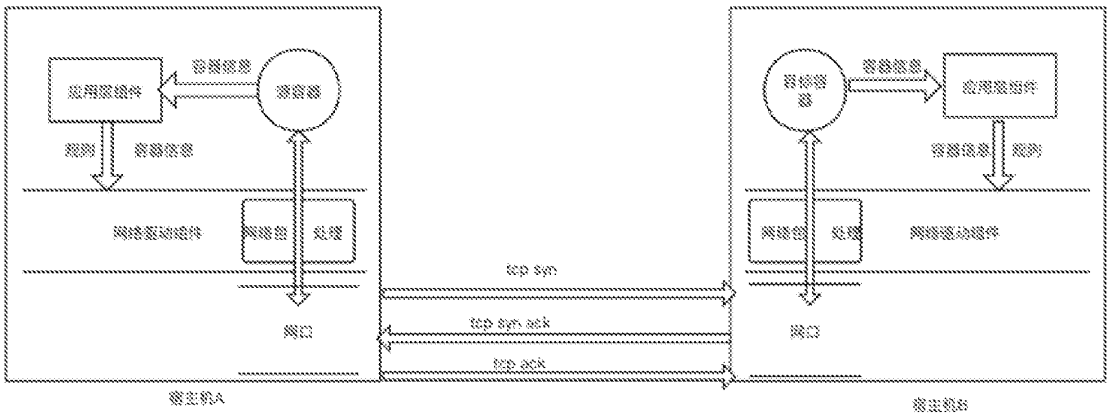


图 1

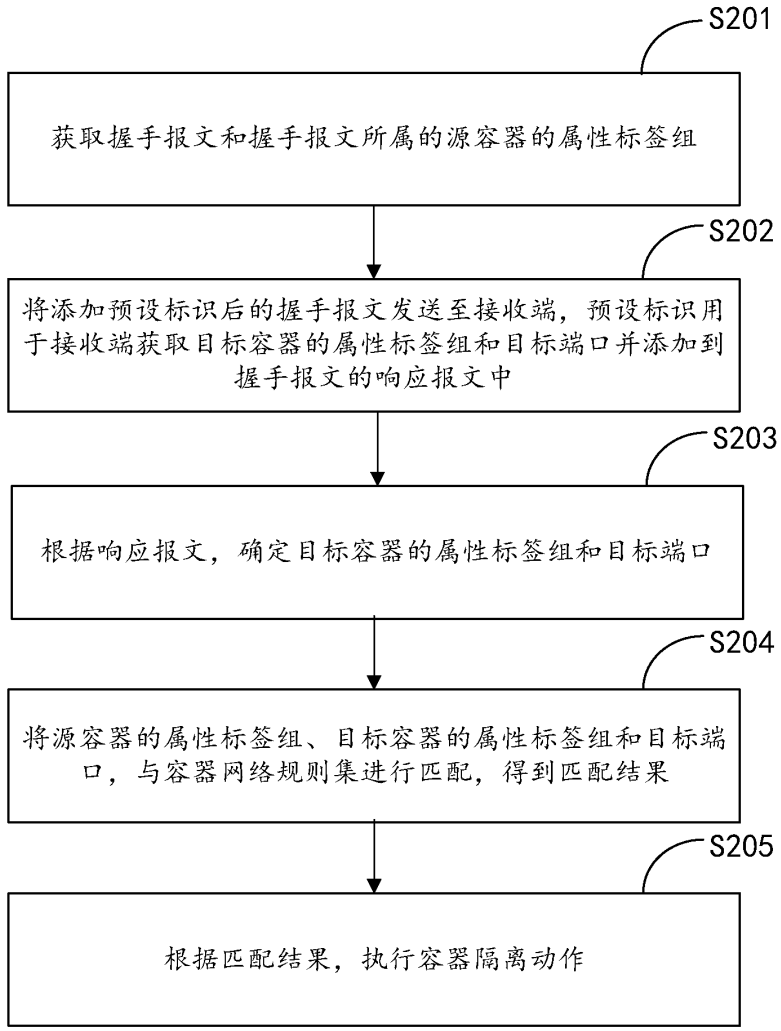

S201
获取握手报文和握手报文所属的源容器的属性标签组
S202
将添加预设标识后的握手报文发送至接收端，预设标识用于接收端获取目标容器的属性标签组和目标端口并添加到握手报文的响应报文中
S203
根据响应报文，确定目标容器的属性标签组和目标端口
S204
将源容器的属性标签组、目标容器的属性标签组和目标端口，与容器网络规则集进行匹配，得到匹配结果
S205
根据匹配结果，执行容器隔离动作

图 2

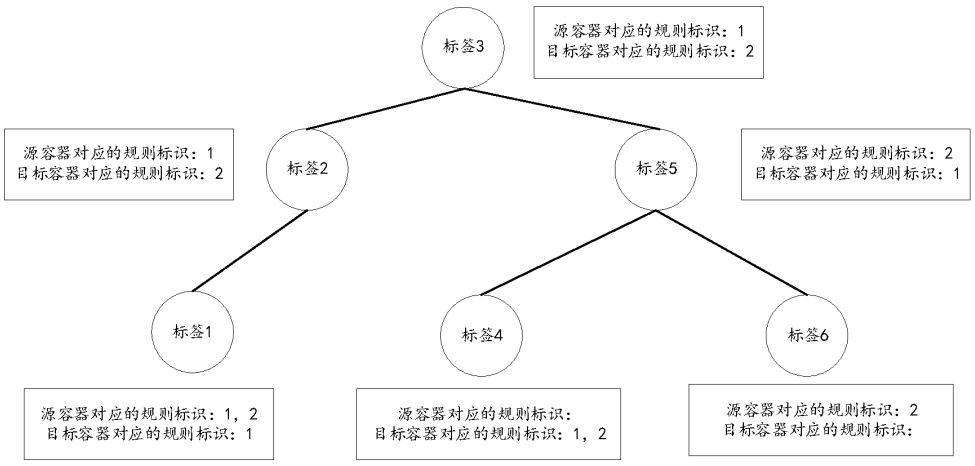

标签3
源容器对应的规则标识：1
目标容器对应的规则标识：2
