

IT ABI Zusammenfassung

Jannis Müller

2. 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	7
3.1	Kernel	7
3.1.1	Monolithischer Kernel	7
3.1.2	Mirkokernel	7
3.1.3	Hybridkernel	8
3.2	Master Boot Record (MBR)	8
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	11
7.4	segmentorientierter Speicher	12
7.5	seitenorientierter Speicher - <i>Paging</i>	13
7.5.1	Beispielaufgaben	13
7.5.2	Buch Aufgabe 1, S.243	13
7.5.3	Buch Aufgabe 3, S.243	14
7.5.4	Buch Aufgabe 4, S.243	14
7.5.5	Buch Aufgabe 5, S.243	15
7.5.6	Buch Aufgabe 6, S.243	15
7.5.7	Buch Aufgabe 7, S.243	16
7.6	Speicherverwaltungsmethodenchronologie	16
8	Datensicherung	16
8.1	Sicherungsmedien	17
8.2	Datenverlust	18
8.3	Datenvernichtung	18
8.4	Sicherungsverfahren	19
8.4.1	Vollständige Sicherung	19
8.4.2	Differenzielle Sicherung	19
8.4.3	Inkrementelle Sicherung	19
8.4.4	Sicherungsstrategie: Generationen Konzept	20
8.5	Vernetzte Sicherung	20
8.5.1	verteilte Sicherung	20
8.5.2	lokale Sicherung	20
8.5.3	Netzwerk Sicherung	20
8.5.4	Kapazität des Netzwerks	20
8.5.5	Logfiles	21
8.6	RAID Systeme	21
8.6.1	RAID 0	21
8.6.2	RAID 1	21
8.6.3	RAID 5	21
8.6.4	RAID 10	21
8.6.5	RAID 50	22
8.6.6	Gegenüberstellung der RAID Systeme	22
9	Netze	23
9.1	Einführung	23
9.1.1	Beispiele für Netze	23
9.1.2	Gemeinsamkeiten aller Netze	23
9.2	Einfaches Computernetz	23
9.2.1	Netz Topologien	25
9.2.2	Netze in Unternehmen	26
9.2.3	Private Netze	26
9.3	Servermodelle	26
9.3.1	Ein-Server-Modell	26
9.3.2	Multi-Server-Modell	26
9.4	Kommunikationsarten	26



9.4.1	Simplex	26
9.4.2	Halbduplex	26
9.4.3	Vollduplex	26
9.5	Netzwerkkomponenten	27
9.5.1	Client	27
9.5.2	Repeater	27
9.5.3	HUB	27
9.5.4	Bridge	27
9.5.5	Switch	27
9.5.6	Port	27
9.5.7	Router	27
9.5.8	Einordnung der Komponenten ins OSI-Modell	27
9.6	Round Trip Delay Time - RTDT	27
9.7	Bezeichnungen von Netzen	27
9.8	OSI 7-Schichten Modell	27
10	Ethernet	28
10.1	MAC Adresse	29
10.1.1	Aufbau MAC Adresse	29
11	Netzwerkprotokolle	29
11.1	Datenübertragung	30
12	Vollständiges Ethernet-Paket	30
13	CSMA/CD - Verfahren	31
13.1	Kollision	31
14	ARP-Protokoll	33
15	Subnetting	33
15.1	Die IP Adresse	33
15.2	Netzwerkklassen	35
15.3	Subnetzmaske	35
15.4	CIDAR	35
15.5	VLSM	37
16	Schaltnetze und Schaltwerke	37
16.1	Einfache Bauteile	37
16.1.1	NOT	37
16.1.2	AND	37
16.1.3	OR	37
16.1.4	NAND	37
16.1.5	NOR	37
16.1.6	XOR	37
16.2	Flip-Flops	37
16.2.1	RS Flip Flop	37
16.2.2	T Flip Flop	37
16.2.3	JK Flip Flop	37
16.2.4	D Flip Flop	37
16.3	Schaltwerke	37



16.4 Schaltnetze	37
16.5 Taktgeber	37
16.6 Zähler	37
16.7 Addierschaltungen	37
16.8 Subtrahierschaltungen	37
16.9 Wahrheitstabelle	37
16.10 KV-Diagramm	37
16.10.1 Don't-Care-Positions	37
16.11 Disjunktive Normalform	37
16.12 Impulsdigramm	37
16.13 Zustandsfolgetabelle	37
17 Mikrocontroller	37
18 Assembler	37
19 Objektorientierte Programmierung	38
19.1 Grundverständnis	38
19.2 Klassen	40
19.3 Objekte	40
19.4 Datentypen	40
19.5 Notationen	40
19.6 UML	40
19.6.1 Struktogramm	40
19.6.2 Objektdiagramm	40
19.6.3 Assoziationen	40
19.6.4 Polymorphie	40
19.6.5 Vererbungen	40
19.6.6 Sequenzdiagramm	40
19.6.7 Zustandsdiagramm	40
20 Datenbanken	40
20.1 Grundverständnis Datenbanken	40
20.2 Verwendung	40
20.3 Entity-Relationship-Diagramm	40
20.4 Relationen	40
20.4.1 Primärschlüssel	40
20.4.2 Sekundärschlüssel	40
20.5 SQL	40
20.5.1 SQL Abfragen	40
20.5.2 SQL Selektion	40
21 Fachsprache	40
21.1 Fachwörter	40
21.2 Typfeld Kennungen	42
22 Epilog	43



