

IT ABI Zusammenfassung

Jannis Müller, Robin Rausch

03 April 2021

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|----------|------------------------------------|----------|
| 1 | Zahlensysteme | 5 |
| 1.1 | Dezimalsystem | 5 |
| 1.2 | Dualsystem | 5 |
| 1.3 | Oktalsystem | 5 |
| 1.4 | Hexadezimalsystem | 5 |
| 2 | Aufbau Computer | 6 |
| 2.1 | Von Neumann Prinzip | 6 |
| 3 | Betriebssysteme | 6 |
| 3.1 | Kernel | 6 |
| 3.1.1 | Monolithischer Kernel | 6 |
| 3.1.2 | Mirkokernel | 7 |
| 3.1.3 | Hybridkernel | 7 |
| 3.2 | Master Boot Record (MBR) | 7 |
| 3.3 | GPT | 8 |
| 3.4 | UEFI und BIOS | 8 |
| 4 | Dateisysteme | 9 |
| 4.1 | FAT | 9 |
| 4.2 | EXT | 9 |
| 4.3 | NTFS | 9 |
| 4.3.1 | Dataruns | 9 |
| 5 | Prozessverwaltung | 9 |
| 5.1 | Prozesse | 9 |
| 5.2 | Threads | 9 |
| 5.3 | Scheduling | 9 |
| 5.4 | Prozesssynchronisation | 9 |
| 5.4.1 | Shortest Remaining Time | 9 |
| 5.4.2 | First Come first Serve | 9 |
| 5.4.3 | Shortest Job First | 9 |
| 5.4.4 | Round-Robin | 9 |
| 6 | Speicherkonzepte | 9 |
| 6.1 | Speicherhierarchie | 9 |



| | | |
|----------|---|-----------|
| 7 | Speicherverwaltung | 9 |
| 7.1 | Direkte Speicherverwaltung | 9 |
| 7.2 | Swapping | 10 |
| 7.3 | virtueller Speicher | 10 |
| 7.4 | segmentorientierter Speicher | 11 |
| 7.5 | seitenorientierter Speicher - <i>Paging</i> | 12 |
| 7.5.1 | Beispielaufgaben | 12 |
| 7.5.2 | Buch Aufgabe 1, S.243 | 12 |
| 7.5.3 | Buch Aufgabe 3, S.243 | 13 |
| 7.5.4 | Buch Aufgabe 4, S.243 | 14 |
| 7.5.5 | Buch Aufgabe 5, S.243 | 14 |
| 7.5.6 | Buch Aufgabe 6, S.243 | 14 |
| 7.5.7 | Buch Aufgabe 7, S.243 | 15 |
| 7.6 | Speicherverwaltungsmethodenchronologie | 15 |
| 8 | Datensicherung | 15 |
| 8.1 | Sicherungsmedien | 16 |
| 8.2 | Datenverlust | 16 |
| 8.3 | Datenvernichtung | 16 |
| 8.4 | Sicherungsverfahren | 17 |
| 8.4.1 | Vollständige Sicherung | 17 |
| 8.4.2 | Differenzielle Sicherung | 17 |
| 8.4.3 | Inkrementelle Sicherung | 17 |
| 8.4.4 | Sicherungsstrategie: Generationen Konzept | 18 |
| 8.5 | Vernetzte Sicherung | 18 |
| 8.5.1 | verteilte Sicherung | 18 |
| 8.5.2 | lokale Sicherung | 18 |
| 8.5.3 | Netzwerk Sicherung | 18 |
| 8.5.4 | Kapazität des Netzwerks | 19 |
| 8.5.5 | Logfiles | 19 |
| 8.6 | RAID Systeme | 19 |
| 8.6.1 | RAID 0 | 19 |
| 8.6.2 | RAID 1 | 19 |
| 8.6.3 | RAID 5 | 19 |
| 8.6.4 | RAID 10 | 20 |
| 8.6.5 | RAID 50 | 20 |
| 8.6.6 | Gegenüberstellung der RAID Systeme | 20 |
| 9 | Netze | 20 |
| 9.1 | Einführung | 20 |
| 9.1.1 | Beispiele für Netze | 20 |
| 9.1.2 | Gemeinsamkeiten aller Netze | 21 |
| 9.2 | Einfaches Computernetz | 21 |
| 9.2.1 | Netz Topologien | 23 |
| 9.2.2 | Netze in Unternehmen | 24 |
| 9.2.3 | Private Netze | 24 |
| 9.3 | Servermodelle | 24 |
| 9.3.1 | Ein-Server-Modell | 24 |
| 9.3.2 | Multi-Server-Modell | 24 |
| 9.4 | Kommunikationsarten | 24 |



| | | |
|-----------|---|-----------|
| 9.4.1 | Simplex | 24 |
| 9.4.2 | Halbduplex | 24 |
| 9.4.3 | Vollduplex | 24 |
| 9.5 | Netzwerkkomponenten | 25 |
| 9.5.1 | Client | 25 |
| 9.5.2 | Repeater | 25 |
| 9.5.3 | HUB | 25 |
| 9.5.4 | Bridge | 25 |
| 9.5.5 | Switch | 25 |
| 9.5.6 | Port | 25 |
| 9.5.7 | Router | 25 |
| 9.5.8 | Einordnung der Komponenten ins OSI-Modell | 25 |
| 9.6 | Round Trip Delay Time - RTDT | 25 |
| 9.7 | Bezeichnungen von Netzen | 25 |
| 9.8 | OSI 7-Schichten Modell | 25 |
| 10 | Ethernet | 27 |
| 10.1 | MAC Adresse | 28 |
| 10.1.1 | Aufbau MAC Adresse | 28 |
| 11 | Netzwerkprotokolle | 28 |
| 11.1 | Datenübertragung | 28 |
| 12 | Vollständiges Ethernet-Paket | 29 |
| 13 | CSMA/CD - Verfahren | 29 |
| 13.1 | Kollision | 30 |
| 14 | ARP-Protokoll | 31 |
| 15 | Subnetting | 31 |
| 15.1 | Die IP Adresse | 31 |
| 15.2 | Netzwerkklassen | 32 |
| 15.3 | Subnetzmaske | 32 |
| 15.4 | CIDAR | 32 |
| 15.5 | VLSM | 33 |
| 15.6 | Schaltnetze | 33 |
| 15.7 | Einfache Bauteile | 33 |
| 15.7.1 | NOT | 33 |
| 15.7.2 | AND | 33 |
| 15.7.3 | OR | 33 |
| 15.7.4 | NAND | 34 |
| 15.7.5 | NOR | 34 |
| 15.7.6 | XOR | 34 |
| 15.8 | Wahrheitstabelle | 34 |
| 15.9 | KV-Diagramm | 34 |
| 15.9.1 | Don't-Care-Positions | 34 |
| 15.10 | Disjunktive Normalform | 34 |
| 15.11 | Impulsdiagramm | 34 |
| 15.12 | Zustandsfolgetabelle | 34 |



| | |
|---|-----------|
| 16 Schaltwerke | 34 |
| 16.1 Schaltwerke | 34 |
| 16.2 Taktgeber | 35 |
| 16.3 Flip-Flops | 35 |
| 16.3.1 RS Flip Flop | 35 |
| 16.3.2 T Flip Flop | 35 |
| 16.3.3 JK Flip Flop | 35 |
| 16.3.4 D Flip Flop | 35 |
| 16.4 Zähler | 35 |
| 16.5 Addierschaltungen | 35 |
| 16.6 Subtrahierschaltungen | 35 |
| 17 Mikrocontroller | 35 |
| 18 Assembler | 35 |
| 19 Objektorientierte Programmierung | 35 |
| 19.1 Grundverständnis | 35 |
| 19.2 Klassen | 36 |
| 19.3 Objekte | 36 |
| 19.4 Datentypen | 36 |
| 19.5 Notationen | 36 |
| 19.6 UML | 36 |
| 19.6.1 Struktogramm | 36 |
| 19.6.2 Objektdiagramm | 36 |
| 19.6.3 Assoziationen | 36 |
| 19.6.4 Polymorphie | 36 |
| 19.6.5 Vererbungen | 36 |
| 19.6.6 Sequenzdiagramm | 36 |
| 19.6.7 Zustandsdiagramm | 36 |
| 20 Datenbanken | 36 |
| 20.1 Grundverständnis Datenbanken | 36 |
| 20.2 Verwendung | 36 |
| 20.3 Entity-Relationship-Diagramm | 36 |
| 20.4 Relationen | 36 |
| 20.4.1 Primärschlüssel | 36 |
| 20.4.2 Sekundärschlüssel | 36 |
| 20.5 SQL | 36 |
| 20.5.1 SQL Abfragen | 36 |
| 20.5.2 SQL Selektion | 36 |
| 21 Fachsprache | 36 |
| 21.1 Fachwörter | 36 |
| 21.2 Typfeld Kennungen | 36 |
| 22 Epilog | 36 |



1 Zahlensysteme

1.1 Dezimalsystem

Nennwerte: 0,1,[...],8,9
Basis: 10
Größter Nennwert: 9

| 10^1 | 10^0 |
|--------|--------|
| 10 | 1 |
| 0 | 0 |
| 0 | 1 |
| 0 | 2 |
| 0 | 3 |
| 0 | 4 |
| 0 | 5 |
| 0 | 6 |
| 0 | 7 |
| 0 | 8 |
| 0 | 9 |
| 1 | 0 |
| 1 | 1 |
| 1 | 2 |
| 1 | 3 |
| 1 | 4 |
| 1 | 5 |

1.2 Dualsystem

Nennwerte: 0,1
Basis: 2
Größter Nennwert: 1

| 2^3 | 2^2 | 2^1 | 2^0 |
|-------|-------|-------|-------|
| 8 | 4 | 2 | 1 |
| 0 | 0 | 0 | 0 |
| 0 | 0 | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 1 | 0 |
| 0 | 0 | 1 | 1 |
| 0 | 1 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 1 | 0 |
| 0 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | 0 | 0 | 1 |
| 1 | 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 1 | 1 |
| 1 | 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 1 | 0 |
| 1 | 1 | 1 | 1 |

1.3 Oktalsystem

Nennwerte: 0,1,[...],6,7
Basis: 8
Größter Nennwert: 7

| 8^1 | 8^0 |
|-------|-------|
| 8 | 1 |
| 0 | 0 |
| 0 | 1 |
| 0 | 2 |
| 0 | 3 |
| 0 | 4 |
| 0 | 5 |
| 0 | 6 |
| 0 | 7 |
| 1 | 0 |
| 1 | 1 |
| 1 | 2 |
| 1 | 3 |
| 1 | 4 |
| 1 | 5 |
| 1 | 6 |
| 1 | 7 |

1.4 Hexadezimalsystem

Nennwerte: 0,1,[...],8,9,A,B,C,D,E,F
Basis: 16
Größter Nennwert: F

| 16^1 | 16^0 |
|--------|--------|
| 8 | 1 |
| 0 | 0 |
| 0 | 1 |
| 0 | 2 |
| 0 | 3 |
| 0 | 4 |
| 0 | 5 |
| 0 | 6 |
| 0 | 7 |
| 0 | 8 |
| 0 | 9 |
| 0 | A |
| 0 | B |
| 0 | C |
| 0 | D |
| 0 | E |
| 0 | F |

