



[Informatik 7bi Schuljahr 2017/2018 als PDF exportieren](#)

Informatik 7. Klasse - Schuljahr 2017/18

Lehrinhalte

- [Lehrplaninhalte](#)

Materialien

- Mappe mit 4 Trennblätter (pro Lehrstoffbereich)
- (Optional) Weitere Trennblätter für Kapitel

[Remote-Zugriff auf Schulserver](#)

Kapitel

- [1\) Betriebssysteme](#)
- [2\) Virtualisierung](#)
- [3\) C++](#)
- [4\) Visual C++](#)
- [5\) Netzwerke](#)

Leistungsbeurteilung

- **Schularbeit (SA)**
 - 1x SA (2h) pro Semester
- **Mitarbeit (MA)**
 - Aktive Mitarbeit im Unterricht (aMA)
 - Mündliche Stundenwiederholungen (mMA)
 - Schriftliche Stundenwiederholungen (sMA)
- **Praktische Arbeiten (PA)**
 - 1x praktischer Arbeitsauftrag pro Woche
- [Aktueller Leistungsstand](#)

Schularbeitsstoff für die 1. SA in Informatik - 7BI - 24.11.2017

- Hardware
 - Unterschied HW vs. SW
 - EVA-Prinzip (engl. IPO-Model)

- Von-Neumann-Architektur (VNA)
 - Komponenten
 - Prinzipien
- Betriebssysteme
 - Allgemeines
 - Definition, Ziele, Aufgaben
 - Schichtenmodell, OS als Schnittstelle
 - Betriebssystemarten
 - Historische Entwicklung von Computersystemen
 - Partitionierung & Formatierung
 - 3 Stufen der Formatierung
 - Physikalische Formatierung (Grundbausteine, Adressierungsarten)
 - Partitionierung (MBR, Partitionsarten, Gründe)
 - Logische Formatierung (Schnell/Normalformatierung, Dateisysteme)
 - Dateisysteme (Windows, Linux)
 - Planung eines Systems
 - Betriebssysteme
 - Windows
 - MS-DOS
 - Editionen
 - Dateiberechtigungen
 - Benutzer & Gruppen
 - Sicherheit und Wartung (Automatische Sicherung, Systemabbild erstellen, Systemwiederherstellung, Live CD)
 - Batch-File erstellen
 - Linux
 - Betriebssystemaufbau, Distribution, Kernel
 - Grafische Oberflächen
 - Benutzertypen
 - Verzeichnisstruktur
 - Linux Prompt
 - Dateiararten
 - Dateirechte & Sonderrechte
 - Benutzer & Gruppenverwaltung
 - Inodes
 - Links (Hard- & und Softlinks)
 - BASH / Shell / Terminal - Befehle
 - Pipes
 - Shell-Scripts

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718

Last update: **2018/03/16 06:49**



Was wird in der 7. Klasse gemacht?

Informatiksysteme - Hardware, Betriebssysteme, Vernetzung

Hardware

- Wiederholung der wichtigsten Komponenten

Betriebssysteme

- Von der Hardware zum Betriebssystem
- Rechnerarchitekturen
- Ziele des Betriebssystems
- Aufgaben des Betriebssystems
- Entwicklung des Betriebssystems
- Betriebssystemarten
- Planung eines Systems
- Formatierung/Partitionierung
- Windows
- Linux

Virtualisierung

- Definition
- Abgrenzung zur Emulation
- Anwendungsbereiche von Virtualisierung (Hardware, Software, Netzwerk)
- Terminologie (Reale Maschine, Virtuelle Maschine, Host-OS, Gast-OS, VM Monitor, Emulation)
- Partitionierung/Ressourcenaufteilung
- Vorteile/Nachteile
- Varianten der Virtualisierung (Typ 1, Typ 2, Paravirtualisierung)

Netzwerke

- Grundlagen (Größenordnungen, Architekturen, Topologien..)
- Übertragungsmedien
- Netzwerkgeräte
- Netztypen (Peer-to-Peer, Server-Client)
- Netzwerkbefehle
- Netzwerkadressierung (Netzklassen, IP-Adresse, Subnetz, Ports,...)
- OSI Modell
- Netzwerkdienste/Protokolle

Angewandte Informatik, Datenbanksysteme und Internet

PHP

- PHP Definition
- PHP Grundlagen
- Variablen und Datentypen
- Formulare
- Kontrollstrukturen
- Schleifen
- Arrays (indiziert, assoziativ, mehrdimensional)
- Dateimanagement
- Sessions & Cookies
- Funktionen

Datenbanksystem - MySQL

- Definition und Anwendung
- Eigenschaften eines DBS/ Unterschied zu Tabellenkalkulation
- Datenbank planen (ER-Diagramm)
- SQL als Datenbanksprache
- PHP Anbindung

Wiederholung Textverarbeitung

- Alternativen zu MS Word
- Grundlagen
- Spalten und Tabelllen
- Kopf- und Fußzeile, Seitenzahl
- Formatvorlagen
- Abbildungsverzeichnis, Inhaltsverzeichnis
- Serienbriefe

Algorithmik und Programmierung

HTML & CSS

- Seitenaufbau planen
- Navigationsleisten erstellen mit HTML und CSS
- Bereiche definieren und positionieren
- Dateimanagement
- Dateistrukturen
- Klassen und Objekte
- Grafikelemente (Widgets)

JavaScript

- Hintergründe
- Einfache Befehle
- Grundlegende Sprachelemente
- Kontrollstrukturen
- Funktionen
- Objekte
- Vordefinierte Objekte
- Objektmodell
- Zugriff auf HTML-Dokumente
- Event-Handler
- Unsere Scripts

C++

- Pointer
- Dateimanagement
- Dateistrukturen
- Klassen und Objekte
- Grafikelemente (Widgets)

Gesellschaftliche Aspekte der Informationstechnologie

Bedeutung der Informatik in der Gesellschaft

- Datensicherheit
- Datenschutz
- Urheberrecht

7. Klasse (3 Stunden, je eine 2h Schularbeit pro Semester)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:0_lehrplaninhalte

Last update: **2018/01/20 18:09**



↓
Kapitel Betriebssysteme als PDF exportieren

Betriebssysteme

- Einführung
- Zusammenhang Hardware - Betriebssystem
- Aufgaben, Ziele und Eigenschaften von Betriebssystemen
- Betriebssystemarten
- Entwicklung des Betriebssystems
- Formatierung von Datenträgern
- Planung eines Systems
- Übersicht über wichtige Betriebssysteme
- Windows
- Linux

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme

Last update: **2018/03/20 11:50**



Einführung Betriebssysteme

Wiederholung Hardware

Wortherkunft

„Hardware“ kommt ursprünglich aus dem Englischen und bedeutet übersetzt Eisenwaren.

Hardware vs. Software

- Hardware = sind alle greifbaren/sichtbaren Elemente eines PCs
- Software = Programme und Daten, also nicht greifbare Elemente eines PCs

Komponenten

- **Grundbestandteile**
 - Motherboard/Mainboard - Hauptplatine
 - Central Processing Unit (CPU) - zentrale Recheneinheit (Prozessor)
 - Random Access Memory (RAM) - Arbeitsspeicher
- **Massenspeicher**
 - Festplatte (SSD, SATA)
 - Laufwerke (CD, DVD, Band,...)
- **Erweiterungskarten** (optional)
 - Grafikkarte
 - Soundkarte
 - Netzwerkkarte
- **Peripheriegeräte**
 - Eingabegeräte
 - Maus & Tastatur
 - Scanner
 - Ausgabegeräte
 - Bildschirm
 - Drucker

EVA/IPO Prinzip

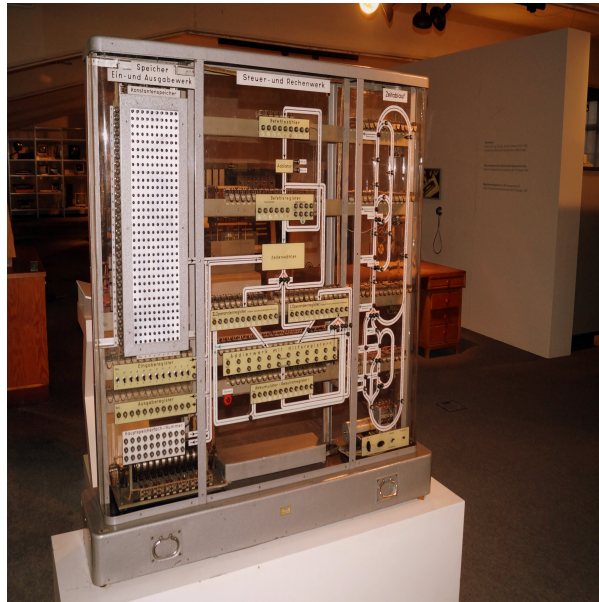
Das **EVA**-Prinzip ist ein Grundprinzip für die Datenverarbeitung und beschreibt die Reihenfolge in der Daten verarbeitet werden.

Eingabe (**I**ntput) - **V**erarbeitung (**P**rocess) - **A**usgabe (**O**utput)

[EVA Prinzip](#)

Von-Neumann-Architektur (VNA)

Die **Von-Neumann-Architektur** ist ein Modell für Computer und bietet die Grundlage für alle heutigen Computer. Das Modell wurde von [Johann von Neumann](#) im Jahr 1945 entwickelt. Heute ist Johann von Neumann unter seinem amerikanischen Namen John von Neumann bekannt.

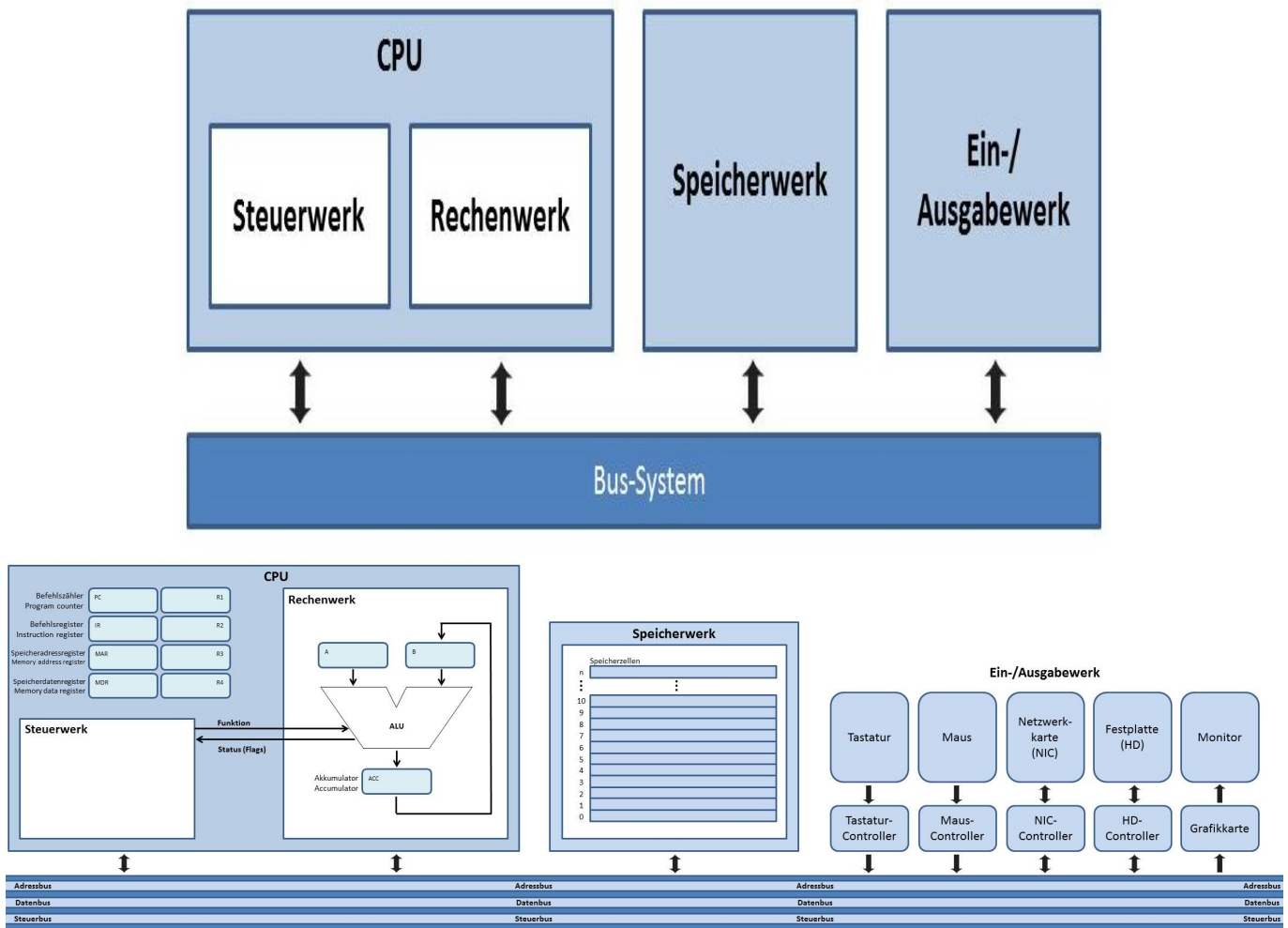


Er revolutionierte die bisherigen Computer, da durch seine Architektur verschiedene Programme auf derselben Hardware laufen konnten.

Komponenten

Ein Von-Neumann-Rechner beruht auf folgenden Komponenten, die bis heute in Computern verwendet werden:

- **ALU** (Arithmetic Logic Unit) – Rechenwerk, selten auch Zentraleinheit oder Prozessor genannt, führt Rechenoperationen und logische Verknüpfungen durch. (Die Begriffe Zentraleinheit und Prozessor werden im Allgemeinen in anderer Bedeutung verwendet.)
- **Control Unit – Steuerwerk oder Leitwerk**, interpretiert die Anweisungen eines Programms und verschaltet dementsprechend Datenquelle, -senke und notwendige ALU-Komponenten; das Steuerwerk regelt auch die Befehlsabfolge.
- **Bussystem**: Dient zur Kommunikation zwischen den einzelnen Komponenten (Steuerbus, Adressbus, Datenbus)
- **Memory – Speicherwerk** speichert sowohl Programme als auch Daten, welche für das Rechenwerk zugänglich sind.
- **I/O Unit – Eingabe-/Ausgabewerk** steuert die Ein- und Ausgabe von Daten, zum Anwender (Tastatur, Bildschirm) oder zu anderen Systemen (Schnittstellen).



Register

- **Befehlszähler (Program Counter - PC)**

Enthält die Speicheradresse vom Speicherwerk des aktuellen Befehls. (Startadresse = 0x0000). Wird nach jedem Befehl um 1 erhöht.

- **Befehlsregister (Instruction Register - IR)**

Speichert den vom Speicherwerk zurückbekommenen Befehl.

- **Speicheradressregister (Memory Address Register - MAR)**

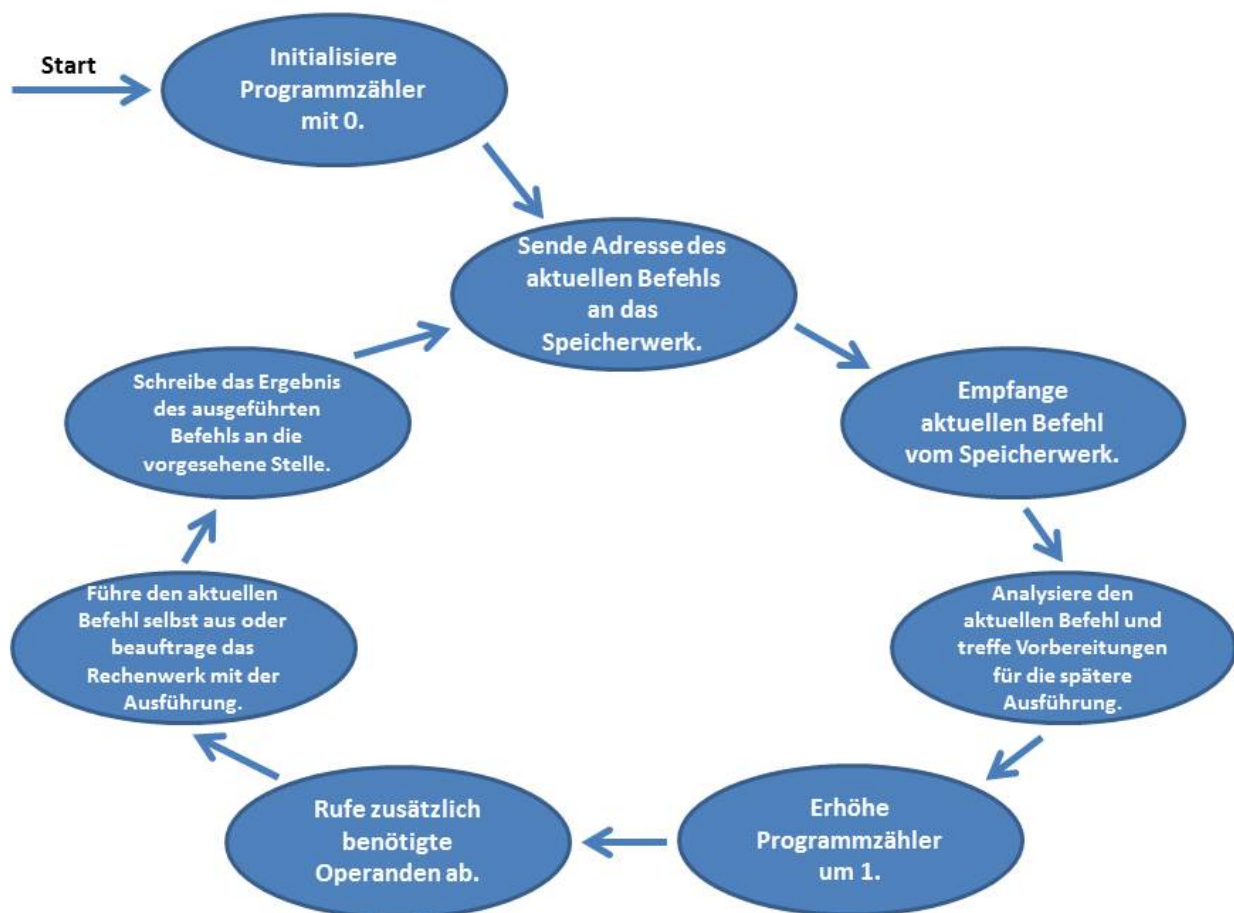
Ausschließlich für die Kommunikation zwischen Steuerwerk und Rechenwerk. Im MAR legt das Steuerwerk jeweils die Adresse ab, welche im Speicherwerk angesprochen werden soll.

- **Speicherdatenregister (Memory Data Register - MDR)**

Ausschließlich für die Kommunikation zwischen Steuerwerk und Rechenwerk. Bei einem Lesezugriff auf die Speicherzelle wird der vom Speicherwerk über den Datenbus bereitgestellte Wert im MDR abgelegt und kann von hier aus weiter verarbeitet werden. Bei einem Schreibzugriff muss sich im MDR der zu schreibende Wert befinden, so dass er über den Datenbus an das Speicherwerk übermittelt werden kann.

Prozesszyklus

1. Initialisiere das Befehlszählerregister (Program Counter- PC) mit 0 (Start)
2. Sende Adresse des aktuellen Befehls zum Speicherwerk
3. Empfange aktuellen Befehl vom Speicherwerk und speichere diesen in das Befehlsregister (Instruction Register - IR)
4. Analysiere aktuellen Befehl und treffe Vorbereitungen für die spätere Ausführung (Welcher Befehl und was ist dazu notwendig?)
5. Erhöhe den Befehlszähler (PC) um 1
6. Rufe zusätzlich benötigte Operanden ab (z.B.: Befehl ADD OP1 OP2)
7. Führe den Befehl selbst (Steuerwerk) aus oder beauftrage das Rechenwerk für die Ausführung
8. Schreibe das Ergebnis des ausgeführten Befehls an die vorgesehene Stelle



Arbeitsweise des Steuer- und

Rechenwerks



Arbeitsweise des Speicherwerks



Befehlszähler und Befehlsregister im Zusammenspiel mit dem Bus- System



Arbeitsweise des Steuerwerks

Die 7 Prinzipien der Von-Neumann-Architektur

- Rechner besteht aus fünf Funktionseinheiten
- Struktur des Rechners ist unabhängig vom zu bearbeitenden Problem. Zur Lösung eines Problems muss Programm im Speicher abgelegt werden.
- Programme, Daten und Ergebnisse werden im selben Speicher abgelegt.
- Der Speicher ist in fortlaufenden nummerierten Zellen unterteilt. Über die Adresse einer Speicherzelle kann auf den Inhalt zugegriffen werden.
- Aufeinanderfolgende Befehle eines Programms werden in aufeinanderfolgende Speicherzellen abgelegt.
- Durch Sprungbefehle kann von der gespeicherten Befehlsreihenfolge abgewichen werden.
- Es gibt zumindest
 - arithmetische Befehle (Addition, Subtraktion, Multiplikation)
 - logische Befehle (EQUAL, NOR, AND, OR)
 - Transportbefehle, z.B. von Speicher zu Rechenwerk und für Ein- und Ausgabe
- Alle Daten (Befehle, Adressen, usw.) werden binär kodiert

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_01

Last update: **2018/01/20 17:24**



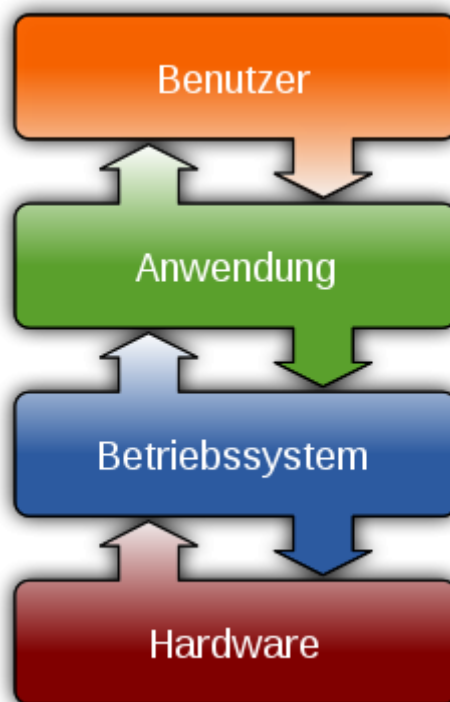
Zusammenhang Hardware - Betriebssysteme

Grundlegendes

Ein Rechner besteht zunächst aus den sichtbaren und greifbaren Komponenten der Hardware. Damit aber mit dem Rechner auch gearbeitet werden kann, benötigt er noch geeignete Programme. Nach dem Von-Neumannschen Prinzipien ist ein Rechner als Universalrechner konstruiert. Das heißt die Erledigung unterschiedlicher Aufgaben wird ausschließlich über Programme (auch Software genannt) gesteuert.

<steps> Da sich aber nicht jeder Softwareentwickler um die Details zur Verwaltung der einzelnen Hardwarekomponenten (z.B.: Steuerungsinformationen für Plattenspeicher, Speicherverwaltung, Prozessverwaltung etc.) kümmern sollte, erscheint es sinnvoll diese Komponenten zentral und damit allgemein verfügbar bereitzustellen. Andernfalls würde jeder Entwickler viel Zeit verschwenden.

<step> Somit entwickelte man eine Ebene (=Betriebssystemebene) auf der verschiedenste Verwaltungsprogramme bereits laufen und allen Anwendern bzw. Anwendungsprogrammen eine vereinfachte Sicht auf die Hardware zur Verfügung stellen.



<step> Folgendes gilt, dass das Betriebssystem quasi der Mittler (=Übersetzer) zwischen Hardware und Benutzer ist. Dadurch kann die Komplexität der darunterliegenden Systemarchitektur verborgen werden und dem Anwender wird eine einfache und verständliche Schnittstelle (Interface) angeboten. Er kann sich somit voll und ganz auf die Implementierung seiner Funktion konzentrieren und muss sich nicht mit komplexen Maschinenbefehlen herumschlagen.

<step> Des Weiteren verwaltet das Betriebssystem die Ressourcen des Rechners, also alle physikalischen Geräte (Prozessoren, Speicher, Grafikkarte,...). Es teilt also die Ressourcen des Gesamtsystems gerecht an die konkurrierenden Anwenderprogramme auf. Ohne einer solchen

Aufteilung wäre eine sinnvolle Benützung des PCs nicht möglich.

<step> Als normaler Computeranwender befinden wir uns auf der **Benutzerebene**, wo der Rechner als Arbeitsgerät auch für technische Laien dienen muss.

<step> Zwischen dem vom Anwender intuitiv zu bedienenden Rechner und den Fähigkeiten der Hardware klafft eine riesige Lücke, die vom

- Betriebssystem (Datei-, Prozess- und Speicherverwaltung) und dem
- grafischen Bediensystem (Menüs, Fenster, Maus)

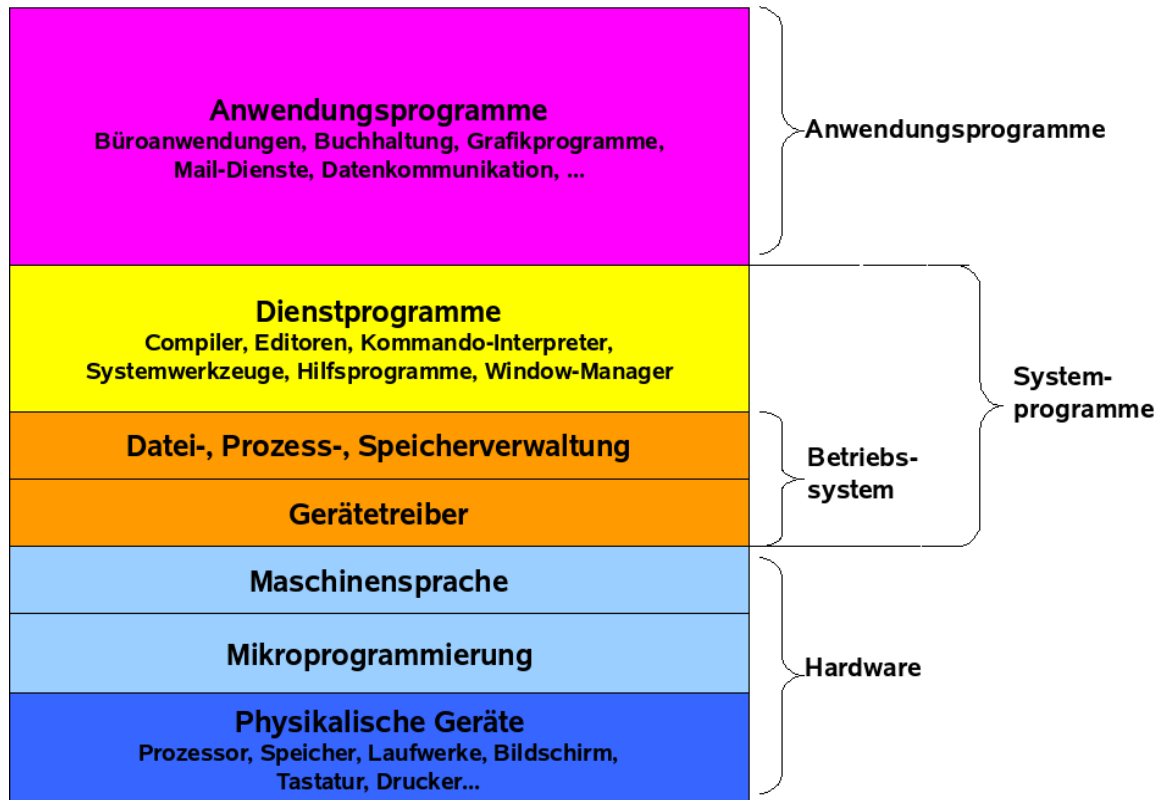
überbrückt wird.



<step> Jede Schicht fordert von der niedrigeren Schicht Dienste an. Diese wiederum benötigt zur Erfüllung der Anforderungen selber Dienste von der nächsten Schicht. Auf diese Weise setzen sich die Anforderungen in die tiefen Schichten fort, bis die Hardware zu geeigneten Aktionen veranlasst wird.

Anders betrachtet, bietet jede Schicht der jeweils höherliegenden Schicht Dienste an. </steps>

Schichten eines Computersystems



Physikalische Geräte

Die unterste Schichte enthält die physikalischen Geräte. Sie besteht aus integrierten Schaltungen, Drähten, Stromversorgung usw.

Mikroprogrammierung/Microcode

Aufgabe des Microcodes ist die direkte Steuerung der physikalischen Geräte. In Microcode entworfene Programme werden von einem Interpreter in entsprechende Steueranweisungen übersetzt und an die Geräte übermittelt. Die Instruktionen der Maschinsprache (z.B.: ADD, MOVE, JUMP,...) werden in einzelne kleine Microcodeprogramme übersetzt.

Maschinsprache

Die Menge von Instruktionen die das Mikroprogramm ausführen kann wird als Maschinsprache bezeichnet. Maschinsprache besteht aus zahlreichen elementaren Maschinenbefehlen die im Prozessor in Microcode zu einem Programm übersetzt und ausgeführt werden. Wichtig ist, dass jeder Maschinenbefehl durch ein festgelegtes Mikroprogramm implementiert bzw. fest verdrahtet ist.

Da die Maschinsprache hardwarespezifisch ist, wird sie noch der Hardware zugeordnet.

Betriebssystem

Das Betriebssystem vermindert die Komplexität der Hardware und deren Verwaltung um dem Programmierer eine angemessene Menge an Instruktionen zur Verfügung zu stellen, mit denen er effizienter arbeiten kann.

Systemprogramme / Dienstprogramme

Das sind vom Betriebssystemhersteller mitgelieferte Programme wie z.B.: Window-Manager, Compiler für das Kompilieren von C-Programmen, Editoren, Systemwerkzeuge wie z.B.: Taskmanager, Explorer ...

Anwenderprogramme

Die oberste Schicht stellt den Benutzern des Systems Anwendersoftware zur Verfügung. Diese Programme setzen entweder auf den Dienstprogrammen oder unmittelbar auf dem Betriebssystem auf. Beispiele dafür sind:

- Browser
- Microsoft Office
-

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_02

Last update: **2018/01/20 17:24**



2 Hauptaufgaben von Betriebssystemen

Übersicht

- **Abstraktion (Vereinfachung) der Hardware** -> abstrakte Programmierschnittstelle
- **Verwaltung von Systemressourcen** (CPU, Speicher, Netzwerk, Drucker, Platten..)
 - **Prozessverwaltung**
 - **Speicherverwaltung**
 - **Dateiverwaltung**

Der Rechner mit seinen Peripheriegeräten stellt eine Fülle von Ressourcen zu Verfügung, wie CPU, Hauptspeicher, Plattenspeicher, externe Geräte. Die Verwaltung dieser Ressourcen ist Aufgabe des Betriebssystems.

Der Aufruf eines Programms führt oft zu vielen gleichzeitig und unabhängig voneinander ablaufenden Teilprogrammen, auch **Prozesse** genannt.

Ein Prozess ist also ein eigenständiges Programm mit eigenem Speicherbereich, der vor dem Zugriff durch andere Prozesse geschützt ist. Allerdings ist es erlaubt, dass verschiedene Prozesse untereinander *kommunizieren*, also Daten untereinander austauschen.

Dabei hat das Betriebssystem die Aufgabe, die *Kommunikation* zwischen diesen Prozessen zu verwalten, damit sich die gleichzeitig aktiven Prozesse nicht untereinander beeinträchtigen oder gar zerstören. Das Betriebssystem verwaltet unter anderem also gleichzeitig aktive Prozesse, so dass einerseits keiner benachteiligt wird, andererseits aber kritische Prozesse mit Priorität behandelt werden.

Selbstverständlich können Prozesse aber nicht wirklich gleichzeitig ablaufen. Das Betriebssystem erzeugt aber eine scheinbare Parallelität dadurch, dass jeder Prozess immer wieder eine kurze Zeitspanne (wenige Millisekunden) an die Reihe kommt, dann unterbrochen wird, während andere Prozesse bedient werden. Nach kurzer Zeit ist der unterbrochene Prozess wieder an der Reihe und setzt seine Arbeit fort. Diesen Vorgang nennt man **Multitasking**.

Ähnlich verhält es sich mit der Verwaltung des Hauptspeichers, in dem nicht nur der Programmcode, sondern auch die Daten der vielen Prozesse gespeichert werden. Neuen Prozessen muss freier Hauptspeicher zugeteilt werden, der Speicher beendeter Prozesse muss wiederverwendet werden.

Die dritte wichtige Aufgabe ist die **Dateiverwaltung**. Damit ein Benutzer sich nicht darum kümmern muss, in welchen Sektoren auf welchen Spuren noch Platz ist um den gerade geschriebenen Text zu speichern, stellt das Betriebssystem das Konzept „Datei“ als Behälter für Daten aller Art zur Verfügung. Die Übersetzung von Dateien und ihren Namen in bestimmte Spuren, Sektoren und Köpfe der Festplatte nimmt das *Dateisystem* als Bestandteil des Betriebssystems vor.

Eigenschaften von Betriebssystemen

- Betriebssystem muss **änderbar** sein (durch neue Hardware, Software bzw. bei Sicherheitslücken)
- **modular** und **klar strukturiert** aufgebaut

- gut **dokumentiert** -> Schnittstellenbeschreibung!!

Ziele von Betriebssystemen

- **Bequemlichkeit** - aus Sicht des Benutzers
- **Effizienz** - Nutzung der Ressourcen
- **Entwicklungsfähigkeit** - Neue Dienste

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_03

Last update: **2018/01/20 17:24**

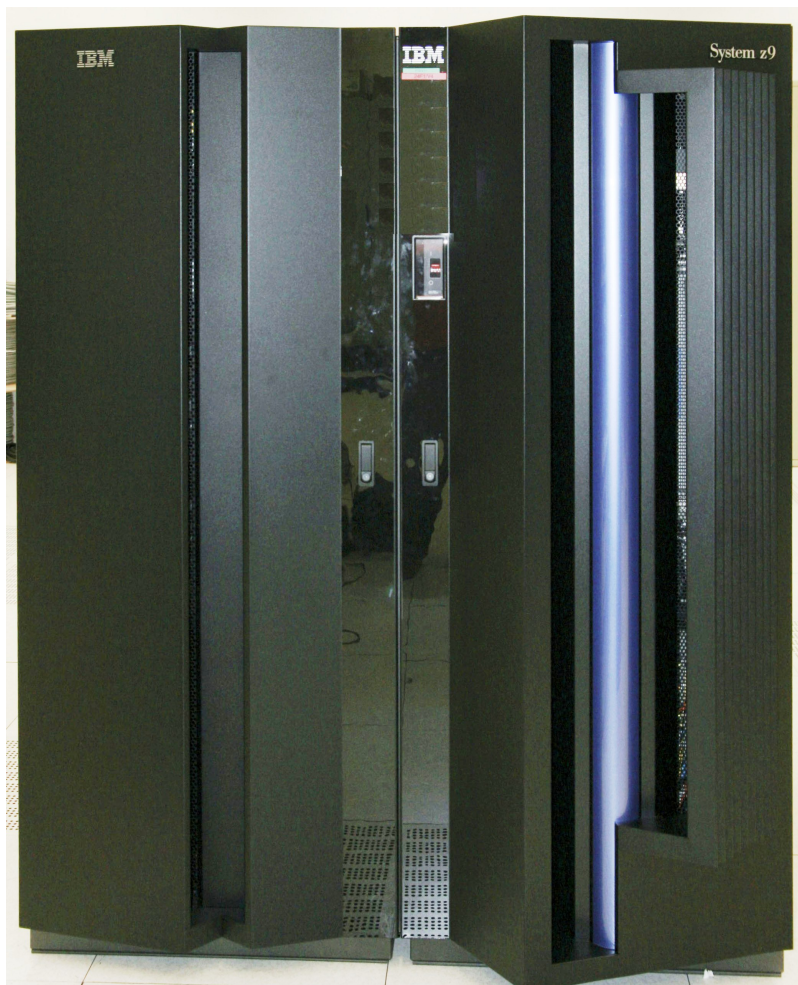


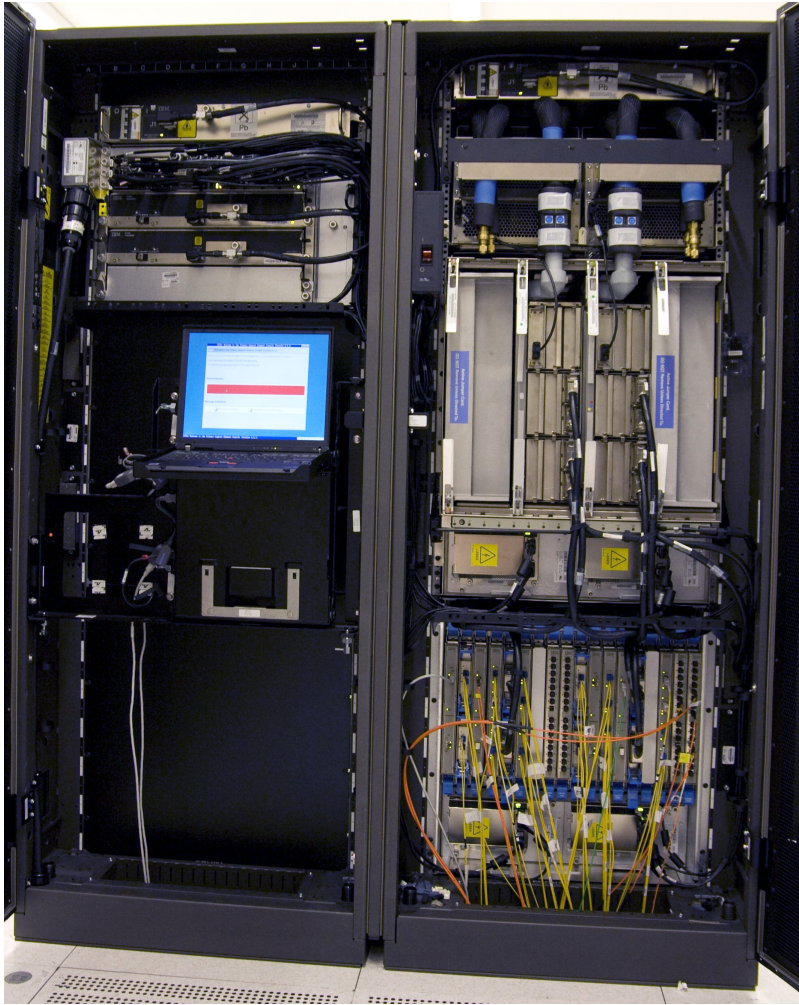
Betriebssystemarten

Man unterscheidet mehrere Arten von Betriebssystemen, die im Laufe der Zeit entstanden sind.

Mainframe-Betriebssysteme

- Betriebssysteme für Großrechner
- Einsatz: Webserver, Datenbankserver, E-Commerce, Business-to-Business (B2B)
- Viele Prozesse gleichzeitig mit hohem Bedarf an schneller Eingabe/Ausgabe
- Beispiele sind MVS, OS/390, z/OS 2.1 -> zumeist IBM-Großrechner





Server-Betriebssysteme

- Betriebssysteme die auf Servern laufen
- Bieten verschiedene Dienste im Netzwerk an (Dateidienste, Webdienste,...)
- Dienste stehen vielen Benutzern im Netz zur Verfügung z.B.: Netzlaufwerk
- Aktuelle Beispiele sind Windows Server 2016 bzw. Red Hat Enterprise Linux 7.2

PC(Desktop)-Betriebssysteme

- Betriebssystem für Personalcomputer
- Meist nur 1 oder wenige Benutzer (über Netzwerk)
- Einsatz: Programmierung, Textverarbeitung, Spiele, Internetzugriff
- Mehrere Programme pro Benutzer → quasi-parallel
- Aufteilung der Prozesse auf vorhandene Kerne
- Zuteilung der Systemressourcen
- Beispiele: Linux, Windows, Mac OS X

Echtzeit-Betriebssysteme

- Einhaltung von harten Zeitbedingungen

- Einsatz: Steuerung von maschinellen Fertigungsanlagen, Steuerung von Ampeln, Robotorsteuerung...
- Aktion in einem fest vorgegebenen Zeitintervall

Eingebettete Systeme / Embedded Systems

- = Computer die man nicht unbedingt gleich sieht
- Einsatz: Fernseher, Handy, Auto,...
- Meist Echtzeitanforderungen
- Wenig Ressourcen zur Verfügung (geringer Stromverbrauch, wenig Arbeitsspeicher)
- Beispiele: iOS, Android, Windows Phone

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_04

Last update: **2018/01/20 17:27**



Historische Entwicklung von Betriebssystemen

Arbeitsauftrag

Recherchiere im Internet hinsichtlich den historischen Entwicklungen von Betriebssystemen.

Beschreibe und erkläre die folgenden Entwicklungsstadien (= 4 Generationen) und gib die ungefähre Zeitspanne an:

1. Generation - Serielle Systeme
2. Generation - Einfache Stapelverarbeitungssysteme
3. Generation - ICS, Multiprogramming, Timesharing
4. Generation - Personal Computer

Das Ergebnis soll ein Word-Dokument (gegliedert in den 4 Generationen) im Umfang von 2-4 Seiten exklusive Titelblatt (Download unter

Titelblatt

- vor der Abgabe bitte den Namen im Titelblatt und den Dateinamen auf Betriebssysteme_NACHNAME.docx ändern) sein (d.h. mindestens 3 Seiten).

Letzter Abgabetermin ist der 20.09.2017 @ 23:59.

Die bis dahin abgegebenen Arbeitsaufträge werden bewertet und zählen zur Teilnote Praktische Arbeiten (PA)!!

Nicht abgegebene Arbeitsaufträge werden negativ beurteilt.

Abgabe unter

Google Classroom

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_05

Last update: **2018/01/20 17:27**



Formatierung von Datenträgern

Stufen der Formatierung

Wenn man von Formatierung spricht, unterscheidet man dabei mehrere Stufen:

1. **Low-Level-Formatierung** = physikalische Einteilung eines Speichermediums
2. **Partitionierung** = logische Einteilung des Speichermediums in zusammenhängende Strukturen
3. **High-Level-Formatierung** = die logische Einteilung der Partitionsstruktur mit einem Dateisystem durch eine Software (meist durch das Betriebssystem).

Soweit durch die Beschaffenheit, industrielle Standards oder durch spezielle Verwendung die physikalische Einteilung des Mediums als Norm feststeht, ist eine separate Low-Level-Formatierung nicht erforderlich. In diesen Fällen können beide Vorgänge gleichzeitig vorgenommen werden, so zum Beispiel bei Disketten, CD-ROM, CD-RW oder DVD-ROM/RW.

1) Physikalische Formatierung (Low-Level-Formatierung)

Damit eine Festplatte logisch formatiert werden kann, muss sie physikalisch formatiert sein.

Die physikalische Formatierung eines Festplattenlaufwerks (auch als Zwei-Stufen-Formatierung bezeichnet) wird in der Regel vom Hersteller durchgeführt.

Durch die physikalische Formatierung wird eine Festplatte in ihre physikalischen Grundbausteine unterteilt: **Spuren**, **Sektoren** und **Zylinder**. Durch diese Elemente wird die Art und Weise vorgegeben, mit der Daten physikalisch auf der Festplatte aufgezeichnet und von dort gelesen werden können.

Spuren

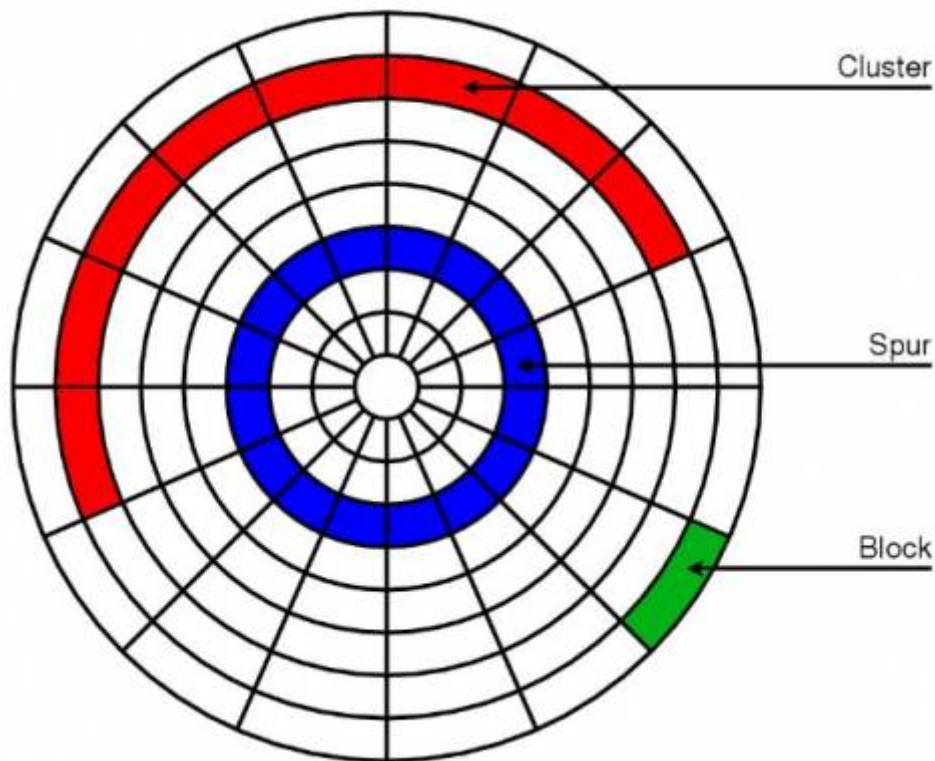
Die **Spuren** sind konzentrische Kreispfade, die auf jede Scheibenseite geschrieben werden, wie auf einer Schallplatte oder einer CD. Die Spuren werden mit einer Nummer identifiziert, die mit Spur 0 am äußeren Rand einsetzt.

Zylinder

Der Spurensatz, der auf allen Seiten der Platte im gleichen Abstand von der Mitte angelegt ist, wird als "**Zylinder**" bezeichnet. Hardware und Software arbeiten häufig mit diesen Zylindern.

Sektoren

Die Spuren sind in Bereiche, sogenannte "**Sektoren**" oder „**Blöcke**“ unterteilt, in denen eine



Adressierung der Daten auf einer (magnetischen) Festplatte

CHS - Adressierung

Bei Festplatten mit einer Kapazität < 8 GB werden die einzelnen Sektoren mit der sogenannten **„Zylinder-Kopf-Sektor-Adressierung (Cylinder-Head-Sector-Adressierung)“** durchgeführt.

Jeder Sektor lässt sich mit **CHS** klar lokalisieren und adressieren.

Einschränkungen durch das BIOS

- Zylinder = 10 Bits
- Kopf = 4 Bits $\rightarrow$ später 8 Bits (erweitertes CHS)
- Sektor/Spur = 8 Bits

Maximaler Speicherplatz früher: $1.024 \text{ Zylinder} * 16 \text{ Köpfe} * 63 \text{ Sektoren/Spur} * 512 \text{ Byte/Sektor} = 528.482.304 \text{ Byte} = 504 \text{ MB}$

Maximaler Speicherplatz heute: $1.024 \text{ Zylinder} * 255 \text{ Köpfe} * 63 \text{ Sektoren/Spur} * 512 \text{ Byte/Sektor} = 8.422.686.720 \text{ Byte} = 7,844 \text{ GB}$

- Größe einer Spur berechnen?
- Größe einer Scheibe berechnen?

LBA- Adressierung

Seit der Einführung der logischen Blockadressierung (**Logical Block Addressing (LBA)**) 1995 werden alle Sektoren auf der Festplatte von 0 beginnend durchnummeriert. Durch LBA wurde das

BIOS - und CHS-Korsett umgangen und es kann damit jede derzeit gängige Festplatte voll adressiert werden. Die Zahlen zu Zylinder, Köpfen und Sektoren auf der Festplatte haben heute nichts mehr mit der tatsächlichen Lage der Sektoren auf der Festplatte zu tun. Es handelt sich um eine logische Plattengeometrie, die nur aus Kompatibilitätsgründen existiert

2) Partitionierung von Festplatten

Eine Partition ist ein zusammenhängender Bereich einer Festplatte, der in der Regel ein Dateisystem enthält.

Wenn man einen PC oder ein Notebook mit vorinstalliertem Windows kaufen, enthält die Festplatte zumeist zwei Partitionen: eine winzige Partition mit Windows-Boot-Dateien und eine zweite Partition, die den Rest der Festplatte füllt und Windows enthält. Unter Umständen kann es auch weitere Partitionen geben, die beispielsweise ein Recovery-System enthalten.

Um mehrere Betriebssysteme (Windows, Linux etc.) auf einem Rechner zu installieren, benötigt man mehrere Partitionen. Für jedes Betriebssystem ist mindestens eine Partition erforderlich; für Linux sind sogar mehrere Partitionen sinnvoll.

Master-Boot-Record (MBR)

Der Master-Boot-Record ist der **erste Sektor** auf der Festplatte. Er beinhaltet zum einen den „**Bootstrap**“. Dies ist ein Programm, das von dem BIOS aufgerufen wird, um das eigentliche Betriebssystem zu laden. Zum anderen enthält dieser Sektor auch eine Beschreibung, ob / wie die Festplatte in unterschiedliche Bereiche (Partitionen) unterteilt ist. Diese Beschreibung erfolgt in der sogenannten „Partitionstabelle“. Sie enthält für jede Partition einen Eintrag. Dieser besteht aus der Lage der Partition auf der Festplatte und dem „Typ“ dieser Partition.

Die Master-Boot-Record Partitionstabelle ist eine Tabelle, welche die Unterteilung der Festplatte in Partitionen beschreibt. Sie ist seit der Verbreitung von Festplatten im Jahr 1980 fest definiert und wird von allen Betriebssystemen zwingend vorausgesetzt.

Aus historischen Gründen kann diese Partitionstabelle nur vier Einträge (primäre Partitionen oder erweiterte Partitionen) aufnehmen. Das Format dieses Master-Boot-Records (Bootstrap / Partitionstabelle) ist fest definiert und wird von allen Betriebssystemen zwingend vorausgesetzt.

Partitionsarten

Es gibt im wesentlichen zwei Partitionsarten: **Primärpartitionen** und **erweiterte Partitionen**. Darüber hinaus lassen sich erweiterte Partitionen noch weiter in **logische Partitionen** unterteilen. Sie können bis zu vier Hauptpartitionen auf dem Festplattenlaufwerk definieren, wovon eine als erweiterte Partition definiert werden kann, d.h. maximal vier Primärpartitionen oder drei Primärpartitionen und eine erweiterte Partition.

a) Primärpartitionen

In einer Primärpartition können Sie jedes beliebige Betriebssystem sowie Datendateien wie z.B. Programm- und Benutzerdateien speichern. Eine Primärpartition ist logisch formatiert, damit sich ein Dateisystem darauf definieren lässt, das mit dem auf der Partition installierten Betriebssystem kompatibel ist.

Wenn Sie mehrere Betriebssysteme auf Ihrem Festplattenlaufwerk installieren müssen, ist es in der Regel notwendig, mehrere Primärpartitionen zu erstellen, da die meisten Betriebssysteme (vor allem Windows) nur von einer Primärpartition gebootet werden können. Pro Festplatte ist es möglich 4 primäre Partitionen einzurichten, ohne den Bootsektor der Festplatte anzupassen.

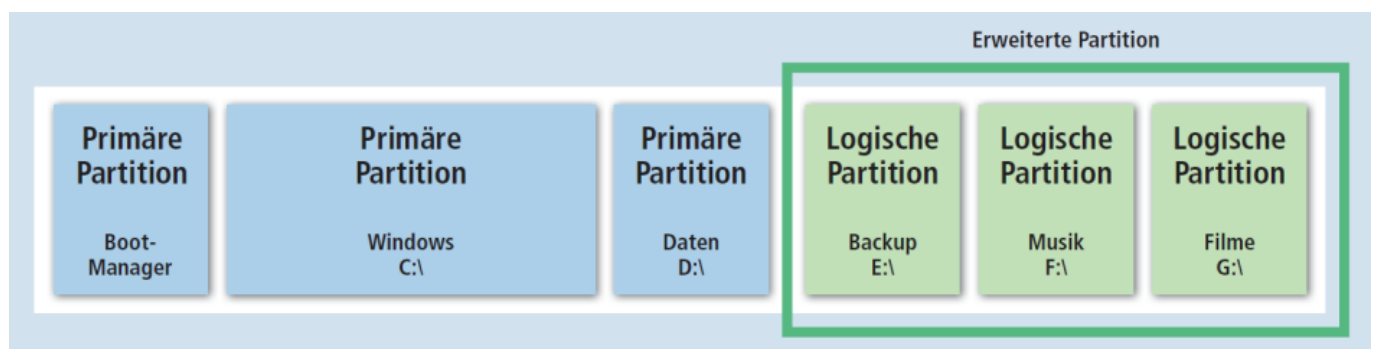
b) Erweiterte Partitionen

Die erweiterte Partition wurde entwickelt, um die willkürliche 4-Partitionen-Begrenzung zu umgehen. Es handelt sich im Prinzip um einen Bereich, in dem Sie den Datenträgerspeicher weiter physikalisch unterteilen können, indem Sie eine unbegrenzte Anzahl logischer Partitionen definieren (weitere physikalische Unterteilungen des Datenträgerspeichers).

Eine erweiterte Partition dient nur indirekt der Datenspeicherung. Der Benutzer muss in der erweiterten Partition logische Partitionen definieren, in denen die Daten gespeichert werden. Logische Partitionen müssen logisch formatiert sein; auf jeder logischen Partition kann ein anderes Dateisystem definiert sein. Nach der logischen Formatierung gilt jede logische Partition als separater Datenträger.

c) Logische Partitionen

Logische Partitionen können nur innerhalb einer erweiterten Partition definiert werden und sind nur für die Speicherung von Datendateien und Betriebssystemen vorgesehen, die von einer logischen Partition gebootet werden können (z.B. Linux und Windows NT). Betriebssysteme, die von einer logischen Partition gebootet werden können, sollten gewöhnlich in einer logischen Partition installiert werden; damit können Primärpartitionen für andere Zwecke freigehalten werden.



Datenträgerverwaltung

Datei Aktion Ansicht ?

← → ↻ ? 📁 ✕ 📄 🔍 🛠

Volume	Layout	Typ	Dateisystem	Status	Kapazität	Freier Sp...	% frei
System-reserviert	Einfach	Basis	NTFS	Fehlerfrei (...)	500 MB	166 MB	33 %
Windows (C:)	Einfach	Basis	NTFS	Fehlerfrei (...)	21,74 GB	9,37 GB	43 %
Daten (D:)	Einfach	Basis	NTFS	Fehlerfrei (...)	9,76 GB	9,72 GB	100 %

< >

CD 0
CD (E:)
Kein Medium

Datenträger 0
Basis
32,00 GB
Online

	System-reserviert	Windows (C:)	Daten (D:)
	500 MB NTFS Fehlerfrei (System, Akt)	21,74 GB NTFS Fehlerfrei (Startpartition, Auslagerung)	9,76 GB NTFS Fehlerfrei (Primäre Partition)

■ Nicht zugeordnet ■ Primäre Partition

/dev/sda - GParted

GParted Edycja Widok Urządzenie Partycja Pomoc

Nowy Usun Zmień rozmiar/przenieś Skopiuj Wklej Zastosuj

/dev/sda (93.16 GiB)

/dev/sda7
84.29 GiB

Partycja	System plików	Punkt montowania	Rozmiar	Wykorzystanych	Niewykorzystanych	Flagi
▼ /dev/sda1	extended		93.16 GiB	---	---	boot
/dev/sda5	ext4	/	7.91 GiB	5.82 GiB	2.09 GiB	
/dev/sda6	linux-swap		972.65 MiB	---	---	
/dev/sda7	ext4	/home	84.29 GiB	43.99 GiB	40.31 GiB	

0 zaplanowanych operacji

Frage: Wie finde ich die aktuelle Partitionierung von meinem PC?