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

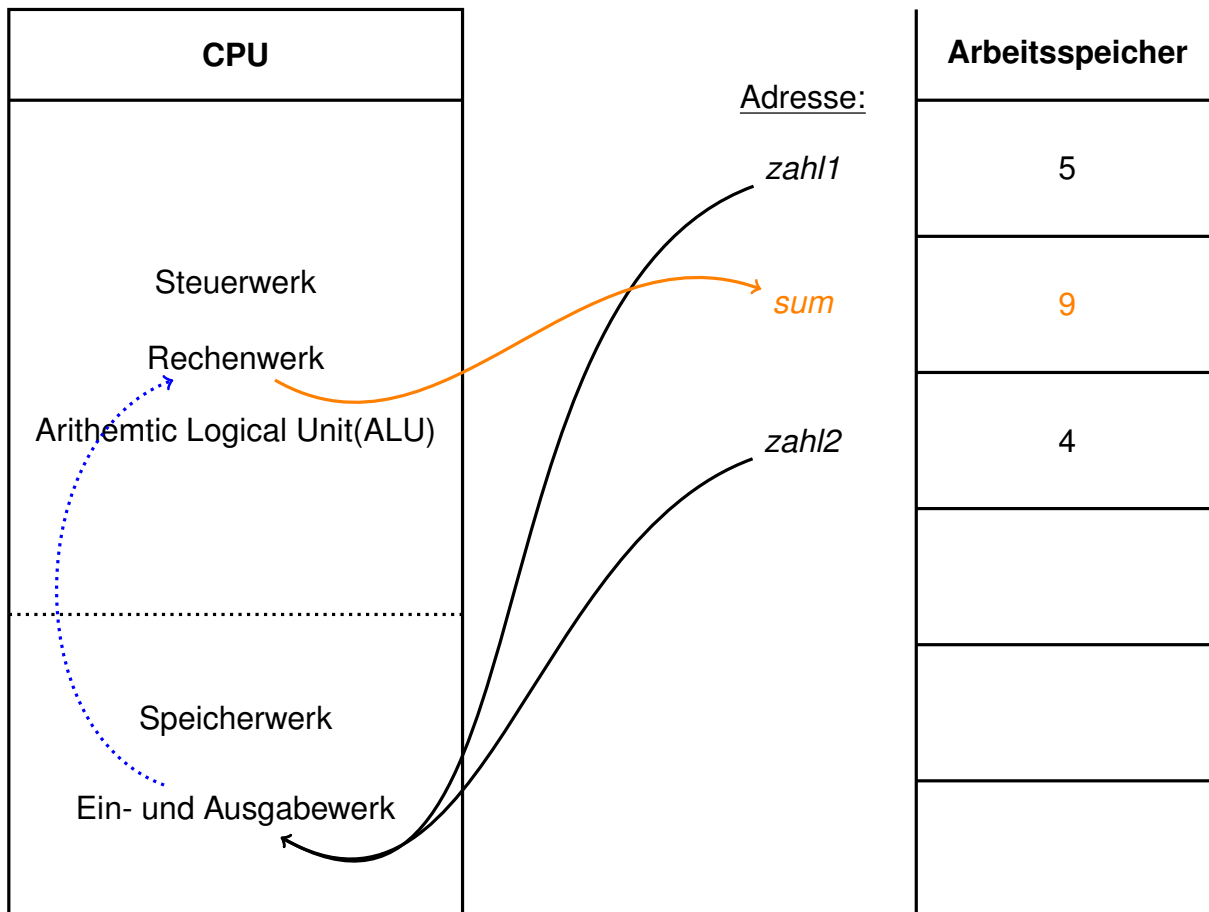
2.1 Von Neumann Prinzip

Quellcode:

`zahl1 = 5;`

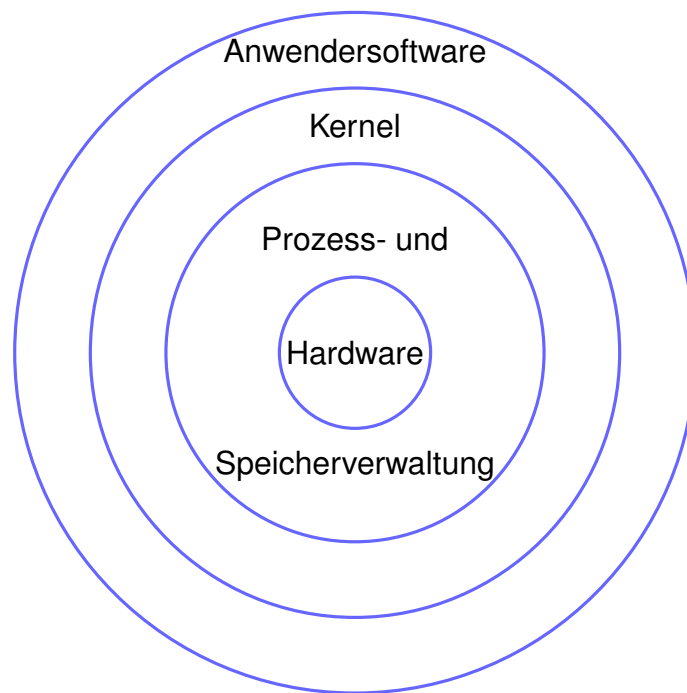
`zahl2 = 4;`

`sum = zahl1 + zahl2;`



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.

HIER NOCH MEHR INFOS und Schaubilder!!!!!!

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. Prozessocache
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:

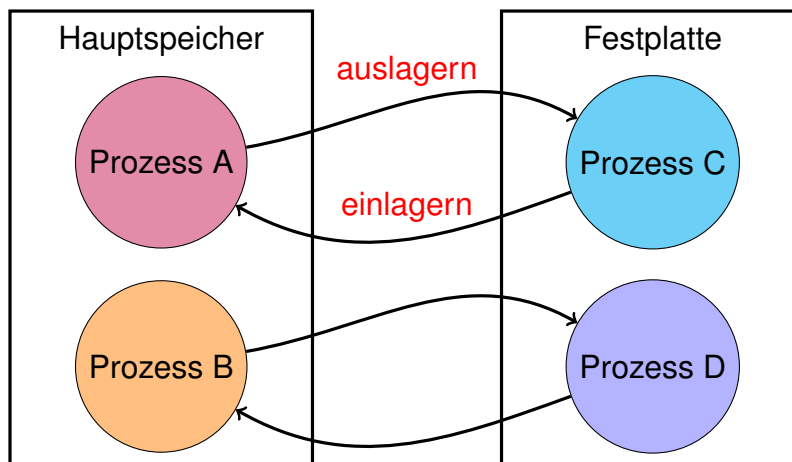
Die Programmgröße ist durch die Speichergröße begrenzt. Der Hauptspeicher ist somit zu klein für alle aktiven Prozesse.

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:

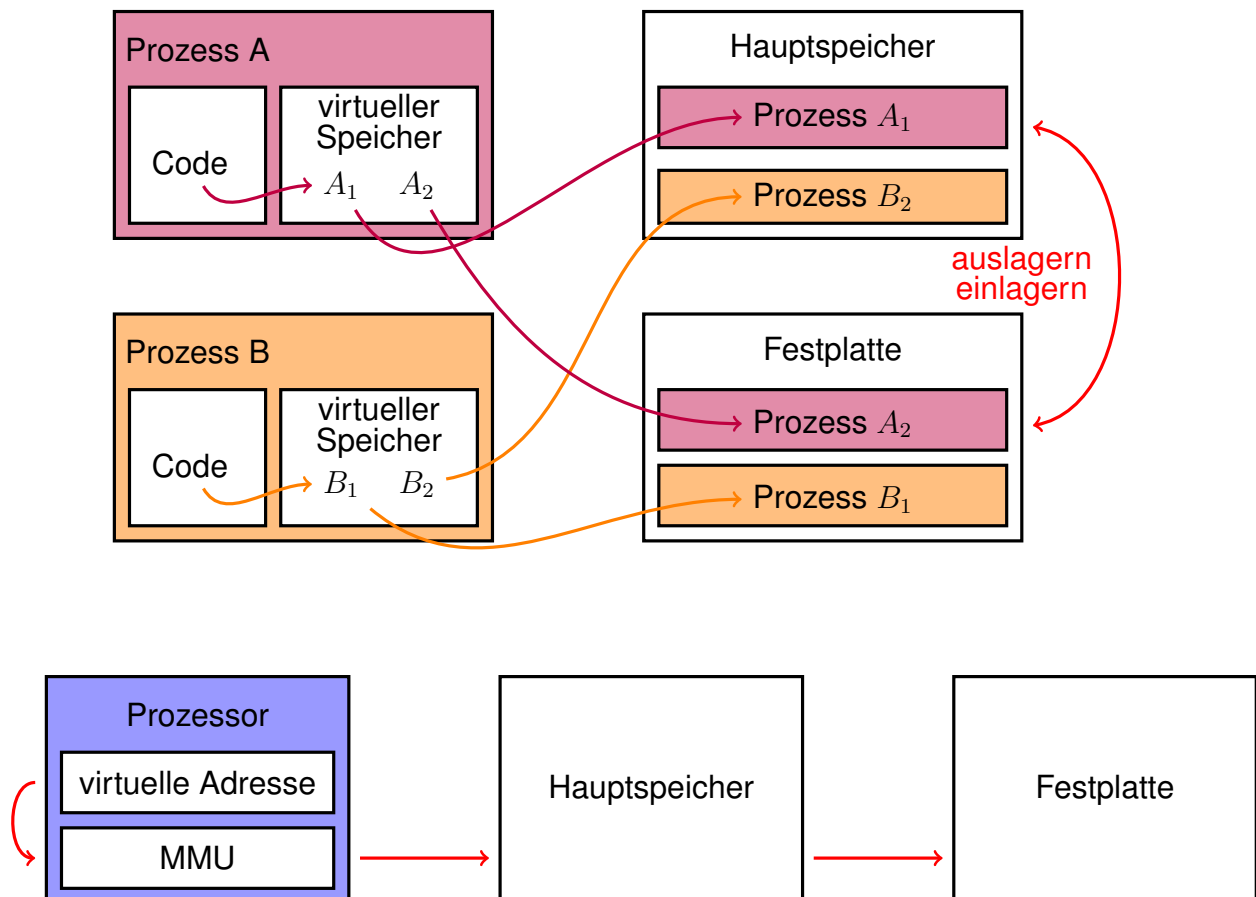
- Ein Prozess, der neu entsteht nicht im Hauptspeicher untergebracht werden kann.
- Ein Prozess, seinen Hauptspeicherplatz erweitern möchte, jedoch kein zusätzlicher Speicher verfügbar ist.
- Ein *wichtigerer* Prozess aus dem Swap-Space eingelagert werden muss und für ihn kein Hauptspeicherbereich verfügbar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