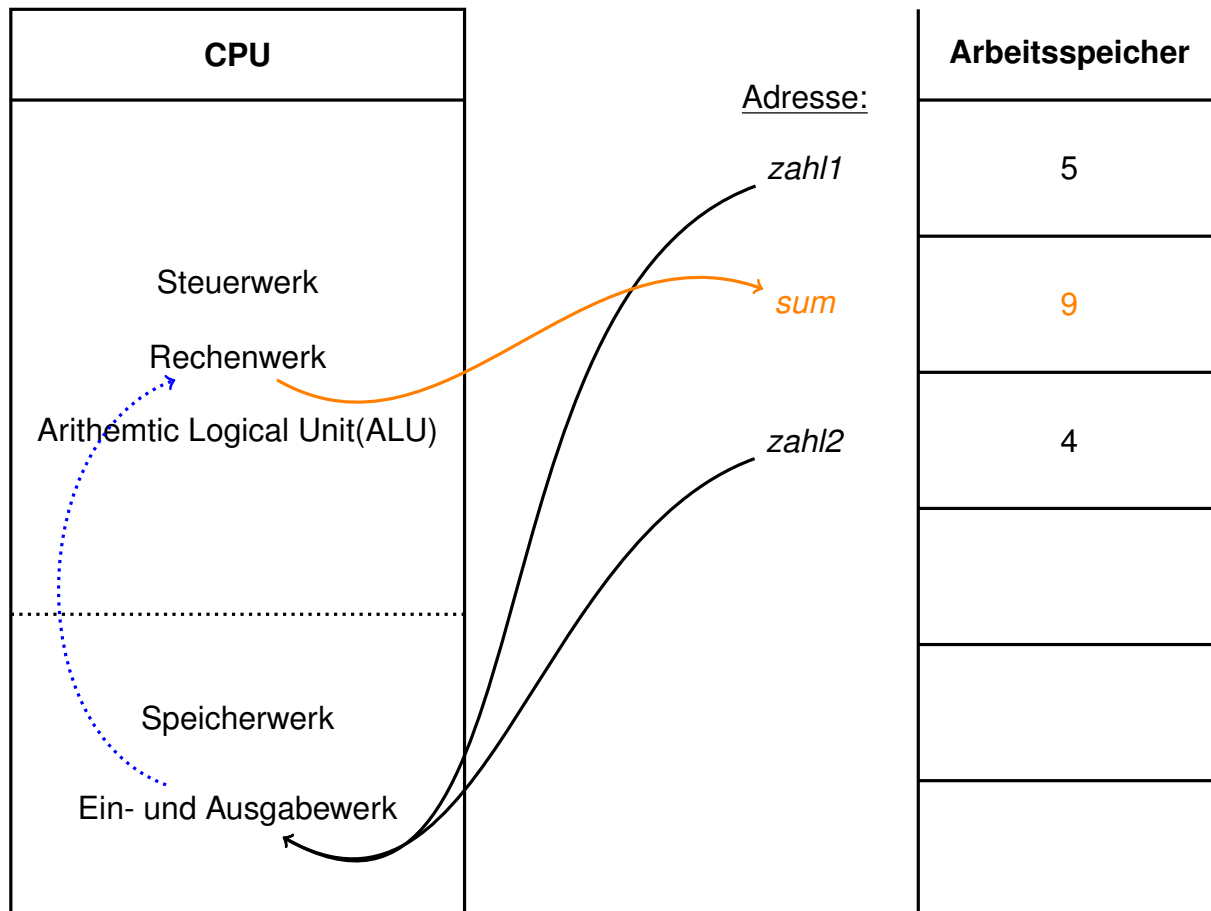
2 Aufbau Computer

2.1 Von Neumann Prinzip

Quellcode:

```
zahl1 = 1;
zahl2 = 4;
zahl1 + zahl2 = sum
```

Abbildung 1: Von Neumann Prinzip



Hauptspeicher Random Access Memory(RAM)

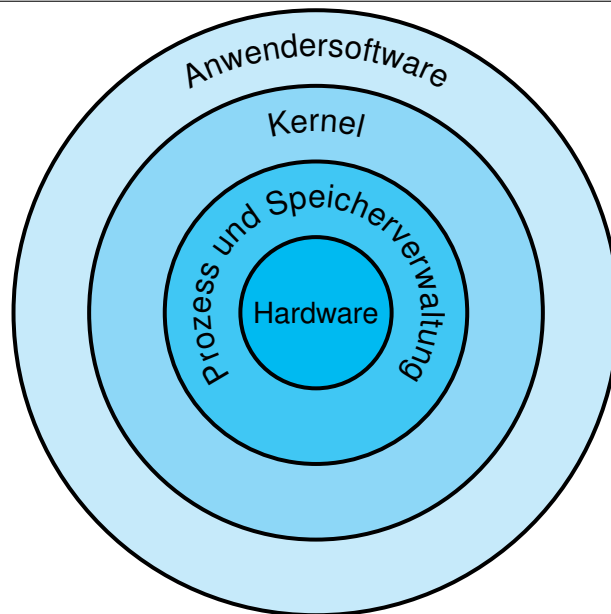
3 Betriebssysteme

3.1 Kernel

Der Kernel ist die Schnittstelle zwischen der Anwendersoftware und der Speicher- und Prozessverwaltung. Er kann auch als Betriebssystem-Kern bezeichnet werden.

3.1.1 Monolithischer Kernel

+ sehr schnell, da alles nah bei einander liegt



- wenn eine Komponente defekt ist oder einen Fehler hat, ist der Kernel nichtmehr funktionsfähig
- Updates müssen im Gesamten direkt erfolgen

Der Monolitische Kernel wird bei Betriebssystemen wie z.B. DOS, Linux und Android verwendet.

3.1.2 Mirkokernel

- + wenn eine Komponente defekt ist oder einen Fehler hat, kann man den Kernel trotzdem weiterhin verwenden
- Prozesse dauern länger, da nicht Alles bei einander liegt

Der Mirkokernel wird bei Betriebssystemen wie z.B. Echtzeitsbetriebssystemen oder RISC OS verwendet.

3.1.3 Hybridkernel

- + Nutzung beider Vorteile
- Nutzung beider Nachteile

Der Hybridkernel wird bei Betriebssystemen wie z.B. Windows oder MAC OS verwendet.

3.2 Master Boot Record (MBR)

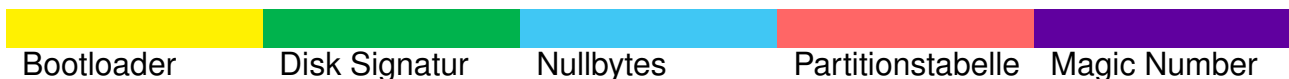
Der Master Boot Record (kurz MBR) enthält ein Startprogramm für BIOS-basierte Computer und eine Partitionstabelle. Außerdem werden durch den MBR die Partitionen einer Festplatte eingeteilt. Zudem kann man die Betriebssysteme und Dateisysteme der einzelnen Partitionen herauslesen.

Tabelle 1: Partitionstabelleneinträge

| Adresse | Inhalt |
|---------|--|
| 00 | 80hex = bootfähige Partition 00hex = nicht bootfähige Partition |
| 01 | CHS-Eintrag des ersten Sektors |
| 04 | Typ der Partition (Dateisystem/Partitionsytp) |
| 05 | CHS-Eintrag des letzten Sektors |
| 08 | Startsektor nach LBA |
| 0C | Anzahl der Sektoren in der Partition |

Tabelle 2: Master Boot Record

| Offset | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | A | B | C | D | E | F |
|--------|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 0000 | eb | 48 | 90 | 10 | 8e | d0 | bc | 00 | b0 | b8 | 00 | 00 | 8e | d8 | 8e | c0 |
| 0010 | fb | be | 00 | 7c | bf | 00 | 06 | b9 | 00 | 02 | f3 | a4 | ea | 21 | 06 | 00 |
| ... | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 01a0 | 10 | ac | 3c | 00 | 75 | f4 | c3 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 |
| 01b0 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 00 | 80 | 01 |
| 01c0 | 01 | 00 | 83 | fe | ff | ff | 3f | 00 | 00 | 00 | 41 | 29 | 54 | 02 | 00 | fe |
| 01d0 | ff | ff | 82 | fe | ff | ff | 80 | 29 | 54 | 02 | fa | e7 | 1d | 00 | 00 | fe |
| 01e0 | ff | ff | 83 | fe | ff | ff | 7a | 11 | 72 | 02 | fa | e7 | 1d | 00 | 00 | fe |
| 01f0 | ff | ff | 05 | fe | ff | ff | 74 | f9 | 8f | 02 | 0c | 83 | 6c | 04 | 55 | aa |



3.3 GPT

Die Guide Partition Table ist der bessere MBR und hat folgende Vor- und Nachteile gegenüber dem MBR:

- + Funktioniert auch bei 64-Bit Systemen
- + beliebig viele primäre Partitionen
- + verfügt über Schutz- und Sicherheitsmerkmale(Backups & Prüfsummen)
- Nur mit UEFI kompatibel

3.4 UEFI und BIOS

UEFI ist das modernere und bessere BIOS. UEFI verfügt gegenüber BIOS folgende Vorteile:

- schnelleres Starten durch paralleles Laden der Treiber
- Datenträger können auch mit mehr als 2TB booten
- Funktioniert auch bei modernen 64-Bit Systemen

- Netzwerke können auch gebootet werden

4 Dateisysteme

4.1 FAT

4.2 EXT

4.3 NTFS

4.3.1 Dataruns

5 Prozessverwaltung

5.1 Prozesse

5.2 Threads

5.3 Scheduling

5.4 Prozesssynchronisation

5.4.1 Shortest Remaining Time

5.4.2 First Come first Serve

5.4.3 Shortest Job First

5.4.4 Round-Robin

6 Speicherkonzepte

6.1 Speicherhierarchie

Speicher werden nach ihrer Schnelligkeit in eine Hierarchie eingeordnet, von kurzer zu langer Zugriffszeit.

1. Prozessorregister
2. Prozessorcaché
3. Hauptspeicher
4. Festplatte
5. Wechseldatenträger

7 Speicherverwaltung

7.1 Direkte Speicherverwaltung

Beim Einprogrammbetrieb verwaltet das Betriebssystem den Hauptspeicher als einen großen Speicherblock. Dieser besteht aus System und Benutzerbereich.

| | | |
|----------------|----------|-----------------|
| Betriebssystem | Programm | freier Speicher |
|----------------|----------|-----------------|

Problem:

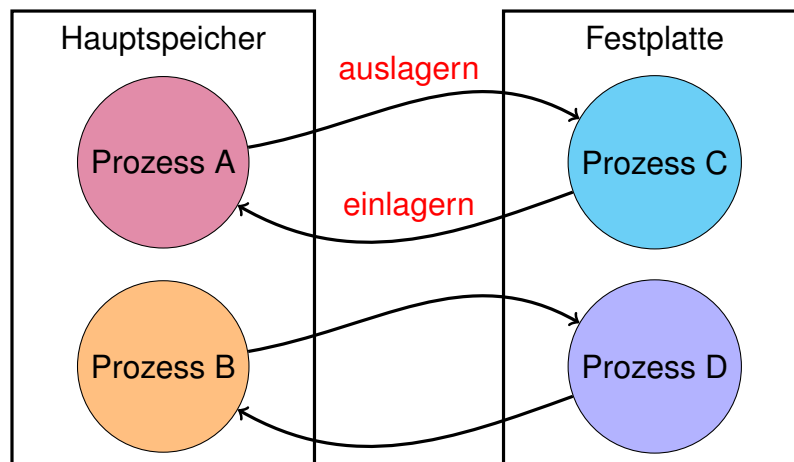
Die Programmgröße ist durch die Speichergröße begrenzt. Der Hauptspeicher ist somit zu klein für alle aktiven Prozesse.

Lösung: *Swapping*

7.2 Swapping

Beim Swapping wird ein Bereich der Festplatte als sogenannter 'Swap-Space' deklariert. In diesen können Prozesse ausgelagert werden. Daten und Programmcode des Prozesses werden vollständig in den Swap Space ausgelagert.