Gründe für Partitionen

Das Problem früher waren die Festplatten-Controller die nicht in der Lage waren, einen größeren Adressbereich anzusprechen. Und, der technische Fortschritt und die höheren Kapazitäten von Festplatten wurden schneller eingeführt als neue und bessere Dateisysteme. Vor allem unter Windows-Betriebssystemen war das FAT-Dateisystem (File Allocation Table) lange führend. FAT ermöglichte durch die Zusammenführung mehrerer Blöcke zu einer logischen Ansprecheinheit (Cluster), um die Adressierungsbeschränkung zu umgehen. Es hatte den Nachteil, dass es Festplatten nur bis zu einer bestimmten Kapazität verwalten und die Dateien nicht besonders platzsparend speichern konnte.

Beschränkungen der Partitionsgröße vom Dateisystem:

- FAT16 $\Rightarrow$ max. Partitionsgröße = 2 GByte
- Nachfolger FAT32 $\Rightarrow$ 2 TByte
- Über 32 GByte verwendet man üblicherweise das Dateisystem NTFS.

Heutige Gründe für Partitionierungen:

- Installation mehrerer Betriebssysteme
- Einrichten verschiedener Dateisysteme
- Reservierung für eine Windows- oder Linux-Auslagerungsdatei (SWAP-Partition)
- Installationsdateien
- sehr großen Speicher verwalten
- Trennung von Programmen und Daten

3) Logische Formatierung (High-Level-Formatierung)

Ein physikalisch formatiertes Festplattenlaufwerk muss noch logisch formatiert werden. Durch die logische Formatierung wird ein **Dateisystem** auf der Festplatte definiert. Erst ein Dateisystem gestattet es einem Betriebssystem wie z.B. DOS, OS/2, Windows 95/98, Windows NT/Windows 2000/WindowsXP/Windows7/Windows8 oder Linux), den verfügbaren Speicher für das Speichern und Laden von Dateien zu nutzen.

Vor der logischen Formatierung kann eine Festplatte in **Partitionen** unterteilt werden. Auf jeder Partition kann ein Dateisystem (logisches Format) definiert werden. Eine Festplattenpartition, die bereits logisch formatiert ist, wird als Datenträger (Volume) bezeichnet. Als Teil des Formatierungsvorgangs werden Sie durch das Formatierungsprogramm aufgefordert, der Partition einen Namen zuzuweisen, die sogenannte "Datenträgerbezeichnung". Mit diesem Namen können Sie den Datenträger (die Partition) später identifizieren.

Normal- und Schnellformatierung

Es gibt zwei unterschiedliche Methoden, den Datenträger high-level zu formatieren:

Die Schnell- und die Normalformatierung.

Sie unterscheiden sich in folgenden Punkten:

Normalformatierung – Es wird eine Suche nach fehlerhaften Sektoren durchgeführt. Diese Suche nimmt den Großteil der Zeit in Anspruch. Anschließend erfolgt das Schreiben der Dateisystem-Metadaten und somit die Löschung der vorhandenen Dateien.

Schnellformatierung – Es werden zwar die Dateien aus dem Inhaltsverzeichnis des Datenträgers beziehungsweise der betreffenden Partition entfernt, die Suche nach fehlerhaften Sektoren wird jedoch ausgelassen.

Bei einer High-Level-Formatierung sind in dem neuen Dateisystem die alten Daten nicht verfügbar, da sie nicht mehr durch entsprechende Verweise im Dateisystem referenziert werden. Sie werden jedoch nicht notwendigerweise gelöscht. Meistens verbleiben sie rein physikalisch auf der Festplatte, bis sie mit neuen Daten überschrieben werden. Solange die verwendeten Datenblöcke nicht erneut beschrieben werden, ist mit entsprechender Software eine weitgehende Wiederherstellung noch möglich, gestaltet sich jedoch schwerer, als wenn die Dateien einfach nur gelöscht würden. Nicht selten können daher via Software nur die einzelnen Dateien, nicht aber die Ordnerstruktur wiederhergestellt werden.

Dateisysteme

Jeder Computer benötigt ein funktionsfähiges Betriebssystem, auch wenn es lediglich aus den DOS- oder Windows 98-Bootdateien besteht. Verschiedene Betriebssysteme verwenden unterschiedliche Dateisysteme, um auf Datenträger zuzugreifen und die Speicherorte von Daten zu ermitteln. Das Dateisystem bestimmt hierbei die Art der Verwaltung und des Zugriffs auf Dateien auf einem Datenträger.

Die Methoden und Datenstrukturen, die ein Betriebssystem verwendet, um Speicherorte von Dateien auf einer Partition zu ermitteln, werden also als das **Dateisystem** definiert. Bei den hier besprochenen Dateisystemen handelt es sich um FAT, FAT32, HPFS, NTFS, ReFS, Linux Ext2 und Linux ReiserFS.

Windows

FAT16

Das FAT16-Dateisystem ist das ursprünglich von MS-DOS für die Dateiverwaltung verwendete System. Das FAT (File Allocation Table) ist eine Datenstruktur, die MS-DOS beim Formatieren eines Datenträgers auf demselben erstellt. FAT16-Partitionen können bis zu 2 GB groß sein. Die Größe einer Partition bestimmt die Größe der Cluster, in denen Daten gespeichert werden. Bei einer Partitionsgröße von über einem GB kann dies zu einem erheblichen Speicherverlust führen. FAT16-Partitionen werden bei den meisten Versionen von DOS und Windows 95 eingesetzt und von den folgenden Betriebssystemen unterstützt: Windows 95, Windows 98, Windows NT, Windows 2000, DOS (inklusive MS-DOS, PC-DOS und DR-DOS), OS/2, Linux und viele andere Betriebssysteme.

FAT32

FAT32 ist ein Dateisystem, das von Microsoft für Windows 95, Version B (OSR2), entwickelt wurde. Es verfügt über die Fähigkeit, 32-Bit-Clusteradressen zu verwalten und unterstützt Partitionen von bis zu 8 GB bei einer Clustergröße von nur 4 KB. Partitionen von bis zu 16 GB können bei einer Clustergröße von 8 KB verwaltet werden, was den unnötigen Verbrauch von Festplattenspeicher aufgrund ineffizienter Clusternutzung deutlich reduzieren kann. FAT32-Partitionen kommen ausschließlich unter Windows 95B oder höher, Windows 98, Windows 2000 und unter neueren Versionen von Linux zum Einsatz.

NTFS

NTFS (New Technology File System) wurde von Microsoft speziell für die Verwendung mit Windows NT, Windows 2000 und Windows XP entwickelt und unterstützt die verbesserten Sicherheitsmerkmale, die über dieses Betriebssystem zur Verfügung stehen. NTFS unterstützt vollständige Zugriffskontrolle, Dateisystemwiederherstellung und besonders große Datenträger. NTFS-Partitionen werden ausschließlich unter Windows NT (Workstation und Server) sowie unter Windows 2000, Windows XP, Windows 7 und Windows 8 eingesetzt.

ReFS

ReFS (Resilient File System) ist ein Dateisystem von Microsoft, wobei engl. „resilient“ für „elastisch“, „belastbar“ oder gar „unverwüstlich“ steht. Es wurde mit den Betriebssystemen Windows 8 und Windows Server 2012 als Ergänzung zum NTFS-Dateisystem eingeführt.

Linux

Ext2

Das Ext2-Dateisystem war bis ca. 2002 das Standardsystem für Linux. Ist außerordentlich stabil und sicher, aber leider muss nach einem Systemabsturz (z.B. Stromausfall) eine sehr zeitaufwändige Überprüfung des gesamten Dateisystems durchgeführt werden.

Ext3

Das Ext3-Dateisystem ist z.Z. das Standardsystem für Linux. Weitgehend kompatibel zu Ext2, hat aber den Vorteil, dass es über eine **Journaling-Funktion** verfügt. D.h. nach einem Stromausfall entfällt eine langwierige Überprüfung des gesamten Dateisystems.

Ext4

Ext4 (Fourth Extended File System): weiterentwickelte Variante von Ext3, unter anderem mit

erweiterten Limits.

ReiserFS

Das ReiserFS ist eine Weiterentwicklung des Ext2-Dateisystem ist das Standardsystem für Linux (Verbesserte Dateisystemwiederherstellung nach Unterbrechungen im laufenden Betrieb). Linux ReiserFS-Partitionen werden ausschließlich unter Linux-Installationen verwendet.

MAC

HFS

- [W HFS](#)

Weiterführende Informationen

Festplatten Fakten

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_06

Last update: **2018/01/20 17:28**



Planung eines Systems

Man sollte sich vor der Installation der Betriebssysteme (oder eines Bootmanagers) einige Gedanken über den Aufbau des Systems machen: Hierbei ist am wichtigsten, sich zuerst überlegen, welche Betriebssysteme eingesetzt werden sollen.

Als nächstes ist abzuklären, wie viel Festplattenplatz für welches Betriebssystem benötigt wird (Größe der Festplatte). Hierzu macht der Hersteller des Betriebssystems bereits einen Vorschlag, der als Minimum eingehalten werden sollte.

Unter Umständen kann es sinnvoll sein, einen Teil der Festplatte (eine Partition) ausschließlich dazu zu verwenden, Daten unter allen, oder zumindest unter mehreren Betriebssystemen, zur Verfügung zu stellen. Am besten lässt man einen Teil der Festplatte unbenutzt (falls diese groß genug ist), damit dieser später für Erweiterungen genutzt werden kann.

Besonderheiten und Probleme der einzelnen Betriebssysteme

Probleme mit DOS / Windows 95/98/ME

Bei der Verwendung von FAT 16 durfte die Partition nicht größer als 2 GB sein.

Von der 2. Festplatte kann nur gebootet werden, wenn auf der 1. Festplatte keine primäre Partition sichtbar ist.

Probleme mit Windows NT/2000/XP

- Windows 2000/XP: Das Setup-Programm von Windows 2000/XP überschreibt während der Installation den Master-Boot-Record.
- Unter Windows 2000/XP kann eine einmal angelegte Partition nicht mehr verkleinert werden.

Windows 7, Windows 8

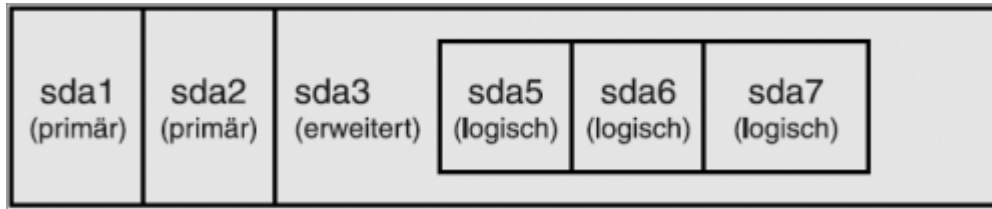
- ab Windows 7 können Partitionen auch verkleinert werden:
 - Datenträgerverwaltung - Rechtsklick auf die Partition - Volume verkleinern

Linux

Linux kann auf jeder Festplatte maximal 15 Partitionen ansprechen, davon maximal 11 logische Partitionen.

Unter Linux erfolgt der interne Zugriff auf Festplatten bzw. deren Partitionen über so genannte Device-Dateien: Die Festplatten erhalten der Reihe nach die Bezeichnungen /dev/sda, /dev/sdb, /dev/sdc etc.

Um eine einzelne Partition und nicht die ganze Festplatte anzusprechen, wird der Name um die Partitionsnummer ergänzt. Die Zahlen 1 bis 4 sind für primäre und erweiterte Partitionen reserviert. Logische Partitionen beginnen mit der Nummer 5 – auch dann, wenn es weniger als vier primäre oder erweiterte Partitionen gibt. Die folgende Abbildung veranschaulicht die Nummerierung: Auf der Festplatte gibt es zwei primäre Partitionen und eine erweiterte Partition, die drei logische Partitionen enthält.



Die maximale Partitionsgröße beträgt 2 TByte. Da es mittlerweile Festplatten mit mehr als 2 TByte Speichervolumen gibt, ist eine sinnvolle Nutzung von Festplatten mit mehr als 2 TByte nur noch mit GPT-Partitionstabellen möglich.

Anzahl und Größe der Linux-Partitionen

Leider gibt es auf die Frage, wie viele Linux-Partitionen ein System haben sollte, keine allgemein gültige Antwort.

Die **Systempartition** ist die einzige Partition, die man unbedingt benötigt. Sie nimmt das Linux-System mit all seinen Programmen auf. Diese Partition bekommt immer den Namen `/`. Dabei handelt es sich genau genommen um den Punkt, an dem die Partition in das Dateisystem eingebunden wird (den mount-Punkt).

Eine vernünftige Größe für die Installation und den Betrieb einer gängigen Distribution liegt bei 10 bis 20 GByte.

Mit einer **Datenpartition** trennt man den Speicherort für die Systemdateien und für die eigenen Dateien. Das hat einen wesentlichen Vorteil: Man kann später problemlos eine neue Distribution in die Systempartition installieren, ohne die davon getrennte Datenpartition mit Ihren eigenen Daten zu gefährden. Bei der Datenpartition wird `/home` als Name bzw. mount-Punkt verwendet, weswegen oft auch von einer Home-Partition die Rede ist. Die Größe hängt von den eigenen Bedürfnissen ab.

Die **Swap-Partition** ist das Gegenstück zur Auslagerungsdatei von Windows: Wenn Linux zu wenig RAM hat, lagert es Teile des gerade nicht benötigten RAM-Inhalts dorthin aus. Im Gegensatz zu den anderen Partitionen bekommt die Swap-Partition keinen Namen (keinen mount-Punkt). Die Größe sollte das ein- bis zweifache des RAMs betragen.

Mehrere Betriebssysteme verwalten

Es gibt verschiedene Möglichkeiten, mehrere Betriebssysteme zu verwalten:

- Mit Hilfe von Bootmanagementprogrammen, wie beispielsweise BootMagic von PowerQuest, Bootstar von Star-Tools, Acronis von SWSOft oder GRUB von SuSE-Linux
- Mit Hilfe einer von einem Betriebssystem verwalteten doppelten Bootkonfiguration, wie

beispielsweise der Boot Loader von Windows NT oder GRUB (bzw. mit dem älteren) LILO unter Linux.

- Manuell, indem Sie ein Betriebssystem als „aktiv“ einstellen. Nehmen Sie diese Einstellung über ein Dienstprogramm wie PQBoot vor, oder bearbeiten Sie den Masterbootdatensatz von Hand (nicht zu empfehlen!).

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_07

Last update: **2018/01/20 17:28**



Windows-Betriebssysteme

- [W MS-DOS / DOS](#)
- Windows 3.11
- Windows 95
- Windows 98
- Windows NT
- Windows 2000
- [W Windows XP](#)
- [Windows Vista](#)
- [W Windows 7](#)
- [W Windows 8](#)
- [W Windows 10](#)

Linux-Betriebssysteme

- [OpenSuSE Linux](#)
 - [Open Suse für Profis](#)
- [SuSE Linux](#)

Ubuntu

- [Ubuntu](#)
- [www.ubuntu.com](#)
 - [Ubuntu Austria](#)
 - [Ubuntu Server](#)
- Kubuntu
- Edubuntu
- Xubuntu
- Gobuntu
- [Knoppix](#)
- RedHat Linux
- Debian Linux
- Xubuntu von USB-Stick: [Pendrive Linux](#)

Macintosh-Betriebssysteme

- [Leopard](#)
- [Snow Leopard](#)

Betriebssystem-Virtualisierung

- [Virtualisierung](#)

Online-Betriebssysteme

- [Ein Online-Desktop](#) von [eyeOS](#)

Portable-Betriebssysteme

- [PC am Datenstick](#)
- [Linux Advanced](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_08

Last update: **2018/01/20 17:28**



Windows

- [MS-DOS](#)
- [Benutzerverwaltung](#)
- [Dateimanagement](#)
- [Sicherung & Wiederherstellung](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_09

Last update: **2018/01/20 17:31**



Das Betriebssystem MSDOS

MSDOS (DOS = Disk Operating System) ist ein Betriebssystem, das von der Firma Microsoft in den USA entwickelt wurde und früher zu den am meisten verbreiteten Betriebssystemen zählte. Die Entwicklungsgeschichte reicht sehr lange zurück, die erste Version gab es 1981.

Mittlerweile ist MSDOS weitgehend durch die neuen Windows-Betriebssysteme abgelöst worden - trotzdem wird DOS für bestimmte Aufgaben auch heute noch verwendet, wie z.B. zur Erstellung von Batch-Dateien. Die Kenntnisse über DOS könnten auch insbesondere bei einem Crash nützlich sein, wenn Windows z.B. nicht mehr startet oder man ein Uralt-DOS-PC-Spiel noch mal spielen will.

Arbeiten mit DOS auf der Systemkonsole

Speicher zuvor folgenden Ordner auf deinem Verzeichnis: [dos-befehle.zip](#)

Start der Systemkonsole

- Start - Ausführen: cmd
- Start - Programme - Zubehör - Eingabeaufforderung
- Vollbildmodus: ALT + ENTER
- Beenden: exit

Einige wichtige DOS-Befehle

Allgemeine Befehle

Befehl	Beschreibung
help	zeigt eine Liste aller MS-DOS-Befehle und eine kurze Beschreibung
help <i>Befehl</i>	man erhält Informationen zu einem bestimmten Befehl
dir	zeigt Inhaltsverzeichnis des aktuellen Verzeichnisses an
dir i:	zeigt den Inhalt des Laufwerks i
dir *.exe	Stern ist eine „Wild Card“. Er steht für eine beliebige Zeichenkombination, es werden somit alle .EXE-Dateien ausgegeben
dir m??er.doc	Fragezeichen ist ebenfalls eine „Wild Card“, jedoch für ein einzelnes Zeichen
whoami	Gibt den Usernamen des ausführenden Benutzers aus
hostname	Gibt den Rechnernamen aus

Befehle für Verzeichnisse

Die folgende Befehle sind zum Anlegen, Wechseln und Löschen neuer Verzeichnisse. Das Verzeichnis, welches im aktuellen Eingabebereitschaftszeichen aufscheint, wird meist als **aktuelles Verzeichnis** oder **Arbeitsverzeichnis** bezeichnet.

Befehl	Beschreibung
cd	change directory, Bedeutung von Syntax abhängig
cd \.	geht zum root (oberste Verzeichnisebene)
cd \programme	wechselt in das Verzeichnis Programme ausgehend vom root
cd programme	wechselt - ausgehend vom derzeitigen Arbeitsverzeichnis - in das Unterverzeichnis programme
cd .	Zeiger auf aktuelles Verzeichnis
cd ..	Zeiger auf übergeordnetes Verzeichnis
md	make directory - erzeugt Unterverzeichnis
rd	remove directory - löscht Unterverzeichnis
tree	zeigt die Verzeichnisstruktur auf dem aktuellen Laufwerk an

Befehle für Dateien

Wichtiger Operationen mit Dateien sind das Kopieren, das Löschen und das Umbenennen.

Befehl	Beschreibung
copy	benötigt zwei Parameter: 1. Quelldatei, die kopiert werden soll, 2. Zieldatei
copy x.dat x.old	kopiert die Datei x.dat auf x.old (dabei wird x.dat nicht gelöscht!). Existiert bereits eine Datei x.old, so wird diese gelöscht und mit den Daten von x.dat gefüllt.
copy *.* a:	kopiert alle Dateien im Arbeitsverzeichnis nach A:
copy adam.dat a:	kopiert adam.dat nach a:adam.dat
copy *.* c:\xy\z	kopiert alle Dateien des aktuellen Ordners auf die Festplatte c: ins Unterverzeichnis Z des Verzeichnisses xy
del x.dat	löscht die Datei x . dat im aktuellen Verzeichnis
del *.*	löscht alle Dateien im aktuellen Verzeichnis
ren x.dat y.dat	rename, benennt x.dat in y.dat um
move muster.doc windows	verschiebt muster . doc ind das Verzeichnis windows
type <i>Dateiname</i>	zeigt den Inhalt der angegebenen Datei am Bildschirm an
edit <i>Dateiname</i>	ruft einen Editor auf, um den Inhalt einer Datei verändern zu können
print <i>Dateiname</i>	gibt den Inhalt einer Datei auf dem Drucker aus
xcopy /E	Kopiert ganze Verzeichnisse
rmdir /S	Löscht Verzeichnisse trotz Inhalt

DOS-Übung

Speichere den Ordner „DOS“ [dos.rar](#) in dein Verzeichnis, bevor du mit der Übung beginnst!

1. Erzeuge ein Verzeichnis uebungen in deinem homedirectory.
2. Wechsle in dieses Verzeichnis.
3. Erstelle eine Datei test1.txt und test2.txt mit beliebigen Inhalt.
4. Kopiere die Datei test1.txt in die Datei test21.txt.
5. Erstelle ein Verzeichnis aufgabe.
6. Benenne test2.txt um in test12.txt.
7. Kopiere die Dateien test1?.txt in das Verzeichnis aufgabe. Welche Dateien wurden kopiert?
8. Kopiere dir alle Dateien aus dem OrdnerDOS in das Verzeichnis aufgabe. Wie viele Dateien

befinden sich nun in diesem Verzeichnis?

9. Lasse dir alle Dateien mit der Endung *.txt ausgeben.
10. Lösche alle Dateien mit der Endung *.dat.
11. Benenne alle Dateien mit der Endung *.bak um in *.txt.
12. Lasse dir alle Dateien sortiert nach der Dateigröße anzeigen. Finde den Befehl selber heraus.
13. Gib den Inhalt der Datei hallo.txt aus.
14. Lasse dir alle Dateien anzeigen, bei denen im Dateinamen die Zahl 1 vorkommt.
15. Lösche diese Dateien.
16. Verschiebe alle Dateien aus dem Verzeichnis Aufgabe in das Verzeichnis uebungen.
17. Lösche das Verzeichnis Aufgabe.
18. Gib den Befehl `attrib +h *.* *` ein.
19. Lasse dir alle Dateien anzeigen. Was ist passiert?
20. Mache dir über den Befehl `attrib` schlau und gib einen Befehl ein, sodass alle Dateien wieder angezeigt werden.

BATCH (.bat) Files

Befehl	Beschreibung
echo	Gibt Text aus
@echo off	Schaltet die Autobefehlsanzeige aus
title	Definiert den Titel des BATCH-Files
set VAR=Text	Speichert Text in die Variable VAR
set /P VAR=	Fordert den User auf eine Zeichenfolge einzugeben
set/A C=%A%+%B%	/A gibt an, dass die Zeichenfolge rechts vom = ein numerischer Ausdruck ist, der ausgewertet wird. in C wird das Ergebnis von A+B gespeichert
echo %VAR%	Ausgabe einer Variable → Text
echo %USERNAME%	Gibt den Usernamen des ausführenden Benutzers aus
REM	Definiert einen Kommentar

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_09:1_09_01

Last update: **2018/01/20 17:31**



Benutzerverwaltung

Microsoft Windows ist ein Multi-User Betriebssystem. Was ist ein Benutzer? Was ist eine Gruppe? Welche Rolle spielt die Sicherheitsrichtlinie?

BENUTZER

SID

Jeder Benutzer wird durch eine Nummer, einer SID (Security Identifier) eindeutig gekennzeichnet und erhält ein eigenes Profil unter `c:\users\%username%`.

Mithilfe von SIDs ist es u.a. möglich Benutzer umzubenennen, ohne Veränderung seiner Zugriffsrechte. Selbst wenn das Administratorkonto umbenannt wird, so hat dieser immer die SID mit der Endung 500. Welcher User welche SID verwendet kann in der CMD oder mit PowerShell eingesehen werden:

Befehl für die PowerShell:

```
PS C:\> get-wmiobject win32_useraccount

AccountType : 512
Caption     : SERVER01\Administrator
Domain      : SERVER01
SID         : S-1-5-21-140281148-68646805-4244902722-500
FullName    :
Name        : Administrator

AccountType : 512
Caption     : SERVER01\Gast
Domain      : SERVER01
SID         : S-1-5-21-140281148-68646805-4244902722-501
FullName    :
Name        : Gast
```

Befehl für die CMD:

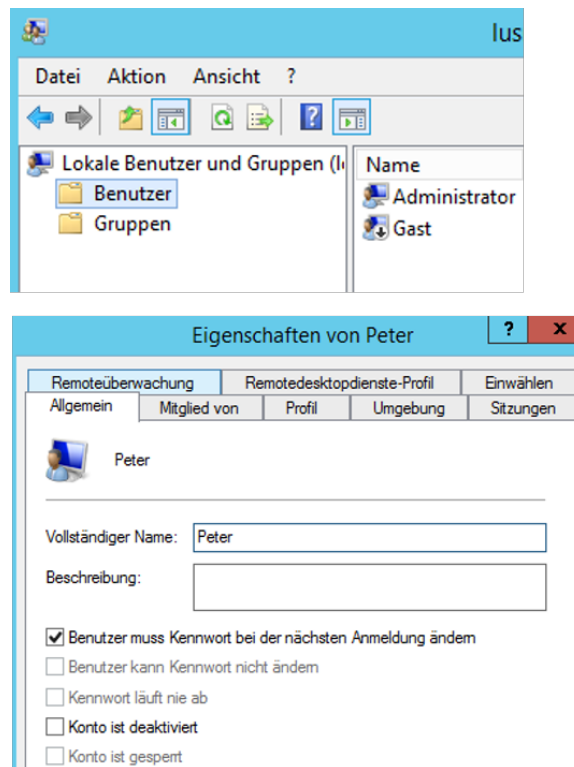
```
wmic useraccount get name,sid
```

Kennwörter/Passwörter

Kennwörter werden in der SAM (Security Account Manager) Datenbank gespeichert. Diese Datenbank kann im laufenden Betrieb (mit Bordmitteln) nicht eingesehen werden. Die Kennwörter werden als Hashwert gespeichert, d.h. nicht im Klartext.

Anlegen von Lokalen Benutzern

Dies ist grafisch mit lusrmgr.msc oder mithilfe des Befehls net user möglich.



```
net user Max 'Pa$$w0rd' /add
```

Massenimport von Usern

Hier am Beispiel einer Textdatei users.txt mit einer Auflistung von Vornamen:

The screenshot shows a Windows environment. On the left, a text editor window titled 'users.txt' contains a list of names: leo, sandra, patrick, karl, christian, hans, daniel, christopher, hannes, and christine. On the right, a command prompt window shows the execution of a batch script. The script uses a FOR loop to read names from 'users.txt' and execute the 'net user' command for each name with the password 'Pa\$\$w0rd'. The output shows successful execution for 'leo', 'sandra', 'patrick', and 'karl'. Below this, a PowerShell command is shown: 'PS C:\> get-content .\users.txt | ForEach-Object -Process {net user \$_ /delete}'. The output shows successful execution for three users. An arrow points to the '/delete' parameter, with the text 'oder /add' (or /add) next to it, indicating that the command can be modified to add users instead of deleting them.

```
C:\>FOR /F %i in (users.txt) DO NET USER %i Pa$$w0rd /add

C:\>NET USER leo Pa$$w0rd /add
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.

C:\>NET USER sandra Pa$$w0rd /add
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.

C:\>NET USER patrick Pa$$w0rd /add
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.

C:\>NET USER karl Pa$$w0rd /add
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.

PS C:\> get-content .\users.txt | ForEach-Object -Process {net user $_ /delete}
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.
Der Befehl wurde erfolgreich ausgeführt.
```

GRUPPEN

Bei einer Gruppe handelt es sich um eine Sammlung von Benutzer- und Computerkonten, Kontakten sowie weiteren Gruppen, die als einzelne Einheit verwaltet werden können. Gruppen findet man ebenfalls in lusrmgr.msc bzw. auch mit net localgroup.

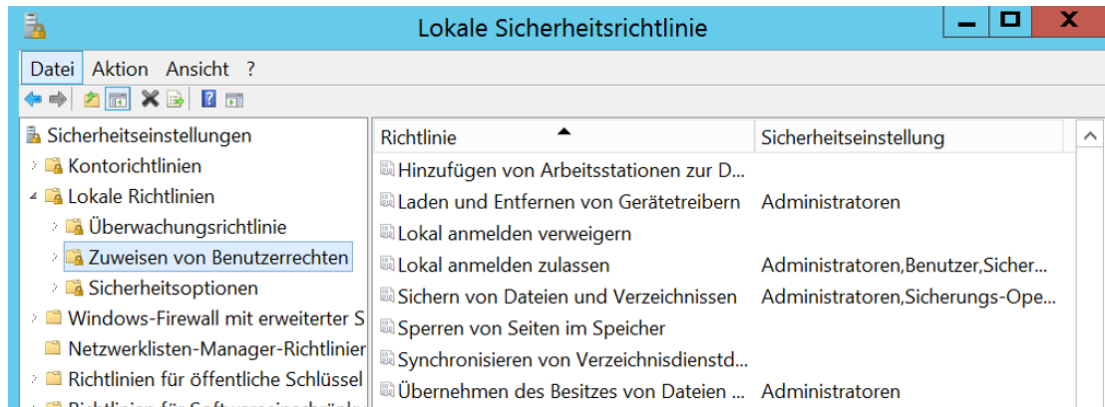
Lokale Benutzer und Gruppen	
Name	Beschreibung
Administratoren	Administratoren haben uneingeschränkten Vollzugriff auf den Computer bzw. die
Benutzer	Benutzer können keine zufälligen oder beabsichtigten Änderungen am System durchführen
Distributed COM-Benutzer	Mitglieder dieser Gruppe können Distributed-COM-Objekte auf diesem Computer verwenden
Druck-Operatoren	Mitglieder dieser Gruppe können Drucker in der Domäne verwalten.
Ereignisprotokollleser	Mitglieder dieser Gruppe dürfen Ereignisprotokolle des lokalen Computers lesen

Hier wird der Benutzer admin01 der Gruppe Administratoren hinzugefügt:

```
net localgroup administratoren admin01 /add
```

SICHERHEITSRICHTLINIEN

Wozu das Ganze? Gruppen, Benutzer? Nun, es ist wichtig zu unterscheiden, wer, was, wann, wo am System tun darf oder nicht. Und dies regelt die Sicherheitsrichtlinie, welche unter secpol.msc zu finden ist.



Fügen Sie einen Benutzer in die Gruppe der Administratoren hinzu, so darf dieser laut der Liste Gerätetreiber installieren oder auch Dateien sichern. Würde es keine Gruppen(-richtlinien) geben, so müsste man bei jedem einzelnen Benutzer jedes einzelne Recht hinzufügen oder entfernen. Mithilfe von Gruppen braucht man dies nur einmal für die Gruppe und kann später alle gewünschten Benutzer in diese Gruppe hinzufügen. Somit spart man sehr viel Zeit als IT-Administrator.

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_09:1_09_02

Last update: **2018/01/20 17:31**



Dateimanagement

Eine Hauptaufgabe des Betriebssystems ist die Verwaltung der Daten. Dabei werden Daten in sogenannten **Dateien** zusammengefasst, die auf Festplatten und anderen Speichermedien abgespeichert werden können. Eine Datei lässt sich mit dem Inhalt einer Karteikarte vergleichen.

Mehrere Dateien („Karteikarten“) werden in einem Verzeichnis (directory) abgelegt. Ein Verzeichnis ist vergleichbar mit einer Schachtel, in der verschiedene Karteikarten untergebracht werden können. Selbstverständlich ist es auch möglich, in einer Schachtel mehrere kleinere Schachteln unterzubringen (Unterverzeichnisse - subdirectory) usw.

Klarerweise entsteht dadurch ein baumartiges System, weshalb man dieses auch als „Tree“ bezeichnet. Die größte Schachtel, die alle anderen enthält bezeichnet man als **Hauptverzeichnis** oder **Root** (Wurzel).

Dateiformate

Die Art und Weise, wie Informationen innerhalb einer Datei gespeichert werden, und wie diese zu interpretieren sind, wird als Dateiformat bezeichnet. Um den Inhalt einer Datei wieder benutzen oder weiterverwenden zu können, muss bekannt sein, auf welche Weise und in welcher Reihenfolge die Informationen in der Datei abgelegt wurden.

Für unterschiedliche Inhalte und Einsatzzwecke gibt es zahlreiche Methoden zur Speicherung in Dateien, die unter dem Oberbegriff **Dateiformate** zusammengefasst werden. Um also z.B. den Inhalt eines einfachen Briefes in einer Datei abzulegen, wird ein auf Textspeicherung ausgerichtetes Format verwendet, während bei der Speicherung eines Bildes ein entsprechendes Grafikformat verwendet wird.

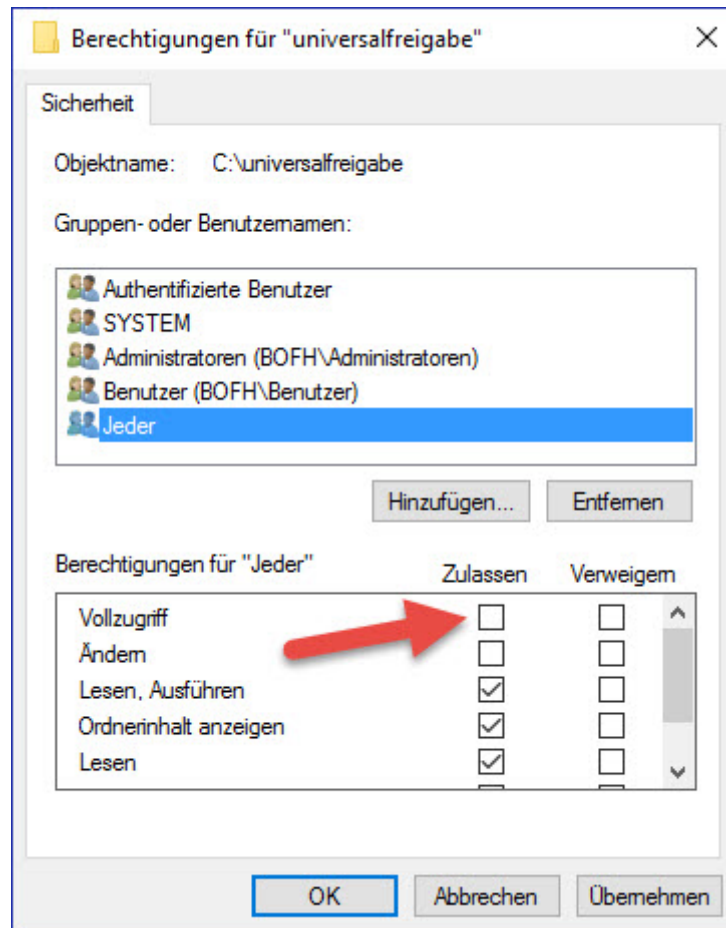
Vor allem bei Microsoft-Betriebssystemen hat es sich eingebürgert, einen Hinweis auf das verwendete Dateiformat durch einen Zusatz am jeweiligen Namen der Datei anzubringen. Diesen Hinweis nennt man **Dateiendung** und wird durch einen **Punkt** vom Dateinamen getrennt.

Übersicht über einige Standarderweiterungen

für ausführbare Dateien	
EXE	ausführbare Datei
BAT	Batch-File
programmspezifische Erweiterungen	
DOC	formatiertes Dokument
TXT	Textdatei ohne Sonderzeichen
SYS	System(Programm)datei
DBF	Datenbankfile
...	...

Dateirechte

Da nicht jeder Benutzer immer alle Rechte auf einem Rechner haben darf/soll/muss, gibt es im Dateisystem (z.B. NTFS) die Rechte für die jeweiligen Benutzer bzw. Gruppen zu definieren. Diese Dateirechte sind die Sicherheitseinstellungen, die man auf einer NTFS-Partition einem Dateiojekt vergibt. Diese werden üblicherweise im Kontextmenü des Objektes unter Eigenschaften > Sicherheitseinstellungen vergeben:



Es gibt die folgenden Rechte in der Registerkarte Sicherheit bei einem Dateiojekt

Berechtigung	Rechte
Vollzugriff / Full Control	Alle
Ändern / Modify	Alle, außer Berechtigungen ändern und Besitzerrechte übernehmen
Lesen & Ausführen / Read & Execute	Datei öffnen und lesen, ausführbare Dateien und Batchdateien starten
Ordnerinhalt auflisten / List Folder Contents	Nur bei Ordner: Lesen und Lesen & Ausführen
Lesen / Read	Datei öffnen und lesen
Schreiben / Write	Datei ändern oder neu erzeugen
Spezielle Berechtigungen	Siehe unten

Kopieren / Verschieben von Dateien

Wenn eine Datei kopiert wird, wird sie am Zielort neu erstellt und erbt daher die Berechtigungen des Ordners, in den sie kopiert wurde. Beim Verschieben innerhalb einer Partition behält die Datei Ihre Ursprungsrechte.

Will man Dateien verschieben und Berechtigungen des Zielordners annehmen lassen, kopiert man also am Besten und löscht dann die Ursprungsdaten.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_09:1_09_03

Last update: **2018/01/20 17:32**



Sichern und Wiederherstellen in Windows

Ein Windows 10 Backup könnt ihr mit integrierten Backup-Tools im Handumdrehen erstellen, eure persönlichen Daten durch eine Sicherung schützen und ein komplettes Windows-Systemabbild mit Bordmitteln erstellen.

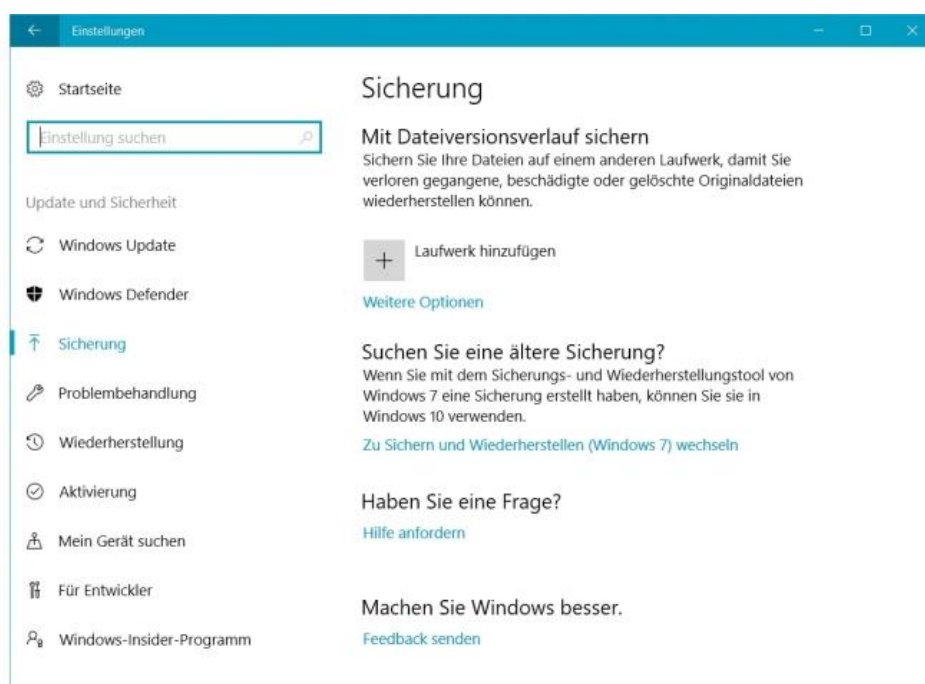
Mit den Windows 10-Bordmitteln könnt ihr bei einem Defekt der Festplatte nicht nur einzelne Daten, sondern euer komplettes Windows-System wiederherstellen. Außerdem könnt ihr mit den Windows-Systemprogrammen eure Daten automatisch sichern.

Hier sind die einzelnen Varianten beschrieben:

1) Backup erstellen und einzelne Dateien sichern

Mit den folgenden Schritten könnt ihr einzelne Ordner und Dateien, etwa Bilder, Videos und Dokumente, automatisch sichern und einzelne Dateien im Fehlerfall wiederherstellen:

- Öffnet unten links das vierkachelige Windows-Startmenü und klickt auf den Reiter „Einstellungen“.
- Wählt im neuen Fenster das Feld „Update und Sicherheit“ und klickt anschließend auf die Kategorie „Sicherheit“.
- Klickt auf „Laufwerk hinzufügen“ und Windows listet euch alle verfügbaren Datenträger aus. Wählt die Festplatte oder den USB-Stick aus, auf dem eure Daten gesichert werden sollen.
- Klickt danach auf „Weitere Optionen“, wo ihr über „Ordner hinzufügen“ weitere Ordner und Daten dem Backup hinzufügen könnt. Über das Drop-Down-Menü bei „Meine Daten sichern“ könnt ihr außerdem auswählen, ob und wie oft eure Daten automatisch gesichert werden sollen.
- Schießt die Datensicherung mit einem Klick auf „Jetzt sichern“ ab.

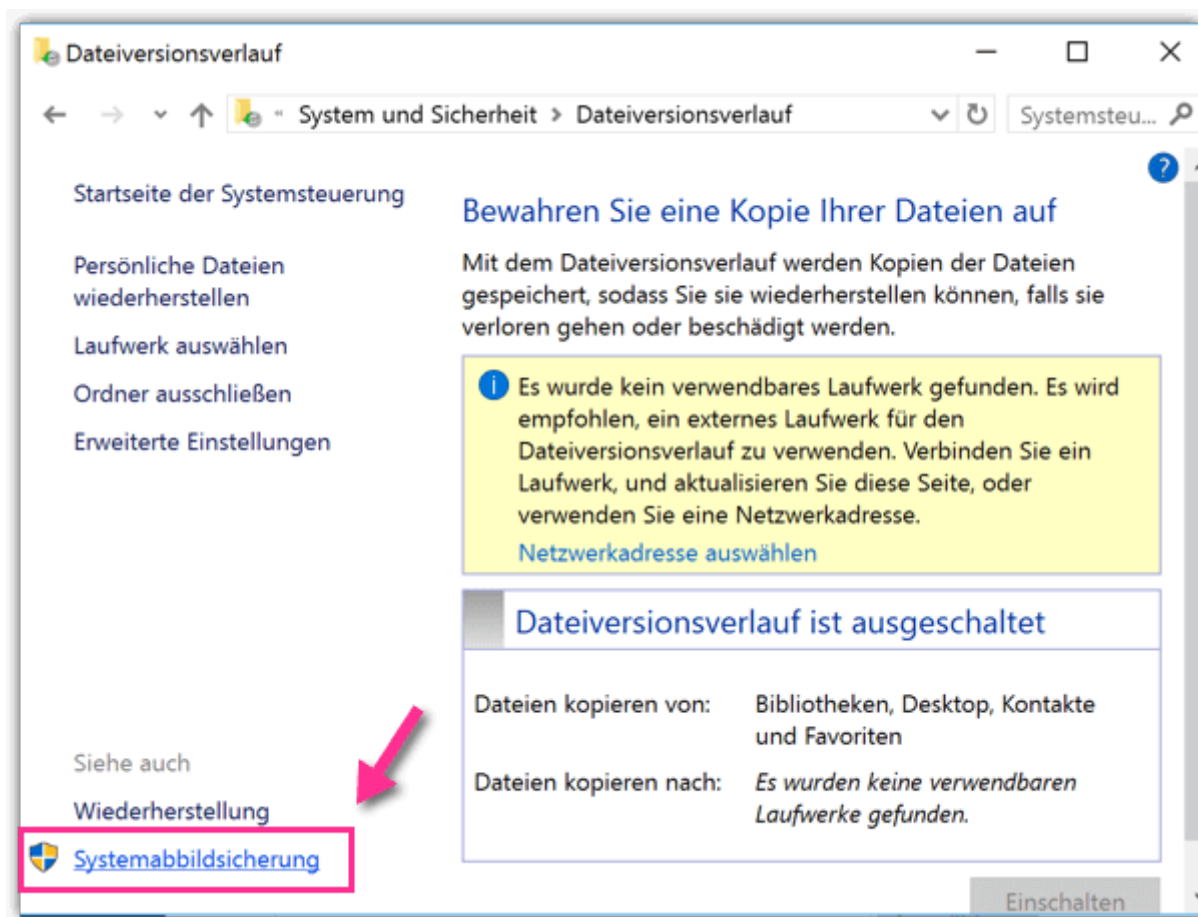


2) Komplettes Systemabbild mit Bordmitteln erstellen

Wollt ihr aber euer komplettes System absichern und ein Windows 10-Systemabbild erstellen, so sind folgende Schritte notwendig. Damit kann man nicht nur einzelne Dateien sondern auch das komplette Betriebssystem im Fehlerfall wiederherstellen.

Achtung!!!: Speichert das Backup nie auf das Systemlaufwerk, denn im Falle eines Festplattendefekts hilft das beste Backup nichts!! Als Speicherort eignet sich am besten eine externe Festplatte oder ein Serverlaufwerk mit genügend Speicherplatz.

- Navigiert, wie oben beschrieben, erneut in das „Weitere Optionen“-Menü.
- Scrollt in den Sicherungsoptionen bis an das Ende der Seite und klickt auf „Siehe erweiterte Einstellungen“.
- Wählt im neu geöffneten Fenster unten links „Systemabbildsicherung“ und anschließend „Systemabbild erstellen“ aus.
- Wählt die Festplatte aus, auf dem das Systemabbild erstellt werden soll und bestätigt mit „Weiter“.
- Windows zeigt euch an, welche Laufwerke mit dem Backup gesichert werden. Schließt den Vorgang mit „Sicherung starten“ ab



3) Alternative Backup-Methoden

Neben den Windows-Bordmitteln könnt ihr für eure Datensicherung auch auf verschiedene Software-Lösungen zurückgreifen.

- [Acronis](#)
- [Duplicati](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_09:1_09_04

Last update: **2018/01/20 17:32**



LINUX

Linux ist ein freies Multiplattform-Mehrbenutzer-Betriebssystem, das den Linux-Kernel enthält. Im praktischen Einsatz werden meist sogenannte Linux-Distributionen genutzt, in denen der Linux-Kernel und verschiedene Software zu einem fertigen Paket zusammengestellt sind.

Das wichtigste gleich vorweg, in Linux ist alles eine Datei -> Everything is a file.

Everything is a file beschreibt eine der definierenden Eigenschaften von Unix und seinen Abkömmlingen, demnach Ein-/Ausgabe-Ressourcen wie Dateien, Verzeichnisse, Geräte (z. B. Festplatten, Tastaturen, Drucker) und sogar Interprozess- und Netzwerk-Verbindungen als einfache Byteströme via Dateisystem verfügbar sind

- [Aufbau des Betriebssystems](#)
- [Benutzer](#)
- [Dateimanagement](#)
- [Dateirechte](#)
- [Inodes](#)
- [Distributionen und Desktops](#)
- [Konsole/Bash/Terminal](#)
- [Shell Scripts](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10

Last update: **2018/01/20 17:34**

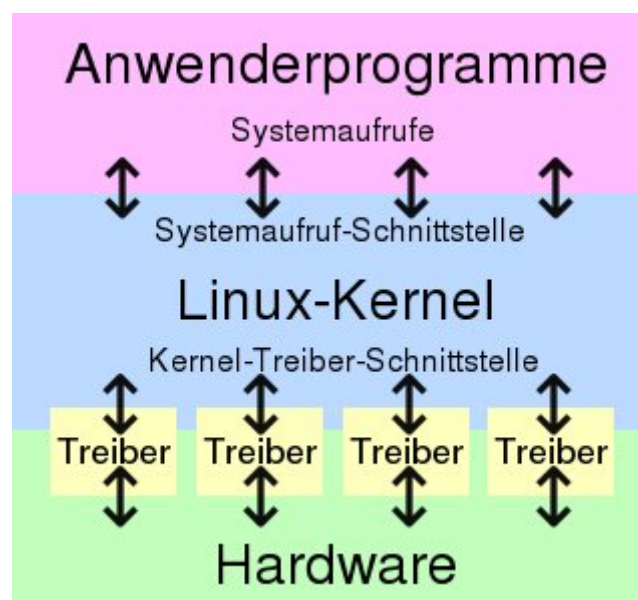


Aufbau des Betriebssystems

Das zentrale Kernstück des Betriebssystems, der Linux-Kernel (meist nur Kernel genannt) bildet eine Trennschicht zwischen Hardware und Anwenderprogrammen. Das heißt, wenn ein Programm auf ein Stück Hardware zugreifen will, so kann es niemals direkt darauf zugreifen, sondern nur über das Betriebssystem.

Dazu bedient sich das Programm der **Systemaufrufe**. Über den Systemaufruf teilt das Anwenderprogramm dem Betriebssystem mit, dass es etwas zu tun gibt. Will etwa ein Programm eine Zeile Text auf dem Bildschirm ausgeben, so wird ein Systemaufruf gestartet, dem der Text übergeben wird. Das Betriebssystem erst schreibt ihn auf den Bildschirm.

Auf der anderen Seite muss das Betriebssystem die Möglichkeit haben, mit den einzelnen Hardware-Komponenten zu sprechen. Mittels seiner **Treiberschnittstelle** spricht es spezielle Geräte-Treiber an. Erst die Treiber kommunizieren dann direkt mit den Geräten.



Zu den **Anwenderprogrammen** zählen alle von uns gestarteten Programme (Videoplayer, Webbrowser ...), wie auch die grafische Oberfläche des Betriebssystems, das Desktop-Environment. Letzteres ist nicht ein Programm, sondern eine Sammlung von Programmen, die zusammen die gewohnten Funktionalitäten beisteuern.

Ein ganz spezielles Anwenderprogramm ist die Shell - die „Benutzeroberfläche“. Es existieren viele verschiedene Shells - wir werden hier mit der Bash (Bourne again shell) arbeiten. Diese ist die Standardshell auf Linuxsystemen. Alle Shells stellen dem Benutzer eine Kommandozeile zur Verfügung, mit der Befehle eingegeben werden können, die direkt als Systemaufrufe an das Betriebssystem weitergeleitet werden.

Linux ist ein **Multitasking-Betriebssystem**: das heißt, es können mehrere Prozesse - so nennt man Programme, sobald sie in den Speicher geladen sind und laufen - gleichzeitig laufen. Das bedingt, dass das System die verfügbare Rechenzeit des Prozessors in kleine Zeitscheiben aufteilt (im Millisekundenbereich), die dann den jeweiligen Prozessen zur Verfügung stehen. Diese Aufgabe übernimmt eine übergeordnete Instanz - der Scheduler. Dieser verwaltet die Zuteilung der Zeitscheiben an die verschiedenen Prozesse.

Daher kann kein Prozess die ganze Rechenleistung für sich beanspruchen und auch ein „hängender“ Prozess kann nicht das ganze System lahmlegen.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_01

Last update: **2018/01/20 17:34**



Benutzer

Linux ist auch ein **Multius**er-System, das heißt, es können mehrere Benutzer an verschiedenen Terminals auf dem selben Rechner arbeiten. Dazu ist es natürlich notwendig, dass jeder Benutzer eindeutig identifiziert ist. Die User (engl., Benutzer) werden zwar mit ihren Namen verwaltet, intern arbeitet ein Unix-System aber mit Usernummern. Jeder Benutzer hat also eine Nummer welche UserID oder kurz UID genannt wird. Jeder Benutzer ist auch Mitglied mindestens einer Gruppe. Es kann beliebig viele Gruppen in einem System geben und auch sie haben intern Nummern (GroupID oder GID). Im Prinzip sind Gruppen nur eine Möglichkeit, noch detailliertere Einstellungsmöglichkeiten zu haben, wer was darf.

Eine spezielle Rolle hat der Benutzer mit der UserID 0 - er ist Root (engl., Wurzel). Root steht außerhalb aller Sicherheitseinrichtungen des Systems - kurz - er darf alles. Er kann mit einem Befehl das ganze System zerstören, er kann die Arbeit von Wochen und Monaten löschen usw. Aus diesem Grund meldet sich auch der Systemverwalter im Normalfall als normaler Benutzer an - zum Root-Benutzer wird er nur dann, wenn er Systemverwaltungsarbeiten abwickelt, die diese Identität benötigen.

Benutzertypen

root

Der Benutzer root ist mit allen Rechten ausgestattet, die ihm die Administration (bei Unachtsamkeit natürlich auch die Beschädigung!) des Systems erlauben. Diesem auch als Superuser bezeichneten Benutzer ist immer die UID 0 zugeordnet.

Systembenutzer

Je nach System kann eine Vielzahl von Prozessen und Diensten erwünscht sein, die bereits beim Hochfahren des Systems verfügbar sein sollen. Nicht jeder dieser Prozesse benötigt jedoch die volle Rechteeinstattung des Superusers. Man möchte natürlich so wenige Prozesse wie nur möglich unter einer root Kennung starten, da die weitreichenden Rechte solcher Prozesse unnötige Möglichkeiten für Missbrauch und Beschädigung des Systems liefern.

Ein Systembenutzerkonto ist in diesem Sinne ein Benutzerkonto, das jedoch (nahezu) ausschließlich zur Ausführung von Programmen unter einer speziellen Benutzerkennung verwendet wird. Kein menschlicher Benutzer meldet sich normalerweise unter einem solchen Konto an.

Standardbenutzerkonto

Dies ist das normale Benutzerkonto, unter welchem jeder üblicherweise arbeiten sollte.

Die zentralen Benutzerdateien

Die Dateien zur Benutzerverwaltung finden Sie unter Linux im Verzeichnis `/etc`. Es handelt sich dabei um die Dateien **`/etc/passwd`**, **`/etc/shadow`** und **`/etc/group`**.

`/etc/passwd`

Die Datei `/etc/passwd` ist die zentrale Benutzerdatenbank.

Mit `cat /etc/passwd` können Sie einen Blick in diese zentrale Benutzerdatei werfen. Hier werden alle Benutzer des Systems aufgelistet. Zu beachten ist, dass alle Benutzertypen eingetragen sind, also sowohl der Superuser `root` als auch die Standard- und Systembenutzer.

Ein Benutzerkonto in der Datei `/etc/passwd` hat generell folgende Syntax:

Benutzername : Passwort : UID : GID : Info : Heimatverzeichnis : Shell

Spalte	Erklärung
Benutzername	Dies ist der Benutzername in druckbare Zeichen, meistens in Kleinbuchstaben.
Passwort	Hier steht verschlüsselt das Passwort des Benutzers (bei alten Systemen). Meist finden Sie dort ein <code>x</code> . Dies bedeutet, dass das Passwort verschlüsselt in der Datei <code>/etc/shadow</code> steht. Es ist auch möglich, den Eintrag leer zu lassen. Dann erfolgt die Anmeldung ohne Passwortabfrage (in der Datei <code>/etc/shadow</code> muss dann an Stelle des verschlüsselten Passwortes ein <code>*</code> stehen).
UID	Die Benutzer-ID des Benutzers. Die Zahl hier sollte größer als 100 sein, weil die Zahlen unter 100 für Systembenutzer vorgesehen sind. Weiterhin muss die Zahl aus technischen Gründen kleiner als 64000 sein.
GID	Die Gruppen-ID des Benutzers. Auch hier muss die Zahl wie bei der UID kleiner als 64000 sein.
Info	Hier kann weitere Information vermerkt werden, wie z.B. der vollständige Name des Benutzers und persönliche Angaben (Telefonnummer, Abteilung, Gruppenzugehörigkeit u.ä.).
Heimatverzeichnis	Das Heimatverzeichnis des Benutzers bzw. das Startverzeichnis nach dem Login.
Shell	Die Shell, die nach der Anmeldung gestartet werden soll. Bleibt dieses Feld frei, dann wird die Standardshell <code>/bin/sh</code> gestartet.