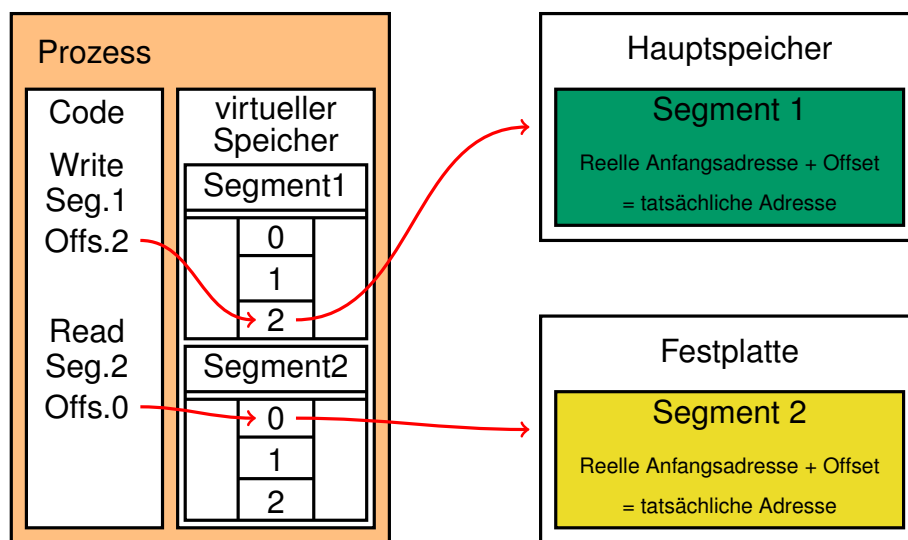


Durch den Einsatz eines Virtuellen Speichers ergeben sich folgende Vorteile:

- 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 Hauptspeichergroße 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 "reinpasst". Z.b.: die virtuelle Anfangsadresse 9000 passt nur in die Seite 2. Diese geht von 8182-12288. Der Offset wird berechnet indem man die gesamte Seitengröße

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

ße (0; 4096; 8192; 12288; ...) von der virtuellen Anfangsadresse abzieht. (Bsp.: Offset für *Offset* 9000 = $9000 - 8192 = 808$)

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 2 KiB darstellen zu können, werden 11 Bit benötigt:

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

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

Es bleiben noch 21 Bit , 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 2 KiB , und 2^{17} adressierbare reelle Adressen mit je 2 KiB .

7.5.4 Buch Aufgabe 4, S.243

virtuelle Adressen = 48 Bit
Hauptspeichergröße = 128 MiB

reelle Adressen = 36 Bit
Seitengröße = 4 KiB

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

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

b) $\frac{128 \text{ MiB}}{4 \text{ KiB}} = 32768 = 2^{15}$

$1 \text{ Prozess} = 2^{24} \rightarrow$
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

$$32\text{Bit} - 2^{11} = 21\text{Bit}$$

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

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

Lösung:

$$24\text{Bit} - 11\text{Bit} = 13\text{Bit}$$

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

$$16\text{Bit} = 2\text{Byte}$$

c) Wie viel Speicherplatz ist für die Seitentabelle erforderlich?