Ein ausgelagerter Prozess kann nicht ausgeführt werden.



Demnach wären hier nur Prozess A und Prozess B ausführbar.

Ein Prozess wird ausgelagert wenn:

- Ein Prozess, der neu entsteht nicht im Hauptspeicher untergebracht werden kann.
- Ein Prozess, seinen Hauptspeicherplatz erweitern möchte, jedoch kein zusätzlicher Speicher verfügbar ist.
- Ein *wichtigerer* Prozess aus dem Swap-Space eingelagert werden muss und für ihn kein Hauptspeicherbereich verfügbar ist.

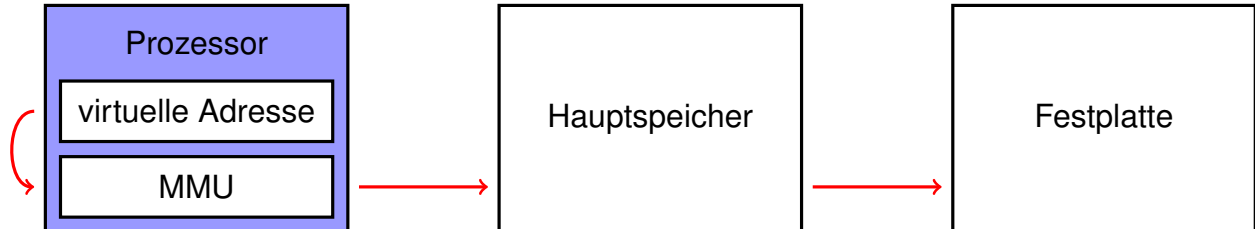
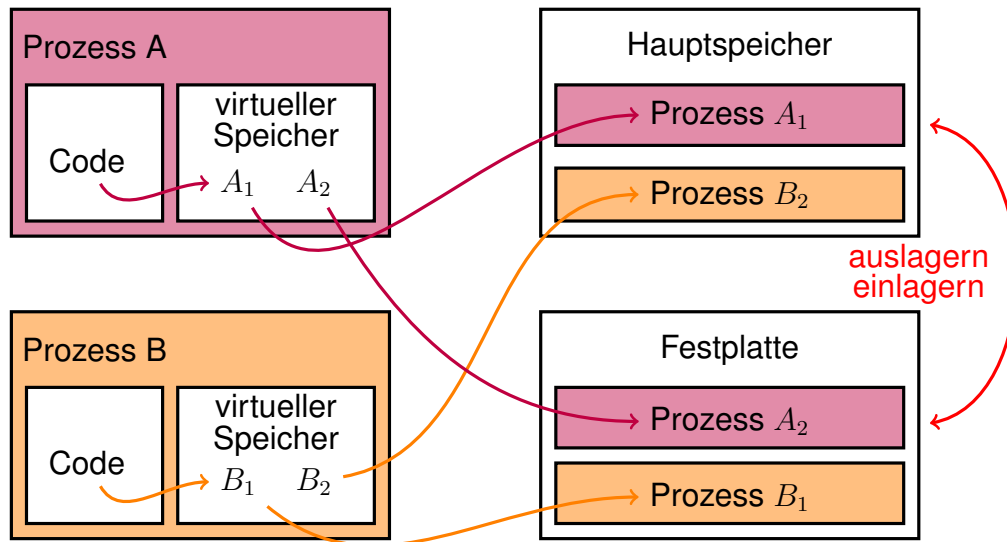
7.3 virtueller Speicher

Festplattenspeicher und Hauptspeicher werden zu einem Speicherblock vereint. Dadurch stehen mehr Speicheradressen zur Verfügung, wie tatsächlich im Hauptspeicher vorhanden sind = virtueller Speicher.

Im Gegensatz zum Swapping können beim virtuellen Speicher Prozesse auch nur teilweise im Hauptspeicher stehen, während der Rest meist auf dem Festplattenspeicher liegt.

Jedem Prozess wird ein virtueller Speicher geboten, in den alles außer arbeitenden Code und Daten (bleiben im Hauptspeicher) eingelagert wird. Wird von einem Prozess auf den Speicher zugegriffen, verweist die virtuelle Adresse auf eine reelle Adresse des Hauptspeichers. Dieser Verweis geschieht durch die *MMU (Memory Management Unit)*. Befinden sich die Daten in einem ausgelagerten Festplattenblock, wird dieser in den Hauptspeicher eingelagert.

Durch den Einsatz eines Virtuellen Speichers ergeben sich folgende Vorteile:

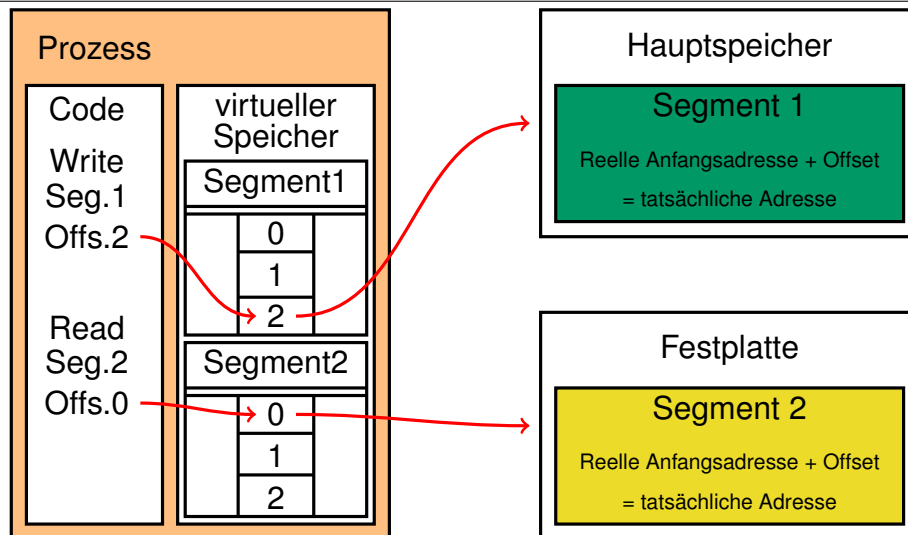


- Programmbereiche und Datenbereiche sind in ihrer Länge nicht durch die reelle Größe des Hauptspeichers begrenzt.
- Es können gleichzeitig mehrere Programme ausgeführt werden, deren Gesamtlänge die Hauptspeichergöße überschreitet.

7.4 segmentorientierter Speicher

Der Adressraum wird in Segmente variabler Größe entsprechend der der logischen Einheiten des Programms unterteilt. Jedem Segment ist ein Speicherbereich im Haupt oder Festplattenspeicher zugeteilt. Die Virtuelle Adresse besteht aus zwei Teilen, der Segmentnummer und dem Offset. Dieser gibt die Position innerhalb des Segments an.

Der Prozess gibt mit der virtuellen Adresse an, auf welches seiner Segmente und auf welche Position innerhalb dieses Segmentes er zugreifen möchte. Die Umrechnung von virtuellen in reelle Adressen geschieht mit der Segmenttabelle. Jeder Prozess besitzt eine eigene Tabelle. Die Segmenttabelle eines Prozesses enthält für jedes Segment einen Eintrag mit folgenden Informationen:



- Reelle Anfangsadresse des Segments
- Valid-Bit (gibt an, ob sich das Segment auf dem Hauptspeicher oder auf der Festplatte befindet)
- Länge des Segments
- Zugriffsrechte

7.5 seitenorientierter Speicher - *Paging*

virtuelle Adresse

Seitentabelle

reelle Adresse

| | | | | | | |
|---|------|--|---|----|------|------|
| 0 | 2KiB | | 0 | RA | 2KiB | 2048 |
| 1 | 2KiB | | 1 | RA | 2KiB | 4096 |
| 2 | 2KiB | | 2 | RA | 2KiB | 6144 |

verweist

Die Seitentabelle stellt die *Schnittstelle (Interface)* zwischen virtueller und reeller Adresse dar. Die virtuelle Adresse, welche hauptsächlich zum leichteren Programmieren eingeführt wurde, **verweist** auf die zugehörige Seite der Seitentabelle. Die Seitentabelle stellt demnach ein 1:1 Abbild der virtuellen Adresstabelle dar. Diese wiederum **adressiert** die reelle Startadresse im *Hauptspeichers (RAM)*. Demnach muss für jede reelle Adresse eine Seitenspalte existieren.

Wichtig: die Größe der Segmente der virtuellen und reellen Adresse sind *immer* gleichgroß! (Hier: 2kiB)

7.5.1 Beispielaufgaben

7.5.2 Buch Aufgabe 1, S.243

| | | | | | | |
|--------------|-------|------|-------|-------|-------|-------|
| Seitengröße | 0 | 4096 | 8182 | 12288 | 16384 | 20480 |
| Seite | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Startadresse | 12288 | P3 | 32678 | 0 | 8192 | P12 |

Die Größe einer Seite beträgt 4096 Byte. Es wird nun geprüft, in welche Seite die virtuelle Anfangsadresse "reinspasst". Z.b.: die virtuelle Anfangsadresse 9000 passt nur in die Seite 2. Diese geht von 8192-12288. Der Offset wird berechnet indem man die gesamte Seitengröße (0; 4096; 8192; 12288; ...) von der virtuellen Anfangsadresse abzieht. (Bsp.: Offset für 9000 = 9000 - 8192 = 808)

| Seiten Nummer | virtuelle Anfangs- adresse | reelle Anfangs- adresse | Offset | reelle Adresse |
|---------------|-------------------------------|----------------------------|--------|----------------|
| 0 | 2000 | 12288 | 2000 | 14288 |
| 1 | 5000 | P3 | 904 | P3 + 904 |
| 2 | 9000 | 32768 | 808 | 33576 |
| 3 | 14000 | 0 | 1712 | 1712 |
| 4 | 18000 | 8192 | 1616 | 9808 |
| 5 | 21000 | P12 | 520 | P12 + 520 |

Die reelle Adresse wird berechnet indem man die reelle Anfangsadresse und den Offset addiert. (Bsp.: reelle Adresse für 18000 : 8192 + 1616 = 9808)

Nun wird die reelle Anfangsadresse der Seite 2 in den Festplattenblock *P23* verschoben, dadurch wird ein Hauptspeichersegment frei. In dieses wird nun der Festplattenblock *P12* geladen. Die Tabelle ändert sich nun wie folgt:

| Seiten Nummer | virtuelle Anfangs- adresse | reelle Anfangs- adresse | Offset | reelle Adresse |
|---------------|-------------------------------|----------------------------|--------|----------------|
| 0 | 2000 | 12288 | 2000 | 14288 |
| 1 | 5000 | P3 | 904 | P3 + 904 |
| 2 | 9000 | P23 | 808 | P23 + 808 |
| 3 | 14000 | 0 | 1712 | 1712 |
| 4 | 18000 | 8192 | 1616 | 9808 |
| 5 | 21000 | 32768 | 520 | 33288 |

7.5.3 Buch Aufgabe 3, S.243

Ein Prozessor besitzt virtuelle Adressen mit 32 Bit, physische Adressen (reell) mit 28 Bit und Seiten mit 2 KiB.

Wie viele Bit werden für die virtuellen und physischen (reell) Seitennummern benötigt?

ausführliche Lösung:

Um 2KiB darstellen zu können, werden 11Bit benötigt:

$$2\text{KiB} = 2048\text{Byte} = 2^{11}$$

Die gesamte Länge der virtuellen Adressen beträgt 32Bit, wovon 11Bit dazu verwendet werden, jede einzelne Adresse in einem Adressblock von 2KiB zu adressieren. Die 11Bit stellen demnach den Offset dar. Daraus ergibt sich:

Es bleiben noch 21Bit, die dazu verwendet werden können, die Anzahl von Adressblöcken anzugeben.

$$32\text{Bit} - 11\text{Bit} = 21\text{Bit}$$

$$28\text{Bit} - 11\text{Bit} = 17\text{Bit}$$

Es ergeben sich demnach 2^{21} adressierbare virtuelle Speicheradressen mit je 2KiB, und 2^{17} adressierbare reelle Adressen mit je 2KiB.