Hier ein Beispiel für einen Systembenutzer:

`uucp:x:10:14:Unix-to-Unix CoPy system:/etc/uucp:/bin/bash`

Der Benutzer heißt `uucp`, das Passwort ist in der Datei `/etc/shadow` gespeichert (`x`), die UID ist 10, die GID 14, als erläuternde Bezeichnung trägt der Benutzer den Namen „Unix-to-Unix CoPy system“, das Startverzeichnis nach der Anmeldung ist `/etc/uucp`, und die vorgeschlagene Shell ist die `bash`.

An dieser Stelle sei nochmals darauf hingewiesen, dass die meisten Linux-Distributionen komfortable Werkzeuge zur Benutzerverwaltung mitliefern und es auch eine Reihe von Befehlen gibt, die für die Benutzerverwaltung verwendet werden können

/etc/shadow

Bei früheren Versionen von Linux speicherte man die die Passwörter direkt in die passwd-Datei. Allerdings war dies durch einen sogenannten Wörterbuchangriff und der beispielsweise mit Hilfe des Programmes crypt möglich, diese Passwörter in vielen Fällen zu entschlüsseln und auszulesen. Deshalb hat man die Datei /etc/shadow eingeführt, in der die Angaben über die Passwörter durch ein spezielles System besser geschützt werden.

Der Eintrag in diese Datei erfolgt nach einem ähnlichen Schema, wie in der Datei /etc/passwd:

Benutzername : Passwort : DOC : MinD : MaxD : Warn : Exp : Dis : Res

Benutzername	Dies ist der Benutzername in druckbaren Zeichen, meistens in Kleinbuchstaben.
Passwort	Hier steht verschlüsselt das Passwort des Benutzers. Wenn hier ein * oder ! steht, dann bedeutet dies, dass kein Passwort vorhanden bzw. eingetragen ist.
DOC	Day of last change: der Tag, an dem das Passwort zuletzt geändert wurde. Besonderheit hier: Der Tag wird als Integer-Zahl in Tagen seit dem 1.1.1970 angegeben.
MinD	Minimale Anzahl der Tage, die das Passwort gültig ist.
MaxD	Maximale Anzahl der Tage, die das Passwort gültig ist.
Warn	Die Anzahl der Tage vor Ablauf der Lebensdauer, ab der vor dem Verfall des Passwortes zu warnen ist.
Exp	Hier wird festgelegt, wieviele Tage das Passwort trotz Ablauf der MaxD noch gültig ist.
Dis	Bis zu diesem Tag (auch hier wird ab dem 1.1.1970 gezählt) ist das Benutzerkonto gesperrt
Res	Reserve, dieses Feld hat momentan keine Bedeutung.

Es folgt wieder ein Beispiel:

```
selflinux:/heSIGnYDr6MI:11995:1:99999:14:::
```

Der Benutzer heißt selflinux, das Passwort lautet verschlüsselt „/heSIGnYDr6MI“. Es wurde zuletzt geändert, als 11995 Tage seit dem 1.1.1970 vergangen waren. Das Passwort ist minimal einen Tag gültig, maximal 99999 Tage (was man als immer deuten kann - 99999 Tage sind ca. 274 Jahre). Es soll ab 14 Tage vor Ablauf des Passwortes gewarnt werden. Die anderen Werte sind vom Administrator nicht definiert und bleiben daher leer.

/etc/group

In dieser Datei finden Sie die Benutzergruppen und ihre Mitglieder. In der Datei /etc/passwd wird mit der GID eigentlich schon eine Standardgruppe für den Benutzer festgelegt. In der /etc/group können Sie weitere Gruppenzugehörigkeiten definieren. Das hat in der Praxis vor allem in Netzwerken eine große Bedeutung, weil Sie so in der Lage sind, z.B. Gruppen für Projekte oder Verwaltungseinheiten zu bilden. Für diese Gruppen kann man dann entsprechend die Zugriffsrechte einstellen. Dies hat dann wiederum den Vorteil, dass man die Daten gegen eine unbefugte Benutzung absichern kann.

Der Eintrag einer Gruppe in die Datei sieht so aus:

Gruppenname : Passwort : GID : Benutzernamen (Mitgliederliste)

Gruppenname	Der Name der Gruppe in druckbare Zeichen, auch hier meistens Kleinbuchstaben.
Passwort	Die Besonderheit hier ist folgende: Wenn das Passwort eingerichtet ist, können auch Nichtmitglieder der Gruppe Zugang zu den Daten der Gruppe erhalten, wenn ihnen das Passwort bekannt ist. Ein x sagt hier aus, dass das Passwort in /etc/gshadow abgelegt ist. Der Eintrag kann auch entfallen, dann ist die Gruppe nicht durch ein Passwort geschützt. In diesem Fall kann jedoch auch kein Benutzer in die Gruppe wechseln, der nicht in diese Gruppe eingetragen ist.
GID	Gruppen-ID der Gruppe
Benutzernamen	hier werden die Mitglieder der Gruppe eingetragen. Diese sind durch ein einfaches Komma getrennt.

Für einen korrekten Eintrag in die /etc/group reicht eigentlich der Gruppenname und die GID aus. Damit ist die Gruppe dem System bekannt gemacht. Die Felder für das Passwort und die Benutzernamen können frei bleiben.

Soll der Benutzer nur in seiner Standardgruppe bleiben, ist kein Eintrag in die /etc/group notwendig. Hier reicht der Eintrag in die /etc/passwd völlig aus, weil dort die Standardgruppe schon mit angegeben wird. Nur wenn der Benutzer in weiteren bzw. mehreren Gruppen Mitglied sein soll, muss dies in die /etc/group-Datei eingetragen werden. Für Passwörter gilt das oben in der Tabelle Gesagte.

Hier sehen Sie ein Beispiel für einen Eintrag:

```
dialout:x:16:root,tatiana,steuer,selflinux
```

Sie sehen eine Gruppe mit der GID „16“ und den Namen dialout. (Zur Information: dialout erlaubt es normalen Benutzern einen ppp-Verbindungsaufbau zu starten, normalerweise hat nur root dieses Recht). Das x bedeutet hier, dass das Passwort in /etc/shadow abgelegt ist. Da in /etc/gshadow hier bei Passwort ein * steht, ist also kein Passwort für die Gruppe vorhanden (Das bedeutet wiederum, dass nur die eingetragenen Mitglieder Zugang zu dieser Gruppe haben). Mitglieder der Gruppe sind: root, tatiana, steuer, selflinux.

Benutzerklassen: user, group und others

Aus der Sicht des Systems existieren drei Benutzerklassen, wenn entschieden werden soll, ob die Berechtigung für einen Dateizugriff existiert oder nicht. Soll beispielsweise eine Datei gelöscht werden, so muss das System ermitteln, ob der Benutzer, welcher die Datei löschen möchte, das erforderliche Recht besitzt:

```
user@linux ~$ rm testdatei rm: Entfernen (unlink) von „testdatei“ nicht möglich: Keine Berechtigung
```

In diesem Fall wurde dem rm Kommando der beabsichtigte löschende Zugriff auf die Datei verwehrt - der ausführende Benutzer hatte nicht das Recht, die Datei zu löschen. Um diese Entscheidung zu treffen, verwendet das System das Konzept der Benutzerklassen. Drei Benutzerklassen werden unterschieden: user, group und others. Jede dieser Benutzerklassen ist wiederum in ein Lese-, Schreib- und Ausführrecht unterteilt. Diese werden im Folgenden als Berechtigungsklassen bezeichnet. Somit ergibt sich folgende Körnung für die einfachen Zugriffsrechte einer Datei:

Recht	Beschreibung
u ser-read	Leserecht für Dateieigentümer
u ser-write	Schreibrecht für Dateieigentümer
u ser-execute	Ausführrecht für Dateieigentümer
g roup-read	Leserecht für Gruppe des Dateieigentümers
g roup-write	Schreibrecht für Gruppe des Dateieigentümers
g roup-execute	Ausführrecht für Gruppe des Dateieigentümers
o ther-read	Leserecht für alle anderen Benutzer
o ther-write	Schreibrecht für alle anderen Benutzer
o ther-execute	Ausführrecht für alle anderen Benutzer

Benutzerklassen sind also eng mit der Eigentümerschaft von Dateien verbunden. Jede Datei und jedes Verzeichnis ist sowohl einem Benutzer (einer UID) als auch einer Gruppe (einer GID) zugeordnet. UID und GID gehören zur elementaren Verwaltungsinformation von Dateien und Verzeichnissen und werden in der sogenannten Inode gespeichert.

Beim Zugriff auf eine Datei werden nun UID und GID des zugreifenden Prozesses mit UID und GID der Datei verglichen. Ist other-read gesetzt, darf jeder Benutzer lesend zugreifen und ein weiterer Vergleich erübrigt sich. Ist lediglich group-read gesetzt, muss der Zugreifende mindestens der Gruppe des Dateieigentümers angehören, d.h. eine identische GID aufweisen. Ist ausschließlich user-read gesetzt, so darf nur der Eigentümer selbst die Datei lesen. root ist von dieser Einschränkung freilich ausgenommen. („Ich bin root, ich darf das!“). Von sehr speziellen Ausnahmen abgesehen, die sich außerhalb der hier besprochenen Rechteklassen bewegen, ist root in seinen Aktionen in keinerlei Weise eingeschränkt.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_02

Last update: **2018/01/20 17:35**



Dateimanagement

Nachdem unter Linux das Prinzip **Everything is a file** gilt, werden hier die Besonderheiten von Dateien beschrieben.

Dateien

Datei- und Verzeichnisnamen können bis zu 255 Zeichen lang sein. Dabei wird in jedem Fall zwischen Groß- und Kleinschreibung unterschieden. Die Dateinamen

- DATEI
- datei
- Datei

bezeichnen drei unterschiedliche Dateien. Ein Dateiname darf beliebig viele Punkte enthalten, also zum Beispiel auch Datei.Teil.1.txt. Ein Punkt gilt als normales Zeichen in einem Dateinamen. Dateien, die mit Punkt beginnen, gelten als versteckt und werden normalerweise nicht angezeigt - zum Beispiel .datei. Das Zeichen zum Trennen von Verzeichnis- und Dateinamen ist der Slash („/“) statt dem Backslash („\\“) bei Windows.

Es gibt verschiedene Dateiarten: (in Klammer die offizielle Darstellung, wie sie symbolisiert werden)

- Normale Dateien (-)
- Verzeichnisse (d)
- Symbolische Links (l)
- Blockorientierte Geräte (b)
- Zeichenorientierte Geräte (c)
- Named Pipes (p)

Wir sehen hier schon, dass auch Verzeichnisse bloß eine bestimmte Dateiart sind. Eine spezielle nämlich, in der andere Dateien aufgelistet sind. Mit einem Dateibrowser (von Windows kennen wir „Explorer“, bei Apple den „Finder“) sehen wir uns immer nur genau diese Verzeichnisse an, sofern wir nicht mittels verschiedener Plugins die Dateien selbst auswerten und Textdokumente, Bilder anzeigen oder Videos und Musik wiedergeben.

In einem Unix-Dateisystem hat jede einzelne Datei jeweils einen Eigentümer und eine Gruppenzugehörigkeit. Neben diesen beiden Angaben besitzt jede Datei noch einen Satz Attribute, die bestimmen, wer die Datei wie benutzen darf. Diese Attribute werden dargestellt als „rwx“. Dabei steht r für lesen (read), w für schreiben (write) und x für ausführen (execute).

Das Dateisystem

Das Dateisystem ist die Ablageorganisation auf einem Datenträger eines Computers. Um die Funktionsweise zu verstehen, betrachten wir einen Datenträger, die Festplatte, näher:

Die Festplatte besteht aus mehreren Scheiben mit einer magnetisierbaren Oberfläche, auf die die

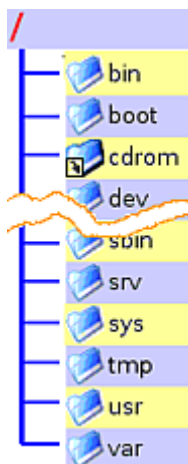
Schreibköpfe unsere Daten als Einsen (ein) und Nullen (aus) abspeichern. Um diese aber vernünftig adressieren zu können, benutzen wir Dateisysteme. Ein solches teilt die Festplatte (eigentlich die „Partition“, denn die Festplatte wird häufig in mehrere Partitionen aufgeteilt, die dann unabhängig formatiert werden können) in kleine Einheiten, die „Blöcke“, welche aus Performancegründen häufig noch zu „Clustern“ zusammengefasst werden.

Der Block (oder Cluster) ist dann die kleinste Einheit, in die eine Datei geschrieben wird, jede Datei benötigt dadurch immer diesen Speicherplatz (oder ein vielfaches) auf der Festplatte.

Von Windows kennen wir NTFS und FAT32, bzw. Apple-Benutzer werden schon von HFS+ gehört haben. Unter Linux werden meist ext2, ext3 oder ext4 (Second, Third bzw. Fourth Extended File System) verwendet. „ext3“ unterscheidet sich von „ext2“ nur dadurch, dass zusätzlich ein „Journal“ geschrieben wird, welches bei Systemabstürzen eine zuverlässige Wiederherstellung möglich macht. „ext4“ ist eine performantere Weiterentwicklung von „ext3“ und heute Standard. Daneben gibt es gelegentlich noch ReiserFS, XFS oder JFS, aber die Wahl des Dateisystems bestimmt tatsächlich immer das Abwägen zwischen höherer Sicherheit und schnellerer Schreibgeschwindigkeit - mit oder ohne Journal.

Verzeichnisstruktur

Das Dateisystem beginnt mit einem Wurzelverzeichnis (auch Rootverzeichnis genannt - /). Es enthält im Regelfall keine Dateien, sondern nur die folgenden Verzeichnisse (Ubuntu):



/bin

Von: binaries (Programme); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält für Linux unverzichtbare Programme; diese Programme können im Gegensatz zu /sbin von allen Benutzern ausgeführt werden; /bin darf keine Unterverzeichnisse enthalten.

/boot

Muss bei Systemstart vorhanden sein; Enthält zum Booten benötigte Dateien.

/dev

Von devices (Geräte); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält alle Gerätedateien, über die die Hardware im Betrieb angesprochen wird

/etc

Von: et cetera („alles übrige“), später auch: editable text configuration (änderbare Text Konfiguration); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält Konfigurations- und Informationsdateien des Basissystems.

- /etc/init.d: dort liegen alle Start- und Stopskripte
- /etc/opt: Verzeichnisse und Konfigurationsdateien für Programme in /opt
- /etc/network: Verzeichnisse und Konfigurationsdateien des Netzwerkes
-

/home

Von: home-directory (Heimatverzeichnis); enthält pro Benutzer ein Unterverzeichnis; jedes Verzeichnis wird nach dem Anmeldenamen benannt

/lib

Von: libraries (Bibliotheken); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält unverzichtbare Bibliotheken fürs Booten und die dynamisch gelinkten Programme des Basissystems;

/lost+found

(verloren und gefunden); Dateien und Dateifragmente, die beim Versuch, ein defektes Dateisystem zu reparieren, übrig geblieben sind.

/media

Für (Speicher-)Medien. Enthält Unterverzeichnisse, welche als mount- oder Einhängepunkte für transportable Medien wie z.B. externe Festplatten, USB-Sticks, CD-ROMs, DVDs und andere Datenträger dienen. Ubuntu legt hier auch die Einhängepunkte für Partitionen an. Unterverzeichnisse sind u.a.:

- /media/floppy: Einhängepunkt für Disketten
- /media/cdrom0: Einhängepunkt für CD-ROMs

/mnt

Von: mount (eingehängt); normalerweise leer; kann für temporär eingehängte Partitionen verwendet werden. Für Datenträger, die hier eingehängt werden, wird im Gegensatz zu /media kein Link auf dem Desktop angelegt

/opt

Von: optional; ist für die manuelle Installation von Programmen gedacht, die ihre eigenen Bibliotheken mitbringen und nicht zur Distribution gehören;

/proc

Von: processes (laufende Programme); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält Schnittstellen zum aktuell geladenen Kernel und seinen Prozeduren; Dateien lassen sich mittels cat auslesen; Beispiele: version (Kernelversion), swaps (Swapspeicherinformationen), cpuinfo, interrupts, usw.;

/root

Ist das Homeverzeichnis des Superusers (root). Der Grund, wieso sich das /root-Verzeichnis im Wurzelverzeichnis und nicht im Verzeichnis /home befindet, ist, dass das Homeverzeichnis von Root immer erreichbar sein muss, selbst wenn die Home-Partition aus irgendeinem Grund (Rettungs-Modus, Wartungsarbeiten) mal nicht eingehängt ist.

/sbin

Von: system binaries (Systemprogramme); muss bei Systemstart vorhanden sein; enthält alle Programme für essentielle Aufgaben der Systemverwaltung; Programme können nur vom Systemadministrator (root) oder mit Superuserrechten ausgeführt werden

/srv

Von: services (Dienste); Verzeichnisstruktur noch nicht genau spezifiziert; soll Daten der Dienste enthalten; unter Ubuntu in der Regel leer

/sys

Von: system; im FHS noch nicht spezifiziert; erst ab Kernel 2.6. im Verzeichnisbaum enthalten; besteht ebenso wie /proc hauptsächlich aus Kernelschnittstellen

/tmp

Von: temporary (temporär); enthält temporäre Dateien von Programmen; Verzeichnis soll laut FHS beim Booten geleert werden.

/usr

Von: user (siehe: Herkunft); enthält die meisten Systemtools, Bibliotheken und installierten Programme; der Name ist historisch bedingt - früher, als es /home noch nicht gab, befanden sich hier auch die Benutzerverzeichnisse;

- /usr/bin : Anwenderprogramme; Hier liegen die Desktopumgebungen und die dazu gehörigen Programme, aber auch im Nachhinein über die Paketverwaltung installierte Programme, wie Audacity

/var

Von variable (variabel); enthält nur Verzeichnisse; Dateien in den Verzeichnissen werden von den Programmen je nach Bedarf geändert (im Gegensatz zu /etc); Beispiele: Log-Dateien, Spielstände, Druckerwarteschlange

- /var/log : Alle Log-Dateien der Systemprogramme; Beispiele: Xorg.0.log (Log-Datei des XServer), kern.log (Logdatei des Kernels), dmesg (letzte Kernelmeldungen), messages (Systemmeldungen); Siehe auch Logdateien

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_03

Last update: **2018/01/20 17:35**



DATEIRECHTE

UNIX-Systeme wie Linux verwalten ihre Dateien in einem virtuellen Dateisystem (VFS, Virtual File System). Dieses ordnet jeder Datei über eindeutig identifizierbare Inodes unter anderem folgende Eigenschaften zu:

- Dateityp (einfache Datei, Verzeichnis, Link, ...)
- Zugriffsrechte (Eigentümer-, Gruppen- und sonstige Rechte)
- Größe
- Zeitstempel
- Verweis auf Dateinhalt

Jedes unter Linux gängige UNIX-Dateisystem (z.B. ext2/3/4, ReiserFS, xfs usw.) unterstützt diese Rechte. Gar nicht umgesetzt werden die Rechte hingegen auf VFAT-Dateisystemen; dort können Dateirechte lediglich beim Einhängen simuliert werden. Partitionen mit dem Windows-Dateisystem NTFS werden zwar in Linux standardmäßig ähnlich wie VFAT-Partitionen behandelt; mit den Mount-Optionen `permissions` und `acl` lässt sich aber auch auf NTFS-Partitionen eine echte Rechteverwaltung wie bei UNIX-Dateisystemen einrichten. Siehe hierzu Windows-Partitionen einbinden sowie NTFS-3G.

Rechte in symbolischer Darstellung

Im Terminal lassen sich die Rechte mit dem Befehl `ls -l` anzeigen. Im Folgenden sind als Beispiel die Dateirechte des Verzeichnisses `/var/mail/` dargestellt

```
ls -l /var/mail/  
drwxrwsr-x 2 root mail 4096 Apr 23  2012 /var/mail/
```

Für die Darstellung der Rechte sind die markierten Teile der Ausgabe relevant:

- Der erste Buchstabe (d) kennzeichnet den Dateityp.
- Danach folgen die Zugriffsrechte (rwxrwsr-x).
- Eigentümer der Datei
- Gruppe

Wie auch in anderen Betriebssystemen kann man verschiedene Rechte für Eigentümer (Owner) und Gruppe (Group) vergeben. Neben Eigentümer und Gruppe gibt es noch eine weitere, allgemeine Gruppe. Diese Gruppe nennt sich andere (Others).

Darstellungsarten

Neben der symbolischen Darstellung (z.B. rwxrwxr-x) gibt es auch noch eine oktale Darstellung (nach dem Oktalsystem). Die Grundrechte (Lesen, Schreiben, Ausführen) und Kombinationen daraus werden hierbei durch eine einzelne Ziffer repräsentiert und dem Eigentümer, der Gruppe und allen anderen zugeordnet. Je nach Anwendung wird dabei von unterschiedlichen Grundwerten ausgegangen und entweder Rechte gegeben oder entzogen. Bei `chmod` wird beispielsweise von der Grundeinstellung „keine Rechte“ (000) ausgegangen und Rechte gegeben, wohingegen bei `umask` von „alle Rechte

vorhanden“ (777) ausgegangen und Rechte entzogen werden. Entsprechend sind die Werte je nach Anwendung anders.

Mögliche Werte für:

Recht(e)	chmod (octal)	umask (octal)	Symbolisch	Binäre Entsprechung
Lesen, schreiben und ausführen	7	0	rwX	111
Lesen und Schreiben	6	1	rw-	110
Lesen und Ausführen	5	2	r-X	101
Nur lesen	4	3	r-	100
Schreiben und Ausführen	3	4	-wX	011
Nur Schreiben	2	5	-w-	010
Nur Ausführen	1	6	-X	001
Keine Rechte	0	7	—	000

Hier ein paar Beispiele:

- rwxrwxrwx entspricht 0777 (chmod) oder 0000 (umask): Jeder darf lesen, schreiben und ausführen.
- rwxr-xr-x entspricht 0755 (chmod) oder 0022 (umask): Jeder darf lesen und ausführen, aber nur der Dateibesitzer darf diese Datei (oder das Verzeichnis) auch verändern.

Die nachfolgenden Erklärungen beziehen sich vor allem auf Dateien vom Typ File (ohne Kennbuchstaben) und „Ordner“ (Directory, Kennbuchstabe d).

Nach dem Dateityp kommen drei Zeichengruppen zu je drei Zeichen. Diese kennzeichnen die Zugriffsrechte für die Datei bzw. das Verzeichnis. Hat der Benutzer/Gruppe/andere ein Recht, so wird der Buchstabe dafür angezeigt; ansonsten wird ein - dafür angezeigt.

In obigen Beispiel erscheint nach dem Dateityp dann die Zeichenfolge rwxrwsr-x. Wenn man diese in drei Dreiergruppen aufteilt, erhält man diese Gruppen:

- rwx: Rechte des Eigentümers
- rws: Rechte der Gruppe
- r-x: Recht von allen anderen (others)

Die folgende Tabelle erklärt die Bedeutung der einzelnen Buchstaben, Diese stehen immer in der gleichen Reihenfolge:

Symbole für Zugriffsrechte		
Zeichen	Bedeutung	Beschreibung
r	Lesen (read) Erlaubt lesenden Zugriff auf die Datei. Bei einem Verzeichnis können damit die Namen der enthaltenen Dateien und Ordner abgerufen werden (nicht jedoch deren weitere Daten wie z.B. Berechtigungen, Besitzer, Änderungszeitpunkt, Dateiinhalte etc.).	
w	Schreiben (write) Erlaubt schreibenden Zugriff auf eine Datei. Für ein Verzeichnis gesetzt, können Dateien oder Unterverzeichnisse angelegt oder gelöscht werden, sowie die Eigenschaften der enthaltenen Dateien/Verzeichnisse verändert werden.	

Symbole für Zugriffsrechte		
Zeichen	Bedeutung	Beschreibung
x	Ausführen (execute) Erlaubt das Ausführen einer Datei, wie das Starten eines Programms. Bei einem Verzeichnis ermöglicht dieses Recht, in diesen Ordner zu wechseln und weitere Attribute zu den enthaltenen Dateien abzurufen (sofern man die Dateinamen kennt ist dies unabhängig vom Leserecht auf diesen Ordner). Statt x kann auch ein Sonderrecht angeführt sein.	

Sonderrechte

Die oben gezeigten Dateirechte kann man als Basisrechte bezeichnen. Für besondere Anwendungen gibt es zusätzlich noch besondere Dateirechte. Der Einsatz dieser ist nur dann ratsam, wenn man genau weiß, was man tut, da dies unter Umständen zu Sicherheitsproblemen führen kann.

Sonderrechte		
Zeichen	Bedeutung	Beschreibung
s	Set-UID-Recht (SUID-Bit)	Das Set-UID-Recht („Set User ID“ bzw. „Setze Benutzerkennung“) sorgt bei einer Datei mit Ausführungsrechten dafür, dass dieses Programm immer mit den Rechten des Dateibesitzers läuft. Bei Ordnern ist dieses Bit ohne Bedeutung.
s (S)	Set-GID-Recht (SGID-Bit)	Das Set-GID-Recht („Set Group ID“ bzw. „Setze Gruppenkennung“) sorgt bei einer Datei mit Ausführungsrechten dafür, dass dieses Programm immer mit den Rechten der Dateigruppe läuft. Bei einem Ordner sorgt es dafür, dass die Gruppe an Unterordner und Dateien vererbt wird, die in diesem Ordner neu erstellt werden.
t (T)	Sticky-Bit	Das Sticky-Bit („Klebrig“) hat auf modernen Systemen nur noch eine einzige Funktion: Wird es auf einen Ordner angewandt, so können darin erstellte Dateien oder Verzeichnisse nur vom Dateibesitzer gelöscht oder umbenannt werden. Verwendet wird dies z.B. für /tmp.

Die Symbole für die Sonderrechte erscheinen an der dritten Stelle der Zugriffsrechte, die normalerweise dem Zeichen x (für executable) vorbehalten ist, und ersetzen ggf. dieses. Die Set-UID/GID-Rechte werden anstelle des x für den Besitzer bzw. die Gruppe angezeigt, das Sticky-Bit anstelle des x für andere. Wenn das entsprechende Ausführrecht gesetzt ist, wird ein Kleinbuchstabe verwendet, ansonsten ein Großbuchstabe.

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_04

Last update: 2018/01/20 17:35



INODES

Ein Inode (englisch index node, gesprochen „eye-node“) ist die grundlegende Datenstruktur zur Verwaltung von Dateisystemen mit unixartigen Betriebssystemen. Jeder Inode wird innerhalb einer Partition eindeutig durch seine Inode-Nummer identifiziert. Jeder Namenseintrag in einem Verzeichnis verweist auf genau einen Inode. Dieser enthält die Metadaten der Datei und verweist auf die Daten der Datei beziehungsweise die Dateiliste des Verzeichnisses.

Die Anwendungssoftware unterscheidet beim Lesen oder Schreiben von Daten nicht mehr zwischen Gerätetreibern und regulären Dateien. Durch das Inode-Konzept gilt bei den Unixvarianten alles als Datei („On UNIX systems it is reasonably safe to say that everything is a file: ...“). Dadurch unterscheiden sich solche Betriebssysteme in der Verwaltung ihres Datenspeichers von anderen Systemen wie Microsoft Windows mit NTFS, aber auch von VMS oder MVS.

Grundsätzliches

Speichert man eine Datei auf einem Computer ab, so muss nicht nur der Dateiinhalt (Nutzdaten) gespeichert werden, sondern auch Metadaten, wie zum Beispiel der Zeitpunkt der Dateierstellung oder der Besitzer der Datei. Gleichzeitig muss der Computer einem Dateinamen – inklusive Dateipfad – die entsprechenden Nutzdaten und Metadaten effizient zuordnen können. Die Spezifikation, wie diese Daten organisiert und auf einem Datenträger gespeichert werden, nennt man Dateisystem. Dabei gibt es abhängig von Einsatzbereich und Betriebssystem unterschiedliche Dateisysteme. Umgesetzt wird die Dateisystemspezifikation von einem Treiber, der wahlweise als ein Kernel-Modul des Betriebssystemkern (Kernel) oder seltener als gewöhnliches Programm im Userspace umgesetzt sein kann.

Boot-block	Super-block	Inode-Liste	Datenblöcke
------------	-------------	-------------	-------------

Dateisysteme unixoider Betriebssysteme – wie Linux und macOS – verwenden sogenannte Inodes. Diese enthalten die Metadaten sowie Verweise darauf, wo Nutzdaten gespeichert sind. An einem speziellen Ort des Dateisystems, dem Superblock, wird wiederum die Größe, Anzahl und Lage der Inodes gespeichert. Die Inodes sind durchnummeriert und an einem Stück auf dem Datenträger gespeichert. Das Wurzelverzeichnis eines Dateisystems besitzt eine feste Inodennummer. Unterordner sind „gewöhnliche“ Dateien, welche eine Liste der darin enthaltenen Dateien mit der Zuordnung der dazugehörenden Inodennummern als Nutzdaten enthalten.

Soll also beispielsweise die Datei `/bin/lis` geöffnet werden, so läuft dies, vereinfacht, wie folgt ab:

- Der Dateisystemtreiber liest den Superblock aus, dadurch erfährt er die Startposition der Inodes und deren Länge, somit kann nun jeder beliebige Inode gefunden und gelesen werden.
- Nun wird der Inode des Wurzelverzeichnisses geöffnet. Da dies ein Ordner ist, befindet sich darin ein Verweis auf die Speicherstelle der Liste aller darin enthaltenen Dateien mitsamt ihren Inodennummern. Darin wird das Verzeichnis `bin` gesucht.
- Nun kann der Inode des `bin`-Verzeichnisses gelesen werden und analog zum letzten Schritt der

Inode der Datei ls gefunden werden.

- Da es sich bei der Datei ls nicht um ein Verzeichnis, sondern um eine reguläre Datei handelt, enthält ihr Inode nun einen Verweis auf die Speicherstelle der gewünschten Daten.

Aufbau

Jedem einzelnen von einem Schrägstrich / (slash) begrenzten Namen ist genau ein Inode zugeordnet. Dieser speichert folgende Metainformationen zur Datei, aber nicht den eigentlichen Namen:

- Die Art der Datei (reguläre Datei, Verzeichnis, Symbolischer Link, ...), siehe unten;
- die numerische Kennung des Eigentümers (UID, user id) und der Gruppe (GID, group id);
- die Zugriffsrechte für den Eigentümer (user), die Gruppe (group) und alle anderen (others);
- Die klassische Benutzer- und Rechteverwaltung geschieht mit den Programmen chown (change owner), chgrp (change group) und chmod (change mode). Durch Access Control Lists (ACL) wird eine feinere Rechtevergabe ermöglicht.
- verschiedene Zeitpunkte der Datei: Erstellung, Zugriff (access time, atime) und letzte Änderung (modification time, mtime);
- die Zeit der letzten Status-Änderung des Inodes (status, ctime);
- die Größe der Datei;
- den Linkzähler (siehe unten);
- einen oder mehrere Verweise auf die Blöcke, in denen die eigentlichen Daten gespeichert sind.

Reguläre Dateien

Reguläre Dateien (engl. regular files) sind sowohl Anwenderdaten als auch ausführbare Programme. Letztere sind durch das executable-Recht gekennzeichnet und werden beim Aufruf durch das System in einem eigenen Prozess gestartet. Als „ausführbar“ gelten nicht nur kompilierte Programme, sondern auch Skripte, bei denen der Shebang den zu verwendenden Interpreter angibt. Bei „dünnbesetzten Dateien“, sogenannten sparse files, unterscheidet sich die logische Größe vom durch die Datenblöcke tatsächlich belegten Festplattenplatz.

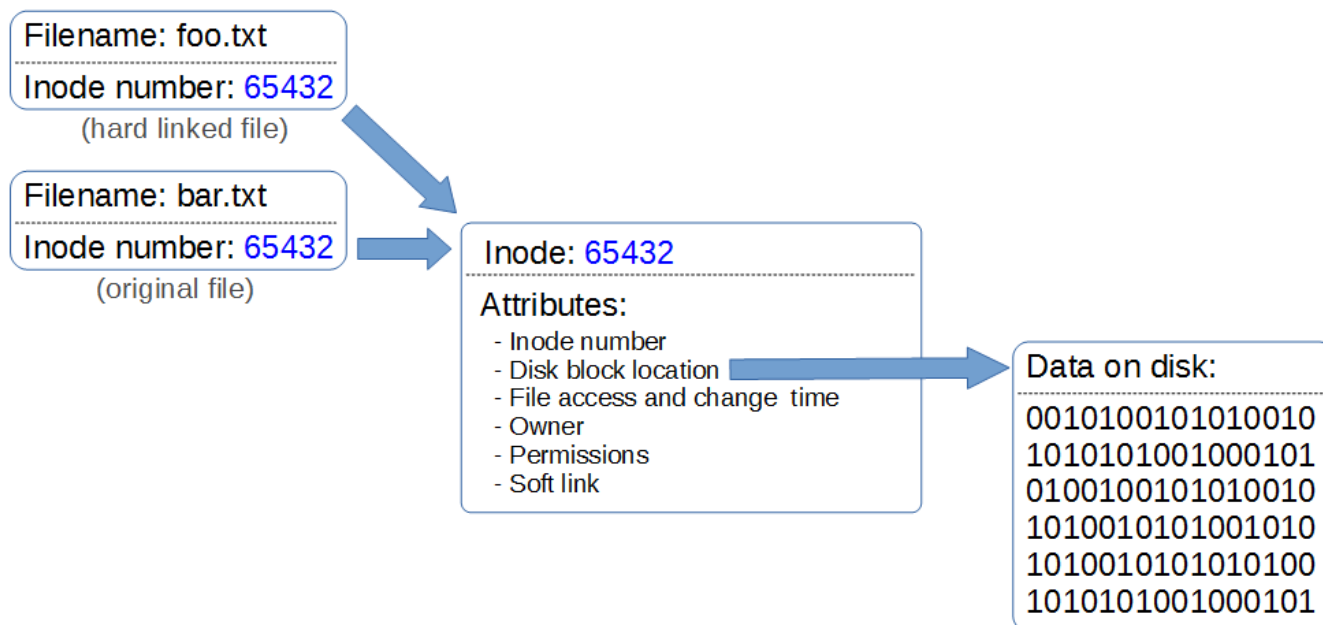
Verzeichnisse

Verzeichnisse sind Dateien, deren „Dateiinhalt“ aus einer tabellarischen Liste der darin enthaltenen Dateien besteht. Die Tabelle enthält dabei eine Spalte mit den Dateinamen und eine Spalte mit den zugehörigen Inodenummern. Bei manchen Dateisystemen umfasst die Tabelle noch weitere Informationen, so speichert ext4 darin auch den Dateityp aller enthaltenen Dateien ab, so dass dieser beim Auflisten eines Verzeichnisinhalts nicht aus den Inodes aller Dateien ausgelesen werden muss. Für jedes Verzeichnis existieren immer die Einträge . und .. als Verweise auf das aktuelle bzw. übergeordnete Verzeichnis.

Harte Links (hard links)

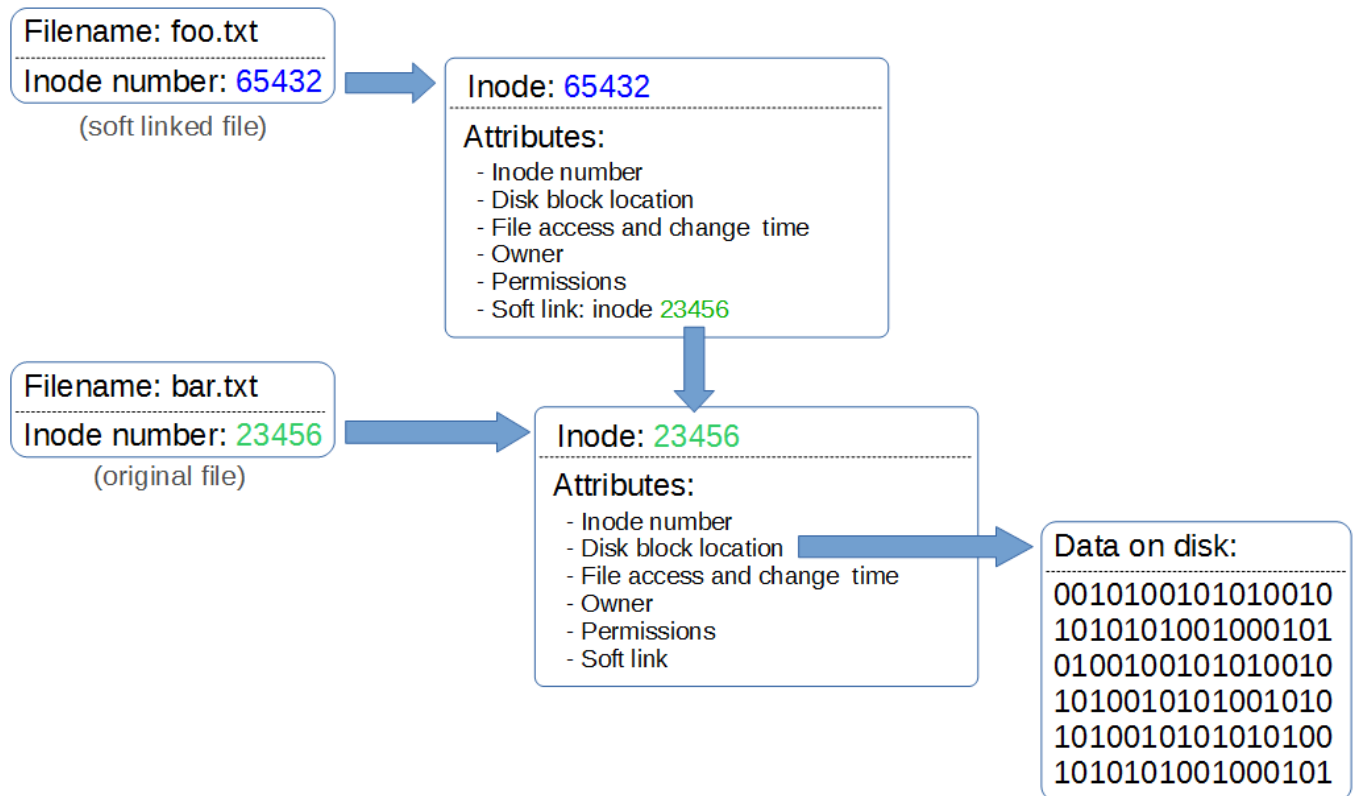
Bei Harten Links hingegen handelt es sich nicht um spezielle Dateien. Von einem Harten Link spricht man, wenn auf einen Inode mehrfach von verschiedenen Ordnern oder verschiedenen Dateinamen verwiesen wird. Alle Verweise auf den Inode sind gleichwertig, es gibt also kein Original. Im Inode gibt

der Linkzähler an, wie viele Dateinamen auf diesen verweisen, er steht nach dem Anlegen einer Datei also bei 1 und wird erhöht, sobald weitere Hardlinks für diese Datei erstellt werden. Bei einem Verzeichnis beträgt er zwei mehr, als Unterordner darin enthalten sind, da neben dem Eintrag im Ordner darüber und dem Eintrag '.' im Ordner noch die Einträge '..' in allen Unterordnern darauf verweisen. Wird eine Datei gelöscht, so wird ihr Eintrag aus dem übergeordneten Verzeichnis entfernt und der Linkzähler um eins reduziert. Beträgt der Linkzähler dann 0, wird gegebenenfalls abgewartet, bis die Datei von keinem Programm mehr geöffnet ist, und erst anschließend der Speicherplatz freigegeben.



Symbolische Links (symbolic links, soft links, symlinks)

Bei symbolischen Links handelt es sich um spezielle Dateien, die anstelle von Daten einen Dateipfad enthalten, auf den der Link verweist. Je nach Dateisystem und Länge des Dateipfads wird der Link entweder direkt im Inode gespeichert oder in einem Datenblock, auf welchen der Inode verweist.



Praxis

Die Inodennummer einer Datei lässt sich mittels des Befehls `ls -li Dateiname` anzeigen

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_05

Last update: 2018/01/20 17:35



LINUX-DISTRIBUTIONEN

Wie schon besprochen besteht ein Linux-Betriebssystem aus dem Linux-Kernel und einer großen Anzahl verschiedener Anwenderprogramme. Tatsächlich gibt es ein Projekt, das eine Anleitung bietet, wie man aus den Kernelquellen und selbst selektierten Programmen ein komplettes, maßgeschneidertes Betriebssystem bauen kann. Das Projekt nennt sich „Linux From Scratch“ oder „LFS“ (www.linuxfromscratch.org) und ich kann jedem, der etwas Zeit übrig hat, nur empfehlen, dies selbst einmal zu probieren. Man erhält eine ultrakompaktes, ultraschnelles Betriebssystem und kann sagen, „das ist mein eigenes reinrassiges Linux-System“. Aber was kommt dann?

Man braucht schon einige Zeit bis alle Programme, die so benötigt werden, kompiliert und konfiguriert sind und dann müssen diese auch noch laufend aktualisiert werden. Sicherheitsupdates müssen selbst organisiert und kompiliert werden. Mit all der Administrationsarbeit kommt man zu sonst nichts mehr.

Um das zu vermeiden, gibt es Linux-Distributionen. Diese bieten nicht nur einen fertigen Satz von notwendigen Programmen, sondern auch die regelmäßige Versorgung mit Updates an. Die aus meiner Sicht wichtigsten Distributionen sollen hier aufgeführt werden:

Debian



„Debian“ (www.debian.org) ist eine nicht-kommerzielle Distribution und das „Debian-Projekt“ ist nach der „Debian-Verfassung“ geregelt, die eine demokratische Organisationsstruktur vorsieht. Darüberhinaus ist das Projekt über den „Debian Social Contract“ zu völlig freier Software verpflichtet. Mit einigen 1000 Mitarbeitern ist Debian der Gigant unter den Linux-Systemen.

Da bei Debian eine „stabile Version“ immer eine wirklich stabile Version ist, sind die Entwicklungszeiten relativ lang und böse Zungen behaupten auch, dass die stabile Version schon bei Erscheinen veraltet ist.

Allerdings bietet Debian auch immer schon die zukünftigen Versionen an und so gibt es mehrere Zweige, aus denen man sich bedienen kann:

stable - wirklich stabile Version, die auch für den kommerziellen Serverbetrieb geeignet ist!

testing - die zukünftige stable-Version. Ab einem gewissen Entwicklungsstand wird die Distribution „eingefroren“ (engl. „frozen“) - d.h. es werden keine neueren Versionen von Programmen mehr aufgenommen, sondern nur noch an der Fehlerbeseitigung bei den vorhandenen gearbeitet. Dies entspricht ungefähr dem Zustand, bei dem andere Distributoren ihre „stabilen“ Versionen veröffentlichen. Da ich schon mehrmals eine testing-Version ab dem Anfangsstadium benutzt habe, glaube ich sogar sagen zu können, dass testing nie so instabil ist, wie manche andere Distribution im „ausgereiften“ Zustand. Für den Desktopbetrieb kann ich ein eingefrorenes testing jedenfalls empfehlen.

unstable - ist der erste Anlaufpunkt für neue Versionen von Paketen und Programmen, bevor sie in testing integriert werden. Man installiert sich mit unstable das neueste vom neuen, muss aber wissen,

dass das nicht immer stabil ist.

experimental - ist kein vollständiger Zweig, denn es dient nur dazu, Programme und deren Funktionen zu testen, die sonst das ganze System gefährden würden. Es enthält immer nur die gerade getesteten, bzw. die von diesen benötigten Programmpakete.

Diese Zweige haben auch immer Codenamen und sind, einer Vorliebe der frühen Entwickler folgend, immer nach Figuren aus dem Film „Toy Story“ benannt. So heißt im Moment die stable-Version „Jessie“ und „Stretch“ ist testing. unstable ist immer „Sid“, der Junge von nebenan, der die Spielsachen zerstört, aber es lässt sich auch als Abkürzung für „still in development“ (noch in Entwicklung) deuten.

Und wer einen dieser Zweige installiert hat, kann auf eine unüberschaubare Vielzahl an Programmen zurückgreifen, auf Wunsch (und auf eigene Gefahr) auch aus den anderen Zweigen. Für Anfänger ist es wohl nur bedingt zu empfehlen, obwohl sich in den letzten Jahren sehr viel in Sachen Benutzerführung getan hat. Auch steht ein deutschsprachiges Forum (debianforum.de) zur Verfügung, wo man Hilfe bekommt und wo auch dumme Fragen gestellt werden dürfen. Für ambitionierte Linux-EinsteigerInnen, die sich auch mit den Möglichkeiten ihres Betriebssystems auseinandersetzen wollen, könnte es sogar die beste Distribution sein.

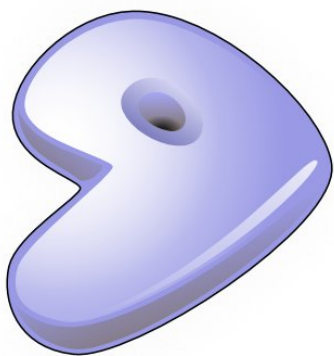
Fedora



Das nicht-kommerzielle „Fedora“ (fedoraproject.org) ist der Nachfolger des traditionsreichen, kommerziellen „Red Hat Linux“, welches nicht mehr selbständig weiterentwickelt wird. Statt dessen verkauft die Firma Red Hat, das auf Fedora basierende „Red Hat Enterprise Linux“.

Fedora ist eine sehr innovative Distribution und vor allem in den USA sehr beliebt. Es werden nur völlig unter freier Lizenz stehende Inhalte akzeptiert, weshalb nach der Installation zum Beispiel keine MP3-unterstützenden Programme zu finden sind. Für Anfänger gibt es bessere Distributionen.

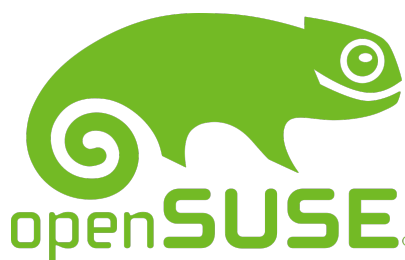
Gentoo Linux



gentoo linux

Das nicht-kommerzielle „Gentoo Linux“ (www.gentoo.de) ist eine quellbasierte Linux-Metadistribution - das heißt, alle Programme, inklusive des Kernels, werden selbst kompiliert. Das klingt sehr anstrengend, ist es aber gar nicht so, da die Distribution geeignete Werkzeuge zur Verfügung stellt, mit denen dies einfachst möglich gelingt. Auch sorgt eine große, sehr aktive „Community“ bei jedem Problem für Rat und Hilfe. Dennoch ist sie für Linux-Neulinge wohl nicht empfehlenswert.

OpenSUSE



„openSUSE“ (www.opensuse.org) ist die zweitbeliebteste Distribution am Heim-PC. Die nicht-kommerzielle Variante der von Novell aufgekauften kommerziellen SUSE-Distribution (heute „SUSE Linux Enterprise“) glänzt mit einem universellen Konfigurationswerkzeug. Sie gilt als anfängerfreundlich. Die neueste Versionsnummer 42.1 bezieht sich übrigens auf die Antwort auf die Frage „nach dem Leben, dem Universum und dem ganzen Rest“ aus Douglas Adam's „Per Anhalter durch die Galaxis“. Schon 1996 hatte die Version 4.2 diesen Bezug.

Slackware



„Slackware“ (www.slackware.com) ist die älteste noch heute existierende Distribution. Sie verzichtet aus Prinzip auf grafische Einrichtungswerkzeuge und ist daher eher nur für fortgeschrittene BenutzerInnen geeignet.

Bisher nicht vorgekommen sind Distributionen, die nur Abwandlungen anderer Distributionen sind und häufig auch deren Quellen benutzen. Vor allem von Debian gibt es unzählige davon. Sie werden als „Derivate“, oder oft auch, etwas abfällig, als „Klone“ bezeichnet. Ein solcher „Debian-Klon“ hat allerdings Geschichte geschrieben:

Ubuntu



ubuntu

Das von der Firma des Gründers gesponserte kostenlose Betriebssystem soll nach dem Willen der Entwickler ein einfach zu installierendes und leicht zu bedienendes Betriebssystem mit aufeinander abgestimmter Software sein. Es bedient sich dazu aus den Quellen von Debian unstable und hat das Ziel, nach der enormen Popularität zu schließen, eindeutig geschafft.

Tatsächlich kann Ubuntu von der Live-CD mit wenigen Mausklicks problemlos auf die Festplatte installiert werden und dann erwartet den Benutzer ein weitgehend komplettes Betriebssystem mit vielen Multimedia-Programmen. Releases erscheinen mit schöner halbjährlicher Regelmäßigkeit und der Upgrade auf diese lässt sich ebenfalls auf Mausklick bewerkstelligen. Alle 2 Jahre gibt es eine „Versionen mit verlängerter Unterstützung“ (Long Term Support oder kurz LTS), die dann deutlich stabiler als die kürzer unterstützten ist. Für EinsteigerInnen ist Ubuntu (www.ubuntu.com) bestens geeignet.

Linux Mint



Diese Distribution war ursprünglich ein Ubuntu-Klon, aber neuerdings ist Linux Mint auch als LMDE - Linux Mint Debian Edition - erhältlich. Den Entwicklern ist es wichtig, die bestmögliche Integration von Programmen zu bieten, die bei Benutzern beliebt, aber eben nicht quelloffene freie Software sind. Die anderen Distribution, inklusive Ubuntu, bieten zwar auch die Installation von „non-free“-Paketen an, aber in einem eigenen Zweig und erst nach der Basisinstallation.

Für absolute Stabilität setzt Linux Mint immer auf LTS (Ubuntu) oder stable (Debian) Versionen auf, aber die integrierten Programme erhalten auch zwischenzeitig Versionsupgrades. Als Vorbild wird die

Benutzerfreundlichkeit und Stabilität von Apple's OS X genannt. Auch Linux Mint (www.linuxmint.com) ist für EinsteigerInnen bestens geeignet.

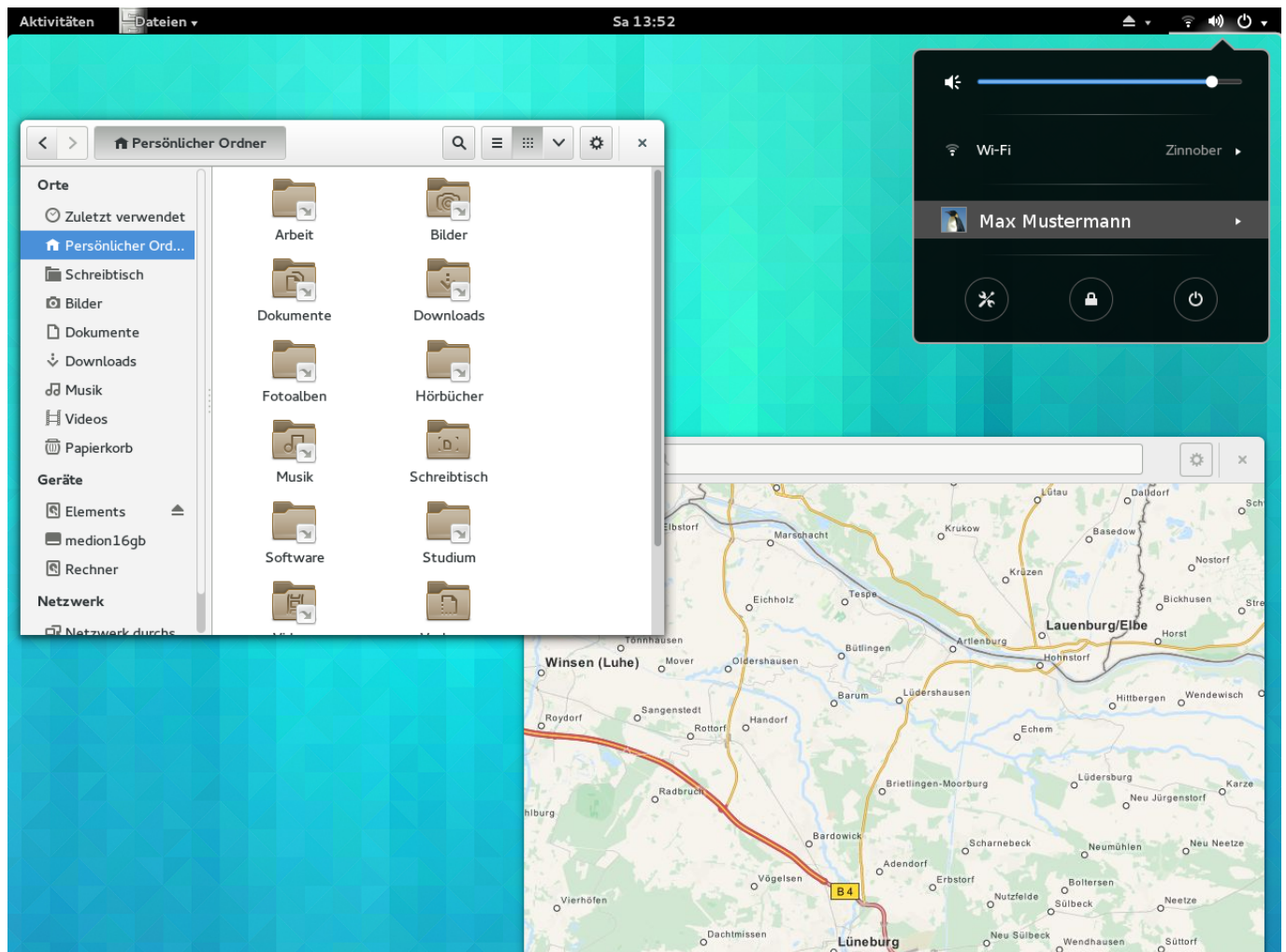
GRAFISCHE OBERFLÄCHEN (GUIs, Desktops)

Anders als bei Microsoft und Apple gibt es bei Linux-Distributionen keinen festgelegten Desktop. Alle Distributionen bieten die Möglichkeit den Desktop zu ändern und zunehmend kann schon bei der Installation der gewünschte Desktop festgelegt werden. Wenngleich für Anfänger im allgemeinen der Standard-Desktop der jeweiligen Distribution sicher eine gute Wahl ist, möchte ich abschließend auch noch kurz einige Desktops vorstellen. Gnome und KDE sind die Platzhirsche auf Linux-Bildschirmen.

