
Rechnernetze I

SoSe 2025

Roland Wismüller
Universität Siegen
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

Stand: 30. April 2025

Rechnernetze I

SoSe 2025

3 Direktverbindungsnetze



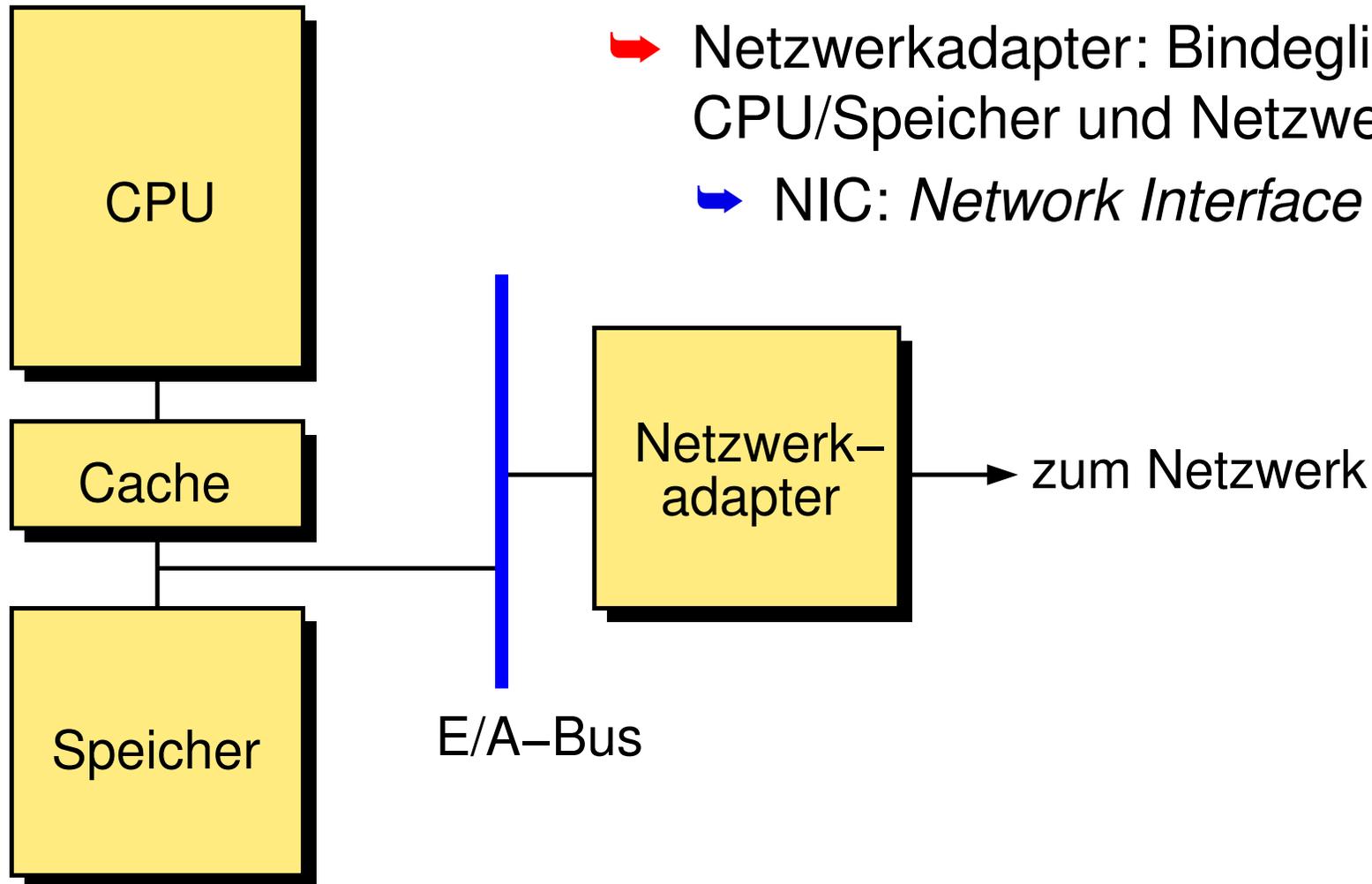
Inhalt

- ➔ Hardware-Bausteine: Knoten und Verbindungsleitungen
- ➔ Grundlagen zur Datenübertragung
- ➔ Modulation
- ➔ Codierung
- ➔ Framing
- ➔ Fehlererkennung und Fehlerkorrektur
- ➔ Medienzugriffssteuerung (MAC)
 - ➔ Allgemeines
 - ➔ Ethernet (CSMA-CD)

- ➔ Peterson, Kap. 2.1 – 2.6, 2.7.2
- ➔ CCNA, Kap. 4, 5.1



Aufbau eines Knotens



- ➔ Netzwerkadapter: Bindeglied zwischen CPU/Speicher und Netzwerk-Schnittstelle
- ➔ NIC: *Network Interface Controller*

Rechnernetze I

SoSe 2025

24.04.2025

Roland Wismüller
Universität Siegen
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

Stand: 30. April 2025

Verbindungs„leitungen“

- ➔ Übertragen Signale als elektromagnetische Wellen
- ➔ Typische Attribute:
 - ➔ Frequenz- bzw. Wellenlängenbereich (Bandbreite)
 - ➔ Dämpfung (max. Kabellänge)
 - ➔ Richtung des Datenflusses
 - ➔ **Simplex**: nur in eine Richtung
 - ➔ **Vollduplex**: in beide Richtungen, gleichzeitig
 - ➔ **Halbduplex**: in beide Richtungen, abwechselnd
- ➔ Grundlegende Arten:
 - ➔ Kupferkabel
 - ➔ Glasfaserkabel (Lichtwellenleiter)
 - ➔ Drahtlose Verbindung (Funk, IR) (☞ **RN_II**)

Kupferkabel: Koaxialkabel

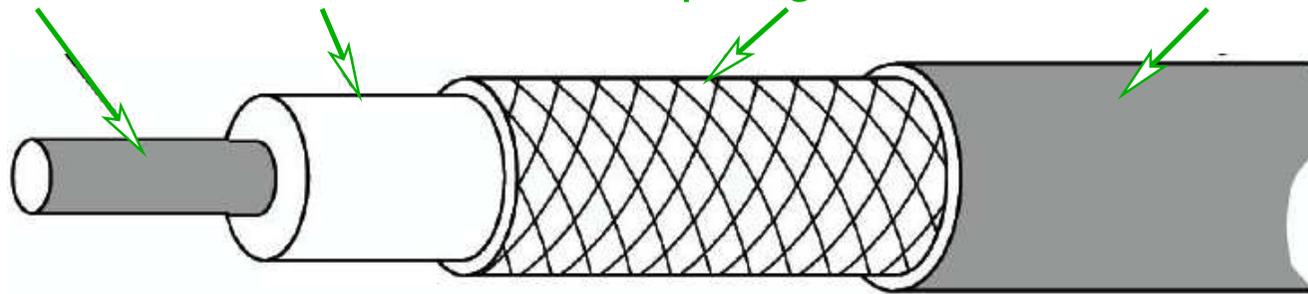
➔ Aufbau:

Innenleiter
aus Kupfer

Isolation

Außenleiter aus
Kupfergeflecht

Schutzhülle
aus Kunststoff



➔ Hohe Bandbreite, geringe Dämpfung, teuer

➔ Basisband-Kabel (direkte Übertragung, 1 Kanal, <500m)

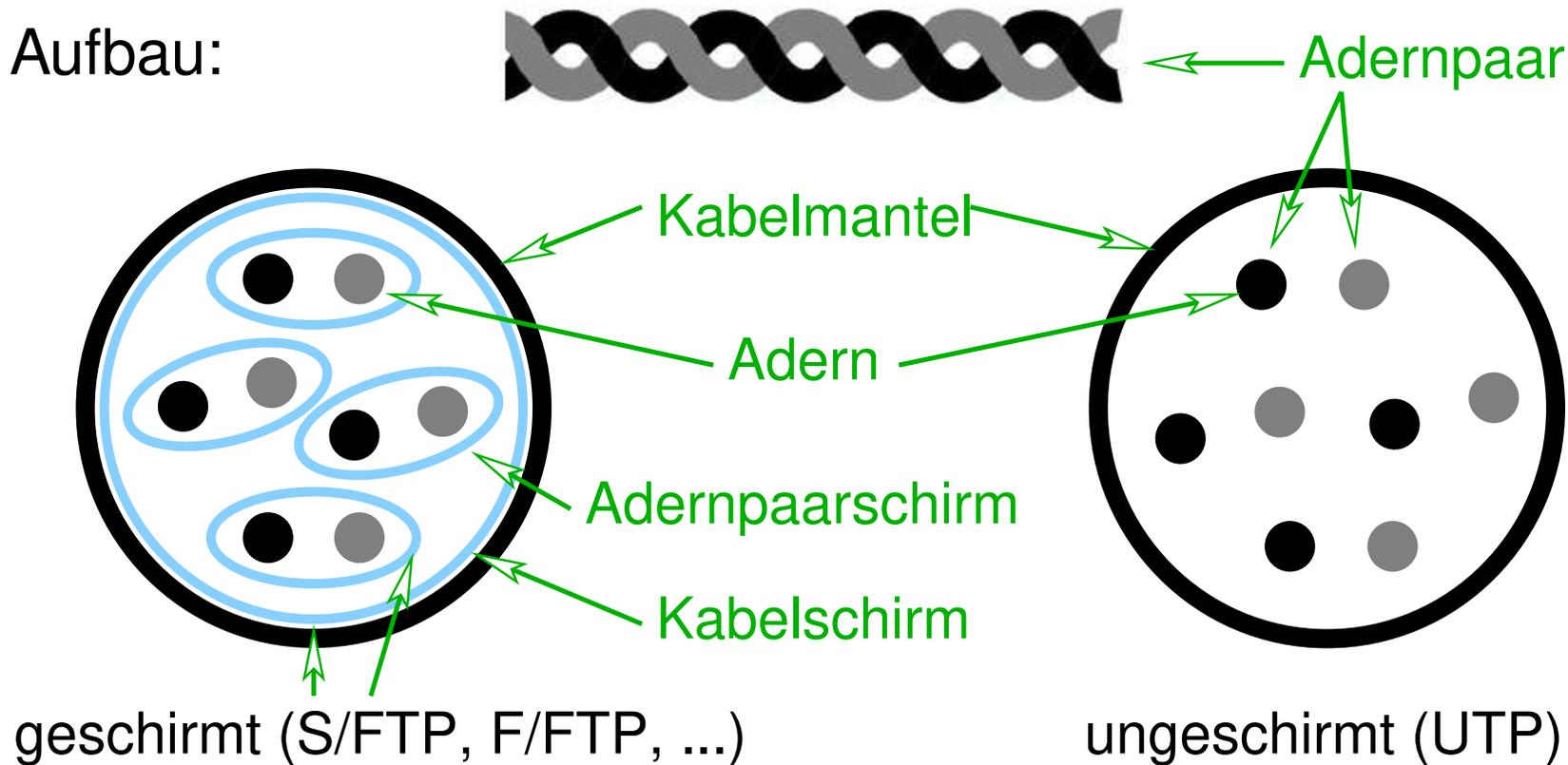
➔ Beispiele: Ethernet (10BASE-5, 10BASE-2)

➔ Breitband-Kabel (Modulation auf Träger, mehrere Kanäle, mehrere km)

➔ Beispiel: Fernsehkabel

Kupferkabel: Twisted-Pair (verdrilltes) Kabel

➔ Aufbau:



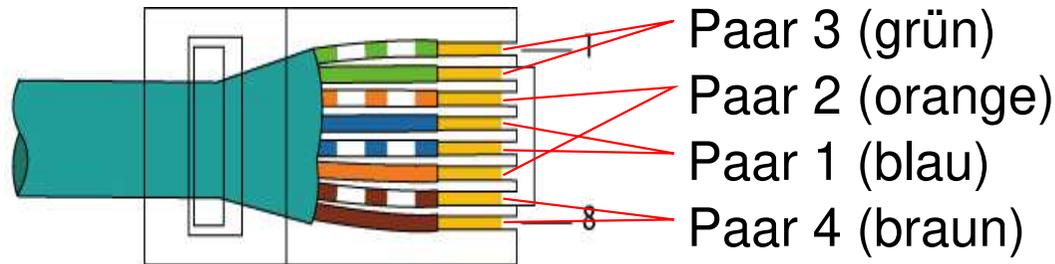
➔ Geringe Kosten, relativ gute Bandbreite

➔ Beispiel: Fast Ethernet (100BASE-TX)

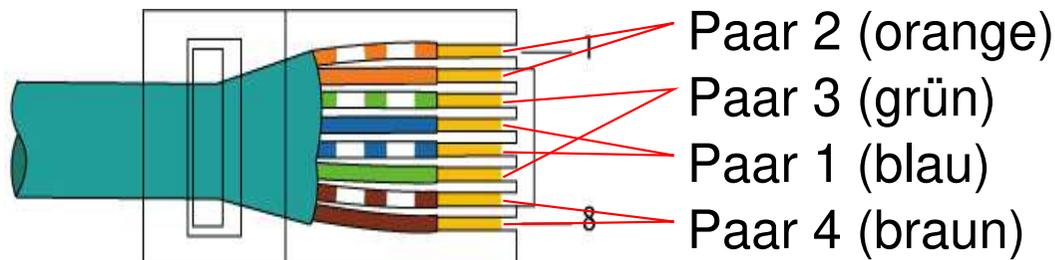
Beispiel: Fast Ethernet (100 Mb/s)

- ➔ Twisted-Pair Kabel (mind. Cat 5, UTP) mit 4 Adernpaaren
 - ➔ Paar 2: Signal vom Switch zum NIC
 - ➔ Paar 3: Signal vom NIC zum Switch } d.h. 2 Simplex-Leitungen
 - ➔ Paar 1 früher für analoges Telefon genutzt
- ➔ Stecker: RJ-45, zwei verschiedene Belegungen:

➔ TIA-568A:

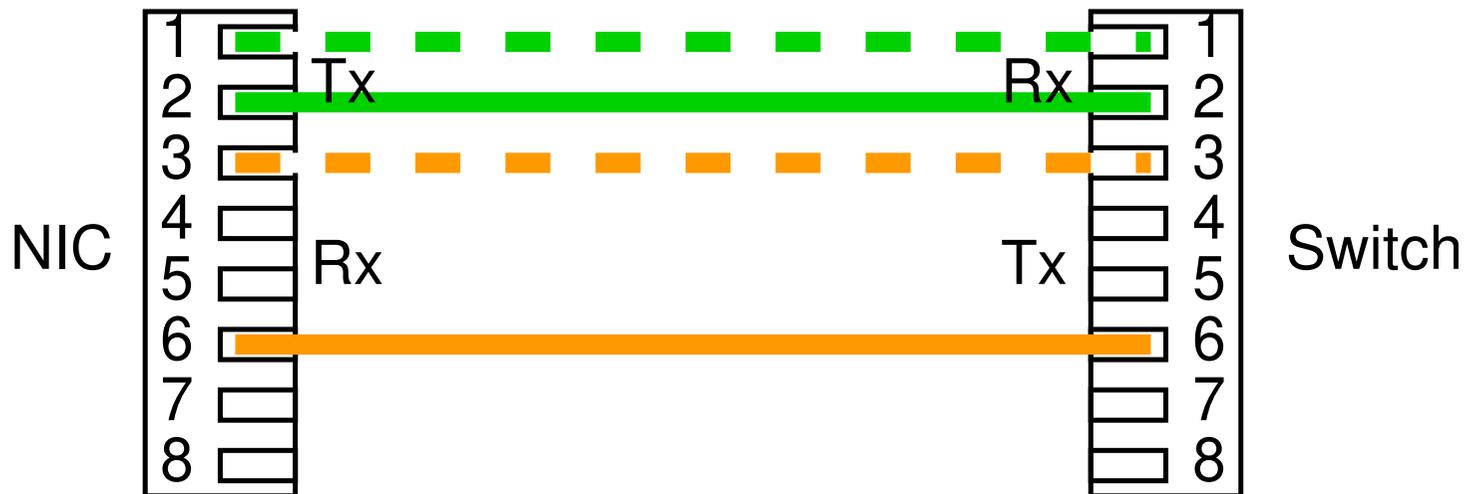


➔ TIA-568B:



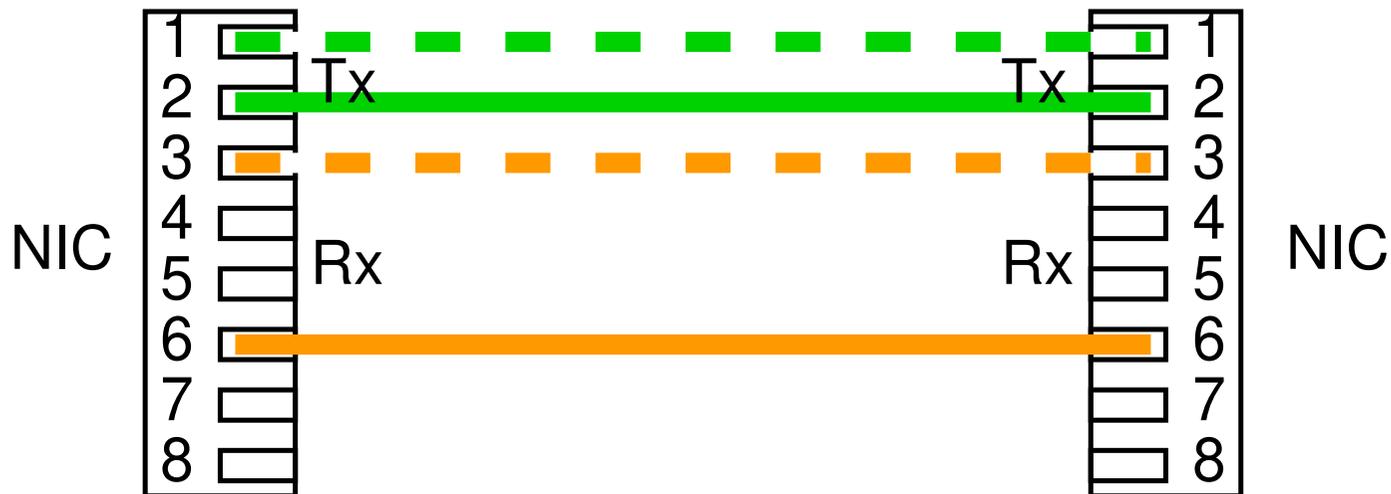
Straight-Through und Cross-Over Kabel

- ➔ Belegung der RJ-45 Buchsen:
 - ➔ NIC (PC, Router): Pin 1,2 = Transmit, Pin 3,6 = Receive
 - ➔ Switch/Hub: Pin 1,2 = Receive, Pin 3,6 = Transmit
- ➔ Straight-Through Kabel (beide Stecker nach 568A bzw. 568B)



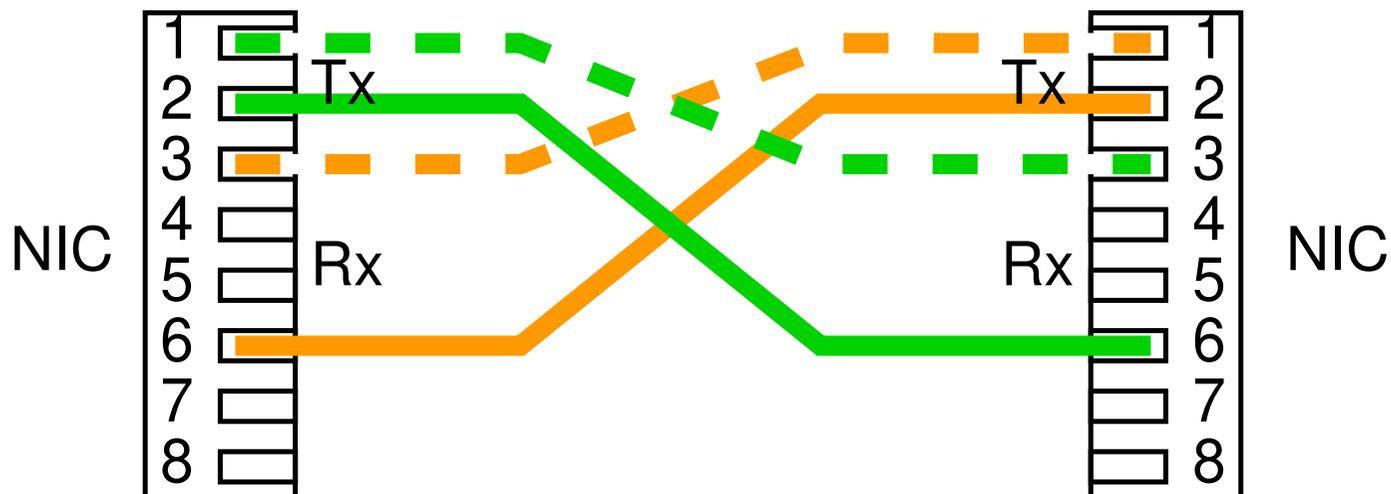
Straight-Through und *Cross-Over* Kabel

- ➔ Belegung der RJ-45 Buchsen:
 - ➔ NIC (PC, Router): Pin 1,2 = Transmit, Pin 3,6 = Receive
 - ➔ Switch/Hub: Pin 1,2 = Receive, Pin 3,6 = Transmit
- ➔ Straight-Through Kabel (beide Stecker nach 568A bzw. 568B)



Straight-Through und *Cross-Over* Kabel

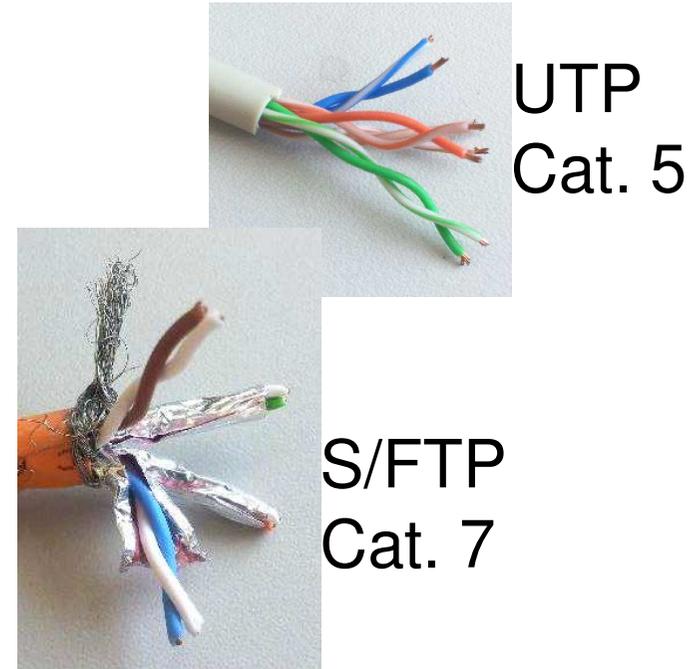
- ➔ Belegung der RJ-45 Buchsen:
 - ➔ NIC (PC, Router): Pin 1,2 = Transmit, Pin 3,6 = Receive
 - ➔ Switch/Hub: Pin 1,2 = Receive, Pin 3,6 = Transmit
- ➔ Straight-Through Kabel (beide Stecker nach 568A bzw. 568B)
- ➔ Cross-Over Kabel (ein Stecker 568A, ein Stecker 568B)



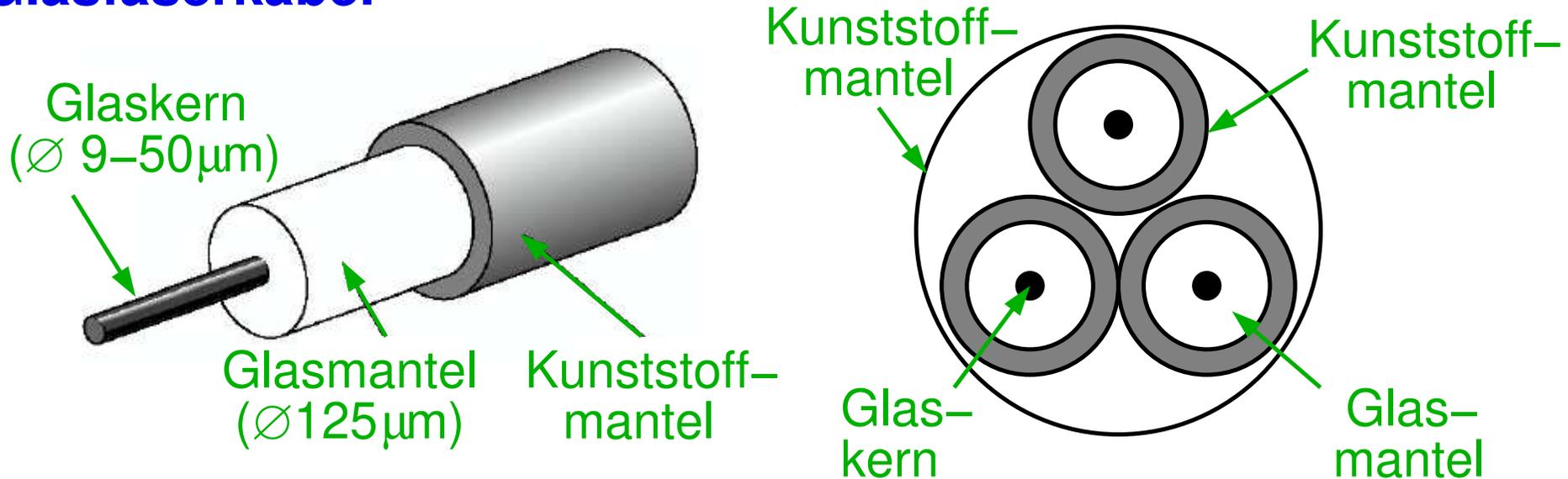
Twisted-Pair Kabelkategorien

- ➔ Cat. 3: bis 16 MHz, Telefon + 10 Mb/s Ethernet
- ➔ Cat. 5: 100 MHz, 100 Mb/s Ethernet
- ➔ Cat. 6: 250 MHz, 1 Gb/s Ethernet
- ➔ Cat. 6a: 500 MHz, 1 Gb/s Ethernet
- ➔ Cat. 7: 600 MHz, 10 Gb/s Ethernet
- ➔ Cat. 7a: 1 GHz, 10 Gb/s Ethernet
- ➔ Cat. 8: 2 GHz, 40 Gb/s Ethernet

- ➔ Unterschiede: Material, Verdrillung, Adernschirmung
- ➔ Maximale Länge bei Ethernet: 100 m

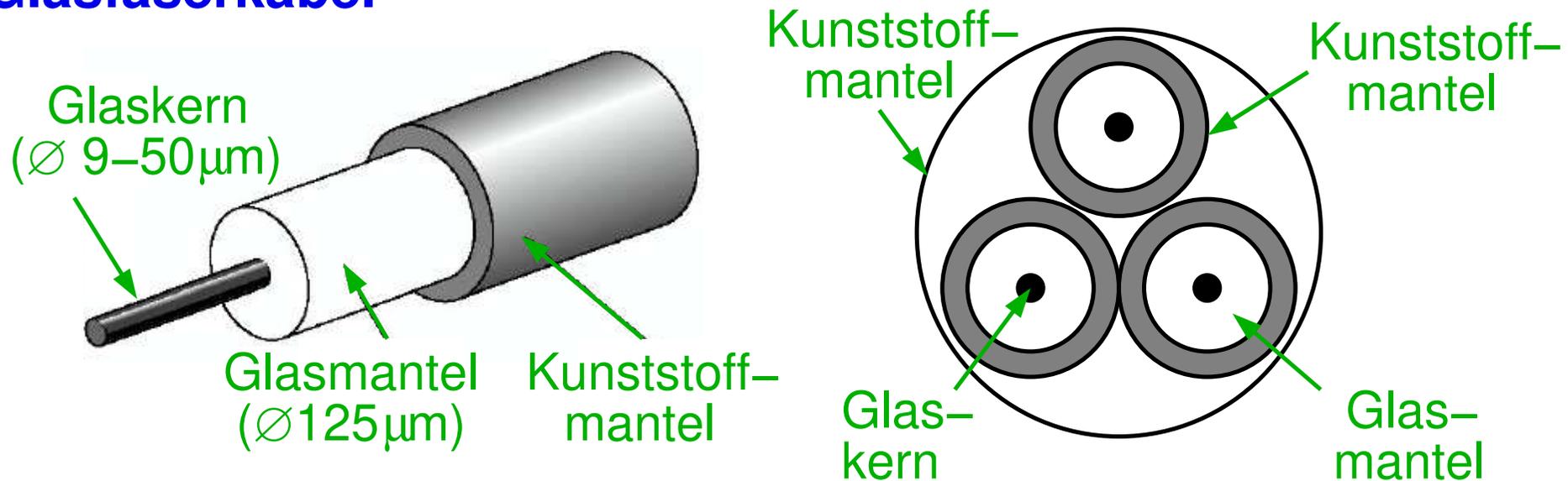


Glasfaserkabel



- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:
 - ➔ Multimode-Faser
 - ➔ Monomode-Faser
 - ➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)

Glasfaserkabel



- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:

➔ Multimode-Faser

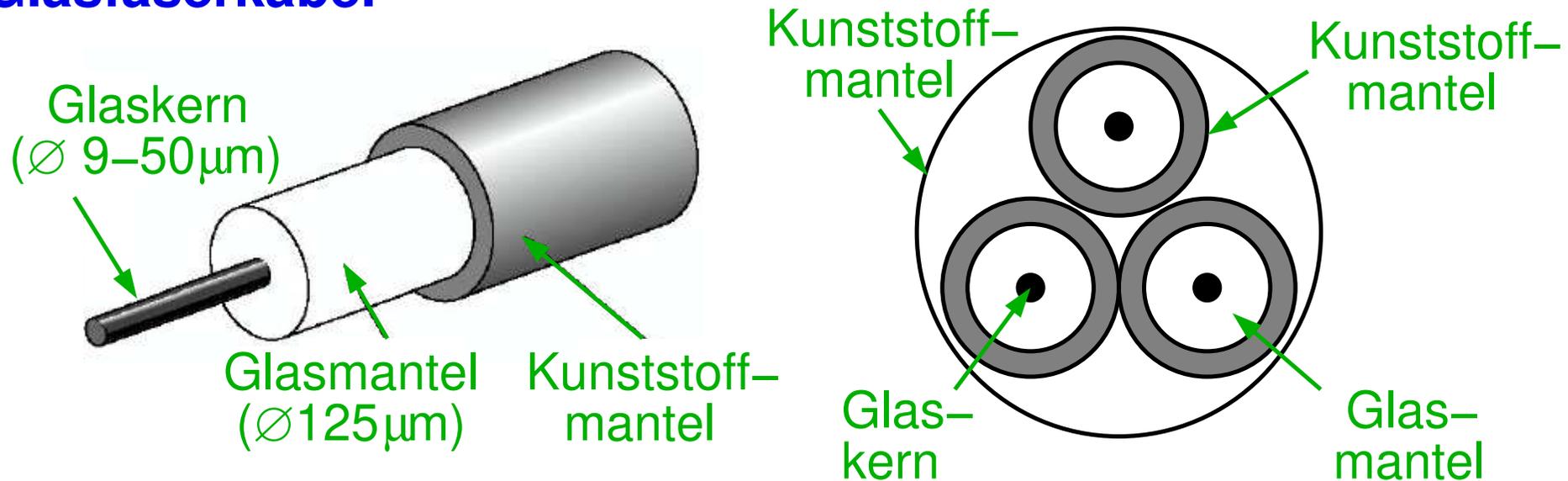


➔ Monomode-Faser



➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)

Glasfaserkabel

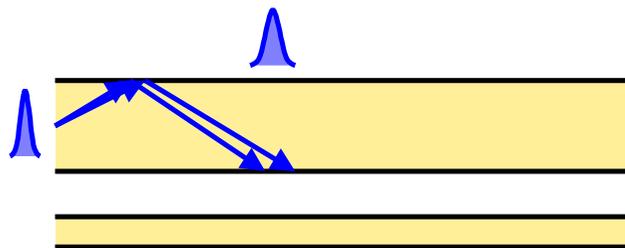


- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:

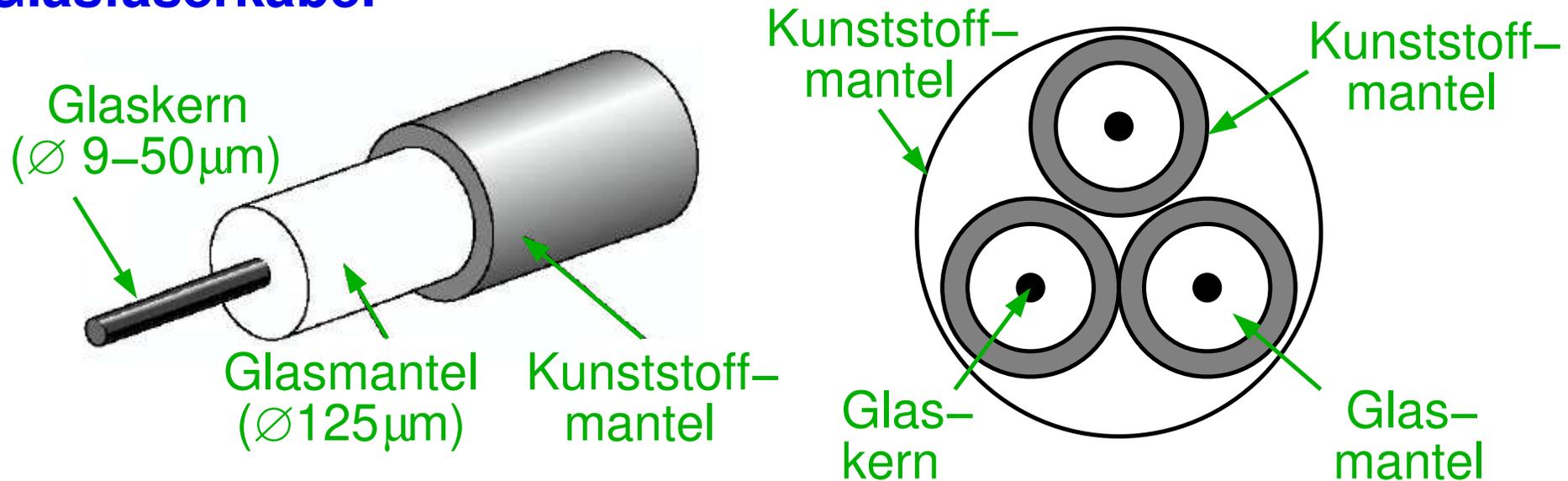
➔ Multimode-Faser

➔ Monomode-Faser

➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)



Glasfaserkabel

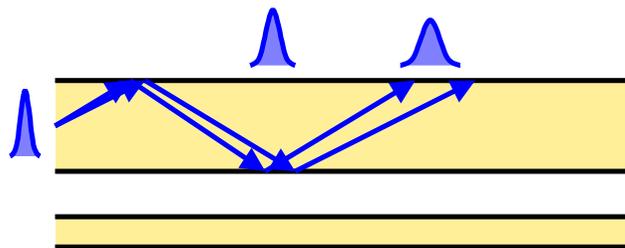


- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:

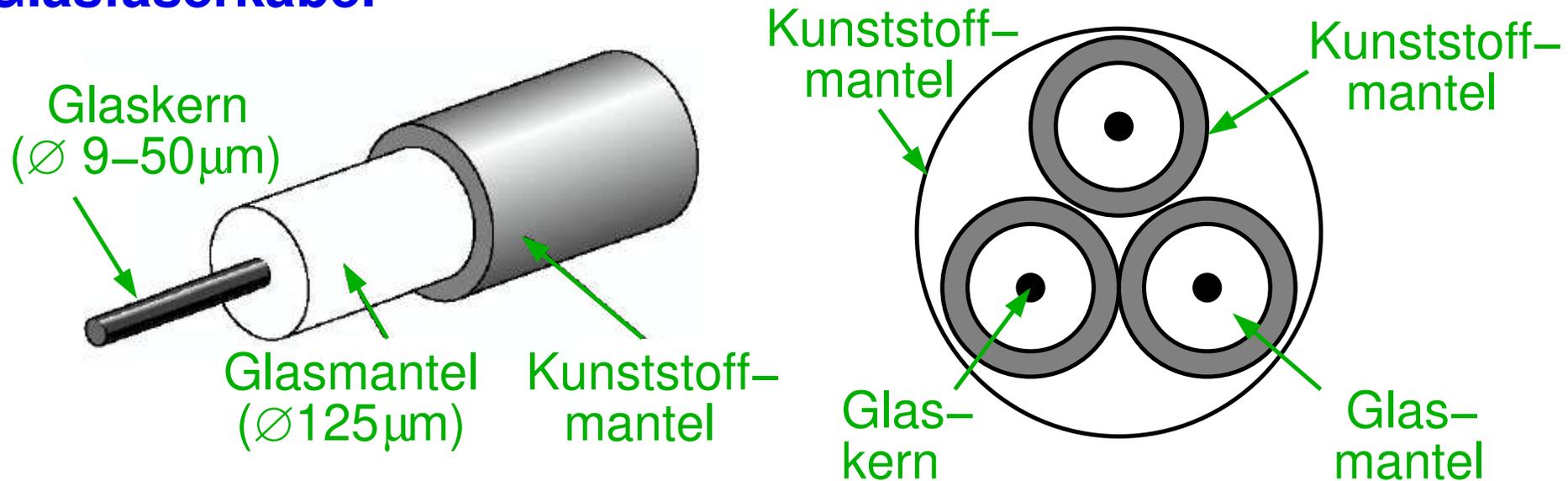
➔ Multimode-Faser

➔ Monomode-Faser

➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)



Glasfaserkabel

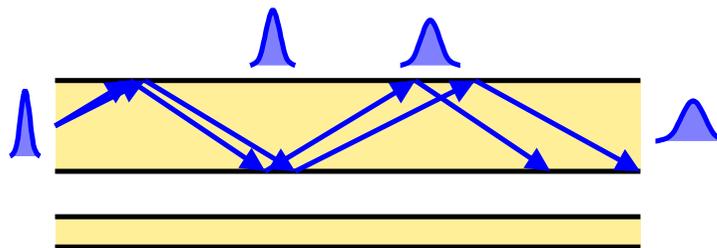


- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:

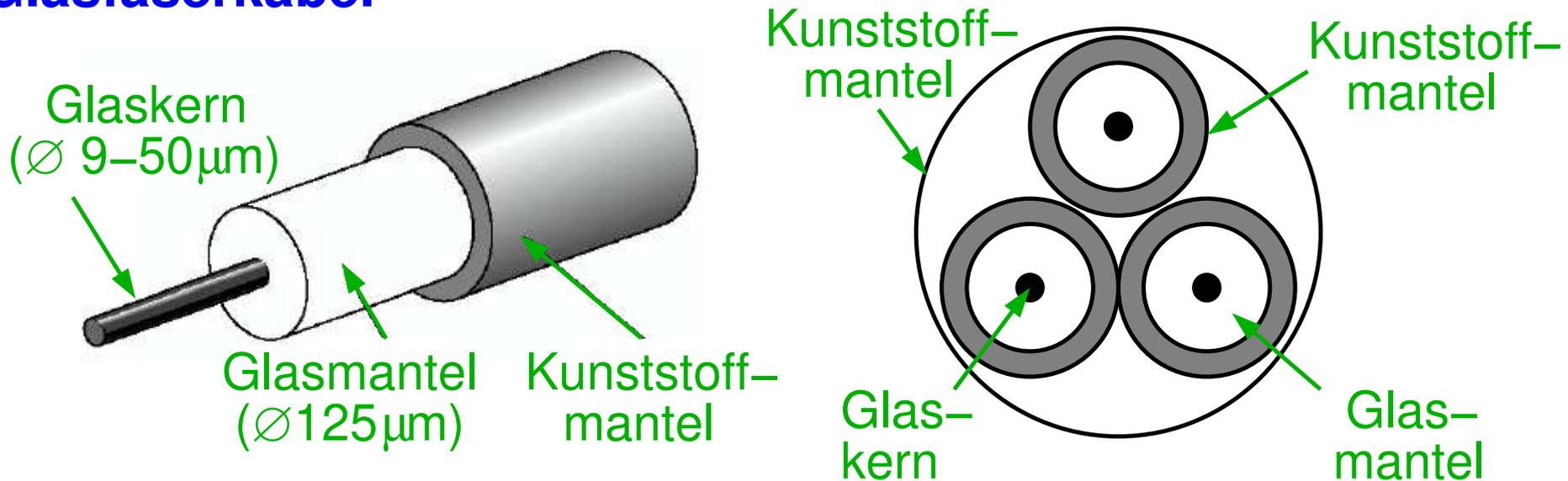
➔ Multimode-Faser

➔ Monomode-Faser

➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)

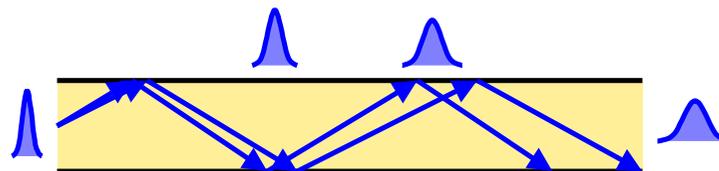


Glasfaserkabel



- ➔ Führung von Lichtwellen durch Totalreflexion
- ➔ Bandbreite im Bereich Gb/s, Länge im Bereich km
- ➔ Varianten:

➔ Multimode-Faser



➔ Monomode-Faser



➔ hohe Bandbreite, teuer (Laserdioden)



Synchrone und asynchrone Übertragung

- ➔ Synchrone Übertragung:
 - ➔ serielle Übertragung eines **Bitstroms**
 - ➔ Bits müssen taktsynchron gesendet werden
 - ➔ Empfänger muss Sendetakt rekonstruieren können
 - ➔ z.B. Ethernet



- ➔ Asynchrone Übertragung:
 - ➔ serielle Übertragung eines Stroms von **Zeichen**
 - ➔ Zeichen kann zu beliebiger Zeit gesendet werden
 - ➔ Anfangsmarkierung durch Startbit
 - ➔ Empfänger muss Takt nur für ein einzelnes Zeichen halten
 - ➔ z.B. serielle Schnittstelle (V.24 / RS 232)



Qualitätsmerkmale von Leitungen

- ➔ Grenzfrequenz / Bandbreite (in Hz)
 - ➔ bei Basisbandübertragung (ohne Modulation):
höchste Frequenz, die die Leitung noch übertragen kann
 - ➔ bei Modulation auf ein Trägersignal (Breitbandkabel, Funk):
Breite des verfügbaren Frequenzkanals

- ➔ Dämpfung (in dB)
 - ➔ welcher Teil der eingespeisten Leistung kommt am anderen Ende an?
 - ➔ logarithmisches Maß: 10 dB = Faktor 10, 20 dB = Faktor 100 ...

- ➔ Übersprechen (in dB)
 - ➔ bei Kabeln mit mehreren Adernpaaren: Einstrahlung von Leistung aus anderen Adernpaaren



Maximal erreichbare Bitrate einer Leitung

- ➔ Frage: Welche Übertragungsrate (bit/s) ist auf einer Leitung mit gegebener Grenzfrequenz (Bandbreite) möglich?
- ➔ Antworten liefern:
 - ➔ **Nyquist-Theorem**
 - ➔ maximal sinnvolle Abtastrate (bei exakten Abtastungen)
 - ➔ **Shannon'sches Theorem**
 - ➔ maximal erreichbare Bitrate

Hilfsmittel: Fourier-Analyse

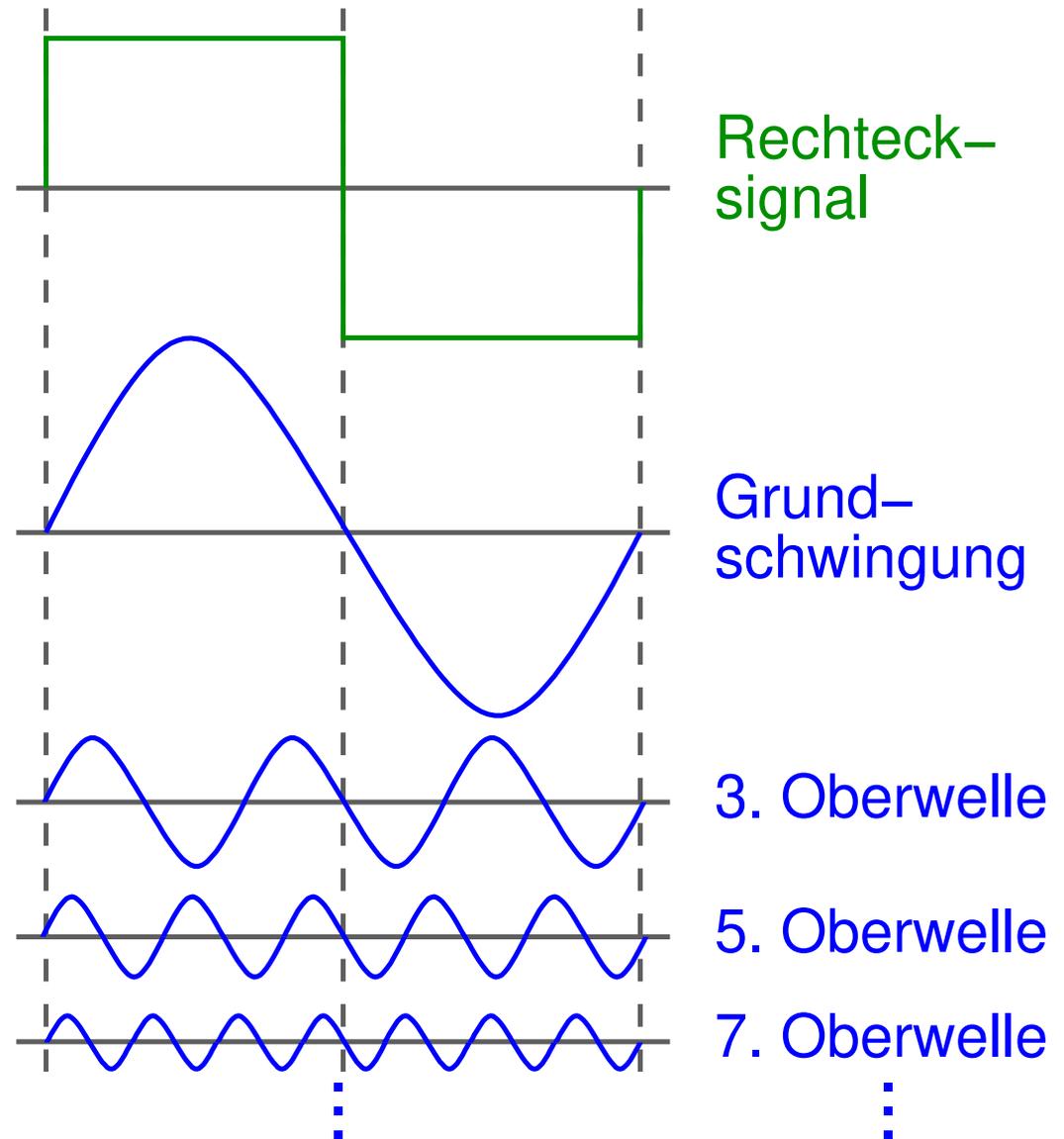
➔ jedes (periodische) Signal ist als Summe von Sinusschwingungen darstellbar

➔ Z.B. Rechtecksignal:

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{4 \cdot \sin((2k - 1)\omega t)}{(2k - 1)\pi}$$

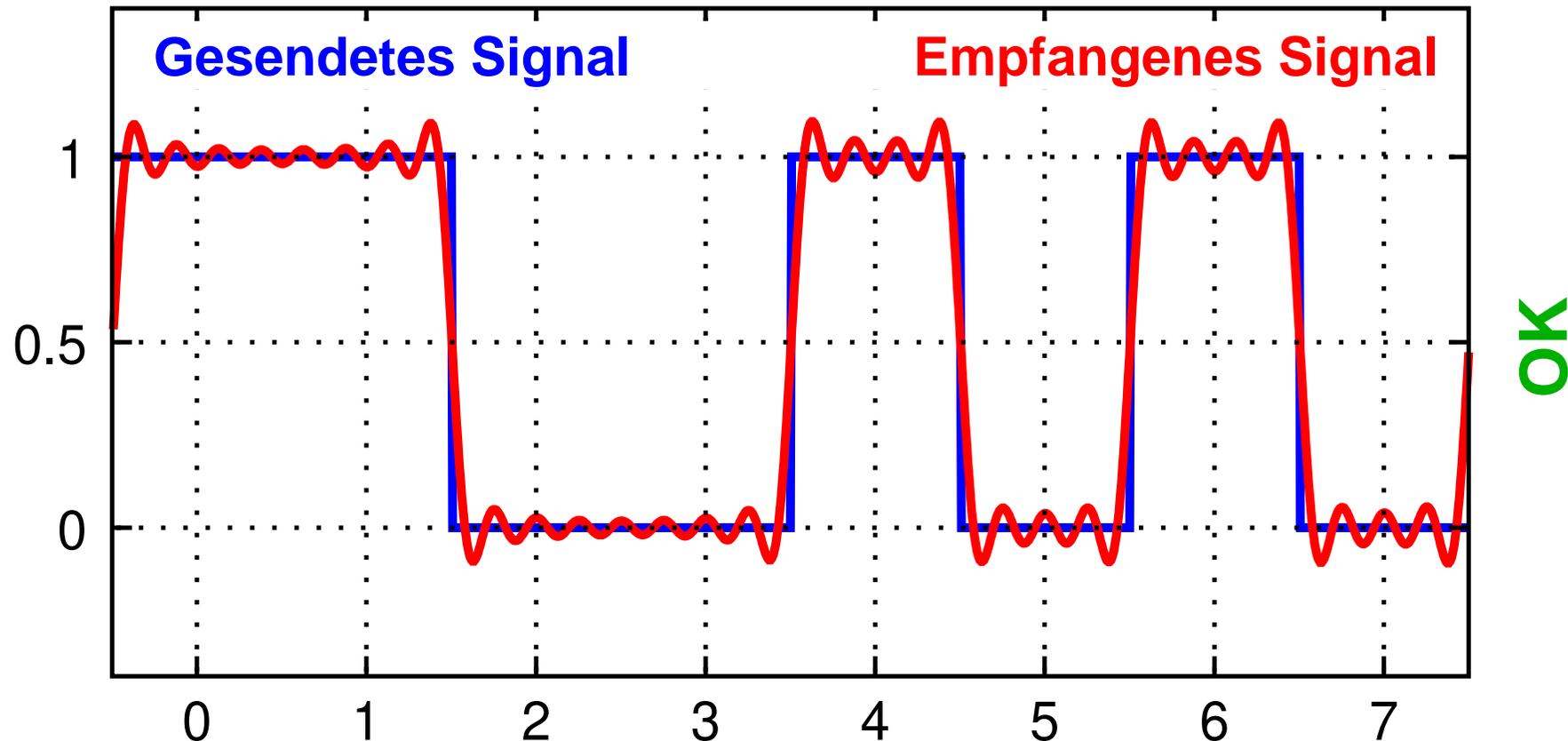
➔ Damit u.a. Auswirkungen der Grenzfrequenz einfach zu ermitteln

➔ summiere nur die Oberwellen mit kleinerer Frequenz



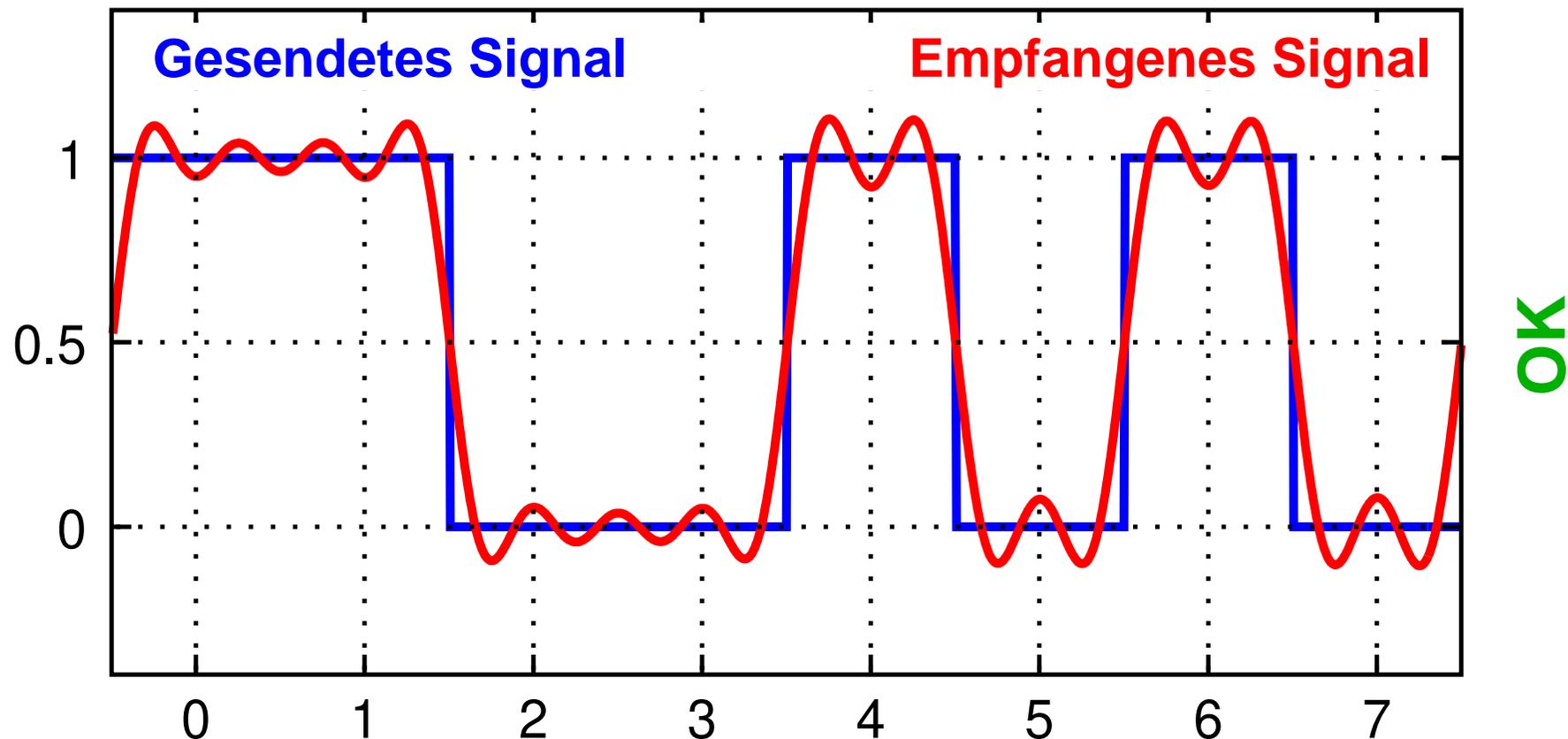
Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 4 MHz



Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

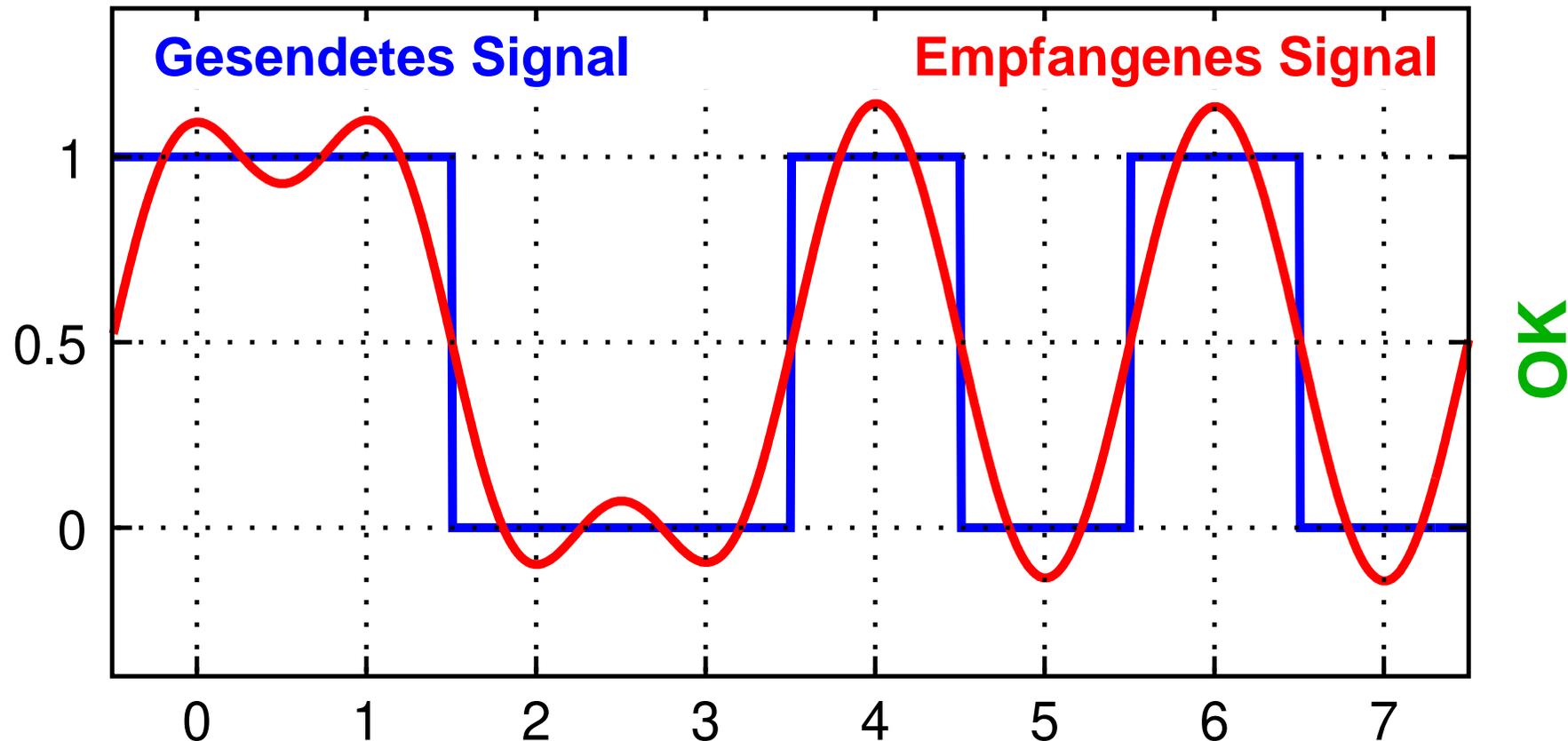
- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 2 MHz





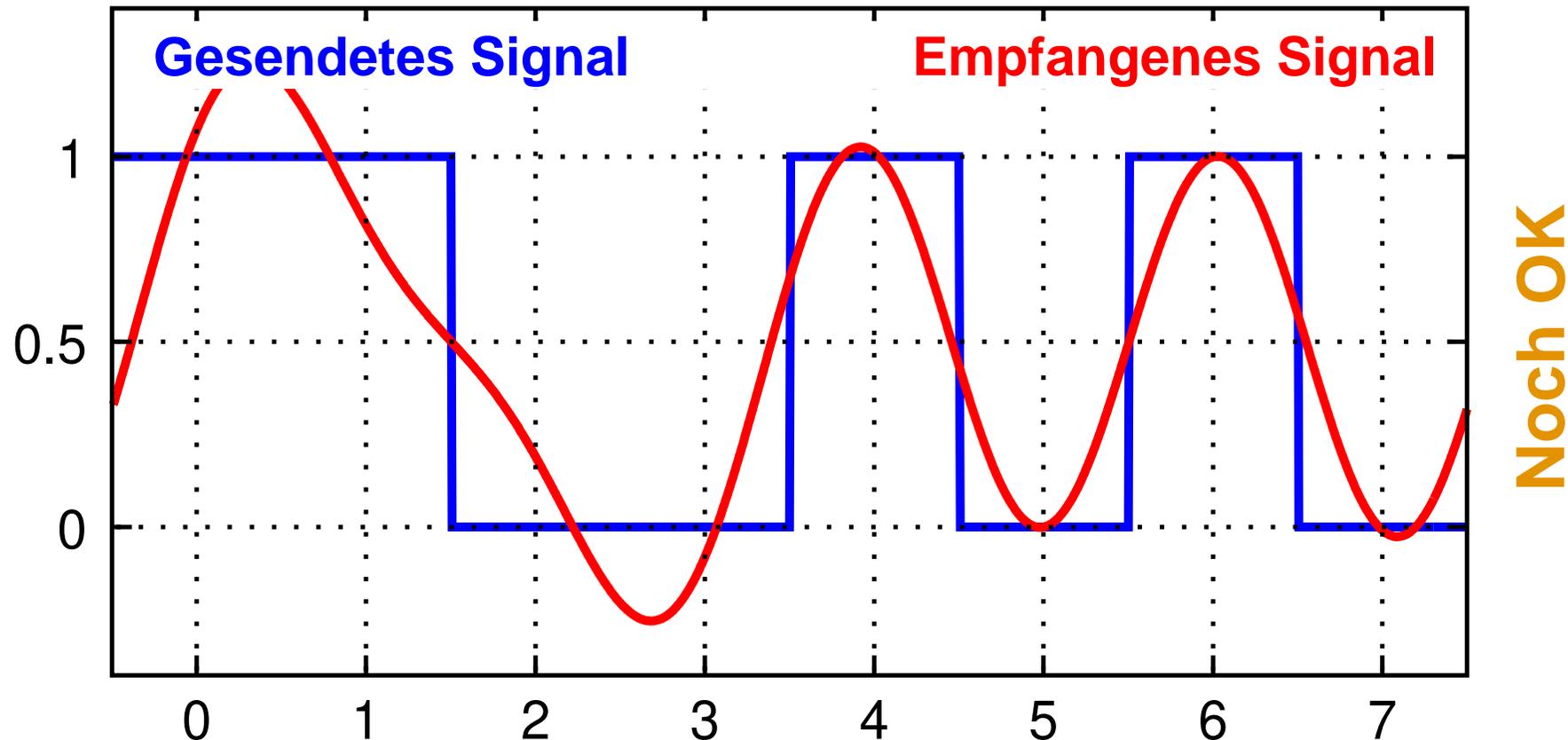
Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 1 MHz