Lösung:

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

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

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

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 Dateiende 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 zusammenfügen. 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

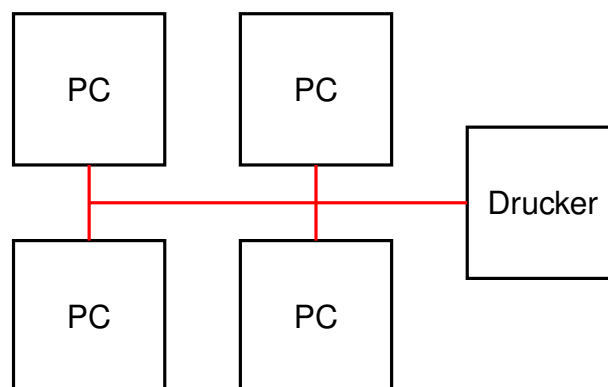
9.1.1 Beispiele für Netze

- 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

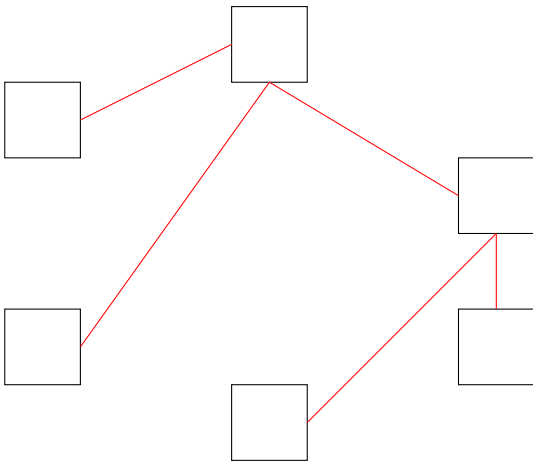
Spezifisch können Endgeräte eines Netzes folgende Komponenten freigeben:

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



9.2.1 Netz Topologien

Baum Topologie



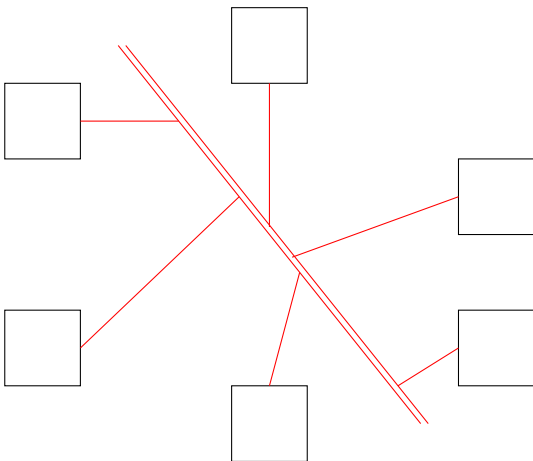
Vorteile:

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

Nachteile:

- Durchsatzproblem an der Wurzel / jeder Netzkomponente → höhere Laufzeiten

Bus-Topologie



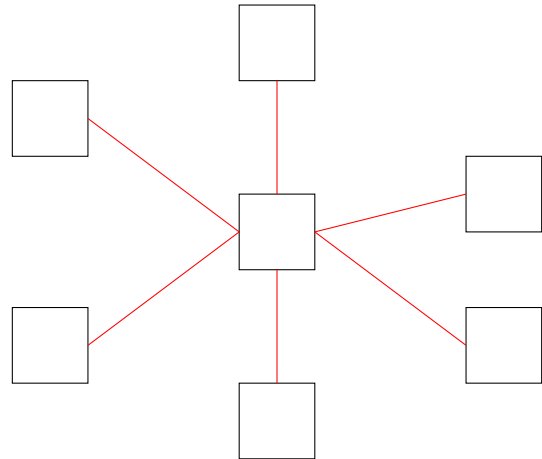
Vorteile:

- hohe Ausfallsicherheit
- leichte Skalierbarkeit

Nachteile:

- Ausfall der Hauptleitung → Totalausfall
- Hauptleitung benötigt hohe Bandbreite

Stern Topologie



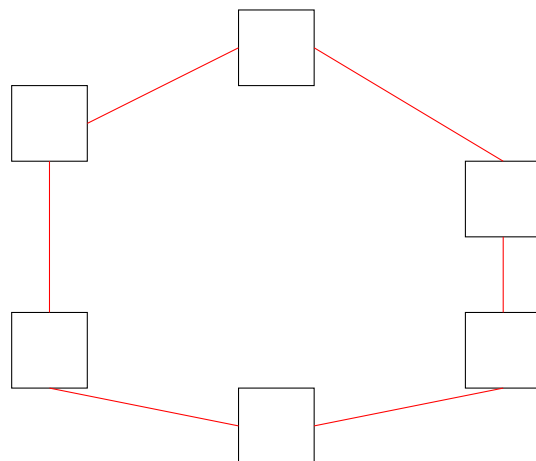
Vorteile:

- 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.