Gnome

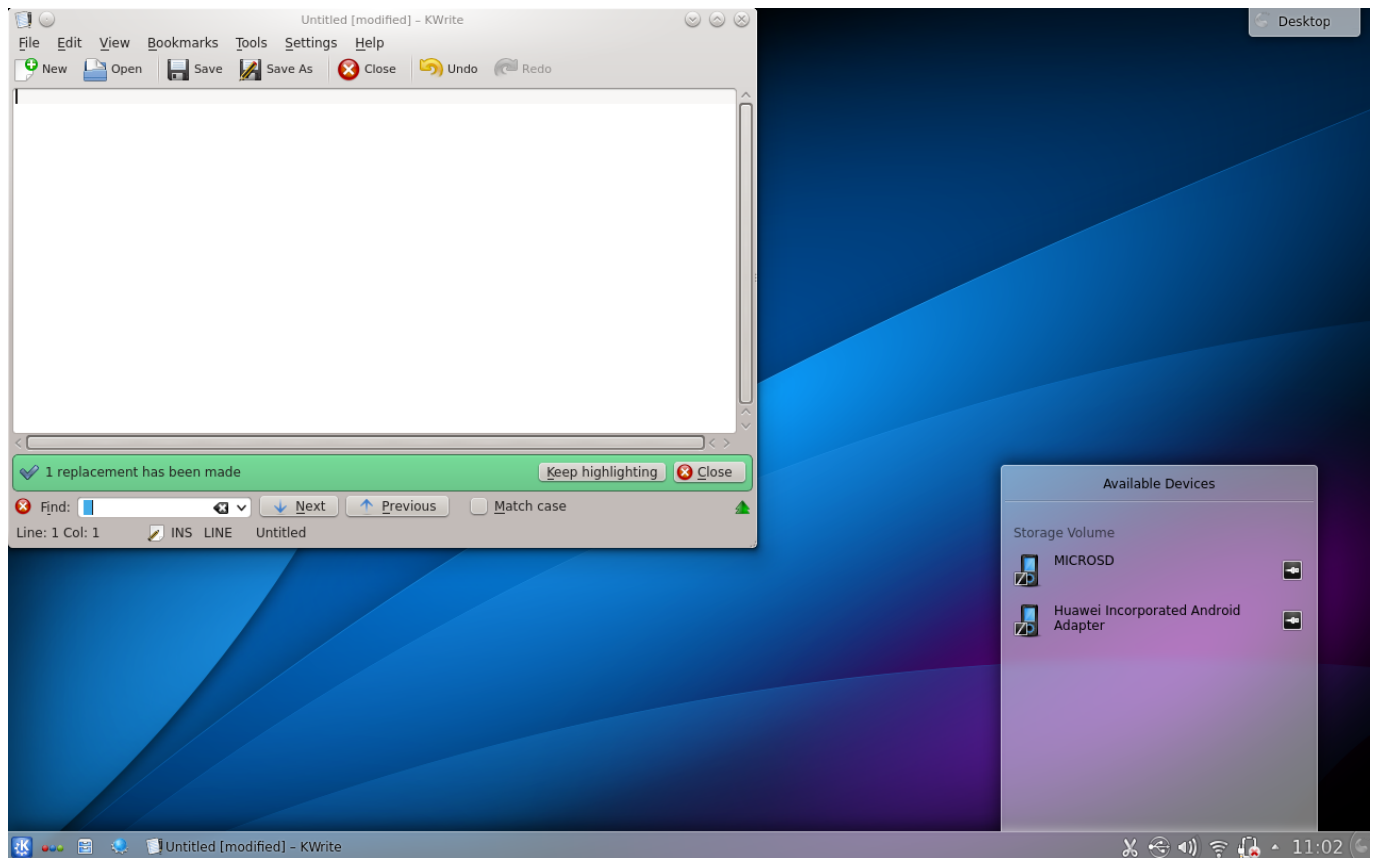
Gnome (Eigenschreibweise GNOME) [ɡnɔ̃m][3] ist eine Desktop-Umgebung für Unix- und Unix-ähnliche Systeme mit einer grafischen Benutzeroberfläche und einer Sammlung von Programmen für den täglichen Gebrauch. Gnome wird unter den freien Lizenzen GPL und LGPL veröffentlicht und ist Teil des GNU-Projekts.

Gnome ist unter anderem der Standard-Desktop von Fedora und Ubuntu. Einige Komponenten von Gnome wurden nach Windows und MacOS portiert, etwa Evolution oder GStreamer, werden jedoch teilweise, wie im Falle von Evolution, nicht mehr länger gepflegt.



KDE

KDE ist eine Community, die sich der Entwicklung freier Software verschrieben hat. Eines der bekanntesten Projekte ist die Desktop-Umgebung KDE Plasma 5 (früher K Desktop Environment, abgekürzt KDE).



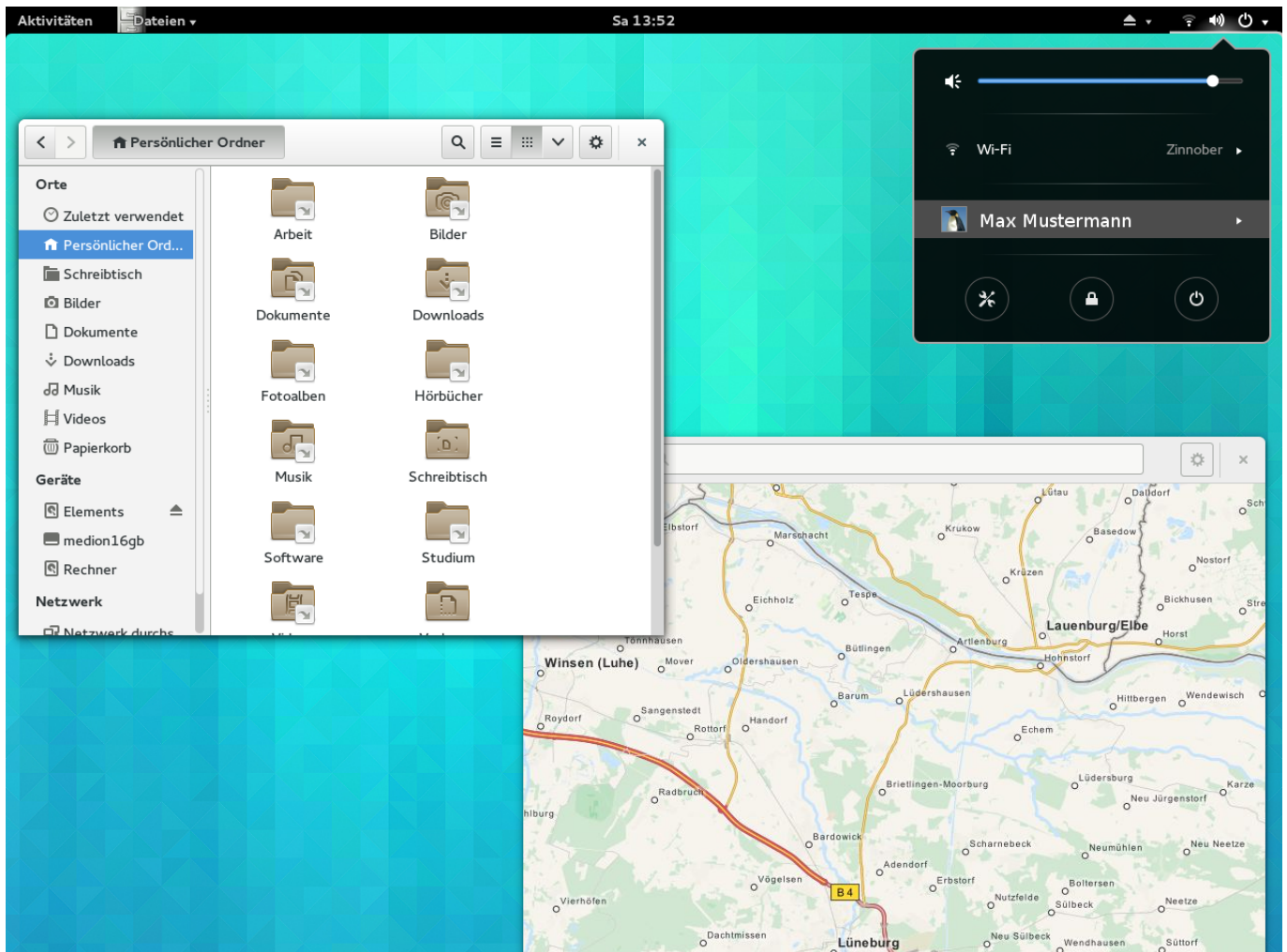
Unity

Unity ist eine durch das Unternehmen Canonical entwickelte Desktop-Umgebung für Linux-Betriebssysteme, die besonders sparsam mit Bildschirmplatz umgehen soll.



XFCE

Während erstgenannte Desktops mit Features protzen gehen die EntwicklerInnen bei XFCE einen anderen Weg. XFCE möchte einen schlanken, performanten Desktop bieten, der auf „unnötige Spielereien“ verzichtet und auch auf leistungsschwachen und zum Teil für andere Aufgaben (Multimedia) bestimmten Systemen ressourcenschonend läuft. Viele heutige Distributionen bieten XFCE als vorkonfigurierte Alternative zum Standarddesktop an.



MATE und Cinnamon

Der umstrittene Upgrade von Gnome2 auf Gnome3 führte zur Geburt von MATE. Dieser Desktop ist eine direkte Fortentwicklung von Gnome2. Cinnamon dagegen ist aus den Quellen von Gnome3 entstanden, aber deutlich performanter als dieser. Was beide gemeinsam haben - sie sind die Standarddesktops von „Linux Mint“ und nur als Ubuntu-Editionen von Linux Mint gibt es auch KDE und XFCE vorkonfiguriert.

Es können auch mehrere Desktops gleichzeitig installiert werden. Bei der Anmeldung kann dann zwischen den Desktops gewechselt werden. So kann jeder seinen Lieblingsdesktop herausfinden.



From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_06

Last update: 2018/01/20 17:36



Arbeiten auf der Konsole

Gnome Terminal findet man unter *Weiter Anwendungen* .



prompt `user@linux-aosk:~>` hat folgende Bedeutung:

- `user` : Benutzername
- `linux-aosk` : Rechnernamen
- `~` : Homeverzeichnis

Kommandos zur Bearbeitung von Dateien

Obwohl unter KDE und Gnome moderne Dateimanager zur Verfügung stehen, verwenden erfahrene Linux-Anwender oft noch immer diverse, text-orientierte Kommandos.

Kommando	Beschreibung	Kommando in DOS
Hilfe		
<code>man Befehl</code>	Hilfe zum Kommando	
<code>Befehl - - help</code>	Hilfe zum Kommando	
Als Root		
<code>su</code>	wechselt als Root (Passwort eingeben)	
<code>sudo</code>	einen Befehl als Root ausführen	
Verzeichnisbaum		
<code>cd</code>	wechselt das aktuelle Verzeichnis	
<code>cd /</code>	wechselt ins root-Verzeichnis	

Kommando	Beschreibung	Kommando in DOS
Hilfe		
ls	zeigt alle Dateien des aktuellen Verzeichnisses an	dir
ls -l	zeigt eine detaillierte Liste	
ls -a	zeigt versteckte Dateien an	
mkdir	erzeugt ein neues Verzeichnis	md
rmdir	löscht Verzeichnisse	rd
pwd	zeigt aktuellen Pfad an	
Joker		
*	steht für eine beliebige Anzahl von beliebigen Zeichen	
?	steht für ein beliebiges Zeichen	
Dateien		
mv quelle ziel	verschiebt Dateien bzw. ändert ihren Namen	move
cp quelle ziel	kopiert Dateien	copy
cp ordner ziel -r	kopiert gesamten Ordner inkl. aller Unterordner an Ziel	
cat	zeigt Dateiinhalt an	type
less	öffnet Anzeigeprogramm	
more	zeigt Dateiinhalt seitenweise an	
touch Dateiname	erstellt leere Datei	
mcedit Dateiname	öffnet Datei in einem Editor zur Bearbeitung	edit
vim Dateiname	öffnet Datei mit dem Editor VIM zur Bearbeitung	
vimtutor	Tutorial zum Erlernen vom Editor VIM	
rm	löscht Dateien	del
rm unterordner -r	löscht gesamten Unterordner inkl. aller Dateien	
find -name dateinamen	sucht Dateien nach Namen	
Packen und Komprimieren von Verzeichnissen und Dateien		
tar	vereint mehrere Dateien (und Verzeichnisse) in einer Datei	
tar -t	Inhalt eines Archivs anzeigen	
tar -x	Dateien aus Archiv holen	
tar -c	neues Archiv erzeugen	
tar -f	um Namen des Archiv anzugeben	
tar -xvjf	entzippen	

Weitere Befehle

- <http://www.admintalk.de/konsolenbefehle.php>
- <http://www.shellbefehle.de/befehle/>

Übung

1. Erstelle in deinem Home-Directory einen Ordner uebungen.
2. Speichere das File [uebung1.tar](#) in diesen Ordner!
3. Entpacke das Archiv mit Hilfe von `tar -xvjf uebung1.tar`. Welche Verzeichnisse und Dateien befinden sich nun in deinem Home-Directory?
4. Gib den Befehl `./hallo` ein.

5. Finde die Datei ichbinhier.
6. Wechsle in das Verzeichnis, in dem sich die Datei befindet.
7. Erstelle ein Verzeichnis mit dem Namen backup in deinem Homedirectory.
8. Kopiere das gesamte Verzeichnis uebung1 in das Verzeichnis backup.
9. Lösche das Verzeichnis uebung1.
10. Erstelle ein Verzeichnis mit dem Namen aufgabe und wechsle hinein.
11. Erstelle drei leere Dateien datei1 bis datei3.
12. Öffne mit einem Editor datei1 und gib drei Zeilen Text ein. Speicher ab!
13. Lasse dir die Datei mit einem entsprechendem Kommando ausgeben!
14. Gib den Befehl `tac datei1` ein. Was passiert?
15. Wechsle in die grafische Oberfläche!
16. Orientiere dich an der Oberfläche!
17. Versuche den Bildschirmhintergrund umzustellen.
18. Öffne ein Konsolenfenster. Lösche darin den gesamten Ordner uebungen inklusive Unterverzeichnis.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_07

Last update: **2018/01/20 17:36**



Shell Scripts sh (Bourne Shell)

Shell-Scripts (Kommandoprozeduren) sind unter Unix das Analogon zu Batch-Dateien (Stapeldateien) von MS-DOS, sie sind jedoch wesentlich leistungsfähiger. Ihre Syntax hängt allerdings von der verwendeten „Shell“ ab. In diesem Artikel werden Bourne Shell (sh) Scripts betrachtet. Sie gelten im allgemeinen als zuverlässiger als csh-Scripts.

Ein Shell-Script ist eine Textdatei, in der Kommandos gespeichert sind. Es stellt selbst ein Kommando dar und kann wie ein Systemkommando auch mit Parametern aufgerufen werden. Shell-Scripts dienen der Arbeitserleichterung und (nach ausreichenden Tests) der Erhöhung der Zuverlässigkeit, da sie gestatten, häufig gebrauchte Sequenzen von Kommandos zusammenzufassen.

Aufruf

Bourne Shell Scripts lassen sich generell wie folgt aufrufen:

```
sh myscript
```

Im allgemeinen ist es aber praktischer, die Datei als ausführbar anzumelden (execute permission), mittels

```
chmod +x myscript
```

Das Shell-Script läßt sich dann wie ein „normales“ (binäres) Kommando aufrufen:

```
myscript
```

Vorausgesetzt ist hierbei allerdings, daß das Betriebssystem das Script mit der richtigen Shell abarbeitet. Moderne Unix-Systeme prüfen zu diesem Zweck die erste Zeile. Für die sh sollte sie folgenden Inhalt haben:

```
#!/bin/sh
```

Obwohl das Doppelkreuz normalerweise einen Kommentar einleitet, der vom System nicht weiter beachtet wird, erkennt es hier, daß die „sh“ (mit absoluter Pfadangabe: /bin/sh) eingesetzt werden soll.

Ein Beispiel

```
#!/bin/sh
# Einfaches Beispiel
echo Hallo, Welt!
echo Datum, Uhrzeit und Arbeitsverzeichnis:
date
pwd
```



```
echo Uebergabe-Parameter: $*
```

Das vorstehende einfache Script enthält im wesentlichen normale Unix-Kommandos. Abgesehen von der ersten Zeile liegt die einzige Besonderheit im Platzhalter „\$*“, der für alle Kommandozeilen-Parameter steht.

Testen eines Shell-Scripts

```
sh -n myscript
```

Syntax-Test (die Kommandos werden gelesen und geprüft, aber nicht ausgeführt)

```
sh -v myscript
```

Ausgabe der Shell-Kommandos in der gelesenen Form

```
sh -x myscript
```

Ausgabe der Shell-Kommandos nach Durchführung aller Ersetzungen, also in der Form, wie sie ausgeführt werden

Kommandozeilen-Parameter

```
$0
```

Name der Kommandoprozedur, die gerade ausgeführt wird

```
$#
```

Anzahl der Parameter

```
$1
```

erster Parameter

```
$2
```

zweiter Parameter

```
$3
```

dritter ... Parameter

```
$*
```

steht für alle Kommandozeilen-Parameter (\$1 \$2 \$3 ...)

\$@

wie \$* (\$1 \$2 \$3 ...)

\$\$

Prozeßnummer der Shell (nützlich, um eindeutige Namen für temporäre Dateien zu vergeben)

\$-

steht für die aktuellen Shell-Optionen

\$?

gibt den Return-Code des zuletzt ausgeführten Kommandos an (0 bei erfolgreicher Ausführung)

\$!

Prozessnummer des zuletzt ausgeführten Hintergrund-Prozesses

Beispiel

```
#!/bin/sh
# Variablen
echo Uebergabeparameter: $*
echo user ist: $USER
echo shell ist: $SHELL
echo Parameter 1 ist: $1
echo Prozedurname ist: $0
echo Prozessnummer ist: $$
echo Anzahl der Parameter ist: $#
a=17.89          # ohne Luecken am = Zeichen
echo a ist $a
```

Prozesssteuerung

Bedingte Ausführung: if

```
if [ bedingung ]
then kommandos1
else kommandos2
fi
```

Anmerkungen: „fi“ ist ein rückwärts geschriebenes „if“, es bedeutet „end if“ (diese Schreibweise ist eine besondere Eigenheit der Bourne Shell). Die „bedingung“ entspricht der Syntax von test, siehe auch weiter unten. Im if-Konstrukt kann der „else“-Zweig entfallen, andererseits ist eine Erweiterung

durch einen oder mehrere „else if“-Zweige möglich, die hier „elif“ heißen:

```
if [ bedingung1 ]
  then kommandos1
elif [ bedingung2 ]
  then kommandos2
else kommandos3
fi
```

Die Formulierung

```
if [ bedingung ]
```

ist äquivalent zu

```
if test bedingung
```

Alternativ ist es möglich, den Erfolg eines Kommandos zu prüfen:

```
if kommando
```

(beispielsweise liefert das Kommando „true“ stets „wahr“, das Kommando „false“ hingegen „unwahr“)

Wichtige Vergleichsoperationen (test)

Hinweis: Es ist unbedingt notwendig, daß alle Operatoren von Leerzeichen umgeben sind, sonst werden sie von der Shell nicht erkannt! (Das gilt auch für die Klammern.)

Zeichenketten

```
"s1" = "s2"
```

wahr, wenn die Zeichenketten gleich sind

```
"s1" != "s2"
```

wahr, wenn die Zeichenketten ungleich sind

```
-z "s1"
```

wahr, wenn die Zeichenkette leer ist (Länge gleich Null)

```
-n "s1"
```

wahr, wenn die Zeichenkette nicht leer ist (Länge größer als Null)

(Ganze) Zahlen

`n1 -eq n2`

wahr, wenn die Zahlen gleich sind

`n1 -ne n2`

wahr, wenn die Zahlen ungleich sind

`n1 -gt n2`

wahr, wenn die Zahl n1 größer ist als n2

`n1 -ge n2`

wahr, wenn die Zahl n1 größer oder gleich n2 ist

`n1 -lt n2`

wahr, wenn die Zahl n1 kleiner ist als n2

`n1 -le n2`

wahr, wenn die Zahl n1 kleiner oder gleich n2 ist

Sonstiges

`!`

Negation

`-a`

logisches „und“

`-o`

logisches „oder“ (nichtexklusiv; -a hat eine höhere Priorität)

`\( ... \)`

Runde Klammern dienen zur Gruppierung. Man beachte, daß sie durch einen vorangestellten Backslash, \, geschützt werden müssen.

`-f filename`

wahr, wenn die Datei existiert. (Weitere Optionen findet man in der man page zu test)

Beispiel:

```
#!/bin/sh
# Interaktive Eingabe, if-Abfrage
echo Hallo, user, alles in Ordnung?
echo Ihre Antwort, n/j:
read answer
echo Ihre Antwort war: $answer
# if [ "$answer" = "j" ]
if [ "$answer" != "n" ]
    then echo ja
    else echo nein
fi
```

Mehrfachentscheidung: case

```
case var in
    muster1) kommandos1 ;;
    muster2) kommandos2 ;;
    *) default-kommandos ;;
esac
```

Anmerkungen: „esac“ ist ein rückwärts geschriebenes „case“, es bedeutet „end case“. Die einzelnen Fälle werden durch die Angabe eines Musters festgelegt, „muster)“, und durch ein doppeltes Semikolon abgeschlossen. (Ein einfaches Semikolon dient als Trennzeichen für Kommandos, die auf derselben Zeile stehen.) Das Muster „*)“ wirkt als „default“, es deckt alle verbleibenden Fälle ab; die Verwendung des default-Zweiges ist optional.

Beispiel:

```
#!/bin/sh
# Interaktive Eingabe, Mehrfachentscheidung (case)
echo Alles in Ordnung?
echo Ihre Antwort:
read answer
echo Ihre Antwort war: $answer
case $answer in
    j*|J*|y*|Y*) echo jawohl ;;
    n*|N*) echo nein, ueberhaupt nicht! ;;
    *) echo das war wohl nichts ;;
esac
```

Schleife: for

```
for i in par1 par2 par3 ...
do kommandos
done
```

Anmerkungen: Die for-Schleife in der Bourne Shell unterscheidet sich von der for-Schleife in üblichen Programmiersprachen dadurch, daß nicht automatisch eine Laufzahl erzeugt wird. Der Schleifenvariablen werden sukzessive die Parameter zugewiesen, die hinter „in“ stehen. (Die Angabe „for i in \$*” kann durch „for i“ abgekürzt werden.)

Beispiel:

```
#!/bin/sh
# Schleifen: for
echo Uebergabeparameter: $*
# for i
for i in $*
do echo Hier steht: $i
done
```

Schleife: while und until

```
while [ bedingung ]
do kommandos
done
until [ bedingung ]
do kommandos
done
```

Anmerkung: Bei „while“ erfolgt die Prüfung der Bedingung vor der Abarbeitung der Schleife, bei „until“ erst danach. (Anstelle von „[bedingung]“ oder „test bedingung“ kann allgemein ein Kommando stehen, dessen Return-Code geprüft wird; vgl. die Ausführungen zu „if“.)

Beispiel:

```
#!/bin/sh
# Schleifen: while
# mit Erzeugung einer Laufzahl
i=1
while [ $i -le 5 ]
do
echo $i
i=`expr $i + 1`
done
```

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:1_betriebssysteme:1_10:1_10_08

Last update: **2018/01/20 17:36**



↓ [Kapitel Virtualisierung als PDF exportieren](#)

Virtualisierung

Definition

Bei der Virtualisierung handelt es sich um den Prozess der Erstellung einer softwarebasierten (virtuellen) Komponente anstatt einer hardwarebasierten (physischen). Virtualisieren lassen sich sowohl Anwendungen als auch Server, Storage und Netzwerke. Die Virtualisierung ist unabhängig von der Unternehmensgröße bei Weitem der effektivste Weg zur Reduzierung der IT-Ausgaben bei gleichzeitiger Steigerung der Effizienz und Agilität.

Gründe für Virtualisierung

Durch Virtualisierung kann die Agilität, Flexibilität und Skalierbarkeit der IT erhöht werden. Gleichzeitig werden deutliche Kosteneinsparungen ermöglicht. IT-Komponenten lassen sich einfacher verwalten und kostengünstiger betreiben, da Workloads schneller bereitgestellt, Performance und Verfügbarkeit optimiert sowie Betriebsabläufe automatisiert werden. Weitere Vorteile:

- Senkung der Investitions- und Betriebskosten
- Minimierung oder Vermeidung von Ausfallzeit
- Erhöhung der Produktivität, Effizienz, Agilität und Reaktionsfähigkeit der IT
- Beschleunigung und Vereinfachung des Anwendungs-Provisioning (Bereitstellung von Ressourcen)
- Nachhaltige Planung und einfache Wiederherstellung
- Vereinfachung des Managements von Rechenzentren
- Einfacher Austausch/Einfache Erweiterung von Software (da plattformunabhängig)

Virtualisierungsarten

Eine Einteilung in Gruppen bzw. Kategorien fällt nicht immer ganz leicht, da manche Virtualisierungstechnologien mehreren zugeordnet werden können. Hier findest du eine mögliche Einteilung:

1) Servervirtualisierung (auch Betriebssystemvirtualisierung genannt)

Die Virtualisierung von Servern bedient sich der Virtualisierung von Computern, die auch Hardware-Virtualisierung oder Betriebssystemvirtualisierung genannt wird. Hierbei wird auf physikalischer Computerhardware dem VM Host ein als sog. Hypervisor dienendes Betriebssystem installiert das vorhandene Hardwareressourcen intelligent auf virtuelle Maschinen verteilt. Dadurch ermöglicht diese Konstellation einem Serverbetriebssystem Teile der Vorhandenen Hardware, also Prozessor, Speicher und Anschlüsse, zu nutzen. Dabei wird einem Betriebssystem ein vorhandener Hardwarecomputer vorgespiegelt. Die gängigsten, kommerziellen Lösungen die von Herstellern verfügbar sind VMWare

ESX, Citrix XEN, Microsoft Hyper-V sowie IBM MPAR bei professionellen Mainframe Großrechnersystemen. Freie kostenlose Virtualisierungslösungen für Serverbetriebssysteme sind ebenfalls in großer Anzahl verfügbar. Die bekanntesten wären VMWare ESXi und VMWare Player, XEN, KVM und Oracle VirtualBox.

Man unterscheidet mehrere Arten der Servervirtualisierung:

1.1) Hardwarevirtualisierung

Die wohl am einfachsten zu verstehende Art ist die reine Hardwarevirtualisierung. Hierbei sind nicht die aktuelle Eigenschaften von Intel oder AMD-CPU's gemeint, sondern sogenannte Hardware-Partitions wie sie z. B. in IBMs System p oder Fujitsus Sparc Enterprise Serie realisiert sind. Vereinfacht ausgedrückt kauft der Kunde einen Schrank voller CPU's, Arbeitsspeicherriegel etc. Im Gegensatz zu normalen Servern muss jedoch bei der Erweiterung des Arbeitsspeichers nicht ein neues RAMModul aus dem Keller geholt und explizit in einen Server eingebaut werden. Vielmehr kann dies bei Hardware-Partitions „per Mausklick“ erfolgen, da die vorhandenen Ressourcen innerhalb des „Schranks“ frei auf die logischen Partitions verteilt werden können. Auf jeder so erstellten Partition kann dann ein entsprechendes Betriebssystem installiert werden. Die Virtualisierung erfolgt hierbei durch die Aufteilung der vorhandenen Hardware in kleinere Rechner (die erwähnten Partitions).
Vollvirtualisierung

1.2) Vollvirtualisierung

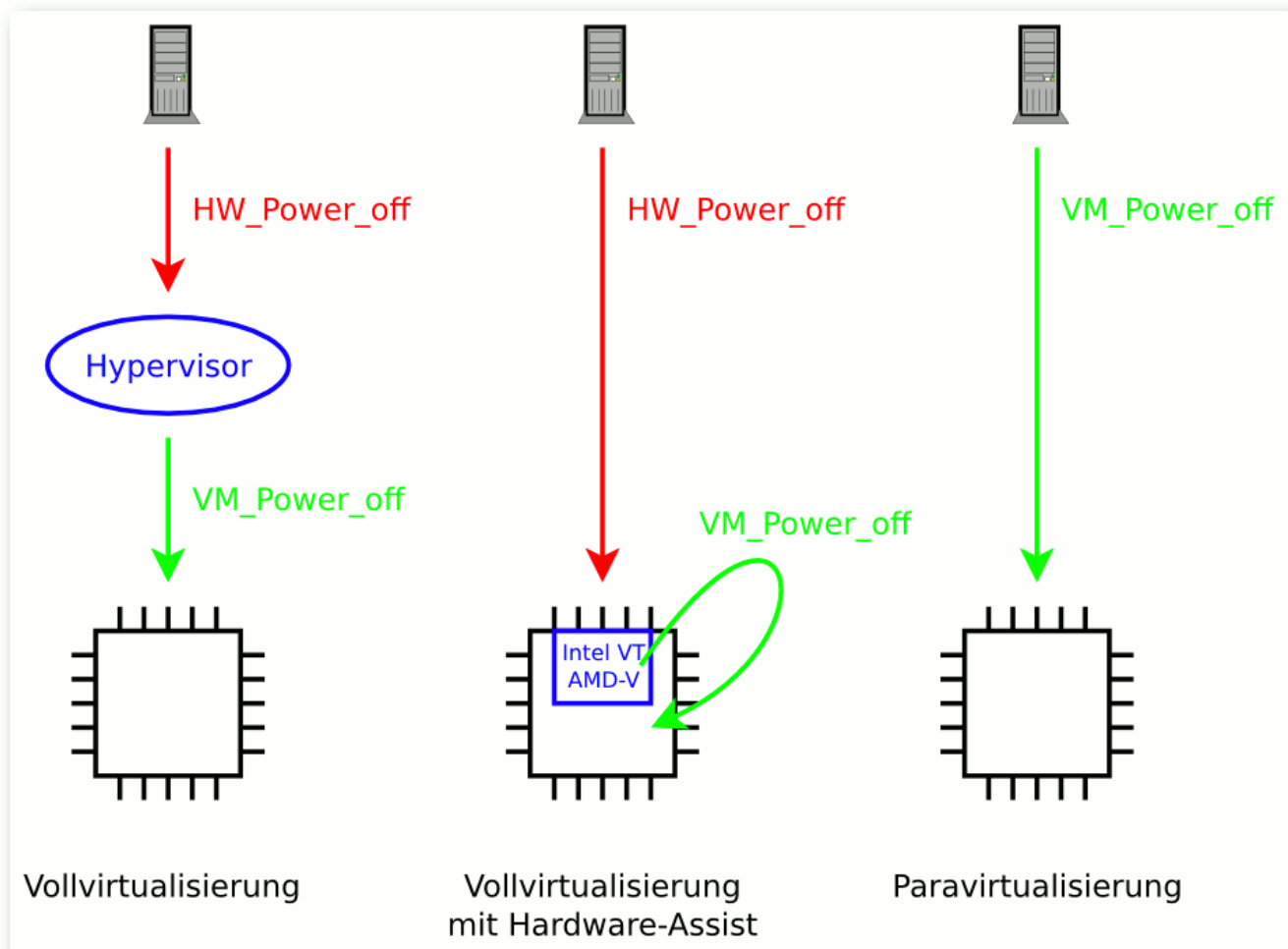
Vollvirtualisierung bezeichnet eine in Software verwirklichte Technologie. Sie kann sowohl als Hypervisor realisiert werden, das heißt die Virtualisierungsschicht läuft direkt auf der Hardware, oder als Hosted-Lösung (siehe unten) In diesen Abschnitt wird erst einmal nur die HypervisorLösung betrachtet. Die Gast-Betriebssysteme müssen bei der Vollvirtualisierung nicht speziell angepasst werden, da diese in der virtuellen Umgebung bekannte Hardware vorfinden. Während das Gastbetriebssystem denkt, auf physikalische Geräte (wie zum Beispiel Netzwerkkarten) zuzugreifen, sind diese jedoch nur virtuell vorhanden. Wenn nun ein Gastbetriebssystem mit einem anderen Rechner kommunizieren will, so sendet es beispielsweise über seine virtuelle Intel EPro1000-Netzwerkkarte Daten ins LAN. Diese Daten müssen nun von der Virtualisierungsschicht über die physikalische Netzwerkkarte weitergeleitet werden („Virtualisierungsoverhead“ für Ein- und Ausgabeoperationen). Reine Rechenoperationen werden direkt auf den physikalischen CPU's ausgeführt. Die Problematik besteht hierbei darin, dass spezielle Befehle unterbunden werden müssen. Als Beispiel sei das Ausschalten einer virtuellen Maschine genannt. Um bei einem einfachen Modell zu bleiben, wird im Folgendem angenommen, dass hierfür das virtualisierte Betriebssystem den CPU-Befehl „Power-Off-Hardware“ ausführt. Würde dieser Befehl jedoch eins-zu-eins vom Hypervisor an den physikalischen Rechner weitergeleitet werden, würde der komplette Server mit allen VM's ausgeschaltet werden – anstatt einer einzelnen VM. Deshalb muss dieser Befehl abgefangen und anders verarbeitet werden – hier wird er durch den Befehl „Power-OffVM“ ersetzt. Dies bedeutet, dass grundsätzlich sämtliche von virtuellen Maschinen ausgeführte Befehle auf solche kritischen Kommandos hin untersucht und bei Bedarf umgeschrieben werden müssen. Dieser Vorgang wirkt sich entsprechend auf die Performance aus („Virtualisierungsoverhead“ für CPU-Befehle).

1.3) Hardware-Assisted-Virtualisierungen

Genau hier setzen Hardware-Assisted Virtualisierungen an. Bei diesen Lösungen übernimmt die Hardware das Umsetzen der Befehle von „Power-Off-Hardware“ zu „Power-Off-VM“. Dies hat zur Folge, dass die Virtualisierungsschicht sich nicht mehr so intensiv um die Befehle der virtuellen Maschinen kümmern muss. Die Technologie wird bei Intel-CPU's als Vanderpool Technology „Intel VT-x“ 4 bzw. bei AMD als AMD-Virtualization „AMD-V“ 5 (früher Codename Pacifica) bezeichnet. In neueren Rechnergenerationen wird dieses Prinzip nicht mehr nur für CPU's sondern auch für Ein- und AusgabeBefehle verwendet (z. B. „Intel VT-d“).

1.4) Paravirtualisierung

Als letzte Technologie in diesem Abschnitt ist die Paravirtualisierung zu nennen. Der Unterschied zu den bisher genannten Techniken ist, dass hierbei das Gastbetriebssystem angepasst werden muss. Die Anpassung sorgt dafür, dass die virtuelle Maschine weiß, dass sie nicht auf physikalischer Hardware läuft und somit direkt den Befehl „Power-Off-VM“ ausführt. Deshalb erzeugt Paravirtualisierung weniger Overhead mit dem Nachteil der nötigen Anpassung des Gastes. Dadurch war diese Technologie zuerst nur Linux-Kernel basierten VM's vorenthalten. Microsoft hat mittlerweile auch für Windows Server 2008 solche Anpassungen entwickelt („Enlightenments“), welche jedoch ausschließlich Vereinfachtes Schema der Betriebssystemvirtualisierung. von Microsoft-Virtualisierungslösungen (sprich von Microsofts Hyper-V) verwendet werden dürfen, wenn nicht explizit ein Vertrag zusätzlich mit Microsoft ausgehandelt wurde. Es ist davon auszugehen, dass Microsoft sich dies entsprechend honorieren lässt. Um dieses Problem etwas zu mildern, wurden spezielle Treiber entwickelt, welche bei einem vollvirtualisierten Gast zumindest Teile paravirtualisiert betreiben können (z. B. der paravirtualisierte SCSI-Treiber derVMware Tools).



2) Desktop Virtualisierung

Die Virtualisierung von Desktop PCs entspricht technisch im weitest gehenden der Virtualisierungstechnik für Server. In der neuesten Generation der Desktop Virtualisierungen kann ein Virtualisierter PC auf beliebige Endgeräte der Anwender wie Laptops, Pads, Thin Clients oder PCs plattformübergreifend gestreamt werden. Für Desktopbetriebssysteme können die professionellen Virtualisierungslösungen für Server ebenfalls verwendet werden. Spezielle Softwarelösungen für Desktop Virtualisierung sind Microsoft Virtual PC; VMWare Workstation und Apple's Parallels Workstation. Konkret heißt das ein Windows 10 läuft nicht mehr am Arbeitsplatz-Rechner sondern innerhalb einer virtuellen Server-Infrastruktur (ESX, XenServer, Hyper-V). Die Benutzer verwenden entweder einen Terminal-Services-Client oder direkt einen ThinClient mit Hilfe dessen sie die virtuellen Clients steuern können.

Vorteile sind hierbei, dass sämtliche Server und Client-Betriebssysteme an einem zentralen Ort betrieben werden können (z. B. VMware vSphere-Umgebung im Serverraum). Somit ist eine zentrale Datenhaltung mit verbesserten Backup-, Performance- oder Kostenersparnis-Möglichkeiten gegeben. Für die Verwaltung der virtuellen Desktop-VMs wurden VMware View und Citrix XenDesktop entwickelt. Einen entscheidenden Nachteil teilen sich jedoch alle Virtualisierungslösungen, die für die (Client-)Benutzer-Interaktion ausgelegt sind: die Grafikkartenperformance. Bei einem physikalischen Client-PC ist die Grafikkarte direkt mit dem Monitor verbunden, während bei einer Client-VM die Daten von der virtuellen Grafikkarte im Serverraum erst über das Netzwerk zur lokalen Grafikkarte und letztlich zum Monitor übertragen werden müssen.

3) Applikations/Anwendungs-Virtualisierung

Die Virtualisierung von Applikationen erlaubt es Softwarepakete in komplexer Konfiguration zeitnah und unabhängig von Benutzerprofilen für Desktop PCs oder Notebooks bereitzustellen. Hierbei wird eine benötigte Anwendung inklusive aller konfigurierten Einstellungen in eine ausführbare .exe Datei umgewandelt. Durch die Bereitstellung der Datei im Netzwerk wird die Installation und Administration auf einzelnen Clients überflüssig was den administrativen Zeitaufwand erheblich verringert. Die entsprechende Software kann für den Außendienst oder das Homeoffice als portable Anwendungsdatei auf Computern gespeichert werden. Verfügbare Lösungen für die Software Virtualisierung sind VMWare ThinApp und Spoon Virtual Application Studio.

Man unterscheidet mehrere Arten der Anwendungsvirtualisierung:

3.1) Gehostete Vollvirtualisierung

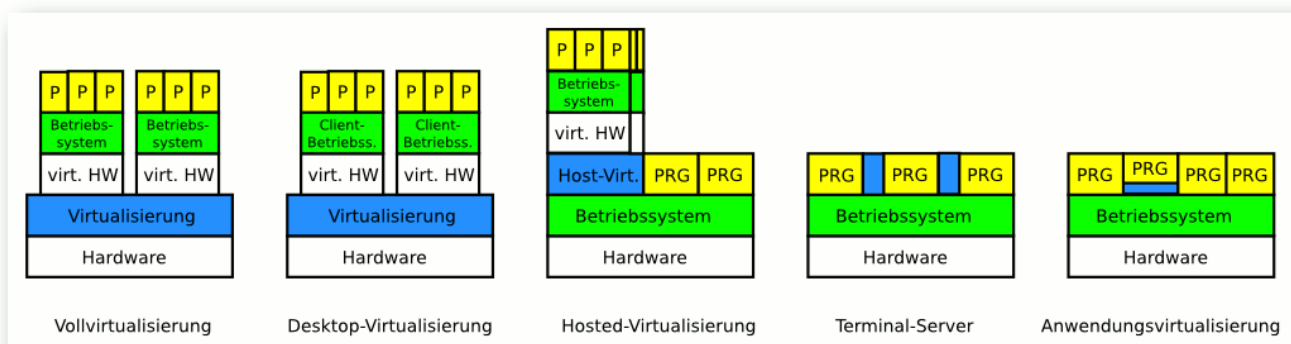
Die gehostete Vollvirtualisierung wird in diesem Artikel der Gruppe der Anwendungsvirtualisierungen zugeordnet, während sie ebenfalls der Betriebssystemvirtualisierung zugeordnet werden könnte. Da jedoch die Virtualisierungsschicht nicht direkt auf der Hardware läuft, sondern vielmehr ein Basisbetriebssystem erforderlich ist, innerhalb dessen die Virtualisierung als normale Anwendung läuft, wird sie diesen Abschnitt zugeordnet. Als bekannte Vertreter dieser Gattung wären unter anderem VirtualBox, Microsoft VirtualPC und VMware Server/Workstation zu nennen. Die Vorteile liegen auf der Hand: Es ist nicht mehr die Virtualisierungsschicht für das Ansprechen der physikalischen Hardware verantwortlich, sondern das zu Grunde liegende Betriebssystem (z. B. Linux, Windows, Mac OS X). Somit müssen keine eigenen Treiber entwickelt werden. Beispielsweise unterstützt VMware ESX-Server 4 nur eine begrenzte Anzahl an Netzwerkkarten, während die Lösung mit VMware Server sozusagen alle von Linux und Windows unterstützten Geräte verwenden kann. Auch Citrix XenServer, welches auf einem Linux-Kernel basiert und somit theoretisch sämtliche Linux-Treiber verwenden könnte, unterstützt nur einen Teil derer. Der Hauptnachteil von Hosted-Lösungen ist jedoch, dass das Virtualisierungsprogramm nur noch eines von vielen im Host-Betriebssystem ist und entsprechend auch als solches behandelt wird. Des Weiteren ist nicht garantiert, dass ein für Windows zertifizierter Treiber auch mit sämtlichen auf Windows ausführbaren Virtualisierungslösungen fehlerfrei funktioniert, während die Hersteller von Hypervisor-Produkten ihre Treiber genau für diesen Anwendungsfall testen.

3.2) Terminal-Server

Die wohl bekannteste Art der Anwendungsvirtualisierungen sind Terminal-Server. Hierbei werden nicht verschiedene Betriebssystem-Instanzen parallel auf einem Rechner ausgeführt, sondern nur parallele Sitzungen mehrere Nutzer innerhalb eines Betriebssystems. Unter Windows wären Microsofts Terminal Services und Citrix XenApp zu nennen, während Linux mit einer Vielzahl von Lösungen aufwarten kann. Dies liegt höchstwahrscheinlich daran, dass Linux schon immer als Mehrbenutzer-System entwickelt wurde. So können bereits die StandardDesktop-Manager (kdm, gdm) über XDMCP Sitzungen für Remote-Benutzer bereitstellen. Um Anwendungen in einer Mehrbenutzer-Umgebung von einander abzuschotten, wird normalerweise auf Home-Verzeichnissen und Variablen gesetzt. Dabei liegen die Programmdateien nur einmal vor (z. B. C:\Program Files\... bei Windows bzw. /usr/bin bei Linux), während für das Speichern der Dokumente eine Variable %HOMEPATH% (z. B. C:\Users\admin\) bzw. \$HOME (z. B. /home/admin/) verwendet wird.

3.3) Anwendungsvirtualisierungen

Eine verwandte Art sind die (für viele Anwender missverständlich) direkt als Anwendungsvirtualisierungen betitelten Lösungen. Linux-Benutzer kennen ein ähnliches Verfahren seit Jahren. Gemeint ist eine chroot-Umgebung. Hierbei wird eine Anwendung in einer vom eigentlichen Betriebssystem abgekoppelten Umgebung („Sandbox“) ausgeführt. Die Technologien gehen hierbei heutzutage jedoch weiter und spiegeln eher das Verhalten von UnionFS wieder. Die Produkte der führenden Hersteller nennen sich VMware ThinApp, Citrix XenApp Streaming und Microsoft App-V. Alle beruhen auf dem Prinzip, dass ein Programm denkt, es laufe ungehindert im Betriebssystem, während in Wirklichkeit jedoch sämtliche Lese- und Schreiboperationen abgefangen und bei Bedarf umgebogen werden können. Einem Programm kann somit simuliert werden, dass es z. B. Daten von C:\temp nach D:\temp kopieren kann. In Wirklichkeit existieren jedoch die Ordner nicht einmal im Dateisystem sondern nur innerhalb der virtualisierten Anwendungsumgebung.



4) Storage Virtualisierung

Die Virtualisierung von Speichersystemen stellt die Zusammenfassung vorhandener Speicherressourcen wie Festplatten, NAS und SAN Systeme dar. Hierbei werden die vorhandenen Datenspeicher unterschiedlicher Technologien und Hersteller in einem gemeinsamen großen Speicherpool zusammengefügt. Einzelne, vorhandene Rechnersysteme können benötigten Speicherplatz in flexibler Größe aus dem virtuellen Speichersystem in Anspruch nehmen. Durch Hinzufügen weiterer Speicherhardware kann bei anwachsenden Datenmengen der Speicherpool im laufenden Betrieb beliebig vergrößert werden. Zusätzlich minimiert Storage-Virtualisierung den Aufwand zur Schaffung von Redundanz als Schutzmaßnahme gegen Datenverlust oder Betriebsausfälle. Man unterscheidet zwischen drei Arten der Storage-Virtualisierung. Die Hostbasierte Lösungen wie Datacore SANSymphony, Symantec Storage Foundation for Windows oder HPs LeftHand Virtual SAN laufen auf eigenen Rechnersystemen. Die zweite Möglichkeit findet direkt in Speicherhardware wie SAN Systemen statt bei denen weitere Geräte und Switches als zusätzliche vermittelnde Schicht ins SAN integriert werden. Der Storage Controller erkennt diese als Hostsystem während zugreifende Hosts diese als Storage erkennen. Die Produkte solcher kombinierter Systeme sind u.A. EMC Invista, LSI Logic StoreAge und HPs SVSP. Die dritte Möglichkeit ist Storage Virtualisierung die direkt in einem dedizierten Controller, der Anschlussmöglichkeiten für verschiedene Speichersysteme anbietet, stattfindet. Hierzu zählen IBM Systems SVC (Storage Virtualisierungs Controller) oder VMWare vSphere Storage Appliance.

5) Netzwerk Virtualisierung

Die Virtualisierung von Netzwerken bietet die Möglichkeit ein Firmennetzwerk über bauliche Abgrenzungen hinweg in mehrere Teilnetze aufzuteilen. Bei einer klassischen physikalischen Netzwerkinfrastruktur gilt ein Adressbereich für das ganze Unternehmen. Zugriffsberechtigungen und Netzwerkkontrolle kann bei dieser Konfiguration nur durch Dateiberechtigungen und komplizierte Firewall Lösungen ausgeübt werden. Eine physikalische Trennung einzelner Abteilungen ist bei dieser Konfiguration beinahe unmöglich. Bei einem virtualisierten Netzwerk können einzelne Clients sogar über Stockwerksgrenzen hinweg einer einzelnen Netzwerkgruppe zugeordnet werden. Jedes der so erstellten virtuellen Netzwerke hat einen eigenen Adressbereich obwohl sich diese im gleichen physikalischen Netzwerk befinden. Ressourcen der Entwicklungsabteilung z.B. sind somit vor ungewollten oder unautorisierten Zugriffen durch eine andere Abteilung auf unterster Ebene abgesichert. Mittlerweile implementiert fast jeder Hersteller von Netzwerkhardware die Möglichkeit zur Virtualisierung von Netzwerken in seine Produkte. Voraussetzung sind Layer2 oder Layer3 fähige Netzwerkschwitchen. Die besten Erfahrungen bei der Netzwerkvirtualisierung hatten wir mit Produkten der Hersteller Cisco, Extreme Networks, HP und Juniper.

VMNetzwerkverbindungsarten

VMware Workstation bietet mehrere Möglichkeiten, die Netzwerkressourcen des Hosts zu nutzen. Je nach Anforderungen wird man eine dieser Möglichkeiten auswählen. Hier sind die wichtigsten erklärt:

Bridge

Hier benutzt der Gast die Netzwerkverbindung des Hosts mit einer eigenen IP in dessen lokalem Netz. Das kommt der Installation eines separaten Rechners gleich – auch von außen her gesehen.

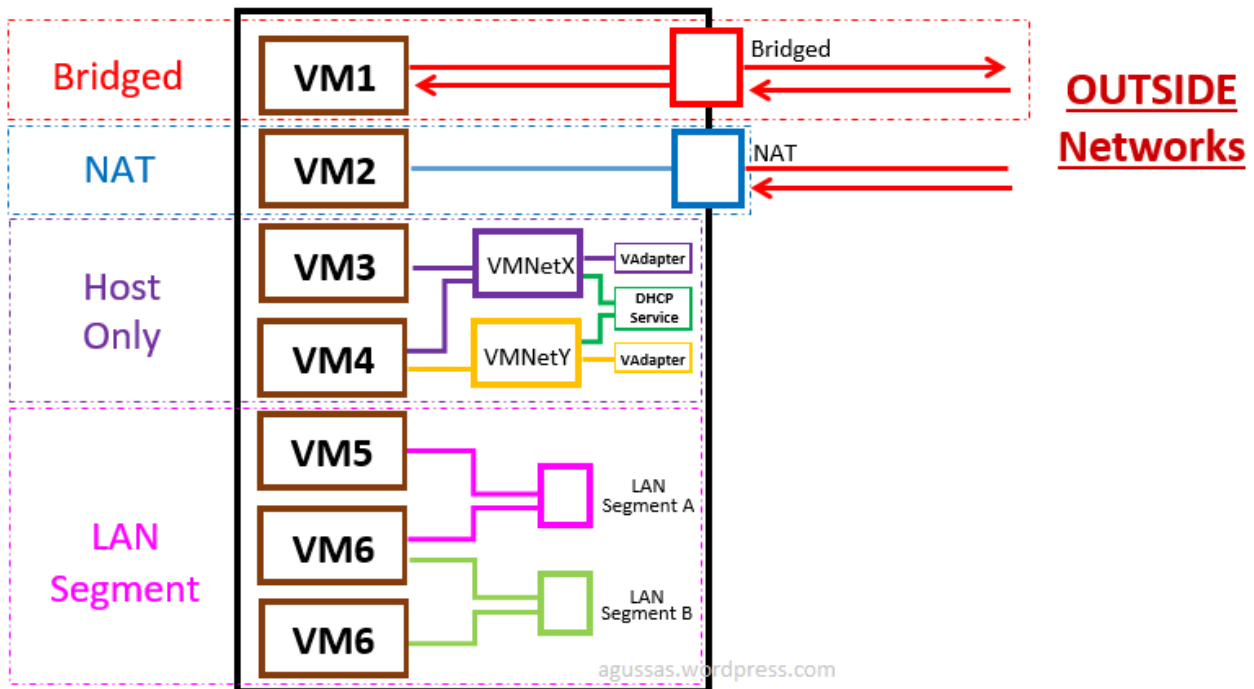
NAT

Der Gast bekommt eine IP in einem von VMware dafür eingerichteten privaten Netz, das vom physischen Netz des Hostrechners verschieden ist. Es kommt ein virtueller Netzwerkadapter zum Einsatz, den VMware im Host einrichtet und mit einer weiteren IP des privaten Netzes konfiguriert; der Host wird auf Seite des Clients als Default-Gateway eingetragen. Via Adressübersetzung (NAT) kann der Gast nun das Host-Netz erreichen. Ressourcen des Gasts, z. B. Windows-Freigaben, sind nur vom Host aus unter der privaten IP des Gasts erreichbar. Von außen her ist nur eine IP sichtbar; dass sich dahinter mehrere Systeme befinden, kann nur durch Analyse des Datenverkehrs erkannt werden.

Host only

Auch hier richtet VMware ein privates Netz ein. Es werden jedoch keine Regeln definiert, die Datenpaketen des Gastes erlauben, dieses private Netz zu verlassen. Wenn zusätzliche Verbindungen gewünscht sind, müssen diese auf dem Host durch Routing (Forwarding) explizit hergestellt oder als Serverdienst (z. B. Proxy) realisiert werden. Diese Methode eignet sich vorzüglich, um einen dedizierten Server im lokalen Netz zu betreiben. Beispielsweise würde man für einen Terminalserver

nur den Port für RDP freischalten. Damit wäre die Maschine für ihren eigentlichen Bestimmungszweck im Netz erreichbar, während z. B. Viren, die sich über andere Ports verbreiten, beim Host enden würden. Auch für private Zwecke eignet sich diese Methode, da damit verhindert werden kann, dass der Gast unerwünschte IP-Verbindungen (z. B. für Spamversand) aufbaut. Anmerkung: Mehrere Gastssysteme können separate private Netze nutzen, die nur miteinander kommunizieren können, wenn es jeweils im Hostsystem explizit konfiguriert ist.



From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:2_virtualisierung

Last update: 2018/03/20 11:50



 [Kapitel C++ als PDF exportieren](#)

C++

C++ ist eine von der ISO genormte Programmiersprache. Sie wurde ab 1979 von Bjarne Stroustrup bei AT&T als Erweiterung der Programmiersprache C entwickelt. C++ ermöglicht sowohl die effiziente und maschinennahe Programmierung als auch eine Programmierung auf hohem Abstraktionsniveau. Der Standard definiert auch eine Standardbibliothek, zu der verschiedene Implementierungen existieren.