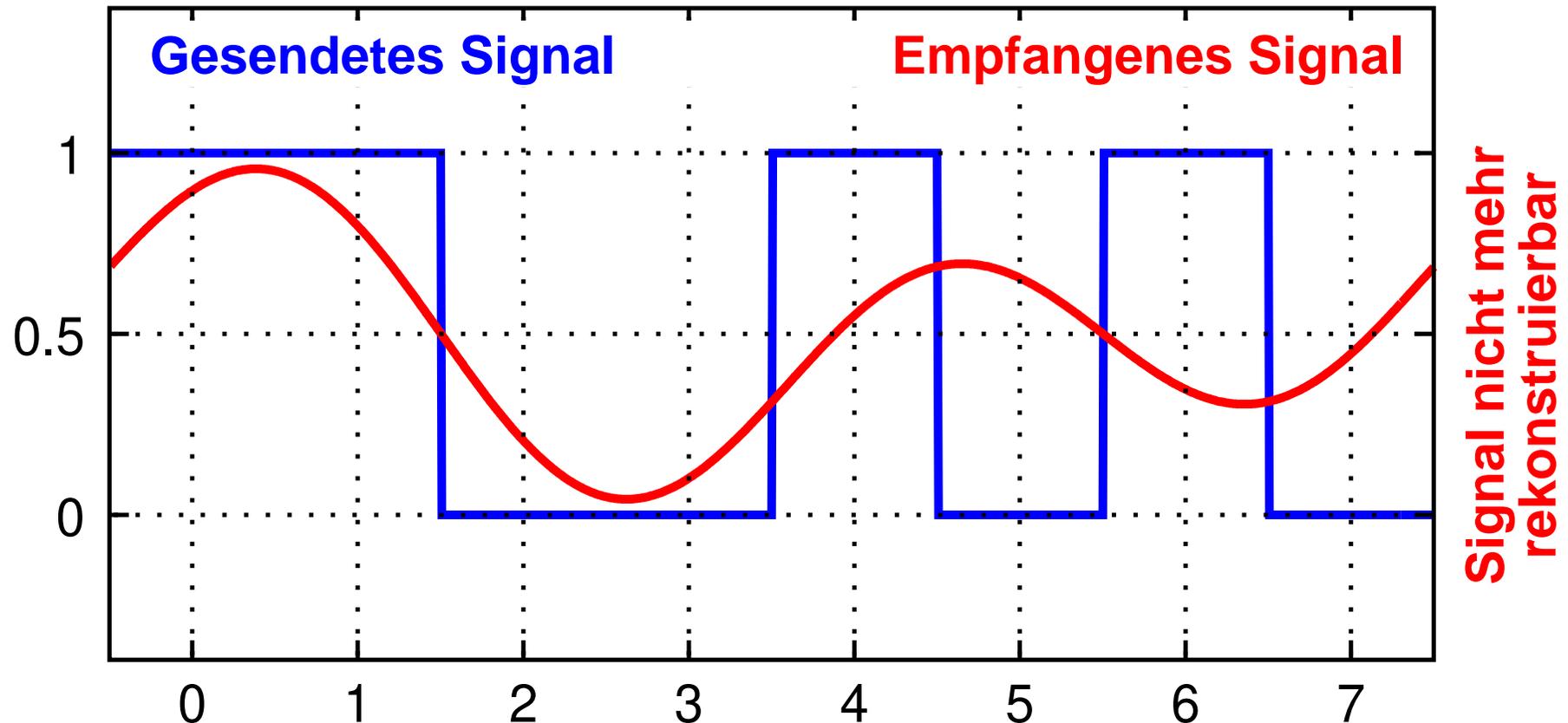
Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 500 kHz



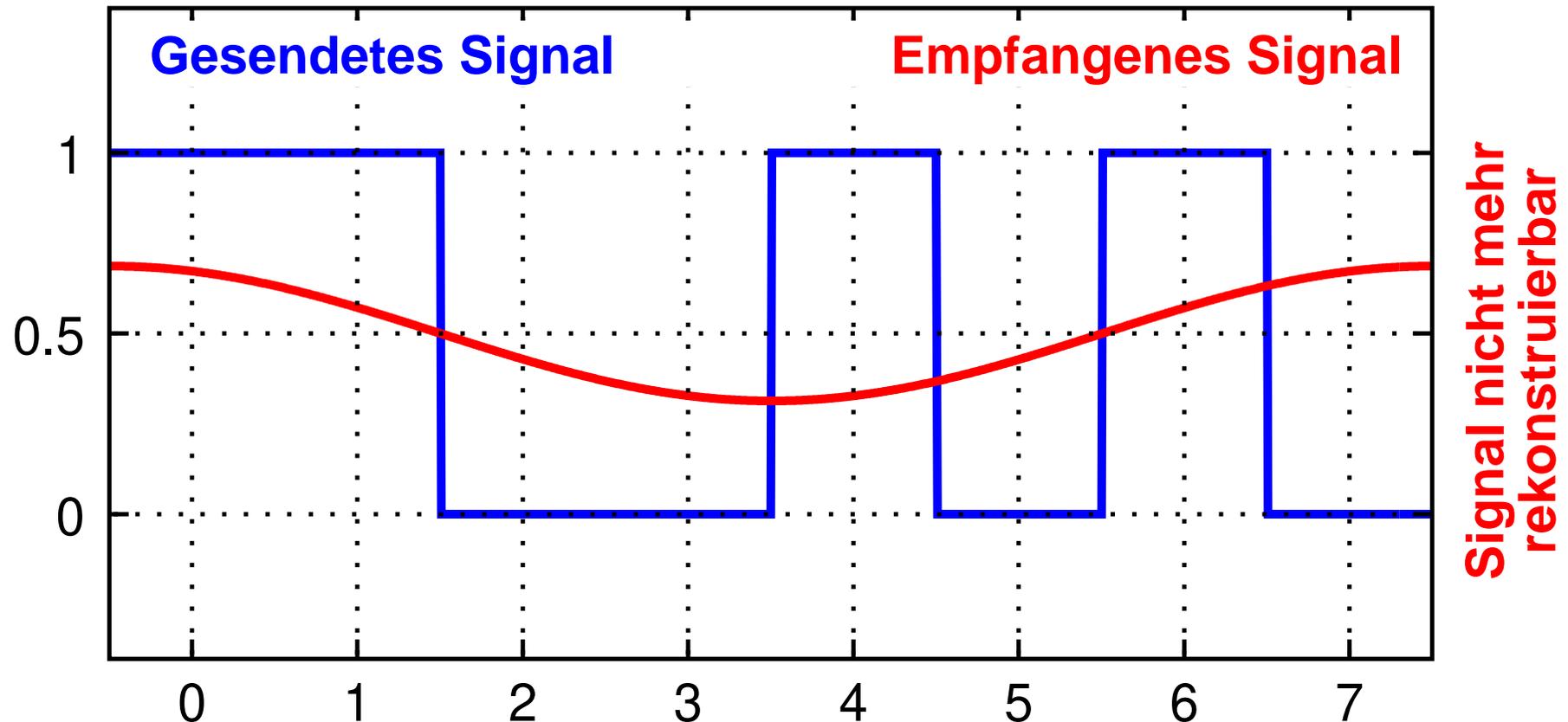
Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 250 kHz



Zur Auswirkung der Grenzfrequenz

- ➔ Übertragung eines 8-Bit Wortes mit 1 Mb/s
- ➔ Bandbreite der Leitung (Grenzfrequenz): 125 kHz





Nyquist-Theorem (Abtasttheorem)

- ➔ Ein Signal mit Grenzfrequenz H [Hz] kann mit $2 \cdot H$ (exakten) Abtastwerten pro Sekunde vollständig rekonstruiert werden
- ➔ Die maximal sinnvolle Abtastrate ist daher $2 \cdot H$ [1/s]
- ➔ Folgerung für Übertragung mit 1 Bit pro Abtastung:
 - ➔ maximale Datenübertragungsrate = $2 \cdot H$ [b/s]
 - ➔ siehe Beispiel: 1 Mb/s erfordert 500 kHz Grenzfrequenz
- ➔ Höhere Übertragungsraten sind möglich, wenn pro Abtastung mehr als 1 Bit gewonnen wird (genauere Abtastung)
 - ➔ für n Bit pro Abtastung: 2^n Zustände (z.B. Spannungspegel)
 - ➔ Übertragungsrate ist dann begrenzt durch das **Rauschen**
 - ➔ z.B. Störeinstrahlung, thermisches Rauschen



Shannon'sches Theorem

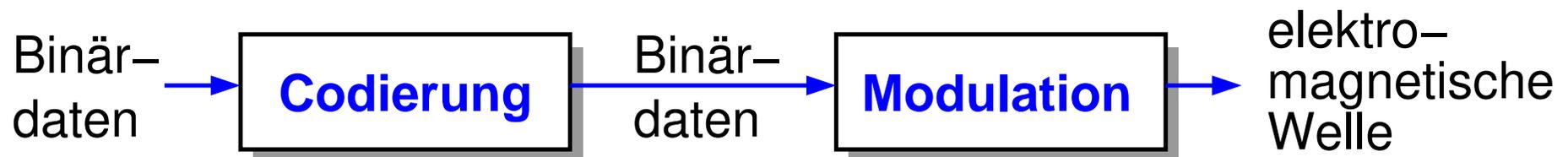
- ➔ Max. Datenübertragungsrate = $H \cdot \log_2(1 + S/N)$
- ➔ S/N = **Rauschabstand (Signal/Rauschverhältnis)**
 - ➔ (Leistungs-)Verhältnis von Signalstärke zu Rauschen
 - ➔ beeinflusst u.a. durch Dämpfung und Übersprechen der Leitung
 - ➔ definiert maximale Genauigkeit der Abtastung

Zur Unterscheidung von Übertragungs- und Abtastrate

- ➔ Einheit **b/s** für Übertragungsrate
- ➔ Einheit **Baud** (Zeichen/s) für Abtastrate



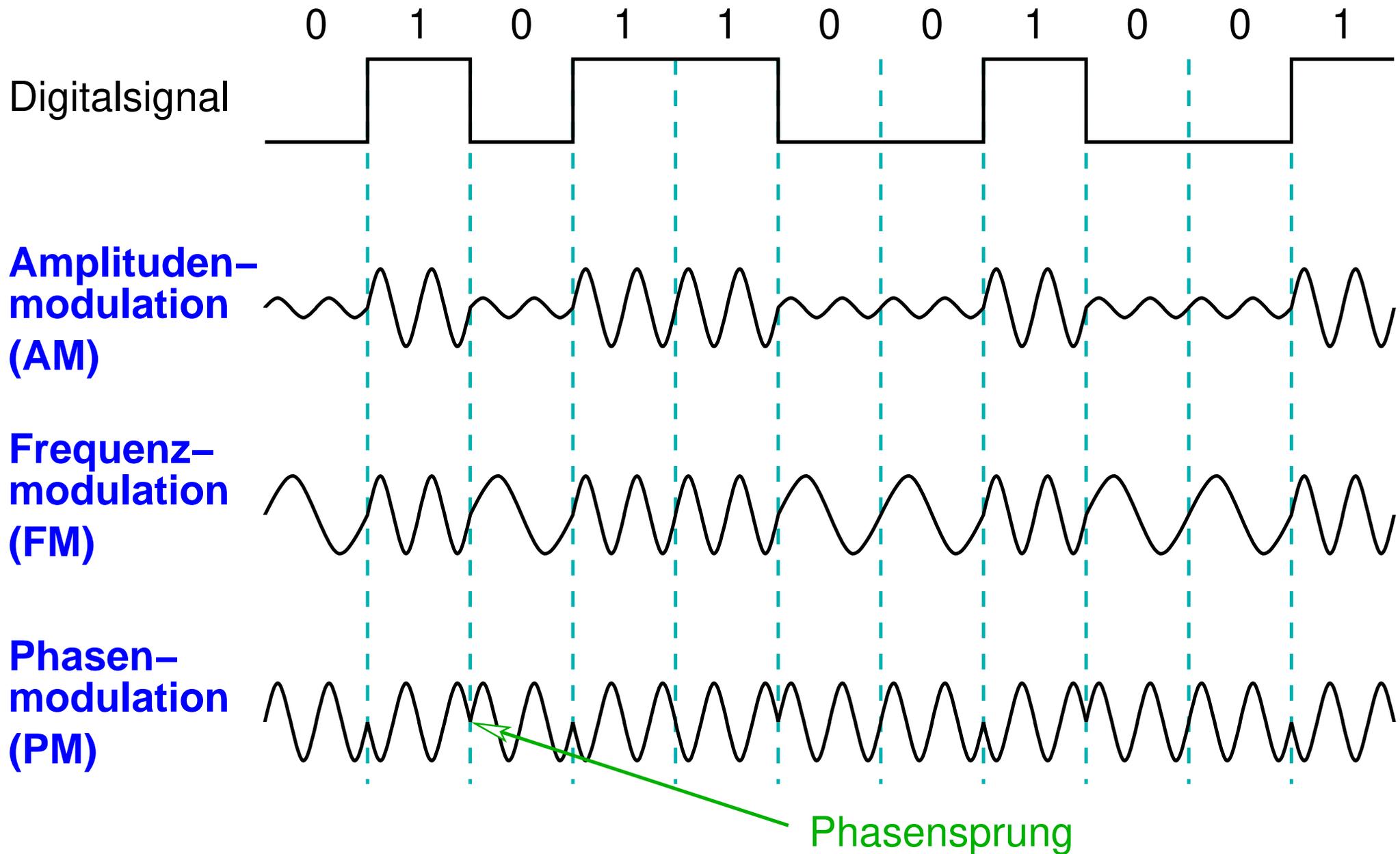
- ➔ Zur Übertragung müssen Binärdaten (digitale Signale) in analoge elektrische Signale (elektromagnetische Wellen) umgesetzt werden
- ➔ Umsetzung in zwei Schritten:



➔ Modulation:

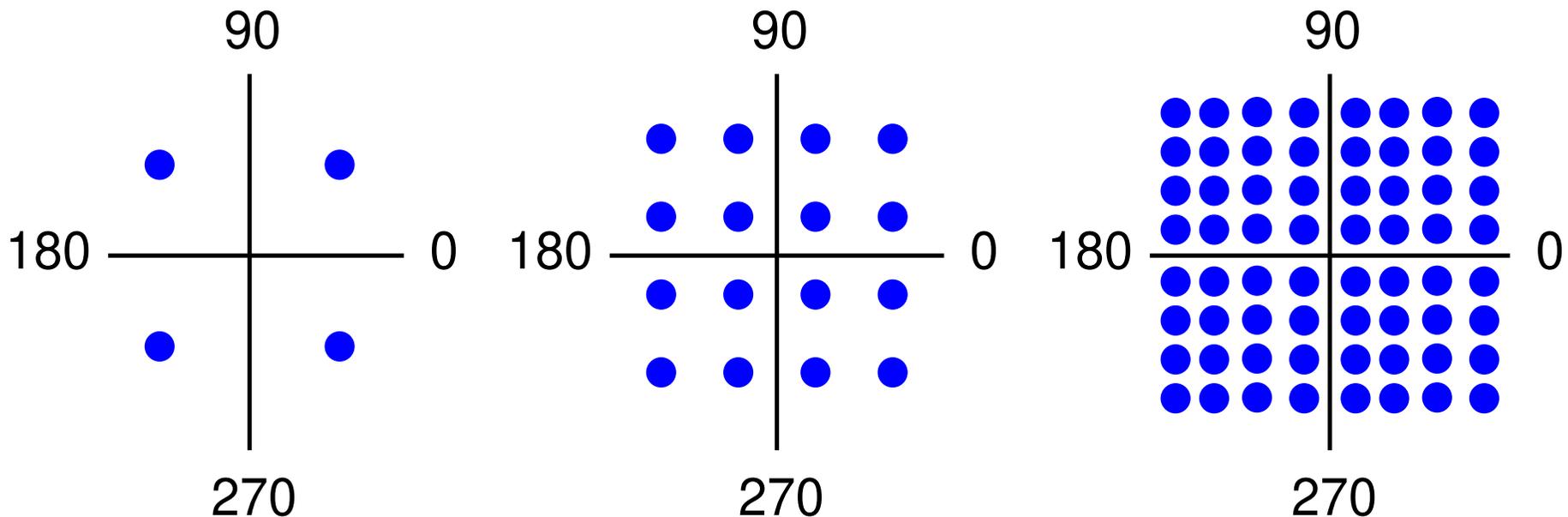
- ➔ Variation von Frequenz, Amplitude und/oder Phase einer Welle
- ➔ zur Überlagerung der (Träger-)Welle mit dem Nutzsignal
 - ➔ z.B. bei Funk, Modem, Breitbandkabel, ...
- ➔ (entfällt bei Basisband-Übertragung)

3.3 Modulation ...



Modulationsverfahren QPSK und QAM

- ➔ Erleichtern die Gewinnung von mehreren Bits pro Abtastung
- ➔ Funktionsprinzip:
 - ➔ jeweils n Bits bestimmen **Amplitude** und **Phase** des Signals
- ➔ Beispiele:



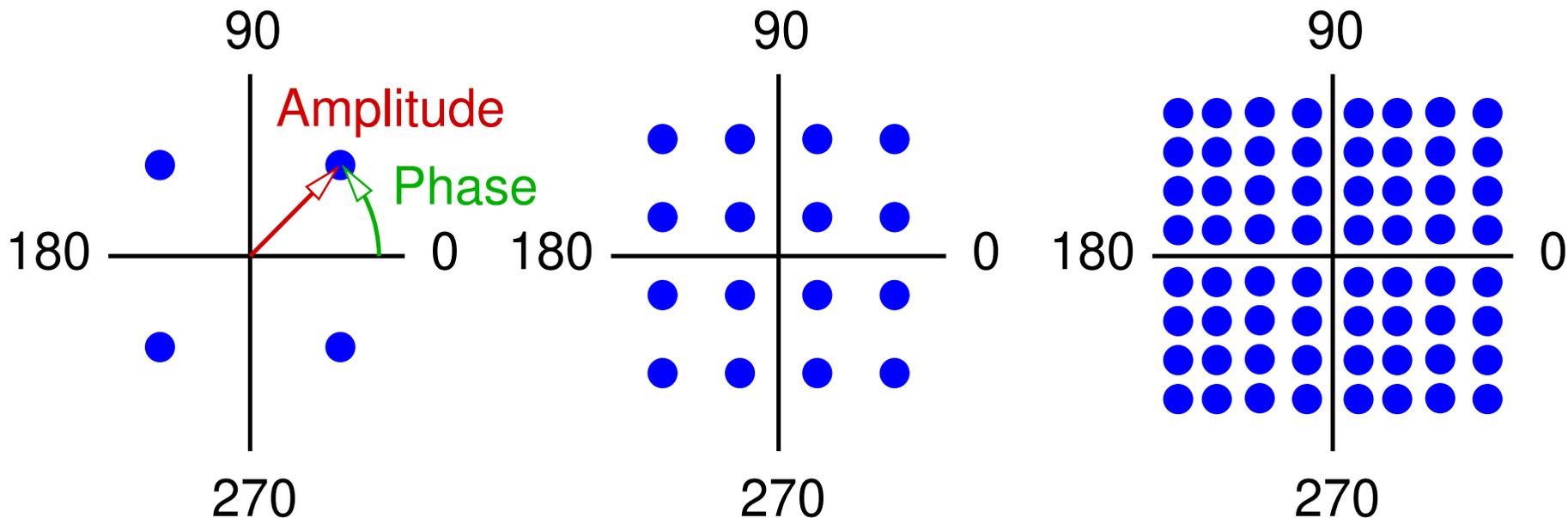
QPSK (2 Bit)

QAM-16 (4 Bit)

QAM-64 (6 Bit)

Modulationsverfahren QPSK und QAM

- ➔ Erleichtern die Gewinnung von mehreren Bits pro Abtastung
- ➔ Funktionsprinzip:
 - ➔ jeweils n Bits bestimmen **Amplitude** und **Phase** des Signals
- ➔ Beispiele:

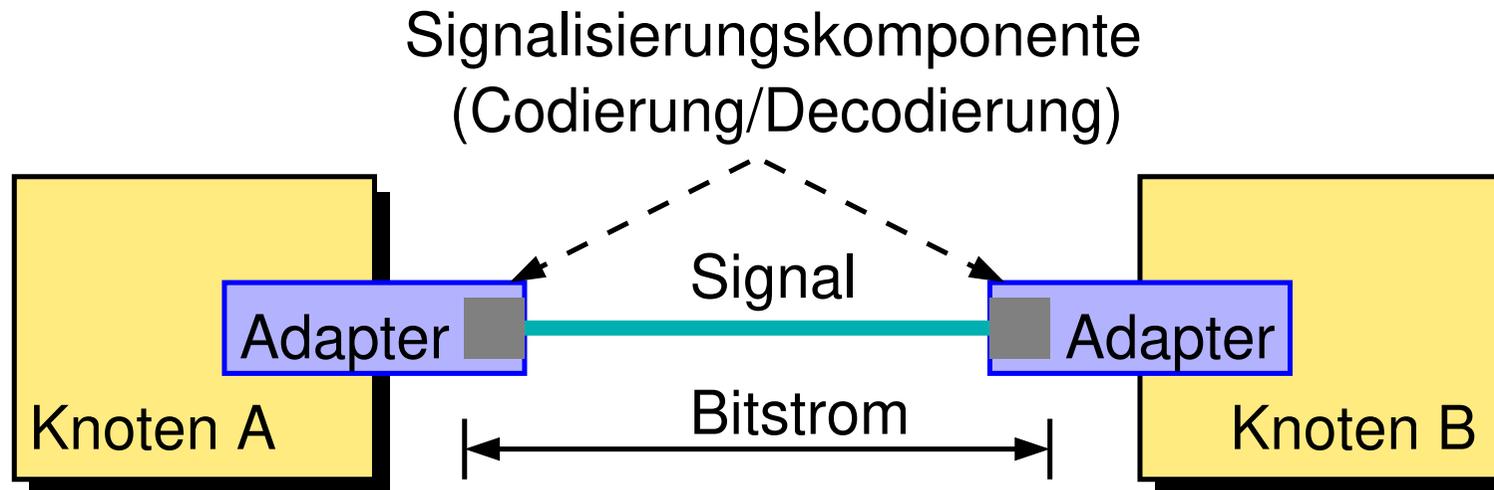


QPSK (2 Bit)

QAM-16 (4 Bit)

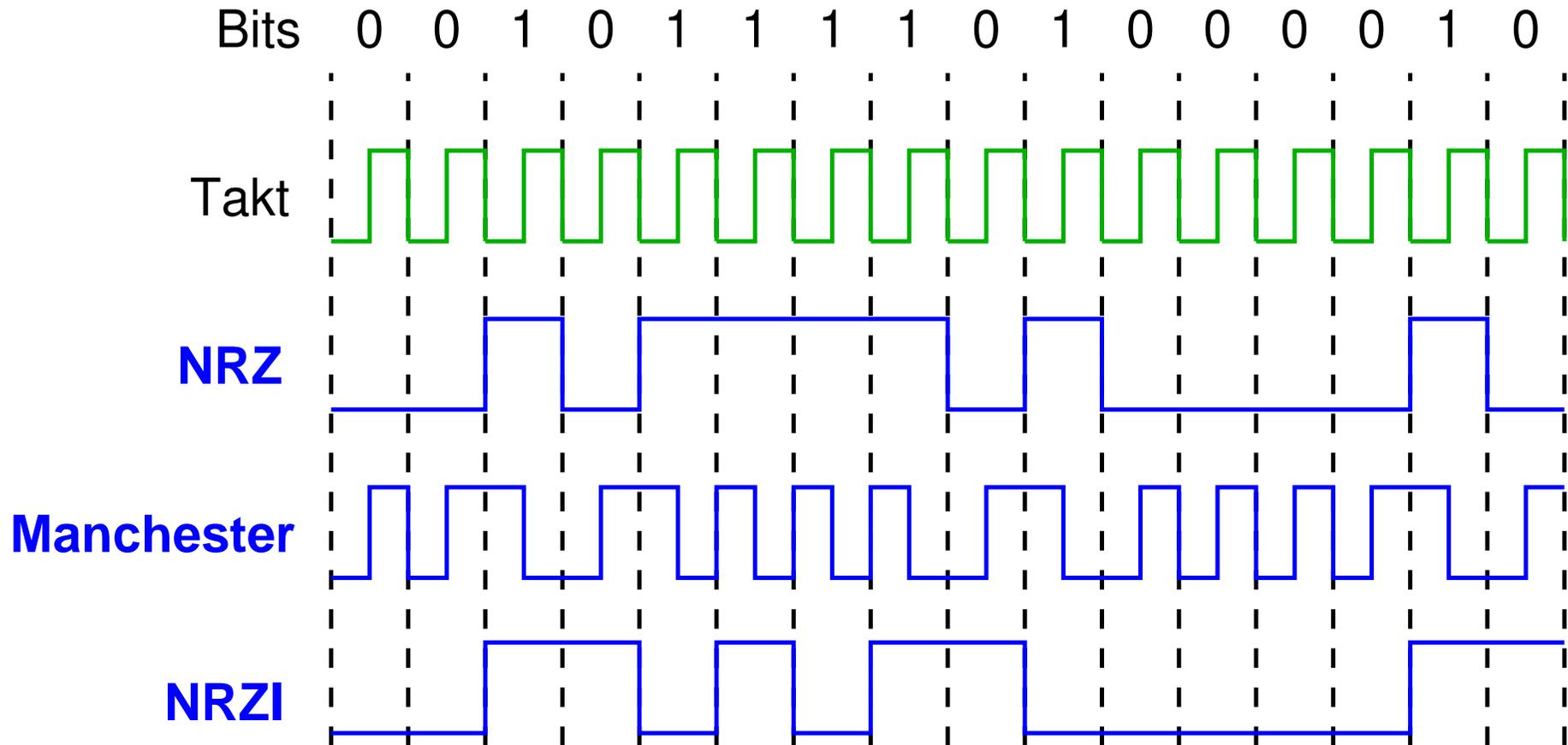
QAM-64 (6 Bit)

- ➔ Übertragung eines Bitstroms zwischen zwei Knoten:



- ➔ Einfachste Codierung:
 - ➔ **Non-Return to Zero (NRZ):** $1 \hat{=} high$, $0 \hat{=} low$
- ➔ Probleme:
 - ➔ Festlegung der Spannungspegel für *high* und *low*
 - ➔ **Taktwiederherstellung (Synchronisation)**
 - ➔ wo ist die „Grenze“ zwischen zwei Bits?

➔ Abhilfe: Codierungen mit Taktwiederherstellung



NRZI: *Non-Return to Zero Inverted*

Manchester-Codierung

- ➔ Bitstrom wird mit Taktsignal EXOR-verknüpft
- ➔ Anwendung z.B. bei 10 Mb/s Ethernet
- ➔ Problem:
 - ➔ **Baudrate** (Rate, mit der das Signal abgetastet werden muß) ist doppelt so hoch wie die Bitrate
 - ➔ verschwendet Bandbreite

NRZI

- ➔ Signal wird bei jedem 1-Bit invertiert
- ➔ Problem: keine Taktwiederherstellung bei aufeinanderfolgenden Nullen möglich

4B/5B-Codierung

- ➔ 4 Datenbits werden auf 5-Bit Codeworte so abgebildet, daß nie mehr als 3 aufeinanderfolgende Nullen übertragen werden müssen
 - ➔ jedes der 5-Bit Codeworte hat
 - ➔ höchstens eine Null am Anfang
 - ➔ höchstens zwei Nullen am Ende
 - ➔ Übertragung der Codeworte z.B. mit NRZI
 - ➔ Overhead nur noch 25%

- ➔ Bei schnellen Netzen (z.B. Fast Ethernet, GBit-Ethernet) oder auch schnellen Modems werden noch effizientere Verfahren zur Taktrückgewinnung eingesetzt

Ziele der Codierung

- ➔ Taktrückgewinnung beim Empfänger
- ➔ Reduktion der benötigten elektrischen Bandbreite
 - ➔ Erhöhung der Bitrate (mehrere Bits pro Abtastung, z.B. 8B6T)
 - ➔ Reduktion der Stör-Ausstrahlung (z.B. MLT-3)
- ➔ Gleichspannungsfreiheit
 - ➔ Ziel: konstanter Mittelwert des Signals
 - ➔ erleichtert Übertragung und Erkennung von Low- und High-Pegel
 - ➔ bei 4B5B-Codierung nicht gegeben, daher z.B. 8B10B
- ➔ Fehlerkorrektur

Leitungs-
codierung

Kanalcodierung

Rechnernetze I

SoSe 2025

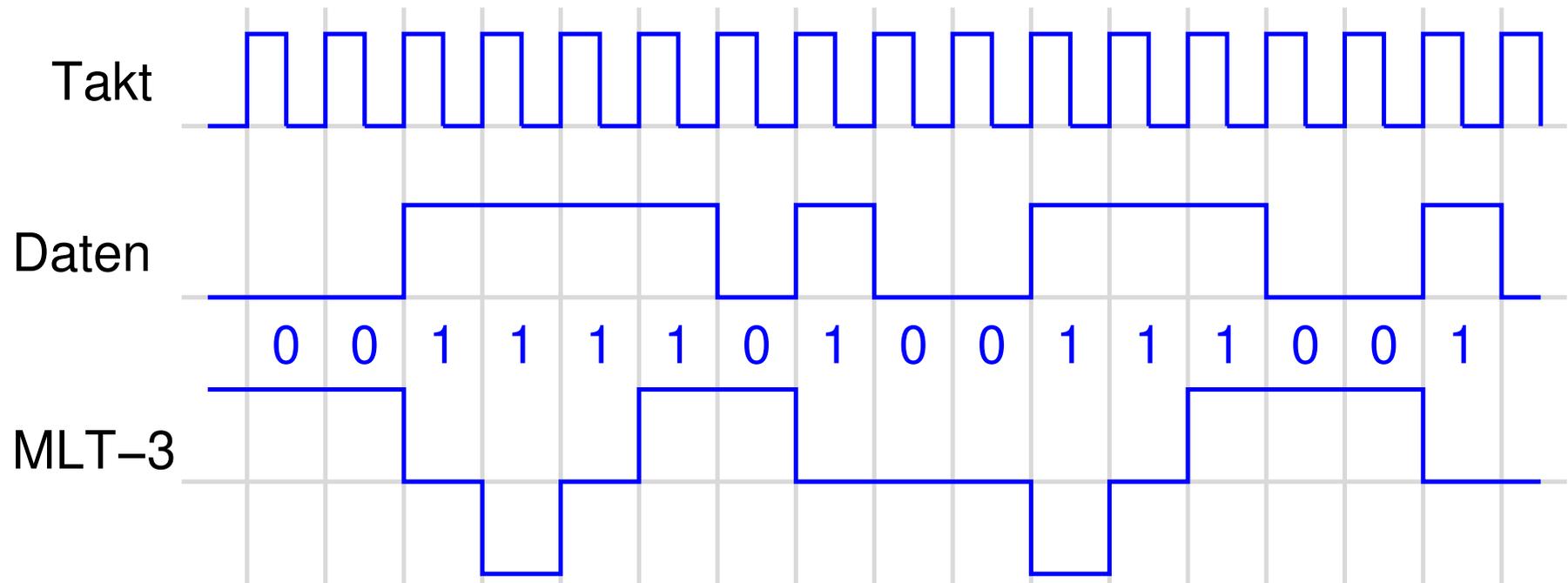
28.04.2025

Roland Wismüller
Universität Siegen
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

Stand: 30. April 2025

Leitungscodierung beim Ethernet

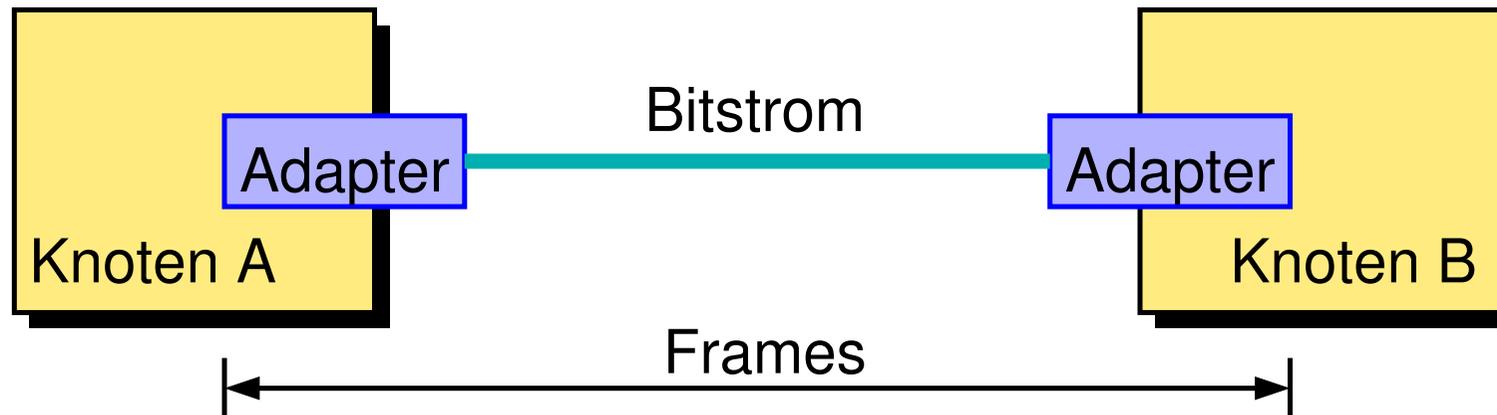
- ➔ Ursprünglich: Manchester-Codierung, 20 MBaud bei 10 Mb/s
- ➔ Fast Ethernet: 4B5B-Codierung, 125 MBaud bei 100 Mb/s
- ➔ anschließend MLT-3 Codierung (3 Spannungspegel)