7.5.4 Buch Aufgabe 4, S.243

virtuelle Adressen = 48Bit
Hauptspeichergröße = 128MiB

reelle Adressen = 36Bit
Seitengröße = 4KiB

a) $4KiB = 4096 = 2^{12}$
 $48Bit - 12Bit = 36Bit \rightarrow$
 $36Bit - 12Bit = 24Bit \rightarrow$

$12Bit = Offset$
virtuelle Speicheradressen = 2^{36}
reelle Speicheradressen = 2^{24}

b) $\frac{128MiB}{4KiB} = 32786 = 2^{15}$

1 Prozess = $2^{24} \rightarrow$
verfügbarer RAM = 2^{15}

große Festplattenauslagerung
weil RAM kleiner als Prozess

7.5.5 Buch Aufgabe 5, S.243

virtuelle Adresse = 32Bit

reelle Adresse = 24Bit

Seitengröße = 2KiB

a) Wie viele Seitentableneinträge werden in diesem System benötigt?

Lösung:

Seitentableneinträge = virtuelle Adressen

$$32Bit - 11Bit = 21Bit$$

$$21Bit = 2^{21} = \text{Seitentableneinträge}$$

b) Wie groß ist jeder Seitentableneintrag auf das nächste volle Byte aufgerundet?

Lösung:

$$24Bit - 11Bit = 13Bit$$

$$13Bit \text{ aufgerundet} = 16Bit$$

$$16Bit = 2Byte$$

c) Wie viel Speicherplatz ist für die Seitentabelle erforderlich?

Lösung:

$$\frac{2^{21} \cdot 2Byte}{1024} = 4MiB$$

7.5.6 Buch Aufgabe 6, S.243

Bestimmen Sie die Seitentabelle mit Seitennummer und Seitenrahmen für:

virtueller Speicher = 16MiB

reeller Speicher = 4MiB

4 Seitenrahmen

Seitenrahmen = reelle Speichergröße

$$\frac{4MiB}{4Seitenrahmen} = \text{eine Seitenrahmengröße}$$

| | | | | | |
|--------------|------|------|------|------|--------|
| Seitennummer | 0 | 1 | 2 | 3 | bis 15 |
| Seitenrahmen | 1MiB | 1MiB | 1MiB | 1MiB | P0-P11 |

virtueller Speicher = 2GiB

reeller Speicher = 265MiB

16 Seitenrahmen

| | | | | | |
|--------------|-------|-------|-------|-------|---------|
| Seitennummer | 0 | 1 | [...] | 15 | bis 127 |
| Seitenrahmen | 16MiB | 16MiB | 16MiB | 16MiB | P0-P111 |

virtueller Speicher = 2GiB

reeller Speicher = 8MiB

16 Seitenrahmen

| | | | | | |
|--------------|--------|--------|--------|--------|----------|
| Seitennummer | 0 | 1 | [...] | 15 | bis 4095 |
| Seitenrahmen | 0.5MiB | 0.5MiB | 0.5MiB | 0.5MiB | P0-P4079 |

7.5.7 Buch Aufgabe 7, S.243

virtueller Speicher = 16Bit

reeller Speicher = 8Bit

Offset = 4Bit

Die angeforderte virtuelle Adresse lautet: 1000 0011 0000 1111

Die Seitentabelle verweist für die Seite 1000 0011 0000 auf den Seitenrahmen 0101

a)

Gegebenheiten:

virtueller Adress Rahmen = Seitenrahmen (SR) = reeller Adress Rahmen

virtuelle Adressen = Seiteneinträge

| virtueller Speicher = VS virtuelle Adresse = VA | ges. Seitengröße = SG Seitenadressen = SA | reeller Speicher = RS reelle Adresse = RA |
|---|---|--|
| $16\text{Bit} - 4\text{Bit Offset} = 12\text{Bit VA}$ $\text{Offset } 2^4 = 16\text{Byte} = \text{VARahmen}$ $\frac{16 \cdot 2^{12}}{1024} = 64\text{KByte} = VS$ | $\text{Offset } 2^4 = 16\text{Byte} = SR$ $\frac{16 \cdot 2^{12}}{1024} = 64\text{KByte} = SG$ | $8\text{Bit} - 4\text{Bit Offset} = 4\text{Bit RA}$ $\text{Offset } 2^4 = 16\text{Byte} = \text{RARahmen}$ $2^4 \cdot 16\text{Byte} = 265\text{Byte} = RS$ |

b)

| | |
|---------------------|---------------------------|
| Frame Number = 0101 | Offset der Adresse = 1111 |
|---------------------|---------------------------|

Die reelle Adresse lautet demnach: **0101 1111**

7.6 Speicherverwaltungsmethodenchronologie

direkte Speicherverwaltung > Swapping > seitenorientierte Speicherverwaltung > segmentorientierte Speicherverwaltung

8 Datensicherung

Ein Backup dient als Schutz vor:

- Schadsoftware z.B. Viren
- versehentliches Datenüberschreiben oder Löschen
- Hardware Schäden
- logische Fehler in einer Datei
- Diebstahl

8.1 Sicherungsmedien

Bekannte Sicherungsmedien sind:

- DVD's
- USB - Sticks
- DLT (Digital Line Tape)
- DAT Laufwerk

Wichtig bei Sicherungsmedien ist, dass die Backup Zeit so klein wie möglich bleibt! Eine Formel zur Berechnung der Backup Zeit wäre:

$$t_b = \frac{m}{r_b}$$

t_b = Backup Zeit

m = Datenmenge

r_b = Schreibrate in Bit/s

8.2 Datenverlust

Durch falsche Lagerung, äußere Gewalteinwirkung, aussetzen von bestimmten Strahlungen (Magnetfeld), kann es zu Schäden der Dateien auf dem Datenträger kommen. Auch bei versehentlichem Löschen einer Datei kann diese noch wiederhergestellt werden. Beim Löschen oder Formatieren werden Dateien nicht wirklich *vernichtet*, generell werden sie nur ausgeblendet bzw. Verzeichniseinträge werden gelöscht. Man unterscheidet zwischen drei *Recovery Verfahren*:

1. Einfache Rettung:

Eine Datei wurde versehentlich gelöscht, der Eintrag über die gelöschte Datei im Inhaltsverzeichnis des Datenträgers ist noch vorhanden. Die Datei kann mit Hilfe einer *Recovery Software* wiederhergestellt werden.

2. Aufwendige Rettung:

Der Eintrag im Verzeichnis ist nicht mehr vorhanden. Die Datei muss mithilfe spezieller Dateisignaturen, die den Dateityp, den Dateianfang und das Dateende enthalten, erkannt und wiederhergestellt werden.

3. Schwierige Rettung:

Ist die Datei darüber hinaus auch noch fragmentiert, erschwert das die Rettung erheblich. Die Recovery Software muss die Inhalte der Datenfragmente analysieren und sie dann zusammensetzen. Mit zusätzlicher Software kann der Datenverlust durch Erkennung von Verschleißerscheinungen vermieden werden.

8.3 Datenvernichtung

Es ist ratsam sensible Daten vor der Entsorgung eines Datenträgers durch verschiedene Maßnahmen annähernd vollständig zu vernichten (es besteht keine 100% -ige Garantie, dass die Daten nicht wiederhergestellt werden können).

Angemessene Maßnahmen können:

- Säurebad

- zusätzliche Fragmentierung
- Überschreiben mit *Zufallsdaten oder Bitmustern*
- Hardwarezerstörung

sein.

8.4 Sicherungsverfahren

Abhängig vom Maschinentyp, Dateisensibilität und Anwendungsbereich können verschiedene Verfahren angewendet werden.

8.4.1 Vollständige Sicherung

Alle Daten werden auf einem Backup-Medium z.B. externer Festplatte gesichert.

Vorteile

Alle Daten liegen komplett vor. Keine lange Suche bei der Wiederherstellung. Zur Wiederherstellung verlorener Dateien wird nur die letzte Vollsicherung benötigt.

Nachteile

überflüssige Kopiervorgänge, Backups brauchen viel Zeit, hohe Datenmengen

→ Jeden Tag wird eine Vollsicherung durchgeführt.

8.4.2 Differenzielle Sicherung

Es werden die Daten gespeichert, die seit der letzten Vollsicherung erstellt oder verändert wurden. Praxisbezug: Es wird Täglich die Datenmenge gesichert, welche seit der letzten Vollsicherung erstellt oder verändert wurde.

Vorteile

Die Wiederherstellung ist unkomplizierter und schnell

Nachteile

Es wird mehr Zeit und Speicherplatz auf dem Sicherungsmedium im Vergleich zur *Inkrementellen Sicherung* benötigt.

→ Eine Vollsicherung wird einmal pro Woche durchgeführt. Die einzelnen Tage werden nicht unabhängig gesichert. Das Backup vom Mittwoch enthält die Sicherungen von Montag, Dienstag und Mittwoch.

8.4.3 Inkrementelle Sicherung

Zuwachssicherung. Nur die Daten, die seit dem letzten Backup erstellt oder geändert wurden werden gesichert. Praxisbezug: Es wird Täglich nur die Datenmenge gesichert, welche erstellt oder verändert wurde.

Vorteile

Schnelle Datensicherung und wenig Speicherplatzbedarf auf dem Sicherungsmedium

Nachteile

Hoher zeitlicher Aufwand bei der Wiederherstellung, da die letzte Vollsicherung und darauffolgende Zuwachssicherungen benötigt werden.

→ Eine Vollsicherung wird einmal pro Woche durchgeführt. Die einzelnen Tage werden unabhängig voneinander gesichert. Das Backup vom Mittwoch enthält nur den Tag Mittwoch.

8.4.4 Sicherungsstrategie: Generationen Konzept

Die einzelnen Backups können nach dem *Generationen Konzept* logisch geordnet werden:

Söhne

Die am einzelnen Tag ausgeführten Backups werden als Söhne bezeichnet.

Väter

Die Vollsicherungen (einmal pro Woche) werden als Väter bezeichnet.

Großväter

Die Vollsicherungen im Zeitraum eines Monats werden als Großväter zusammengefasst.

8.5 Vernetzte Sicherung

Vor allem in Firmen arbeiten die Mitarbeiter, jeder eigenständig, an Computern. Um die entstandenen Datenmengen zu sichern, werden Sicherungen meist über ein Netzwerk durchgeführt. Dafür können folgende Strategien angewendet werden:

8.5.1 verteilte Sicherung

Jeder Rechner ist mit einem eigenen Sicherungsmedium im Netzwerk (Backup Server) ausgestattet. Jeder Rechner wird einzeln gesichert, es kann aber über das Netzwerk von jedem Rechner aus auf die Backups jedes anderen zugegriffen werden. Alle Backups sind voneinander digital getrennt.

8.5.2 lokale Sicherung

Jeder Rechner ist mit einem eigenen Sicherungsmedium, unabhängig von einem Netzwerk ausgestattet. Es kann nicht über das Netzwerk auf Backups anderer Rechner zugegriffen werden. Alle Backups sind voneinander physisch getrennt.