源容器对应的规则标识：1
目标容器对应的规则标识：2
标签2
标签5
源容器对应的规则标识：2
目标容器对应的规则标识：1
标签1
标签4
标签6
源容器对应的规则标识：1，2
目标容器对应的规则标识：1
源容器对应的规则标识：
目标容器对应的规则标识：1，2
源容器对应的规则标识：2
目标容器对应的规则标识：

图 3

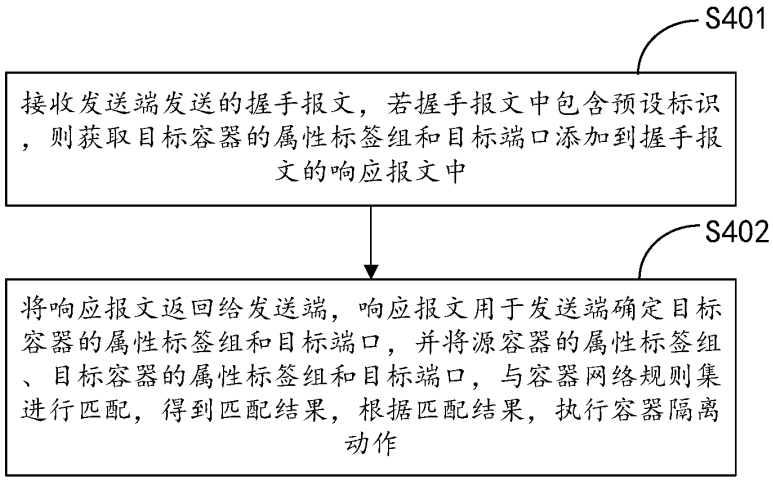

S401
接收发送端发送的握手报文，若握手报文中包含预设标识，则获取目标容器的属性标签组和目标端口添加到握手报文的响应报文中
S402
将响应报文返回给发送端，响应报文用于发送端确定目标容器的属性标签组和目标端口，并将源容器的属性标签组、目标容器的属性标签组和目标端口，与容器网络规则集进行匹配，得到匹配结果，根据匹配结果，执行容器隔离动作