- ➔ damit Grundfrequenz nur noch maximal 31,25 MHz (statt 62,5 MHz mit NRZI)



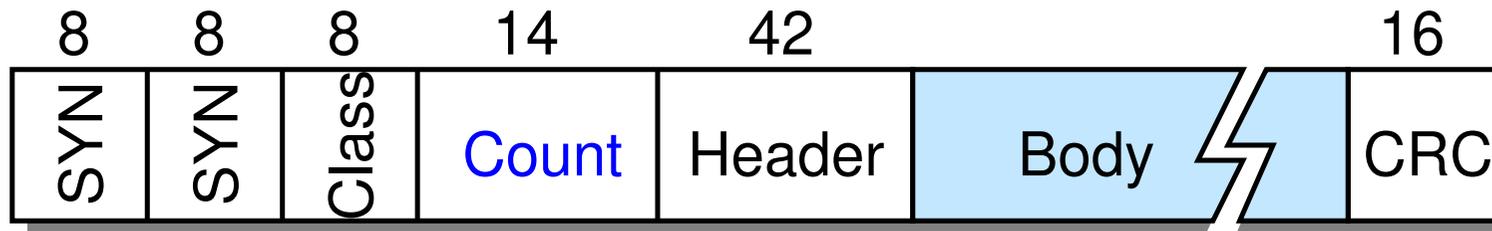
- ➔ Wir betrachten nun die Übertragung von Datenblöcken (**Frames**) zwischen Rechnern:



- ➔ Gründe für die Aufteilung von Daten in Frames:
 - ➔ einfaches Multiplexing verschiedener Kommunikationen
 - ➔ bei Fehler muss nur betroffener Frame neu übertragen werden
- ➔ Zentrale Aufgabe des Framings:
 - ➔ Erkennung, wo Frame im Bitstrom anfängt und wo er aufhört
 - ➔ dazu: Framegrenzen müssen im Bitstrom erkennbar sein

Byte-Count Methode

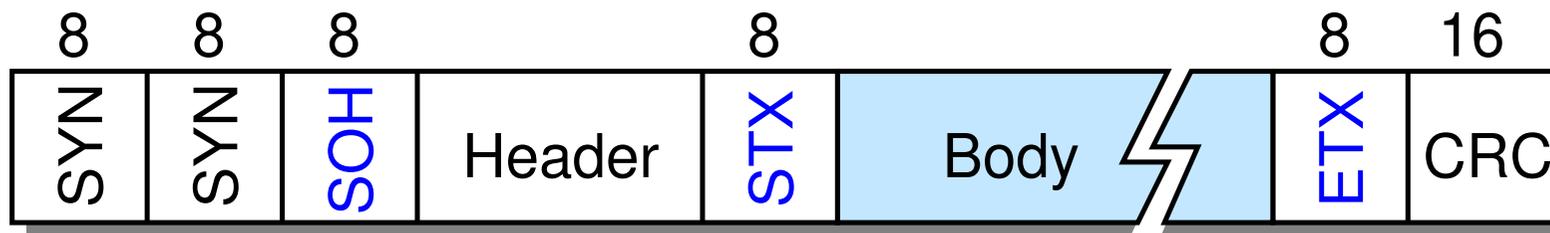
- ➔ Frame-Header enthält Länge des Datenteils
- ➔ Beispiel: (Frame im DDCMP-Protokoll, DECNET)



- ➔ Problem: was passiert, wenn die Länge fehlerhaft übertragen wird?
 - ➔ Frame-Ende wird nicht korrekt erkannt
 - ➔ SYN-Zeichen am Beginn jedes Frames, um (wahrscheinlichen!) Anfang des Folgeframes zu finden
- ➔ Verwendet u.a. beim ursprünglichen Ethernet

Sentinel-Methode

- ➔ Frame-Ende wird durch spezielles Zeichen markiert
- ➔ Beispiel: (Frame im BISYNC-Protokoll, IBM)



- ➔ Problem: Das Endezeichen kann auch im Datenteil (Body) vorkommen
- ➔ Lösung: **Byte-Stuffing**
 - ➔ ersetze ETX im Datenteil durch DLE ETX
 - ➔ ersetze DLE im Datenteil durch DLE DLE
 - ➔ verwendet u.a. bei PPP

Sentinel-Methode ...

- ➔ Lösung: ***Bit-Stuffing***
 - ➔ Eindeutigkeit durch Einfügen von Bits in den Bitstrom erreicht
 - ➔ Beispiel: (HDLC-Protokoll)
 - ➔ Anfangs- und Endemarkierung ist 01111110_2
 - ➔ nach 5 aufeinanderfolgenden 1-Bits wird vom Sender ein 0-Bit in den Bitstrom eingeschoben
 - ➔ wenn Empfänger 5 aufeinanderfolgende 1-Bits gelesen hat:
 - ➔ nächstes Bit = 0: ignorieren, da eingeschoben
 - ➔ nächstes Bit = 1: sollte Endemarkierung sein (prüfe, ob die 0 folgt; falls nicht: Fehler)
- ➔ Lösung: Nutzung „ungültiger“ Codeworte
 - ➔ Anfang und Ende durch Codeworte markiert, die sonst nicht vorkommen (z.B. bei 4B/5B-Codierung)



Framing beim Ethernet

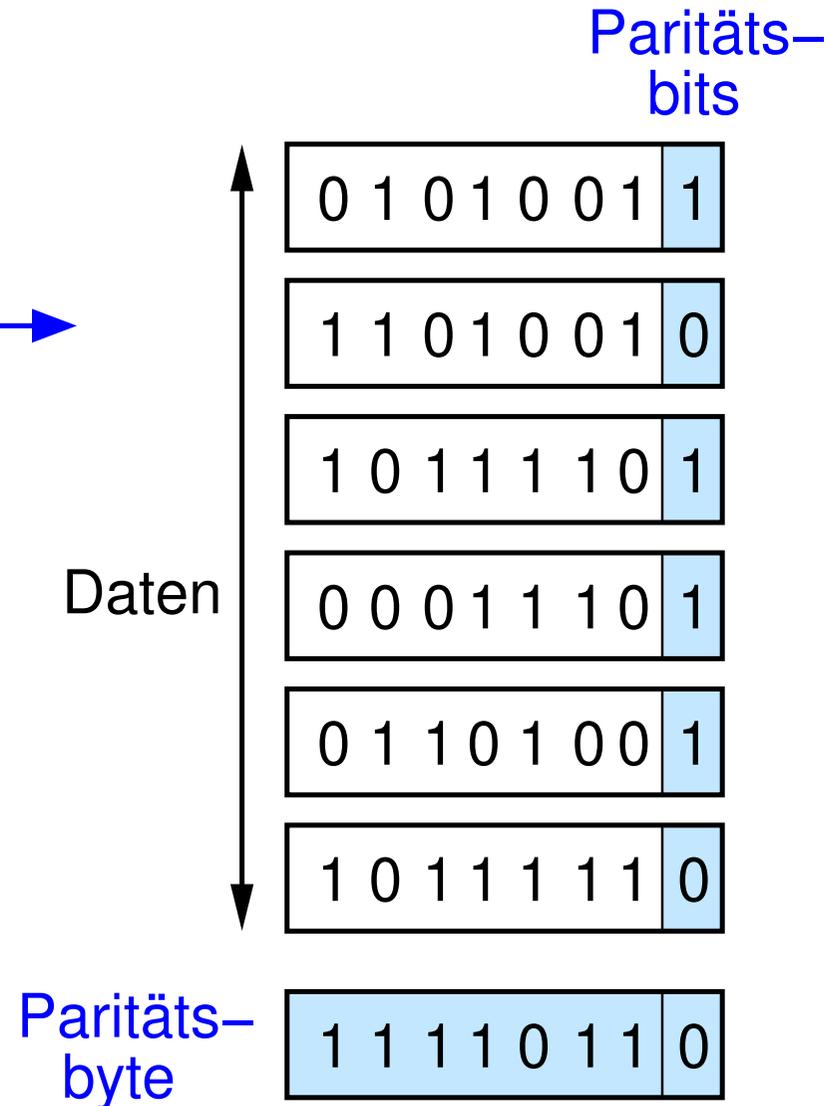
- ➔ Ein Ethernet-Frame enthält i.d.R. keine Längenangabe (☞ **3.1.6**)
- ➔ Ebenso wird kein Bit-/Bytestuffing verwendet
- ➔ Erkennung des Frame-Endes erfolgt auf OSI-Schicht 1!
 - ➔ 10 Mb/s Ethernet: Ausbleiben des Signalwechsels (Manchester-Codierung!)
 - ➔ Fast Ethernet: Ende durch Bitfolge 01101 00111 gekennzeichnet (ungültige 4B/5B Codeworte)



- ➔ Ziel: Übertragungsfehler in Frames erkennen (und behandeln)
- ➔ Möglichkeiten zur Fehlerbehandlung:
 - ➔ Korrektur des Fehlers beim Empfänger
 - ➔ Verwerfen der fehlerhaften Frames, Neuübertragung durch das Sicherungsprotokoll (☞ 7.4)
- ➔ Vorgehensweise: Hinzufügen von **Redundanzbits** (Prüfbits) zu jedem Frame
- ➔ Theoretischer Hintergrund: **Hamming-Distanz**
 - ➔ Hamming-Distanz d = Minimale Anzahl von Bits, in denen sich zwei Worte eines Codes unterscheiden
 - ➔ $d \geq f + 1 \Rightarrow f$ Einzelbitfehler erkennbar
 - ➔ $d \geq 2 \cdot f + 1 \Rightarrow f$ Einzelbitfehler korrigierbar
- ➔ Beispiel: Paritätsbit führt zu $d = 2$

Zweidimensionale Parität

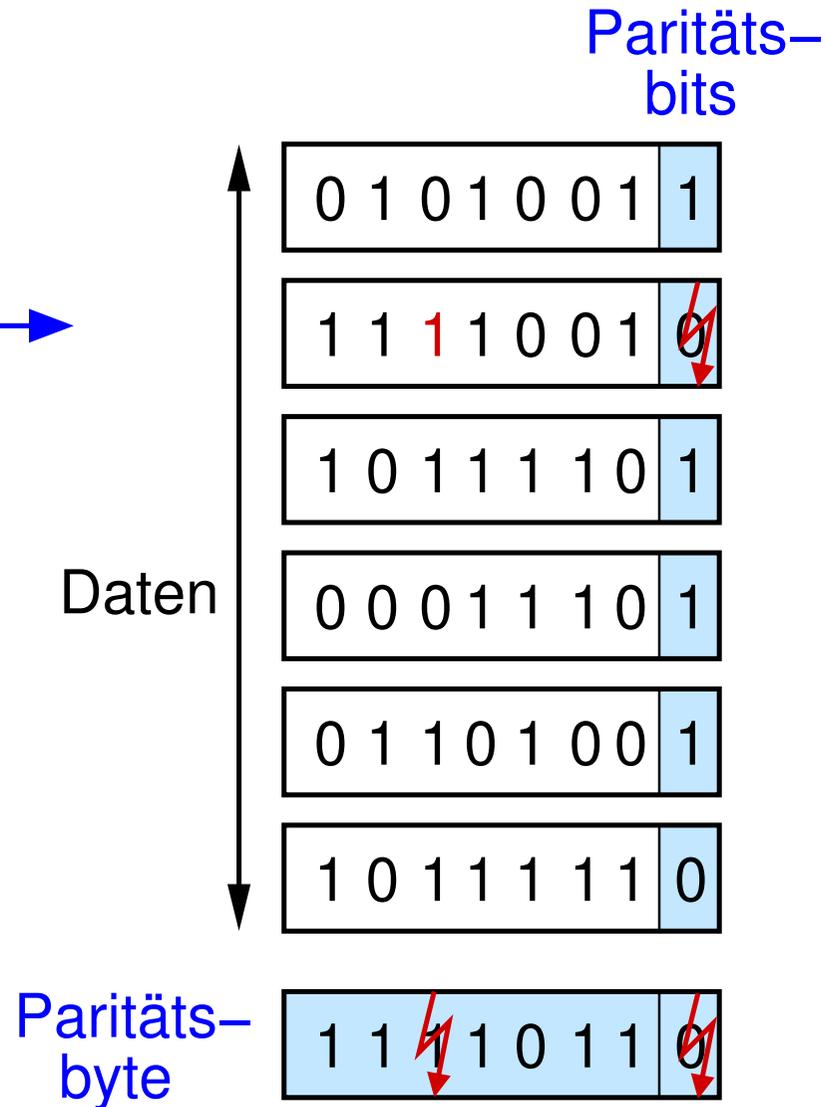
- ➔ Erweiterung der einfachen Parität
- ➔ Beispiel: 6 Worte á 7 Bit →
- ➔ Erkennt alle 1, 2, 3 sowie die meisten 4-Bit-Fehler
- ➔ Erlaubt auch die Korrektur von 1-Bit-Fehlern





Zweidimensionale Parität

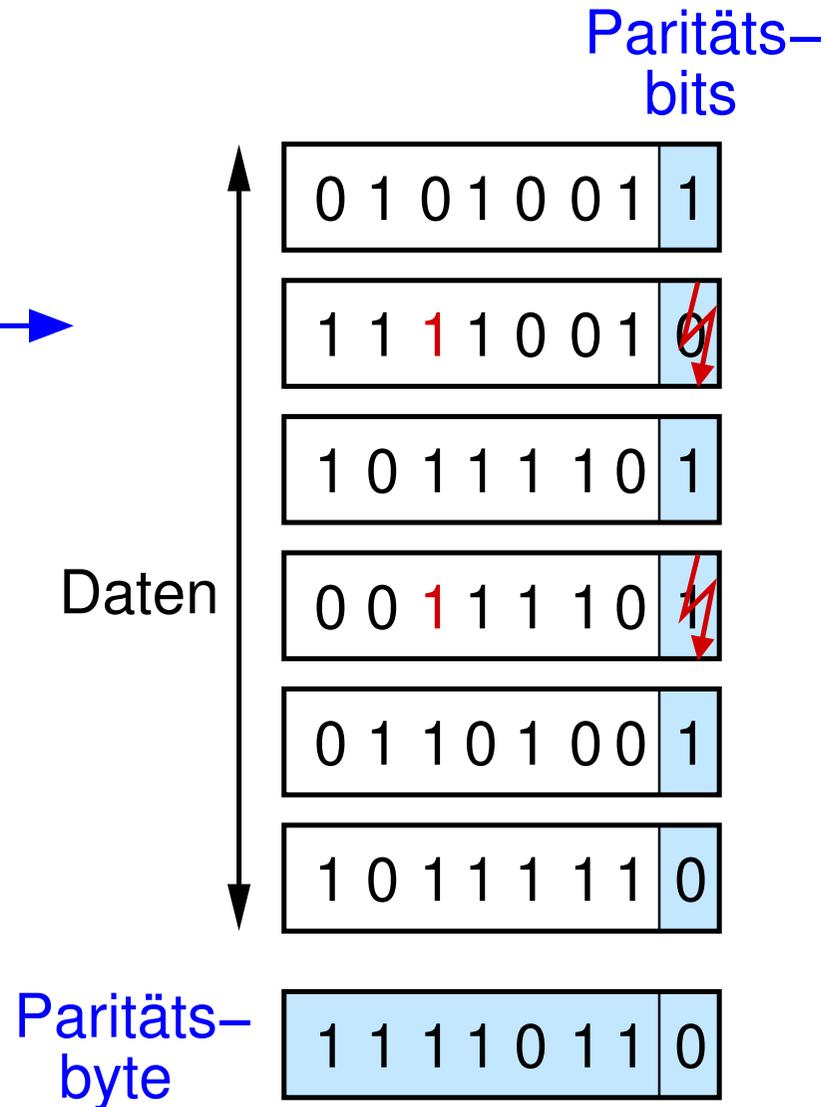
- ➔ Erweiterung der einfachen Parität
- ➔ Beispiel: 6 Worte á 7 Bit →
- ➔ Erkennt alle 1, 2, 3 sowie die meisten 4-Bit-Fehler
- ➔ Erlaubt auch die Korrektur von 1-Bit-Fehlern





Zweidimensionale Parität

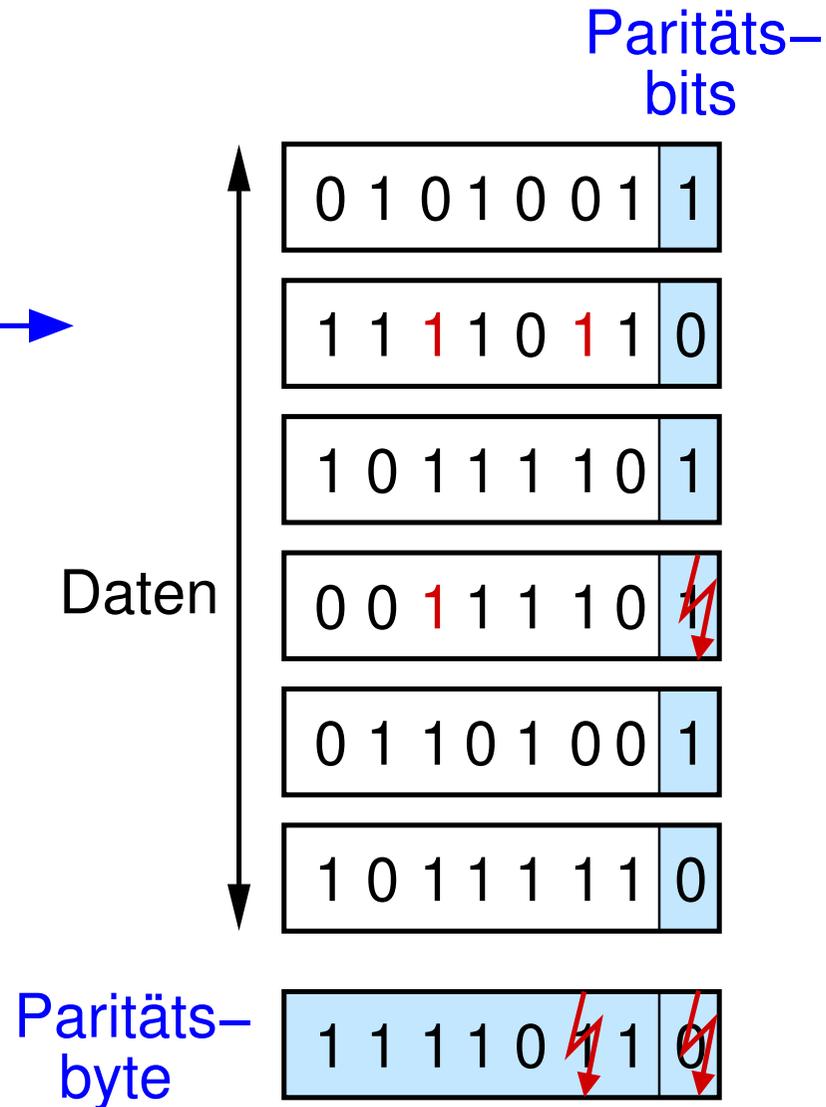
- ➔ Erweiterung der einfachen Parität
- ➔ Beispiel: 6 Worte á 7 Bit
- ➔ Erkennt alle 1, 2, 3 sowie die meisten 4-Bit-Fehler
- ➔ Erlaubt auch die Korrektur von 1-Bit-Fehlern





Zweidimensionale Parität

- ➔ Erweiterung der einfachen Parität
- ➔ Beispiel: 6 Worte á 7 Bit →
- ➔ Erkennt alle 1, 2, 3 sowie die meisten 4-Bit-Fehler
- ➔ Erlaubt auch die Korrektur von 1-Bit-Fehlern



CRC (*Cyclic Redundancy Check*)

- ➔ Ziel: hohe Wahrscheinlichkeit der Fehlererkennung mit möglichst wenig Prüfbits
- ➔ Basis des CRC-Verfahrens: Polynomdivision mit Modulo-2-Arithmetik (d.h. Add./Subtr. entspricht EXOR)
- ➔ Idee:
 - ➔ jede Nachricht M kann als Polynom $M(x)$ aufgefaßt werden, z.B.
 - ➔ $M = 1\ 0\ 0\ 1\ 1\ 0\ 1\ 0$ (Bits 7, 4, 3, 1 sind 1)
 - ➔ $M(x) = x^7 + x^4 + x^3 + x^1$
 - ➔ wähle Generatorpolynom $C(x)$ vom Grad k
 - ➔ erweitere M um k Prüfbits zu Nachricht P , so daß $P(x)$ ohne Rest durch $C(x)$ teilbar ist

CRC (*Cyclic Redundancy Check*)

- ➔ Ziel: hohe Wahrscheinlichkeit der Fehlererkennung mit möglichst wenig Prüfbits
- ➔ Basis des CRC-Verfahrens: Polynomdivision mit Modulo-2-Arithmetik (d.h. Add./Subtr. entspricht EXOR)
- ➔ Idee:
 - ➔ jede Nachricht M kann als Polynom $M(x)$ aufgefaßt werden, z.B.
 - ➔ $M = 1\ 0\ 0\ 1\ 1\ 0\ 1\ 0$ (Bits 7, 4, 3, 1 sind 1)
 - ➔ $M(x) = x^7 + x^4 + x^3 + x^1$
 - ➔ wähle Generatorpolynom $C(x)$ vom Grad k
 - ➔ erweitere M um k Prüfbits zu Nachricht P , so daß $P(x)$ ohne Rest durch $C(x)$ teilbar ist

CRC (*Cyclic Redundancy Check*) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

1 0 0 1 1 0 1 0 0 0 0

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)



➔ Generator C : 1101

3.6 Fehlererkennung ...



CRC (*Cyclic Redundancy Check*) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

$$\begin{array}{r} 10011010000 \\ 1101 \\ \hline 100 \end{array}$$

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

Generator

3.6 Fehlererkennung ...



CRC (*Cyclic Redundancy Check*) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

$$\begin{array}{r} 10011010000 \\ \underline{1101} \\ 1001 \\ \underline{1101} \\ 100 \end{array}$$

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

Generator

3.6 Fehlererkennung ...



CRC (Cyclic Redundancy Check) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

$$\begin{array}{r} 10011010000 \\ \underline{1101} \\ 1001 \\ \underline{1101} \\ 1000 \\ \underline{1101} \\ 101 \end{array}$$

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

Generator

3.6 Fehlererkennung ...



CRC (Cyclic Redundancy Check) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

1 0 0 1 1 0 1 0 0 0 0
1 1 0 1

1 0 0 1
1 1 0 1

1 0 0 0
1 1 0 1

1 0 1 1
1 1 0 1

1 1 0

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

Generator

3.6 Fehlererkennung ...



CRC (Cyclic Redundancy Check) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

1 0 0 1 1 0 1 0 0 0 0

1 1 0 1

1 0 0 1

1 1 0 1

1 0 0 0

1 1 0 1

1 0 1 1

1 1 0 1

1 1 0 0

1 1 0 1

1

Nachricht
um 3 Bit
erweitert

Generator

3.6 Fehlererkennung ...



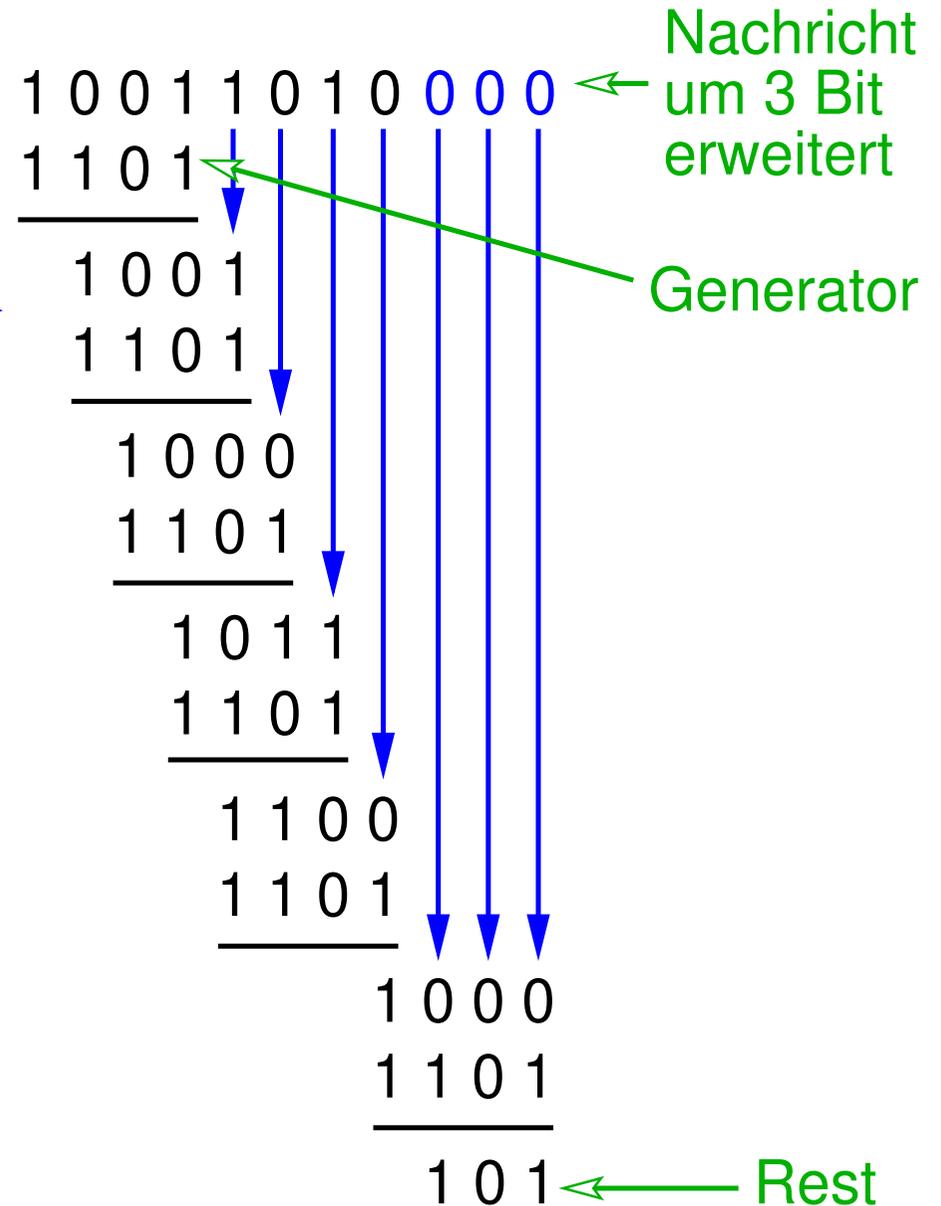
CRC (Cyclic Redundancy Check) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101



3.6 Fehlererkennung ...



CRC (Cyclic Redundancy Check) ...

➔ Beispiel zur Polynomdivision

➔ Nachricht M : 10011010

➔ 3 Prüfbits ($k = 3$)

➔ Generator C : 1101

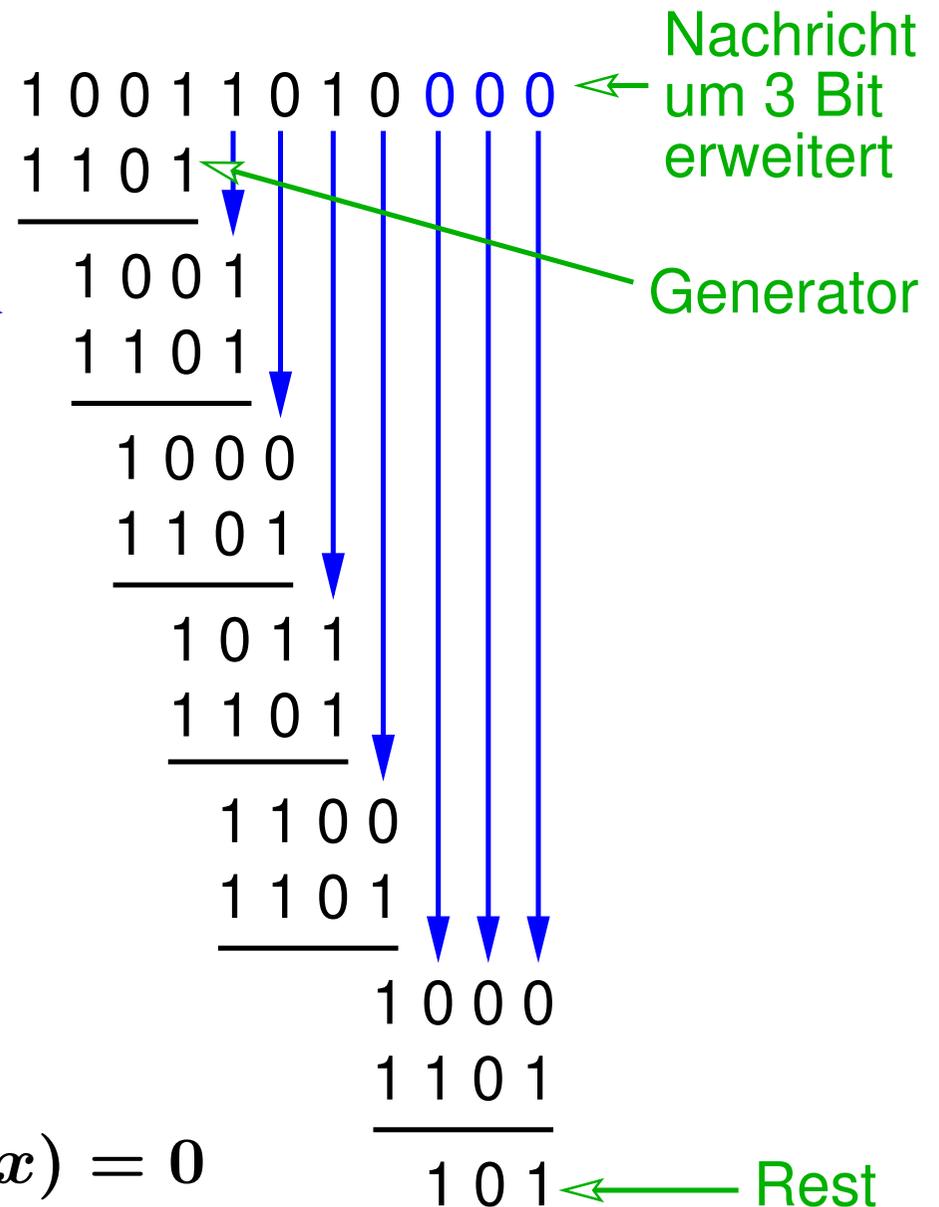
➔ Divisionsrest R wird an die Nachricht M angefügt

➔ Versendete Nachricht P :
10011010**101**

➔ Diese Nachricht ist durch den Generator ohne Rest teilbar:

$$\text{➔ } R(x) = M(x) \bmod C(x)$$

$$\Rightarrow (M(x) - R(x)) \bmod C(x) = 0$$



CRC (*Cyclic Redundancy Check*) ...

