

# Rechnernetze

[github/bircni](#)

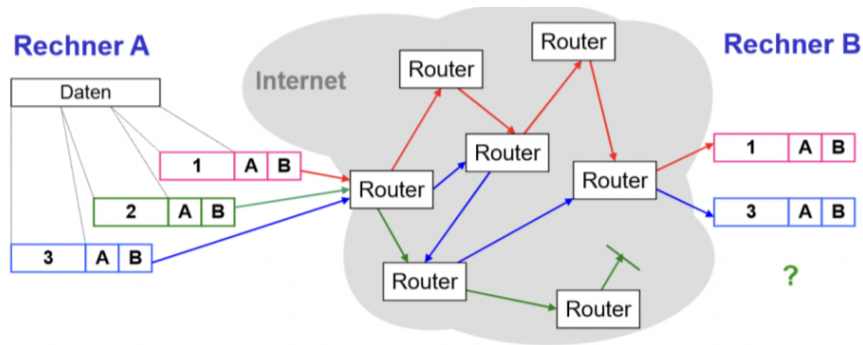
# Inhaltsverzeichnis

	Seite
<b>1 Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1 Datenübertragung im Internet . . . . .	1
1.2 ISO/OSI-Modell . . . . .	2
<b>2 Datenübertragung</b>	<b>4</b>
2.1 Fourieranalyse . . . . .	4
2.2 Dämpfung $D$ . . . . .	4
2.3 Bandbreite $B$ . . . . .	4
2.4 Nyquist-Theorem . . . . .	5
2.5 Shannon'scher Kanalkapazitätssatz . . . . .	5
2.6 Bitrate vs. Signalgeschwindigkeit . . . . .	5
2.7 Die Ende-zu-Ende-Verzögerung von Datenpaketen . . . . .	6
2.8 Grundlegende Übertragungstechniken . . . . .	7
2.9 Digitale Leitungscodierung . . . . .	7
<b>3 Die Sicherungsschicht und lokale Netze</b>	<b>10</b>
3.1 Rahmenbildung und Fehlererkennung . . . . .	11
3.2 Prinzipien der gesicherten Datenübertragung . . . . .	13
3.3 Ethernet (IEEE 802.3) . . . . .	14

# 1 Einleitung

## 1.1 Datenübertragung im Internet

- Die Bitübertragungsschicht
  - Bit wird in Form physikalischer Signale übertragen
  - Übertragungsmedien
    - \* Kupferkabel - elektrische Signale
    - \* Glasfaserkabel - Lichtpulse (Intensität)
    - \* Funkwellen - Amplitude, Frequenz
  - Problem: Übertragungsfehler wegen Signalverfälschung
- Die Sicherungsschicht
  - Verantwortlich für zuverlässigen Datenaustausch zwischen direkt verbundenen Rechnern
  - Möglichkeiten: Punkt zu Punkt, Bus, Stern
  - Aufgaben:
    - \* Framing: Generierung der Datenpakete
    - \* Fehlererkennung: Generierung der Prüfsummen
    - \* (Bus)Media-Access-Control (MAC): Wer darf wann senden?
    - \* (Stern)Hardware-Adressierung: Eindeutige Adressierung der Interfaces
- Die Vermittlungsschicht (IP)
  - IP ist optimiert für Datenübertragung über heterogene, nicht zuverlässige Netzwerke
    - \* Übertragung erfolgt in Form unabhängiger Pakete
    - \* Einheitliches, übergreifendes Adressschema
    - \* Keine Mechanismen zur Fehlerbehebung
- Die Transportschicht (TCP)
  - Ziel:
    - \* Zuverlässigkeit des Datentransports
    - \* Sicherung der Übertragung zwischen Anwendungsprozessen



- TCP:
  - \* Anwendung übergibt Daten an die TCP-Schicht
  - \* korrekter Transport als Aufgabe von TCP