Lernplattform SoloLearn

- [C++ spielerisch lernen](#)

Nachschlagewerke

- [Einstieg in C++](#)
- [WikiBook zur C++ Programmierung](#)
- [Kurzanleitung für GNU C/C++ - Compiler](#)
- [C++ unter Linux](#)

Behandelte Inhalte

- [Bibliothek string.h => C-String](#)
- [Bibliothek string => String](#)
- [Funktionen](#)
- [Parameterübergabe](#)
- [Zeiger](#)
- [Arrays & Sortieralgorithmen](#)
- [Strukturen](#)
- [Klassen](#)
- [Dateibehandlung](#)

Beispiele vom Unterricht

- [Beispiel zur Parameterübergabe bei Funktionen](#)
- [Beispiel zu Arrays, Schleifen und Funktionen](#)
- [Beispiel zu Arrays, Funktionen, Schleifen und Zufallszahlen](#)
- [Beispiel zu Arrays, Sortieralgorithmen und Funktionen](#)
- [Schiffe versenken einfach \(Version 1\) - Beispiel zu Mehrdimensionale Arrays, Funktionen, Schleifen](#)
- [Schiffe versenken erweitert - Beispiel zu Strukturen, Mehrdimensionale Arrays, Funktionen, Schleifen, Zufallszahlen](#)

- [Beispiel zur Dateibehandlung](#)
- [Beispiel zu Klassen \(Attribute, Methoden, Zugriffsrechte\)](#)
- [Beispiel zu Klassen \(Vererbung\)](#)
- [Beispiel zu Klassen \(Arrays von Objekten, Objektzeiger, Vererbung\)](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus

Last update: **2018/03/20 11:51**



Die Standard-Bibliothek <string.h> - C-String

Im weiteren Verlauf dieses Buchs werden Sie öfters Funktionen der Headerdatei <string.h> verwenden. Darin sind viele nützliche Funktionen enthalten, die die Arbeit mit Char-Arrays (=C-Strings) vereinfachen.

strcpy() - char Arrays kopieren

Wollen Sie ein char-Array in ein anderes char-Array kopieren, können Sie die Funktion strcpy() (string copy) nutzen. Die Syntax lautet:

```
char *strcpy(char *s1, char *s2);
```

Dass hierbei das char-Array s1 groß genug sein muss, versteht sich von selbst. Bitte beachten Sie dabei, dass das Ende-Zeichen '\0' auch Platz in s1 benötigt. Hierzu ein Beispiel:

Beispiel:

```
#include <string.h>
#include <iostream>

using namespace std;

int main(void) {

    char ziel_str[50];
    char str1[] = "Das ist ";
    char str2[] = "ein ";
    char str3[] = "Teststring";

    strcpy(ziel_str, str1);
    /* Ein umständliches Negativbeispiel */
    strcpy(&ziel_str[8], str2);
    /* So ist es einfacher und sicherer */
    strcat(ziel_str, str3);

    cout << ziel_str;
}
```

Ausgabe:

```
Das ist ein Teststring
```

In diesem Beispiel haben Sie gesehen, dass es auch möglich ist, mit strcpy() Strings aneinanderzuhängen:

```
strcpy(&ziel_str[8], str2);
```

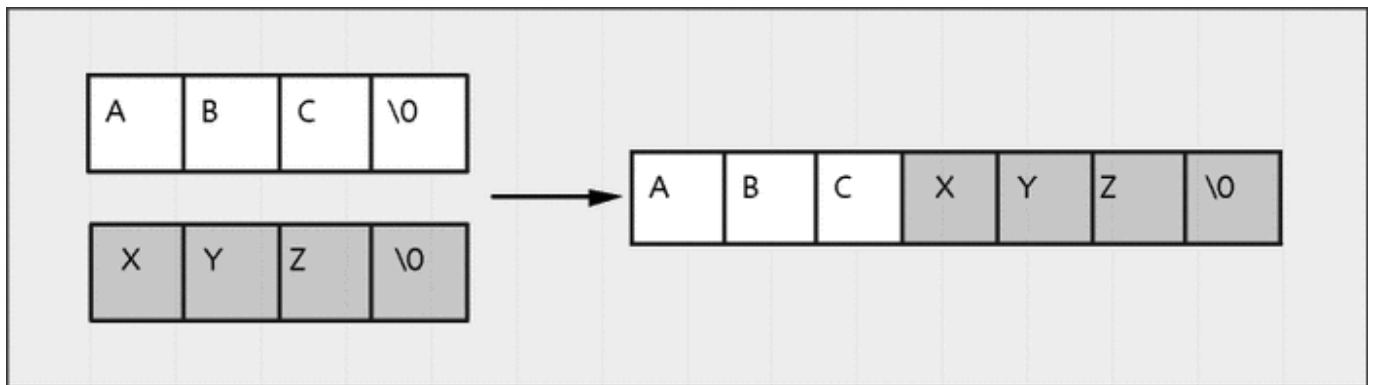
Nur ist das umständlich, und schließlich gibt es dafür die Funktion `strcat()`. Beim Betrachten der Funktion `strcpy()` fällt außerdem auf, dass hierbei ebenfalls nicht überprüft wird, wie viele Zeichen in den Zielstring kopiert werden, mit denen wieder auf einen undefinierten Speicherbereich zugegriffen werden kann. Daher ist auch die Funktion `strcpy()` eine gefährliche Funktion, wenn diese falsch eingesetzt wird.

strcat() - char Arrays aneinanderhängen

Um ein char-Array an ein anderes zu hängen, können Sie die Funktion `strcat()` (string catenation) verwenden.

```
char *strcat(char *s1, char *s2);
```

Damit wird `s2` an das Ende von `s1` angehängt, wobei (logischerweise) das Stringende-Zeichen `'\0'` am Ende von String `s1` überschrieben wird. Voraussetzung ist auch, dass der String `s2` Platz in `s1` hat.



Beispiel:

```
#include <string.h>
#include <iostream>

using namespace std;

int main(void) {
    char ziel[30]="ABC\0";
    char name[20]="XYZ\0";

    strcat(ziel, name);
    cout << ziel;

    return 0;
}
```

Ausgabe:

ABCXYZ

strcmp() - char-Arrays vergleichen

Für das lexikografische Vergleichen zweier char-Arrays kann die Funktion strcmp() verwendet werden. Die Syntax lautet:

```
int strcmp(char *s1, char *s2);
```

Sind beide char-Arrays identisch, gibt diese Funktion 0 zurück. Ist der String s1 kleiner als s2, ist der Rückgabewert kleiner als 0; und ist s1 größer als s2, dann ist der Rückgabewert größer als 0. Ein Beispiel:

```
#include <string.h>
#include <iostream>

using namespace std;

void String_Vergleich(char s1[], char s2[]);

int main(void) {
    char str1[] = "aaa";
    char str2[] = "bab";
    char str3[] = "cbb";

    String_Vergleich(str1, str2);
    String_Vergleich(str1, str3);
    String_Vergleich(str3, str2);
    String_Vergleich(str1, str1);

    return 0;
}

void String_Vergleich(char s1[], char s2[]) {
    int ret = strcmp (s1, s2);
    if(ret == 0)
    {
        cout << s1 << " == " << s2 << endl;
    }
    else if(ret < 0)
    {
        cout << s1 << " < " << s2 << " --> das erste ungleiche Zeichen in s1
ist kleiner als in s2!" << endl;
    }
    else {
        cout << s1 << " > " << s2 << " --> das erste ungleiche Zeichen in s1
ist groesser als in s2!" << endl;
    }
}
```

Ausgabe:

```
aaa < bab --> das erste ungleiche Zeichen in s1 ist kleiner als in s2!  
aaa < cbb --> das erste ungleiche Zeichen in s1 ist kleiner als in s2!  
cbb > bab --> das erste ungleiche Zeichen in s1 ist groesser als in s2!  
aaa == aaa
```

strlen() - Länge eines char-Arrays ermitteln

Um die Länge eines Strings zu ermitteln, kann die Funktion strlen() (string length) eingesetzt werden. Die Syntax lautet:

```
size_t strlen(char *s1);
```

Damit wird die Länge des adressierten char-Arrays s1 ohne das abschließende Stringende-Zeichen zurückgegeben. Das Beispiel zu strlen():

```
#include <string.h>  
#include <iostream>  
  
using namespace std;  
  
int main(void) {  
    char string[] = "Das ist ein Teststring";  
    size_t laenge;  
  
    laenge = strlen(string);  
    cout << laenge << endl;  
  
    char teststring[] = "Das\0 ist ein Test";  
    cout << strlen(teststring) << endl;  
  
    return 0;  
}
```

HINWEIS: Dass die Funktion strlen() das Stringende-Zeichen '\0' nicht mitzählt, ist eine häufige Fehlerquelle, wenn es darum geht, dynamisch Speicher für einen String zu reservieren. Denken Sie daran, dass Sie immer Platz für ein Zeichen mehr bereithalten.

Ausgabe:

```
22  
3
```

Weitere char-Array Funktionen

[siehe](#)

char-Array Funktionen

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_00

Last update: **2018/01/31 18:57**



Die Bibliothek string

Die von C geerbten Zeichenketten haben den großen Nachteil, dass der Speicher nicht dynamisch nach Anforderung belegt wird, sondern dass immer so viel Speicher blockiert wird, wie im schlechtesten Fall erforderlich ist. Auch das Fehlerpotenzial, das durch das Fehlen der Abschluss-Null und der fehlenden Kontrolle der Speichergrenzen entsteht, hat viele Programmierer veranlasst, eine eigene Stringklasse zu schreiben. Inzwischen ist aber eine Klasse string in der Standardbibliothek verfügbar.

Verwendung

Um ein Objekt vom Typ string zu definieren, muss zunächst die Datei string eingebunden werden. Sie endet wie viele Header-Dateien der Standardbibliothek von C++ nicht auf .h. Die Klasse string liegt im Namensraum std. Sofern Sie nicht jedes Mal std::string angeben wollen, um einen String zu definieren, ziehen Sie zu Anfang den Namensraum std mit dem Befehl using hinzu:

```
#include <string>
using namespace std;

int main (void) {
    string meinName;
    return 0;
}
```

Kompatibilität

Ein Objekt vom Typ string verhält sich in vielen Dingen kompatibel zum char-Array. Der Zugriff auf die einzelnen Zeichen eines Strings erfolgt wie beim klassischen C-String durch die eckigen Klammern. Es ist möglich, Strings mit C-Strings zu initialisieren. Sie können sie ineinander umformen und miteinander vergleichen.

Unterschiede

Der Hauptunterschied besteht darin, dass Sie einen String nicht über einen char-Zeiger manipulieren können, wie Sie das mit einem char-Array gemacht haben. Ein Objekt der Klasse string besteht ja nicht nur aus den Zeichen selbst. Wenn Sie also einen Zeiger auf den String verwenden, zeigt dieser nicht auf den ersten Buchstaben, sondern auf das Objekt, das die Zeichen verwaltet. Da das Objekt in der Lage sein muss, die Daten an eine andere Stelle zu kopieren, wenn die Zeichenkette größer wird, ist es gar nicht ratsam, mit einem Zeiger auf die Zeichen direkt zuzugreifen. Stattdessen bietet die Klasse eigene Zeiger an, die »Iteratoren« genannt werden. Sie erfordern allerdings eine besondere Handhabung. Wir werden darauf noch zurück kommen. Das Fehlen der direkten Zugriffe schränkt den Programmierer zwar ein, erhöht aber die Sicherheit des Programms.

Vorteile

Die Klasse `string` bietet gegenüber den klassischen C-Strings einige Vorteile. So muss beim Anlegen eines Objekts nicht angegeben werden, wie viele Zeichen reserviert werden sollen. Wird mehr Platz benötigt, sorgt das Objekt selbst dafür, dass es den erforderlichen Speicherbereich bekommt. Der größte Vorteil ist vielleicht, dass Sie Strings einfach zuweisen und vergleichen können, wie Sie es von Integer-Variablen gewöhnt sind.

Zuweisung

Ein String kann durch eine Zuweisung direkt in eine andere Stringvariable kopiert werden. Sie brauchen also keine spezielle Funktion `strcpy()`, müssen auch keine Schleife über die Elemente machen, nicht darüber nachdenken, ob die Abschluss-Null gesetzt ist, und nicht kontrollieren, ob der Zielspeicher für eine Kopie überhaupt ausreicht. Sie können dem `string`-Objekt sogar ohne eine explizite Konvertierung einen klassischen C-String zuweisen.

Verbinden

Strings können aneinander gehängt werden, indem ein einfaches Pluszeichen zwischen sie gestellt wird.

```
#include <string>
using namespace std;

int main (void)
{
    string meinName = "neu";
    char oldName[25] = "alt";
    string neuString;

    neuString = meinName;           // "neu"
    neuString = oldName;            // "alt"
    neuString = meinName + oldName; // "neualt"
    neuString += oldName;           // "neualtalt"

    return 0;
}
```

Vergleiche

Im Gegensatz zu den C-Strings können für Abfragen jetzt die einfachen Operatoren verwendet werden, die bereits von den Zahlenvergleichen bekannt sind. Es sind also keine speziellen Funktionen

wie strcmp() mehr erforderlich.

Operator	Bedeutung
==	gleich
!=	ungleich
<	in lexikalischer Reihenfolge vorher
>	in lexikalischer Reihenfolge nachher
< =	in lexikalischer Reihenfolge vorher oder gleich
> =	in lexikalischer Reihenfolge nachher oder gleich

Für den Vergleich reicht es, dass einer der beiden Operanden vom Typ string ist. Er kann sowohl mit einem klassischen C-String als auch mit einem char verglichen werden. Die Reihenfolge spielt keine Rolle.

```
string s;
char cstring[256];
...
if (s < cstring)
...
if (cstring < s)
```

Elementfunktionen

Darüber hinaus bringt die Klasse string eine Reihe anderer Funktionen mit, die in Tabelle (tabstringfunction) aufgeführt sind.

Funktion	Aufgabe
length()	liefert die Länge des Strings
insert(n, s)	fügt den String s an Position n ein
erase(p, n)	Entfernt ab Position p n Zeichen
find(s)	Liefert die Position, an der sich der String s befindet
substr(pos1, pos2)	Gibt den Substring von der Position 1 bis zur Position 2 zurück

Beispiel:

Im folgenden Code-Ausschnitt sind die Funktionen noch einmal in einem Programm dargestellt. In den Kommentaren stehen die Ergebnisse der Funktion.

```
#include <string>
using namespace std;

int main()
{
    string s("123"); // Konstruktor fuer C-String
    len = s.length(); // liefert 3, die Laenge des Strings
    s.insert(2, "xy"); // s ist nun "12xy3"
    s.erase(2,2); // s ist nun "123"
    pos = s.find("23"); // liefert die Position 1
```

```
s.substr(0,2);    // liefert den Substring von der Position 0 bis 2 -  
-> 12  
}
```

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_001Last update: **2018/02/14 09:01**

Funktionen in C++

Ein wichtiges Sprachelement von C++ kam bisher noch überhaupt nicht vor: die Funktion. Die Möglichkeit, Funktionen zu bilden, ist ein herausragendes Merkmal einer Programmiersprache. Ganz allgemein versteht man unter einer Funktion einen in sich geschlossenen Programmteil, der eine bestimmte Aufgabe erfüllt. Der Vorteil einer Funktion ist die Wiederverwendbarkeit.

Betrachten wir folgendes Beispiel:

```
int add( int x, int y)
{
    int z = x+y;

    return z;
}
```

An diesem Codeausschnitt erkennen Sie alle Bestandteile einer Funktion:

- Typ des Rückgabewerts: int
- Funktionsname: add
- Argumentliste: (int x, int y)
- Funktionskörper: Anweisung innerhalb des Blocks der Funktion, begrenzt durch die geschweiften Klammern { und }
- Return-Anweisung: return z; (bei Rückgabetyt void nicht nötig)

Zu all diesen Teilen ist natürlich noch Einiges zu sagen. Vorher noch ein typografischer Hinweis: Es hat sich eingebürgert, in Büchern zwei Klammern hinter Bezeichner zu setzen, die sich auf eine Funktion beziehen, zum Beispiel in Sätzen wie: Mit add() erreichen Sie die Addition zweier Ganzzahlen. Das sagt noch nichts über Art und Umfang der Argumentliste aus, sondern soll Sie lediglich daran erinnern, dass es dabei um eine Funktion und nicht um eine Variable geht. Ich will mich auch in diesem Buch daran halten.

Rückgabewert

In C++ muss jede Funktion einen Typ für den Wert angeben, den sie zurückliefert. Manchmal ist es aber auch gar nicht nötig oder sinnvoll, dass eine Funktion überhaupt einen Rückgabewert hat. In diesem Fall geben Sie als Typ void an.

Was macht man nun mit einem solchen Wert? Der Programmteil, der die Funktion aufruft, kann diese an allen Stellen einsetzen, wo er sonst eine Variable oder Konstante angeben würde (in obiger Form allerdings nur dort, wo lediglich der Wert benötigt wird), also etwa:

```
int main()
{
    int a = 5;
    int b = 12;
    int c = add(a,b);
}
```

```
cout << ``a = `` << a << `` , c = `` << c << `` , a+c = `` << add(a,c) << endl;  
  
return 0;  
}
```

Dieses Programm hat dann die Ausgabe: a = 5, c = 17, a+c = 22

Übrigens: Selbst wenn eine Funktion einen Wert zurückgibt, müssen Sie ihn nicht beachten. Sie dürfen auch schreiben:

```
int a = 5;  
int b = 12;  
add(a,b);
```

auch wenn das hier keinen Sinn machen würde. Bei Funktionen mit Rückgabebetyp void ist das hingegen die übliche Form des Aufrufs. Allgemein kommt es aber häufiger vor, dass Rückgabewerte ignoriert werden. Beispielsweise geben viele Funktionen Statusinformationen darüber zurück, wie gut (oder schlecht) sie ihre Aufgabe erfüllen konnten. Viele Anwender solcher Funktionen interessieren sich nicht für den Status und übergehen ihn. Das kann manchmal aber auch gefährlich werden, wenn etwa aufgetretene Fehler aus diesem Grund zunächst unentdeckt bleiben.

Funktionsname

Wie alle anderen Bezeichner in C++ dürfen Sie auch Funktionsnamen nur aus Buchstaben, Ziffern sowie dem Unterstrich `_` bilden. Außerdem ist es nicht erlaubt, Funktionsnamen zu verwenden, die Schlüsselwörtern gleichen (etwa `for`).

Argumentliste

Eine Funktion kann immer nur auf den Daten arbeiten, die ihr lokal vorliegen. Außer global (das heißt außerhalb aller Funktionen) definierten Variablen sind das nur die Parameter, die das Hauptprogramm an die Funktion übergibt. Von diesen Parametern (auch Argumente genannt) können Sie keinen, einen oder mehrere angeben, die Sie dann durch Kommas trennen.

Wenn Sie eine Funktion ohne Argumente schreiben wollen, lassen Sie den Bereich zwischen den beiden runden Klammern einfach leer – denn die Klammern müssen Sie stets schreiben! – oder Sie setzen ein Argument vom Typ `void` ein.

Ansonsten geben Sie für jeden Parameter seinen Datentyp und einen Namen an, unter dem er in der Funktion bekannt sein soll. Dieser Name kann vollkommen anders sein, als der im Hauptprogramm beim Aufruf verwendete. Auch in obigem Beispiel heißen die Summanden in der Funktion `x` und `y`, im Hauptprogramm aber `a` und `b`.

Funktionskörper

Hier stehen die Anweisungen, die bei einem Aufruf der Funktion ausgeführt werden. Man kann darüber streiten, wie lang Funktionen sein sollten. Es gibt Experten, die fordern, dass eine Funktion aus nicht mehr als 50 Zeilen bestehen dürfe, sonst werde sie unleserlich. Es gibt jedoch in der Praxis immer wieder Fälle, in denen längere Funktionen sinnvoll sind. Bei der objektorientierten Programmierung werden Sie allerdings ohnehin wesentlich mehr Funktionen (beziehungsweise Methoden) verwenden, die im Durchschnitt wesentlich kürzer sind als bei der prozeduralen Programmierung.

Innerhalb des Funktionskörpers können Sie die Funktionsparameter wie normale Variablen verwenden; zusätzlich können Sie natürlich auch noch lokale Variablen definieren. Außerdem ist es selbstverständlich erlaubt, aus einer Funktion wieder andere Funktionen aufzurufen. (Sie dürfen sogar die Funktion selbst wieder aufrufen; man spricht dann von einer rekursiven Funktion – aber das ist ein eigenes Thema.)

Return-Anweisung

Die Anweisungen im Funktionskörper werden so lange abgearbeitet, bis das Programm auf das Ende der Funktion oder eine return-Anweisung trifft. Diese erfüllt einen doppelten Zweck:

Sie legen fest, welchen Wert die Funktion an das Hauptprogramm zurückliefern soll. Das kann eine Variable sein oder ein Ausdruck, eine Konstante oder der Rückgabewert einer anderen Funktion (wobei Letzteres als schlechter Stil gilt). Hat Ihre Funktion den Rückgabebetyp void, geben Sie an dieser Stelle überhaupt nichts an. Der Typ des angegebenen Werts muss jedoch in jedem Fall mit dem deklarierten Rückgabebetyp übereinstimmen. Sie beenden die Funktion und kehren zum Hauptprogramm zurück. Jede return-Anweisung – sei sie nun am Ende oder irgendwo inmitten des Funktionskörpers – markiert das Ende der Abarbeitung der Funktion und den Rücksprung an die Stelle, von der aus die Funktion aufgerufen wurde. Sie können also die Funktion schon beenden, bevor alle Anweisungen ausgeführt sind, zum Beispiel wenn eine bestimmte Bedingung erfüllt ist. Ist der Rückgabebetyp void, muss am Ende der Funktion keine return-Anweisung stehen (auch nicht das Schlüsselwort return), wie in folgendem Beispiel:

```
void ausgabe( int z )
{
    cout << ``Das Ergebnis ist: `` << z << endl;
}
```

Wenn Sie allerdings bei Funktionen mit irgendeinem anderen Rückgabebetyp die return-Anweisung vergessen, meldet der Compiler einen Fehler.

Der Prototyp

Bevor Sie eine Funktion verwenden können, müssen Sie dem Compiler zunächst mitteilen, dass es eine Funktion dieses Namens gibt, wie viele und welche Parameter sie hat und welchen Typ sie zurückliefert. Dies geschieht mit einem so genannten Prototyp der Funktion. Der Prototyp sieht

genauso aus wie die Funktion selbst bis auf den Funktionskörper; dieser fehlt und wird durch ein einfaches Semikolon ; ersetzt. (Es ist sogar erlaubt, die Namen der Argumente wegzulassen und nur ihre Typen anzugeben. Analog zu den Klassen (siehe Seite [*]) ist also der Prototyp die Deklaration und die Funktion mit Körper die Definition.

Aufruf

Der Aufruf einer Funktion erfolgt durch Nennung des Funktionsnamens. An den Funktionsnamen schließt sich immer ein Klammerpaar an, das gegebenenfalls auch Parameter enthalten kann. Dieses Klammerpaar ist zwingend erforderlich. Die Parameter des Aufrufs müssen zu den Parametern der Funktion passen. Besitzt die Funktion einen Rückgabewert, kann der Funktionsaufruf als Ausdruck verwendet werden. Er kann also beispielsweise auf der rechten Seite einer Zuweisung stehen.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_01

Last update: **2018/01/20 17:50**



Übergabe der Argumente

C++ kennt mehrere Varianten, wie einer Funktion die Argumente übergeben werden können: call-by-value, call-by-reference und call-by-pointer.

call-by-value (Wertübergabe)

Bei call-by-value (Wertübergabe) wird der Wert des Arguments in einen Speicherbereich kopiert, auf den die Funktion mittels Parametername zugreifen kann. Ein Werteparameter verhält sich wie eine lokale Variable, die „automatisch“ mit dem richtigen Wert initialisiert wird. Der Kopiervorgang kann bei Klassen (Thema eines späteren Kapitels) einen erheblichen Zeit- und Speicheraufwand bedeuten!

Beispiel

```
#include <iostream>
#include <conio.h>

using namespace std;

//Prototyp, Deklaration
int sumW(int x,int y);    //Parameterübergabe per Wert (Value)

int main(int argc, char** argv) {
    cout << "Hello World" << endl;

    int a=5,b=6,erg=0;
    cout << "Parameteruebergabe per Wert" << endl;
    erg=sumW(a, b);
    cout << "a: " << a <<endl;
    cout << "b: " << b <<endl;

    getch();

    return 0;
}

//Funktionendefinition - Parameterübergabe per Wert
int sumW(int x,int y){
    x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    y+=1;

    cout << "x: " << x <<endl;
    cout << "y: " << y <<endl;

    return x+y;
}
```

}

Beispielhafte Speicherbelegung des Programms im Hauptspeicher:

Variable	Adresse	Wert
a	0x0001	5
b	0x0005	6
...	.	.
...	.	.
x	0x00a1	5 → 6
y	0x00a5	6 → 7

Die Ausgabe des Programms ist:

```
Hello World
Parameteruebergabe per Wert
x: 6
y: 7
a: 5
b: 6
```

call-by-reference (Übergabe per Referenz)

Sollen die von einer Funktion vorgenommen Änderungen auch für das Hauptprogramm sichtbar sein, müssen in C sogenannte Zeiger verwendet werden. C++ stellt ebenfalls Zeiger zur Verfügung. C++ gibt Ihnen aber auch die Möglichkeit, diese Zeiger mittels Referenzen zu umgehen, was im alten C nicht möglich war. Beide sind jedoch noch Thema eines späteren Kapitels.

Im Gegensatz zu call-by-value wird bei call-by-reference die Speicheradresse des Arguments übergeben, also der Wert nicht kopiert. Änderungen der (Referenz-)Variable betreffen zwangsläufig auch die übergebene Variable selbst und bleiben nach dem Funktionsaufruf erhalten. Um call-by-reference anzuzeigen, wird der Operator & verwendet, wie Sie gleich im Beispiel sehen werden. Wird keine Änderung des Inhalts gewünscht, sollten Sie den Referenzparameter als const deklarieren, um so den Speicherbereich vor Änderungen zu schützen. Fehler, die sich aus der ungewollten Änderung des Inhaltes einer übergebenen Referenz ergeben, sind in der Regel schwer zu finden.

```
#include <iostream>
#include <conio.h>

using namespace std;

//Prototyp, Deklaration
int sumR(int &x,int &y);    //Parameterübergabe per Referenz (Reference)

int main(int argc, char** argv) {
    cout << "Hello World" << endl;
```



```

    cout << "Parameteruebergabe per Referenz" << endl;
    a=5,b=6,erg=0;
    erg=sumR(a, b);
    cout << "a: " << a <<endl;
    cout << "b: " << b <<endl;

    getch();

    return 0;
}

//Funktionsdefinition - Parameterübergabe per Referenz
int sumR(int &x,int &y){
    x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    y+=1;

    cout << "x: " << x <<endl;
    cout << "y: " << y <<endl;

    return x+y;
}

```

Beispielhafte Speicherbelegung des Programms im Hauptspeicher:

Variable	Adresse	Wert
x,a	0x0001	5 → 6
y,b	0x0005	6 → 7
...	.	
...	.	
...	.	
...	.	

Die Ausgabe des Programms ist:

```

Hello World
Parameteruebergabe per Referenz
x: 6
y: 7
a: 6
b: 7

```

call-by-pointer (Übergabe per Zeiger)

Wenn Sie einen Zeiger als Parameter an eine Funktion übergeben, können Sie den Wert an der übergebenen Adresse ändern.

```

#include <iostream>
#include <conio.h>

using namespace std;

//Prototyp, Deklaration
int sumZ(int *x,int *y);    //Parameterübergabe per Zeiger (Pointer)

int main(int argc, char** argv) {
    cout << "Hello World" << endl;
    cout << "Parameteruebergabe per Zeiger" << endl;
    a=5,b=6,erg=0;
    erg=sumZ(&a, &b);
    cout << "a: " << a <<endl;
    cout << "b: " << b <<endl;

    getch();

    return 0;
}

//Funktionendefinition - Parameterübergabe per Zeiger
int sumZ(int *x,int *y){
    *x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    *y+=1;

    cout << "x: " << *x <<endl;
    cout << "y: " << *y <<endl;

    return *x+*y;
}

```

Beispielhafte Speicherbelegung des Programms im Hauptspeicher:

Variable	Adresse	Wert
a	0x0001	5 → 6
b	0x0005	6 → 7
...	.	
...	.	
*x	0x00a1	0x0001
*y	0x00a5	0x0005

Die Ausgabe des Programms ist:

```

Hello World
Parameteruebergabe per Zeiger
x: 6
y: 7

```

a: 6

b: 7

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_02

Last update: **2018/01/20 17:50**



Funktionen - Beispiel

Angabe

Dieses Programm zeigt die verschiedenen Arten der Parameterübergabe bei Funktionen auf. Es werden jeweils dieselben Variablen auf 3 verschiedenen Arten (per Wert, per Referenz, per Zeiger) übergeben.

Lösung

```
/* Beispiel: Funktionen - Parameterübergabe
   Filename:Parameteruebergabe.cpp
   Author:Lahmer
   Title:Parameterübergabe
   Description: Anhand dieses Beispiels werden die verschiedenen Arten der
Parameterübergabe erklärt
   Last Change:16.01.2018
*/

//Hedader-Dateien bzw. Bibliotheken
#include <iostream>
#include <conio.h>

//Namespace (Namensraum)
using namespace std;

//Prototyp, Deklaration
int sumW(int x,int y);    //Parameterübergabe per Wert (Value)
int sumR(int &x,int &y);   //Parameterübergabe per Referenz (Reference)
int sumZ(int *x,int *y);  //Parameterübergabe per Zeiger (Pointer)

//Hauptprogramm
int main(int argc, char** argv) {
    //Ausgabe
    cout << "Hello World" << endl;

    //Lokale Variablen mit Datentyp int => ganzzahlige Zahlen
    int a=5,b=6,erg=0;

    //Parameterübergabe per Wert
    cout << "Parameteruebergabe per Wert" << endl;
    //Funktionsaufruf per Wert = Kopie der Variable
    erg=sumW(a, b);
    //Ausgabe der Variablen a bzw. b
    cout << "a: " << a <<endl;
```

```
cout << "b: " << b <<endl;

//Parameterübergabe per Referenz
cout << "Parameteruebergabe per Referenz" << endl;
a=5,b=6,erg=0;
//Funktionsaufruf per Referenz = Verknüpfung der Variablen a bzw. b
erg=sumR(a, b);
//Ausgabe der Variablen a bzw. b
cout << "a: " << a <<endl;
cout << "b: " << b <<endl;

//Parameterübergabe per Zeiger
cout << "Parameteruebergabe per Zeiger" << endl;
a=5,b=6,erg=0;
//Funktionsaufruf per Referenz = Übergabe der Adressen der Variablen a
bzw. b
erg=sumZ(&a, &b);
//Ausgabe der Variablen a bzw. b
cout << "a: " << a <<endl;
cout << "b: " << b <<endl;

//Auf Tastendruck warten
getch();

//Rückgabewert = 0
return 0;
}

//Funktionendefinition - Parameterübergabe per Wert
int sumW(int x,int y){
    x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    y+=1;

    cout << "x: " << x <<endl;
    cout << "y: " << y <<endl;

    //Rückgabewert Summe von x+y
    return x+y;
}

//Funktionendefinition - Parameterübergabe per Referenz
int sumR(int &x,int &y){
    x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    y+=1;

    cout << "x: " << x <<endl;
    cout << "y: " << y <<endl;

    //Rückgabewert Summe von x+y
    return x+y;
}
```

```
//Funktionendefinition - Parameterübergabe per Zeiger
int sumZ(int *x,int *y){
    *x+=1; //x=x+1; x++; ++x;
    *y+=1;

    cout << "x: " << *x <<endl;
    cout << "y: " << *y <<endl;

    //Rückgabewert Summe von x+y
    return *x+*y;
}
```

Ausgabe

```
Hello World
Parameteruebergabe per Wert
x: 6
y: 7
a: 5
b: 6
Parameteruebergabe per Referenz
x: 6
y: 7
a: 6
b: 7
Parameteruebergabe per Zeiger
x: 6
y: 7
a: 6
b: 7
```

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_02:3_02_01

Last update: **2018/01/30 11:30**



Zeiger (Pointer)

Zeiger (engl. pointers) sind Variablen, die als Wert die Speicheradresse einer anderen Variable enthalten.

Jede Variable wird in C++ an einer bestimmten Position im Hauptspeicher abgelegt. Diese Position nennt man Speicheradresse (engl. memory address). C++ bietet die Möglichkeit, die Adresse jeder Variable zu ermitteln. Solange eine Variable gültig ist, bleibt sie an ein und derselben Stelle im Speicher.

Am einfachsten vergegenwärtigt man sich dieses Konzept anhand der globalen Variablen. Diese werden außerhalb aller Funktionen und Klassen deklariert und sind überall gültig. Auf sie kann man von jeder Klasse und jeder Funktion aus zugreifen. Über globale Variablen ist bereits zur Kompilierzeit bekannt, wo sie sich innerhalb des Speichers befinden (also kennt das Programm ihre Adresse).

Zeiger sind nichts anderes als normale Variablen. Sie werden deklariert (und definiert), besitzen einen Gültigkeitsbereich, eine Adresse und einen Wert. Dieser Wert, der Inhalt der Zeigervariable, ist aber nicht wie in unseren bisherigen Beispielen eine Zahl, sondern die Adresse einer anderen Variable oder eines Speicherbereichs. Bei der Deklaration einer Zeigervariable wird der Typ der Variable festgelegt, auf den sie verweisen soll.

```
#include <iostream>

int main() {
    int Wert;           // eine int-Variable
    int *pWert;         // eine Zeigervariable, zeigt auf einen int
    int *pZahl;         // ein weiterer "Zeiger auf int"

    Wert = 10;          // Zuweisung eines Wertes an eine int-Variable

    pWert = &Wert;      // Adressoperator '&' liefert die Adresse einer
    Variable
    pZahl = pWert;       // pZahl und pWert zeigen jetzt auf dieselbe Variable
```

Beispielhafte Speicherbelegung des Programms im Hauptspeicher:

Variable	Adresse	Wert
Wert	0x0001	10
*pWert	0x0005	0x0001
*pZahl	0x0009	0x0005
...	.	.
...	.	.

Der Adressoperator & kann auf jede Variable angewandt werden und liefert deren Adresse, die man einer (dem Variablentyp entsprechenden) Zeigervariablen zuweisen kann. Wie im Beispiel gezeigt, können Zeiger gleichen Typs einander zugewiesen werden. Zeiger verschiedenen Typs bedürfen einer Typumwandlung. Die Zeigervariablen pWert und pZahl sind an verschiedenen Stellen im Speicher abgelegt, nur die Inhalte sind gleich.

Wollen Sie auf den Wert zugreifen, der sich hinter der im Zeiger gespeicherten Adresse verbirgt, so verwenden Sie den Dereferenzierungsoperator `*`.

```
*pWert += 5;  
*pZahl += 8;  
  
std::cout << "Wert = " << Wert << std::endl;
```

Beispielhafte Speicherbelegung des Programms im Hauptspeicher:

Variable	Adresse	Wert
Wert	0x0001	10 -> 15 -> 23
*pWert	0x0005	0x0001
*pZahl	0x0009	0x0005
...	.	.
...	.	.

Ausgabe:

```
Wert = 23
```

Man nennt das den Zeiger dereferenzieren. Im Beispiel erhalten Sie die Ausgabe Wert = 23, denn pWert und pZahl verweisen ja beide auf die Variable Wert.

Um es noch einmal hervorzuheben: Zeiger auf Integer (int) sind selbst keine Integer. Den Versuch, einer Zeigervariablen eine Zahl zuzuweisen, beantwortet der Compiler mit einer Fehlermeldung oder mindestens einer Warnung. Hier gibt es nur eine Ausnahme: die Zahl 0 darf jedem beliebigen Zeiger zugewiesen werden. Ein solcher Nullzeiger zeigt nirgendwohin. Der Versuch, ihn zu dereferenzieren, führt zu einem Laufzeitfehler.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_03

Last update: **2018/01/20 17:50**



Zeiger- Beispiel

Angabe / Beschreibung

Dieses Programm demonstriert die Anwendung von Zeigern. Weiters werden auch wieder Variablen per Wert, Referenz und Zeiger an Funktionen übergeben.

Lösung

```
/* Beispiel: Zeiger
   Filename:main.cpp
   Author:Lahmer
   Title:Verdeutlichung von Zeiger
   Description: Anhand dieses Beispiels werden Zeiger näher erläutert
   Last Change:16.01.2018
*/

//Hedader-Dateien bzw. Bibliotheken
#include <iostream>
#include <conio.h>

//Namespace
using namespace std;

//Funktionsprototyp
int diff(int a, int b); //Parameterübergabe per Wert => Rückgabewert int, 2
int-Übergabeparameter
void erhoehezahl(int &a); //Parameterübergabe per Referenz => Rückgabewert
void (nichts), Variable i wird als Referenz übergeben
void verringerezahl(int *b); //Parameterübergabe per Zeiger => Rückgabewert
void (nichts), Variable b wird als Zeiger übergeben

//Hauptprogramm
int main(int argc, char** argv) {

    //Lokale Variablendeklaration
    int z1=99,z2=23;
    int erg=0;
    int *ptr;
    int *ptr2;    //ptr2,ptr soll auf z2 zeigen: ptr2, ptr --> z2;
    int *ptr3;    //ptrx soll auf z1 zeigen: ptrx --> z1
```

```
//Ausgabe der Speicheradressen der angelegten Variablen
cout << "Adresse der Variable z1: " << &z1 << endl;
cout << "Adresse der Variable z2: " << &z2 << endl;
cout << "Adresse der Variable erg: " << &erg << endl;
cout << "Adresse der Variable ptr: " << &ptr << endl;
cout << "Adresse der Variable ptr2: " << &ptr2 << endl;
cout << "Adresse der Variable ptr3: " << &ptr3 << endl;
cout << endl << endl;

//Die Adresse von der Variable z2 wird in die Variable ptr gespeichert
ptr=&z2;

//Der Inhalt von ptr (also die Adresse von z2) wird in die Variable ptr2
gespeichert
ptr2=ptr;

//Die Adresse von z1 wird in die Variable ptr3 gespeichert
ptr3=&z1;

cout << "Pointer1: " << endl;
cout << &ptr << endl;    //Ausgabe der Adresse der Variable ptr
cout << ptr << endl;    //Ausgabe des Inhalts von ptr (also die Adresse
von z2)
cout << *ptr << endl;    //Ausgabe des Inhalts von der in ptr
gespeicherten Adresse (also der Inhalt von z2)

cout << "Pointer2: " << endl;
cout << &ptr2 << endl;    //Ausgabe der Adresse der Variable ptr2 (also
die Adresse von ptr2)
cout << ptr2 << endl;    //Ausgabe der Variable ptr2 (also die Adresse
von z2)
cout << *ptr2 << endl << endl;    //Ausgabe des Inhalts an der
gespeicherten Adresse in ptr2 (also der Inhalt von z2)

cout << "Pointer3: " << endl;
cout << &ptr3 << endl;    //Ausgabe der Adresse der Variable ptr3
cout << ptr3 << endl;    //Ausgabe der Variable ptr3 (also die Adresse
von z1)
cout << *ptr3 << endl << endl;    //Ausgabe des Inhalts an der
gespeicherten Adresse in ptr3 (also der Inhalt von z1)

cout << "#####" << endl;

//Funktionsaufrufe
//Die Variablen z1 und z2 werden per Wert übergeben (=Kopie im Speicher)
erg=diff(z1,z2);
cout << erg << endl;
```

```
//Die Variable z1 wird per Referenz übergeben, d.h. eine neue zweite
Variable in der Funktion erhoehezahl() zeigt auf denselben Speicherplatz von
z1
    erhoehezahl(z1);
    cout << z1 << endl;

//Die Variable z2 wird per Zeiger übergeben, d.h. die Adresse von z2
wird an die Funktion verringerezahl() übergeben, die Variable b in der
Funktion enthält dann die Adresse von z2
    verringerezahl(&z2);
    cout << z2 << endl;

    *ptr = *ptr*10; //Der Inhalt an der gespeicherten Adresse in ptr (also
z2) wird mit 10 multipliziert und an den Inhalt der in ptr gespeicherten
Adresse (also z2) geschrieben
    *ptr3 = *ptr2; //Der Inhalt an der gespeicherten Adresse in ptr2 (also
z2) wird über den Inhalt an der gespeicherten Adresse in ptr3 geschrieben

    cout << endl << endl;
    cout << "Inhalt der Variable z1: " << z1 << endl;
    cout << "Inhalt der Variable z2: " << z2 << endl;

    //Rückgabewert = 0
    return 0;
}

//Funktionsdefinition
int diff(int a, int b)
{
    //Rückgabe der Differenz a-b
    return a-b;
}

void erhoehezahl(int &a)
{
    //Die Variable a wird um 1 erhöht, Aufgrund der Übergabe der Referenz
wird auch gleichzeitig die Variable z1 im Hauptprogramm erhöht
    a++;
}

void verringerezahl(int *b)
{
    //Der Inhalt der in der Variable b gespeicherten Adresse wird um 1
verringert (d.h. z2 wird verringert)
    --*b;
    //Der Inhalt der in der Variable b gespeicherten Adresse wird um 1
verringert (d.h. z2 wird verringert)
    (*b)--;
```

```
//Der Inhalt der in der Variable b gespeicherten Adresse wird um 1 verringert (d.h. z2 wird verringert)
    *b-=1;
}
```

Beispielhafter Auszug des Speichers

Variable	Adresse	Inhalt
z1	0x9ffe3c	99 → 100 → 200
z2	0x9ffe38	23 → 22 → 21 → 20 → 200
erg	0x9ffe34	0 → 76
ptr	0x9ffe28	0x9ffe38
ptr2	0x9ffe20	0x9ffe38
ptr3	0x9ffe18	0x9ffe3c

Ausgabe des Programms

Adresse der Variable z1: 0x9ffe3c
Adresse der Variable z2: 0x9ffe38
Adresse der Variable erg: 0x9ffe34
Adresse der Variable ptr: 0x9ffe28
Adresse der Variable ptr2: 0x9ffe20
Adresse der Variable ptr3: 0x9ffe18

Pointer1:

0x9ffe28

0x9ffe38

23

Pointer2:

0x9ffe20

0x9ffe38

23

Pointer3:

0x9ffe18

0x9ffe3c

99

#####

76

100

20

Inhalt der Variable z1: 200

Inhalt der Variable z2: 200

Process exited after 0.07103 seconds with return value 0
Drücken Sie eine beliebige Taste . . .

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_03:3_03_01:3_03_01

Last update: **2018/01/20 18:06**



Arrays

Eindimensionale Arrays

[Arrays und Funktionen](#)

Einfache Sortialgorithmen

[Sortialgorithmen](#)

Mehrdimensionale Arrays

[Mehrdimensionale Arrays](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04

Last update: **2018/01/20 17:53**



Eindimensionale Arrays und Funktionen

Beispiel: Ermittlung von n Quicktipps im Lotto 6 aus 45 Wir beginnen mit einer Version ohne und Funktionen und bauen diese dann entsprechend um!

```
void main()
{
    int n; //Anzahl der Tipps
    int tipp[6];
    srand(time(0));
    cout<<"Wie viele Tipps moechten Sie erhalten?";
    cin>>n;
    for(int i=1;i<=n;i++){ //n Tipps ermitteln
        cout<<"\n"<<i<<". Tipp: ";

        for(int j=0; j<6;j++){
            tipp[j]=rand()%45+1;
            cout<<tipp[j]<<" ";
        }
    }
    getch();
}
```

Bei der Verwendung von Arrays in Funktionen sind [einige Besonderheiten](#) zu beachten:

- Eine Funktion kann keinen Array-Typ besitzen.
- Werden Arrays als Parameter verwendet, so sind dies in C++ automatisch Ein-Ausgabe-Parameter. Dh. es wird im Unterprogramm keine Kopie der Array-Variablen angelegt, sondern das Unterprogramm greift direkt auf die Array-Variable der aufrufenden Funktion zu.

Wir erweitern nun das obige Beispiel um den Einsatz von Funktionen:

```
void erzeugeQuicktipp(int a[6]);

void main()
{
    int n; //Anzahl der Tipps
    int tipp[6];
    srand(time(0));
    cout<<"Wie viele Tipps moechten Sie erhalten?";
    cin>>n;
    for(int i=1;i<=n;i++){ //n Tipps ermitteln
        cout<<"\n"<<i<<". Tipp: ";
        erzeugeQuicktipp(tipp);
    }
    getch();
}

void erzeugeQuicktipp(int a[6]){
    for (int i=0; i<6; i++) {
```

```

    a[i]=rand()%45+1;
    cout<<a[i]<<" ";
}
}

```

Erweitere das Beispiel nun um eine eigene Funktion für die Ausgabe. Außerdem soll verhindert werden, dass innerhalb eines Tipps Zahlen doppelt vorkommen.

```

// Programm: lotto.cpp
// Beschreibung: Erzeugen von Lotto-Tipps
#include <iostream>      // Zusatzbibliothek für Ein-und Ausgaben wird
eingebunden
#include <conio.h>        // Zusatzbibliothek für Konsole wird
eingebunden
#include <stdlib.h>       // Wird für Zufallszahl-Generator benötigt
#include <time.h>         // Wird für Initialisierung des Zufallszahl-
Generator benötigt
using namespace std;    // Standard-Namensraum wird eingestellt

void erzeugeQuicktipp(int a[6]);
void ausgabe(int a[6]);

int main(){
    int n; //Anzahl der Tipps
    int tipp[6];
    srand(time(0));
    cout<<"Wie viele Tipps moechten Sie erhalten?"; cin>>n;
    for(int i=1;i<=n;i++){ //n Tipps ermitteln
        cout<<"\n"<<i<<" Tipp: ";
        erzeugeQuicktipp(tipp);
        ausgabe(tipp);
    }
    getch();
    return 0;
}

void erzeugeQuicktipp(int a[6]){
    for (int i=0; i<6; i++) {
        a[i]=rand()%45+1;
        //Überprüfe, ob Zahl bereits vorhanden
        for(int j=0;j<i;j++){ //Durchlaufe die vorhandenen Einträge
            if(a[i]==a[j]){ //und überprüfe sie auf Gleichheit mit dem
aktuellen Eintrag
                i--; //ist die Zahl bereits vorhanden, so setze
//Zähler i zurück, damit diese Zufallszahl
//automatisch nochmals erzeugt wird!
            }
        }
    }
}
}
}
}

```



```
void ausgabe(int a[6]){  
    for (int i=0; i<6; i++) {  
        cout<<a[i]<<" ";  
    }  
}
```

Aufgaben

- [Aufgaben](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_01

Last update: **2018/01/20 17:54**



Arrays, Schleifen und Funktionen - Beispiel

Angabe / Beschreibung

Der Benutzer soll eine beliebige ganzzahlige Zahl eingeben und das Programm prüft, ob diese Zahl eine Primzahl ist. Wenn ja, wird die Primzahl in einem Feld der Größe 10 gespeichert.

Lösung

```
/* Beispiel: Arrays und Schleifen
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Primzahlenüberprüfung
   Description: Der Benutzer soll eine beliebige ganzzahlige Zahl eingeben
und das Programm prüft, ob diese Zahl eine Primzahl ist. Wenn ja, wird die
Primzahl in einem Feld der Größe 10 gespeichert.
   Last Change:16.01.2018
*/
//Header-Dateien
#include <iostream>
#include <conio.h>

//Namespace
using namespace std;

//Funktionsprototyp
bool checkPrimzahl(int z); //Rückgabewert bool, Übergabe per Wert ->
Variable z
void ausgabe(int array[10],int anzahl); //Rückgabewert void (nichts),
Übergabe per Zeiger (array, Arrays werden immer per Zeiger übergeben) und
Übergabe per Wert (anzahl)

//Hauptprogramm
int main(int argc, char** argv) {

    //Lokale Variablendeklaration
    //Integer Array
    int feld[10];
    bool erg;
    int zahl;
    char nochmal=' ';
    int k=0;

    //Beginn der Do-While Schleife
    do {
```

```
    cout << "Geben Sie bitte eine ganzzahlige Zahl ein: ";
    cin >> zahl; //Eingabe der Zahl

    //Aufruf der Funktion checkPrimzahl
    erg=checkPrimzahl(zahl);
    cout << endl << endl;

    //Bedingung, Prüfen ob erg == true ist, wenn ja => Zahl ist Primzahl,
    wenn nein => Zahl ist keine Primzahl
    if(erg==true)
    {
        cout << "Die eingegebene Zahl ist EINE Primzahl!" << endl;
        feld[k]=zahl;    //Zahl wird in das Array namens feld an die
        Stelle k gespeichert
        k++;    //k wird um 1 erhöht
    }
    else
    {
        cout << "Die eingegebene Zahl ist KEINE Primzahl" << endl;
    }
    cout << "Willst du noch eine ganzzahlige Zahl eingeben? (j/n)" <<
endl;
    //Einlesen der Entscheidung, ob der Benutzer nochmals eine Zahl
    eingeben will
    cin >> nochmal;
    cout << endl << "#####"
<< endl;

    } while (nochmal=='j'); //Bedingung der do-while Schleife => Solange
    der Benutzer j eingibt, wird das Programm wiederholt

    //Alle Primzahlen gesammelt ausgeben
    ausgabe(feld, k);    //Übergabe der Adresse von feld und der Anzahl der
    Primzahlen (k)

    return 0;
}

//Funktionsdefinition
bool checkPrimzahl(int z)
{
    //Lokale Variablendeklaration bool = kann nur true oder false beinhalten
    bool primZ=true;

    //Prüfe alle Teiler von 2 bis z-1
    for(int i=2; i<z; i++)
    {
        //Testen ob z/i ohne Rest teilbar
        if(z%i==0)
        {
            primZ=false;
        }
    }
}
```

```

    }
}

//Rückgabe des booleans ob die Zahl ein Primzahl ist (true oder false)
return primZ;
}

void ausgabe(int array[10], int anzahl)
{
    //Ausgabe aller Primzahlen
    for(int i=0; i<anzahl; i++)
    {
        cout << array[i] << endl;
    }
}

```

Ausgabe

Geben Sie bitte eine ganzzahlige Zahl ein: 16

Die eingegebene Zahl ist KEINE Primzahl

Willst du noch eine ganzzahlige Zahl eingeben? (j/n)

j

#####

Geben Sie bitte eine ganzzahlige Zahl ein: 13

Die eingegebene Zahl ist EINE Primzahl!

Willst du noch eine ganzzahlige Zahl eingeben? (j/n)

j

#####

Geben Sie bitte eine ganzzahlige Zahl ein: 317

Die eingegebene Zahl ist EINE Primzahl!

Willst du noch eine ganzzahlige Zahl eingeben? (j/n)

n

#####

13

317

 Process exited after 19.88 seconds with return value 0
 Drücken Sie eine beliebige Taste . . .

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_01:3_04_01_01

Last update: **2018/01/20 18:06**



Arrays, Funktionen, Schleifen und Zufallszahlen - Beispiel

Angabe / Beschreibung

Der Benutzer gibt die Anzahl der zu erstellenden Zufallszahlen ein und das Programm generiert die Zufallszahlen (zw. 1991 und 2018) und speichert diese in ein Array. Danach wird der Mittelwert und die Summe der zufällig generierten Zahlen berechnet.

Lösung

```
/* Beispiel: Arrays, Funktionen, Schleifen und Zufallszahlen
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Berechnung des Mittelwerts und der Summe von Zufallszahlen
   Description: Der Benutzer gibt die Anzahl der zu erstellenden
   Zufallszahlen ein und das Programm generiert die Zufallszahlen (zw. 1991 und
   2018) und speichert diese in ein Array. Danach wird der Mittelwert und die
   Summe der zufällig generierten Zahlen berechnet.
   Last Change:16.01.2018
*/
//Header-Dateien
#include <iostream>
#include <stdlib.h>
#include <time.h>

//Namensraum
using namespace std;

//Funktionsdeklaration
//Funktion, die das Array mit Zufallswerten befüllt
void erstelleArray(int *feld, int anzahl); //äquivalent zu void
erstelleArray(int feld[]); -> Rückgabewert void (nichts), Parameterübergabe
per Pointer (feld) und per Wert (anzahl)
void ausgabe(int feld[], int anzahl); //Rückgabewert void (nichts),
Parameterübergabe per Pointer (feld) und per Wert (anzahl)
int summe(int feld[], int anzahl); //Rückgabewert int (ganzzahlige Zahl),
Parameterübergabe per Pointer (feld) und per Wert (anzahl)
float mittelwert(int summe, int anzahl); //Rückgabewert float
(Gleitkommazahl), Parameterübergabe per Wert (summe, anzahl)

//Hauptprogramm
int main(int argc, char** argv) {
```

```
//Lokale Variablendeklaration
int anz=0;

cout << "Geben Sie bitte die Anzahl der Werte des Arrays an: ";
//Einlesen einer ganzzahligen Zahl
cin >> anz;

//Lokale Variablendeklaration
int array[anz];           //Deklaration eines Arrays namens array mit der
Größe anz
int sum=0;
float mittel=0.0;        //Deklaration der Variable mittel und
Initialisierung mit 0.0

//Funktionsaufruf
erstelleArray(&array[0],anz); //äquivalent zu
erstelleArray(feld,anzahl);
ausgabe(&array[0],anz);
sum=summe(&array[0], anz);
mittel=mittelwert(sum, anz);

//Ausgabe des Mittelwerts
cout << endl << "Mittelwert: " << mittel;

return 0;
}

//Funktionsdefinition
//Erzeugt Zufallszahlen im Bereich von 1991-2018, 10-90
void erstelleArray(int *feld, int anzahl)
{
    srand(time(0)); //time(0) liefert die Sekunden seit 1.1.1970 --> dadurch
wird der Zufallsgenerator initialisiert

    for(int i=0; i<anzahl; i++)
    {
        feld[i]=rand() % 28 +1991;           /*(feld+i)=rand(0);
    }

}

//Ausgabe des Arrays
void ausgabe(int feld[], int anzahl)
{
    for(int j=0; j<anzahl; j++)
    {
        cout << feld[j] << endl; //äquivalent zu *(feld+j);
    }
}

//Berechnet die Summe aller Zahlen im Array und gibt diese zurück
int summe(int feld[], int anzahl) {
```

```
int sum=0;

//Berechne die Summe aller Zahlen des Arrays
for (int i=0; i<anzahl; i++)
{
    sum=sum+feld[i];
}

//Rückgabe des Inhalts von sum an das Hauptprogramm
return sum;
}

//Berechnet den Mittelwert aller Zahlen und gibt diesen als Gleitkommazahl
zurück
float mittelwert(int summe, int anzahl)
{
    float mittel=0.0;
    mittel=summe/anzahl;

    //Rückgabe des Inhalts von mittel an das Hauptprogramm
    return mittel;
}
```

Ausgabe

Geben Sie bitte die Anzahl der Werte des Arrays an: 13

2017

2002

1996

1991

2000

2015

2005

1992

2001

1993

2006

1999

2003

Mittelwert: 2001

Process exited after 3.698 seconds with return value 0

Drücken Sie eine beliebige Taste . . .

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_01:3_04_01_02

Last update: **2018/01/20 18:06**



Sortieralgorithmen

Sortierproblem

Das Sortierproblem besteht darin, Datensätze eines gegebenen Datenbestands sortiert anzuordnen. Im Folgenden geht es darum, das Sortierproblem und seine Relevanz in der Informatik genauer zu betrachten.

Lösung des Sortierproblems

Zur Lösung des Sortierproblems sind eine Vielzahl an Verfahren entwickelt worden. Wir werden einige dieser Verfahren hier vorstellen und zur Verdeutlichung der Komplexitätsbetrachtungen in den folgenden Abschnitten nutzen. Um die Ideen und Komplexitätsbetrachtungen möglichst einfach zu gestalten, sollen nur Zahlen anstelle komplexer Datensätze betrachtet werden.

- [Grundlagen Sortieralgorithmen](#)
- [Beschreibung verschiedener Sortieralgorithmen](#)
- [Sortieralgorithmen animiert](#)
- <http://www.sorting-algorithms.com/>

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_02

Last update: **2018/01/20 17:58**



Angabe

Sortiere ein vorgegebenes Feld (10,6,3,5,1) per SelectionSort in einer Funktion.