- ➔ Wahl des Generatorpolynoms?
 - ➔ so, daß möglichst viele Fehler erkannt werden!
 - ➔ Beispiel für ein übliches CRC-Polynom:
 - ➔ CRC-16: $x^{16} + x^{15} + x^2 + 1$
 - ➔ CRC-16 erkennt:
 - ➔ alle Ein-und Zweibitfehler
 - ➔ alle Fehler mit ungerader Bitanzahl
 - ➔ alle Fehlerbündel mit Länge ≤ 16 Bit

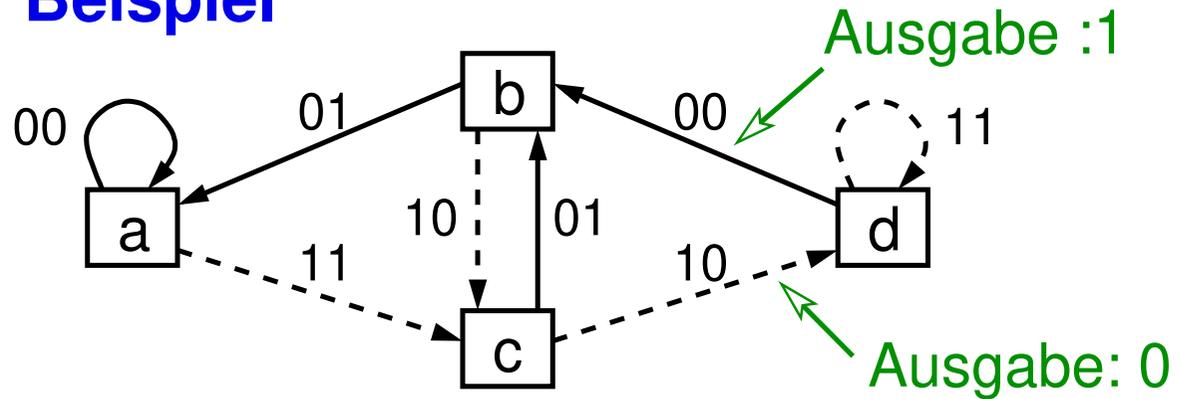
- ➔ Gründe für den Einsatz von CRC:
 - ➔ gute Fehlererkennung
 - ➔ sehr effizient in Hardware realisierbar



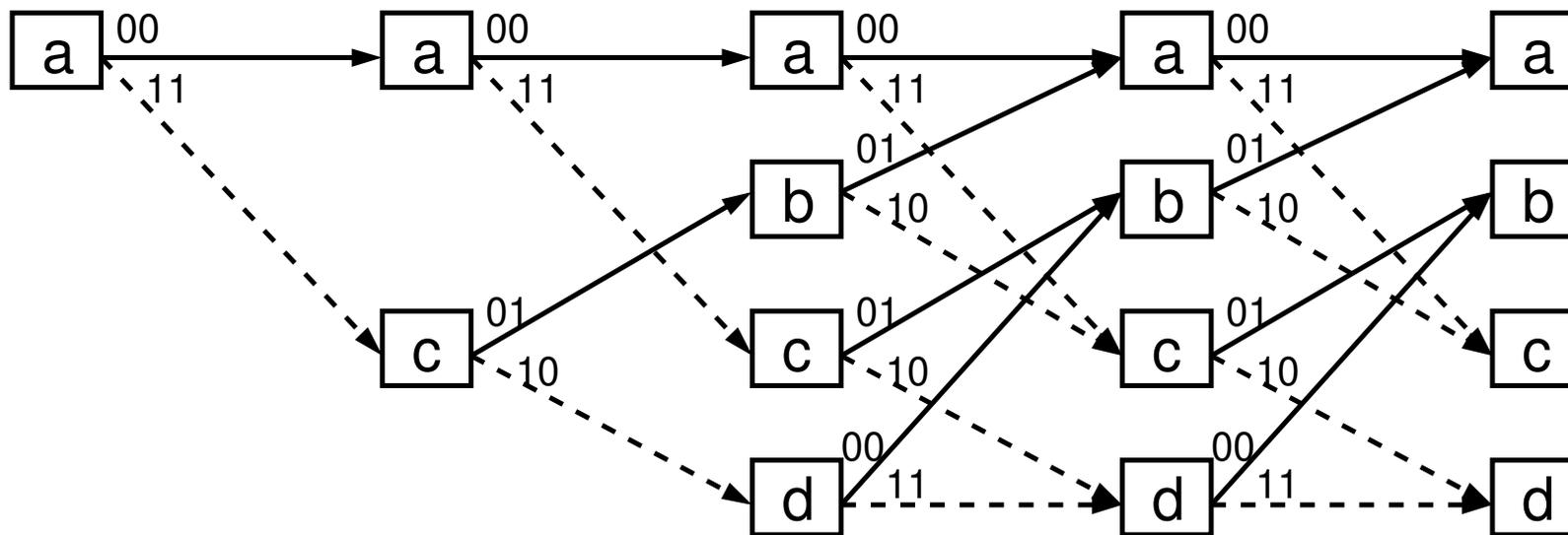
- ➔ Ziel: Fehlerkorrektur bei der Bitübertragung (OSI-Schicht 1)
- ➔ *Linear Block Codes*
 - ➔ Codeworte fester Länge werden durch längere Codeworte mit Redundanz ersetzt
 - ➔ z.B. Anfügen eines Paritätsbits an jedes übertragene Byte
- ➔ *Convolutional Codes*
 - ➔ **Strom** von Eingabezeichen (bzw. -bits) wird durch Zustandsautomat um Redundanzbits erweitert
 - ➔ Redundanzbit kann von allen bisherigen Eingabezeichen abhängen
 - ➔ beim Dekodieren wird der wahrscheinlichste **Pfad** durch die Zustände gesucht (Viterbi Decoder)

Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):

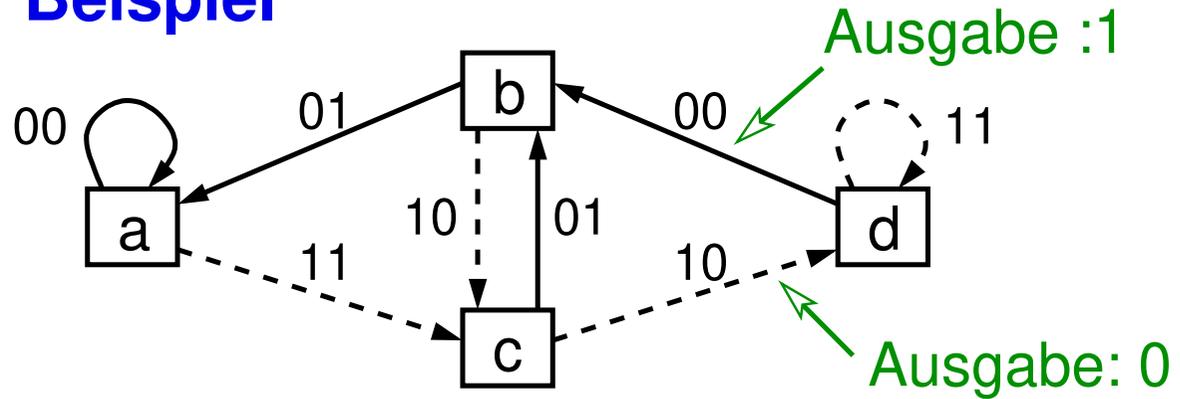


3.7 Nachtrag: Kanalcodierung ...

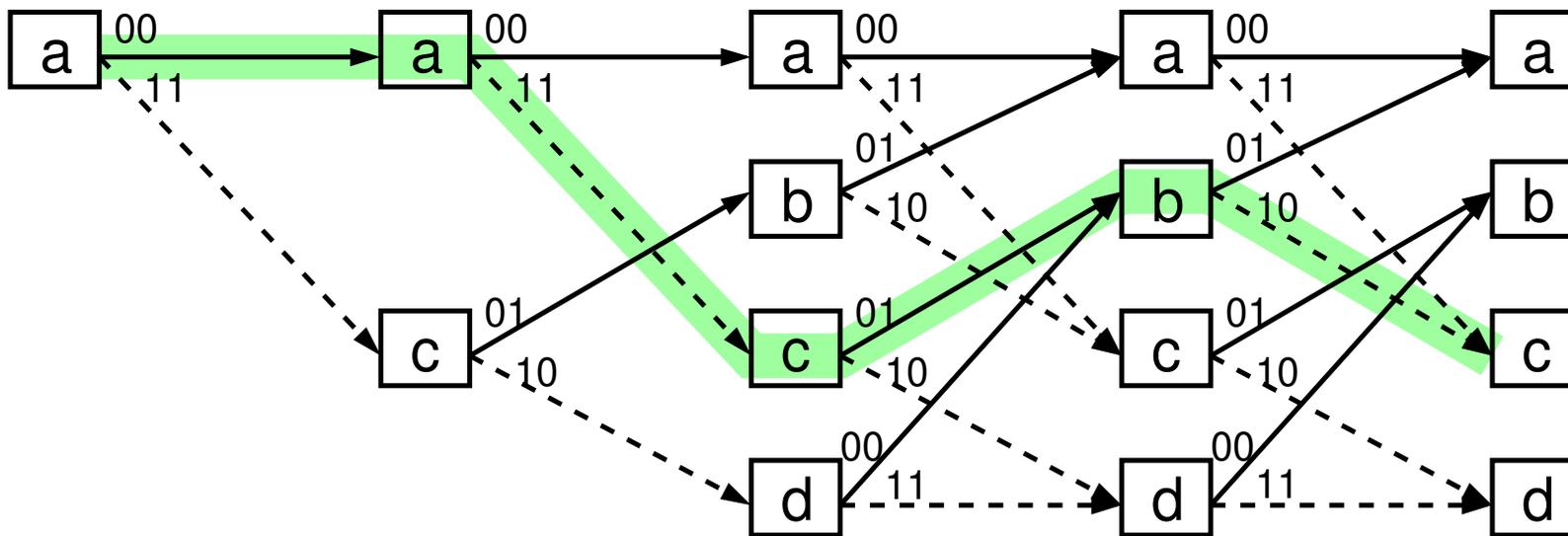


Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):



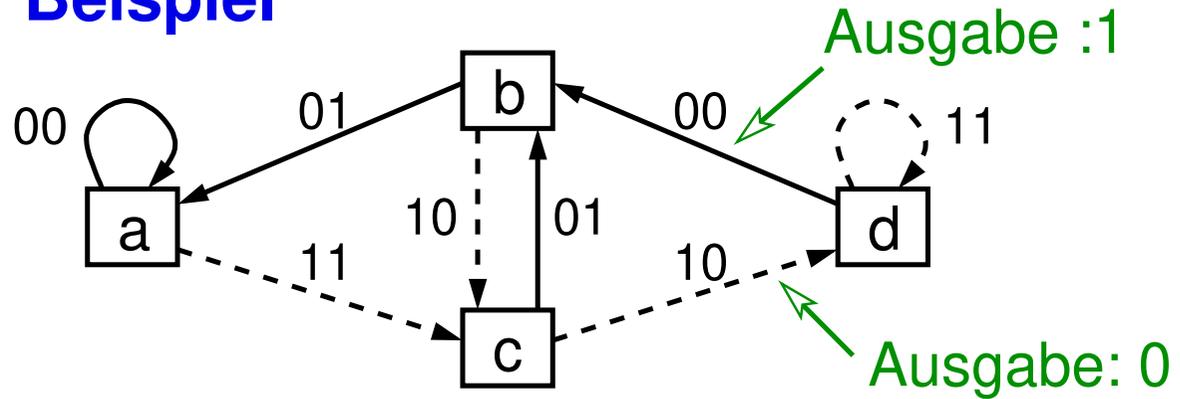
Empfangener Bitstrom: 00 11 01 10 → 1 0 1 0

3.7 Nachtrag: Kanalcodierung ...

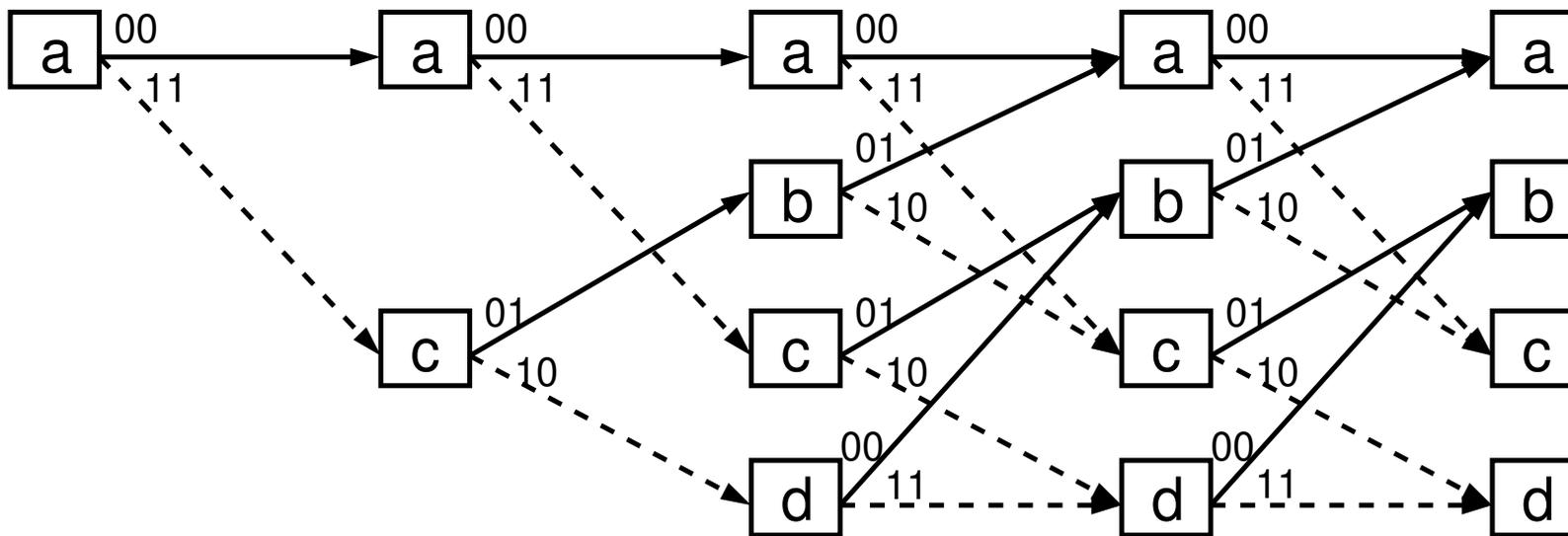


Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):



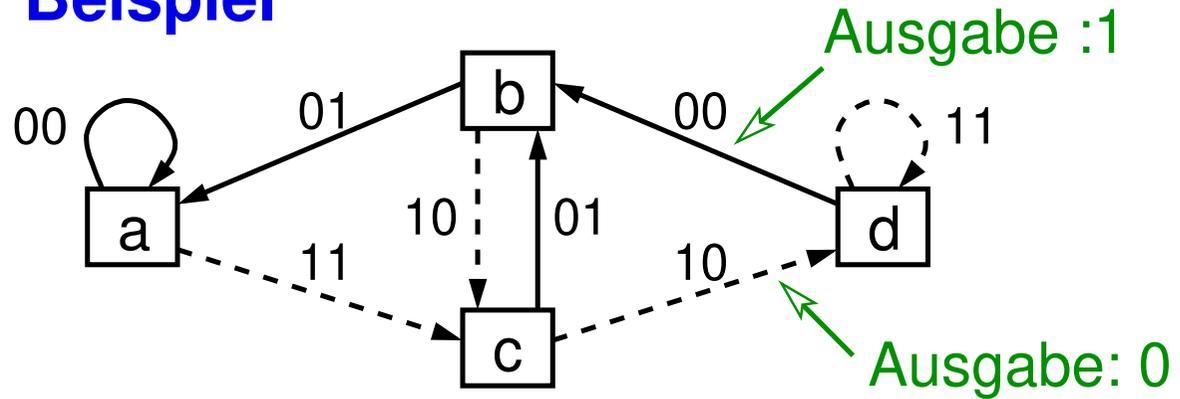
Empfangener Bitstrom: 00 01 01 10

3.7 Nachtrag: Kanalcodierung ...

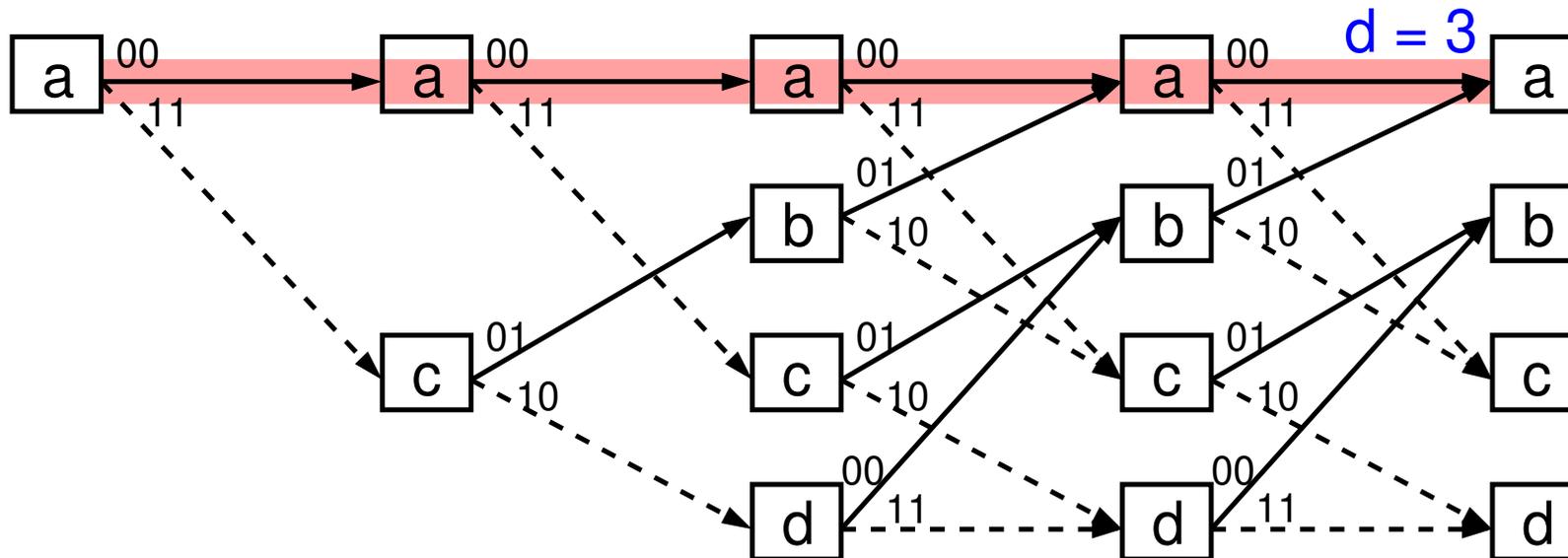


Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):



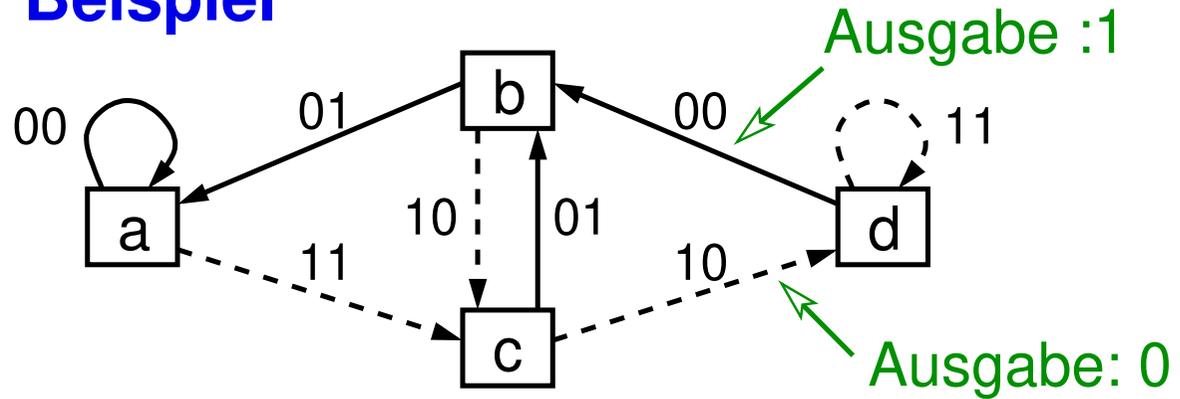
Empfangener Bitstrom: 00 01 01 10

3.7 Nachtrag: Kanalcodierung ...

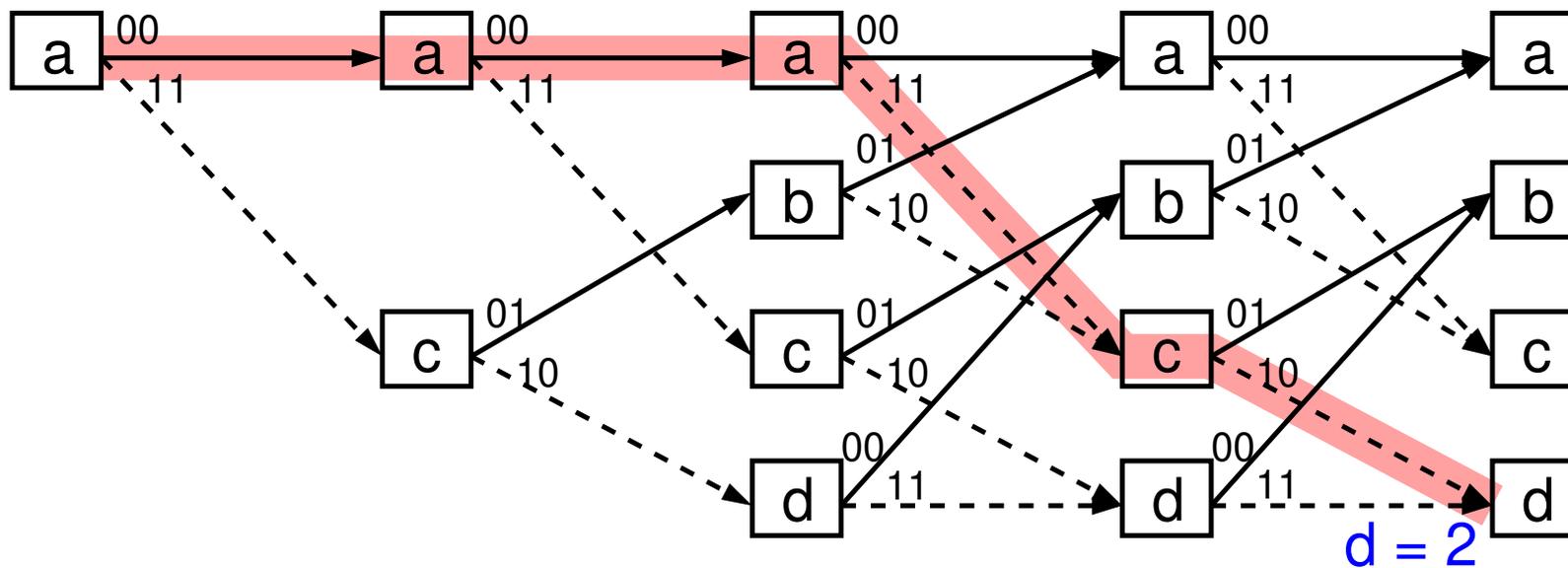


Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):



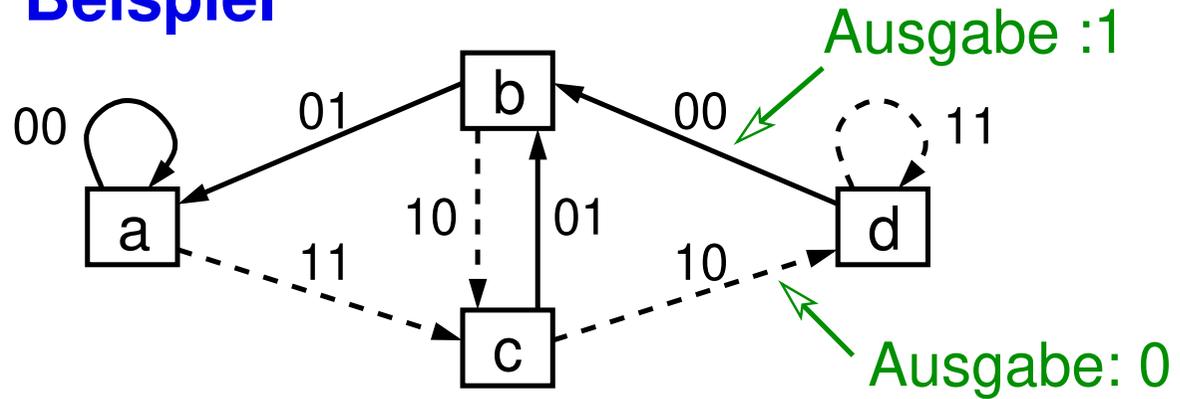
Empfangener Bitstrom: 00 01 01 10

3.7 Nachtrag: Kanalcodierung ...

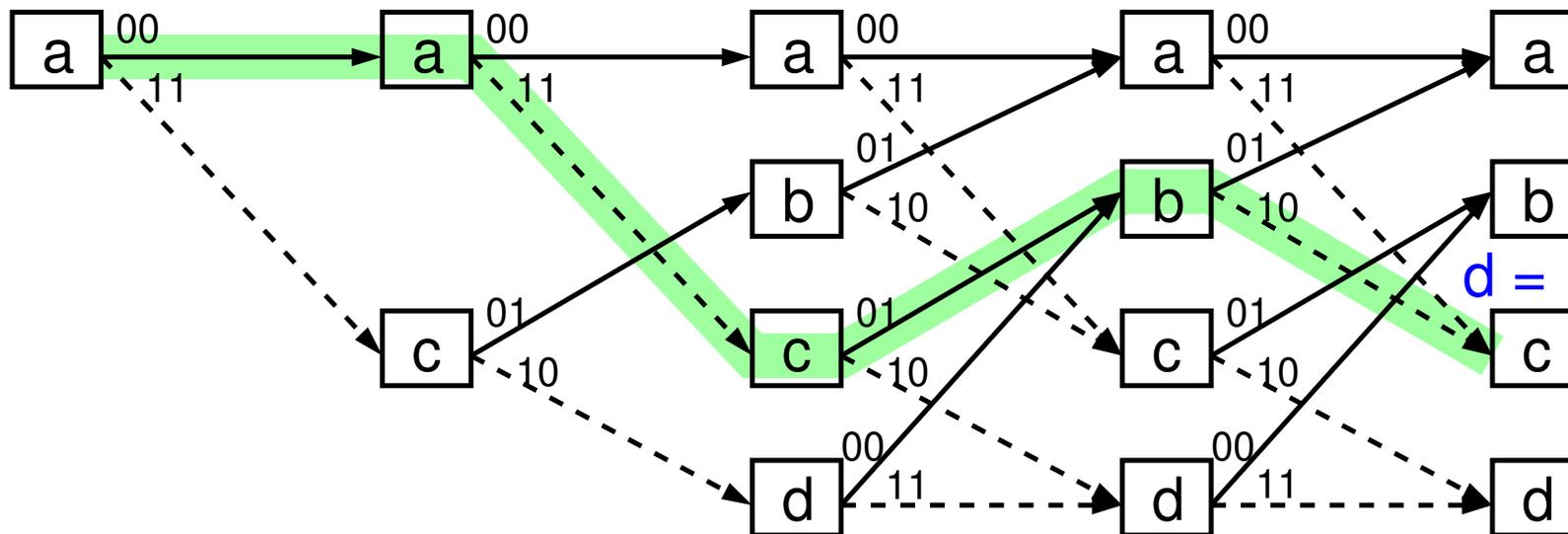


Convolutional Codes: Beispiel

➔ Automat zur Decodierung:



➔ „Abgewickelter“ Zustandsgraph (Trellis-Diagramm):



Empfangener Bitstrom: 00 01 01 10



- ➔ In vielen LANs:
 - ➔ Knoten greifen auf ein gemeinsames Medium zu
 - ➔ Zugriff muß geregelt werden, um **Kollisionen** zu vermeiden:
 - ➔ zu jeder Zeit darf nur jeweils ein Knoten senden

- ➔ Typische Vorgehensweisen:
 - ➔ statische Aufteilung
 - ➔ *Random Access* Verfahren
 - ➔ z.B. CSMA/CD (Ethernet)
 - ➔ kollisionsfreie Verfahren (für Echtzeit-Anwendungen)
 - ➔ z.B. Token-Ring



- ➔ Feste Aufteilung des Mediums auf die Stationen (\sim Multiplexing)
 - ➔ häufig aufgrund vorheriger Reservierung (\rightarrow Dynamik)
- ➔ FDMA (*Frequency Division Multiple Access*): Zuteilung eines (unterschiedlichen) Frequenzbands
 - ➔ z.B. Kabelfernsehen, Mobilfunk
- ➔ TDMA (*Time* \sim): Zuteilung fester Zeitschlitzes
 - ➔ häufig in Netzen für Automatisierungssysteme
- ➔ CDMA (*Code* \sim): gleichzeitiges Senden auf gespreiztem Frequenzband mit verschiedenen Codierungen
- ➔ SDMA (*Space* \sim): Fokussierung des Funkstrahls auf das Gebiet der jeweiligen Station
 - ➔ z.B. Mobilfunk-Netze



- ➔ Unabhängige Stationen versuchen zu zufälligen Zeiten auf dasselbe Medium zu senden
 - ➔ gleichzeitiges Senden führt zu Kollision
- ➔ Unterschiedliche Voraussetzungen:
 - ➔ Trägerprüfung (sendet schon jemand?) möglich / nicht möglich
 - ➔ Sendezeitpunkt beliebig / nur zu Beginn fester Zeitscheiben
 - ➔ Kollision beobachtbar / nicht beobachtbar
- ➔ Führt zu vielen verschiedenen Verfahren
 - ➔ ohne Kollisioserkennung: z.B. Aloha, slotted Aloha, CSMA
 - ➔ mit Kollisioserkennung: CSMA/CD (☞ **3.8.5**)



Aloha

- ➔ Entwickelt in Hawaii in den 1970'er Jahren
 - ➔ Verbindung zum Hauptrechner über Inseln hinweg
- ➔ Station sendet zu beliebigem Zeitpunkt
 - ➔ keine Trägerprüfung, keine Zeitscheiben
- ➔ Empfänger quittiert den Empfang
 - ➔ keine Kollisionserkennung
- ➔ Ggf. Neuübertragung nach zufälliger Wartezeit
 - ➔ verhindert sofortige Neu-Kollision
- ➔ Bei fester Framegröße und konstanter mittlerer Framerate:
Auslastung max. 18%
 - ➔ (diese Annahmen sind in der Praxis unrealistisch)

Rechnernetze I

SoSe 2025

08.05.2025

Roland Wismüller
Universität Siegen
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