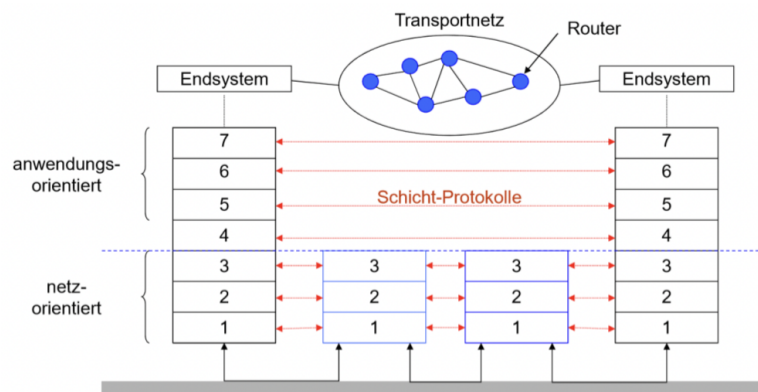
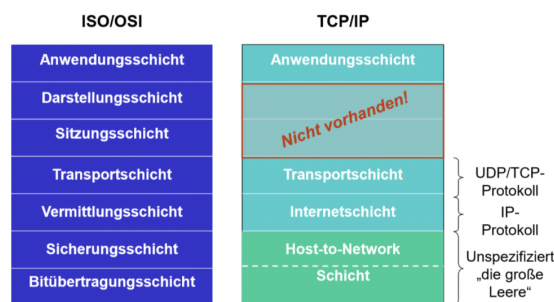
## 1.2 ISO/OSI-Modell

- 7 Schichten
- Jede Schicht definiert Funktionen die als Dienste der nächst höheren Schicht zu Verfügung stehen
- keine Implementierungsvorgaben
- höhere Schicht nutzt die Funktionen der darunter liegenden Schicht
- Prinzip: "Information Hiding"
- Grobstruktur:
  - Schicht 1-3: Netz orientiert, reine Transportfunktionalitäten, Inhalt irrelevant
  - Schicht 4: Verbindet die Netz- und Anwendungsschicht
  - Schicht 5-7: Anwendungs orientiert, Festlegung des Datenaustauschs und Datenformats

7	Anwendungsschicht
6	Darstellungsschicht
5	Sitzungsschicht
4	Transportschicht
3	Vermittlungsschicht
2	Sicherungsschicht
1	Bitübertragungsschicht

- Funktionen der Schichten:

1. Bitübertragungsschicht: (Bit-Repräsentation)  
ermöglicht die Übertragung unstrukturierter Bitsröme; z.B. physikalische Darstellung
2. Sicherungsschicht: (Ethernet)  
dient zur Entdeckung von Übertragungsfehlern und deren Korrektur
3. Vermittlungsschicht: (IP)  
ermöglicht transparente Übertragung der Daten im Netzwerk (Routing)
4. Transportschicht: (TCP)  
Sicherung der Übertragung zw. zwei Anwendungen auf versch. Rechnern
5. Sitzungsschicht: (Dialog-Steuerung)  
sorgt für Synchronisation und den geregelten Dialogablauf zw. zwei Anwendungsprozessen (Login)
6. Darstellungsschicht:  
Umsetzung der Darstellungen der Informationen
7. Anwendungsschicht:  
einzige Zugriffsmöglichkeit der Anwendungsprozesse zur Datenübertragung (Mail,DNS)



## 2 Datenübertragung

### 2.1 Fourieranalyse

Jede periodische Funktion  $g(t)$  mit  $t$  (Zeit) und Periode  $T$  kann als Überlagerung von Sinus- und Cosinustermen dargestellt werden.

$$g(t) = \frac{1}{2}a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos(\omega_n t) + b_n \sin(\omega_n t)]$$

$a_n$  und  $b_n$  sind Fourierkoeffizienten mit  $\omega_n = 2\pi n/T$

Der  $n$ -te Summand heißt  $n$ -te Harmonische.

Ist  $g(t)$  der Spannungsverlust eines elektr. Signals dann ist  $(a_n^2 + b_n^2)$  proportional zur Leistung, die bei der Frequenz  $f_n$  übertragen wird.