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

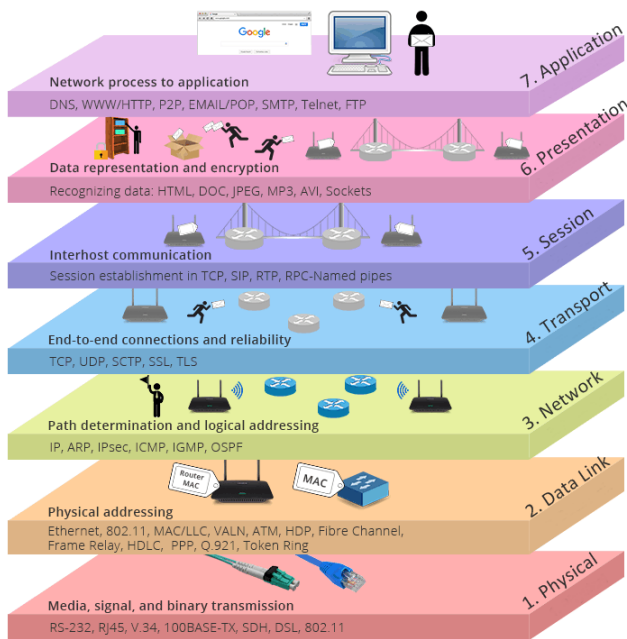
9.6 Round Trip Delay Time - RTDT

9.7 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

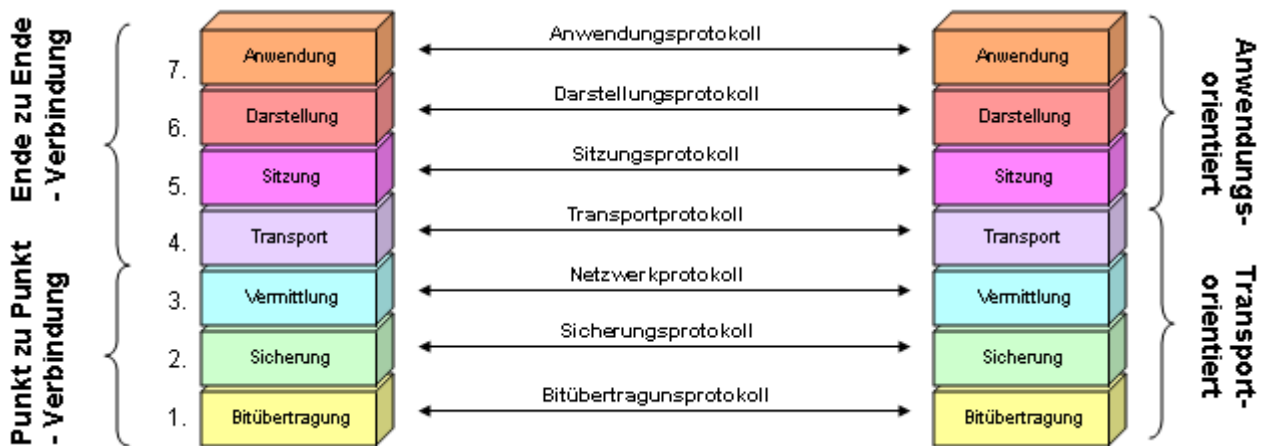
9.8 OSI 7-Schichten Modell

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



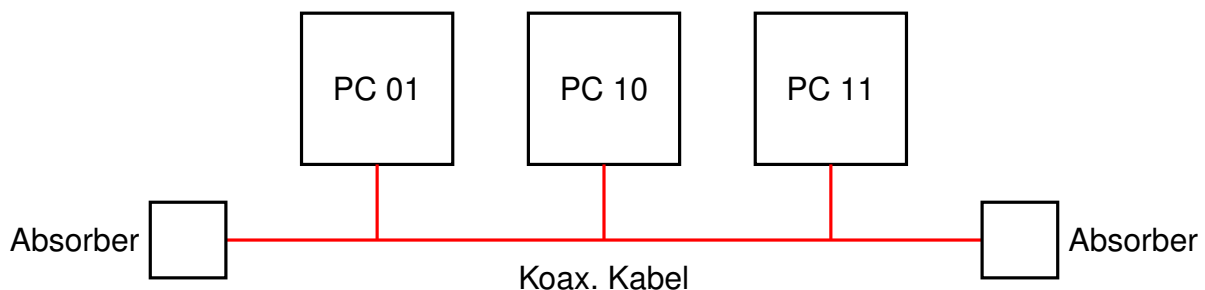
Hauptaufgaben der Schichten:

- 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
------------------	-------------	------------	--------------	-----------