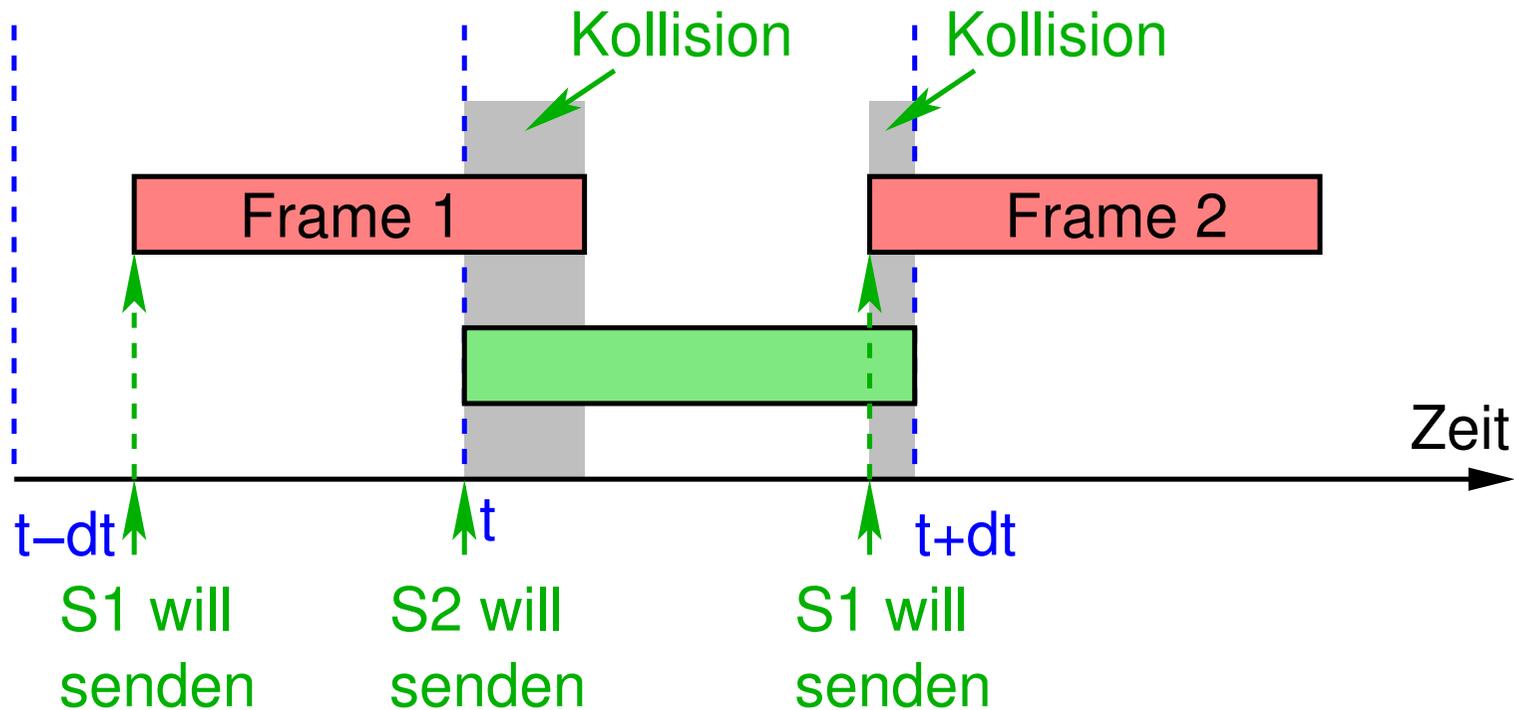
Stand: 30. April 2025



Slotted Aloha

- ➔ Wie Aloha, aber mit Zeitscheiben
- ➔ benötigt Synchronisation der Stationen
- ➔ Verdopplung der max. Auslastung gegenüber Aloha

Ohne Zeitscheiben:

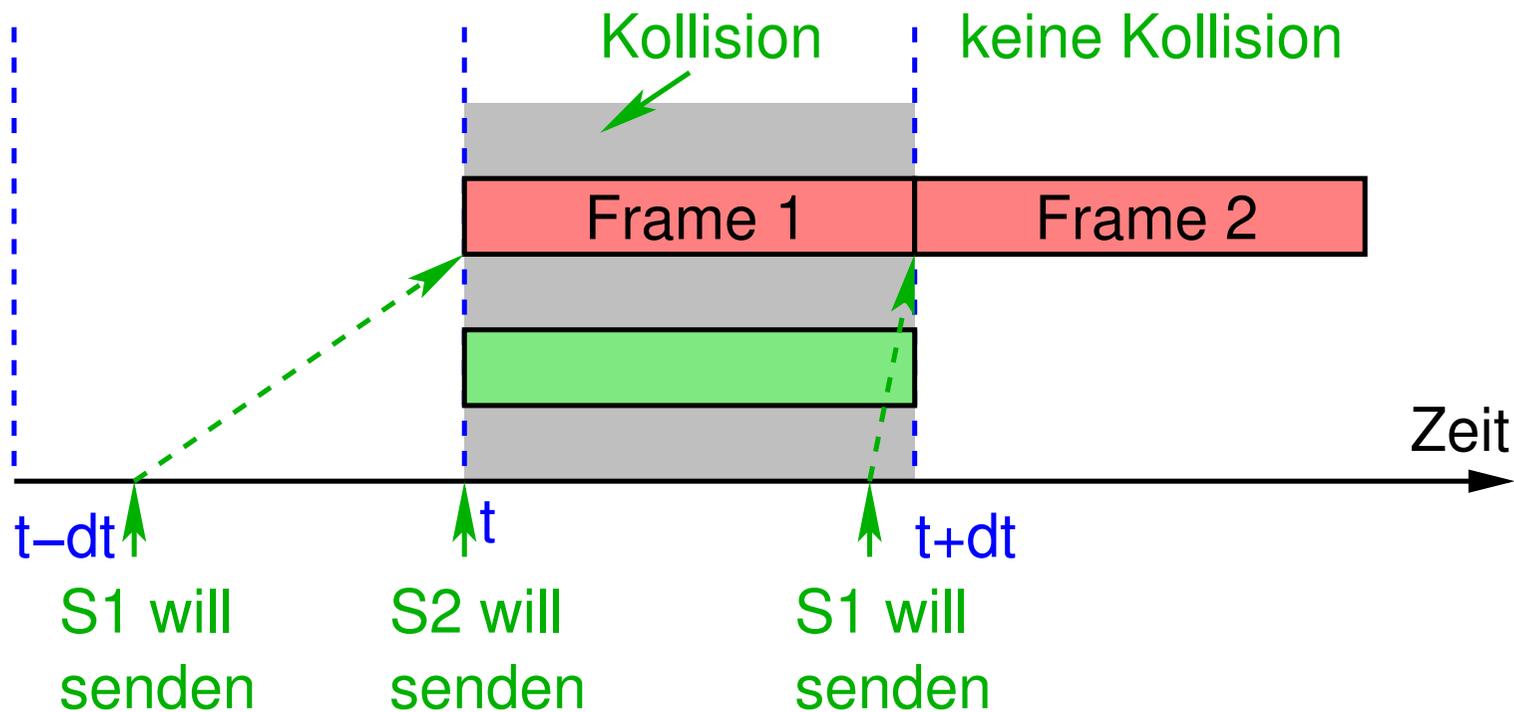




Slotted Aloha

- ➔ Wie Aloha, aber mit Zeitscheiben
- ➔ benötigt Synchronisation der Stationen
- ➔ Verdopplung der max. Auslastung gegenüber Aloha

Mit Zeitscheiben:





Beispiel: RFID-Tags

- ➔ Lesegerät sendet durchgehendes Signal aus
 - ➔ zur Energieversorgung der Tags
- ➔ Tags können Signal reflektieren oder absorbieren
 - ➔ Informationsübertragung an das Lesegerät
- ➔ Tags können nicht feststellen, ob ein anderes Tag „sendet“
- ➔ Vorgehensweise:
 - ➔ Lesegerät sendet Anfrage mit Zahl der Zeitscheiben; wiederholt Anfrage periodisch (für jede Zeitscheibe)
 - ➔ Tag wählt zufällige Zeitscheibe und sendet kurze Antwort
 - ➔ Lesegerät bestätigt, falls keine Kollision
 - ➔ nach Bestätigung sendet Tag seine ID

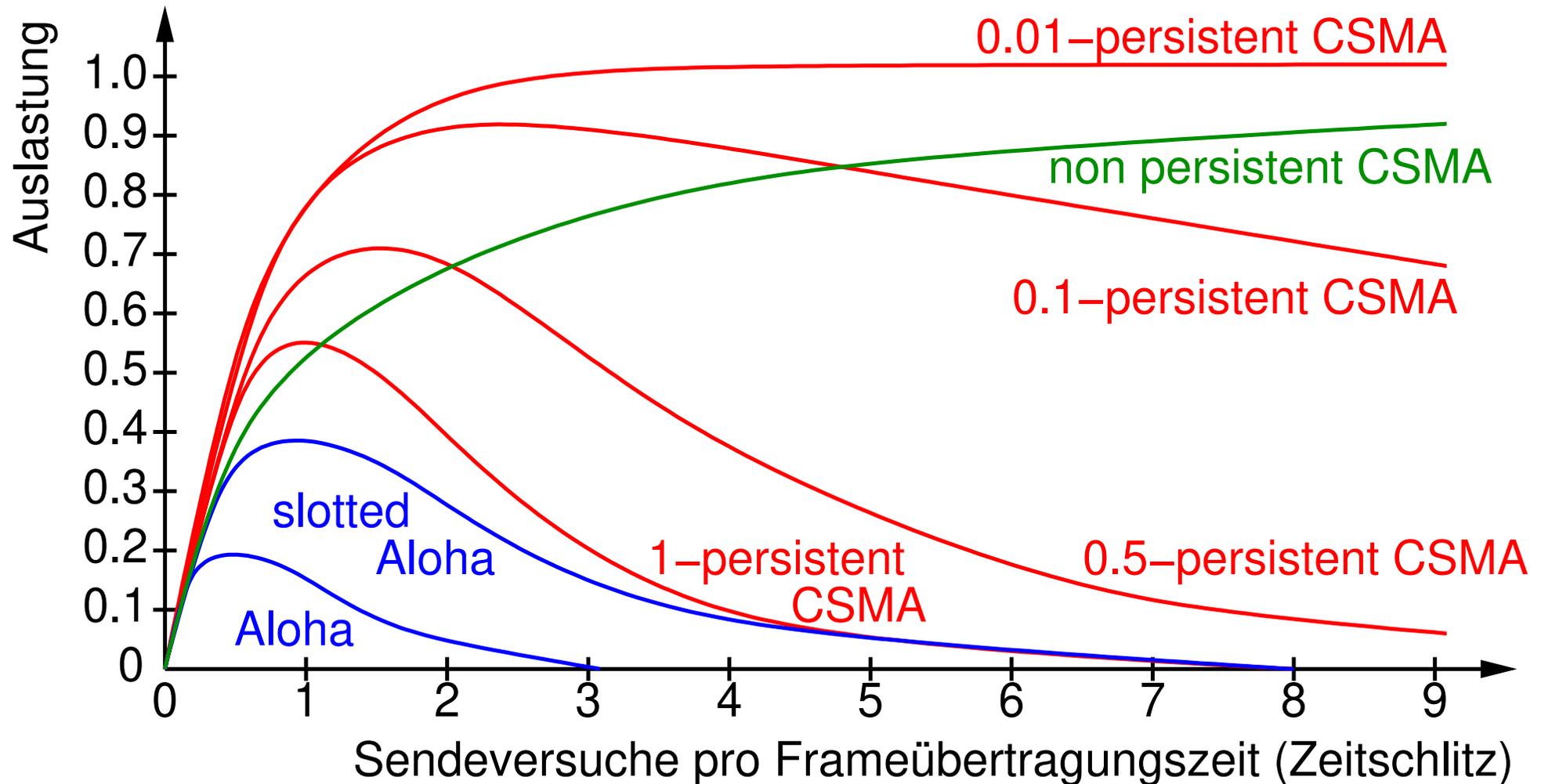


Carrier Sense Multiple Access (CSMA)

- ➔ Grundidee: höre das Medium vor dem Senden ab
 - ➔ falls frei: sende; falls belegt: sende, wenn wieder frei
- ➔ Verschiedene Designentscheidungen möglich:
 - ➔ sende immer, oder sende nur mit Wahrscheinlichkeit p (setzt Zeitscheiben voraus)
 - ➔ sende sofort, wenn Medium frei wird, oder warte zufällige Zeit
- ➔ Varianten
 - ➔ **1-persistent CSMA**: sende immer sofort mit $p = 1$
 - ➔ **nonpersistent CSMA**: falls frei, sende mit $p = 1$, falls nicht, warte zufällige Zeit und wiederhole
 - ➔ **p-persistent CSMA**: falls frei, sende mit Wahrscheinlichkeit p in diesem Zeitschlitz; wiederhole im nächsten Zeitschlitz



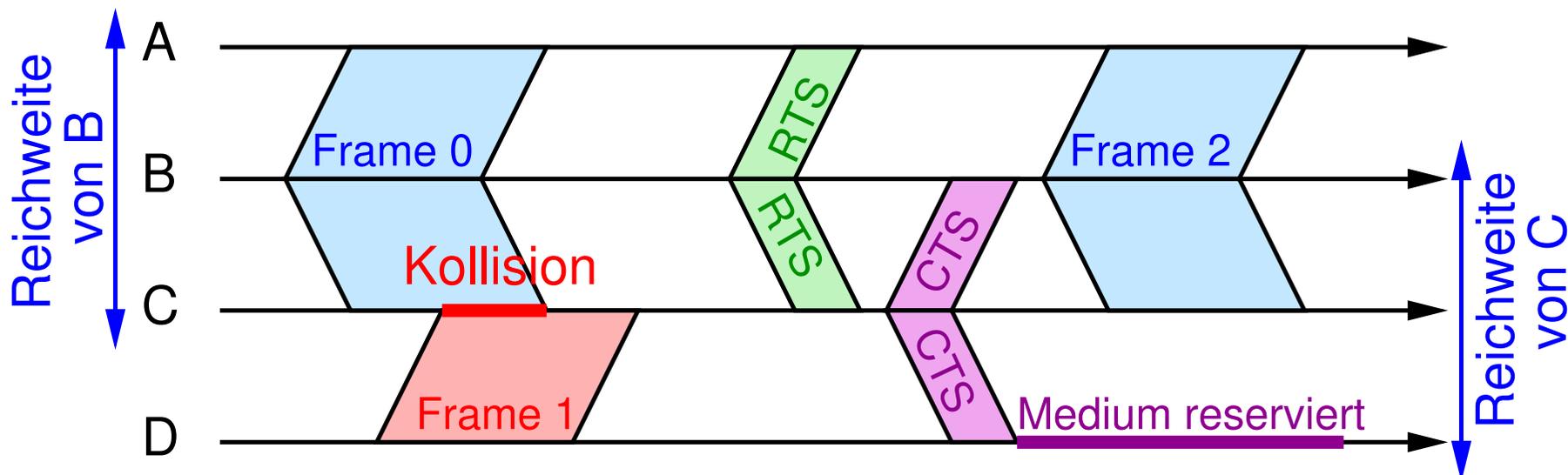
Vergleich



➔ Hier vorausgesetzt: keine Bursts, einheitliche Framelänge

CSMA bei drahtloser Übertragung

- ➔ Problem: Reichweite des Signals ist begrenzt
 - ➔ Station kann daher evtl. andere sendende Station nicht „hören“
 - ➔ Folge: erhöhte Zahl von Kollisionen (CSMA → Aloha)
- ➔ Lösung: Reservierung des Mediums durch den Empfänger
 - ➔ MACA-Protokoll mit RTS/CTS (*Request / Clear To Send*)





Master/Slave

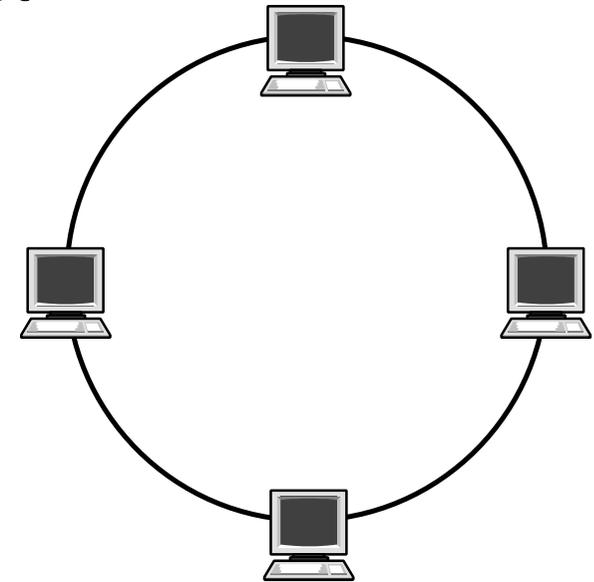
- ➔ eine Station im Netz ist Master
 - ➔ fordert andere Stationen (Slaves) zum Senden auf
- ➔ Slave darf nur nach Anforderung senden
- ➔ Verwendung z.B. bei Bluetooth

Tokenweitergabe

- ➔ Token = Erlaubnis zum Senden
- ➔ Token wird im Netz zyklisch weitergegeben
- ➔ Beispiel: Token-Ring

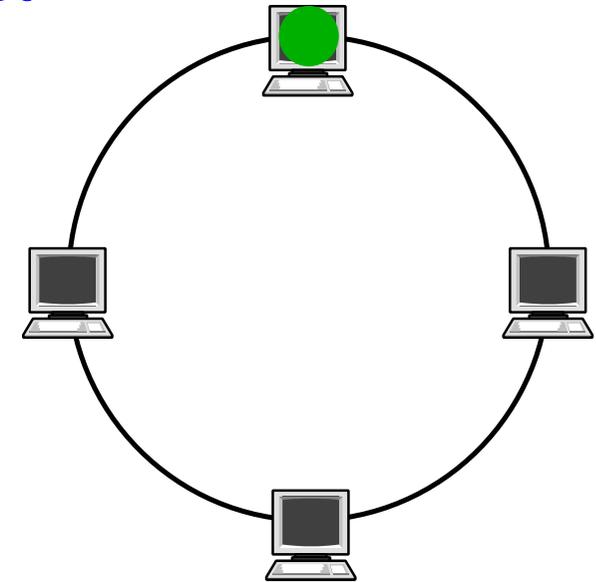
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



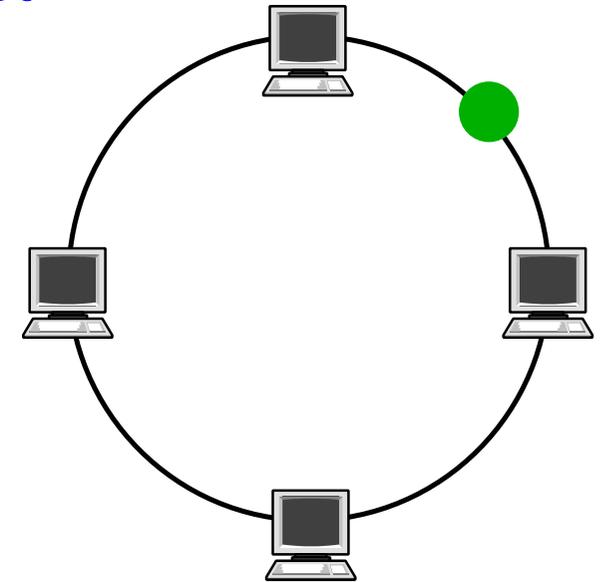
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



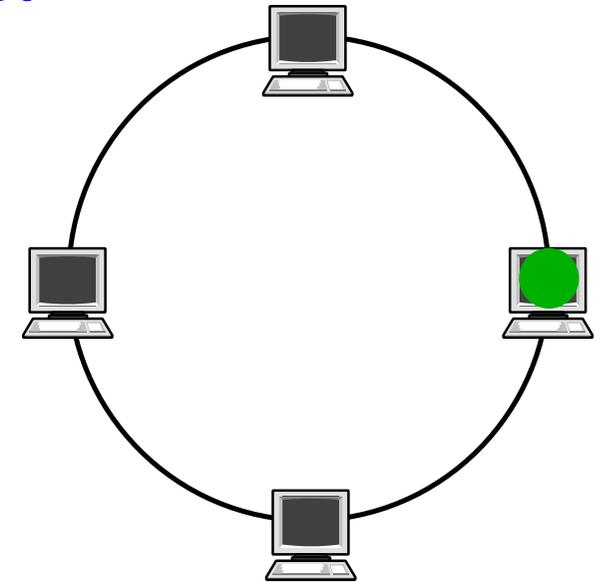
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



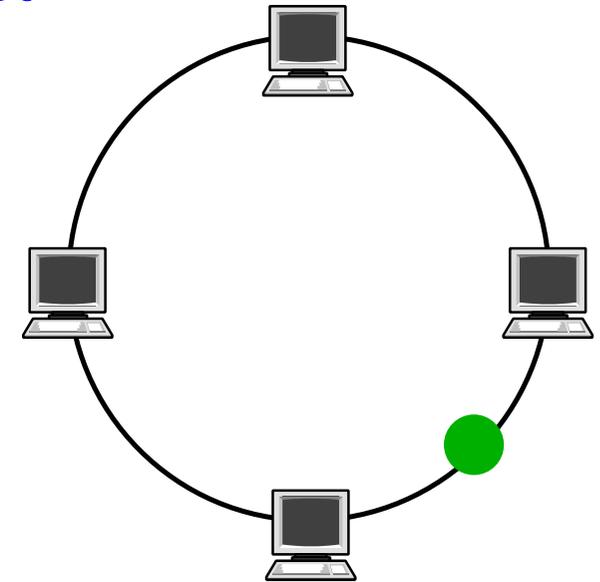
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



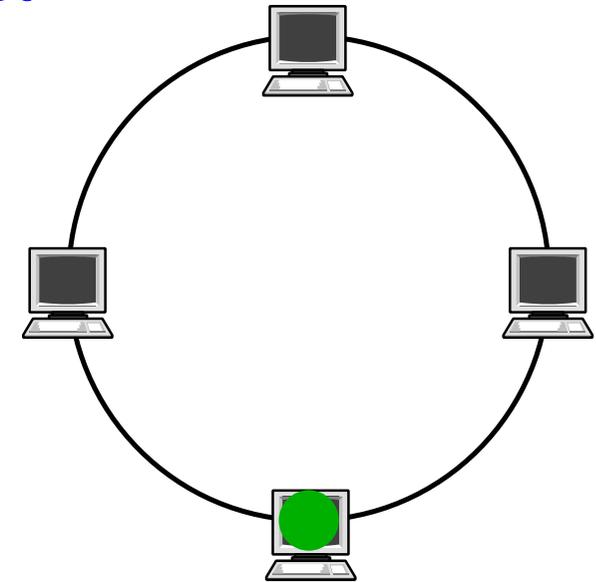
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



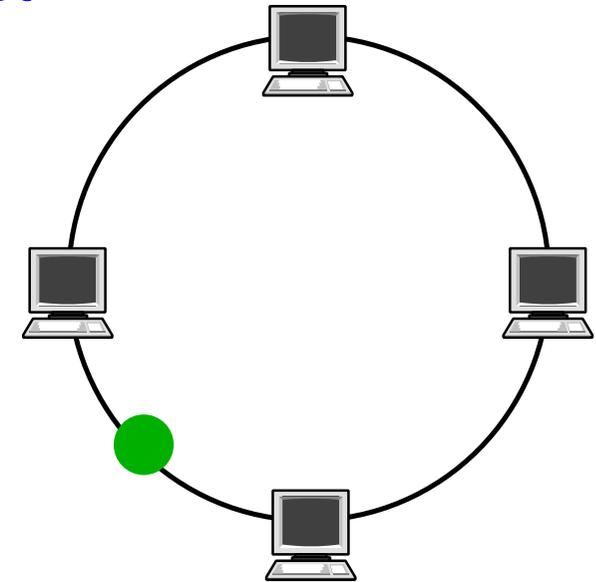
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



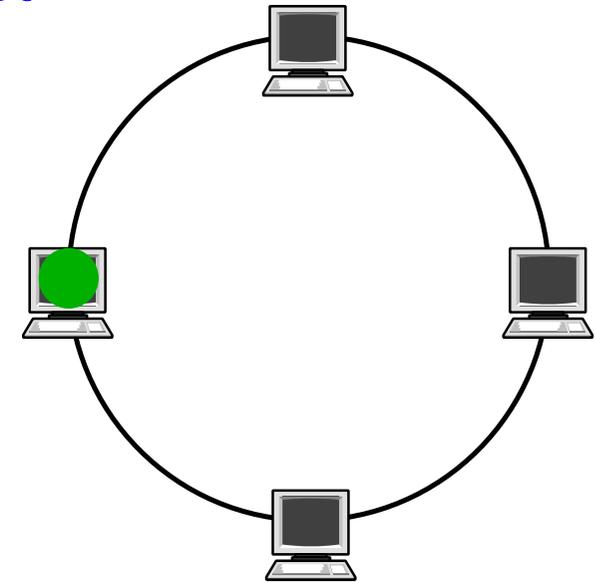
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



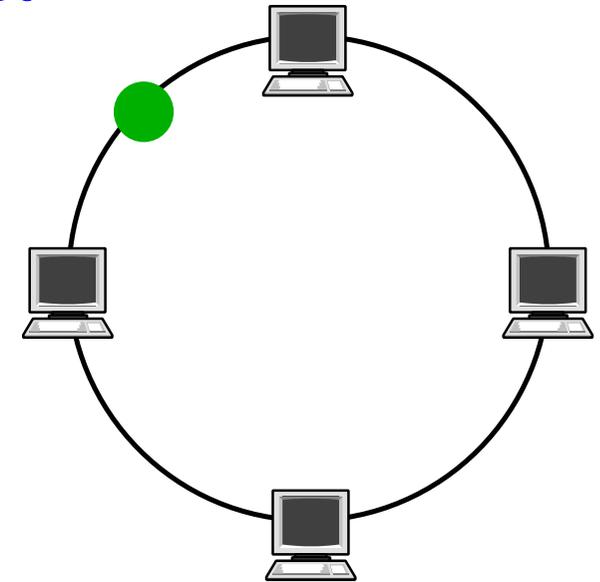
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



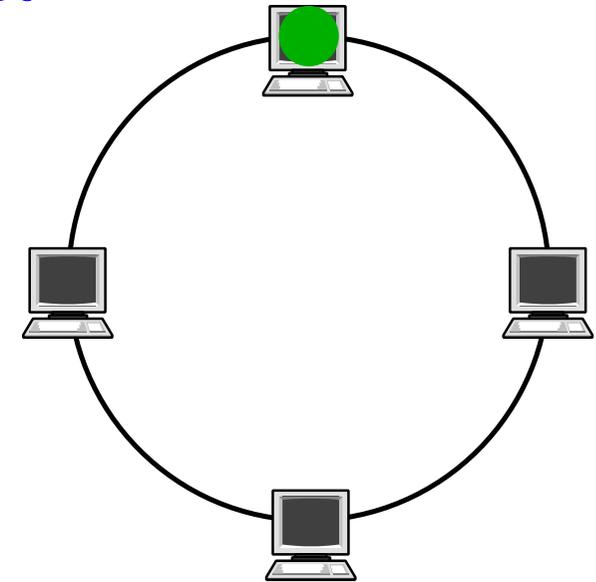
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



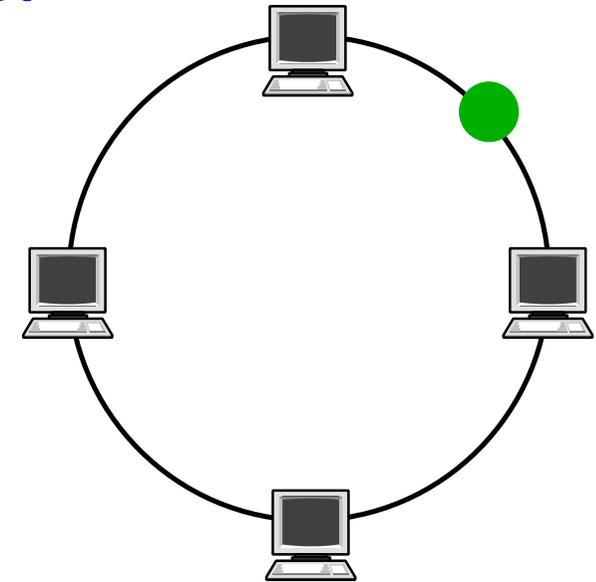
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



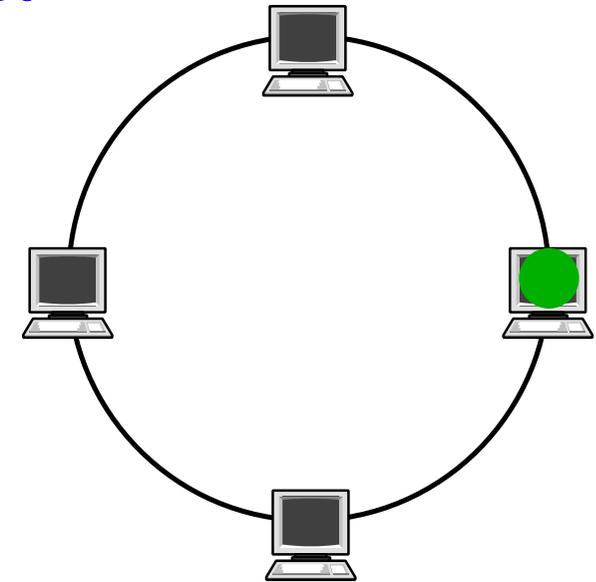
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



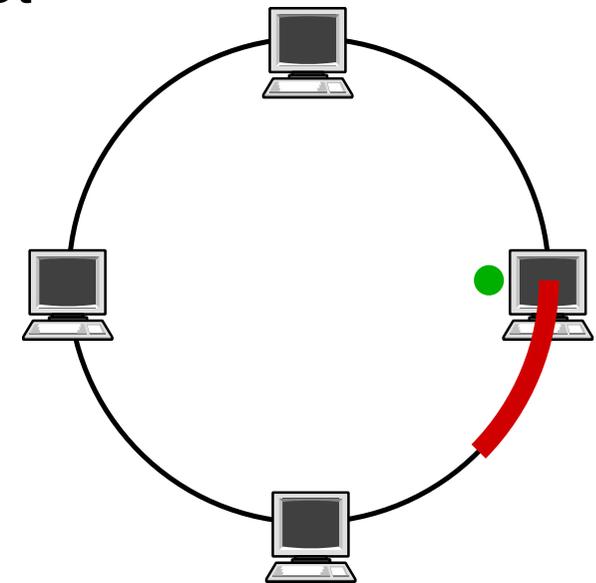
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



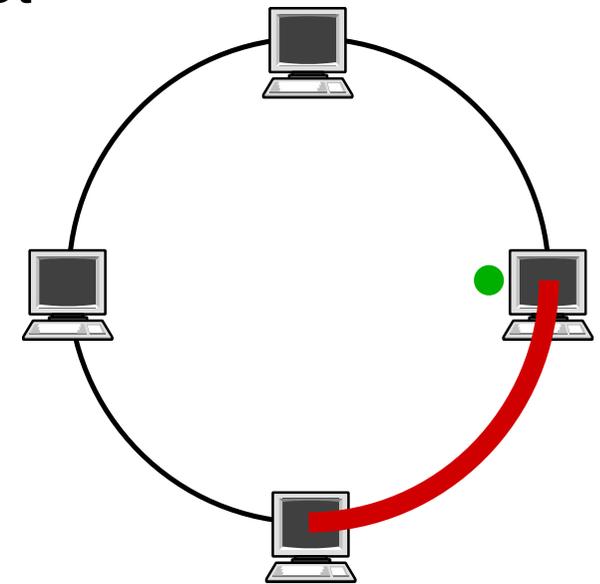
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



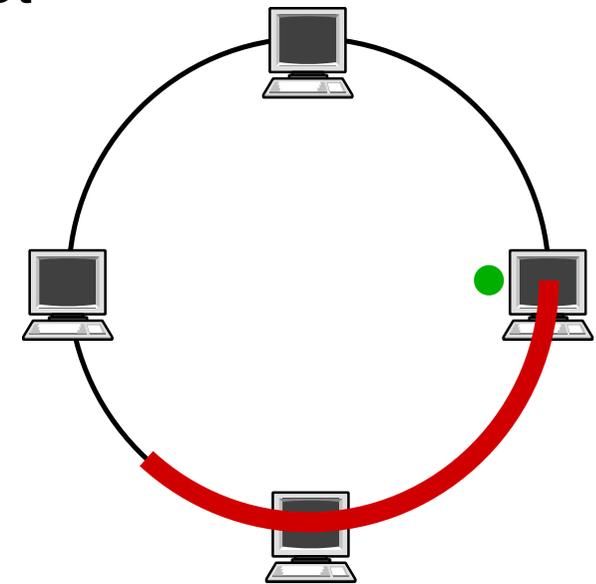
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