Beispiel-Applet: <https://falstad.com/fourier>

### 2.2 Dämpfung D

Üblicherweise wird die Dämpfung in der Einheit Dezibel angegeben

$$D_{dB} = 10 * \log_{10}(P_{in}/P_{out})[dB]$$

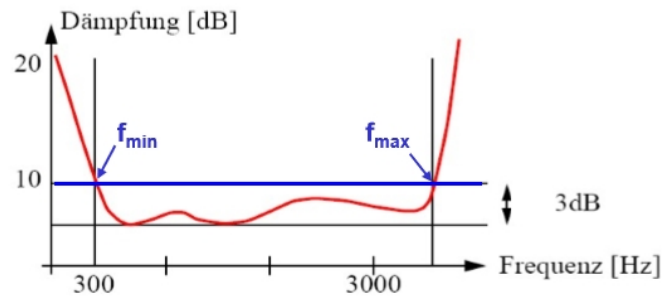
$$D_{dB} = 20 * \log_{10}(U_{in}/U_{out})[dB]$$

→ Unabhängig davon ob Leistung  $[P]$  oder Spannung  $[U]$  verglichen werden ergibt sich bei der Formel der gleiche Wert. Wird als Einheit dB verwendet, addieren sich die Dämpfungen einzelner Abschnitte.

### 2.3 Bandbreite B

Bandbreite eines Übertragungskanals  $B = f_{max} - f_{min}$

- Frequenzbereich der ohne wesentl. Dämpfung übertragen werden kann.
- $f_{max}$  und  $f_{min}$  sind dadurch gegeben, dass die außen liegenden Frequenzen unter 50% der leistungsstärksten Frequenzen liegen.



## 2.4 Nyquist-Theorem

Zusammenhang zwischen Bandbreite  $B$  und der maximal möglichen Datenrate  $D$  eines idealen Übertragungskanal:

$$D = 2 * B * \log_2(N)$$

- $B$  = Bandbreite des Übertragungskanal in [Hz]
- $N$  = Anzahl der möglichen diskreten Signalstufen pro Signaländerung
- $D$  = Datenrate in bps (Bit pro Sekunde)

Beispiel:

- Binäres Signal mit  $N=2$  und Übertragungskanal mit 3000Hz → maximal erreichbare Datenrate beträgt 6000 bps

## 2.5 Shannon'scher Kanalkapazitätssatz

- Maximale Datenrate eines realen Datenkanals
  - $D$  hängt vom "Signal-Rausch"-Abstand (SNR) ab
 
$$D = B * \log_2(1 + SNR)$$
    - $B$  = Bandbreite des Übertragungskanal in [Hz]
    - $SNR = P_S / P_R$
    - $P_S$  = mittlere Leistung im Nutzsignal
    - $P_R$  = mittlere Leistung im Rauschsignal
  - Die gebräuchliche Einheit von SNR ist [dB]
 
$$\rightarrow (SNR)_{dB} = 10 * \log_{10}(SNR)$$
- Beispiel
  - Übertragungskanal mit 3000 Hz (Telefon);  $(SNR)_{dB} = 30dB$ 
    - $SNR = 1000$
    - $D = 3000 * \log_2(1 + 1000) \approx 30000 \text{ bit/s}$

## 2.6 Bitrate vs. Signalgeschwindigkeit

- Signalgeschwindigkeit: Anzahl der Signalwechsel pro Sekunde

- Die Signalgeschwindigkeit wird in Baud [Bd] angegeben
- Oft auch als "Baudrate" bezeichnet
- Bit-Rate: Anzahl der übertragenen Bits pro Sekunde
  - Die Bitrate kann größer als die Baudrate werden
  - Für binäre Signalstufe (2-Stufen-Kodierung) gilt: Bitrate = Baudrate
  - Bei Nutzung einer 4-Stufen-Kodierung gilt: Bitrate = 2x Baudrate

## 2.7 Die Ende-zu-Ende-Verzögerung von Datenpaketen

- Zeit: Datenpaketübertragung von Quell-Knoten zu Ziel-Knoten
- Verzögerungsarten die zur Verzögerung beitragen:

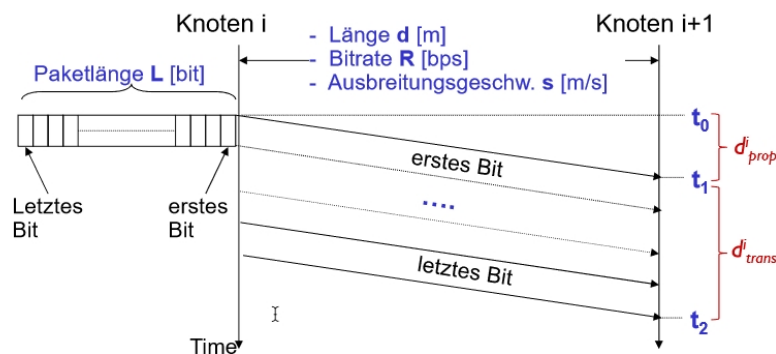
$$d_{end-to-end} = \sum_{i=1}^N d_{nodal}^i$$