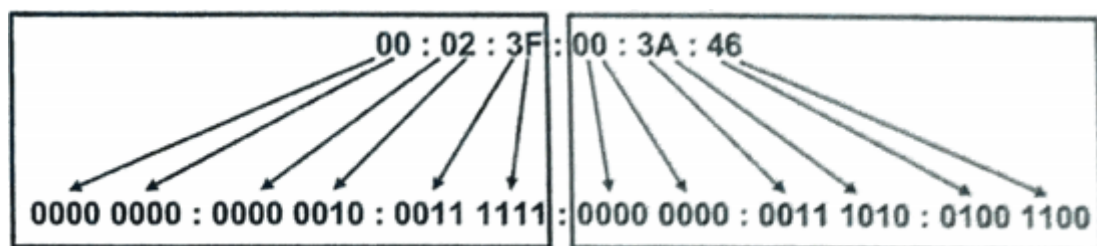
10.1 MAC Adresse

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



3 Byte OUI (Herstellerkennung)

3Byte Gerät-Seriennummer

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.

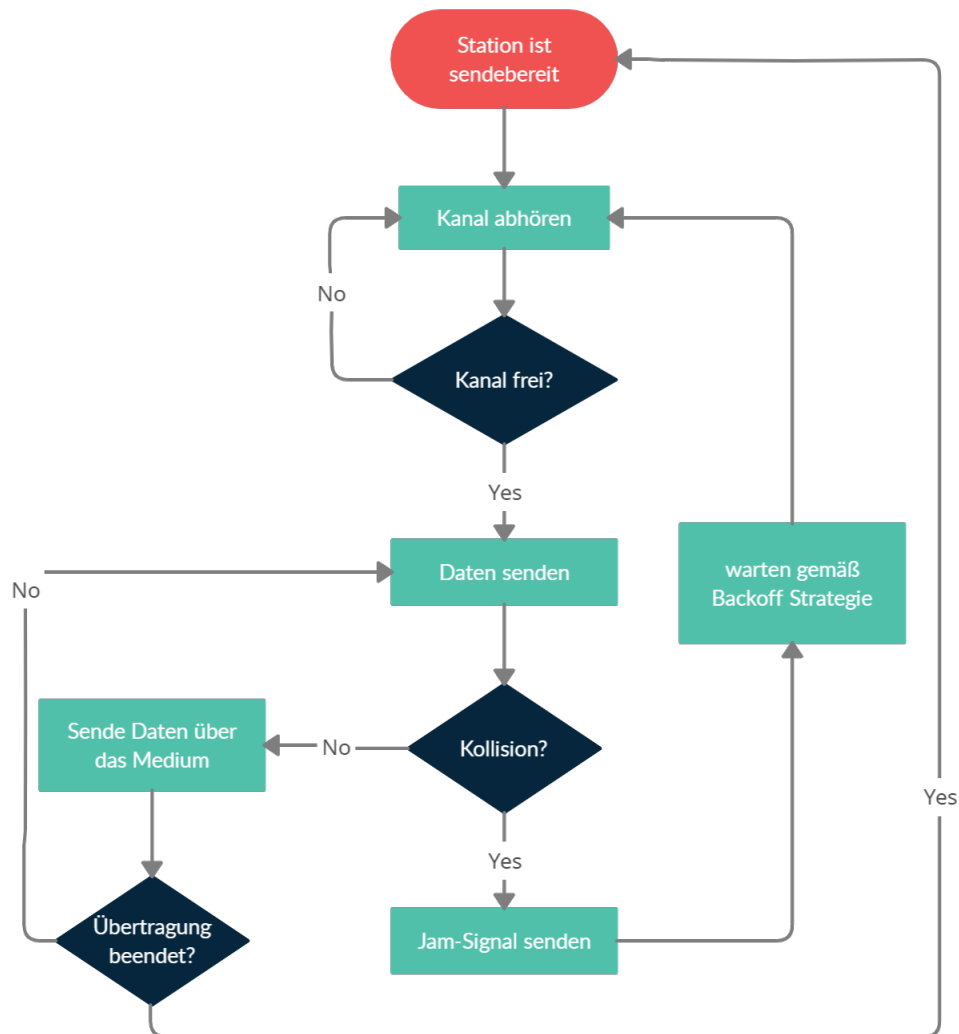
12 Vollständiges Ethernet-Paket

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:

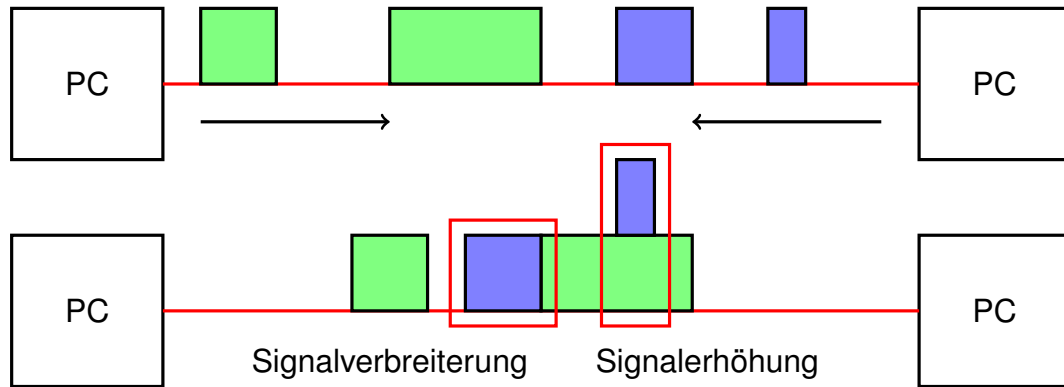
Da Alle Systeme mit nur einem Übertragungsmedium vernetzt sind, um Materialkosten zu sparen, und Skalierbarkeit zu erhalten, muss der Leiter bidirektional verwendet werden. Dadurch kann es zu Kollisionen von Impulsen kommen.

→ 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.

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

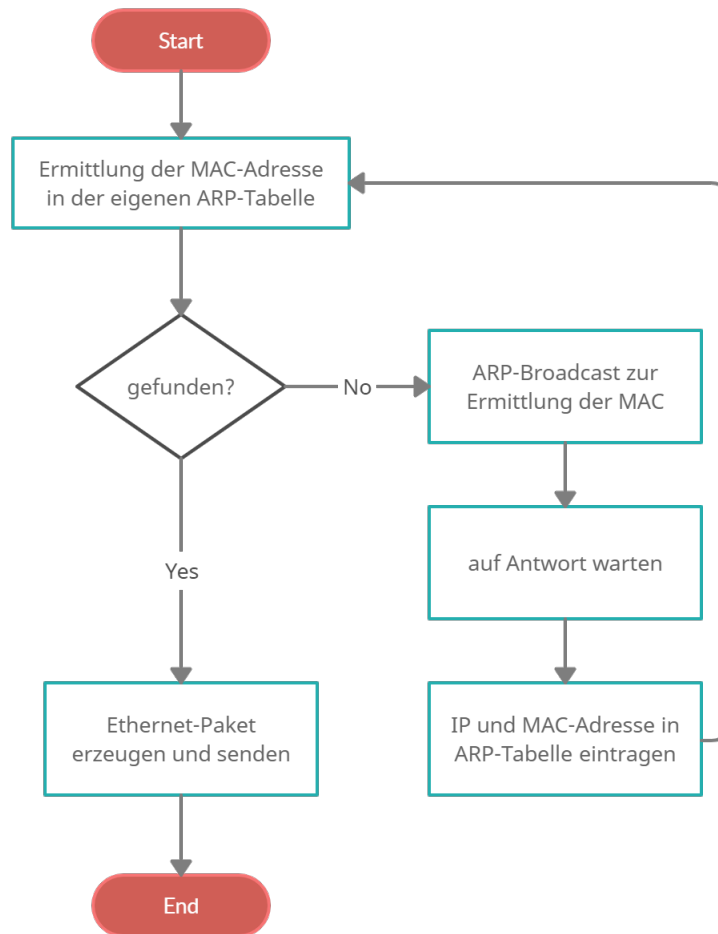
$$k = 0 \text{ bis } 2^i - 1$$

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

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.

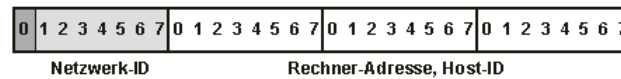
Der höchste darstellbare Wert eines Oktettes beläuft sich demnach auf 255.

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

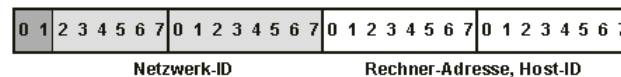
15.2 Netzwerkklassen

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:

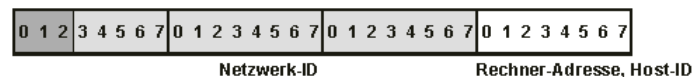
Netzwerkklasse A



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

16 Schaltnetze und Schaltwerke

16.1 Einfache Bauteile

16.1.1 NOT

16.1.2 AND

16.1.3 OR

16.1.4 NAND

16.1.5 NOR

16.1.6 XOR

16.2 Flip-Flops

16.2.1 RS Flip Flop

16.2.2 T Flip Flop

16.2.3 JK Flip Flop

16.2.4 D Flip Flop

16.3 Schaltwerke

16.4 Schaltznetze

16.5 Taktgeber

16.6 Zähler

16.7 Addierschaltungen

16.8 Subtrahierschaltungen

16.9 Wahrheitstabelle

16.10 KV-Diagramm

16.10.1 Don't-Care-Positions

16.11 Disjunktive Normalform

16.12 Impulsdiagramm

16.13 Zustandsfolgetabelle

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 Realtionen

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

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	Adress Resolution Protocol



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

21.2 Typfeld Kennungen

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



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.