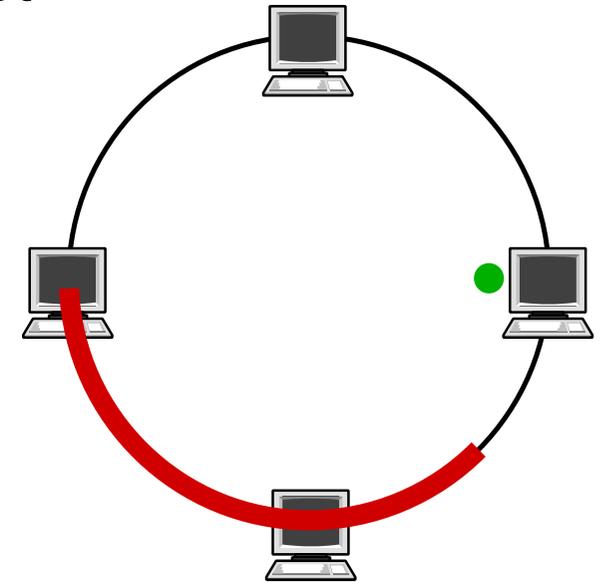
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



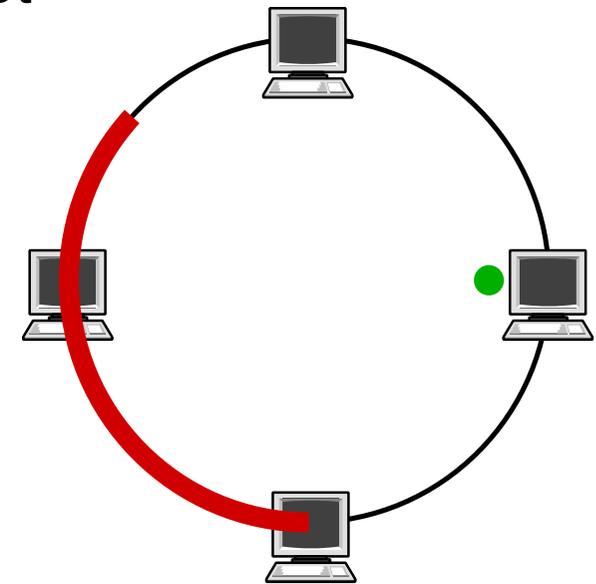
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



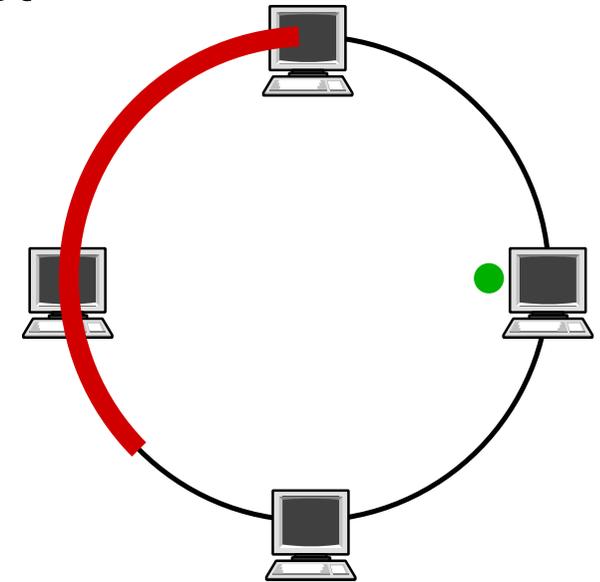
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



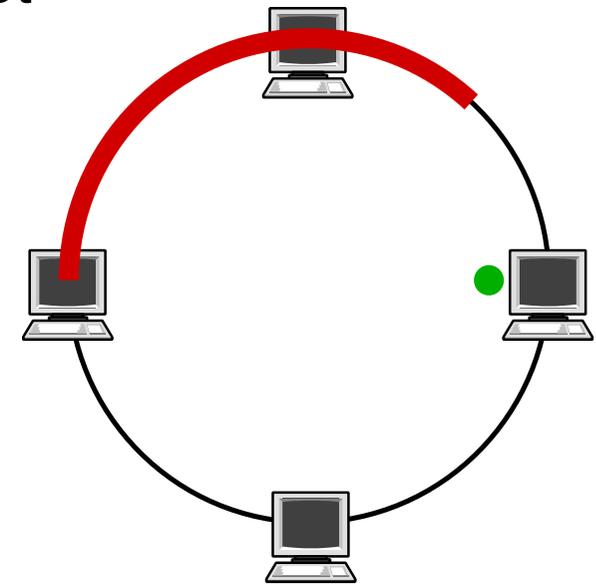
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



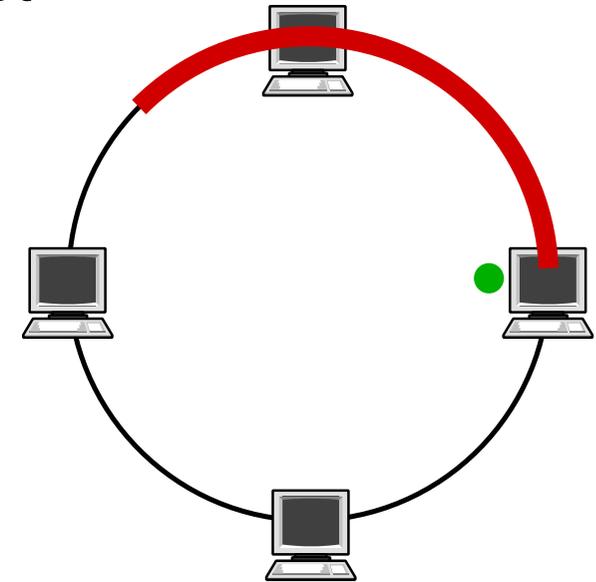
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



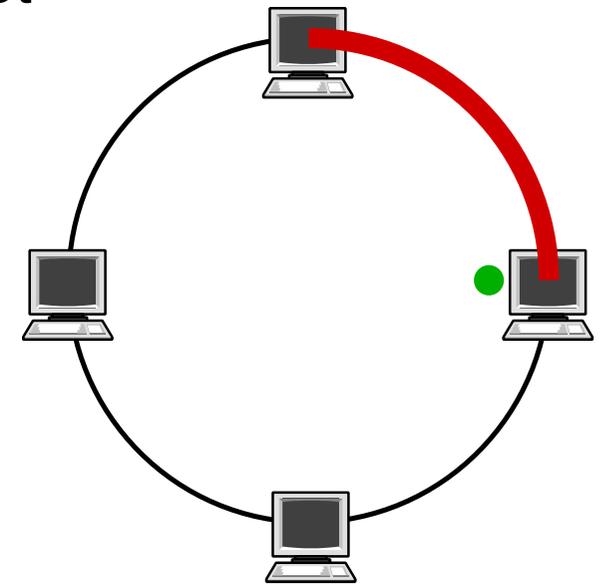
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



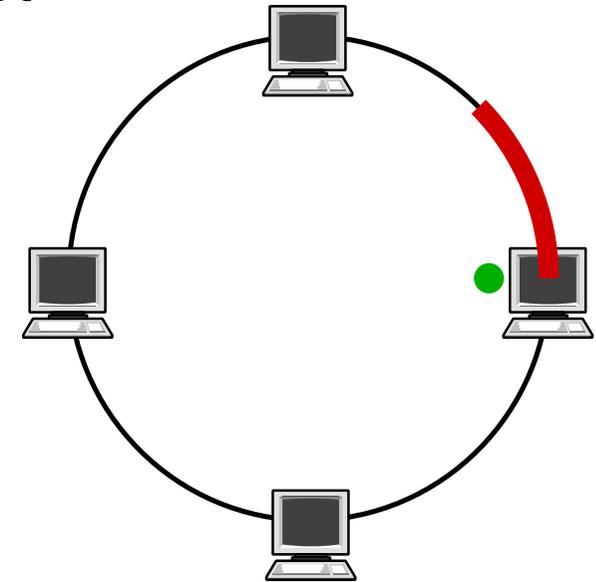
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



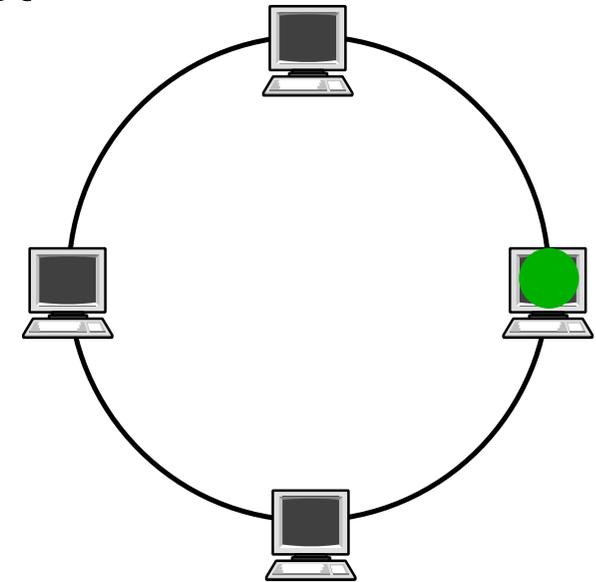
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



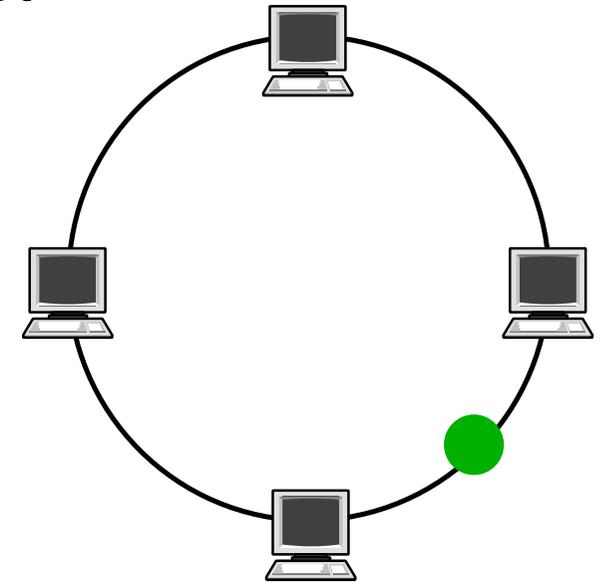
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



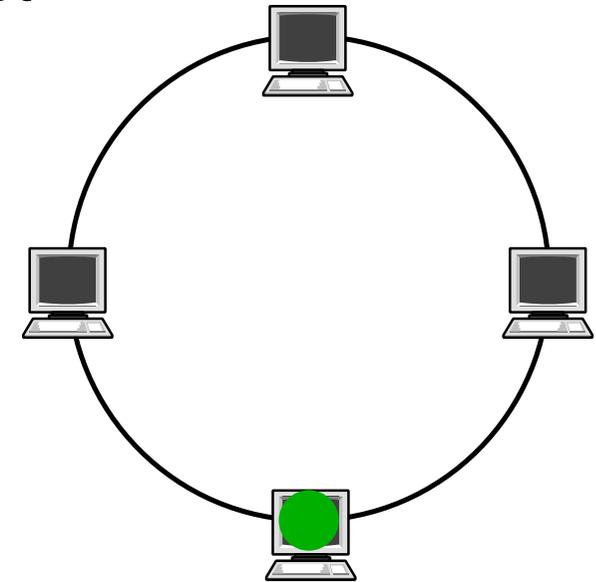
Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben



Beispiel: Token-Ring

- ➔ Netze mit Ringtopologie, z.B. IBM Token-Ring, FDDI
- ➔ Das Token (spezieller Steuerframe) umkreist ständig den Ring
- ➔ Ein Knoten, der senden will, kann das Token „ergreifen“ und dann senden
 - ➔ Frame umkreist den Ring und wird vom Sender wieder entfernt
 - ➔ jeder Knoten reicht den Frame weiter
 - ➔ der Empfänger macht sich eine Kopie
- ➔ Das Token kann nur für bestimmte Zeit behalten werden
 - ➔ danach muß der Knoten das Token wieder freigeben

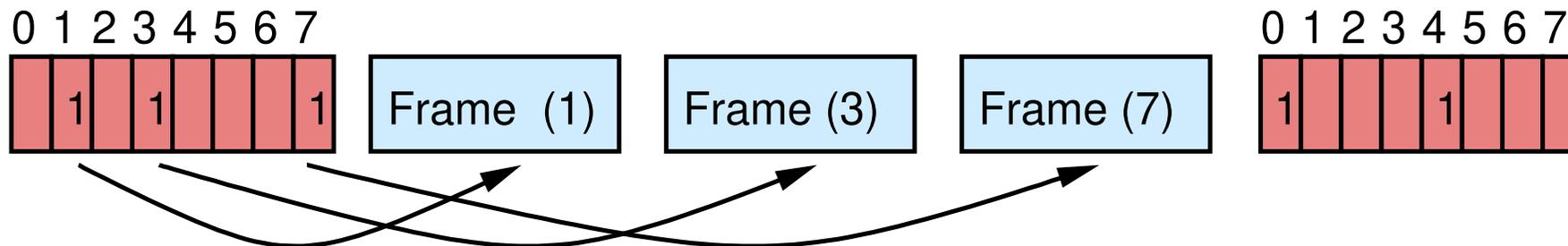




Bitmusterprotokoll

- ➔ Während der Konkurrenzphase werden alle Sendewünsche kollisionsfrei bekanntgegeben
- ➔ Jede Station erhält dazu eine eigene Zeitscheibe
 - ➔ Länge muß $\geq \text{RTT}/2$ sein
 - ➔ Anzahl der Teilnehmer im Netz limitiert
- ➔ Im Anschluss kennen alle Stationen alle Sendewünsche
 - ➔ Abarbeitung in Reihenfolge der IDs

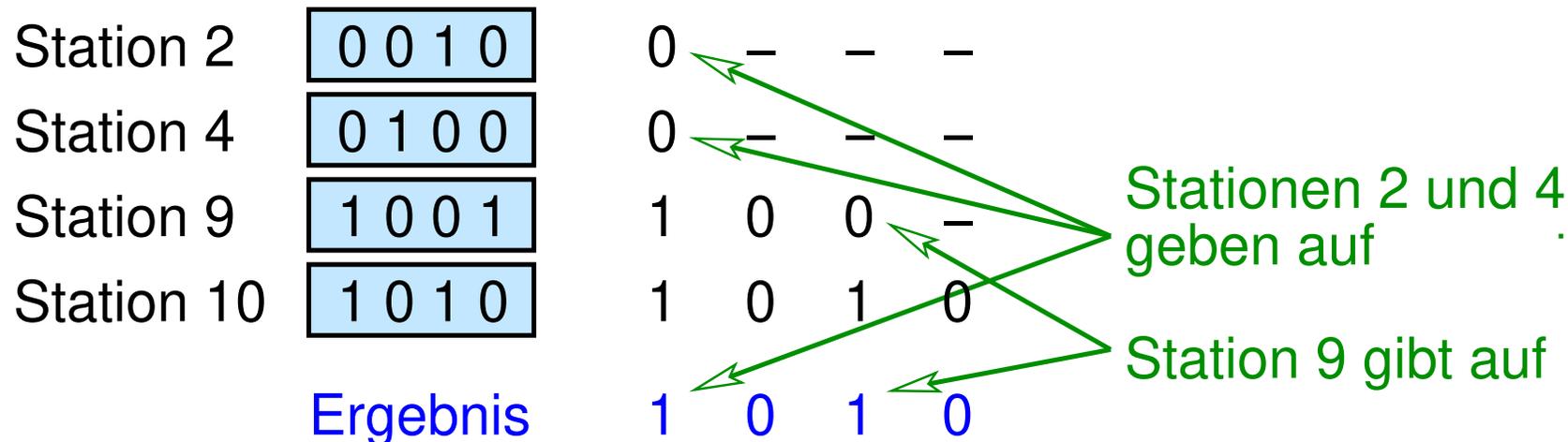
Zeitscheiben





Binärer Countdown

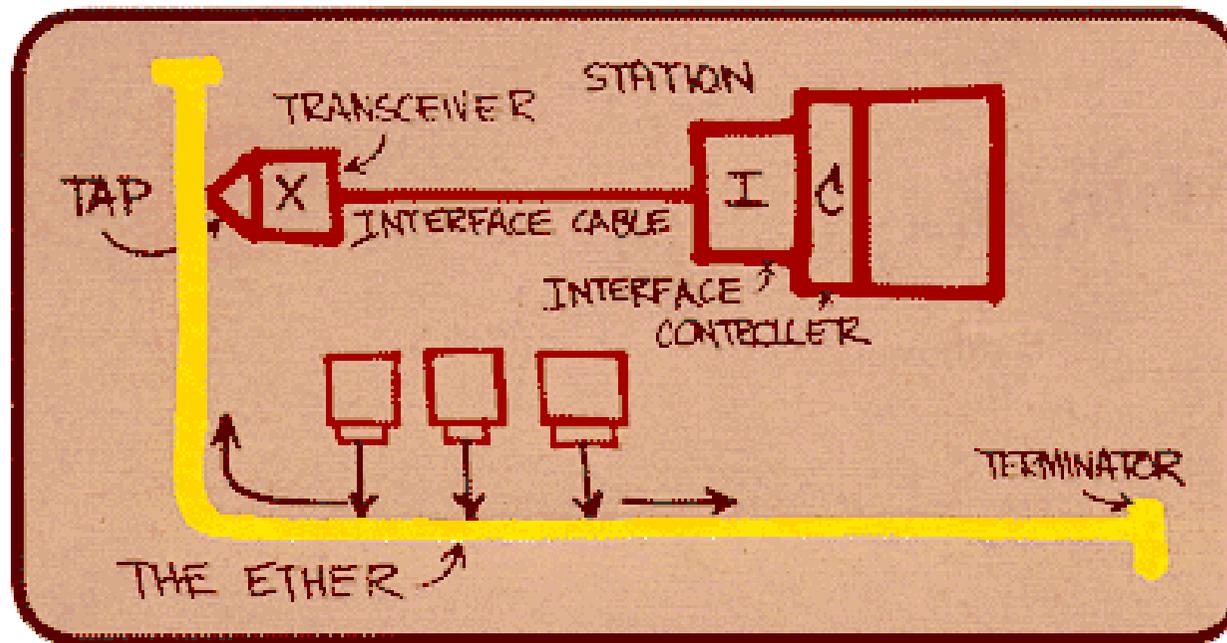
- ➔ In Konkurrenzphase: Arbitrierung anhand der Sender-ID
- ➔ Gewinner kann anschließend kollisionsfrei senden
- ➔ Voraussetzungen:
 - ➔ Kanal bildet logisches ODER aller Signale
 - ➔ Bitzeit muss $\geq \text{RTT}/2$ sein (\Rightarrow geringe Übertragungsrates)
- ➔ Beispiel: CAN-Bus



Diskussion

- ➔ Kollisionsfreie Verfahren gut geeignet für Echtzeit-Anwendungen
 - ➔ maximale Sendeverzögerung kann garantiert werden
- ➔ Beispiel Token-Ring: mit gegebener Token-Haltezeit THT kann jeder Knoten garantiert nach Ablauf der Zeit
$$\text{TRT} \leq \text{Ringlatenz} + (\text{AnzahlKnoten} - 1) \cdot \text{THT}$$
seinen Frame senden
- ➔ Mit CSMA-Verfahren sind keine Echtzeit-Garantien möglich
 - ➔ dafür kann ein Knoten bei unbelastetem Netz immer sofort senden

- ➔ Erfolgreichste LAN-Technologie der letzten Jahre
- ➔ Im Folgenden: Grundlagen, 10 Mb/s und 100 Mb/s Ethernet
- ➔ Ursprünglich Mehrfachzugriffsnetz: alle Rechner nutzen eine gemeinsame Verbindungsleitung



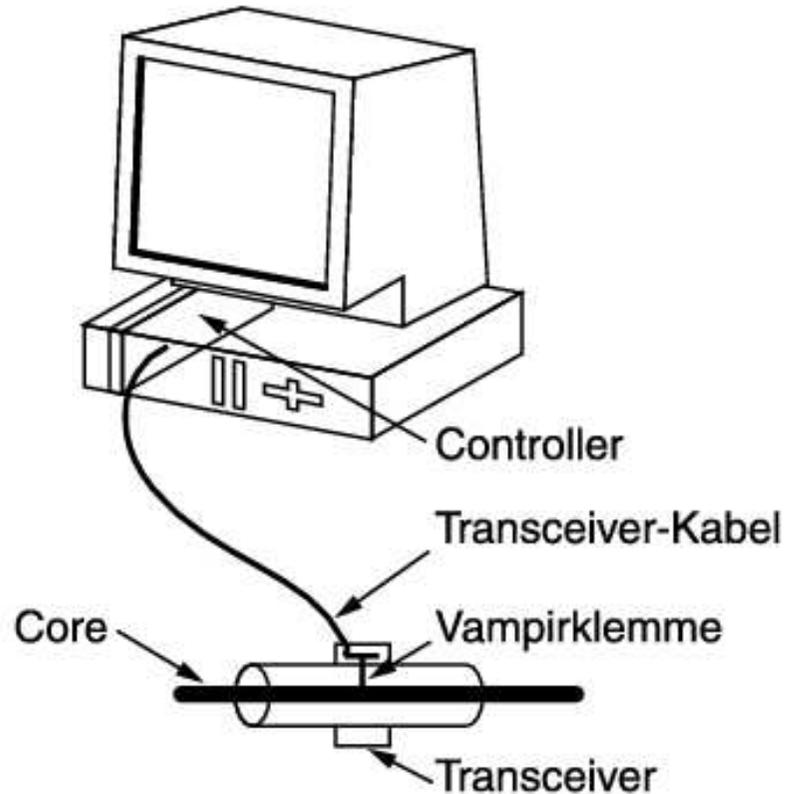
Bob Metcalfe
Xerox, 1976

- ➔ Heute: Punkt-zu-Punkt Verbindungen



Verkabelung

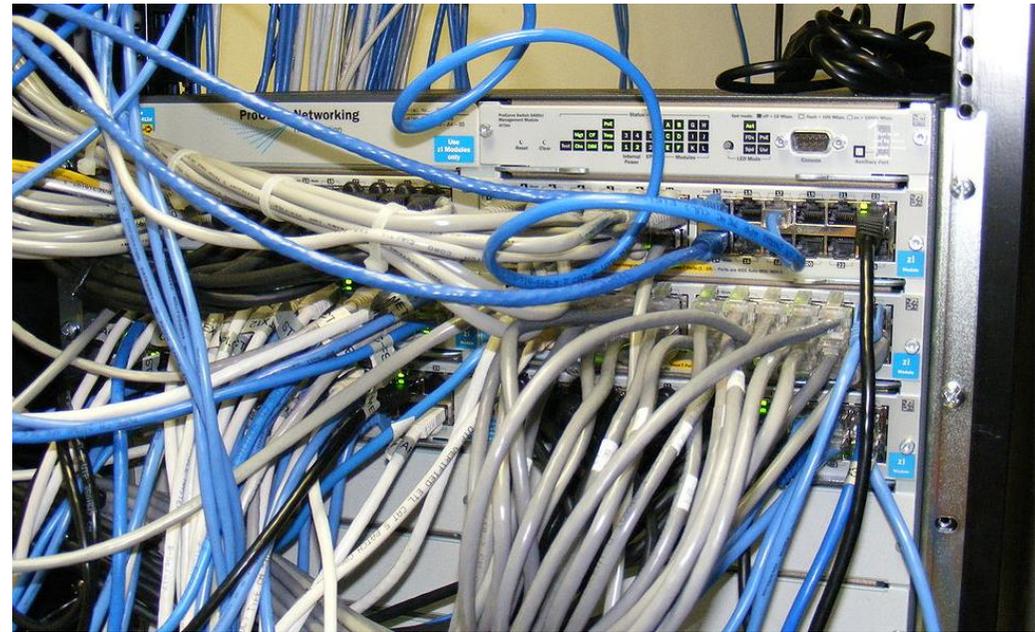
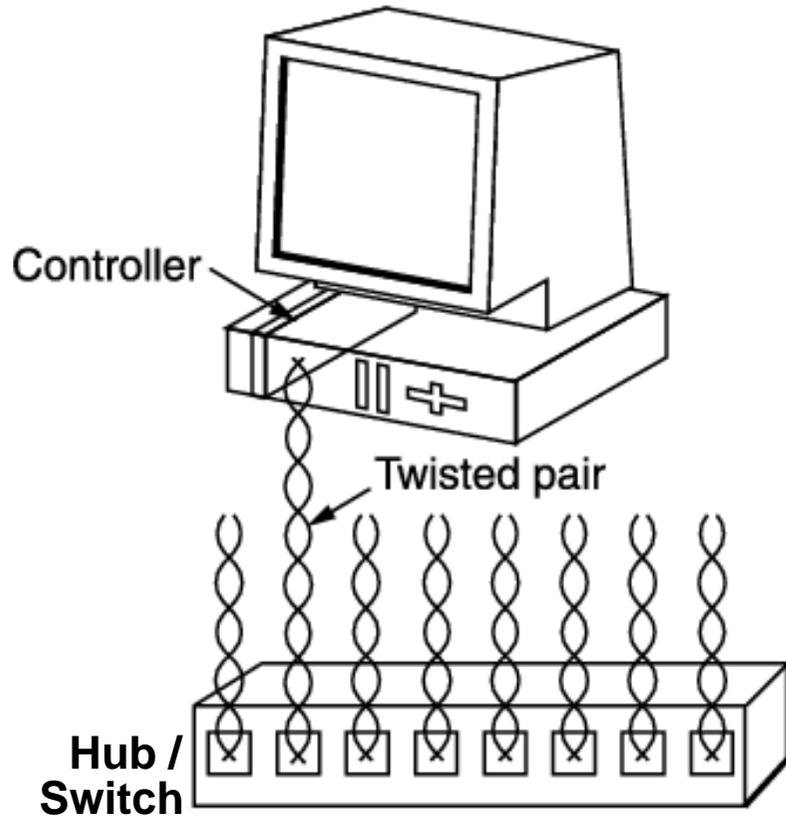
10Base5 (max. 500m)



Photos taken by Ali@gwc.org.uk, licensed under CC BY-SA 2.5
<http://creativecommons.org/licenses/by-sa/2.5>

Verkabelung

10BaseT / 100BaseTx (100m)



© Justin Smith / Wikimedia Commons, CC-BY-SA-3.0
<https://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0>

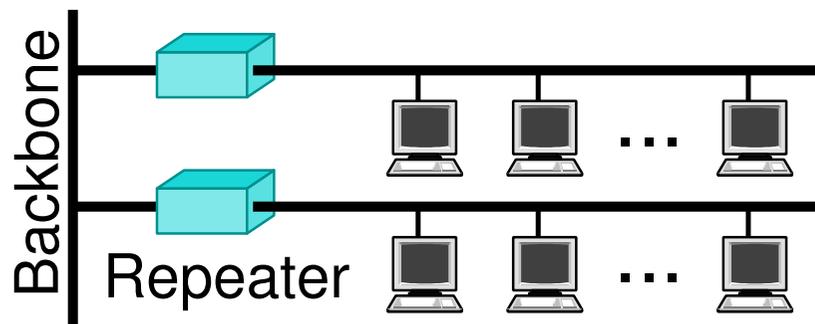
➔ **Hub**: „Verstärker“ und Verteiler (OSI-Schicht 1)

➔ **Switch**: Vermittlungsknoten (OSI-Schicht 2)

Physische Eigenschaften

10BASE-5 (10 Mb/s)

- ➔ Segmente aus Koaxial- kabel, je max. 500m
- ➔ Segmente über **Repeater** (Hub mit 2 Ports) verbindbar

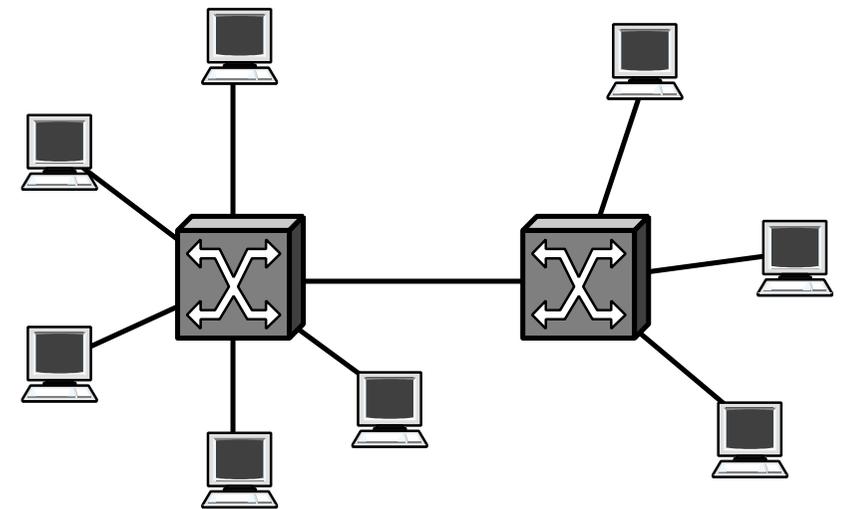


- ➔ max. 4 Repeater zwischen zwei Knoten erlaubt

- ➔ Manchester-Codierung

100BASE-TX (100 Mb/s)

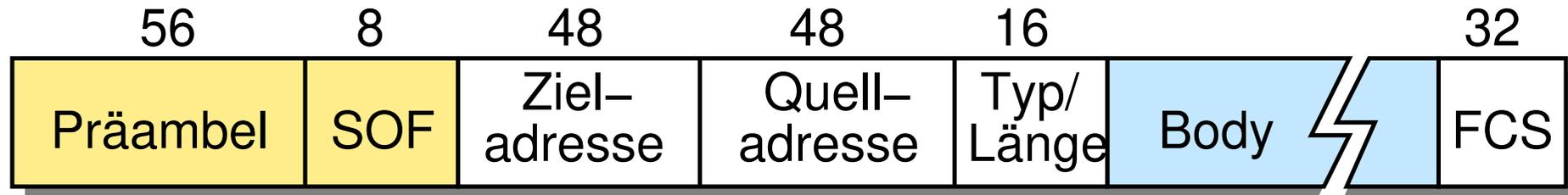
- ➔ Twisted-Pair Kabel, je max. 100m
- ➔ Sternförmige Verkabelung mit Hubs / Switches



- ➔ 4B5B-Codierung



Frame-Format



- ➔ **Präambel/SOF:** Bitfolge 10101010 ... 10101011
 - ➔ zur Takt- und Frame-Synchronisation des Empfängers
 - ➔ letztes Byte (SOF, *Start of Frame*) markiert Frame-Anfang
- ➔ **Typ/Länge:**
 - ➔ Wert < 1536 (0600_{16}): Framelänge
 - ➔ Wert ≥ 1536 : *EtherType*, spezifiziert Protokoll im *Body*
- ➔ **FCS** (*Frame Check Sequence*): 32-Bit CRC Wert

Ethernet-Adressen (MAC-Adressen)