Lösung

```
/* Beispiel: Funktionen, Arrays und Sortieralgorithmen
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: SelectionSort
   Description: Ein vorgegebenes Feld wird per SelectionSort (Suche nach
   Minimum) sortiert
   Last Change:19.01.2018
*/
//Header-Dateien
#include <iostream>

//Namensraum
using namespace std;

//Funktionsdeklaration
void Sortieren(int feld[], int size); //kein Rückgabewert, Übergabe: Feld,
Größe des Feldes
void ausgabe(int feld[], int size); //kein Rückgabewert, Übergabe:
Feld, Größe des Feldes

int main(int argc, char** argv)
{
    int feld[5] = {10, 6, 3, 5, 1};

    //Funktionsaufruf
    Sortieren(feld, 5); //Aufruf der Funktion Sortieren
    ausgabe(feld, 5); //Aufruf der Funktion ausgabe

    return 0;
}

//Funktionsdefinition
void Sortieren(int feld[], int size){
    int position=0, hzahl; //position=Position des Minimums,
    hzahl=Hilfszahl für Zahlentausch
    for(int j=0; j<size; j++) //Gehe von 0 bis 4 durch
    {
```

```

    position=j;    //1. Position des sortierten Teiles des Arrays (1.
Durchlauf 0, 2.Durchlauf = 1; 3. Durchlauf =2; ... =4)
    for(int i=j+1; i<size; i++)    //Suche Minimum - beginne immer bei
j+1 ; da ein Vergleich von feld[i]<feld[position] keinen Sinn macht, da sie
im ersten Schritt auf dieselbe Zahl zeigen
    {
        if(feld[i]<feld[position])    //Schau ob Feld[i] kleiner als
das aktuelle Minimum ist
        {
            position=i;                //Wenn ja, speichere die aktuelle
Position i in position
        }
    }
    hzahl=feld[j];                //speichere die Zahl an Position j in
die Hilfsvariable hzahl
    feld[j] = feld[position];    //speichere das Minimum an der Position
position an die Position j
    feld[position] = hzahl;        //speichere hzahl an die Position
position
}

//Funktionsdefinition
void ausgabe(int feld[], int size)    //Ausgabe des Feldes
{
    for(int i=0; i<size;i++)
    {
        cout << feld[i] << endl;
    }
}

```

Ausgabe

```

1
3
5
6
10

```

Process exited after 0.08686 seconds with return value 0
Drücken Sie eine beliebige Taste . . .

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_02:3_04_02_01

Last update: **2018/01/20 18:07**



Mehrdimensionale Arrays

Arrays, wie sie bisher besprochen wurden, können Sie sich als einen Strang von hintereinander aufgereihten Zahlen vorstellen. Man spricht dann von eindimensionalen Arrays oder Feldern. Es ist aber auch möglich, Arrays mit mehr als nur einer Dimension zu verwenden:

```
int Matrix[4][5];    /* Zweidimensional - 4 Zeilen x 5 Spalten */
```

Hier wurde z. B. ein zweidimensionales Array mit dem Namen Matrix definiert. Dies entspricht im Prinzip einem Array, dessen Elemente wieder Arrays sind. Sie können sich dieses Feld wie bei einer Tabellenkalkulation vorstellen.

	[0][0]	[0][1]	[0][2]	[0][3]	[0][4]	
	[1][0]	[1][1]	[1][2]	[1][3]	[1][4]	
	[2][0]	[2][1]	[2][2]	[2][3]	[2][4]	
	[3][0]	[3][1]	[3][2]	[3][3]	[3][4]	

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_03

Last update: 2018/01/20 17:59



```
/* Beispiel: Mehrdimensionale Arrays
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Schiffe versenken
   Description: Es soll eine vereinfachte Variation von Schiffe versenken
   erstellt werden.
   Last Change: 19.01.2018
*/

//Header-Dateien
#include <iostream>

//Namespace
using namespace std;

//Globale Variablen
#define SPALTEN 5
#define ZEILEN 5
#define SCHIFFLAENGE 3

//Funktionsprototyp
void initializeArray(char feld[ZEILEN][SPALTEN]); //Rückgabewert void,
Übergabe per Zeiger
void printArray(char feld[ZEILEN][SPALTEN]); //Rückgabewert void, Übergabe
per Zeiger
int check(char feld[ZEILEN][SPALTEN], char schiff[ZEILEN][SPALTEN], int
zeile, int spalte); //Rückgabewert int, Übergabe per Zeiger, per Zeiger,
per Wert & per Wert

//Hauptprogramm
int main(int argc, char** argv) {

    //Lokale Variablendeklaration
    //Mehrdimensionales Character-Feld für die Anzeige
    char feld[ZEILEN][SPALTEN];
    //Mehrdimensionales Character-Feld für das Schiff
    char schiff[ZEILEN][SPALTEN];
    int zeile=0, spalte=0, treffer=0;

    //Feld für das Spielfeld mit Werten initialisieren
    initializeArray(feld);

    //Feld für das Schiff mit Werten initialisieren
    initializeArray(schiff);

    //Schiff verstecken
    schiff[1][2]='X';
    schiff[1][3]='X';
```

```
schiff[1][4]='X';

printArray(feld);

//Do-While Schleife solange nicht das ganze Schiff versenkt ist
do {

    cout << endl << "Geben Sie die Zeilennummer ein:";
    cin >> zeile;
    cout << endl << "Geben Sie die Spaltennummer ein:";
    cin >> spalte;

    //Die Treffer mitzählen, um zu wissen wann das Schiff versenkt ist
    treffer=treffer+check(feld,schiff,zeile,spalte);

    //Spielfeld ausgeben
    printArray(feld);

}while(treffer<SCHIFFLAENGE);

cout << endl << endl << "!!!!!!!!!!!! HERZLICHEN GLUECKWUNSCH SIE HABEN
DAS SCHIFF VERSENKT !!!!!!!!!!!!!!!";

return 0;
}

//Alle Feldelemente mit # initialisieren
void initializeArray(char feld[ZEILEN][SPALTEN]) {

    for (int i=0; i<ZEILEN;i++)
    {
        for (int j=0; j<SPALTEN;j++)
        {
            feld[i][j]='#';
        }
    }
}

//Spielfeld ausgeben
void printArray(char feld[ZEILEN][SPALTEN]) {

    cout << endl << endl << "-----"
    -----";

    cout << endl << "Spielfeld: " << endl;
    cout << "  ";
    for (int i=0; i<ZEILEN;i++)
    {
        cout << i << "  ";
    }
    cout << endl;
```



```
for (int i=0; i<ZEILEN;i++)
{
    cout << i << " ";
    for (int j=0; j<SPALTEN;j++)
    {
        cout << feld[i][j] << " ";
    }
    cout << endl;
}
cout << "-----" << endl << endl;

}

//Prüfen, ob ein Schiff getroffen wurde
int check(char feld[ZEILEN][SPALTEN], char schiff[ZEILEN][SPALTEN], int
zeile, int spalte) {

    if(schiff[zeile][spalte]=='X')
    {
        cout << endl << "!!!! TREFFER !!!!" << endl;
        feld[zeile][spalte]='X';

        return 1;
    }
    else {
        cout << endl << "!!!! KEIN TREFFER !!!!" << endl;
        feld[zeile][spalte]='-';

        return 0;
    }

    return 0;
}
```

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_03:3_04_03_01

Last update: 2018/01/20 18:07



```
/* Beispiel: Schiffe versenken (Strukturen, Schleifen, Funktionen,
Zufallszahlen)
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Schiffe versenken
   Description: Es soll eine weitere Variation vom Spiel Schiffe versenken
erstellt werden, wo die Schiffe automatisch gesetzt werden.
   Last Change: 30.01.2018
*/

#include <iostream>
#include <time.h>           //Bibliothek für time(NULL)
#include <stdlib.h>         //Bibliothek für rand(), srand()
#include <windows.h>
#include <string>
#include <conio.h>
#include <fstream>

using namespace std;

//GLOBALE VARIABLEN
#define ZEILEN 10
#define SPALTEN 10
#define LAENGE 3
#define RICHTUNGEN 4
#define ANZSCHIFFE 5

void initializeArray(char array[ZEILEN][SPALTEN]); //initialisiere Array-
Elemente mit #
void printArray(char array[ZEILEN][SPALTEN]);      //gib Array aus
int check(char Schiff[ZEILEN][SPALTEN], char Feld[ZEILEN][SPALTEN], int y,
int x); //Prüfe Array ob Schiff getroffen wurde
bool setzeSchiff(char Schiff[ZEILEN][SPALTEN], struct SchiffInfo
schiff1); //Setze Schiff zufällig

struct SchiffInfo{
    int laenge;           //Länge von 2-5
    int startX;           //Anfangsposition auf der X-Achse
    int startY;           //Anfangsposition auf der Y-Achse
    int richtung;         //0->oben, 1->rechts oben, 2->rechts, 3->rechts
    unten, 4->unten, 5->links unten, 6->links, 7-> links oben
};

int main(int argc, char** argv) {

    SetConsoleTextAttribute(GetStdHandle(STD_OUTPUT_HANDLE), 15);
```

```

//LOKALE VARIABLEN
char feld[ZEILEN][SPALTEN];           //Deklaration eines mehrdimensionalen
Arrays
char schiff[ZEILEN][SPALTEN];        //Deklaration eines mehrdimensionalen
Arrays
int zeile=0, spalte=0, zaehler=0, versuche=0;
int schiffselemente=0;
bool Schiffversteckt=false;
int schiffanz=ANZSCHIFFE;
string name;

do{

    cout << "Geben Sie Ihren Namen ein: ";
    cin >> name;

    cout << endl << "Geben Sie die Anzahl der zu platzierenden Schiffe
ein: ";
    cin >> schiffanz;

    system("cls");

    intializeArray(feld);              //Array namens feld initialisieren
    intializeArray(schiff);            //Array namens schiff initialisieren

    struct SchiffInfo s1;
    srand(time(NULL));

    do {
        s1.laenge=rand()%4+2;          //Bestimmen der Schiffslänge
        s1.startX=rand()%SPALTEN;      //Bestimmen der Startposition auf
der X-Achse
        s1.startY=rand()%ZEILEN;       //Bestimmen der Startposition auf
der Y-Achse
        s1.richtung=rand()%RICHTUNGEN; //Bestimmen der Setzrichtung
des Schiffes

        cout << "Laenge: " << s1.laenge << endl;
        cout << "StartY: " << s1.startY << endl;
        cout << "StartX: " << s1.startX << endl;
        cout << "Richtung: " << s1.richtung << endl;

        //Schiff verstecken
        Schiffversteckt=setzeSchiff(schiff,s1);

        /* Anzahl Schiffe */
        if(Schiffversteckt)
        {
            schiffanz--;
            schiffselemente=schiffselemente+s1.laenge;

```

```
    }

    }while(schiffanz>0);           //Solange Anzahl der Schiffe > 0

    printArray(feld);             //Array feld ausgeben
    printArray(schiff);           //Array schiff ausgeben

    do{

        cout << endl << "Geben Sie bitte die Zeilennummer ein:";
        cin >> zeile;
        cout << endl << "Geben Sie bitte die Spaltennummer ein:";
        cin >> spalte;

        system("cls");           //Löscht die Konsolenausgabe

        zaehler=zaehler+check(schiff, feld, zeile, spalte);
//Prüfen ob Schiff getroffen wurde
        versuche++;              //Zählen der Versuche

        printArray(feld);         //Array namens feld ausgeben

    }while(zaehler<schiffselemente);

    cout << endl<< "Sie haben das Schiff/die Schiffe nach insgesamt " <<
versuche << " Versuch(en) versenkt!! GRATULATION!!" << endl;
    cout << endl << "Sie haben eine Trefferwahrscheinlichkeit von " <<
float(schiffselemente)/float(versuche) << endl;

    ofstream fileout;
    fileout.open("highscore.txt");
    fileout << name << ": " << float(schiffselemente)/float(versuche);
    fileout.close();

    cout << endl << "Wollen Sie das Spiel nochmals spielen (j/n)?";
    }while(getch()=='j');

    return 0;
}

//Initialisiert das übergebene Array mit #
void intializeArray(char array[ZEILEN][SPALTEN])
{
    for(int i=0;i<ZEILEN;i++)
    {
        for(int j=0;j<SPALTEN;j++)
        {
            array[i][j]='#';
        }
    }
}
```

```
}
//Gibt das übergebene Array aus
void printArray(char array[ZEILEN][SPALTEN])
{
    cout << endl << "Spielfeld: ";
    cout << endl << endl;

    cout << " ";
    for(int i=0;i<SPALTEN;i++)
    {
        cout << i << " ";
    }
    cout << endl;
    for(int i=0;i<ZEILEN;i++)
    {
        cout << i << " ";
        for(int j=0;j<SPALTEN;j++)
        {
            if(array[i][j]=='X')
            {
                SetConsoleTextAttribute(GetStdHandle(STD_OUTPUT_HANDLE),4);
            }
            cout << array[i][j] << " ";
            SetConsoleTextAttribute(GetStdHandle(STD_OUTPUT_HANDLE),15);
        }
        cout << endl;
    }
}

//Prüft ob Schiff getroffen wurde (1) oder nicht (0)
int check(char Schiff[ZEILEN][SPALTEN], char Feld[ZEILEN][SPALTEN], int y,
int x)
{
    if(Schiff[y][x]=='X')
    {
        cout << endl << "!!!! TREFFER !!!!" << endl;
        Feld[y][x]='X';

        return 1;
    }
    else {
        cout << endl << "!!!! KEIN TREFFER !!!!" << endl;
        Feld[y][x]=' ';

        return 0;
    }
}

//Setze das übergebene schiff1 im Array namens Schiff, falls möglich
bool setzeSchiff(char Schiff[ZEILEN][SPALTEN], struct SchiffInfo schiff1)
{

```

```

    int zaehler=0;
    if(Schiff[schiff1.startY][schiff1.startX]!='X')
    {
        zaehler=1;    //Für jedes Schiffteil, welches platziert wird ->
        zähler++
        //Prüfen der Richtung 0 = nach links oben (Y wird weniger, X wird
        weniger)
        if(schiff1.richtung==0)
        {
            if(schiff1.startY-(schiff1.laenge-1)>=0 && schiff1.startX-
            (schiff1.laenge-1)>=0)    //Prüft ob in Y- und X-Richtung genug Platz
            für das Schiff ist
            {
                //Schiff hat genug Platz
                for(int i=1;i<schiff1.laenge;i++)    //Prüft jede
                Koordinate ob bereits ein Schiff vorhanden ist
                {
                    if(Schiff[schiff1.startY-i][schiff1.startX-i]!='X')
                    {
                        //cout << "Position ist frei";
                        zaehler++;
                    }
                }
            }

            if(zaehler==schiff1.laenge)
            {
                cout << "Schiff wird platziert - Zaehler: " << zaehler <<
endl;

                //Schiff wird erst jetzt platziert!!!
                for(int i=0;i<schiff1.laenge;i++)
                {
                    Schiff[schiff1.startY-i][schiff1.startX-i]='X';

                }
                return true;
            }
            else
            {
                return false;
            }
        }

        //Prüfen der Richtung 1 == nach oben (Y wird weniger, X bleibt
        gleich)
        zaehler=1;
        if(schiff1.richtung==1)
        {
            if(schiff1.startY-(schiff1.laenge-1)>=0)
            {

```

```
        for(int i=schiff1.startY-1;i>schiff1.startY-
schiff1.laenge;i--)
        {
            if(Schiff[i][schiff1.startX]!='X')
            {
                zaehler++;
            }
        }

        if(zaehler==schiff1.laenge)
        {
            cout << "Schiff wird platziert - Zaehler: " << zaehler <<
endl;

            //Schiff wird erst jetzt platziert!!!
            for(int i=0;i<schiff1.laenge;i++)
            {
                Schiff[schiff1.startY-i][schiff1.startX]='X';

            }
            return true;
        }
        else
        {
            return false;
        }
    }

    //Prüfen der Richtung 2 == nach oben rechts (Y wird weniger, X wird
mehr)
    zaehler=1;
    if(schiff1.richtung==2)
    {
        if(schiff1.startY-(schiff1.laenge-1)>=0 &&
schiff1.startX+(schiff1.laenge-1)<SPALTEN)
        {
            for(int i=1;i<schiff1.laenge;i++)           //Prüft jede
Koordinate ob bereits ein Schiff vorhanden ist
            {
                if(Schiff[schiff1.startY-i][schiff1.startX+i]!='X')
                {
                    //cout << "Position ist frei";
                    zaehler++;
                }
            }
        }

        if(zaehler==schiff1.laenge)
        {
```

```
        cout << "Schiff wird platziert - Zaehler: " << zaehler << endl;

        //Schiff wird erst jetzt platziert!!!
        for(int i=0;i<schiff1.laenge;i++)
        {
            Schiff[schiff1.startY-i][schiff1.startX+i]='X';

        }
        return true;

    }
    else
    {
        return false;
    }

}

//Prüfen der Richtung 3 == nach rechts (Y bleibt gleich, X wird
mehr)
zaehler=1;
if(schiff1.richtung==3)
{
    if(schiff1.startX+(schiff1.laenge-1)<SPALTEN)
    {
        for(int i=1;i<schiff1.laenge;i++)           //Prüft jede
Koordinate ob bereits ein Schiff vorhanden ist
        {
            if(Schiff[schiff1.startY][schiff1.startX+i]!='X')
            {
                //cout << "Position ist frei";
                zaehler++;
            }
        }
    }

    if(zaehler==schiff1.laenge)
    {
        cout << "Schiff wird platziert - Zaehler: " << zaehler << endl;

        //Schiff wird erst jetzt platziert!!!
        for(int i=0;i<schiff1.laenge;i++)
        {
            Schiff[schiff1.startY][schiff1.startX+i]='X';

        }
        return true;

    }
    else
    {
```



```
        return false;
    }

}

return false;

}
```

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_04:3_04_03:3_04_03_02

Last update: **2018/02/02 09:50**



Struktur - eine zusammengesetzter Datentyp

Mit Arrays können Variablen gleichen Typs zusammengestellt werden. In der realen Welt gehören aber meist Daten unterschiedlichen Typs zusammen. So hat ein Auto einen Markennamen und eine Typbezeichnung, die als Zeichenkette unterzubringen ist. Dagegen eignet sich für Kilometerzahl und Leistung eher der Typ Integer. Für den Preis bietet sich der Typ float an. Bei bestimmten Autohändlern könnte auch double erforderlich sein. Alles zusammen beschreibt ein Auto.

Modell

Vielleicht werden Sie einwerfen, dass ein Auto noch mehr Bestandteile hat. Da gibt es Bremscheiben, Turbolader und Scheibenwischer. Das ist in der Realität richtig. Ein Programm interessiert sich aber immer nur für bestimmte Eigenschaften, die der Programmierer mit dem Kunden zusammen festlegt. Unser Beispiel würde für einen kleinen Autohändler vielleicht schon reichen. Eine Autovermietung interessiert sich vielleicht überhaupt nicht für den Wert des Autos, aber möchte festhalten, ob es für Nichtraucher reserviert ist. Eine Werkstatt dagegen könnte sich tatsächlich für alle Teile interessieren. Ein Programm, das die Verteilung der Firmenfahrzeuge verwaltet, interessiert sich vielleicht nur für das Kennzeichen. Es entsteht also ein Modell eines Autos, das bestimmte Bestandteile enthält und andere vernachlässigt, je nachdem was das Programm benötigt. Bereits in C gab es für solche Zwecke die Struktur, die mehrere Variablen zu einer zusammenfasst. Das Schlüsselwort für die Bezeichnung solch zusammengesetzter Variablen lautet `struct`. Nach diesem Schlüsselwort folgt der Name des neuen Typen. In dem folgenden geschweiften Klammernblock werden die Bestandteile der neuen Struktur aufgezählt. Diese unterscheiden sich nicht von der bekannten Variablendefinition. Den Abschluss bildet ein Semikolon.

struct

Um ein Auto zu modellieren, wird ein neuer Variablentyp namens `TAutoTyp` geschaffen, der ein Verbund mehrerer Elemente ist.

```
struct TAutoTyp // Definiere den Typ
{
    char Marke[MaxMarke];
    char Modell[MaxModell];
    long km;
    int kW;
    float Preis;
}; // Hier vergisst man leicht das Semikolon!
```

Syntaxbeschreibung

Das Schlüsselwort `struct` leitet die Typdefinition ein. Es folgt der Name des neu geschaffenen Typs, hier `TAutoTyp`. In dem nachfolgenden geschweiften Klammerpaar werden alle Bestandteile der

Struktur nacheinander aufgeführt. Am Ende steht ein Semikolon, das man selbst als erfahrener Programmierer immer wieder einmal vergisst. Variablendefinition Damit haben wir den Datentyp TAutoTyp geschaffen. Er kann in vieler Hinsicht verwendet werden wie der Datentyp int. Sie können beispielsweise eine Variable von diesem Datentyp anlegen. Ja, Sie können sogar ein Array und einen Zeiger von diesem Datentyp definieren.

```
TAutoTyp MeinRostSammler; // Variable anlegen
TAutoTyp Fuhrpark[100];   // Array von Autos
TAutoTyp *ParkhausKarte;  // Zeiger auf ein Auto
```

Elementzugriff

Die Variable MeinRostSammler enthält nun alle Informationen, die in der Deklaration von TAutoTyp festgelegt sind. Um von der Variablen auf die Einzelteile zu kommen, wird an den Variablenname ein Punkt und daran der Name des Bestandteils gehängt.

```
// Auf die Details zugreifen
MeinRostSammler.km = 128000;
MeinRostSammler.kW = 25;
MeinRostSammler.Preis = 25000.00;
```

Zeigerzeichen

Wenn Sie über einen Zeiger auf ein Strukturelement zugreifen wollten, müssten Sie über den Stern referenzieren und dann über den Punkt auf das Element zugreifen. Da aber der Punkt vor dem Stern ausgewertet wird, müssen Sie eine Klammer um den Stern und den Zeigernamen legen.

```
TAutoTyp *ParkhausKarte = 0; // Erst einmal keine Zuordnung
ParkhausKarte = &MeinRostSammler; // Nun zeigt sie auf ein Auto
(*ParkhausKarte).Preis = 12500; // Preis für MeinRostSammler
```

Das mag zwar logisch sein, aber es ist weder elegant noch leicht zu merken. Zum Glück gibt es in C und C++ eine etwas hübschere Variante, über einen Zeiger auf Strukturelemente zuzugreifen. Dazu wird aus Minuszeichen und Größer-Zeichen ein Symbol zusammengesetzt, das an einen Pfeil erinnert.

```
ParkhausKarte->Preis = 12500;
```

L-Value
Strukturen sind L-Values. Sie können also auf der linken Seite einer Zuweisung stehen. Andere Strukturen des gleichen Typs können ihnen zugewiesen werden. Dabei wird die Quellvariable Bit für Bit der Zielvariable zugewiesen.

```
TAutoTyp MeinNaechstesAuto, MeinTraumAuto;
MeinNaechstesAuto = MeinTraumAuto;
```

Trotzdem die beiden Strukturvariablen nach dieser Operation ganz offensichtlich gleich sind, kann man dies nicht einfach durch eine Anwendung des doppelten Gleichheitszeichens nachprüfen. Sie können bei Strukturen die Typdeklaration und die Variablendefinition zusammenfassen, indem der

Name der Variablen direkt nach der geschweiften Klammer eingetragen wird.

```
struct // hier wird kein Typ namentlich festgelegt
{
    char Marke[MaxMarke];
    char Modell[MaxModell];
    long km;
    int kW;
    float Preis;
} MeinErstesAuto, MeinTraumAuto;
```

Hier werden im Beispiel die Variablen MeinErstesAuto und MeinTraumAuto gleich mit ihrer Struktur definiert. Werden auf diese Weise gleich Variablen dieser Struktur gebildet, muss ein Name für den Typ nicht unbedingt angegeben werden. Damit ist dann natürlich keine spätere Erzeugung von Variablen dieses Typs möglich. Initialisierung Auch Strukturen lassen sich initialisieren. Dazu werden wie bei den Arrays geschweifte Klammern verwendet. Auch hier werden die Werte durch Kommata getrennt.

```
TAutoTyp JB = {"Aston Martin", "DB5", 12000, 90, 12.95};
TAutoTyp GWB = {0};
```

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_05

Last update: **2018/01/30 11:14**



Objektorientierte Programmierung (OOP)

Am Anfang steht wohl die Frage was Objektorientierte Programmierung überhaupt ist. Dies ist nicht ganz einfach zu erklären und es gibt viele Definitionen die dies versuchen. Grob gesagt ist Objektorientierte Programmierung (OOP) ein Verfahren zur Strukturierung von Programmen, bei dem Programmlogik zusammen mit Zustandsinformationen (Datenstrukturen) in Einheiten, den Objekten, zusammengefasst werden. Es ist also möglich mehrere Objekte des gleichen Typs zu haben. Jedes dieser Objekte hat dann seinen individuellen Zustand. Dies bietet die Möglichkeit einer besseren Modularisierung der Programme, sowie einer höheren Wartbarkeit des Quellcodes.

Klassen

Die Klasse (class) ist die zentrale Datenstruktur in C + +. Sie kapselt zusammengehörige Daten und Funktionen vom Rest des Programmes ab. Sie ist das Herz der objektorientierten Programmierung (OOP).

Klassen sind ein erweitertes Konzept von Datenstrukturen denen es erlaubt ist, außer Daten, noch Methoden zu beinhalten. Ein Objekt ist eine Instanz einer Klasse, welches sich die Eigenschaften der Klasse zunutze machen kann. Es ist möglich mehrere Objekte einer Klasse zu instanziiieren, wobei jedes dieser Objekte zwar die selben Eigenschaften hat, intern aber einen ganz individuellen Zustand haben kann.

Beispiel: Zwei Instanzen der Klasse „Gegner“ werden erzeugt. Nachdem ein Gegner Schaden erlitten hat sind seine Lebenspunkte auf 50 gesunken. Die des anderen Gegners haben allerdings noch den Wert 100.

Klassen werden normalerweise mit dem Schlüsselwort **class** deklariert. Außerdem haben sie immer folgendes Format:

```
class Klassenname
{
  Zugriffsspezifizierung 1:
  Member 1;
  ...
  Zugriffsspezifizierung 2:
  Member 2;
  ...
  ...
};
```

Der Klassenname identifiziert die Klasse, der Objektname ist eine optionale Liste von Namen von Objekten dieser Klasse. Der Körper der Klasse wird durch geschweifte Klammern gekennzeichnet und kann verschiedene Member (Methoden, Membervariablen) beinhalten. Diesen können verschiedene Zugriffsspezifizierungen zugewiesen werden.

Zugriffsrechte

public: Auf Members kann von überall zugegriffen werden von wo das Objekt sichtbar ist

private: Auf Member kann nur innerhalb anderer Member zugegriffen werden oder aus befreundeten Klassen und Funktionen

protected: Members sind verfügbar für Member der selben Klasse, befreundeten Funktionen/Klassen und Abgeleiteten Klassen

Attribute

Die Festlegung, welche Daten zu einem Typ gehören, erfolgt bei der Definition der Klasse. Die Objekte enthalten jeweils unabhängig voneinander einen Satz von Datenkomponenten (Attributen). Ihre Startwerte können durch Konstruktoren festgelegt werden. C++ erlaubt auch die Zuweisung von Anfangswerten bei der Definition:

```
class Enemy {
    public:    //Zugriffsrecht public
        void setHealth(int h);
        int getHealth();
        string name;
                int id;
    private: //Zugriffsrecht private
        int health;
};
```

Elementzugriff

Im Beispiel davor wird ein Objekt vom **Typ Enemy** angelegt. Das **Objekt** enthält die **3 Variablen health (integer), id (int) und name (String)**, wie es in der Klassendefinition zu sehen ist. Um auf eine öffentliche Elementvariable zugreifen zu können, wird an den Objektnamen ein **Punkt** und dann der in der Klassendefinition verwendete Elementname gehängt. Im Beispiel wird der Name auf Andreas gesetzt.

```
...
//Zugriff auf öffentliche Variable name
e1.name="Andreas";
//Zugriff auf öffentliche Variable id
e1.id=1;
...
//e1.health=100; ist nicht erlaubt, da health das Schlüsselwort private
besitzt!!!
```

Klassenmethoden

Nun können Sie ein Objekt von der Klasse `Enemy` erzeugen. Aber was nützt Ihnen die schönste Datenstruktur in Ihrem Programm, wenn sie nicht durch Funktionen zum Leben erweckt wird? Sie werden z.B. einen Namen und Lebenspunkte eingeben und ausgeben wollen. Vielleicht wollen Sie die Lebenspunkte verringern oder erhöhen. Kurz gesagt, ein Datenverbund ist nichts wert ohne Funktionen, die auf ihn wirken. Aber die Funktionen sind auch nur im Zusammenhang mit ihrem Datenverbund sinnvoll. Aus diesem Grund werden die Funktionen ebenso in die Klasse integriert wie die Datenelemente. Eine Funktion, die zu einer Klasse gehört, nennt man Elementfunktion oder auf englisch *member function*. In anderen objektorientierten Programmiersprachen spricht man auch von einer Methode oder Operation. Aufruf So, wie Sie auf Datenelemente nur über ein real existierendes Objekt, also eine Variable dieser Klasse zugreifen können, kann auch eine Funktion nur über ein Objekt aufgerufen werden. Objekt und Funktionsnamen werden dabei durch einen Punkt getrennt. Die Funktion arbeitet mit den Daten des Objekts, über das sie gerufen wurde. Aus prozeduraler Sicht könnte man es so sehen, dass eine Elementfunktion immer bereits einen Parameter mit sich trägt, nämlich das Objekt, über das sie aufgerufen wurde.

Beispiel:

```
#include <iostream>
#include <conio.h>
#include <string.h>

using namespace std;

//Klasse Enemy
class Enemy {
public:    //Zugriffsrecht public
    void setHealth(int h);
    int getHealth();
    string name;
    int id;
private: //Zugriffsrecht private
    int health;
};

//Methode setHealth zum Setzen der Lebenspunkte
void Enemy::setHealth(int h)
{
    health=h;
}

//Methode getHealth() zum Auslesen der Lebenspunkte
int Enemy::getHealth()
{
    return health;
}

//Hauptprogramm
int main()
{
    Enemy e1;    //Objekt e1 der Klasse Enemy wird erzeugt

    //Zugriff auf öffentliche Variable name
```

```

    e1.name="Andreas";
    //Zugriff auf öffentliche Variable id
    e1.id=1;

    //Aufruf der Methode setHealth
    e1.setHealth( 100 );
    //Aufruf der Methode getHealth und Zugriff auf die öffentliche Variable
name
    cout << "Der Gegner " << e1.name << " hat " << e1.getHealth() << "
Lebenspunkte.\n";
    //Aufruf der Methode setHealth
    e1.setHealth( 50 );
    //Aufruf der Methode getHealth und Zugriff auf die öffentliche Variable
name
    cout << "Der Gegner " << e1.name << " hat " << e1.getHealth() << "
Lebenspunkte.\n";

    return 0;
}

```

Methodendefinition innerhalb einer Klasse

Alternativ können Sie die Elementfunktion auch direkt in der Klasse definieren. Das wird leicht unübersichtlich, darum sollten Sie das nur bei sehr kurzen Funktionen tun.

```

#include <iostream>
#include <conio.h>
#include <string.h>

using namespace std;

class Enemy {
public:    //Zugriffsrecht public
        /*** INLINE - METHODENDEFINITION ***/
        //Methode setHealth zum Setzen der Lebenspunkte
        void setHealth(int h)
        {
            health=h;
        }
        //Methode getHealth() zum Auslesen der Lebenspunkte
        int getHealth()
        {
            return health;
        }

        string name;
        int id;

private:    //Zugriffsrecht private

```



```
        int health;
    };

//Hauptprogramm
int main()
{
    Enemy e1;    //Objekt e1 der Klasse Enemy wird erzeugt

    //Zugriff auf öffentliche Variable name
    e1.name="Andreas"

    //Aufruf der Methode setHealth
    e1.setHealth( 100 );
    //Aufruf der Methode getHealth und Zugriff auf die öffentliche Variable
name
    cout << "Der Gegner " << e1.name << " hat " << e1.getHealth() << "
Lebenspunkte.\n";
    //Aufruf der Methode setHealth
    e1.setHealth( 50 );
    //Aufruf der Methode getHealth und Zugriff auf die öffentliche Variable
name
    cout << "Der Gegner " << e1.name << " hat " << e1.getHealth() << "
Lebenspunkte.\n";

    return 0;
}
```

Aufruf

So, wie Sie auf Datenelemente nur über ein real existierendes Objekt, also eine Variable dieser Klasse zugreifen können, kann auch eine Funktion **nur über ein Objekt aufgerufen werden**.

Objekt und **Funktionsnamen** werden dabei durch einen **Punkt** getrennt. Die Funktion arbeitet mit den Daten des Objekts, über das sie gerufen wurde. Aus prozeduraler Sicht könnte man es so sehen, dass eine Elementfunktion immer bereits einen Parameter mit sich trägt, nämlich das Objekt, über das sie aufgerufen wurde.

```
....
Enemy e1;    //Objekt e1 der Klasse Enemy wird erzeugt

//Aufruf der Methode setHealth
e1.setHealth( 100 );
....
```

Konstruktor

Die Elementfunktion, die beim Erzeugen eines Objekts aufgerufen wird, nennt man Konstruktor. In dieser Funktion können Sie dafür sorgen, dass alle Elemente des Objekts korrekt initialisiert sind. Der Konstruktor trägt immer den Namen der Klasse selbst und hat keinen Rückgabetyt, auch nicht void.

Der Standardkonstruktor hat keine Parameter.

```
class Enemy {
    public:          //Zugriffsrecht public

        /**** Konstruktor ***/
        Enemy()
        {
            health=0;
            name="";
            id=0;
        }

        string name;
        int id;

    private:        //Zugriffsrecht private
        int health;
};
```

Dekonstruktor

Im Falle einer Datumsklasse wäre es sinnvoll, dass der Konstruktor alle Elemente auf 0 setzt. Daran kann jede Elementfunktion leicht erkennen, dass das Datum noch nicht festgelegt wurde. Sie könnten alternativ das aktuelle Datum ermitteln und eintragen. Im Beispiel ist auch ein Destruktor definiert worden, obwohl er im Falle eines Datums keine Aufgabe hat.

```
class Enemy {
    public:          //Zugriffsrecht public

        /**** Destruktor ***/
        ~Enemy()
        {
            cout << "Ressourcen von " << name << " wurden
freigegeben!";
        }

        char name[50];
        int id;

    private:        //Zugriffsrecht private
        int health;
};
```

Überladen von Konstruktor

Konstruktoren können genauso überladen werden wie normale Funktionen auch. Es kann neben dem Standardkonstruktor auch mehrere weitere Konstruktoren mit verschiedenen Parametern geben. Der Compiler wird anhand der Aufrufparameter unterscheiden, welcher Konstruktor verwendet wird.

```
class Enemy {
    public:        //Zugriffsrecht public

                    /**** Konstruktor ****/
    Enemy()
    {
        name="Max Mustermann";
    }
    Enemy(string n)
    {
        name=n;
    }
    Enemy(string n, int h)
    {
        name=n;
        health=h;
    }
    /**** Destruktor ****/
    ~Enemy()
    {
        cout << "Ressourcen von " << name << " wurden
freigegeben!";
    }

    char name[50];
    int id;

    private:      //Zugriffsrecht private
    int health;
};
```

Je nachdem wie viele Parameter beim Konstruktoraufruf übergeben werden, wird der passende Konstruktor ausgewählt. Existiert gar kein Konstruktor so wird vom Compiler ein leerer Konstruktor eingefügt.

```
int main (void)
{

    Enemy e;                //führt den Standardkonstruktor Enemy() aus
    -> name="Max Mustermann"
    Enemy e("Fritz Phantom"); //führt den 2. Konstruktor mit den
    passenden Argumenten aus -> name="Fritz Phantom"
    Enemy e("Hans Wurst", 100); //führt den 3. Konstruktor mit den
    passenden Argumenten aus -> name="Hans Wurst", health=100
}
```

```
    return 0;  
}
```

Vererbung

Die Informatik steckt voller schöner Analogien. So hat die objektorientierte Programmierung den Begriff der »Vererbung« eingeführt, wenn eine Klasse von einer anderen Klasse abgeleitet wird und deren Eigenschaften übernimmt.

Basisklasse

Eine Klasse kann als Basis zur Entwicklung einer neuen Klasse dienen, ohne dass ihr Code geändert werden muss. Dazu wird die neue Klasse definiert und dabei angegeben, dass sie eine abgeleitete Klasse der Basisklasse ist. Daraufhin gehören alle öffentlichen Elemente der Basisklasse auch zur neuen Klasse, ohne dass sie erneut deklariert werden müssen. Man sagt, die neue Klasse erbt die Eigenschaften der Basisklasse.

Spezialisierung

Durch die Elemente, die in der abgeleiteten Klasse definiert werden, wird die abgeleitete Klasse zu einem besonderen Fall der Basisklasse. Sie besitzt alle Eigenschaften der Basisklasse. Sie können neue Elemente hinzufügen. Am folgenden Beispiel wird deutlich, warum das Hinzufügen von Eigenschaften eine Spezialisierung ist.

Ein Beispiel

Aus Sicht eines Computerprogramms haben alle **Personen** (=Basisklasse)

- Namen
- Adressen und
- Telefonnummern.

Geschäftspartner haben darüber hinaus eine

- Bankverbindung.

Da die Geschäftspartner auch Personen sind, haben sie neben ihrer Bankverbindung auch Namen, Adressen und Telefonnummern (von der Basisklasse).

Einige Geschäftspartner können auch **Kunden** sein. **Kunden** haben zusätzlich zu den Eigenschaften eines Geschäftspartners noch eine

- Lieferanschrift.

Lieferanten sind keine Kunden, aber auch Geschäftspartner. Sie haben noch

- eine Anzahl an offenen Rechnungen.

Selbst **Mitarbeiter** sind eigentlich Geschäftspartner, denn sie haben eine Bankverbindung. Darüber

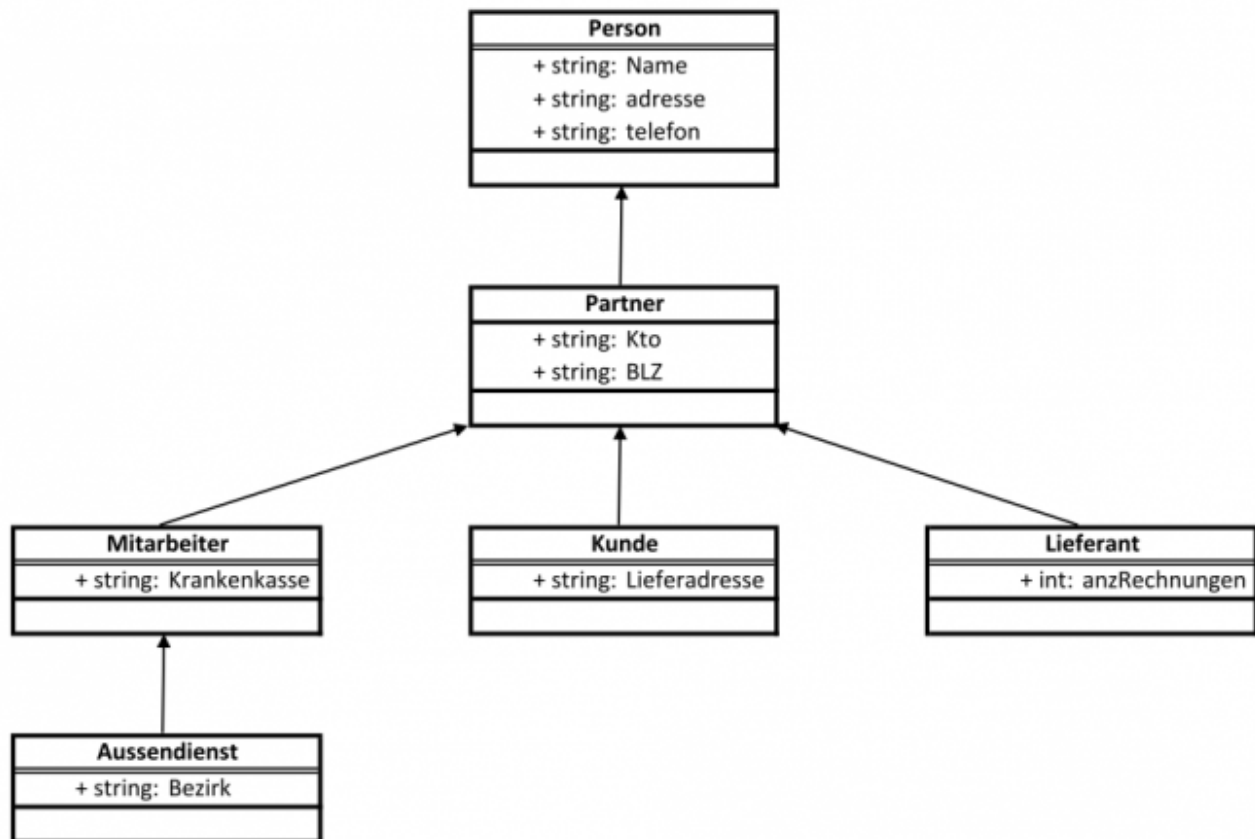
hinaus haben sie eine

- Krankenkasse.

Außendienstler haben alle Eigenschaften eines Mitarbeiters und zusätzlich ihren

- Bezirk.

Beispiel als UML-Diagramm:



Beispiel in C + +

```

class Person
{
    public:
        string Name, Adresse, Telefon;
};

class Partner : public Person
{
    public:
        string Kto, BLZ;
};

class Mitarbeiter : public Partner
{
    public:
        string Krankenkasse;
};
  
```

```
};

class Kunde : public Partner
{
    public:
        string Lieferadresse;
};

class Lieferant : public Partner
{
    public:
        int anzRechnungen;
};

class Aussendienst : public Mitarbeiter
{
    public:
        string Bezirk;
};

int main (void) {

    Aussendienst a1;

    a1.Bezirk="Amstetten";
    a1.Name="Hans Wurst";
    a1.Krankenkasse="Gebietskrankenkasse";
    a1.BLZ="14200";

    return 0;
}
```

Vorteil von Vererbungen:

Damit stellt die Ausgangsklasse Person die Verallgemeinerung dar und jede abgeleitete Klasse eine Spezialisierung. Der Vorteil dieser Technik ist, dass der bestehende Code der Basisklasse nicht noch einmal für die neu geschaffene Klasse geschrieben werden muss. Beispielsweise würde eine Prüffunktion der Adresse, die der Klasse Person hinzugefügt wird, automatisch auch allen anderen Klassen, die direkt oder indirekt von Person abgeleitet wurden, hinzugefügt, ohne dass eine Zeile Code mehr geschrieben werden müsste. Eine Änderung in der Klasse Mitarbeiter würde immer auch auf die Außendienstler durchschlagen. Es gibt aber keine Rückwirkung auf die Geschäftspartner.

Zusammenfassung

Die objektorientierte Programmierung hat einige neue Begriffe aufgebracht.

Objekt und Klasse

Der zentrale Begriff des Objekts bezeichnet einen Speicherbereich, der durch eine Klasse beschrieben wird. Prinzipiell kann sich der Anfänger ein Objekt als eine besondere Art einer Variablen vorstellen und die Klasse als die Typbeschreibung. Im Buch wird ein Objekt auch hin und wieder als Variable bezeichnet, insbesondere dann, wenn sich ein Objekt an dieser Stelle wie jede andere Variable verhält.

Attribut

Die Daten-Elemente einer Klasse werden in diesem Buch meist Elementvariable genannt. In der objektorientierten Literatur findet sich dafür auch die Bezeichnung Attribut. Damit wird angedeutet, dass die Elementvariablen die Eigenschaften eines Objekts beschreiben.

Methode und Operation

Die Funktionen einer Klasse, die hier als Elementfunktionen bezeichnet werden, finden sich in der objektorientierten Literatur unter dem Namen Methode oder Operation wieder. Diese Bezeichnung bringt zum Ausdruck, dass die Funktion nur über das Objekt erreichbar und damit eine Aktion des Objekts ist.

Konstruktor

Die Elementfunktion, die beim Erzeugen eines Objekts aufgerufen wird, nennt man Konstruktor. In dieser Funktion können Sie dafür sorgen, dass alle Elemente des Objekts korrekt initialisiert sind. Der Konstruktor trägt immer den Namen der Klasse selbst und hat keinen Rückgabetyt, auch nicht void. Der Standardkonstruktor hat keine Parameter.

Dekonstruktor

Im Falle einer Datumsklasse wäre es sinnvoll, dass der Konstruktor alle Elemente auf 0 setzt. Daran kann jede Elementfunktion leicht erkennen, dass das Datum noch nicht festgelegt wurde. Sie könnten alternativ das aktuelle Datum ermitteln und eintragen. Im Beispiel ist auch ein Destruktor definiert worden, obwohl er im Falle eines Datums keine Aufgabe hat

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_06

Last update: 2018/02/15 20:59



```
/* Beispiel: Klassen (Attribute, Methoden, Konstruktor, Destruktor)
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Klassen
   Description: In diesem Beispiel lernen Sie das Konzept von Klassen
kennen. Es wird eine Klasse Kreis angelegt, welche Attribute (z.B.:
Radius,..), Methoden (z.B.: getFlaeche(),.. ) bzw. Konstruktoren und einen
Destruktor beinhaltet.
   Last Change: 15.02.2018
*/

#include <iostream>
#include <conio.h>
#include <string.h>

using namespace std;

#define PI 3.141

class Kreis {

private:                                     //Zugriffsrecht private ->
sieht man nur innerhalb der Klasse         //privates Attribut
    float radius;

public:                                     //Zugriffsrecht public -> sieht
man auch außerhalb der Klasse               //öffentliches Attribut
    string beschreibung;
    string einheit;

    /*** Konstruktoren (gleicher Name wie Klasse & kein Rückgabewert)
sind spezielle Methoden ***/
    Kreis()                                // der Default-Konstruktor (wird
standardmäßig ausgeführt)
    {
        radius=1.0;
        einheit="cm";
    }

    Kreis(float r, string e)               // weiterer Konstruktor
mit Parameter und Defaultwert
    {
        radius=r;
        einheit=e;
    }

    /*** Methoden einer Klasse ***/
    float getRadius()                      //Inline-Methode (Deklaration +
```



```
Definition) getRadius -> gibt den privaten Radius zurück
{
    return radius;
}
float setRadius(float r) //Inline-Methode (Deklaration +
Definition) setRadius -> setzt den privaten Radius auf r
{
    radius=r;
}

float getUmfang() //Inline-Methode (Deklaration +
Definition) getUmfang berechnet den Umfang und gibt diesen zurück
{
    return 2*radius*PI;
}

float getFlaeche(); //Methodendeklaration
getFlaeche berechnet die Fläche und gibt diese zurück
};

float Kreis::getFlaeche() //Methodendefinition der Methode
getFlaeche von der Klasse Kreis
{
    return 2*radius*radius;
}

//Funktionsdefinition
int kreisvergleich(Kreis a, Kreis b)
{
    float kreis1, kreis2;
    kreis1=a.getRadius();
    kreis2=b.getRadius();
    if(a.einheit=="cm")
    {
        kreis1=a.getRadius()/100;
    }
    if(b.einheit=="cm")
    {
        kreis2=b.getRadius()/100;
    }

    if(kreis1>kreis2)
    {
        return 1;
    }
    if(kreis1<kreis2)
    {
        return -1;
    }
    if(kreis1==kreis2)
    {

```

```
        return 0;
    }
}

//Hauptprogramm
int main()
{
    Kreis k1;                                //Objekt
    Kreis k2(2.0, "m");

    //Zugriff auf das öffentliches Attribut beschreibung
    k1.beschreibung="Kreis initialisiert mit Standardkonstruktor!";
    k2.beschreibung="Kreis initialisiert mit Konstruktor mit Radius als
Parameter";

    cout << "KREIS 1:" << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getRadius und das öffentliche
Attribut einheit von k1
    cout << "Radius: \t" << k1.getRadius() << k1.einheit << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getFlaeche und das öffentliche
Attribut einheit von k1
    cout << "Flaeche: \t" << k1.getFlaeche() << k1.einheit << "^2" << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getUmfang und das öffentliche
Attribut einheit von k1
    cout << "Umfang: \t" << k1.getUmfang() << k1.einheit << endl;

    cout << endl;

    cout << "KREIS 2:" << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getRadius und das öffentliche
Attribut einheit von k2
    cout << "Radius: \t" << k2.getRadius() << k2.einheit << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getFlaeche und das öffentliche
Attribut einheit von k2
    cout << "Flaeche: \t" << k2.getFlaeche() << k2.einheit << "^2" << endl;
    //Zugriff auf die öffentliche Methode getUmfang und das öffentliche
Attribut einheit von k2
    cout << "Umfang: \t" << k2.getUmfang() << k2.einheit << endl;

    float r=0.0;
    cout << endl;
    cout << "Setzen des Radius von Kreis 1:";
    cin >> r;
    k1.setRadius(r);

    r=0.0;
    cout << endl;
    cout << "Setzen des Radius von Kreis 2:";
    cin >> r;
```

```
k2.setRadius(r);

cout << endl;

cout << "KREIS 1:" << endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getRadius und das öffentliche
Attribut einheit von k1
cout << "Radius: \t" << k1.getRadius() << k1.einheit << endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getFlaeche und das öffentliche
Attribut einheit von k1
cout << "Flaeche: \t" << k1.getFlaeche() << k1.einheit << "^2"<< endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getUmfang und das öffentliche
Attribut einheit von k1
cout << "Umfang: \t" << k1.getUmfang() << k1.einheit << endl;

cout << endl;

cout << "KREIS 2:" << endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getRadius und das öffentliche
Attribut einheit von k2
cout << "Radius: \t" << k2.getRadius() << k2.einheit << endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getFlaeche und das öffentliche
Attribut einheit von k2
cout << "Flaeche: \t" << k2.getFlaeche() << k2.einheit << "^2" << endl;
//Zugriff auf die öffentliche Methode getUmfang und das öffentliche
Attribut einheit von k2
cout << "Umfang: \t" << k2.getUmfang() << k2.einheit << endl;

cout << "Welcher Kreis ist groesser?" << endl;
if(kreisvergleich(k1,k2)==1)
{
    cout << "Der Kreis k1 ist groesser!" << endl;
}
if(kreisvergleich(k1, k2)==-1)
{
    cout << "Der Kreis k2 ist groesser!" << endl;
}
if(kreisvergleich(k1, k2)==0)
{
    cout << "Die beiden Kreise sind gleich gross" << endl;
}

return 0;
}
```

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_06:3_06_01

Last update: **2018/02/15 21:25**



```
/* Beispiel: Klassen (Vererbung, Attribute, Methoden, Konstruktor,
Destruktor)
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Vererbung von Klassen
   Description: In diesem Beispiel lernen Sie das Konzept von Vererbungen in
Klassen kennen.
   Change: 15.02.2018
*/

#include <iostream>

using namespace std;

bool ungleichNULL(int i)      //FUNKTION ungleichNULL prüft Variable ob > 0
{
    if(i>0)
    {
        return true;
    }
    else
    {
        return false;
    }
}

struct PersonStrukt{          //Struktur PersonStrukt
    //Standardzugriffsrecht public
    string name;               //Attribut name
    string adresse;            //Attribut adresse
};

class Person                  //(BASIS-)Klasse Person
{
    //Standardzugriffsrecht = private
    private:                   //Zugriffsrecht private -> nur in der Klasse
selbst verwendbar; nicht im Hauptprogramm und in den vererbten Klassen
        string adresse;        //Attribute

    protected:                //Zugriffsrecht protected -> in der Klasse
selbst + in allen abgeleiteten Klassen verwendbar; nicht im Hauptprogramm
        int svnr;

    public:                    //Zugriffsrecht public -> überall verwendbar
(Klasse selbst, vererbten Klassen, Hauptprogramm)
        string telefonnr;
        string name;
}
```

```

//Methode setAdresse
void setAdresse(string s)
{
    adresse=s;
}
string getAdresse()
{
    return adresse;
}
//Konstruktor = spezielle Methode ohne Rückgabewert zur
Initialisierung von Variablen
Person()
{
    adresse="Amstetten";
    name="Max Mustermann";
}
Person(string adr, string n)
{
    adresse=adr;
    name=n;
}
//Destruktor = spezielle Methode ohne Rückgabewert zum
Freigeben/Löschen von Variablen
~Person()
{
    cout << endl << "Objekt wird geloescht!" << endl;
}
};

class Partner : public Person    //Klasse Partner ist vererbt
(=abgeleitet) von der Klasse Person
{
public:
    string Kto, BLZ;

    /*    nicht möglich, da id private ist

    void setID(int idnr)
    {
        id=idnr;
    }
    */

    //Möglich, da svnummer protected ist
    void setSVNR(int svnummer)    //METHODE
    {
        svnr=svnummer;
    }
    bool groesserNULL()    //Methode groesserNULL, die eine
Funktion ungleichNULL von außerhalb aufruft

```

```
        {
            return ungleichNULL(svrn);
        }
};

class Mitarbeiter : public Partner    //Klasse Mitarbeiter ist abgeleitet
von der Klasse Partner
{
    public:
        string Krankenkasse;
};

class Kunde : public Partner    //Klasse Kunde ist vererbt von der Klasse
Partner
{
    public:
        string Lieferadresse;
};

class Lieferant : public Partner    //Klasse Lieferant ist abgeleitet von der
Klasse Partner
{
    public:
        int anzRechnungen;
};

class Aussendienst : public Mitarbeiter    //Klasse Aussendienst ist
abgeleite von der Klasse Mitarbeiter
{
    public:
        string Bezirk;
};

int main (void) {

    PersonStrukt p1;                //Objekt p1 von der Klasse PersonStrukt
    p1.name="Mario";
    p1.adresse="Amstetten";

    cout << endl << "PERSONEN: ";
    Person person1;                //Objekt person1 von der Klasse Person
    person1.name="Moritz";
    person1.setAdresse("Ulmerfeld");
    cout << person1.getAdresse();

    Person person2;
    cout << endl << person2.name;
    cout << endl << person2.getAdresse();

    Person person3("Waldhausen", "Lisa");
```

```
cout << endl << person3.name;
cout << endl << person3.getAdresse();

Partner partner1;
partner1.Kto="12341235";
partner1.setSVNR(2790);
partner1.setSVNR(0);
cout << endl << endl << "PARTNER: ";
cout << endl << partner1.name << endl;
cout << partner1.groesserNULL();

Mitarbeiter m1;
m1.Kto="12341235";
m1.setSVNR(2790);
m1.setSVNR(0);
m1.name="Mitarbeiter Sven";
cout << endl << endl << "MITARBEITER: ";
cout << endl << m1.name << endl;
cout << m1.groesserNULL();

Kunde k1;
k1.Lieferadresse="St. Pölten";
k1.name="Kunde MediaMarkt";
cout << endl << endl << "KUNDE: ";
cout << endl << k1.name << endl;
cout << k1.groesserNULL();

Lieferant l1;
l1.anzRechnungen=3;
l1.name="Lieferant Hollywood";
cout << endl << endl << "LIEFERANT: ";
cout << endl << l1.name << endl;
cout << l1.groesserNULL();

Aussendienst a1;
a1.Bezirk="Meidling";
a1.name="Aussendienstfuzi";
cout << endl << endl << "AUSSENDIENST: ";
cout << endl << a1.name << endl;
cout << a1.groesserNULL();

return 0;
}
```