8.5.3 Netzwerk Sicherung

Alle Rechner besitzen eine Anknüpfung zum Netzwerk, und erstellen ihre Backups zusammen auf einem Backup Server. Die Effizienz der Backup Medien steigt, da alle Rechner auf diese sichern können. Es kann zu Engpässen oder Netzwerküberlastung kommen, wenn z.B. alle Rechner gleichzeitig hohe Datenmengen sichern wollen. Alle Daten sind weder digital noch physisch getrennt, da sie alle auf das selbe Sicherungsmedium (Backup Server) gesichert werden. Der Backup Server ist jedoch physisch von den einzelnen Rechnern getrennt, was die Sicherheit erhöht.

8.5.4 Kapazität des Netzwerks

Die Transportkapazität des Netzwerkes stellt bei der Netzwerk und lokalen Sicherung einen limitierenden Faktor dar. Die Backup Zeit t lässt sich mit folgender Formel berechnen:

$$t = \frac{m}{G}$$

m = Datenmenge

G = Übertragungsgeschwindigkeit $\frac{Mbit}{s}$

8.5.5 Logfiles

Alle bisher genannten Verfahren haben den Nachteil, dass bei z.B. Virusbefall auf das letzte vorhandene Backup zurückgegriffen werden muss, und somit Transaktionsdaten des laufenden Tages verloren gehen. Um dies zu verhindern ist es ratsam eine *Logfile* zu führen, in der jede Änderung an Dateien gespeichert wird. Die *Logfile* enthält alle Datenänderungen seit dem letzten Backup.

8.6 RAID Systeme

RAID = Redundant Array of Independent Disks

ist ein Sicherungsmedien Verband, mit dem folgende Ziele verfolgt werden können:

- Erhöhung der Ausfallsicherung durch Redundanz
- Steigerung der Transferraten
- Austausch von Sicherungsmedien während des Systembetriebs.

8.6.1 RAID 0

Eine zu sichernde Datei wird in verschiedene Segmente aufgeteilt. Jedes Segment wird auf einem separaten Sicherungsmedium gesichert. Dadurch werden hohe Transferraten durch Aufteilung der Datenmenge auf verschiedene Sicherungsmedien erreicht. Es besteht keine Datensicherheit. Geht ein Sicherungsmedium kaputt, sind alle Dateien im RAID Verband verloren, da jede Datei in Segmente unterteilt wird, und somit ein Segment von jeder Datei auf jedem Sicherungsmedium liegt.

8.6.2 RAID 1

Bei diesem Verfahren werden alle Daten doppelt abgelegt. Geht ein Sicherungsmedium kaputt, sind alle Dateien auf einem zweiten im RAID System verknüpften Sicherungsmedium verfügbar. Kaputte platten können einfach ausgetauscht werden. Es kann nur 50% der Gesamtkapazität der im RAID Verband verknüpften Sicherungsmedien genutzt werden, da alles doppelt vorhanden ist. Es besteht kein Performance Gewinn.

8.6.3 RAID 5

Es werden mindestens drei Sicherungsmedien benötigt. Dieses Verfahren unterscheidet sich von RAID 0 in nur einem Punkt. Es werden zusätzlich Paritäten ermittelt, und auf einem

Sicherungsmedium gespeichert, um bei einem Ausfall Dateien vollständig zu rekonstruieren.

Die nutzbare Sicherungskapazität wird wie folgt berechnet:

$$K_5 = s \cdot (n - 1)$$

K_5 = nutzbare Kapazität

s = kleinste Platte im Array

n Anzahl der Platten

8.6.4 RAID 10

verbindet RAID 0 und 1. Im Prinzip funktioniert dieses System wie RAID 0, nur dass alle Dateien zusätzlich doppelt vorhanden sind. Durch dieses System erhält man eine hohe Datensicherheit, und gute Performance.

8.6.5 RAID 50

Kombination aus RAID 5 und 0. Die Performance im Vergleich zu RAID 10 steigt nicht. Es werden mindestens 6 Sicherungsmedien benötigt.

Die nutzbare Sicherungskapazität wird wie folgt berechnet:

$$K_{50} = s \cdot \left(\frac{n}{2} - 1 \right)$$

K_{50} = nutzbare Kapazität

s = kleinste Platte im Array

n Anzahl der Platten

8.6.6 Gegenüberstellung der RAID Systeme

| System | Kenngroßen |
|--------|---|
| RAID 0 | hoher Datendurchsatz, 100% Kapazität nutzbar, Keine Sicherheit |
| RAID 1 | Hohe Sicherheit, kein Performance Gewinn, 50% der Kapazität nutzbar |
| RAID 5 | Sicherheit, Performance Gewinn, >50% Kapazität nutzbar |

9 Netze

9.1 Einführung

9.1.1 Beispiele für Netze

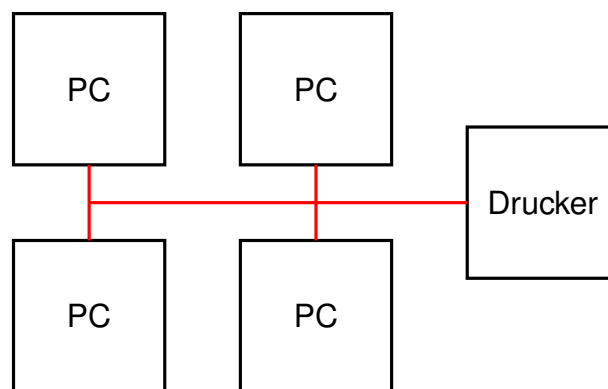
- Verkehrsnetz
- Smart Home
- Mobilfunknetz

- Stromnetz
- Soziale Netze (Familie, Freunde etc. . .)

9.1.2 Gemeinsamkeiten aller Netze

- Verbinden Dinge, Sachen, Knoten (Connection)
- Es bestehen immer Protokolle / Regeln (StVO)
- Dienen zum Informationsaustausch / Transport von Informationen

9.2 Einfaches Computernetz



Die Vernetzung verschiedener Systeme ermöglicht eine Verbesserung der Leistungsfähigkeit und reduziert Kosten. Computernetze erzielen diese Gegebenheiten hauptsächlich auf drei Arten:

- Freigeben von Informationen / Daten
- Freigeben von Hard- und Software
- Zentralisieren von Verwaltung und Unterstützung

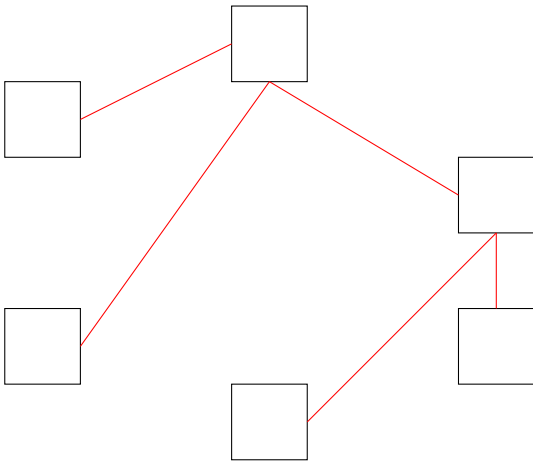
Spezifisch können Endgeräte eines Netzes folgende Komponenten freigeben:

- Betriebsmittel: Drucker, Maus, Monitor
- Sicherungsmedien: Festplatte, Laufwerke
- Sich auf diesen Sicherungsmedien befindende Daten
- Software



9.2.1 Netz Topologien

Baum Topologie



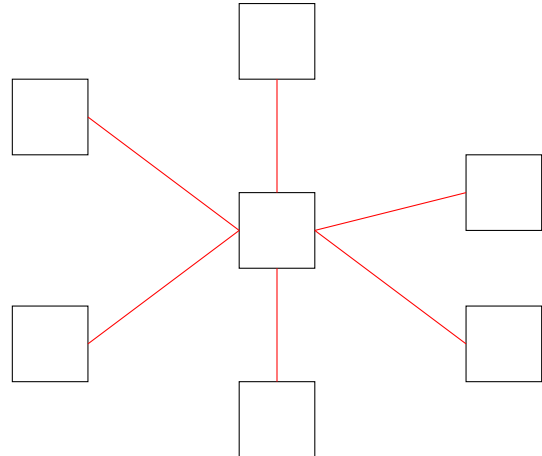
Vorteile:

- Bei Ausfall einer Komponente bricht nur ein Teil des Netzes zusammen
- leichte Skalierbarkeit

Nachteile:

- Durchsatzproblem an der Wurzel / jeder Netzkomponente → höhere Laufzeiten

Stern Topologie



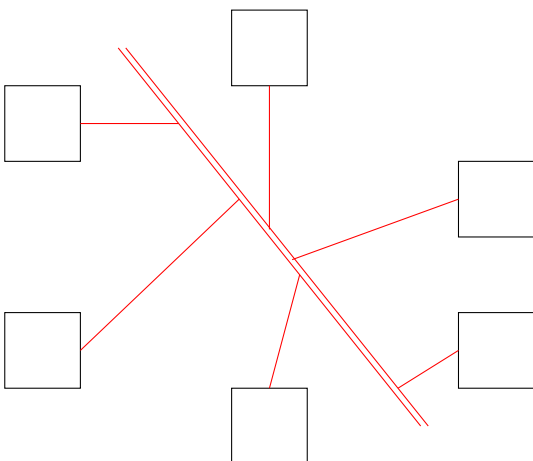
Vorteile:

- Leicht umsetzbar / skalierbar
- sehr schnell
- Beim Ausfall einer Komponente ist *nur* diese betroffen

Nachteile:

- Beim Ausfall der zentralen Wurzel → Totalausfall
- Clients müssen immer über zentrale Wurzel kommunizieren.

Bus-Topologie



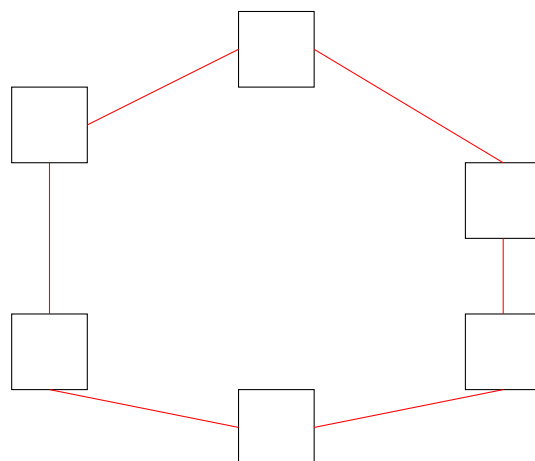
Vorteile:

- hohe Ausfallsicherheit
- leichte Skalierbarkeit

Nachteile:

- Ausfall der Hauptleitung → Totalausfall
- Hauptleitung benötigt hohe Bandbreite

Ring-Topologie



Vorteile:

- simpler Aufbau
- leichte Skalierbarkeit

Nachteile:

- Unterbrechung des Rings → Totalausfall

9.2.2 Netze in Unternehmen

Das Verwenden eines Netzes hat signifikante Vorteile für ein Unternehmen / Betrieb. Ressourcen und Betriebsmittel können gemeinsam genutzt werden (Zentral-Drucker). Dadurch können Kosten eingespart werden. Die Kommunikation innerhalb des Unternehmens wird durch verschiedene Netze (internes Telefon, Kommunikation zwischen den Systemen) um ein vielfaches erleichtert. Sollte das Unternehmen im Laufe der Zeit an Größe zulegen, ist die Skalierbarkeit des Systems im Allgemeinen unbegrenzt. Zusätzliche Systeme oder Server können problemlos hinzugefügt werden. Die Systemleistung eines einzelnen Computers kann außerdem gesteigert werden. Aufwendige Anwendungen können auf einem leistungsstarken Server ausgeführt werden, sind also nicht an die locale Leistung eines einzelnen Computers gebunden. Die Komponente der Teamarbeit im globalen Sinne wird durch ein globales Netzwerk zwischen Unternehmen außerdem vereinfacht.