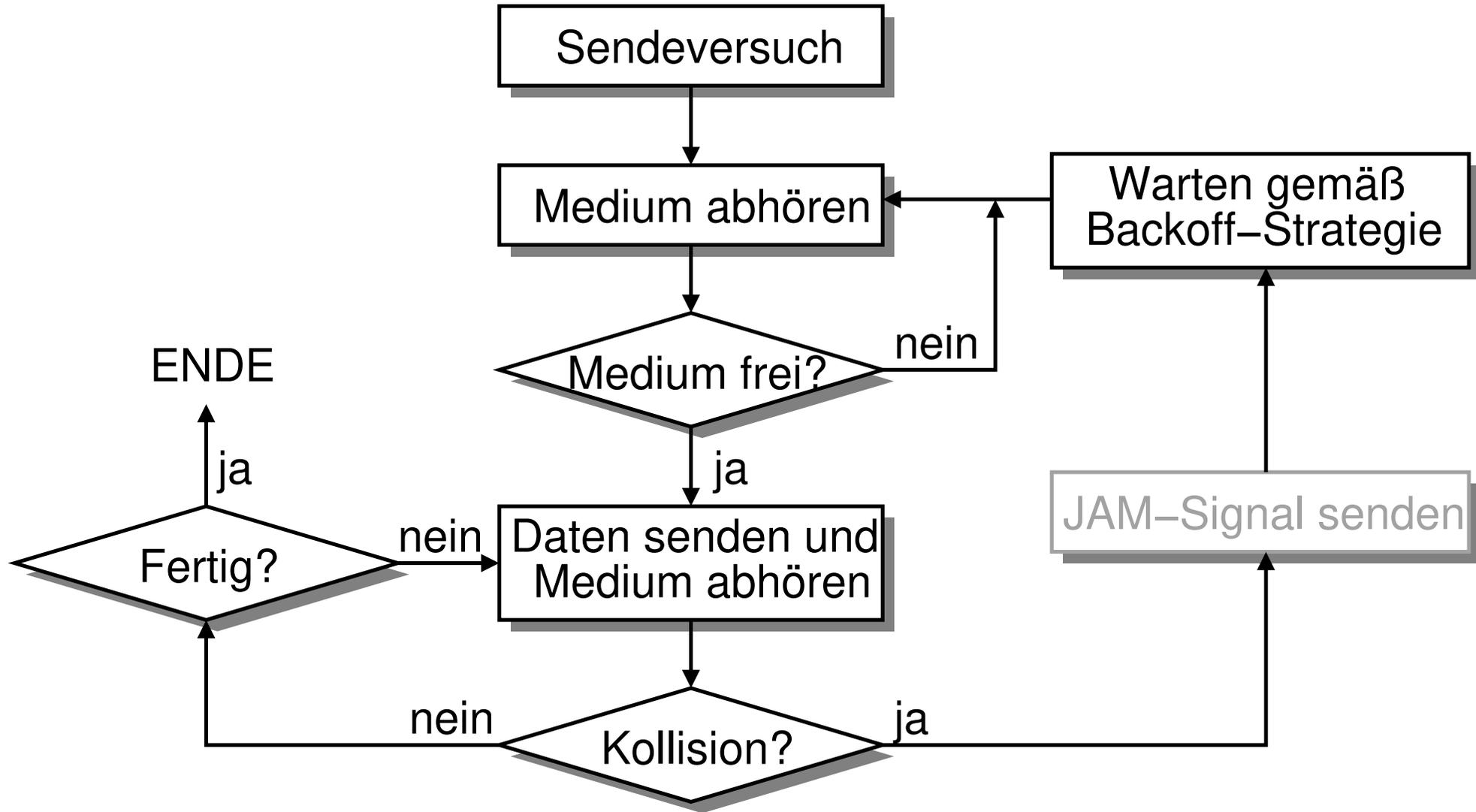
- ➔ Identifizieren die Netzwerkkarte
- ➔ 6 Byte (48 Bit) lang, weltweit eindeutig
- ➔ Schreibweise: byteweise hexadezimal, mit ':' oder '-' als Trennzeichen, z.B. 01:4A:3E:02:4C:FE
- ➔ jeder Hersteller erhält ein eindeutiges 24 Bit Präfix und vergibt eindeutige Suffixe
- ➔ Niedrigstwertiges Bit = 1: Multicast-Adresse
- ➔ Adresse ff:ff:ff:ff:ff:ff als Broadcast-Adresse
- ➔ Die Netzwerkkarte bestimmt, welche Frames sie empfängt



Begriffsdefinition

- ➔ **Zugangsprotokoll** zum gemeinsamen Übertragungsmedium beim Ethernet
 - ➔ *Carrier Sense Multiple Access*
 - ➔ jede Netzwerkkarte prüft zunächst, ob die Leitung frei ist, bevor sie einen Frame sendet
 - ➔ wenn die Leitung frei ist, sendet die Netzwerkkarte ihren Frame
 - ➔ *Collision Detection*
 - ➔ beim Senden erkennt der Sender Kollisionen mit Frames, die andere Netzwerkkarten evtl. gleichzeitig senden
 - ➔ bei Kollision: Abbruch des Sendens, nach einiger Zeit neuer Sendeversuch

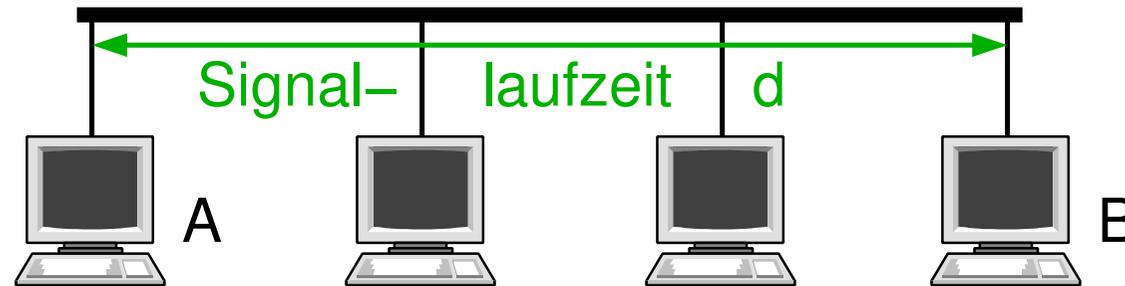
CSMA/CD – Algorithmus



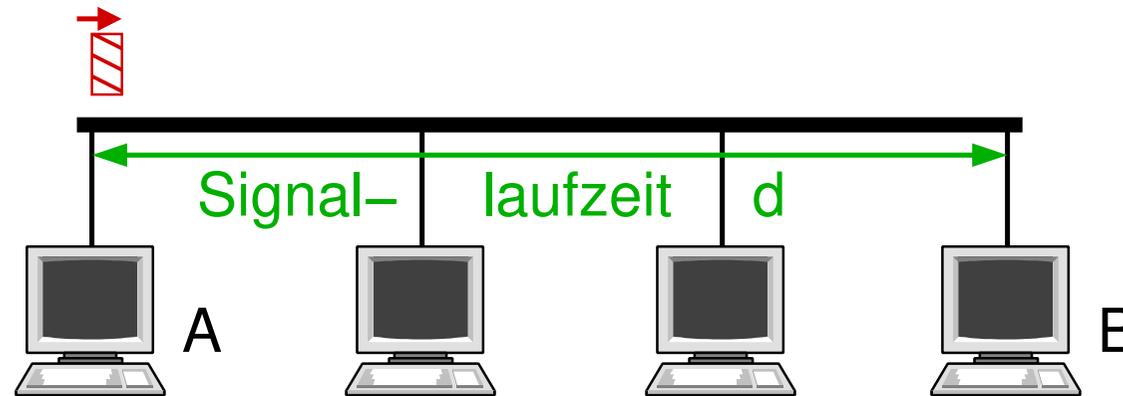
Exponential Backoff-Strategie

- ➔ Aufgabe: Bestimmung der Wartezeit zwischen Kollision und erneutem Sendeversuch
- ➔ Ziel: erneute Kollision möglichst vermeiden
- ➔ Vorgehensweise:
 - ➔ c = Anzahl der bisherigen Kollisionen für aktuellen Frame
 - ➔ warte $s \cdot 51,2 \mu s$ (bei 10 Mb/s), wobei s wie folgt bestimmt wird:
 - ➔ falls $c \leq 10$: wähle $s \in \{ 0, 1, \dots, 2^c - 1 \}$ zufällig
 - ➔ falls $c \in [11, 16]$: wähle $s \in \{ 0, 1, \dots, 1023 \}$ zufällig
 - ➔ falls $c = 17$: Abbruch mit Fehler
 - ➔ damit: bei geringer Netzlast nur kurze Wartezeit, geringe Wahrscheinlichkeit einer erneuten Kollision

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario

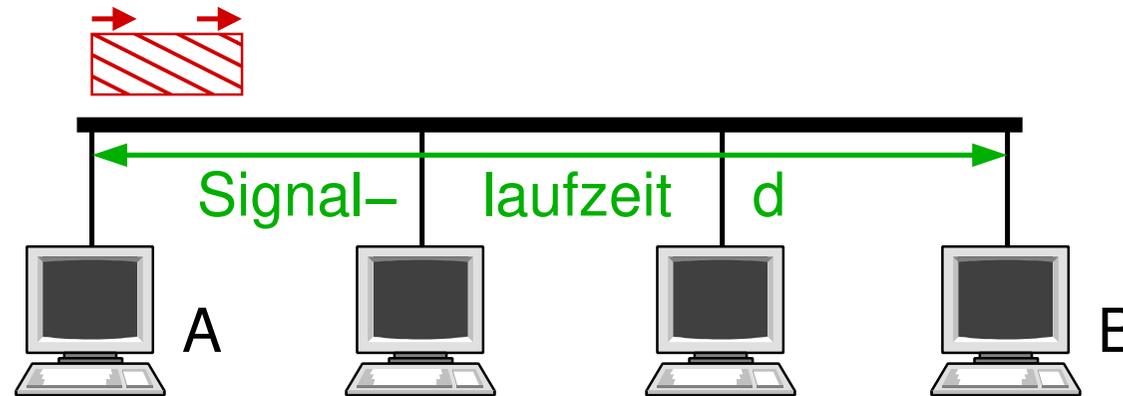


Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



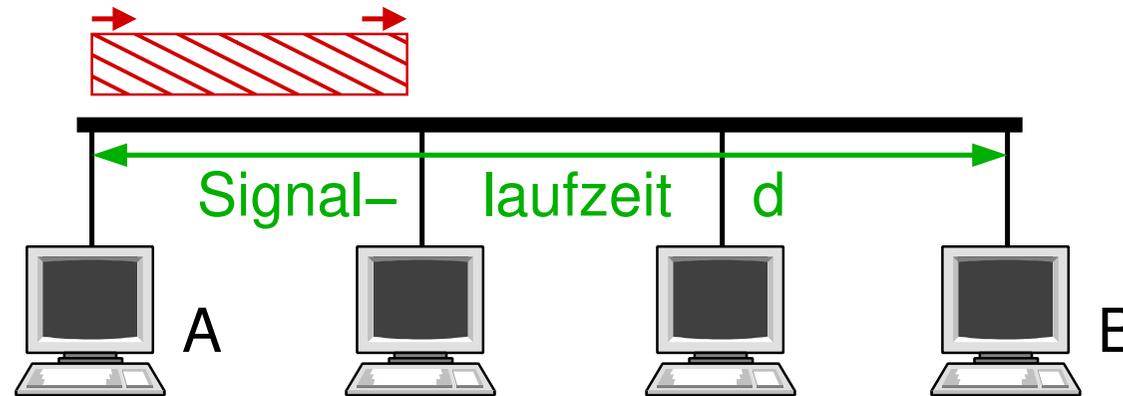
➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



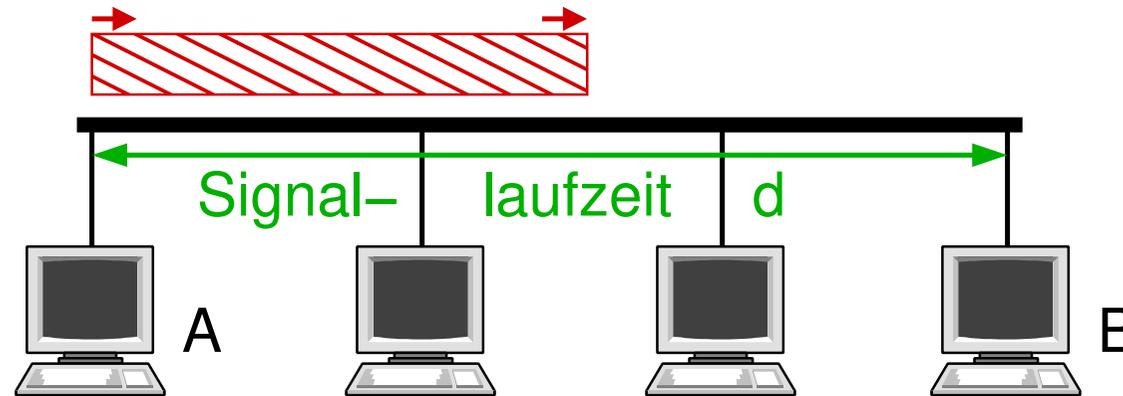
➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



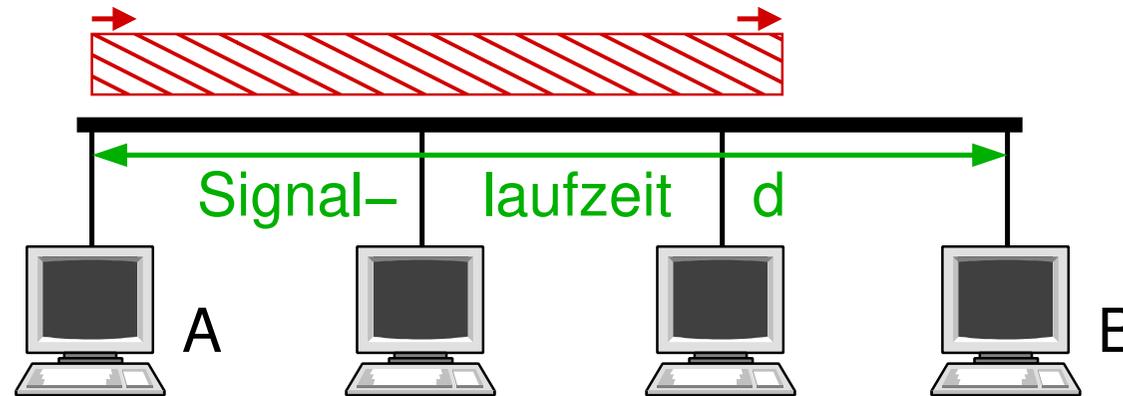
➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



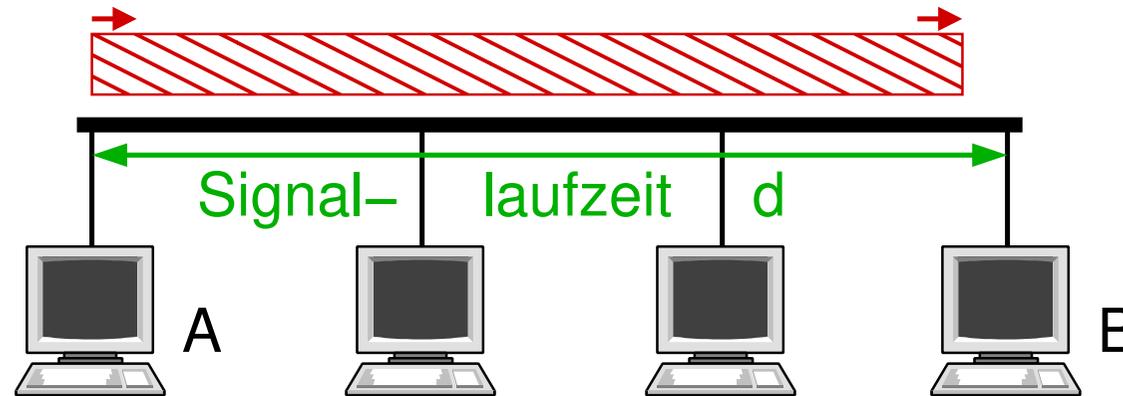
➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



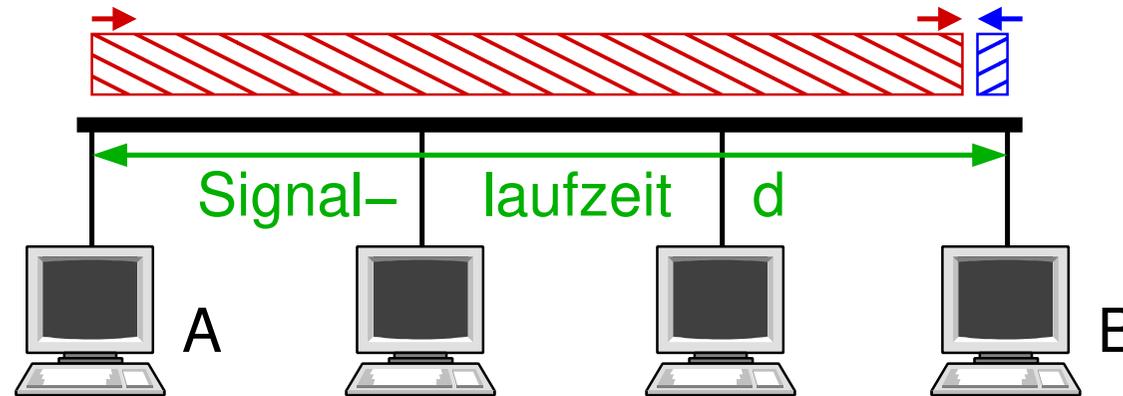
➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



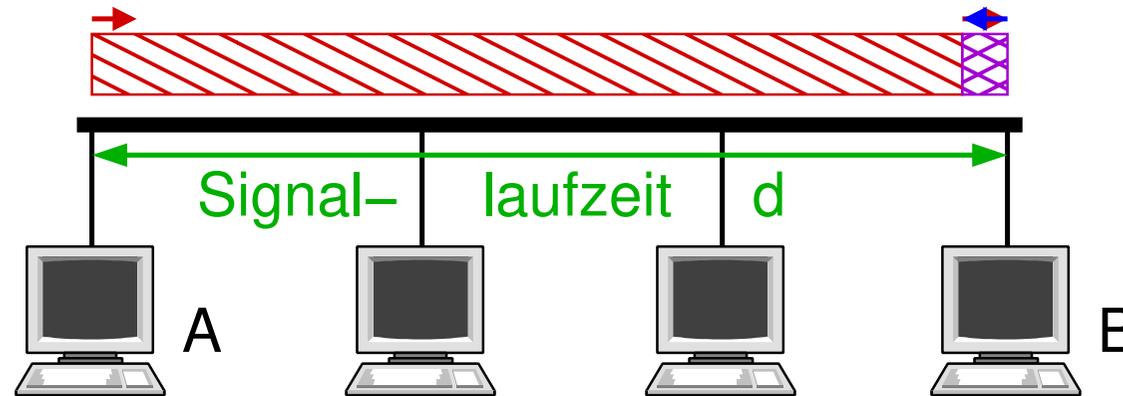
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: Das Medium ist bei B noch frei

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



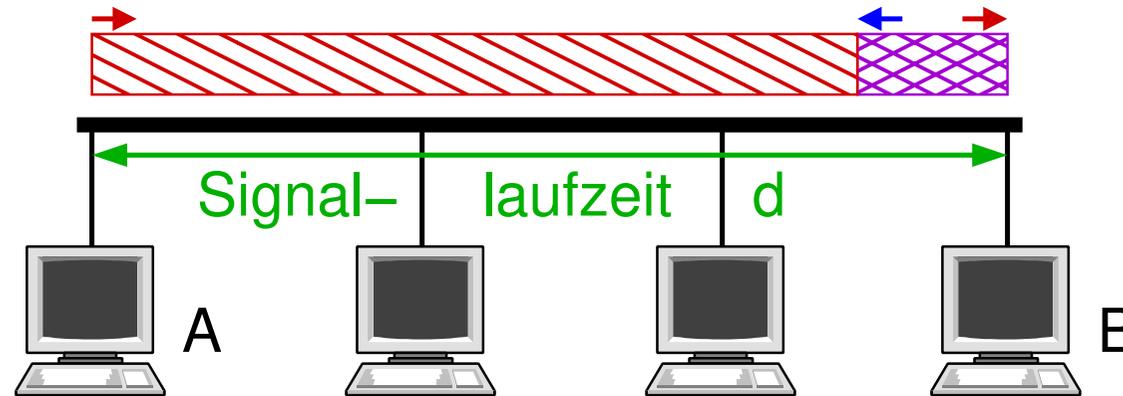
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



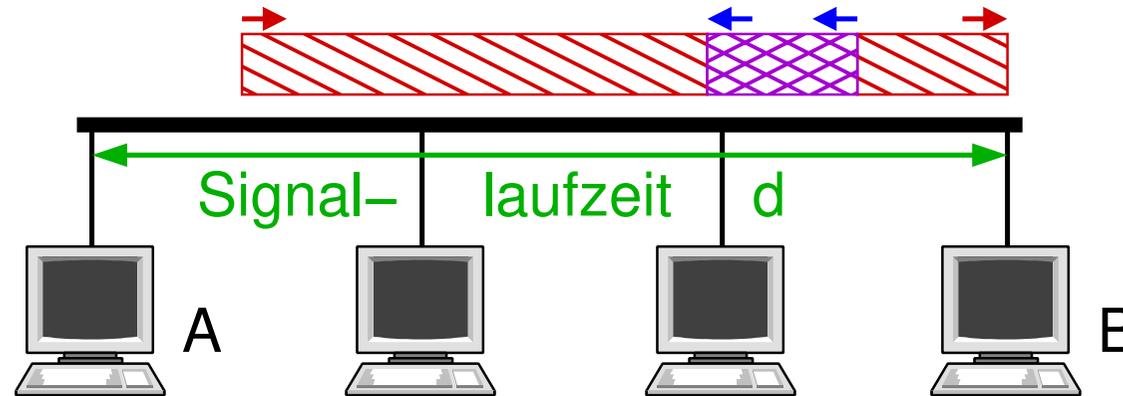
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



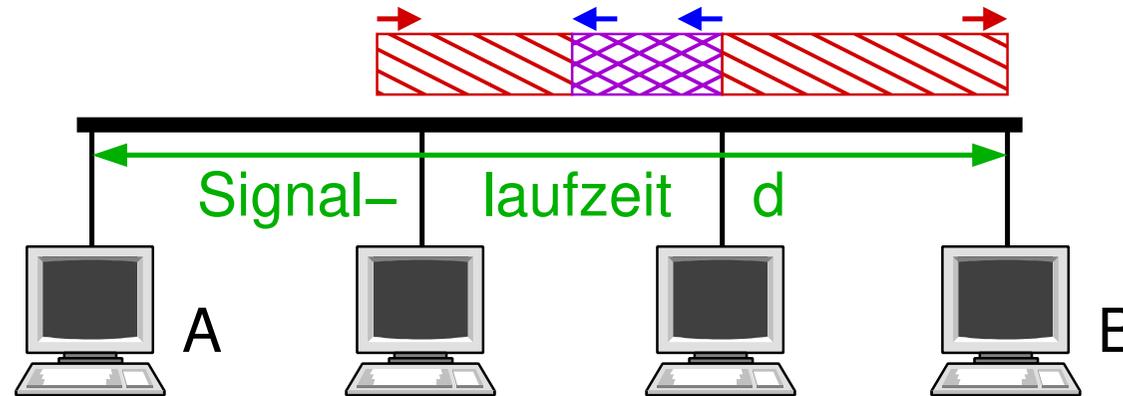
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



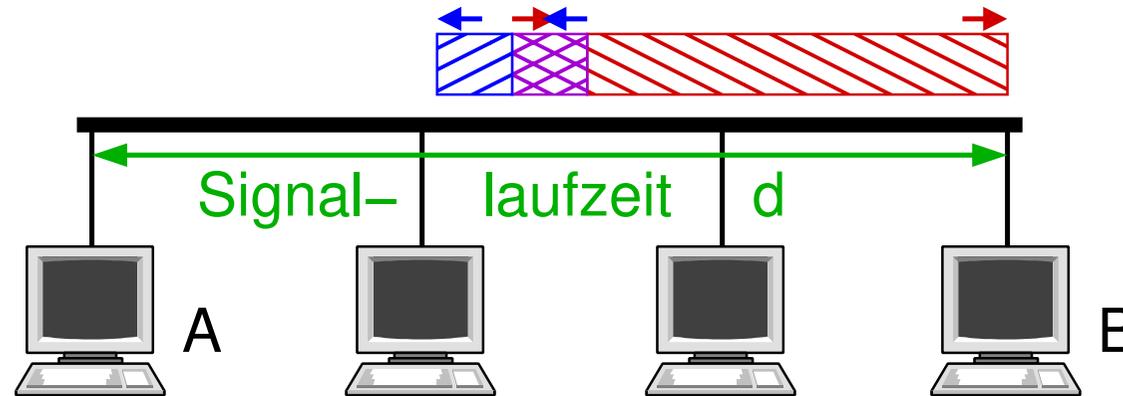
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



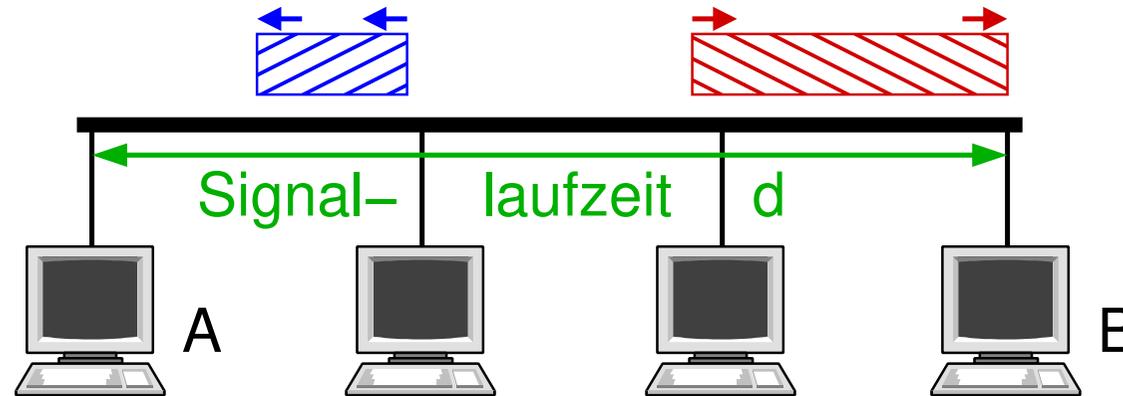
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



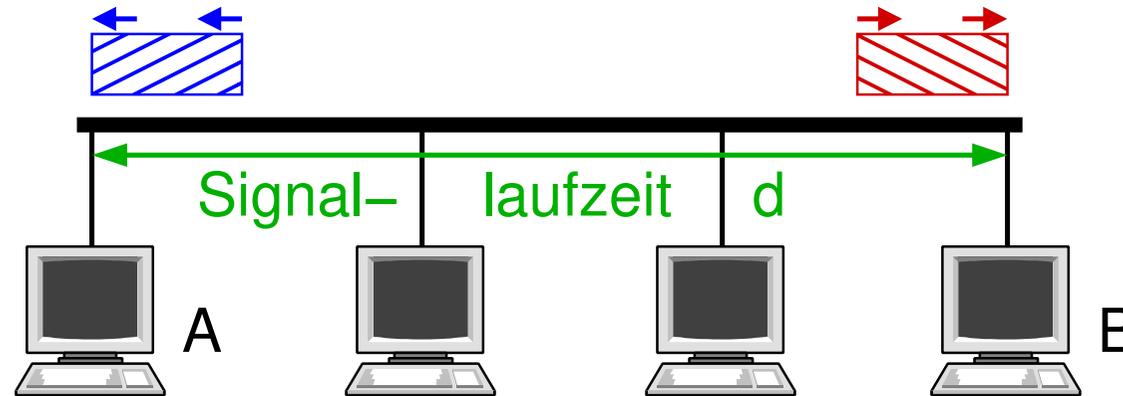
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!

Kollisionserkennung: Worst-Case Szenario



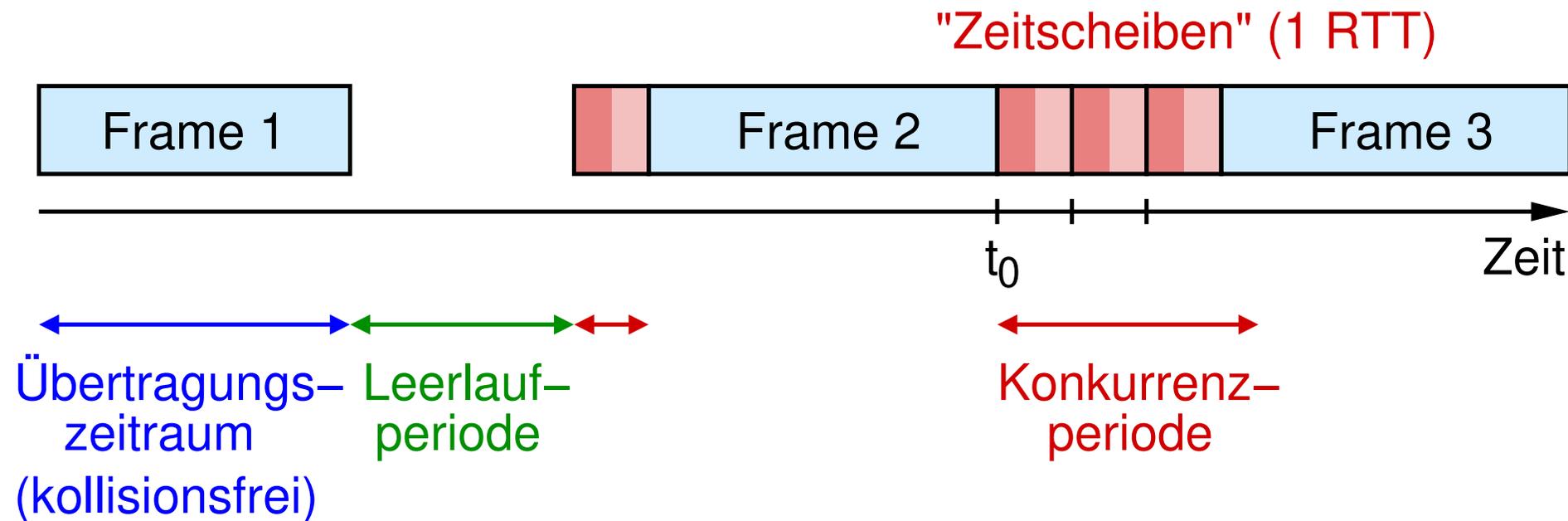
- ➔ $t = 0$: A beginnt, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d - \epsilon$: B beginnt ebenfalls, einen Frame zu senden
- ➔ $t = d$: A's Frame kommt bei B an \Rightarrow Kollision!
- ➔ $t = 2 \cdot d$: B's (Kollisions-)Frame kommt bei A an
 - ➔ wenn A zu diesem Zeitpunkt nicht mehr sendet, erkennt A keine Kollision

Sichere Kollisionserkennung

- ➔ Um Kollisionen immer erkennen zu können, definiert Ethernet:
 - ➔ maximale RTT: 512 Bit-Zeiten
 - ➔ 51,2 μs bei 10 Mb/s, 5,12 μs bei 100 Mb/s
 - ➔ legt maximale Ausdehnung des Netzes fest, z.B. 200m bei 100BASE-TX mit Hubs
 - ➔ minimale Framelänge: 512 Bit (64 Byte), zzgl. Präambel
 - ➔ kleinere Frames werden vor dem Senden aufgefüllt
- ➔ Das stellt im Worst-Case Szenario sicher, daß Station A immer noch sendet, wenn B's Frame bei ihr ankommt
 - ➔ damit erkennt auch Station A die Kollision und kann ihren Frame wiederholen

Vorteil der Kollisionserkennung

- ➔ Kollisionen können nur innerhalb einer RTT nach Sendebeginn auftreten
- ➔ bei Erkennung einer Kollision: Sendeabbruch
- ➔ Rest der Frame-Übertragungszeit ist dann kollisionsfrei





- ➔ Hardware: Knoten, Leitungen (Kupfer, Glasfaser, Funk)
- ➔ Codierung und Modulation
 - ➔ Umsetzen des Bitstroms in ein elektrisches Signal
 - ➔ wichtig: Taktwiederherstellung
- ➔ Framing: Erkennung des Anfangs / Endes eines Datenblocks
- ➔ Fehlererkennung (und -korrektur)
- ➔ Medienzugriffssteuerung (MAC)
 - ➔ Token-Ring: garantierte maximale Sendeverzögerung
 - ➔ Ethernet (CSMA-CD)

Nächste Lektion:

- ➔ Paketvermittlung, LAN-Switching