From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_06:3_06_02

Last update: **2018/02/16 16:06**



Angabe

UML - DIAGRAMM für Geometrische Koerper

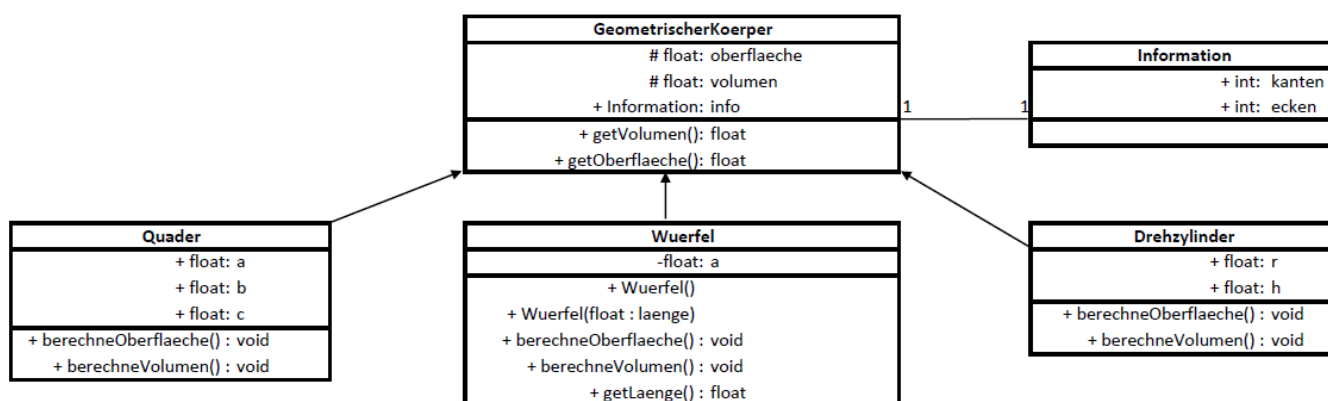
Hilfestellung/Tipps:

+ public
 - private
 # protected

Klassenname	
Attribut 1:	Zugriffstyp Datentyp: Name
Attribut 2:	Zugriffstyp Datentyp: Name
(Kon/De)struktor 1:	Zugriffstyp Name()
Methode 1:	Zugriffstyp Name(): Rückgabewert

→ Generalisierung = Vererbung (Ein Wuerfel ist **auch** ein GeometrischerKoerper)
 — Assoziation = Beziehung (Ein GeometrischerKoerper **hat** eine Information)

Diagramm:



Loesung

```

/* Beispiel: Klassen (Arrays von Objekten, Vererbung, Attribute, Methoden,
Konstruktor)
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Geometrische Formen
   Description: In diesem Beispiel lernen Sie wie man Arrays von Objekten
anlegt und verwendet.
   Change: 20.02.2018
*/
#include <iostream>
#include <stdlib.h>
#include <time.h>

#define PI 3.14

using namespace std;

class Information
{
public:
    int kanten;
    int ecken;
};
  
```

```
class GeometrischerKoerper
{
    protected:
        float oberflaeche;
        float volumen;

    public:
        Information info;    //Assoziation, ein geometrischer Koerper hat
        eine (Beziehung mit) Information
        float getVolumen()
        {
            return volumen;
        }
        float getOberflaeche()
        {
            return oberflaeche;
        }
};

class Wuerfel : public GeometrischerKoerper    //Vererbung, Klasse Wuerfel
wird von Klasse GeometrischerKoerper abgeleitet
{
    private:
        float a;
    public:
        Wuerfel()
        {
            a=0.0;
        }
        Wuerfel(float laenge)
        {
            a=laenge;
        }
        void berechneOberflaeche()
        {
            oberflaeche=a*a*6;    //6 Seiten hat ein Würfel
        }
        void berechneVolumen()
        {
            volumen=a*a*a;
        }
        float getLaenge()
        {
            return a;
        }
};

class Drehzylinder : public GeometrischerKoerper
{
```

```

public:
    float r;
    float h;

    void berechneOberflaeche()
    {
        oberflaeche=2*r*r*PI+2*r*PI*h;    //2x Grundfläche + Mantel
    }
    void berechneVolumen()
    {
        volumen=r*r*PI*h;    //Grundfläche * H
    }

};

```

```

class Quader : public GeometrischerKoerper
{
public:
    float a;    //a*b = Grundfläche
    float b;
    float c;    //c=Höhe
    void berechneOberflaeche()
    {
        oberflaeche=2*(a*b+a*c+b*c);    //
    }
    void berechneVolumen()
    {
        volumen=a*b*c;
    }

};

```

```

int main(int argc, char** argv) {

    Wuerfel *w=new Wuerfel(3.3);
    w->berechneOberflaeche();
    w->berechneVolumen();
    w->info.ecken=8;
    w->info.kanten=12;

    cout << "Wuerfel: \t" << endl;
    cout << "-----" << endl;
    cout << "Seitenlaenge: \t" << w->getLaenge() << endl;
    cout << "Oberflaeche: \t" << w->getOberflaeche() << endl;
    cout << "Volumen: \t" << w->getVolumen() << endl;
    cout << "Anzahl Kanten: \t" << w->info.kanten << endl;
    cout << "Anzahl Ecken: \t" << w->info.ecken << endl;
}

```

```
cout << endl << "#####" << endl;

srand(time(NULL));

cout << endl << "Array von Wuerfeln: " << endl;
Wuerfel *warray=new Wuerfel[3]; //Alternativ geht auch Wuerfel
warray[3];
for(int i=0; i<3; i++)
{

    warray[i]=Wuerfel((rand()%10+1)/2.0);
    warray[i].berechneOberflaeche();
    warray[i].berechneVolumen();
    cout << endl << "Wuerfel " << i << ":" << endl;
    cout << "-----" << endl;
    cout << "Seitenlaenge: \t" << warray[i].getLaenge() << endl;
    cout << "Oberflaeche:\t" << warray[i].getOberflaeche() << endl;
    cout << "Volumen:\t" << warray[i].getVolumen() << endl;
}

cout << endl << "#####" << endl;

cout << endl << "Array von Drehzylindern: " << endl;
Drehzylinder *zylinder=new Drehzylinder[3];
for(int i=0; i<3; i++)
{

    zylinder[i].h=rand()%10;
    zylinder[i].r=(rand()%20+1)/2.0;
    zylinder[i].berechneOberflaeche();
    zylinder[i].berechneVolumen();
    cout << endl << "Drehzylinder " << i << ":" << endl;
    cout << "-----" << endl;
    cout << "Radius: \t" << zylinder[i].r << endl;
    cout << "Hoehe: \t\t" << zylinder[i].h << endl;
    cout << "Oberflaeche:\t" << zylinder[i].getOberflaeche() << endl;
    cout << "Volumen:\t" << zylinder[i].getVolumen() << endl;
}

return 0;
}
```

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_06:3_06_03

Last update: 2018/02/22 07:14



DATEIBEHANDLUNG

Programme speichern ihre Informationen in Variablen. Leider bleiben diese immer nur bis zum nächsten Stromausfall oder Betriebssystemabsturz erhalten. Und wenn das Programm verlassen wird, ist ihr Inhalt ebenfalls Geschichte. Damit Sie auf Ihre Daten auch morgen noch kraftvoll zugreifen können, empfiehlt es sich, diese in einer Datei abzulegen. Dazu können Sie die Daten als Ausgabestrom in die Datei schreiben. Das Vorgehen entspricht dem bei der Bildschirmausgabe per `cout`. Diese Form wird sequenziell genannt, weil die Daten nacheinander in der Reihenfolge, wie sie geschrieben wurden, in der Datei landen. Sie können aber auch einen Datenblock an eine beliebige Stelle der Datei schreiben. Später können Sie diesen Datenblock wieder zurückholen, indem Sie den internen Dateizeiger an diese Stelle positionieren und den Datenblock wieder lesen. Diese Vorgehensweise ist typisch für Klassen, insbesondere, wenn sie in irgendeiner Form sortiert abgelegt werden sollen.

fstream

Über die Headerdatei `fstream` wird die Funktionalität zum Lesen und Schreiben von Dateien zur Verfügung gestellt. Soll nur geschrieben werden, dann kann auch die Headerdatei `ofstream` genutzt werden. Ebenso kann, wenn nur gelesen werden soll, als Header `ifstream` zum Einsatz kommen. Der übliche Ablauf zum Lesen oder Schreiben von Dateien ist folgender:

- Objekt zum Lesen oder Schreiben im Programm anlegen
- Objekt mit dem Dateinamen zum öffnen verknüpfen
- Text über das Objekt schreiben oder lesen
- Datei schliessen

Schreiben einer Datei

In Zeile 5 wird ein Objekt angelegt, dass ähnlich wie `cout` oder `cin` die Ausgabe in die Datei übernimmt. Der Name des Objekts kann beliebig vergeben werden, so lange dieser noch nicht verwendet wird. Die Datei `beispiel.txt` wird in Zeile 6 geöffnet und im aktuellen Verzeichnis angelegt, falls diese noch nicht existiert. Nun da die Datei geöffnet wurde, kann in Zeile 7 etwas in die Datei geschrieben werden. Zum Schluss muss noch die Datei geschlossen werden, damit alle gepufferten Schreibvorgänge abgeschlossen werden (Zeile 8).

```
1  #include <fstream>
2  using namespace std;
3
4  int main () {
5      ofstream fileout;
6      fileout.open("beispiel.txt");
7      fileout << "Das steht jetzt in der Datei.";
8      fileout.close();
9      return 0;
10 }
```

Lesen einer Datei

Nun wollen wir den gerade geschriebenen Inhalt der Datei wieder auslesen und auf dem Bildschirm anzeigen.

```
1  #include <iostream>
2  #include <fstream>
3  #include <string>
4  using namespace std ;
5
6  int main() {
7      string dateizeile;
8      ifstream fin;
9      fin.open("beispiel.txt");
10     getline(fin,dateizeile);
11     fin.close () ;
12     cout << "Zeile in der Datei: " << dateizeile << endl ;
13     return 0;
14 }
```

Wir benötigen einen String `dateizeile`, in dem wir die gelesene Zeile aus der Datei aufbewahren können. Eine komplette Zeile lässt sich mittels der Funktion `getline` einlesen. Es wird das mit der Datei verknüpfte Objekt und der String, in den diese Zeile gespeichert werden, übergeben (Zeile 10). Nach dem Schliessen der Datei wird der gelesene String in Zeile 12 ausgegeben.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_07

Last update: **2018/01/31 14:44**




```
/* Beispiel: Dateibehandlung + Stringfunktionen
   Filename: main.cpp
   Author: Lahmer
   Title: Dateibehandlung
   Description: In diesem Beispiel lernen Sie das Schreiben und Lesen einer
   Datei in C++. Zusätzlich lernen Sie verschiedene Stringfunktionen kennen.
   Last Change: 14.02.2018
*/

#include <iostream>
#include <fstream>

using namespace std;

/* run this program using the console pauser or add your own getch,
system("pause") or input loop */

int main(int argc, char** argv) {

    /*** IN DATEI SCHREIBEN ***/
    ofstream write;

    write.open("highscore.csv");
    if(write.is_open())
    {
        write << "***** HIGHSCORE *****\n";
        write << "Andreas;90;m\n";
        write << "Stefan;91;m\n";
        write << "Birgit;85;w\n";
        write << "Lukas;80;m\n";
        write.close();
    }
    else
    {
        cout << "Datei kann nicht geoeffnet werden!\n";
    }

    /*** VON DATEI LESEN ***/
    ifstream read;
    string line="";
    string name="";
    string punkte="";
    string geschlecht="";
    int counter=0;

    read.open("highscore.csv");
    if(read.is_open())
```

```
{
    //getline liefert solange eine Zeile, bis man am Ende angelangt ist
    while(getline(read, line))
    {
        if(counter>0)
        {
            //Andreas;90;
            name=line.substr(0,line.find(';')); //Andreas
            punkte=line.substr(line.find(';')+1,line.length()); //90;m;
            punkte=punkte.substr(0, punkte.find(';')); //90
            geschlecht=line.substr(line.length()-1, line.length());
            cout << name << "\t" << punkte << "\t" << geschlecht <<
endl; //Andreas 90 m
        }
        else {
            cout << "##### H I G H S C O R E #####" << endl;
        }
        counter++;
    }
    read.close();
}
else
{
    cout << "Datei kann nicht geoeffnet werden!\n";
}
return 0;
}
```

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:3_cplusplus:3_07:3_07_01

Last update: **2018/02/15 18:39**



↓
Kapitel Visual C++ als PDF exportieren

VISUAL C++

Visual C++ ist ein Compiler des Unternehmens Microsoft zur Entwicklung von Software in der Programmiersprache C++ unter dem Betriebssystem Windows und anderen Betriebssystemen von Microsoft. Aktuelle Versionen von Visual C++ verfügen über den erweiterten C++-Befehlssatz C++/CLI, der unter anderem die Nutzung der .NET-Programmierung vereinfachen soll.

- [Installation des RAD-Studios 10.2](#)
- [Erstellen eines ausführbaren EXE-Projekts](#)
- [RAD-Studio Tutorial \(deutsch\)](#)
- [DocWiki RAD-Studio 10.2](#)

Übungsbeispiele

- [01 Einführungsbeispiel](#)
- [02 Editor](#)
- [03 Forms & Listboxen](#)
- [04 Bibliothek](#)
- [05 Quadratische Gleichungen](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:4_visualcplusplus

Last update: **2018/03/20 14:11**



Einführung - Beispiel

Angabe

Dieses Programm gibt einen ersten kurzen Einblick in die visuelle Programmierung mit dem EMBARCADERO RAD STUDIO.

Lösung - Unit.cpp

```
//-----  
-  
  
#include <vcl.h>  
#pragma hdrstop  
  
#include "Unit1.h"  
//-----  
-  
  
#pragma package(smart_init)  
#pragma resource "*.dfm"  
TForm1 *Form1;  
//-----  
-  
  
__fastcall TForm1::TForm1(TComponent* Owner)  
    : TForm(Owner)  
{  
}  
//-----  
-  
  
void __fastcall TForm1::EditNachnameClick(TObject *Sender)  
{  
    ShowMessage("Sie haben das Textfeld angeklickt");  
}  
//-----  
-  
  
void __fastcall TForm1::EditNachnameKeyPress(TObject *Sender,  
System::WideChar &Key)  
{  
    EditCopy->Text=EditNachname->Text;  
}  
//-----  
-
```

Download

[01Einfuehrung.zip](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:4_visualcplusplus:01ueb

Last update: **2018/03/20 13:55**

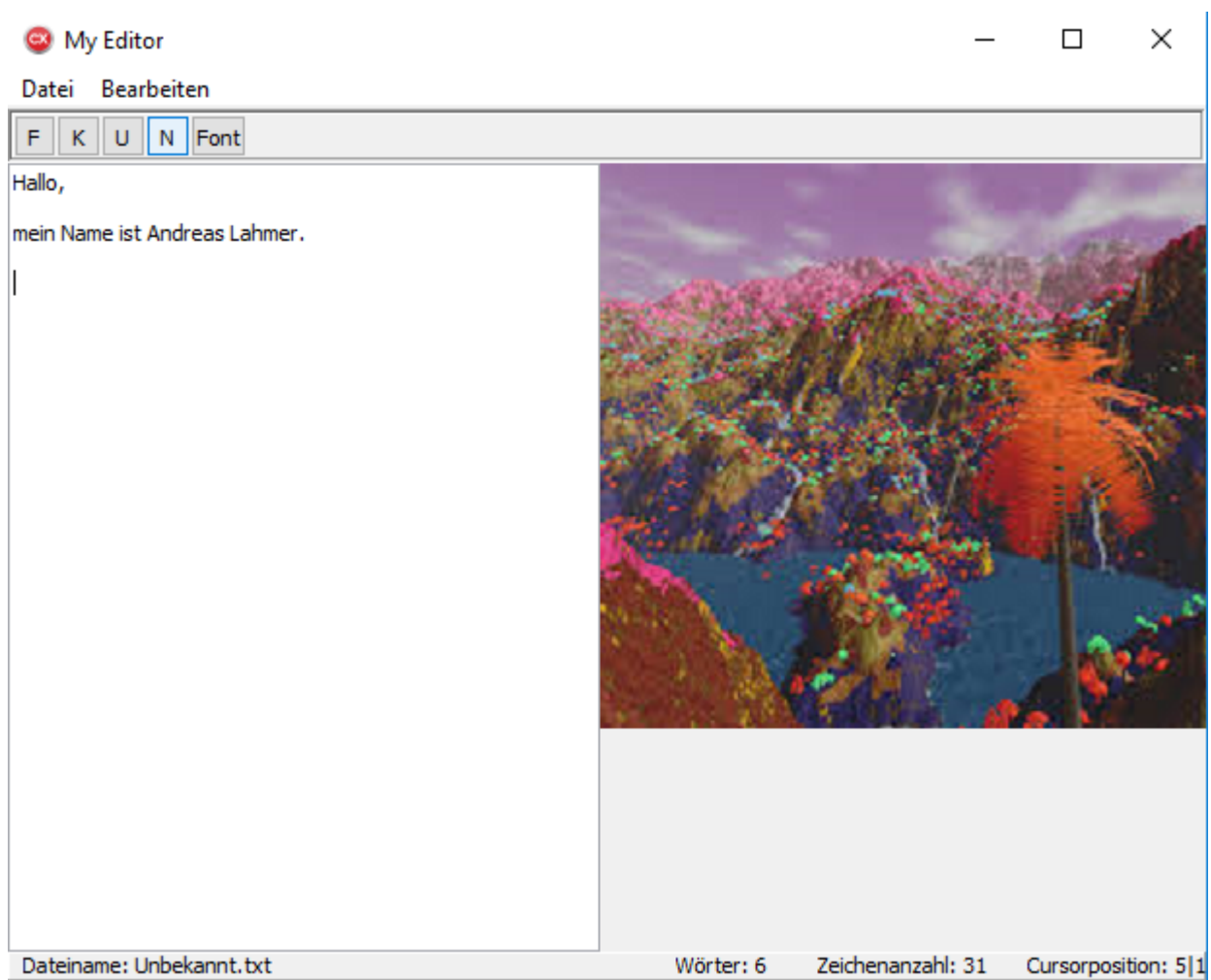


Editor - Beispiel

Angabe

Dieses Visual C++ Programm realisiert einen Texteditor mit verschiedenen Einstellungen und Funktionen (Schriftart, Schriftformatierung, Suchen, Ersetzen, Drucken, Anzahl Zeichen, Anzahl Wörter, Cursorposition).

Screenshot



Lösung - Unit.cpp

```
//-----  
-  
  
#include <vcl.h>  
#pragma hdrstop
```

```
#include "EditorUnit1.h"
//-----
-
#pragma package(smart_init)
#pragma resource "*.dfm"
TForm1 *Form1;
//-----
-
__fastcall TForm1::TForm1(TComponent* Owner)
    : TForm(Owner)
{
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Ende1Click(TObject *Sender)
{
    Form1->Close();
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Neu1Click(TObject *Sender)
{
    RichEdit1->Clear();
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Speichern1Click(TObject *Sender)
{
    if (SaveDialog1->Execute()) {
        RichEdit1->Lines->SaveToFile(SaveDialog1->FileName);
        Label1->Caption="Dateiname: "+SaveDialog1->FileName;
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::ffnen1Click(TObject *Sender)
{
    if (OpenDialog1->Execute()) {
        RichEdit1->Lines->LoadFromFile(OpenDialog1->FileName);
        Label1->Caption="Dateiname: "+OpenDialog1->FileName;
    }
}
//-----
-

void Zeichenanzahl()
{
    // Form1->Label2->Caption="Zeichenanzahl:
    "+IntToStr(Form1->RichEdit1->Text.Length());
```

```

    int ZA=0;
    for(int i=0; i<Form1->RichEdit1->Lines->Count;i++)           //Für jede
Zeile
    {
        String str = Form1->RichEdit1->Lines->Strings[i].c_str();
        for(int j=0; j<str.Length();j++)                         //Für
jedes Zeichen in einer Zeile
        {
            if(Form1->RichEdit1->Lines->Strings[i].c_str()[j]!=' ')
                ZA=ZA+1;
        }
    }
    Form1->Label2->Caption="Zeichenanzahl: " + IntToStr(ZA);
}

void Wortanzahl()
{
    int words=0, lastchar=0;
    int laenge=0;

    //Trim() schneidet am Ende und am Anfang die Leerzeichen und Umbrüche
weg
    for(int i=0; i<Form1->RichEdit1->Text.Trim().Length();i++)
    {
        if(Form1->RichEdit1->Text.Trim().c_str()[i]==13 ||
Form1->RichEdit1->Text.Trim().c_str()[i]==32)
        {
            if(lastchar==13 || lastchar==10 || lastchar==32)
            {
                //Kein weiteres Wort, da bevor bereits ein Leerzeichen bzw.
Zeilenumbruch
            }
            else
            {
                words++;
            }
        }
        lastchar=Form1->RichEdit1->Text.Trim().c_str()[i];
    }
    words++;
    Form1->Label4->Caption="Wörter: " + IntToStr(words);
}

void __fastcall TForm1::RichEdit1Change(TObject *Sender)
{
    Zeichenanzahl();
    Wortanzahl();
}
// -----
-
```



```
void CursorPosition() {
    Form1->Label3->Caption="Cursorposition:
"+VarToStr(1+Form1->RichEdit1->CaretPos.y)+"|"+VarToStr(1+Form1->RichEdit1->
CaretPos.x);
}

void __fastcall TForm1::RichEdit1KeyUp(TObject *Sender, WORD &Key,
TShiftState Shift)
{
    CursorPosition();
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Ersetzen1Click(TObject *Sender)
{
    ReplaceDialog1->Position=Point(RichEdit1->Left + RichEdit1->Width,
RichEdit1->Top);
    ReplaceDialog1->Execute();
}

void __fastcall TForm1::SearchBox1Change(TObject *Sender)
{
    int FoundAt=0;
    TSearchTypes mySearchTypes = TSearchTypes();
    mySearchTypes << stWholeWord;
    FoundAt=RichEdit1->FindTextW(SearchBox1->Text, 0,
RichEdit1->Text.Length(),mySearchTypes);
    if(FoundAt!=-1)
    {
        RichEdit1->SetFocus();
        RichEdit1->SelStart=FoundAt;
        RichEdit1->SelLength=SearchBox1->Text.Length();
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Suchen1Click(TObject *Sender)
{
    FindDialog1->Execute();
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::FindDialog1Find(TObject *Sender)
{
    int FoundAt=0;
    TSearchTypes mySearchTypes = TSearchTypes();
    if(FindDialog1->Options.Contains(frMatchCase))
    {
```

```
        mySearchTypes << stMatchCase;
    }
    if(FindDialog1->Options.Contains(frWholeWord))
    {
        mySearchTypes << stWholeWord;
    }
    FoundAt=RichEdit1->FindTextW(FindDialog1->FindTextW, 0,
RichEdit1->Text.Length(),mySearchTypes);
    if(FoundAt!=-1)
    {
        RichEdit1->SetFocus();
        RichEdit1->SelStart=FoundAt;
        RichEdit1->SelLength=FindDialog1->FindTextW.Length();
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::ReplaceDialog1Find(TObject *Sender)
{
    int FoundAt=0;
    TSearchTypes mySearchTypes = TSearchTypes();
    if(ReplaceDialog1->Options.Contains(frMatchCase))
    {
        mySearchTypes << stMatchCase;
    }
    if(ReplaceDialog1->Options.Contains(frWholeWord))
    {
        mySearchTypes << stWholeWord;
    }
    FoundAt=RichEdit1->FindTextW(ReplaceDialog1->FindTextW, 0,
RichEdit1->Text.Length(),mySearchTypes);
    if(FoundAt!=-1)
    {
        RichEdit1->SetFocus();
        RichEdit1->SelStart=FoundAt;
        RichEdit1->SelLength=ReplaceDialog1->FindTextW.Length();
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::ReplaceDialog1Replace(TObject *Sender)
{
    int FoundAt=0;
    TReplaceFlags flags;
    TSearchTypes mySearchTypes = TSearchTypes();
    if(ReplaceDialog1->Options.Contains(frMatchCase))
    {
        mySearchTypes << stMatchCase;
    }
}
```

```

else
{
    flags << rfIgnoreCase;
}
if(ReplaceDialog1->Options.Contains(frWholeWord))
{
    mySearchTypes << stWholeWord;
}
if(ReplaceDialog1->Options.Contains(frReplaceAll))
{
    flags << rfReplaceAll;
RichEdit1->Text=StringReplace(RichEdit1->Text,ReplaceDialog1->FindTextW,Repl
aceDialog1->ReplaceTextW,flags);
}
else
{
    FoundAt=RichEdit1->FindTextW(ReplaceDialog1->FindTextW, 0,
RichEdit1->Text.Length(),mySearchTypes);
    if(FoundAt!=-1)
    {
        RichEdit1->SetFocus();
        RichEdit1->SelStart=FoundAt;
        RichEdit1->SelLength=ReplaceDialog1->FindTextW.Length();
        RichEdit1->SelText=ReplaceDialog1->ReplaceTextW;
    }
}
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::SpeedButton1Click(TObject *Sender)
{
    if(    RichEdit1->SelAttributes->Style.Contains(fsBold))
    {
        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style >>
fsBold;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
    else {
        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style <<
fsBold;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::SpeedButton2Click(TObject *Sender)
{
    if(    RichEdit1->SelAttributes->Style.Contains(fsItalic))
    {

```

```

        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style >>
fsItalic;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
    else
    {
        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style <<
fsItalic;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::SpeedButton3Click(TObject *Sender)
{
    if(    RichEdit1->SelAttributes->Style.Contains(fsUnderline))
    {
        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style >>
fsUnderline;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
    else
    {
        RichEdit1->SelAttributes->Style=RichEdit1->SelAttributes->Style <<
fsUnderline;
        RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
    }
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::SpeedButton4Click(TObject *Sender)
{
    RichEdit1->SelAttributes->Style = TFontStyles();
    RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::SpeedButton5Click(TObject *Sender)
{
    FontDialog1->Execute();
    RichEdit1->Font=FontDialog1->Font;
    RichEdit1->SelText=RichEdit1->SelText;
}
//-----
-

void RichEditToCanvas(TRichEdit* RichEdit, TCanvas *Canvas)
{

```

```
int y=500;
int ZA=10;
int x=500;

AnsiString zeile;

for(int i=0; i<Form1->RichEdit1->Lines->Count;i++)
{
    zeile=Form1->RichEdit1->Lines->Strings[i];
    Canvas->TextOutW(x,y,zeile);
    y=y+ZA+Canvas->TextHeight(zeile);
}

void __fastcall TForm1::Drucken1Click(TObject *Sender)
{
    if(PrintDialog1->Execute())
    {
        Printer()->BeginDoc();
        RichEditToCanvas(RichEdit1, Printer()->Canvas);
        Printer()->EndDoc();
    }
}

//-----

void __fastcall TForm1::Bildladen1Click(TObject *Sender)
{
    OpenPictureDialog1->Execute();
    Form1->Image1->Picture->LoadFromFile(OpenPictureDialog1->FileName);
}

//-----
```

Download

[02Editor.zip](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:4_visualcplusplus:02ueb

Last update: **2018/03/20 13:48**

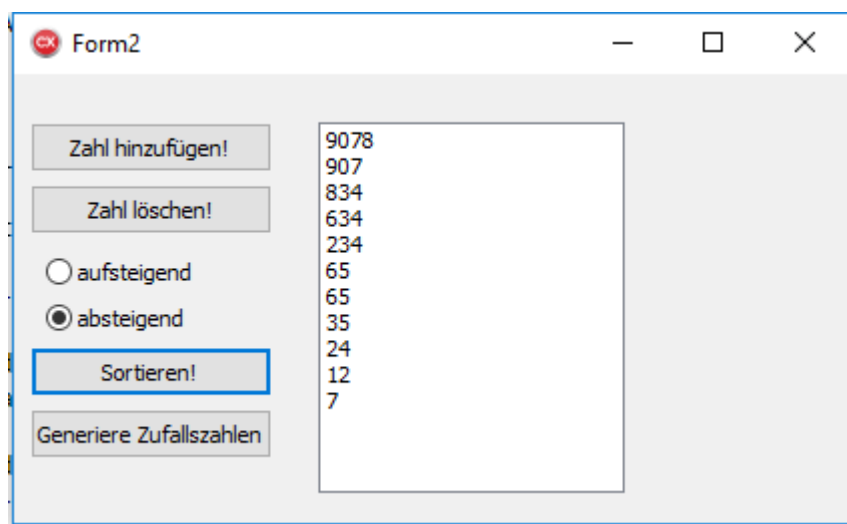


Zahlen sortieren - Beispiel

Angabe

In diesem Visual C++ Programm lernen Sie das Befüllen von einer ListBox und das Löschen einzelner Elemente. Des Weiteren lernen Sie, wie sie ein zweites Formular erstellen und dieses aufrufen bzw. Daten zwischen den beiden Formularen austauschen. Auch das Sortieren der Zahlen in einer ListBox bzw. das automatische Generieren von Zufallszahlen lernen Sie kennen.

Screenshot



Lösung

Unit2.cpp

```
//-----  
-  
  
#include <vcl.h>  
#pragma hdrstop  
  
#include "Unit2.h"  
#include "Unit3.h"  
#include "Unit4.h"  
//-----  
-  
  
#pragma package(smart_init)  
#pragma resource "*.dfm"  
TForm2 *Form2;
```

```
//-----
-
__fastcall TForm2::TForm2(TComponent* Owner)
: TForm(Owner)
{
}
//-----
-
void __fastcall TForm2::Button1Click(TObject *Sender)
{
    Form3->Show();
}
//-----
-
void __fastcall TForm2::Button2Click(TObject *Sender)
{
    if(Form2->RadioButton1->Checked)
    {
        for(int i=0;i<Form2->ListBox1->Items->Count;i++)
        {
            //ShowMessage(Form2->ListBox1->Items->Strings[i]);
            for(int j=0;j<Form2->ListBox1->Items->Count;j++)
            {
                if(Form2->ListBox1->Items->Strings[j].ToInt()>Form2->ListBox1->Items->Strings[i].ToInt())
                {
                    String hilf=Form2->ListBox1->Items->Strings[j];
                    Form2->ListBox1->Items->Strings[j]=Form2->ListBox1->Items->Strings[i];
                    Form2->ListBox1->Items->Strings[i]=hilf;
                }
            }
        }
    }
    if(Form2->RadioButton2->Checked)
    {
        for(int i=0;i<Form2->ListBox1->Items->Count;i++)
        {
            //ShowMessage(Form2->ListBox1->Items->Strings[i]);
            for(int j=0;j<Form2->ListBox1->Items->Count;j++)
            {
                if(Form2->ListBox1->Items->Strings[j].ToInt()<Form2->ListBox1->Items->Strings[i].ToInt())
                {
                    String hilf=Form2->ListBox1->Items->Strings[j];
                    Form2->ListBox1->Items->Strings[j]=Form2->ListBox1->Items->Strings[i];
                    Form2->ListBox1->Items->Strings[i]=hilf;
                }
            }
        }
    }
}
```

```

}
//-----
-
void __fastcall TForm2::Button3Click(TObject *Sender)
{
    Form2->ListBox1->DeleteSelected();
}
//-----
-
void __fastcall TForm2::Button4Click(TObject *Sender)
{
    Form4->Show();
}
//-----
-
void __fastcall TForm2::ListBox1KeyPress(TObject *Sender, System::WideChar
&Key)
{
    if(int(Key)==8)
        Form2->ListBox1->DeleteSelected();
}
//-----
-

```

Unit3.cpp

```

//-----
-

#include <vcl.h>
#pragma hdrstop

#include "Unit2.h"
#include "Unit3.h"
//-----
-
#pragma package(smart_init)
#pragma resource "*.dfm"
TForm3 *Form3;
//-----
-
__fastcall TForm3::TForm3(TComponent* Owner)
: TForm(Owner)
{
}
//-----
-
void __fastcall TForm3::Button1Click(TObject *Sender)
{
    Form2->ListBox1->Items->Add(Form3->Edit1->Text);
}

```



```
    Form3->Edit1->SetFocus();  
}  
//-----  
-
```

Unit4.cpp

```
//-----  
-  
  
#include <vcl.h>  
#include <cstdlib>  
#include <time.h>  
  
#pragma hdrstop  
  
#include "Unit4.h"  
#include "Unit2.h"  
//-----  
-  
#pragma package(smart_init)  
#pragma resource "*.dfm"  
TForm4 *Form4;  
//-----  
-  
__fastcall TForm4::TForm4(TComponent* Owner)  
    : TForm(Owner)  
{  
}  
//-----  
-  
void __fastcall TForm4::Button1Click(TObject *Sender)  
{  
    for(int i=0;i<Form4->Edit1->Text.ToInt();i++)  
    {  
        Form4->Memo1->Lines->Add(rand()%150);  
    }  
}  
//-----  
-  
void __fastcall TForm4::Button2Click(TObject *Sender)  
{  
    Form4->Close();  
    for(int i=0;i<Form4->Memo1->Lines->Count;i++)  
    {  
        Form2->ListBox1->Items->Add(Form4->Memo1->Lines->Strings[i]);  
    }  
}  
//-----
```

-

Download

[03Forms.zip](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:4_visualcplusplus:03ueb

Last update: **2018/03/20 13:56**

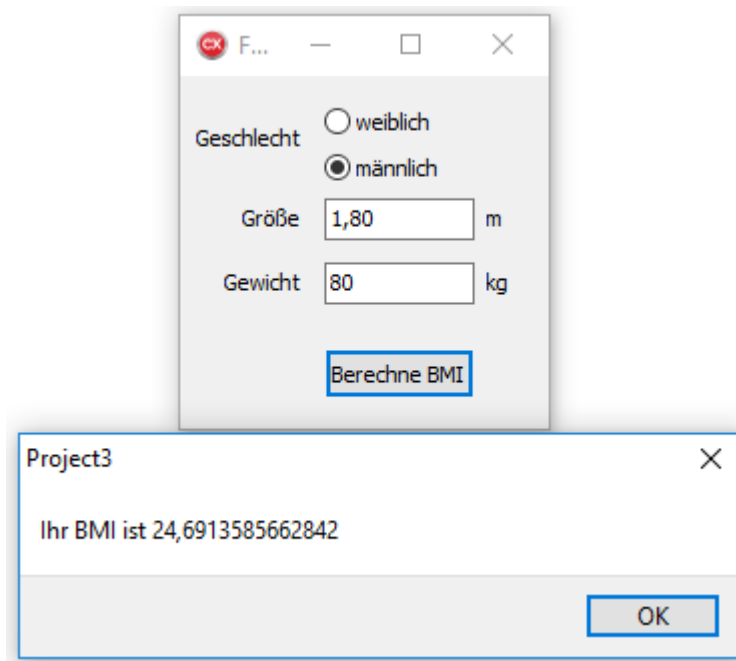


Erstellen einer eigenen Bibliothek- Beispiel

Angabe

In diesem Visual C++ Programm lernen Sie das Erstellen und Verwenden eigener Funktionen innerhalb von Bibliotheken - sprich Header (.h) und Quellcode-Dateien (.cpp).

Screenshot



Lösung

Unit.cpp

```
// -----  
-  
  
#include <vcl.h>  
  
#pragma hdrstop  
  
#include "MyTools.h"  
#include "Unit1.h"  
// -----  
-  
  
#pragma package(smart_init)
```

```
#pragma resource "*.dfm"
TForm1 *Form1;
//-----
-
__fastcall TForm1::TForm1(TComponent* Owner)
: TForm(Owner)
{
}
//-----
-
void __fastcall TForm1::Button1Click(TObject *Sender)
{
    float bmi=0.0, gewicht=0.0, groesse=0.0;
    //BMI=Gewicht/(Größe^2)

    if(Edit1->Text.Length()>0 && Edit2->Text.Length()>0)
    {
        groesse=StrToFloat(Edit1->Text);
        gewicht=StrToFloat(Edit2->Text);

        if(RadioButton1->Checked)           //weiblich
        {
            if(groesse!=0)
            {
                bmi=gewicht/(groesse*groesse);
                ShowMessage("Ihr BMI ist " + FloatToStr(bmi));
                if(bmi>=40)
                    ShowMessage("Sie haben starke Adipositas!");
                else if(bmi>=31)
                    ShowMessage("Sie haben Adipositas!");
                else if(bmi>=25)
                    ShowMessage("Sie haben Übergewicht!");
                else if(bmi>=19)
                    ShowMessage("Sie haben Normalgewicht!");
                else if(bmi<19)
                    ShowMessage("Sie haben Untergewicht!");
            }
            else
            {
                ShowMessage("Geben Sie eine gültige Groesse ein!");
            }
        }
        else if (RadioButton2->Checked)     //männlich
        {
            if(groesse!=0)
            {
                bmi=gewicht/(groesse*groesse);
                ShowMessage("Ihr BMI ist " + FloatToStr(bmi));
                if(bmi>=40)
                    ShowMessage("Sie haben starke Adipositas!");
            }
        }
    }
}
```

```

        else if(bmi>=31)
            ShowMessage("Sie haben Adipositas!");
        else if(bmi>=26)
            ShowMessage("Sie haben Übergewicht!");
        else if(bmi>=20)
            ShowMessage("Sie haben Normalgewicht!");
        else if(bmi<20)
            ShowMessage("Sie haben Untergewicht!");
    }
    else
    {
        ShowMessage("Geben Sie eine gültige Groesse ein!");
    }
}
else
{
    ShowMessage("Es wurde kein Radiobutton gedrückt!");
}
}
}
//-----
-

void __fastcall TForm1::Edit1KeyPress(TObject *Sender, System::WideChar
&Key)
{
    checkFloatInput(Edit1, Key);
}
//-----
-

```

MyTools.h

```
void checkFloatInput(System::WideChar &Key, TEdit *Eingabefeld);
```

MyTools.cpp

```

#include <vcl.h>

void checkFloatInput(System::WideChar &Key, TEdit *Eingabefeld)
{
    //int(Key)>=AsciWertvon 0
    if((Key>='0' && Key<='9') || (int)Key==8 || Key==',')
    {
        //Eingabe ist ok
        if(Key==',')

```

```
{  
    if(Eingabefeld->Text.Pos(Key)>0)  
    {  
        Key=0;  
    }  
}  
}  
else  
{  
    Key=0;  
}  
}
```

Download

[04Bibliothek.zip](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:4_visualcplusplus:04ueb

Last update: **2018/03/20 14:03**



Netzwerk-Topologien

Die Struktur eines Netzwerks bezeichnet man als Topologie. Wie wichtig die Struktur eines Netzwerks ist, merkt man bei einem Leitungsausfall: ein gutes Netzwerk findet bei einem Leitungsausfall selbstständig einen neuen Pfad zum Empfänger.

Die wichtigsten Netzwerktopologien sind:

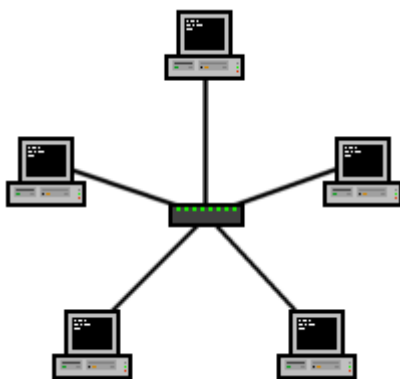
Bus-Topologie



Bei einem Bussystem sind alle Rechner hintereinander geschaltet und über Abzweige (T-Stücke) an das Netzkabel angeschlossen. Problem: Eine Verbindungsunterbrechung betrifft den ganzen Bus!

W [Bus-Topologie - Details](#)

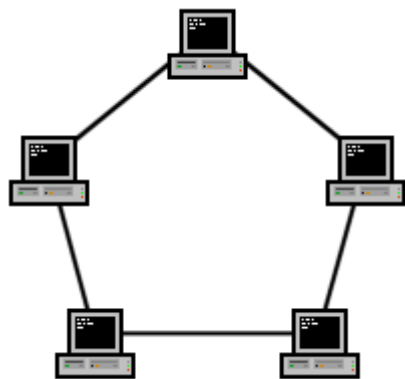
Stern-Topologie



An einen zentralen Sternverteiler sind alle Server und Workstations angeschlossen. Durch den hohen Kabelbedarf teuer; die Sicherheit ist hier aber optimal.

W [Stern-Topologie - Details](#)

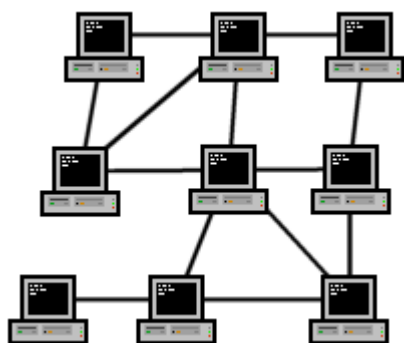
Ring-Topologie



Jeweils 2 Teilnehmer über Zweipunktverbindungen miteinander verbunden, so dass ein geschlossener Ring entsteht.

[W Ring-Topologie - Details](#)

Maschen-Topologie



Vorherrschende Netzstruktur in großflächigen Netzen (z.B. öffentliche Telekommunikationsnetze).

[W Maschen-Topologie - Details](#)

Zell-Topologie

Die Zell-Topologie kommt hauptsächlich bei drahtlosen Netzen zum Einsatz. Eine Zelle ist der Bereich um eine Basisstation (z.B. Wireless Access Point), in dem eine Kommunikation zwischen den Endgeräten und der Basisstation möglich ist.

[W Zell-Topologie - Details](#)

Physikalische und logische Topologie

Interessant ist, dass sich die **sichtbare Topologie** (also die physische Verkabelungsstruktur) vom tatsächlichen Datenfluss unterscheiden kann. Deshalb verwendet man für die hardwaremäßige Realisierung den Begriff **physikalische Topologie** während man für den tatsächlichen Datenfluss den Begriff „logische Topologie“ verwendet.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_01

Last update: **2018/03/20 11:46**



↓
Kapitel NETZWERKE als PDF exportieren

NETZWERKE

Allgemeine Netzwerkgrundlagen

- [Grundlagen](#)
- [Topologien](#)
- [Übertragungsmedien](#)
- [Ethernet + Zugriffsverfahren CSMA/CD](#)
- [Schichtenmodell](#)
- [Netzwerkgeräte](#)
- [Adressierung](#)
- [Netzwerkklassen](#)
- [Netzwerkbefehle](#)
- [Protokolle](#)
- [IPv6 versus IPv4](#)

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke

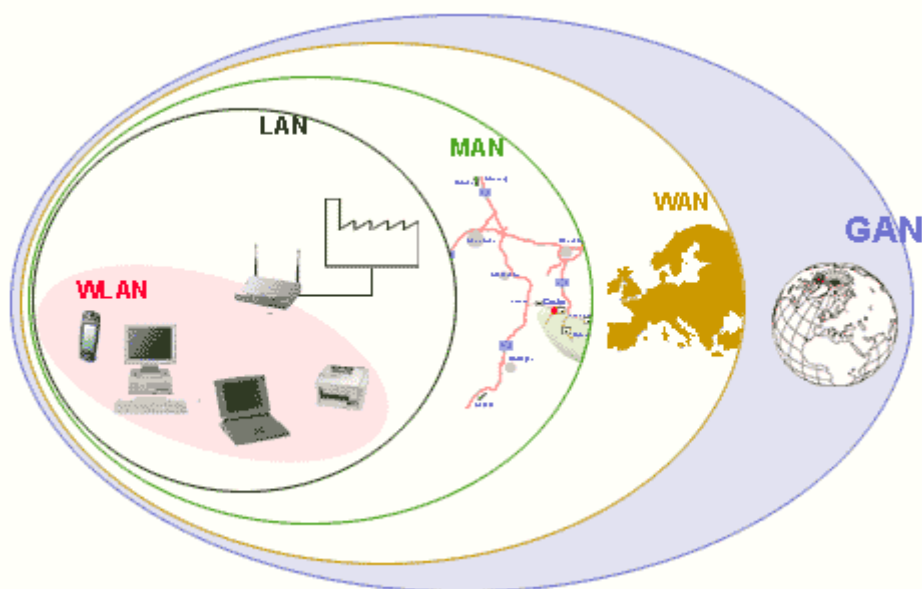
Last update: **2018/04/05 16:52**



Netzwerk-Grundlagen

Größenordnung von Netzwerken

- **LAN** (Local Area Network): lokale Netze (meist innerhalb eines Gebäudekomplexes)
- **WAN** (Wide Area Network): große bis weltumspannende Netze; Beispiel: Telefonnetz, ISDN-Netz, VNET (IBM-eigenes Netzwerk)
- Der Begriff **MAN** (Metropolitan Area Network) ist eigentlich öffentlichen Netzen vorbehalten; in letzter Zeit verwenden aber auch Anwender mit vielen vernetzten Betriebsstellen (Banken) diesen Ausdruck.
- Netzwerke wie das Internet (die aus vielen, weltweit miteinander verbundenen Netzwerken bestehen), werden manchmal auch als **GAN** (Global Area Network) bezeichnet.

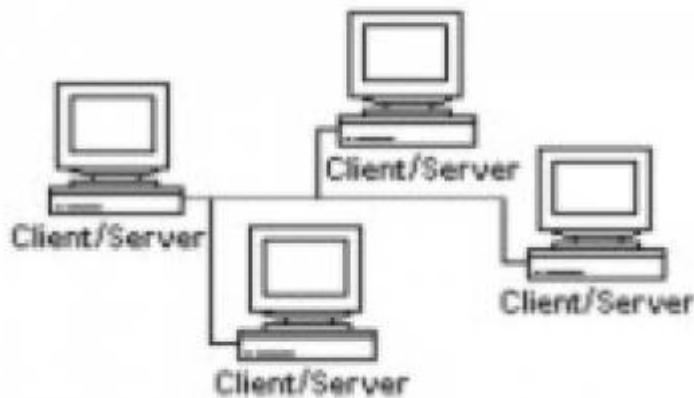


Peer-to-Peer-Netze und Client-Server-Architekturen

Man unterscheidet zwei „Philosophien“:

Peer-to-Peer-Netzwerke

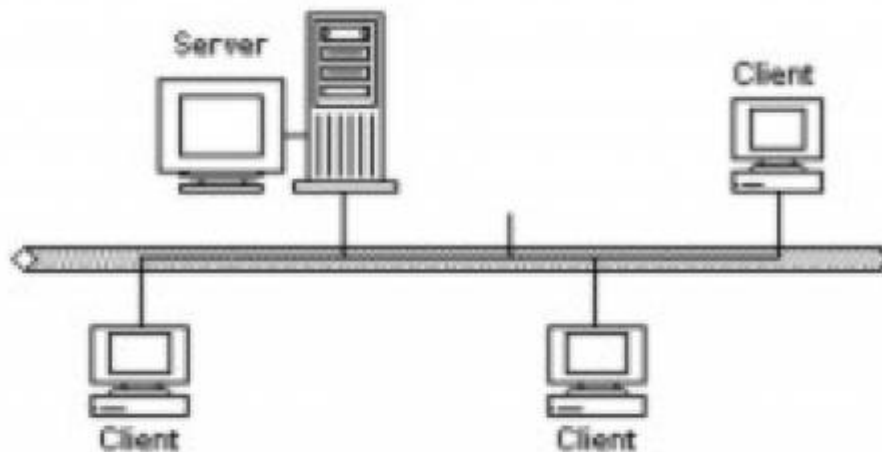
Bei einem solchen Netz können prinzipiell alle in das Netz eingebauten PCs ihre Ressourcen anderen PCs bzw. Anwendern zur Verfügung stellen. Typische Vertreter: NetWare Lite (Novell), Windows for Workgroups (Microsoft), LANtastic (Artisoft), Windows 95/98/ME (Microsoft), Windows NT Workstation (Microsoft), Windows 2000/XP Professional (Microsoft).



Peer-to-Peer-Netze brauchen keinen eigenen Server-Rechner, da jeder PC Server-Funktionen übernehmen kann.

Client/Server-Architekturen

Hier gibt es eine Trennung der Ein-/Ausgabefunktion von der eigentlichen Verarbeitung. Auf der Workstation laufen Programme, die nur für die Ein- und Ausgabe zuständig sind (Frontend-Software), während – unbemerkt vom Anwender – das entsprechende Backend-Programm auf dem Server seine Aufgaben erfüllt (z.B. Speicherung, Suche von Daten). Das grundlegendste Backend-Programm ist das Netzwerk-Betriebssystem.



Die meisten Netzwerke arbeiten so, dass der Server dabei seine Fähigkeiten den anderen Rechnern (Workstations) zur Verfügung stellt. Einen Server, der ausschließlich das Netzwerk und die Datenübertragungen im Netzwerk verwaltet und kontrolliert, bezeichnet man als Dedicated Server. Ist der Server selbst gleichzeitig als Workstation verwendet, so spricht man von einem Non-Dedicated Server.

Server-Betriebssysteme

Für einen Client/Server-Netzwerkbetrieb benötigt man für den Server eigene Betriebssysteme. Netzwerk-Betriebssysteme müssen Multiprocessing unterstützen.

Typische Netzwerk-Betriebssysteme

Novell Open Enterprise Server (früher NetWare)

Dieses Betriebssystem hat alle Kommunikationseigenschaften, die für Netzwerkbetrieb notwendig sind; außerdem werden verschiedenste Einzelplatz-Betriebssysteme unterstützt. Novell NetWare eignet sich daher besonders gut für heterogene Netzwerke. Die Grundidee ist, dass bei Novell NetWare meist dedicated servers eingesetzt werden, auf denen nicht gearbeitet werden kann. Versionen von Novell NetWare 2.11, 3.11 (Nachfolger 3.12), 4.x, 5.x, 6.x, OES1, NetWare for SAA (für Anbindung von Großrechnern wie AS/400)

Microsoft Windows-Serverbetriebssysteme

Typisch für die Microsoft-Serverproduktlinie ist die Möglichkeit, auch Anwendersoftware einsetzen zu können. Damit sind verbesserte Möglichkeiten der Protokollierung und Auswertung gegeben. Die aus den Microsoft Client-Betriebssystemen bekannte Oberfläche ermöglicht rasches Einarbeiten und die Konzentration auf die eigentlichen Systembetreuungsaufgaben. Versionen Windows NT 4.0 Server-Familie, Windows 2000 Server-Familie, Windows Server 2003-Familie

Unix Dialekte

SCO-Unix (SCO = Santa Cruz Operation), Xenix, Sinix, AIX, ULTRIX, Irix, Linux, ...

Auf den Unix-Dialekt Linux soll gesondert verwiesen werden, da es – im Vergleich zu den anderen Dialekten – sehr preisgünstig ist. Linux bietet (mit kleinen Einschränkungen) die volle Unix-Funktionalität!

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_00

Last update: 2018/03/21 12:25



Netzwerk-Topologien

Die Struktur eines Netzwerks bezeichnet man als Topologie. Wie wichtig die Struktur eines Netzwerks ist, merkt man bei einem Leitungsausfall: ein gutes Netzwerk findet bei einem Leitungsausfall selbstständig einen neuen Pfad zum Empfänger.

Physikalische und logische Topologie

Interessant ist, dass sich die **sichtbare Topologie** (also die physische Verkabelungsstruktur) vom tatsächlichen Datenfluss unterscheiden kann. Deshalb verwendet man für die hardwaremäßige Realisierung den Begriff **physikalische Topologie** während man für den tatsächlichen Datenfluss den Begriff „logische Topologie“ verwendet.

Die wichtigsten Netzwerktopologien sind:

Bus-Topologie



ALLE GERÄTE nutzen DASSELBE KABEL

Bei einem Bussystem sind alle Rechner hintereinander geschaltet und über Abzweige (T-Stücke) an das Netzkabel angeschlossen. Problem: Eine Verbindungsunterbrechung betrifft den ganzen Bus!

Vorteile

- Relativ niedrige Kosten, da geringe Kabelkosten
- Ausfall einer Station führt zu keinem Netzausfall

Nachteile

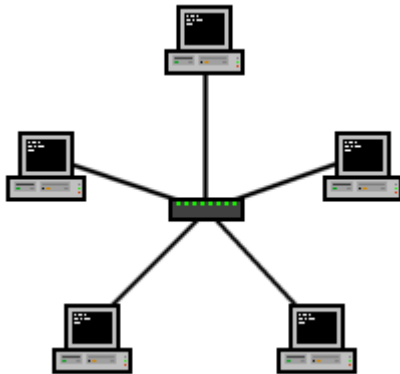
- Alle Daten über ein Kabel
- Nur eine Station kann senden. Alle anderen sind blockiert.
- Eine Störung an einer Stelle (z.B.: Defektes Kabel) führt zu einem Netzausfall (⇒ aufwendige Fehlersuche)
- Unverschlüsselter Netzwerkverkehr kann direkt am Bus (=Kabel) mitgelesen werden

Einsatzgebiet

Früher aufgrund der niedrigen Kosten häufig verwendet, heute spielt die Bus-Topologie keine Rolle mehr und wurde von der Stern-Topologie verdrängt.

[W Bus-Topologie - Details](#)

Stern-Topologie



JEDES GERÄT nutzt EIN KABEL.

Damit ist es zu einem Verteiler verbunden. Es existiert eine Punkt-zu-Punkt Verbindung zwischen Verteiler und Gerät. Als Verteiler kann ein HUB oder ein SWITCH dienen.

Vorteile

- Ausfall einer Station oder eines Defekts an einem Kabel führt zu keinen Netzausfall
- Aktive Verteiler (Switch, Hub) dienen gleichzeitig als Signalverstärker
- Bei richtiger Konfiguration können zwei Stationen die volle Bandbreite des Übertragungsmediums für ihre Kommunikation nutzen, ohne andere Stationen dabei zu behindern. Diese physikalische Topologie erlaubt somit sehr hohe Datendurchsatzraten.
- Weitere Stationen oder Verteiler können einfach hinzugefügt werden. Sehr leicht skalierbar.

Nachteile

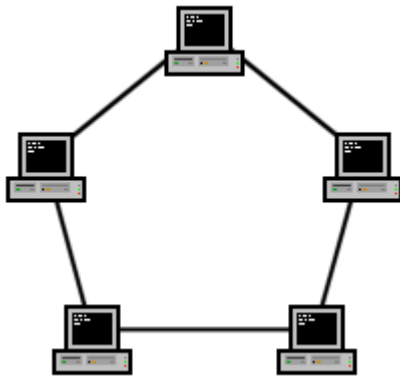
- Große Kabelmengen
- Beim Ausfall des Verteilers ist kein Netzverkehr mehr möglich

Einsatzgebiet

Im praktischen Einsatz bei lokalen Netzwerken findet die Stern-Topologie Verwendung. Häufigste Form der Verkabelung.

[W Stern-Topologie - Details](#)

Ring-Topologie



JEDES GERÄT ist mit ZWEI NACHBARN verbunden.

Die Ring-Topologie ist eine geschlossene Form, es gibt keinen Kabelanfang und kein Kabelende. Es handelt sich jeweils um eine Punkt-zu-Punkt Verbindung zwischen den Rechnern. Jede Station hat genau einen Vorgänger und einen Nachfolger. Datenverkehr findet immer nur in eine Richtung statt.

Vorteile

- Vorgänger und Nachfolger sind festgelegt
- Alle Stationen verstärken das Signal
- Alle Stationen haben gleiche Zugriffsmöglichkeit
- Leicht umsetzbar

Nachteile

- Ausfall einer Station oder eines Kabelteils führt zu einem Netzausfall
- Hoher Aufwand bei der Verkabelung (Jede Station braucht 2 Netzwerkkarten)
- Leicht abhörbar
- langsame Datenübertragung bei vielen Stationen

Einsatzgebiet

Physikalische Anwendung gibt es heute keine mehr.
Logische Anwendung findet sie im Token Ring.