9.2.3 Private Netze

Besitzt ein Haushalt einen Home Server mit Internetanbindung, so ist es Privatpersonen möglich, von nahezu überall auf der Welt auf ihre persönlichen Daten zugreifen zu können. Diese Option steht Privatpersonen außerdem durch Cloud Services zur Verfügung. Nachteil: Die Daten werden externen Firmen zur Verfügung gestellt, diese Option ist mit Vorsicht zu genießen. Privatpersonen können durch das Internet außerdem auf, generell betrachtet, Online Services zugreifen (Online Banking, Online Shopping). Die Kommunikation wird auch für Privatpersonen erheblich erleichtert. Durch Chat, Voice Chat oder sogar Video Chat Anwendungen ist die Kommunikation nahezu an jedem Ort der Erde möglich. Auch das Unterhaltungsprogramm profitiert vom Internet. Dienste wie YouTube oder Netflix wären ohne das Internet undenkbar.

9.3 Servermodelle

9.3.1 Ein-Server-Modell

Ein Computer / Server übernimmt alle zentralen Dienste (Standard)

9.3.2 Multi-Server-Modell

Mehrere Computer / Server teilen sich die Verwaltung (für große Netze)

9.4 Kommunikationsarten

9.4.1 Simplex

Einer spricht, der Rest hört zu

9.4.2 Halbduplex

Wechselseitiges Sprechen und Hören

9.4.3 Vollduplex

Jeder spricht und hört gleichzeitig

9.5 Netzwerkkomponenten

9.5.1 Client

9.5.2 Repeater

9.5.3 HUB

9.5.4 Bridge

9.5.5 Switch

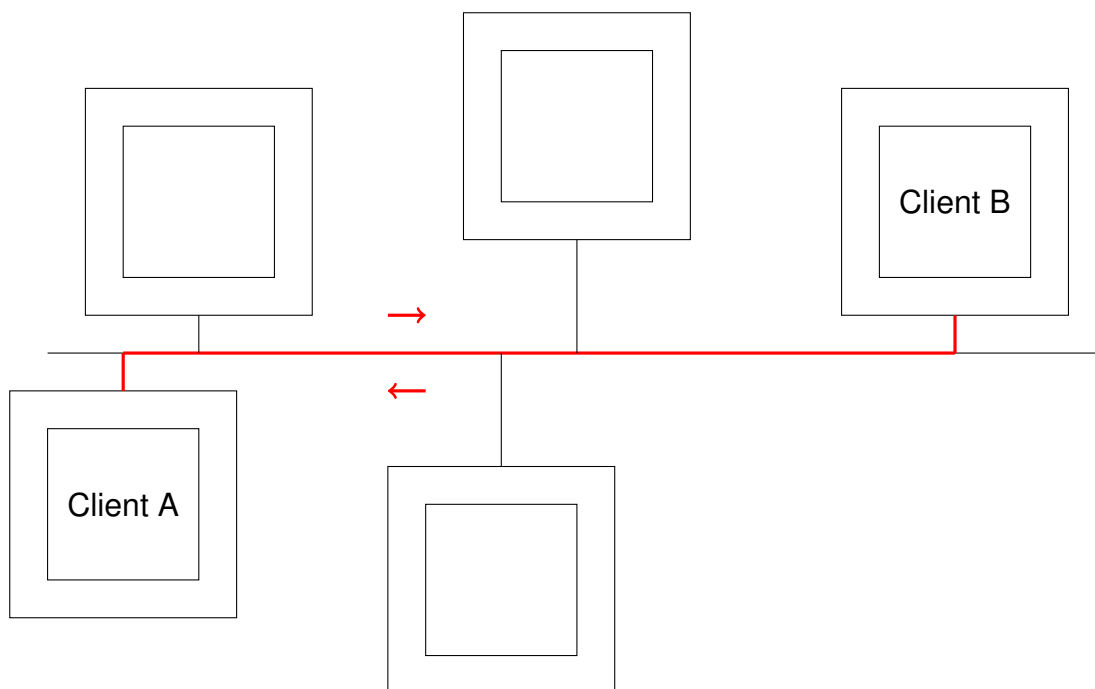
9.5.6 Port

9.5.7 Router

9.5.8 Einordnung der Komponenten ins OSI-Modell

9.6 Round Trip Delay Time - RTDT

Die Paketumlaufzeit bzw. Round Trip Time gibt die Zeit an, die ein Datenpaket in einem Rechnernetz benötigt, um von der weitesten entfernten Quelle zum Ziel und zurück zu reisen. Es handelt sich also um die Summe aus Laufzeit von Punkt A nach Punkt B und der Laufzeit von Punkt B nach Punkt A.



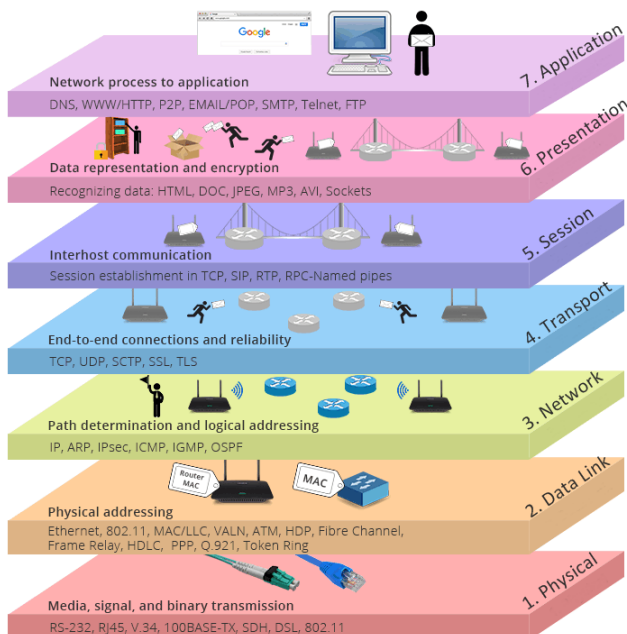
9.7 Bezeichnungen von Netzen

9.8 OSI 7-Schichten Modell

Zweck des OSI-Modells ist, Kommunikation über unterschiedlichste technische Systeme hinweg zu beschreiben und die Weiterentwicklung zu begünstigen.

Tabelle 3: Bezeichnungen von Netzen

| Abkürzung | Beschreibung | Kabellänge | Anwendungen |
|-----------|---------------------------|------------|-------------------------------------|
| CAN | Control Area Network | 5km | Steuerungstechnik |
| PAN | Personal Area Network | 100m | Handynetz |
| LAN | Local Area Network | 100m | Home Netz |
| MAN | Metropolitan Area Network | 100km | Unternehmen mit mehreren Standorten |
| WAN | Worldwide Area Network | Weltweit | Internet, Telefon |



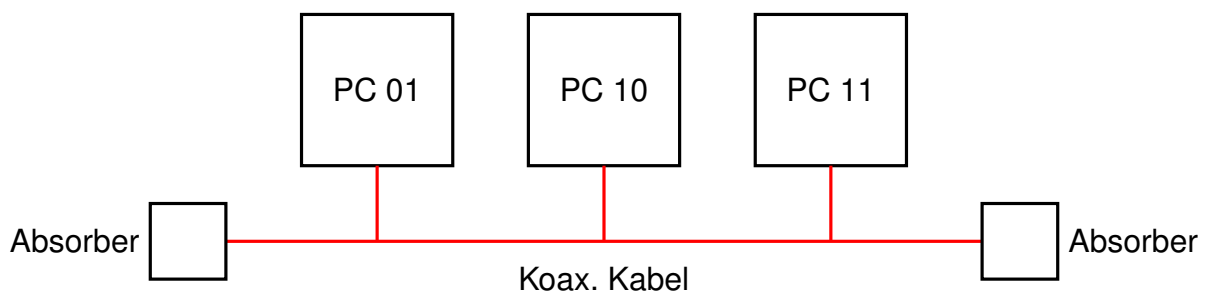
Hauptaufgaben der Schichten:

- Schicht 7: Anwendungen für Benutzer
- Schicht 6: Darstellung der Daten in verständliche Formate (jpg, ASCII)
- Schicht 5: Steuerung der Verbindung
- Schicht 4: Zuordnung der Datenpakete zu den Ports
- Schicht 3: Vermittelt Datenpakete
- Schicht 2: Fehlerfreie Übertragung
- Schicht 1: Bit-Übertragung



10 Ethernet

Mit der Erfindung des Ethernets wollte man individuellen Stationen / Systemen den Zugriff auf ein gemeinsames Medium zur Datenübertragung ermöglichen. Dieses gemeinsame Medium wurde durch ein Koaxial Kabel realisiert.



Soll ein Datenpaket verschickt werden (z.B. ein Zahlenwert), so muss der Sender das Ziel des Paketes kennen, um die Information zum korrekten Empfänger schicken zu können. Will PC 01 die Zahl 5d an PC 10 senden, ergibt sich folgender Rahmen:

| | |
|--------------------------------|--------------------|
| 0010 (Kennung des Ziels, 4Bit) | 0101 (Daten, 4Bit) |
|--------------------------------|--------------------|

Damit der Empfänger den Erhalt der Daten quittieren kann, muss jedoch auch die Kennung des Senders im Rahmen enthalten sein:

| | | |
|--------------------------|---------------------------|--------------|
| 0010 (Kennung des Ziels) | 0001 (Kennung der Quelle) | 0101 (Daten) |
|--------------------------|---------------------------|--------------|

Der verschickte Rahmen lautet demnach:

0010 0001 0101

Um zu wissen, ob es sich bei den empfangenen Impulsen tatsächlich um eine gesendete Information handelt, wird ein Datenrahmen immer durch eine Präambel angekündigt. Es könnten sonst Missverständnisse durch Signalrauschen oder Störungen auftreten. Die endgültige Struktur eines Datenrahmens:

| | | | | |
|------------------|-------------|------------|--------------|-----------|
| Präambel (7Byte) | SFD (1Byte) | Ziel (MAC) | Quelle (MAC) | Nutzdaten |
|------------------|-------------|------------|--------------|-----------|

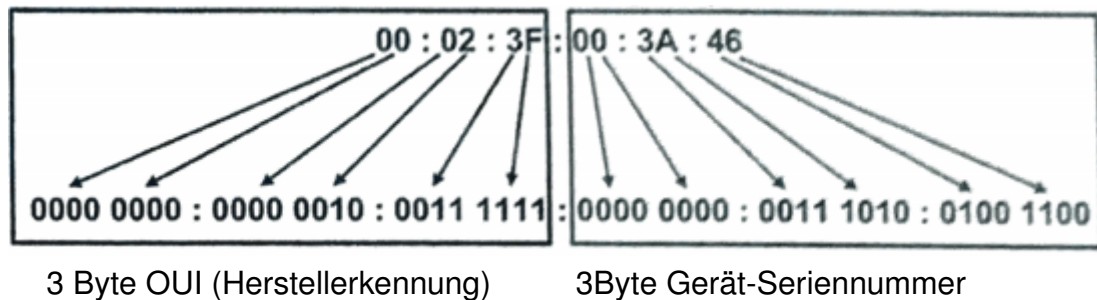
10.1 MAC Adresse

Um Informationen im Ether / Internet zuverlässig und zielgenau verschicken zu können, muss jedes Endgerät im Netz seine eigene individuelle Kennung besitzen!

→ **MAC Adresse**

Die MAC Adresse ist in den ROM der Network Interface Card eines jeden Gerätes eingebrannt. Die MAC ist also keine virtuelle Softwarekennung, sondern eine durchaus physisch mit dem Gerät verbundene Kennnummer.