- $d_{nodal}^i$  bezeichnet die Verzögerung in einem Knoten i
- Die Knoten-Verzögerung  $d_{nodal}^i$  setzt sich aus folgenden Anteilen zusammen:

$$d_{nodal}^i = d_{proc}^i + d_{queue}^i + d_{trans}^i + d_{prop}^i$$

- \*  $d_{proc}^i$  = Verarbeitungsverzögerung (processing delay)
- \*  $d_{queue}^i$  = Warteschlangenverzögerung (queuing delay)
- \*  $d_{trans}^i$  = Übertragungsverzögerung (transmission delay)
- \*  $d_{prop}^i$  = Ausbreitungsverzögerung (propagation delay)

► Die Übertragungsverzögerung  $d_{trans}^i$  und die Ausbreitungsverzögerung  $d_{prop}^i$



$$t_1 - t_0 = \text{Ausbreitungsverzögerung} = d [m] / s [m/s]$$

$$t_2 - t_1 = \text{Übertragungsverzögerung} = L [\text{bit}] / R [\text{bps}]$$

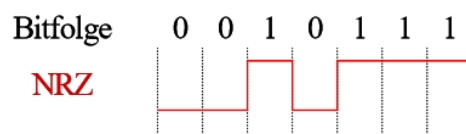


## 2.8 Grundlegende Übertragungstechniken

- Digitale Eingabe, digitale Übertragung:  
Digitale Leitungscodierung
  - Beispiel: Ethernet
    - Bits werden direkt als digitale Signale auf die Leitung gegeben
    - Einsatz sog. Basisband-Übertragungsverfahren
- Digitale Eingabe, analoge Übertragung:  
Modulationstechniken
  - Beispiel: DSL-Modemstrecken
    - Binäre Daten werden über eine Trägerwelle übertragen
    - Einsatz sog. breitband-Übertragungsverfahren

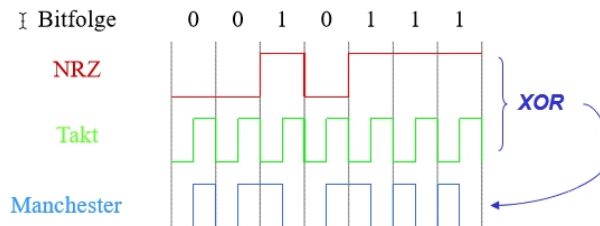
## 2.9 Digitale Leitungscodierung

- Direkte Übertragung rechteckförmiger Signale
  - Signal belegt gesamte verfügbare Bandbreite des Übertragungskanal
- Die Zuordnungsvorschrift Datenelement zwischen Signalelement heißt Signal- oder Leitungscodierung
- Die sich ergebende Signaverläufe heißen Signalcodes oder Übertragungscode
- Erwünschte Eigenschaften von Übertragungscode:
  - Bittaktrückgewinnung
  - Codierung mehrerer Bits pro Baud (pro Signalwechsel)
  - Vermeidung von Gleichstromanteilen
  - Erkennung von Signalfehlern auf Signalebene
- Beispiele:
  - **NRZ (Non Return to Zero)-Codes:**
    - *Fester Pegel während eines Bitintervalls, Signalwechsel an Intervallgrenzen*
      - *Max. 1 Signalwechsel pro Bit*
      - *Vorteil: einfach zu implementieren*
      - *Nachteil: Gleichstromanteile und Synchronisationsprobleme bei langen „0“-Folgen*



## ► Manchester-Codierung

- XOR-Verknüpfung von NRZ-Kodierung mit internem Taktsignal
  - Codierungsvorschrift: „1“ ⇒ Übergang high/low in der Intervallmitte  
„0“ ⇒ Übergang low/high in der Intervallmitte
  - Effizienz nur 50%: Verdoppelt Baudrate gegenüber NRZ  
(→ betrachte lange „1“- oder „0“-Folgen...)
  - Jedoch keine Gleichstromanteile; gute Synchronisationseigenschaften
  - Eingesetzt bei Ethernet (10 Mb)