图 4

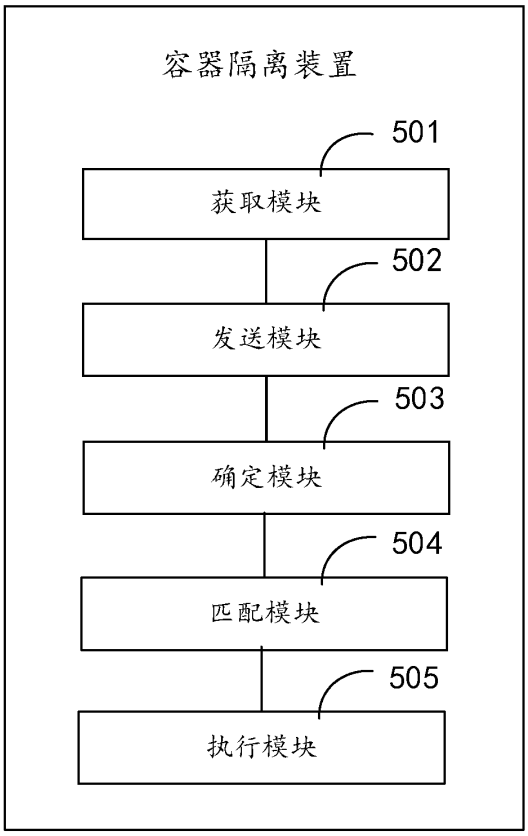

容器隔离装置
501
获取模块
502
发送模块
503
确定模块
504
匹配模块
505
执行模块

图 5

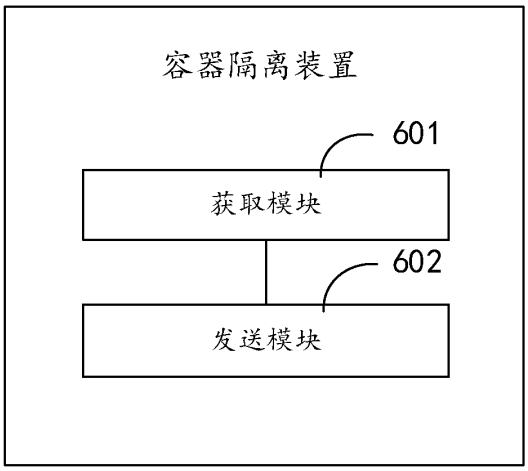


图 6

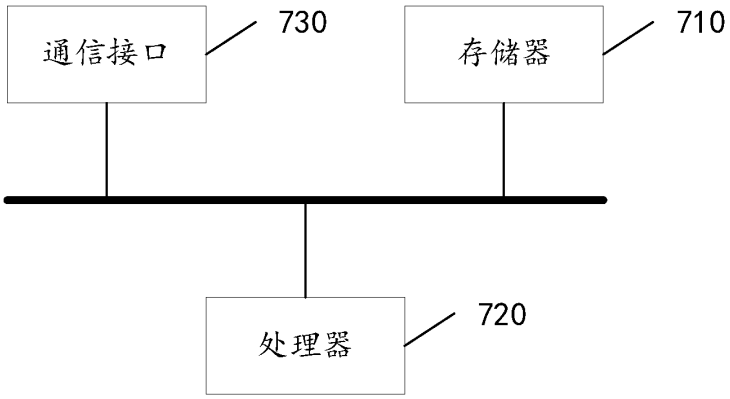


图 7