10.1.1 Aufbau MAC Adresse



11 Netzwerkprotokolle

Hat die Netzwerkkarte einen Datenrahmen empfangen, muss ermittelt werden, welches Protokoll zur Weiterverarbeitung verwendet werden soll. Innerhalb des Datenrahmens muss also der Typ und das Ziel der Daten festgelegt sein. Diese Informationen stehen in einem 2Byte großem Typenfeld. Für jedes Protokoll existiert eine eigene Kennung:

| | |
|------|--------|
| ARP | 0x0806 |
| IPv4 | 0x0800 |
| IPv6 | 0x86DD |

Allerdings kommt dem Typenfeld eine weitere Bedeutung:

| | |
|-------------------------|------------------------|
| Wert kleiner als 0x0600 | Länge des Datenrahmens |
| Wert größer als 0x0600 | Protokollkennung |

Alle Protokollkennungen müssen also größer als 1536d oder 0x0600h sein!

Achtung:

Das ICMP Netzwerkprotokoll ist ein Protokoll der IP-Familie und folgt somit dem IPv4-Protokoll!

Ebenso gehört das ICMPv6 Netzwerkprotokoll zur IPv6 Familie und folgt somit auch dem IPv6 Protokoll!

11.1 Datenübertragung

Um sicher zu gehen, dass alle Informationen fehlerfrei übertragen wurden, wird dem Datenrahmen ein 4Byte großes Prüffeld (CRC) angehängt. Dieses Prüffeld ergibt sich aus einer Polynomdivision.



| | | | | | | |
|----------|-----|----------|-----------|-----|-----------|-----|
| Präambel | SFD | Ziel-Mac | Quell-MAC | Typ | Nutzdaten | CRC |
|----------|-----|----------|-----------|-----|-----------|-----|

Min: 64Byte - Max: 1518Byte

Unterschreitet der Anteil der Nutzdaten 46Byte, wird durch Padding aufgefüllt.

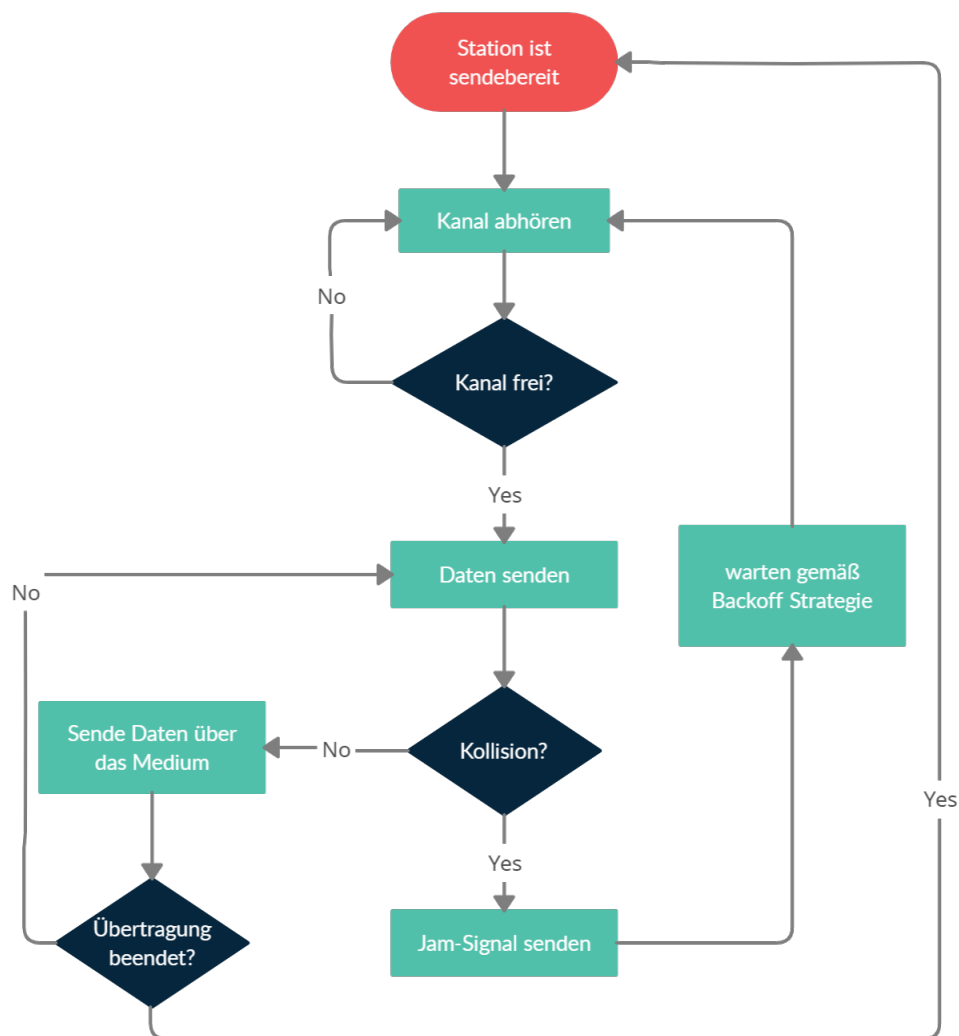
12 Vollständiges Ethernet-Paket

| | | | | | | |
|------------|-------|------------|-------------|-------|----------------------|-------|
| Präambel 7 | SFD 1 | Ziel-Mac 6 | Quell-MAC 6 | Typ 2 | Nutzdaten 46-1500 | CRC 4 |
|------------|-------|------------|-------------|-------|----------------------|-------|

Zahlenwert im Feld = Bytegröße des Feldes.

13 CSMA/CD - Verfahren

Programmablaufplan des CSMA/CD Verfahrens:



13.1 Kollision

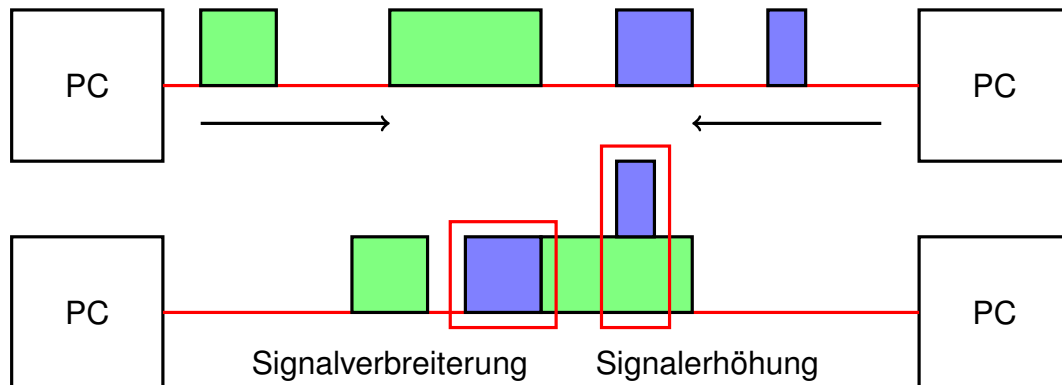
Problem:

Da Alle Systeme mit nur einem Übertragungsmedium vernetzt sind, um Materialkosten zu sparen, und Skalierbarkeit zu erhalten, muss der Leiter bidirektional verwendet werden. Dadurch kann es zu Kollisionen von Impulsen kommen.

→ Es kommt zu einer Signalerhöhung / Signalverbreiterung und damit zu einer fehlerhaften Übertragung.

Lösung:

CSMA/CD Verfahren - Jam Signal **Situation:**



Das sendende System vergleicht ständig das gesendete Signal mit dem Signal auf der Leitung. Kommt es zu Abweichungen bricht das System die Übertragung ab und sendet ein Jam-Signal welches andere Systeme im Netz über die Kollision informiert. Alle Systeme unterbrechen die Übertragung.

Ab wann dürfen die einzelnen Systeme wieder anfangen Daten zu senden?

Jedes Signal auf der Leitung braucht eine bestimmte Zeit, um zwischen den beiden entferntesten Systemen im Netz einmal hin, und wieder zurück zu laufen. Diese Zeit wird mit RTT bezeichnet. Ist die RTT abgelaufen, befinden sich keine Signale mehr im Netz, es kann neu gesendet werden.

Nach dem Ethernet-Standard 802.3 ist die RTT auf 51,2 Mikrosekunden festgelegt.

Kommt es nach dem Warten der RTT dennoch zu einer weiteren Kollision, variieren die Systeme ihre Wartezeit indem sie ein vielfaches der RTT warten. Als Vielfaches können die Faktoren 0,1,2 und 3 gewählt werden.

→ Es wird unterschiedlich lang gewartet.

Kommt es erneut zu einer Kollision, wird der Bereich der Vorfaktoren von 0 bis 7 erweitert.

$$\text{Wartezeit} = k \cdot \text{RTD}$$

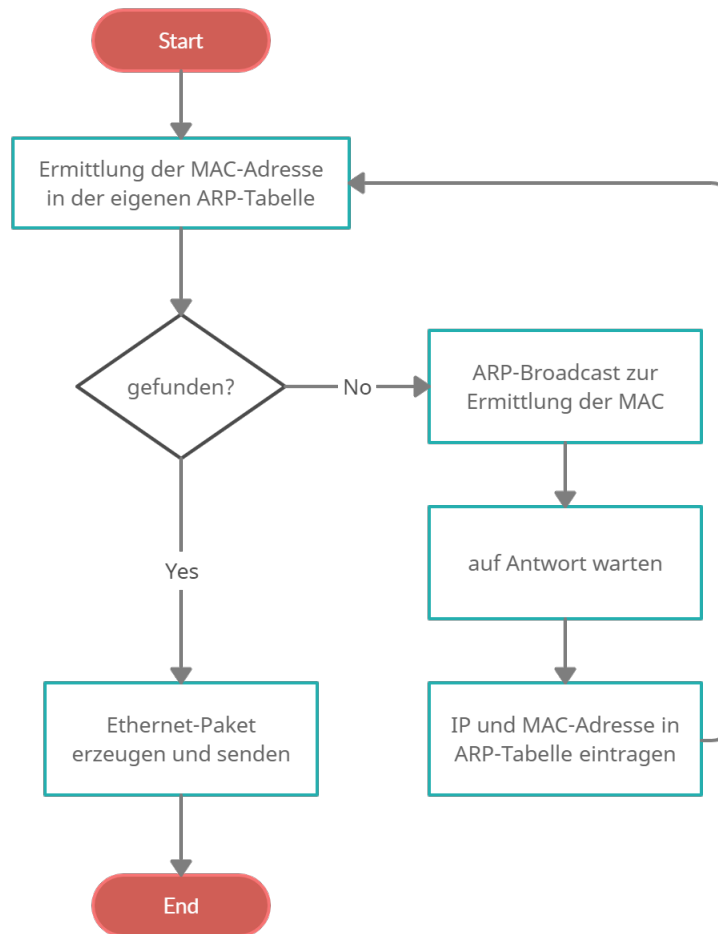
$$k = 0 \text{ bis } 2^i - 1$$

$$i = \text{Anzahl Versuche}$$

Nach 10 Versuchen wird i nicht mehr erhöht, nach 16 erfolglosen Versuchen wird der Senderversuch abgebrochen.

14 ARP-Protokoll

Programmablaufplan des ARP Verfahrens:



15 Subnetting

Subnetting ermöglicht es Netzwerkadministratoren beispielsweise, das eigene Firmennetzwerk in Subnetze aufzuteilen, ohne dies im Internet bekannt zu machen. Das heißt, der Router, der schließlich das Netzwerk mit dem Internet verbindet, wird weiterhin als einfache Adresse angegeben.

Alle Subnetze eines Netzes funktionieren unabhängig voneinander und die Datenvermittlung läuft schneller. Warum ist das so? Subnetting macht das Netzwerk überschaubarer. Ein Broadcast, bei dem ein Teilnehmer Daten an das gesamte Netz sendet, verläuft ohne Ordnung durch Subnetze relativ unkontrolliert.