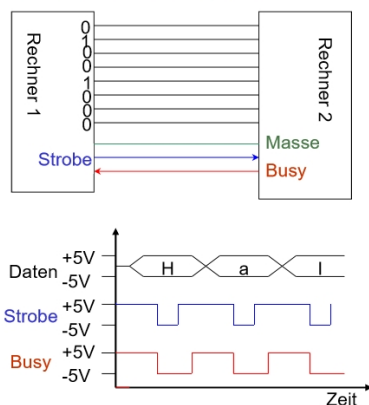
## ► 4B/5B-Kodierung

- Ziel: Ineffizienz der Manchester-Kodierung umgehen, ohne längere Gleichstromanteile zu erzeugen
- Verfahren: Umkodierung der Daten gemäß 4B/5B-Code und Übertragung gemäß NRZI-Signalcode
  - **NRZI-Signalcode** verhindert lange „1“-Level-Folgen:  
1 = Übergang in der Intervallmitte  
0 = kein Übergang
  - **4B/5B-Codierung** vermeidet lange „0“-Folgen:  
nie mehr als eine führende Null,  
nie mehr als zwei nachgestellte Nullen
  - Effizienz 80%
- Eingesetzt z.B. bei FastEthernet über Glasfaser oder FDDI

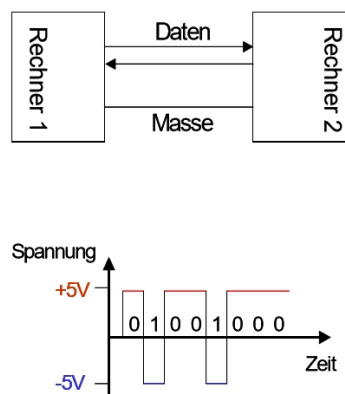
4-Bit Daten	5 Bit Code
0000	11110
0001	01001
0010	10100
0011	10101
0100	01010
0101	01011
0110	01110
0111	01111
1000	10010
1001	10011
1010	10110
1011	10111
1100	11010
1101	11011
1110	11100
1111	11101

## Übertragungsarten

### Parallele Übertragung



### Serielle Übertragung



- Synchronisation bei Bit serieller Übertragung
  - Beispiel "RS-232-C"-Schnittstelle
    - \* Standard-Schnittstelle zur Übertragung alphanum. Zeichen
    - \* Sender und Empfänger sind vor Datenaustausch nicht synchronisiert
      - Sender-/Empfängertakt müssen gleich sein
      - Start/Stop-Verfahren - Signalisierung von Anfang/Ende einer Übertragung
      - Sender-Verhalten:  
Übertragung von Daten beginnt, sobald Daten anliegen, beliebige Wartezeiten
      - Empfänger-Verhalten:  
Ständige Empfangsbereitschaft
    - \* Spezifikationen
      - "1" Signalpegel von -3V bis -15V
      - "0" Signalpegel von +3V bis +15V
      - Start-Bit setzt Leitung auf "0" und startet Taktgeber des Empfängers
      - Stop-Bit setzt Leitung auf "1"
- Modulationstechniken
  - Nutzung elektromag. Wellen zur Datenübertragung
    - \* Träger wird vom Sender moduliert
    - \* Empfänger demoduliert Träger und rekonstruiert Originaldaten
  - Amplitudendarstellung einer Trägerwelle

$$A(t) = A_0 * \sin(2\pi ft - \phi)$$

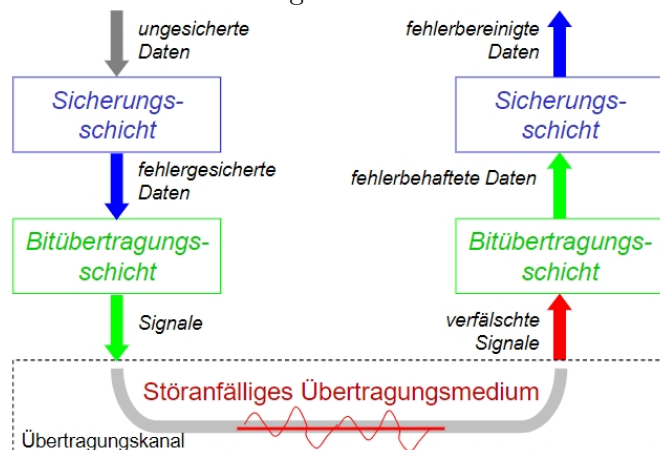
$A_0$ : Amplitude;  $\phi$ : Phasenverschiebung;  
 $f = 1/T$  = Frequenz;  $T$  = Schwingungsperiode;

