

Systemtechnik Theorie

xHIT 2024/25, Gruppe A

Protokoll Zlabinger 5DHIT

Theorieprotokoll

Christof Zlabinger 5DHIT

3. Oktober 2024

Bewertung:

Betreuer: Michael Borko

Version: 1.0

Begonnen: 05.09.2024

Beendet: XX.XX.XXXX

Inhaltsverzeichnis

1	Verschlüsselung	3
2	BUS	3
3	Konsistenz in Datenbanken	3
3.1	Konsistenz	3
3.1.1	Einheitlich	3
3.1.2	Regeln (Constraints)	3
3.1.3	Deterministisch	3
4	Transaktionskonzepte	3
4.1	Isolation Levels (psql)	4
4.2	Durability	4
4.3	Geschwindigkeit	4
5	Build prozess	5
5.1	Prozess	5
6	CAP-Theorie	5
6.1	CAP	5
7	Resources	6
7.1	Pico	6

1 Verschlüsselung

Symmetrisch mittels einem Key

Asymmetrische als Verstärkung mittels public/private key

Checksums z.B.: Sha256, Sha512, md5, ...

Bei Veränderung komplett anderer Hash

Es kann trotzdem sein dass 2 verschiedene Daten gleichen Hash haben

Bei Sha256 grössere Wahrscheinlichkeit als bei Sha512 weil weniger Bits

2 BUS

SPI I2C BUS

BUS Controller um Kollisionen zu vermeiden

Wenn Kollisionen -> Beide Teilnehmer warten eine zufällige Zeit

3 Konsistenz in Datenbanken

3.1 Konsistenz

3.1.1 Einheitlich

Datentyp Der Datentyp gibt an wie die Daten zu interpretieren sind und wie gross dieser ist. Für Konsistenz ist es wichtig dass die Interpretation gleich oder mapbar ist.

SQL Subsprachen Data Definition Language Data Manipulation Language Data Query Language

3.1.2 Regeln (Constraints)

z.B.: NotNull, Unique Helfen bei Konsistenz Kosten aber Zeit (Alles über 0.5s Ladezeit ist lang)

CRUD = Create Read Update Delete

3.1.3 Deterministisch

Computer sind deterministisch gebaut/programmiert weshalb es eigentlich nicht möglich ist zufällige Zahlen zu generieren. Deshalb wird PRNG (Pseudo Random Number Generator) genutzt. Dieser verwendet Sensoren, deren Stand nicht vorhergesehen werden kann, wie z.B.: CPU Temperatur, Fan speed, ...

4 Transaktionskonzepte

ACID = Atomicity Consistency Isolation Durability

Atomar Atomar bedeutet, dass eine Transaktion entweder ganz durchgefuehrt wird oder gar nicht.

CAP CAP = Consistency Availability Partitiontolerant Es koennen hoechstens zwei dieser Ziele gleichzeitig erfuehlt sein. Bei ACID muessen alle vier Ziele erfuehlt sein.

Damit Daten konsitent sind muessen sie am Anfang und am Ende konsitent sein aber muessen bzw. koennen in der Mitte nicht konsitent sein.

4.1 Isolation Levels (psql)

Isolation Level Serialization Anomaly	Dirty Read	Nonrepeatable Read	Phantom Read
Read uncommitted (Deadlocks moeglich) Possible	Allowed, but not in PG	Possible	Possible
Read committed Possible	Not possible	Possible	Possible
Repeatable read Possible	Not possible	Not possible	Allowed, but not in PG
Serializable Not Possible	Not possible	Not possible	Not possible

Es gibt einen Unterschied zwischen Lesen zum anzeigen und Lesen zum schreiben. Beim Lesen zum schreiben muessen die gelesenen Daten gesperrt werden.

4.2 Durability

Dauerhaftes Speichern der Daten. Wird sichergestellt dadurch dass die veraenderten Daten welche im RAM sind gespeichert werden, dann auf die DB uebernommen werden und dann ueberprueft wird ob diese korrekt gespeichert werden koennen. Falls dies nicht der fall ist wird ein rollback durchgefuehrt.

4.3 Geschwindigkeit

ACID ist am sichersten aber ist auch am langsamsten. BASE = Basically Available Soft-state Eventually consistent

BA: Atomates speichern der Anfang in einer Queue und deren sequenzielle ausfuehrung. S: Nach einer gewissen Zeit in der queue werden die Anfragen getimeouted. E: Wenn alle Anfragen bearbeitet wurden ist die Datenbank konsitent.

Jede Anfrage kann von BASE mit der Hilfe von ACID bearbeitet werden.

5 Build prozess

.h/.hpp files (Header files) beinhalten die Struktur des dazugehoerigen .c/.cpp files. Der inhalt der header files wird vom pre processor in das C/C++ file kopiert. Da C nicht objekt orientiert ist gibt es kein method overloading.

5.1 Prozess

Das .h/.hpp file wird vom pre processor in das .c/.cpp file kopiert. Der compiler verwandelt dieses dann in .o/.obj files. Der Assembler verwaltet das startup.a/.s file woraus der Linker dann ausfuehrbaren code macht welche mittels des Flash tools geflashed werden.

6 CAP-Theorie

Server = Diener

RPC, RMI, gRPC sind remote prozedure call implementationen welche fuer middleware verwendet werden koennen. MVC = Model View Controller MVVM wird fuer web based implementations verwendet. DAO = Data Access Object welches ueberprueft ob bestimmte Daten korrekt sind.

6.1 CAP

Consistency, Availability wurden bereits gemacht Partition tolerance bedeutet das sub-systeme eigenstaendig funktionieren und die Daten nach einem Ausfall wieder miteinander syncen. Es sind immer nur 2 der 3 CAP Ziele gleichzeitig moeglich.

7 Timer, Delay, FPU

7.1 Cpu Cycles

Ein delay kann mittels zaehlen von CPU Cycles hergestellt werden. $\text{CPU clock speed} / f/2$

7.2 Timer

Timers haben ein Limit wie klein der delay sein kann wodurch ein offset entstehen kann der dann haendisch ausgebessert werden muss.

8 MCP2515

CAN Controller CAN = Controler Area Network

9 Resources

9.1 Pico

Pico sdk: <https://datasheets.raspberrypi.com/pico/raspberry-pi-pico-c-sdk.pdf> CAN Controller: <https://elearning.tgm.at/Stand-Alone-CAN-Controller-with-SPI-20001801J.pdf>