Durch Subnets werden Datenpakete durch den Router viel gezielter an die Empfänger geleitet. Befinden sich Sender und Empfänger im gleichen Subnetz, können die Informationen direkt zugestellt und müssen nicht umgeleitet werden.

15.1 Die IP Adresse

Bei dem Netzwerkprotokoll IPv4 (heute aktuell: IPv6) besteht eine IP-Adresse aus 32 Bit. Diese sind in vier Abschnitte mit je einem Oktett aufgeteilt.

Beispiel IP Adresse:

dezimal 192.168.0.1
binär 11000000.10101000.00000000.00000001

Zu beachten ist dabei, dass jedes Oktett als eigenständig bei der Berechnung der Wertigkeit angesehen wird.

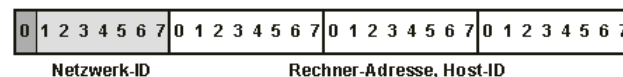
Der höchste darstellbare Wert eines Oktettes beläuft sich demnach auf 255.

| | | | | | | | |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 2^7 | 2^6 | 2^5 | 2^4 | 2^3 | 2^2 | 2^1 | 2^0 |
| 128 | 64 | 32 | 16 | 8 | 4 | 2 | 1 |

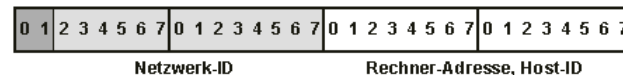
15.2 Netzwerkklassen

Eine IP Adresse ist immer einem bestimmten System, welches sich in einem bestimmten Netz befindet zuzuordnen. Demnach besitzt eine IP Adresse einen Netzwerk und einen Hostbereich. Die IP Adresse muss dazu nicht in der Mitte geteilt sein (2 Oktette Netzwerk, 2 Oktette Hostbereich), sondern kann dazu beliebig zwischen jedem Bit geteilt werden. Netzen, mit 1 Oktett, 2 Oktetten und 3 Oktetten Netzwerkbereich wurden besondere Bezeichnungen zugewiesen:

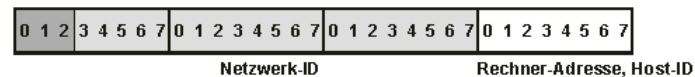
Netzwerkklasse A



Netzwerkklasse B



Netzwerkklasse C



15.3 Subnetzmaske

Um ein bestehendes Computernetz zur besseren Übersicht und Verwaltung in mehrere kleine Netze aufteilen zu können, bedarf es einer Subnetzmaske. Diese gibt den Netzwerkbereich einer IP Adresse an. Mit Hilfe der Subnetzmaske kann außerdem überprüft werden, ob sich zwei Geräte im gleichen Subnetz befinden oder nicht. Verknüpft man IP Adresse und Subnetzmaske durch eine AND Verknüpfung, erhält man die Netzwerkennung des Subnetzes, indem sich die IP Adresse befindet. Stimmen die Netzwerkennungen zweier Systeme überein, befinden sie sich im selben Subnetz.

15.4 CIDAR

Die CIDAR ist eine vereinfachte Schreibweise für die Subnetzmaske. Da eine Subnetzmaske dadurch definiert wird, dass sie in binär Schreibweise eine fortlaufende Kette von gesetzten Bits haben muss, die nicht durch ein nicht gesetztes Bit unterbrochen werden darf, kann man die Schreibweise dahingehend vereinfachen, dass einfach die gesetzten Bits gezählt werden:

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

In diesem Falle wäre die CIDAR /17

15.5 VLSM

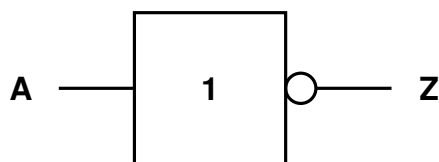
15.6 Schaltnetze

Schaltnetze sind Zusammensetzungen von logischen Gattern ohne Speicherverhalten. Sie bestehen aus einem oder mehreren einfachen Bauteilen.

15.7 Einfache Bauteile

15.7.1 NOT

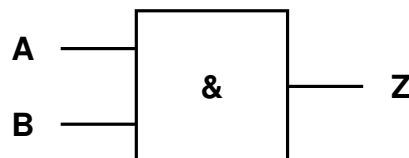
Das Not(Negation)-Bauteil negiert das Signal. Somit wird eine Eins zur Null und Nullen werden zu Einsen.



| A | Z |
|---|---|
| 1 | 0 |
| 0 | 1 |

15.7.2 AND

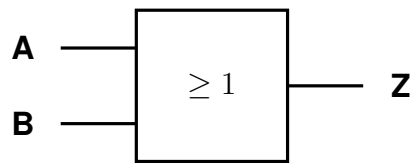
Das AND-Bauteil vereint zwei Eingänge zu einem Ausgang. Das Ausgangssignal wird nur Eins, wenn beide Eingangssignale auf Eins standen.



| A | B | Z |
|---|---|---|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 1 |

15.7.3 OR

Das OR-Bauteil vereint zwei Eingänge zu einem Ausgang. Das Ausgangssignal wird dann Eins, wenn mindestens einer der Beide Eingangssignale auf Eins steht.



| A | B | Z |
|---|---|---|
| 0 | 0 | 0 |
| 0 | 1 | 1 |
| 1 | 0 | 1 |
| 1 | 1 | 1 |

15.7.4 NAND

15.7.5 NOR

15.7.6 XOR

15.8 Wahrheitstabelle

15.9 KV-Diagramm

15.9.1 Don't-Care-Positions

15.10 Disjunktive Normalform

15.11 Impulsdiagramm

15.12 Zustandsfolgetabelle

16 Schaltwerke

16.1 Schaltwerke

Schaltwerke besitzen Speicherverhalten, d.h. der Ausgabewert hängt nicht nur von der Eingabe, sondern auch vom Zustand des Schaltwerks ab.

16.2 Taktgeber

16.3 Flip-Flops

16.3.1 RS Flip Flop

16.3.2 T Flip Flop

16.3.3 JK Flip Flop

16.3.4 D Flip Flop

16.4 Zähler

16.5 Addierschaltungen

16.6 Subtrahierschaltungen

17 Mikrocontroller

18 Assembler

Eine Assemblersprache, kurz auch Assembler genannt, ist eine Programmiersprache, die auf den Befehlsvorrat eines bestimmten Computertyps ausgerichtet ist.

19 Objektorientierte Programmierung

19.1 Grundverständnis

Die objektorientierte Programmierung ist ein auf dem Konzept der Objektorientierung basierendes Programmierparadigma. Die Grundidee besteht darin, die Architektur einer Software an den Grundstrukturen desjenigen Bereichs der Wirklichkeit auszurichten, der die gegebene Anwendung betrifft.

19.2 Klassen

19.3 Objekte

19.4 Datentypen

19.5 Notationen

19.6 UML

19.6.1 Struktogramm

19.6.2 Objektdiagramm

19.6.3 Assoziationen

19.6.4 Polymorphie

19.6.5 Vererbungen

19.6.6 Sequenzdiagramm

19.6.7 Zustandsdiagramm

20 Datenbanken

20.1 Grundverständnis Datenbanken

20.2 Verwendung

20.3 Entity-Relationship-Diagramm

20.4 Reaktionen

20.4.1 Primärschlüssel

20.4.2 Sekundärschlüssel

20.5 SQL

20.5.1 SQL Abfragen

20.5.2 SQL Selektion

21 Fachsprache

21.1 Fachwörter

21.2 Typfeld Kennungen

22 Epilog

Diese Zusammenfassung wurde erstellt und geteilt von *Jannis Müller*. Für Falschaussagen oder Fehlinformationen übernimmt der Autor keinerlei Gewähr. Es ist empfehlenswert, sich



selbst mit den Inhalten vertraut zu machen und die hier dargestellten Inhalte gegebenenfalls zu korrigieren. Bei Fragen oder inhaltlichen Fehlern kontaktieren sie bitte umgehend den Autor und weisen auf die von Ihnen festgestellten Mängel hin.

| Fachbegriff | Erklärung |
|--------------------|--|
| Algorithmus | Eine genau definierte Handlungsvorschrift zur Lösung von Problemen in endlich vielen Schritten |
| Attribut | Eigenschaft einer Klasse |
| ASCII | American Standard Code for Information Interchange |
| ARP | Address Resolution Protocol |
| BCD-Code | Binary Coded Decimal (dualkodierte Dezimalziffer) |
| Client-Server Netz | Ein Client-Server Netz besteht zwischen einem Server und einem Computer. Der Server bietet dem Client verschiedene Dienste an, der Client kann Dienste vom Server anfordern. |
| CRC / FCS | Cyclic Redundancy Check / Frame Check Sequence |
| CSMA/CD | Carrier Sense Multiple Access / Collision Detection |
| Geheimnisprinzip | Lesen oder Schreiben der Attributwerte eines Objekts nur durch Operation möglich |
| Kapselung | Attribute sind durch Operationen von der Außenwelt abgeschlossen (Attribute private, Operationen public) |
| Klasse | Beschreibt Gemeinsamkeiten einer Menge gleichartiger Objekte |
| Klassenattribut | Ein Attributwert für alle Objekte der Klasse |
| MAC Adresse | Media Access Control Adresse |
| MTU | Maximum Transmission Unit (Nutzenblock Ethernet Frame) |
| Objekt | Gegenstand der Programmierung (materieller Gegenstand, Organisationseinheit, Begriff, Aspekt eines Systems) |
| OUI | Organizationally Unique Identifier |
| OSI (Modell) | Open Systems Interconnection (Modell) |

| Fachbegriff | Erklärung |
|-------------------------|--|
| Peer-to-Peer Netz | Ein Peer-to-Peer Netz besteht aus zwei oder mehreren gleichberechtigten Systemen. |
| Padding | Füllbits zum Auffüllen von Segmenten, in denen der Datenanteil nicht die Mindestgröße ausfüllt. |
| Redundanz | Beschreibt diejenigen Informationen oder Daten, die in einer Informationsquelle mehrfach vorhanden sind. Eine Informationseinheit ist dann redundant, wenn sie ohne Informationsverlust weggelassen werden kann. |
| RTD | Round Trip Delay |
| RTT | Round Trip Time |
| SFD / SOF | Start Frame Delimiter / Start of Frame |
| Virtuelle Kommunikation | Beschreibt die Kommunikation der zwei Systeme auf der entsprechenden Ebene über einheitliche Sprache bzw. Protokolle |

| | |
|--------|--|
| 0x0800 | IPv4 Internet Protocol, Version 4 |
| 0x0806 | ARP Address Resolution Protocol |
| 0x0842 | WoL Wake on Lan |
| 0x8035 | RARP Reverse Address Resolution Protocol |
| 0x809B | EtherTalk Appletalk |
| 0x80F3 | AARP Appletalk Address Resolution Protocol |
| 0x8100 | VLAN Tag |
| 0x8137 | Novell IPX |
| 0x8138 | Novell |
| 0x86DD | IPv6 Internet Protocol, Version 6 |
| 0x8863 | PPPoE Discovery |
| 0x8864 | PPPoE Session |
| 0x8870 | Jumbo Frames |
| 0x8892 | Echtzeit-Ethernet PROFINET |
| 0x88A2 | ATA over Ethernet Coraid AoE |
| 0x88A4 | EtherCAT Echtzeit-Ethernet |
| 0x88A8 | Provider Bridging |
| 0x88AB | Echtzeit-Ethernet POWERLINK |
| 0x88CD | Echtzeit-Ethernet SERCOS III |
| 0x8906 | Fibre Channel over Ethernet |
| 0x8914 | FCoE Initialization Protocol FIP |