### 3 Die Sicherungsschicht und lokale Netze

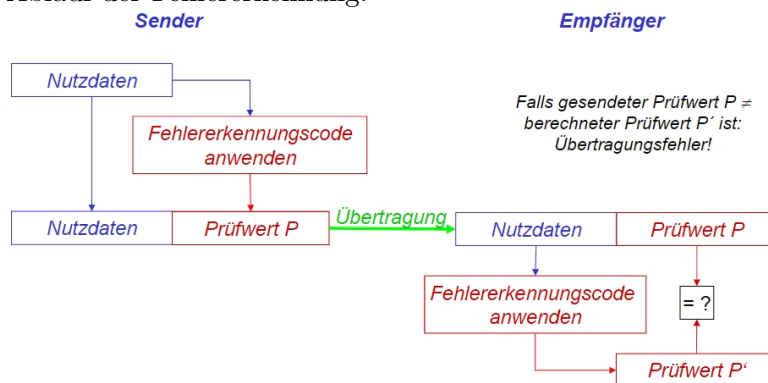
Aufgaben der Sicherungsschicht:

- Bereitstellung einer logischen Verbindung zwischen direkt verbundenen Kommunikationssystemen
- Zuverlässige Zustellung von Daten für die Vermittlungsschicht  
Bereitstellung einer Dienstschnittstelle  
Sicherung der Daten vor Verfälschung bei Übertragung

Funktion der Sicherungsschicht:



Ablauf der Fehlererkennung:



## 3.1 Rahmenbildung und Fehlererkennung

### 3.1.1 Rahmenbildung

Zur Fehlererkennung werden Bitströme in kleine Dateneinheiten aufgeteilt (Rahmen).

Wie erkennt der Empfänger Anfang und Ende des Rahmens?

Das Format des Rahmens hängt von der Netztopologie ab (Ethernet, Token Ring, ATM)

Erkennung von Rahmengrenzen:

- Verwendung illegaler Codezeichen auf Bitübertragungsebene  
z.B. Manchester-Codierung: kein Signalübergang in der Mitte eines Intervalls
- Längenangabe im Rahmen-Header: Byte-Zählmethode
- Verwendung von speziellen Steuerzeichen: Byte-Stopfen  
Spezielle ASCII-Zeichen werden als Steuerzeichen benutzt (SOH, EOH)  
In den Daten können zufällig Steuerzeichen auftreten

### 3.1.2 Fehlererkennung

Aufteilung der Daten in einzelne Rahmen durch den Sender

Pro Rahmen wird eine redundante Zusatzinfo geschickt → Empfänger kann Übertragungsfehler erkennen

Hamming-Distanz:

- Erlaubt die Bewertung von Fehlercodes
- Definition:  
Distanz zwischen 2 zulässigen Wörtern (Anzahl unterschiedlicher Bitpositionen)  
Hamming-Distanz ist die minimale Distanz zweier bel. Wörter einer Codierung
- Regeln:  
Für die Erkennung von  $d$  Bitfehlern muss die Hamming-Distanz  $d+1$  sein  
Für die Behebung von  $d$  Bitfehlern muss die Hamming-Distanz  $2d+1$  sein

Fehlererkennungscode:

- Eindimensionale Parität  
Übertragung eines zusätzlichen Bits zu jedem Wort der Länge  $d$  Bit  
→ Ungerade Parität  $(d+1)$ tes Bit wird auf 1 gesetzt, wenn Anzahl der 1sen im  $d$ -Bit Wort gerade  
→ Gerade Parität  $(d+1)$ tes Bit wird auf 0 gesetzt, wenn Anzahl der 1sen im  $d$ -Bit Wort ungerade
- Zweidimensionale Parität  
Zusätzliche Paritätsberechnung für jeweilige Bit-Position

- Internet-Prüfsummen

Sender interpretiert Nutzdaten als Folge von Ganzzahlen und berechnet die Summe

- Beispiel einer 16-Bit Prüfsumme: Übertragung von „Hello World“

H	e	l	l	o		w	o	r	l	d	.
48	65	6C	6C	6F	20	77	6F	72	6C	64	2E

$$4865 + 6C6C + 6F20 + 776F + 726C + 642E + \text{carry} = 71FC$$

= 2 71FA      Übertrag      Prüfsumme

- Fehlererkennungswahrscheinlichkeit des Verfahrens

→ Besser als Paritätsprüfung; problematisch sind systematische Fehler!

Daten	Dezimal	Daten	Dezimal
00001	1	00011	3
00010	2	00000	0
00011	3	00001	1
00001	1	00011	3
Prüfsumme	7	Prüfsumme	7

- Cyclic Redundancy Check (CRC)

1. Nachricht (Nutzdaten) habe Länge von  $(n+1)$  Bits, also z.B. 8-Bit Nachricht 10011010 mit  $n=7$   
- Darstellung der Nachricht als Polynom  $n$ -ten Grades  $M(x)$ :  
 $M(x) = 1 \cdot x^7 + 0 \cdot x^6 + 0 \cdot x^5 + 1 \cdot x^4 + 1 \cdot x^3 + 0 \cdot x^2 + 1 \cdot x^1 + 0 \cdot x^0$
2. Sender und Empfänger einigen sich vor Übertragung auf ein Divisor-Polynom  $C(x)$ , auch Generator-Polynom genannt, vom Grad  $k$ .  
- z.B.  $k=3$ :  $C(x) = 1 \cdot x^3 + 1 \cdot x^2 + 0 \cdot x^1 + 1 \cdot x^0$  (entspricht 1101)
3. Statt  $M(x)$  wird eine Nachricht  $P(x)$  vom Grad  $n+k$  gesendet (entspricht also  $n+k+1$  zu übertragenden Bits)  
- die zusätzlichen  $k$  Bits sind die Fehlererkennungsbits  
- die  $k$  Bits werden so gewählt, dass das korrespondierende Polynom  $P(x)$  durch  $C(x)$  ohne Rest teilbar ist
4. Empfänger dividiert empfangene Nachricht  $P(x)$  durch  $C(x)$   
- verschwindet Divisionsrest → Datenübertragung erfolgte korrekt  
- die Nachricht besteht aus den höchstwertigen  $n+1$  Bits von  $P(x)$

Beispiel: CRC-Berechnung bei Sender

10011010000 / 1101 = 11111001

1101

---

1001      Multiplikation mit  $x^3$

1101

---

1000

1101

---

1011

1101

---

1100

1101

---

1000

1101

---

101 → Divisionsrest = CRC-Prüfsumme

Divisionsrest ist „101“

Was wird gesendet:

XOR {

10011010000 ←  $M(x) \cdot x^3 = T(x)$

00000000101 ← Divisionsrest =  $R(x)$

---

10011010101 ← zu sendende Nachricht

M(x)      R(x)

## 3.2 Prinzipien der gesicherten Datenübertragung

Grundprinzip der gesicherten Übertragung:

- Prinzip der positiven Bestätigung (ACK+):  
erfolgreicher Erhalt wird mit einem "ACK+"-Paket bestätigt  
Nach Versand des Pakets wird auf das ACK+ gewartet  
Falls Wartezeitüberschritten, erfolgt Sendewiederholung
- Sendepuffer  
Datensegmente können verloren gesicherten  
Sender muss eine Kopie der Daten halten
- Sequenz- & Bestätigungsnummern:  
Datensegmente können verdoppelt werden
- Problem:  
Je nach Ausbreitungsverzögerung sehr geringe effektive Übertragungsrate

Funktionsweise von Sliding-Window-Protokollen:

Bei ACK wird die Übertragungskapazität schlecht ausgenutzt

Jetzt: Sender schickt mehrere Frames, ohne auf ACKs zu warten

► **Sender verwaltet**

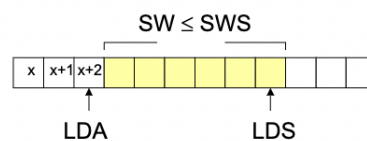
- einen Sendepuffer der Größe **SWS** (Send Window Size)
- eine Variable **SW**

- Es muss gelten:

$$SW = LDS - LDA \leq SWS$$

↖  
Last Datasegment  
Sent

↖  
Last Datasegment  
Acknowledged



**Bezeichnungen:**

**LDA:** Sequenznummer des letzten bestätigten Datensegments

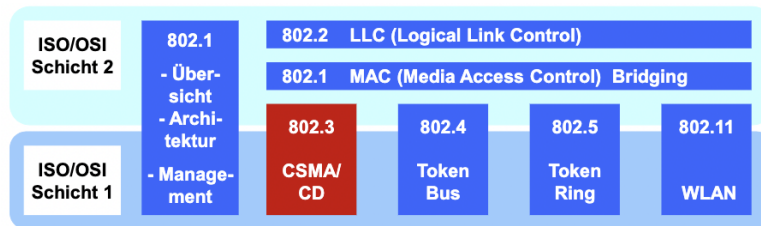
**LDS:** Sequenznummer des zuletzt gesendeten Datensegments  
(also noch nicht bestätigt)

Varianten von Sliding-Window-

Protokollen:

- "Go-Back-n"-Strategie:  $RWS = 1$   
Empfangspuffer des Empfängers kann genau ein Datensegment zwischen puffern
- "Selective Repeat"-Strategie:  $RWS \leq 1$   
Empfangspuffer des Empfängers kann mehrere Datenrahmen zwischen puffern

### 3.3 Ethernet (IEEE 802.3)



- 802.1 : Zusammenhang der Standards und MAC Bridging
- 802.2 : Logical Link Control-Dienste und -Protokolle
- **802.3 : CSMA/CD-Protokoll für Bus-Topologie (→ Ethernet)**
- 802.4 : Token Bus-Protokoll auf Bus-Topologie
- 802.5 : Token Ring-Protokoll auf Ring-Topologie
- 802.11: Wireless LAN
- 802.15(.4): Wireless Personal Area Networks (Zigbee)

#### 3.3.1 Ethernet-Funktionsprinzip

Alle Teilnehmer eines LANs teilen sich die Übertragungskapazität "shared network"

Alle Stationen "sehen" alle Daten-Rahmen im LANs

CSMA/CD: Medienzugriffsprotokoll für Ethernet

CSMA/CD: Carrier Sense Multiple Access/Collision Detect

Ablauf:

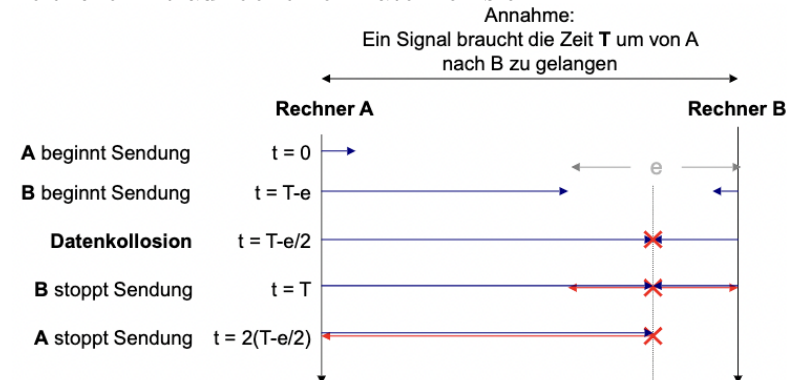
Sendewilige Station hört Leitung

Bei freier Leitung wird gesendet

Während der Sendung wird überwacht, ob Datenkollision auftritt

Bei Kollision: Sendung wird abgebrochen

Zeitlicher Ablauf bei einer Datenkollision:



Der Konfliktparameter K:



$$K = \frac{\text{doppelte max. Signallaufzeit} \leftarrow \text{entspricht } RTT_{\max}}{\text{min. Nachrichtenübertragungsverzögerung}}$$

$$\text{min. Nachrichtenübertragungsverzögerung} = \frac{\text{min. Nachrichtenlänge [bit]}}{\text{Übertragungsrate [bps]}}$$

▸  $K > 1$

- Komplette Nachricht kann gesendet werden, bevor Kollision erkannt wird
- Für CSMA/CD *nicht praktikabel* !

▸  $K \leq 1$

- Für CSMA/CD *praktikabel*
- Daraus resultiert *Limitierung der Kabel-Länge*

### 3.3.2 MAC (Ethernet)-Adresse

Länge: 6 Bytes bzw. 48 Bits

Broadcast-Adresse: Alle Bits der LAN-Adresse sind auf 1 gesetzt