[W Ring-Topologie - Details](#)

Mischformen

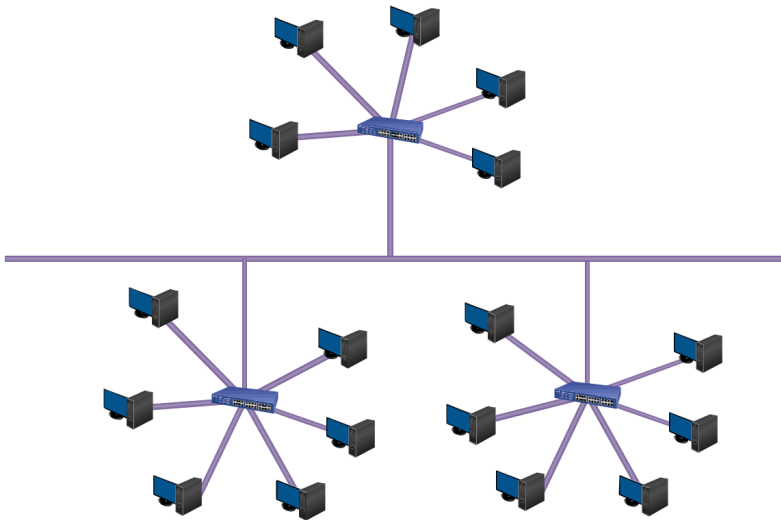
Sind zumeist **Kombinationen aus Bus, Stern und Ring.**

Backbone

Unter einem Backbone („Rückgrat“) wird die physikalische Verbindung zwischen einzelner Teilnetze verstanden. Es wird auch oft als Hintergrundnetz betitelt und verbindet z.B. mehrere Gebäude.

Stern-Bus-Netz

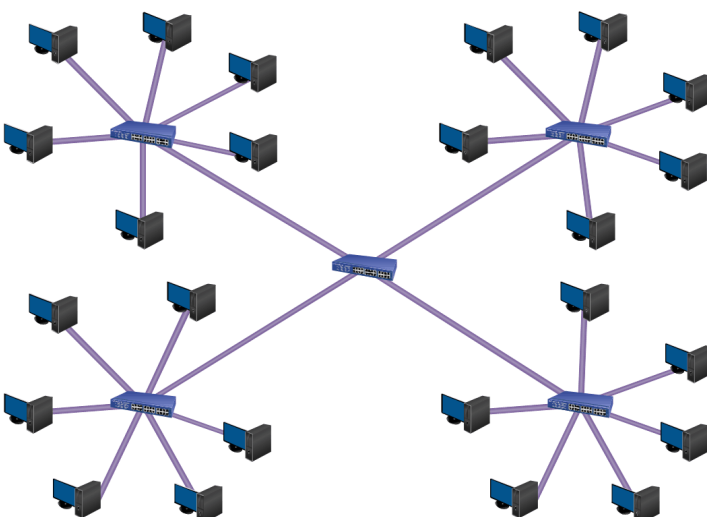
Ein Stern-Bus-Netz entsteht, wenn mehrere Verteiler über einen Bus miteinander verbunden sind. Häufig sind so mehrere Stockwerke miteinander verbunden.



Stern-Stern-Netz

Ein Stern-Stern-Netz entsteht, wenn mehrere Verteiler wiederum über einen Verteiler verbunden sind. Häufigste Anwendung ist wiederum das Verbinden von mehreren Subnetzen (z.B. Netze in verschiedenen Stockwerken).

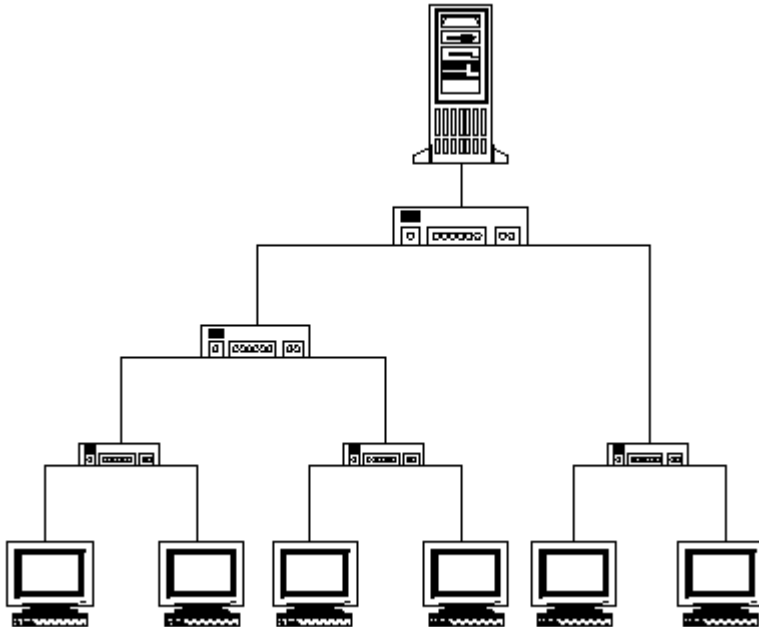
Fällt der Hauptverteiler aus, so kann zwischen den Stockwerken nicht mehr kommuniziert werden. Jedoch kann man auch die Hauptverteiler redundant auslegen.



Baum

Eine Baum-Topologie wird so aufgebaut, dass, ausgehend von der Wurzel, eine Menge von Verzweigungen zu weiteren Verteilungsstellen existiert.

Es handelt sich somit um eine Erweiterung der Stern-Stern-Topologie auf mehrere Ebenen.



Maschen-Topologie



Vorherrschende Netzstruktur in großflächigen Netzen (z.B. öffentliche Telekommunikationsnetze).

W [Maschen-Topologie - Details](#)

Zell-Topologie

Die Zell-Topologie kommt hauptsächlich bei drahtlosen Netzen zum Einsatz. Eine Zelle ist der Bereich um eine Basisstation (z.B. Wireless Access Point), in dem eine Kommunikation zwischen den Endgeräten und der Basisstation möglich ist.

W [Zell-Topologie - Details](#)

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - **Wiki**

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_01

Last update: **2018/03/20 15:03**



Übertragungsmedien

Die Übertragungsmedien sind die Straßen der Daten. Der Aufbau dieser Straßen muss sehr gut geplant werden, um alle aktuellen Anforderungen bzw. eventuelle zukünftige Anforderungen ohne großartige Veränderungen zu erfüllen.

Als **Maßeinheit für die Übertragungsgeschwindigkeit** werden die Werte in **bit/s, b/s bps, -> also Bit pro Sekunde** angegeben. Achtung: Nicht zu verwechseln mit **Byte/s -> Byte pro Sekunde!!**

$$C = D/t \quad \text{(bits)/(s)}$$

1) Rechenbeispiel:

Es werden 100MB in 10s übertragen. Wie hoch ist die Übertragungsgeschwindigkeit?

- $D=100\text{MByte}$
- $t=10\text{s}$

Rechenschritt	Berechnung
D umwandeln in bits	$100 \cdot 1024 \cdot 1024 \cdot 8 = 838860800 \quad \text{bits}$
C berechnen	$C = D/t = (838\,860\,800)/10 = 83886080 \quad \text{(bit)/(s)}$
C umwandeln in Mbit/s	$(83886080)/(1024)/(1024) = 80 \quad \text{(Mbit)/(s)}$

2) Rechenbeispiel:

Max hat eine Datentransferrate von 10Mbit/s Download und 2Mbit/s Upload.

a) Wie lange braucht er, um 10MB runterzuladen?

- $D=10\text{MB}$
- $C=10\text{Mbit/s}$

Rechenschritt	Berechnung
D umwandeln in bits	$10 \cdot 1024 \cdot 1024 \cdot 8 = 83886080 \quad \text{bits}$
C umwandeln in bit/s	$10 \cdot 1024 \cdot 1024 = 10485760 \quad \text{(bit)/(s)}$
Formel umformeln	$t = (D)/(C) \quad \text{(bits)/((bit)/s)}$
In Formel einsetzen	$t = 83886080/10485760 = 8 \quad \text{s}$

b) Wie lange braucht er, um 10MB hochzuladen?

Rechenschritt	Berechnung
D umwandeln in bits	$10 \cdot 1024 \cdot 1024 \cdot 8 = 83886080 \quad \text{bits}$
C umwandeln in bit/s	$2 \cdot 1024 \cdot 1024 = 2097152 \quad \text{(bit)/(s)}$
Formel umformeln	$t = (D)/(C) \quad \text{(bits)/((bit)/s)}$
In Formel einsetzen	$t = 83886080/2097152 = 40 \quad \text{s}$

Leitergebundene Übertragung

Bei einer leitergebundenen Übertragung werden Medien in Form von Kabeln benötigt (Metallische Leiter, Glasfaser).

Ein Kabel besteht zumindest aus einer Ader (=Faser).

Mehrere Adern sind durch entsprechende Isolationsschichten getrennt.

Alle Adern wiederum werden von einem Mantel als Schutz umgeben.

Die Übertragung selbst erfolgt durch elektromagnetische Schwingungen.

Koaxialkabel

Das früher verwendete Koaxialkabel ist in modernen Netzen praktisch vollständig von Twisted Pair-Kabeln (TP) und Lichtwellenleiter (LWL) abgelöst wurde.



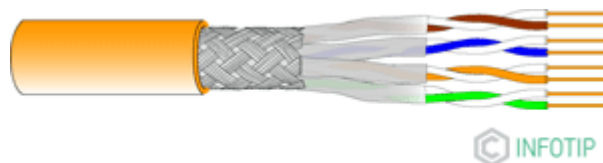
Es besteht aus

- einem Innenleiter (Kupfer, Stahlkupfer)
- einer Isolation (Dielektrikum)
- einer Abschirmung (Metallgeflecht schützt vor magnetischen Störungen -> Rauschen & Übersprechen)
- einem Mantel

Es waren bis zu 10Mbps möglich:

- Thicknet (10Base5)
- Thinnet (10Base2) - Heute noch bei Satellitenempfang im Einsatz

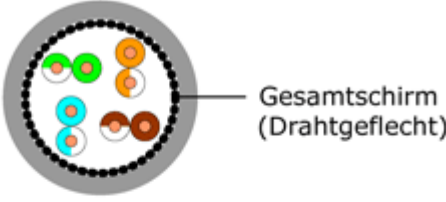
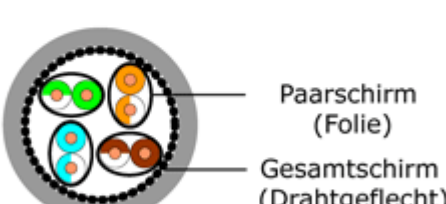
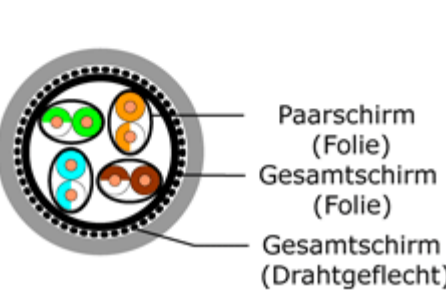
Twisted-Pair Kabel



Twisted Pair ist ein vier-, acht- oder mehr-adriges Kupferkabel, bei dem jeweils zwei Adern miteinander verdreht sind. Durch die Verdrehung kompensieren sich Leitungskapazität und -induktivität. Dadurch steigt die Übertragungsbandbreite und die mögliche Übertragungsreichweite wird praktisch nur durch die Dämpfung des Wirkwiderstandes begrenzt. Die Verwendung von symmetrischen Signalen (Differentialspannungen) erhöht die Festigkeit gegen elektromagnetische Störstrahlung.



Twisted Pair-Kabel gibt es in zahlreichen Varianten. Twisted Pair-Verbindungen werden außer in der Kommunikationstechnik (Netzwerkkabel, Telefonkabel) auch bei HDMI-, DVI- und LVDS-(in LCD/Plasma-TV zwischen Signalprozessor und Display) Verbindungen eingesetzt. Die Anzahl der Leiterpaare im Kabel hängt dabei von der benötigten Datenübertragungsrate ab. In Netzwerken wird für jede Übertragungsrichtung (senden, empfangen) wird jeweils ein Adernpaar (bei 100BaseT4 und 1000BaseT jeweils zwei) genutzt. Die Übertragungsreichweite ist abhängig vom Aufbau des Kabels, von der Dämpfung (=Länge) des Kabels und von den externen Störeinflüssen. Twisted Pair-Kabel für Netzwerke gibt es in zahlreichen Varianten:

Bild	Benennung	Beschreibung
U/UTP (UTP) 	U/UTP-Kabel	Unshielded/Unshielded Twisted Pair sind nicht abgeschirmte verdrehte Leitungen und gehörten früher typischerweise der CAT3 an. UTP-Kabel sollten im industriellen Bereich oder in der Datentechnik mit hohen Datenraten nicht verwendet werden.
S/UTP (S/UTP) 	S/UTP-Kabel	Screened/Unshielded Twisted Pair haben einen Gesamtschirm aus einem Kupfergeflecht zur Reduktion der äußeren Störeinflüsse
F/UTP (F/UTP) 	F/UTP-Kabel	Foilshielded/Unshielded Twisted Pair besitzen zur Abschirmung einen Gesamtschirm, zumeist aus einer alukaschierten Kunststofffolie
U/FTP (FTP) 	U/FTP-Kabel	Unshielded/Foilshielded Twisted Pair auch genannt CAT5 oder CAT5e . Die Leitungsadern sind paarweise mit Folie abgeschirmt
S/FTP (S/FTP) 	S/FTP-Kabel	Screened/ Foilshielded Twisted Pair auch genannt CAT6 sollten in Bereichen mit hoher Störstrahlung (z.B. Büros mit mehreren PCs) eingesetzt werden.
SF/FTP (SF/FTP) 	SF/FTP-Kabel	Screened Foilshielded/Foilshielded Twisted Pair auch genannt CAT6e oder CAT7 besitzen eine Abschirmung für jedes Kabelpaar sowie eine doppelte Gesamtschirmung. Hierdurch kann eine optimale Störleistungsunterdrückung erreicht werden. Auch das Übersprechen zwischen den einzelnen Adernpaaren wird so wirksam unterdrückt

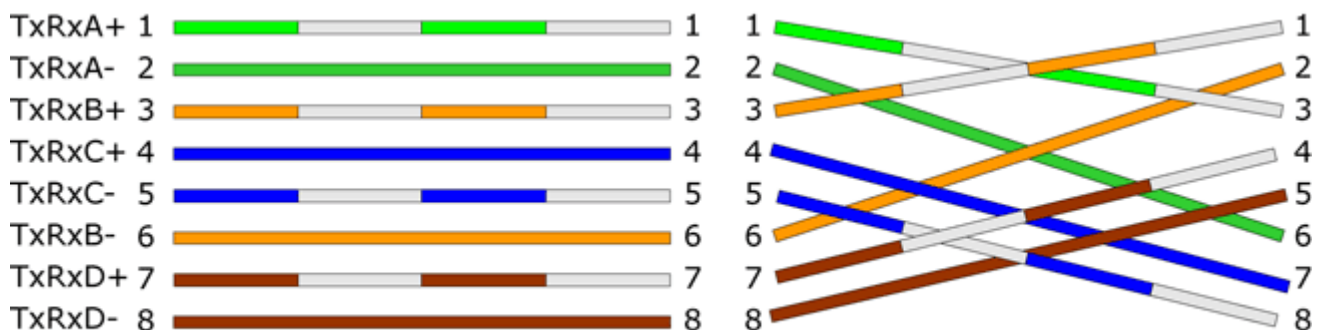
Die Preisunterschiede zwischen CAT-5e- Kabeln und CAT-7-Kabeln ist so gering, dass es sich bei Neuinstallation auf jeden Fall empfiehlt, CAT-7-Kabel einzusetzen. Dieses ist als einziges Kupfermedium in der Lage mit dem kommenden 10Gbit-LAN verwendet zu werden.

Verbinder - RJ45



Der typische Standardverbinder für die Twisted-Pair-Verkabelung eines kupfergebundenen Ethernet-Netzwerkes ist der **8polige Western-Modularstecker RJ-45** (8P8C), auch RJ-48 oder RJ-49 genannt. RJ-45 Steckverbindungen können auf zwei Arten belegt sein, wobei die Belegung nach T568B am weitesten verbreitet zu sein scheint:

Belegung nach EIA/T-T568A		Belegung nach EIA/T-T568B	
Pin	Farbe	Pin	Farbe
1	weiß-grün	1	weiß-orange
2	grün	2	orange
3	weiß-orange	3	weiß-grün
4	blau	4	blau
5	weiß-blau	5	weiß-blau
6	orange	6	grün
7	weiß-braun	7	weiß-braun
8	braun	8	braun



Patchkabel 1:1

Crossover-Kabel

Bei 1:1-Verbindungen sind beide Beschaltungen elektrisch zueinander kompatibel. Nur bei Erweiterungen von fest verdrahteten Netzen ist festzustellen, welche Belegung bereits vorgegeben ist. Normale Verbindungskabel („Patchkabel“) mit RJ-45-Steckern sind 1:1 verschaltet, d.h. Pin 1 des einen Steckers geht auf den Pin 1 des anderen Steckers usw. Nur in besonderen Fällen, wenn z.B.

zwei Netzwerkkarten direkt miteinander verbunden werden sollen oder wenn Netzwerkkomponenten (z.B. Hubs älterer Bauart) über keinen dedizierten Uplink-Port verfügen, kann der Einsatz von Crossover-Kabeln notwendig werden.



LichtWellenLeiter (LWL)

Sind mit der Netzwerkverkabelung weite Strecken zu überwinden, z.B. zwischen einzelnen Gebäuden auf einem Fabrikgelände („Campusbereich“), sind sehr hohe Datenübertragungsraten (z.Zt. bis zu 170Gb/s) gefordert oder wenn sich die Datenübertragung per Kupferkabel aus technischen Gründen (z.B. bei extremer Störstrahlung) oder aus Gründen der Sicherheit verbietet, werden Lichtwellenleiter (LWL, Glasfasern) als Übertragungsmedium eingesetzt. Die Lieferprogramme der Hersteller erlauben mittlerweile die Übertragungsstrecken bis zum Einzelplatz komplett auf der Basis von LWL auszuführen.



Aufbau und Prinzip

In einem LWL werden die Informationen nicht, wie in einem Kupferkabel, elektrisch übertragen, sondern mit **Licht**.

Der eigentliche LWL ist eine Faser aus Glas oder Kunststoff. Jede Faser besteht aus zwei Schichten. Der konzentrische Kern besteht aus einem optischen Material mit einem hohen Brechungsindex, das Mantelglas („Cladding“) aus einem Material mit niedrigem. Licht, das in einem bestimmten Winkelbereich auf den Übergang von Kern zum Mantel trifft wird dort vollständig reflektiert. Über

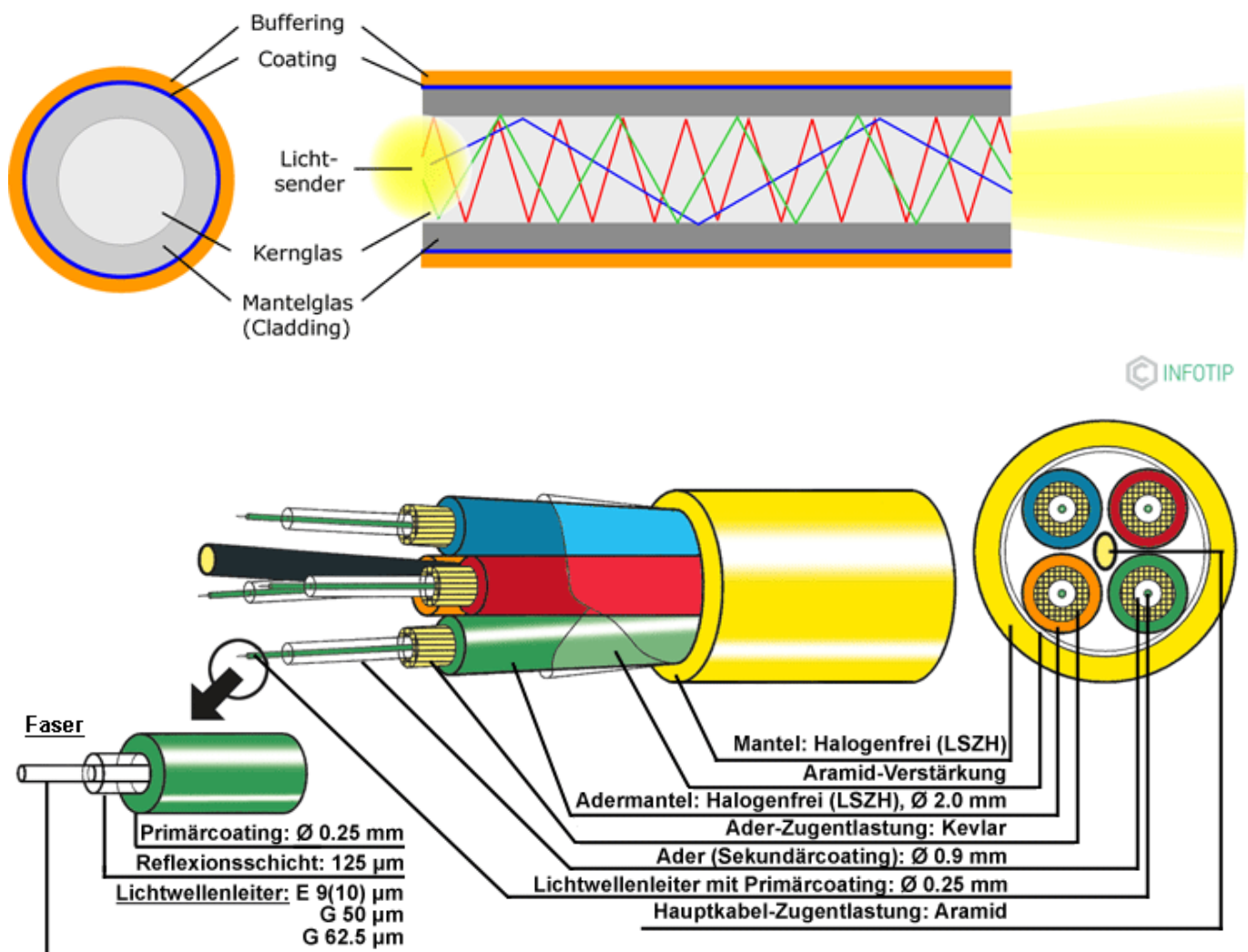
solche fortlaufenden Totalreflexionen pflanzt sich das Licht durch den LWL bis zum Ende der Faser fort.

Je steiler der Einfallswinkel des Lichts bei der Einspeisung in den LWL ist, desto häufiger wird die Lichtwelle reflektiert. Mit jeder Reflektion der Lichtwelle wird der Weg, des sogenannten Modes, länger.

Licht, das wenig häufig reflektiert wird, hat einen kürzeren Weg und durchläuft die Faser schneller. Es ist Licht niedrigen Modes.

Licht, das sehr häufig reflektiert wird, hat eine niedrige Ausbreitungsgeschwindigkeit in der Faser. Er ist Licht hohen Modes.

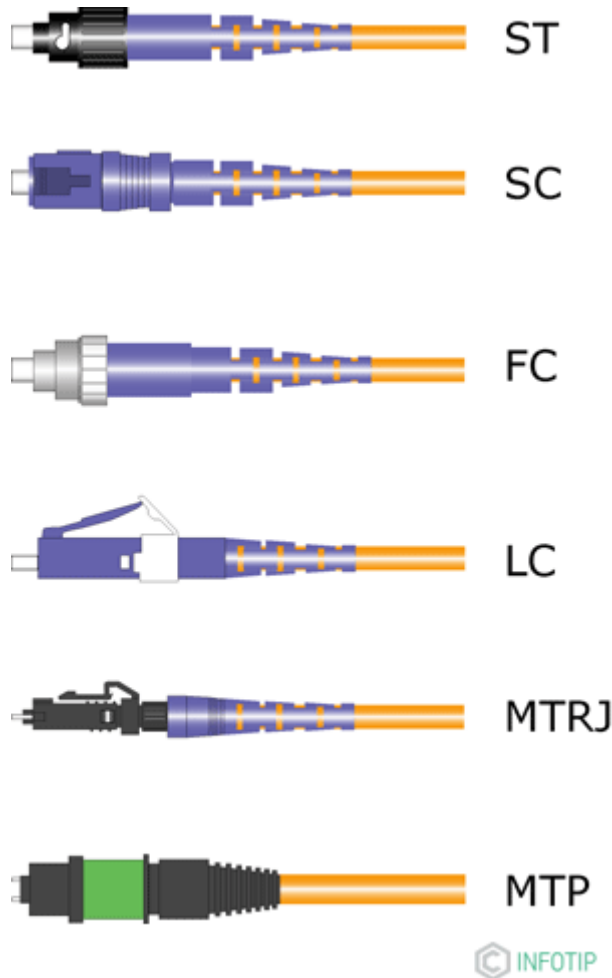
Erzeugt die Lichtquelle des Senders ein nicht-kohärentes Licht, tritt das Licht mit einer Vielzahl unterschiedlicher Winkel in die Faser ein. Dadurch entstehen natürlich durch die unterschiedlichen Moden Laufzeitunterschiede zwischen den Signalanteilen. Ein Eingangsimpuls mit steilen Flanken wird dadurch verschliffen und in seiner Breite gedehnt. Je länger ein Kabel ist, desto höher wird auch diese sog. Dispersion (Einheit: ns/km). Die Dispersion beeinflusst direkt die Übertragungsbandbreite der Glasfaserverbindung.



Da die Fasern sehr dünn und empfindlich sind, werden sie zum mechanischen Schutz mit einer Kunststoffbeschichtung („Coating“) und einem Schutzüberzug versehen. In einem LWL-Kabel können mehrere Fasern, sogar in mehreren Bündeln, zusammen gefasst sein.

Verbinder

Die Hersteller von Netzwerkzubehör bieten konfektionierte Verbindungs- und Patchkabel mit einer Vielzahl von verschiedenen Steckerformen an. Meist sind die Kabel paarweise angelegt um beide Datenflussrichtungen (TX und RX) gleichzeitig herstellen zu können.



Vorteile

- hohe Reichweite
- hohe Übertragungsbandbreite
- Potentialfrei, daher auch für explosionsgefährdete Bereiche geeignet
- hohe Störfestigkeit, LWL können sogar zu Energieversorgungskabeln parallel verlegt werden
- hohe Abhörsicherheit

Nachteile

- Material für die Verkabelung ist teuer
- teure Verbindungstechnik
- Die Montagekosten sind wegen des höheren technischen Aufwandes höher
- komplexe und teure Messtechnik
- zusätzliche Kosten für Medienkonverter auf Kupfer-Ethernet

Leiterungebundene Übertragung

Als leiterungebundene Übertragung bezeichnet man eine Übertragung per

- Funk
- Ultraschall
- Infrarot
- Laser
- Licht

Drahtlose Übertragung (WLAN)

Die Übertragung von Informationen ohne Kabel ist mittlerweile in vielen Lebensbereichen als praktische Alternative eingezogen. Von der Fernbedienung eines Fernsehers über drahtlose Lautsprecher bis zum Smartphone gibt es viele Beispiele für die Umsetzung dieser Technik. Dabei werden Funksignale in frei verfügbaren Frequenzbändern anstelle von Kabeln für die Datenübertragung verwendet.

Vorteile

- Es sind keine baulichen Maßnahmen innerhalb eines Gebäudes nötig.
- Die baulichen Maßnahmen zwischen verschiedenen Gebäuden sind geringer als bei einer Verkabelung.
- Höhere Mobilität, da theoretisch jeder Punkt eines Firmengeländes drahtlos erreichbar ist.

Nachteile

- Oft geringere Datenübertragungsraten als bei Kabeln, die abhängig von Hindernissen sind.
- Anfällig für Störeinflüsse und Abhören durch Unbefugte.
- Probleme mit Ausleuchtung und Reflexionen.
- Bei vielen gleichzeitigen Nutzern an einem WLAN-Zugang bricht die Übertragungsrate ein (Shared Media).

Sicherheit als kritischer Bereich

Gerade im Bereich Sicherheit gibt es bei WLANs einige Punkte zu beachten, die sich auch in einem etwas größeren Konfigurationsaufwand äußern. Die sogenannte **SSID (Service Set Identifier)** kann eine eindeutige Identifikation (Firmenname etc.) enthalten, damit bei Problemen eine Kontaktaufnahme mit dem Betreiber möglich ist. Ein Verbergen bringt nicht viel, da die SSID in jedem Paket mitgeschickt wird und es Programme gibt, die auch verborgene SSIDs auslesen können. Eine versehentliche Verbindung durch Unbefugte ist bei verschlüsselten Zugängen nicht zu erwarten. Es gibt auch Empfehlungen, als SSID eine zufällige Zeichenfolge einzugeben, damit die SSID keine Rückschlüsse auf den Betreiber zulässt.

Letztendlich sollte die Übertragung im WLAN nur **verschlüsselt** erfolgen, wobei die Verschlüsselung mit **WEP (Wired Equivalent Privacy)** unsicher ist. Besser ist der Einsatz von **WPA (Wi-Fi)**

Protected Access) bzw. der Nachfolgetechnologie **WPA2**, da hier deutlich stärkere Verschlüsselungsmechanismen mit **AES (Advanced Encryption Standard)** verwendet werden. Zusammen mit **TKIP (Temporal Key Integrity Protocol)** sind allerdings nur max. 54 Mbit/s möglich! Höhere Raten erreicht z. B. WPA2 zusammen mit CCMP (Counter-Mode/CBC-Mac Protocol)

Grundlegende Beschreibung

Kommunikation über WLAN erfolgt entweder als Punkt-zu-Punkt- oder als Mehrpunkt-Kommunikation. Die erste Variante dient z. B. der Überwindung größerer Distanzen durch den Einsatz zweier Richtantennen.

Bei der Mehrpunkt-Kommunikation werden ein oder mehrere sogenannte Access Points eingesetzt, die im Prinzip jeweils wie Zentralen (Verteiler) fungieren und die Datenströme mehrerer Clients koordinieren.

Diese Access Points können bei größeren Installationen über Kabel und geeignete Managed Switches eine Verbindung zu einem sogenannten RADIUS (Remote Authentication Dial-In User Service)-Server erhalten, um zwischen berechtigten und nicht berechtigten Sendern zu unterscheiden (Authentifizierung).

Eine Unterscheidung über die MAC-Adresse sollte nur den zum Zugang berechtigten Geräten vorbehalten bleiben, die sich nicht per RADIUS authentifizieren können. Dabei wird in einer Zugangsliste (Access Control Table) vom Managed Switch die MAC-Adresse eingetragen. Auf einem Access-Point bringt dies keine höhere Sicherheit, da per Funk eine MAC-Adresse unverschlüsselt verschickt wird und somit gefälscht werden kann. Die kleinste Einheit ist eine sogenannte Funkzelle, womit der Bereich gemeint ist, der von einem Sender (=Access Point) abgedeckt werden kann. Er umfasst ca. 30m im Gebäude und bis zu 300m im Freien. Mit speziellen Antennen können auch mehrere Kilometer überbrückt werden.

ISM-Frequenzbänder

In den meisten Fällen wird von den Herstellern ein sogenanntes **ISM-Band (Industrial, Scientific and Medical)** verwendet. Manchmal finden Sie auch die Abkürzung ISMO, wobei der letzte Buchstabe für den Begriff „Office“ (Büro) steht. Der Einsatz dieser Frequenzbänder bietet zwei Vorteile. Sie sind

- **gebührenfrei**
- **genehmigungsfrei**

Hierin liegt aber auch gleichzeitig der Nachteil. Sie werden von sehr vielen Herstellern für die unterschiedlichsten Zwecke genutzt, wie z. B. drahtlose Lautsprecher, elektronische Türöffnung bei Autos oder Garagen, und so ist die Gefahr, dass sich Geräte gegenseitig stören, relativ hoch.

Die für WLAN wichtigsten ISM-Bänder sind

- das **2,4-GHz-Band** (2,3995 bis 2,4845 GHz) mit max. **13 überlappenden Kanälen** von 20 MHz Bandbreite; auch 40 MHz Bandbreite ist möglich, dann aber mit weit weniger nutzbaren Kanälen. Es sind Geschwindigkeiten bis zu 300Mbit/s möglich.
- das **5-GHz-Band** (5,150 bis 5,350 GHz für Kanalnummer 36-64 und 5,470 bis 5,725 GHz für Kanalnummer 100-140) mit Kanälen von 20, 40, 80 oder 160 MHz Bandbreite, wobei **max. 19**

Kanäle bei 20 MHz Bandbreite nicht überlappend nutzbar sind. Beim Funken mit 40 MHz Bandbreite sind 2 dieser Kanäle gebündelt erforderlich, mit 80 MHz 4 Kanäle usw. Die **Reichweite ist geringer** als im 2,4 GHz-Band. Es sind Geschwindigkeiten bis zu 600MBit/s möglich.

- zukünftig das 60-GHz-Band (57 bis 66 GHz) mit vier 2000 MHz breiten Funkkanälen für kurze Distanzen

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_02

Last update: **2018/04/05 15:41**



Ethernet

Erklärung

Ethernet ist eine Technik, die **Software (Protokolle usw.) und Hardware (Kabel, Verteiler, Netzwerkkarten usw.) für kabelgebundene Datennetze spezifiziert**, welche ursprünglich für lokale Datennetze (LANs) gedacht war und daher auch als LAN-Technik bezeichnet wird. Sie ermöglicht den Datenaustausch in Form von Datenframes zwischen den in einem lokalen Netz (LAN) angeschlossenen Geräten (Computer, Drucker und dergleichen). Derzeit sind Übertragungsraten von 1, 10, 100 Megabit/s (Fast Ethernet), 1000 Megabit/s (Gigabit-Ethernet), 2,5, 5, 10, 40, 50, 100, 200 und 400 Gigabit/s spezifiziert. In seiner ursprünglichen Form erstreckt sich das LAN dabei nur über ein Gebäude; Ethernet-Varianten über Glasfaser haben eine Reichweite von bis zu 70 km.

Die Ethernet-Protokolle umfassen Festlegungen für Kabeltypen und Stecker sowie für Übertragungsformen (Signale auf der Bitübertragungsschicht, Paketformate). Im OSI-Modell ist mit Ethernet sowohl die **physische Schicht (OSI Layer 1)** als auch die **Data-Link-Schicht (OSI Layer 2)** festgelegt.

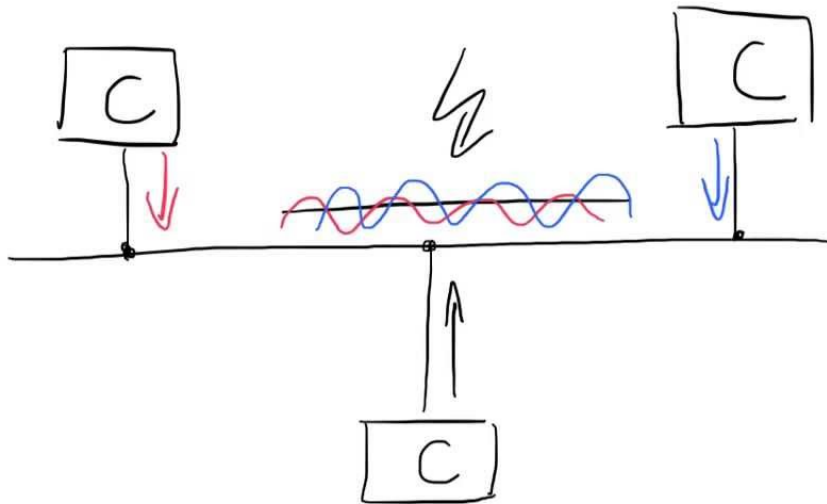
Ethernet basiert auf der Idee, dass die Teilnehmer eines LANs Nachrichten durch Hochfrequenz übertragen, allerdings **nur innerhalb eines gemeinsamen Leitungsnetzes**. Jede Netzwerkschnittstelle hat **einen global eindeutigen 48-Bit-Schlüssel**, der als **MAC-Adresse** (=Media-Access-Control-Adress) bezeichnet wird. Das stellt sicher, dass alle Systeme in einem Ethernet unterschiedliche Adressen haben.

CSMA/CD

CSMA/CD (Carrier Sense Multiple Access with Collision Detection) ist das Zugriffsverfahren des Ethernets. Die Grundidee dabei ist, dass jede Station zu senden beginnen kann, wann sie will. Die einzelnen Stationen haben jederzeit und konkurrierend Zugang (Multiple Access) zum gemeinsamen Übertragungsmedium. Das grundlegende Motto könnte damit lauten:

Jeder darf, wann er will

Eingesetzt wird dieses Verfahren bei logischen Bus-Topologien. Dabei ist egal, ob physikalisch eine Bus- oder eine Stern-Topologie vorliegt.



Frage: Wie kann bei einer physikalischen Stern-Topologie eine Kollision auftreten?

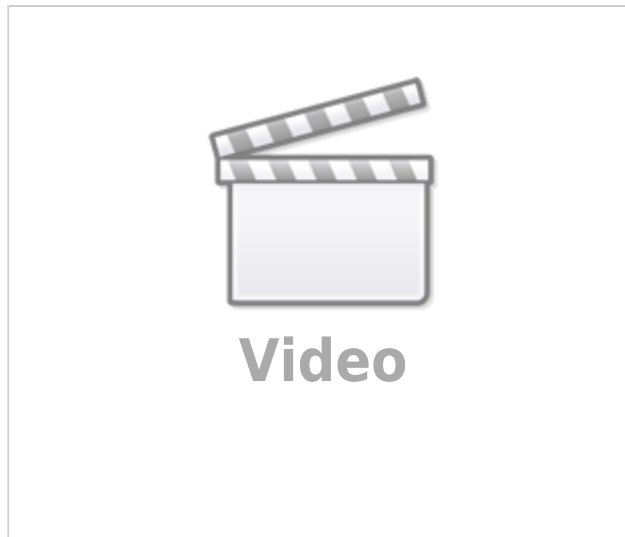
Vorgehen

Durch Regelungen wird versucht, das Risiko zu minimieren, dass zwei Stationen ungünstigerweise gleichzeitig zu senden beginnen und somit die Signale auf dem Übertragungsweg zerstört/gestört werden (**=Kollision**).

1) Leitung prüfen (Carrier Sense)

Der erste Teil der Abkürzung steht für Kollisionsverhinderung. Dabei wird vor einer geplanten Sendung das Übertragungsmedium abgehört, ob dieses frei ist. Wenn das Medium frei ist, wird gesendet. -> **LISTEN BEFORE TALKING**

2) Erkennen von Kollisionen (Collision Detection) Kommt es trotzdem zu einer Kollision, weil zwei Stationen gleichzeitig zu senden beginnen (**Multiple Access**), dann muss diese Kollision erkannt (**Collision Detection**) und reagiert werden. Dabei müssen alle Stationen immer am Medium horchen, ob eine Kollision auftritt. Ist dies der Fall, so sendet die erste Station, die eine Kollision erkennt, ein sogenanntes JAM-Signal aus. Jede Station, die das JAM-Signal registriert, stoppt unmittelbar das Senden von Daten. Nach einer zufälligen Zeitspanne, wird das Medium wieder überprüft und anschließend wieder begonnen zu senden.



Vorteile

- Jeder kann zu jeder Zeit senden

Nachteile

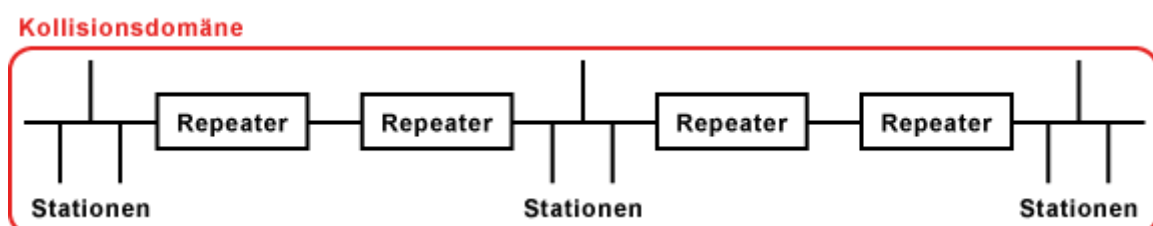
- Je mehr Stationen in einer Kollisionsdomäne, desto häufiger treten Kollisionen auf
- Der Zeitpunkt einer Sendung ist zufällig
- Das Verfahren ist ungeeignet für zeitkritischen Anwendungen

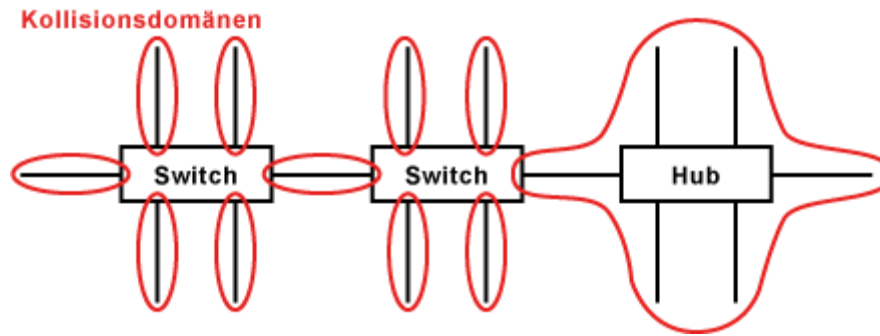
Kollisionsdomäne

Mit dem Begriff Kollisionsdomäne wird in einem Computernetz ein Teilbereich aus Teilnehmerstationen in derselben OSI-Modell-Schicht 1 bezeichnet. Eine Kollisionsdomäne umfasst alle Netzwerkgeräte, die um den Zugriff auf ein gemeinsames Übertragungsmedium konkurrieren. Das Übertragungsmedium ist daher eine zwischen allen Netzstationen geteilte Ressource. Grundlegende Vorstellung dabei ist, dass alle Netzwerkteilnehmer die Chance zur gleichberechtigten Nutzung des Netzwerkes besitzen.

Bei einem gemeinsamen Medium kann zu einer bestimmten Zeit nur jeweils eine Station Informationen übertragen, die an alle anderen Stationen übertragen bzw. von diesen empfangen wird. Fangen in einem derartigen gemeinsamen Schicht-1-Segment zwei Stationen gleichzeitig an zu senden, kommt es zu Kollisionen.

Beispiele für Kollisionsdomänen:





From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_03Last update: **2018/04/05 17:18**

OSI - Schichtenmodell

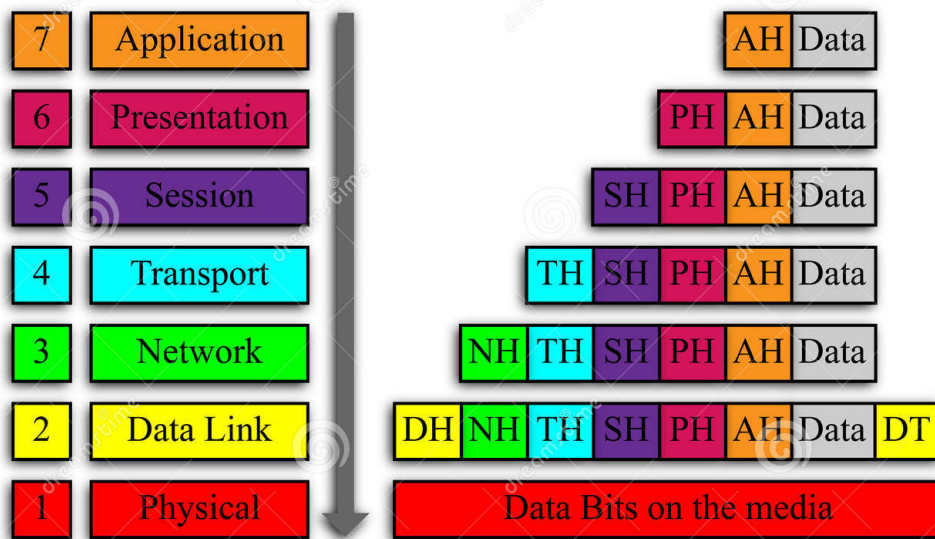
Das OSI-7-Schichtenmodell ist ein Referenzmodell für herstellerunabhängige Kommunikationssysteme bzw. eine Design-Grundlage für Kommunikationsprotokolle und Computernetze. OSI steht für Open System Interconnection (Offenes System für Kommunikationsverbindungen) und wurde von der ISO (International Organization for Standardization), das ist die Internationale Organisation für Normung, als Grundlage für die Bildung von offenen Kommunikationsstandards entworfen. Bei allen ISO-Standards handelt es sich um Handlungsempfehlungen. Die Einhaltung einer ISO-Norm ist freiwillig. In der Regel wird die Einhaltung der ISO-Standards von verschiedenen Seiten, zum Beispiel Kooperationspartnern, Herstellern und Kunden, gefordert.



Das Modell

(Offenes System für Kommunikationsverbindungen) und wurde von der ISO (International Organization for Standardization), das ist die Internationale Organisation für Normung, als Grundlage für die Bildung von offenen Kommunikationsstandards entworfen. Bei allen ISO-Standards handelt es sich um Handlungsempfehlungen. Die Einhaltung einer ISO-Norm ist freiwillig. In der Regel wird die Einhaltung der ISO-Standards von verschiedenen Seiten, zum Beispiel Kooperationspartnern, Herstellern und Kunden, gefordert.

OSI Model



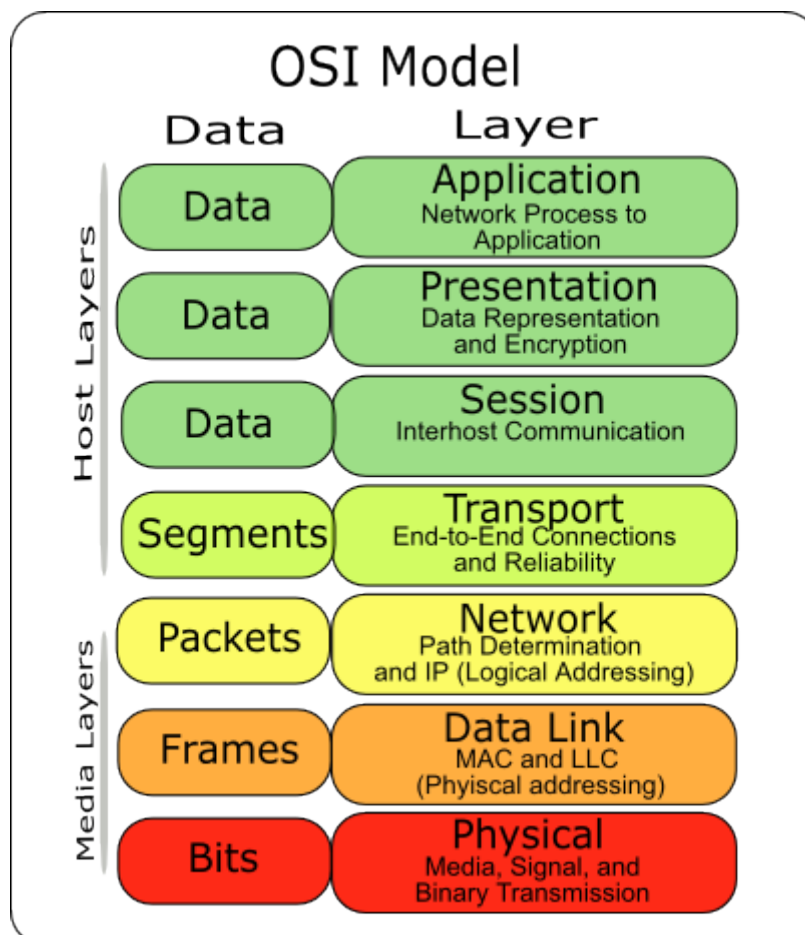
Download from
Dreamstime.com
This watermarked comp image is for previewing purposes only.

ID 28867034
Mvogel | Dreamstime.com

Die Schichten im Detail

Application Layer (Anwendungsschicht)	Benutzerschnittstelle, Dienste, Anwendungen und Netzmanagement
Schicht 7	Die Anwendungsschicht stellt Funktionen für die Anwendungen zur Verfügung. Diese Schicht stellt die Verbindung zu den unteren Schichten her. Auf dieser Ebene findet auch die Dateneingabe und -ausgabe statt.
Presentation Layer (Darstellungsschicht)	Übersetzung, Verschlüsselung, Kompression in Standardformate
Schicht 6	Die Darstellungsschicht setzt die Daten der Anwendungsebene in ein Zwischenformat um. Diese Schicht ist auch für Sicherheitsfragen zuständig. Durch sie werden Dienste zur Verschlüsselung von Daten bereitgestellt und gegebenenfalls Daten komprimiert.
Session Layer (Sitzungsschicht)	Erstellung einer Verbindung, Freigabe von Verbindungen, Dialogsteuerung
Schicht 5	Diese Schicht ermöglicht zwei Anwendungen auf verschiedenen Computern, eine gemeinsame Sitzung aufzubauen, damit zu arbeiten und sie zu beenden. Sie übernimmt ebenfalls die Dialogsteuerung zwischen den beiden Computern einer Sitzung und regelt, welcher der beiden wann und wie lange Daten überträgt.
Transport Layer (Transportschicht)	Logische Ende-zu-Ende-Verbindungen (Adressierung, Transportkontrolle, Paketbildung)
Schicht 4	Die Transportschicht stellt die zuverlässige Auslieferung der Nachrichten sicher und erkennt sowie behebt allfällige Fehler. Sie ordnet bei Bedarf auch die Nachrichten in Paketen neu, indem sie lange Nachrichten zur Datenübertragung in kleinere Pakete aufteilt. Am Ende des Weges stellt sie die kleinen Pakete wieder zur ursprünglichen Nachricht zusammen. Die empfangene Transportebene sendet auch eine Empfangs bestätigung.

Application Layer (Anwendungsschicht)	Benutzerschnittstelle, Dienste, Anwendungen und Netzmanagement
Network Layer (Vermittlungsschicht)	Routing (Internet), Datenflusskontrolle
Schicht 3	Die Vermittlungsschicht steuert die zeitliche und logische getrennte Kommunikation zwischen den Endgeräten, unabhängig vom Übertragungsmedium und der Topologie. Auf dieser Schicht erfolgt erstmals die logische Adressierung der Endgeräte. Die Adressierung ist eng mit dem Routing (Wegfindung vom Sender zum Empfänger) verbunden.
Data Link Layer (Sicherungsschicht)	Logische Verbindungen mit Datenpaketen und elementare Fehlererkennungsmechanismen
Schicht 2	Die Sicherungsschicht sorgt für eine zuverlässige und funktionierende Verbindung zwischen Endgerät und Übertragungsmedium. Zur Vermeidung von Übertragungsfehlern und Datenverlust enthält diese Schicht Funktionen zur Fehlererkennung, Fehlerbehebung und Datenflusskontrolle. Auf dieser Schicht findet auch die physikalische Adressierung von Datenpaketen statt.
Physical Layer (Physikalische Schicht)	Maßnahmen und Verfahren zur Übertragung von Bitfolgen
Schicht 1	Die Bitübertragungsschicht definiert die elektrische, mechanische und funktionale Schnittstelle zum Übertragungsmedium. Die Protokolle dieser Schicht unterscheiden sich nur nach dem eingesetzten Übertragungsmedium und -verfahren. Das Übertragungsmedium ist jedoch kein Bestandteil der Schicht 1.



Protokolle

Protokolle sind eine **Sammlung von Regeln zur Kommunikation** auf einer bestimmten Schicht des OSI-Schichtenmodells. Die Protokolle einer Schicht sind zu den Protokollen der über- und untergeordneten Schichten weitestgehend transparent, so dass die Verhaltensweise eines Protokolls sich wie bei einer direkten Kommunikation mit dem Gegenstück auf der Gegenseite darstellt.

Die **Übergänge zwischen den Schichten sind Schnittstellen**, die von den Protokollen verstanden werden müssen. Weil manche Protokolle für ganz bestimmte Anwendungen entwickelt wurden, kommt es auch vor, dass sich **Protokolle über mehrere Schichten** erstrecken und mehrere Aufgaben abdecken. Dabei kommt es vor, dass in manchen Verbindungen einzelne Aufgaben in mehreren Schichten und somit mehrfach ausgeführt werden.

OSI-Schichtenmodell		TCP/IP-Stack Protokolle	Einheiten	Netzwerkkopplung
Upper Layers Anwendungsorientiert	7 Application-Layer Anwendungs-Schicht	Anwendungs-Stack Dienste(Protokolle (Auswahl)): HTTP (Hypertext Transfer Protocol) FTP (File Transfer Protocol) SMTP (Simple Mail Transfer Protocol) POP (Post Office Protocol) DNS (Domain Name System) NFS (Network File System) SMB (Server Message Block) XMPP (Extensible Messaging and Presence Pr.) LDAP (Lightweight Directory Access Protocol)	Daten	Gateway, Content-Switch, Proxy
	6 Presentation-Layer Darstellungs-Schicht			
	5 Session-Layer Sitzungs-Schicht			
Transport Service Transportorientiert	4 Transport-Layer Transport-Schicht	Transport-Stack TCP, SCTP (verbindungsorientiert) UDP (verbindungslos)	TCP: Segmente UDP: Datagramme	
	3 Network-Layer Vermittlungs-Schicht	Internet-Stack IP, IPsec, ICMP (verbindungslos)	Pakete max. 64 kByte	Router, Layer3-Switch
	2 Data-Link-Layer Sicherungs-Schicht	Netzzugang-Stack Ethernet, TokenRing, FDDI, MAC, ARCnet	Rahmen, Frame max. 1518 Byte oder 1522 Byte mit VLAN-Tag 9000 Byte Jumboframe	Bridge, Switch
	1 Physical-Layer Bitübertragungs-Schicht		Bit's Symbole Pakete	Netzwerkkabel, Hub, Repeater
		Siehe auch MTU (MaximumTransmissionUnit)		ARJ

Die wichtigsten Protokoll im Netzwerkverkehr, sind das **TCP & IP Protokoll** (Transmission Control Protocol & Internet Protocol), welche sich heute als Standard durchgesetzt haben.

Neben TCP und IP gibt es natürlich noch viele weitere Protokolle, wie in der obigen Abbildung zu sehen ist.

Die folgende Tabelle listet einige dieser Protokolle auf und ordnet sie ins obige Modell ein:

Protokoll	Schicht	Name	Beschreibung
FTP	5	File Transfer Protocol	Datenaustausch zwischen Rechnern
Telnet	5	Telecommunication Network Protocol	Terminalemulation zur Host-Kommunikation
SMTP	5	Simple Mail Transfer Protocol	Versenden von E-Mails
HTTP	5	Hypertext Transfer Protocol	Übertragen von HTML-Seiten
POP	5	Post Office Protocol	Abrufen von E-Mails
TCP	4	Transmission Control Protocol	Aufbau logischer Verbindungen zwischen Applikationen
UDP	4	User Datagram Protocol	Verbindungsloses Übertragungsprotokoll. Es ist nicht so gesichert wie TCP dafür aber schneller
IP	3	Internet Protocol	Verbindungsloses Protokoll zur Paketlenkung und Paketvermittlung über IP-Adressen

Protokoll	Schicht	Name	Beschreibung
IPSec	3	IP Secure	Erweitert das reguläre IP-Protokoll um ein Bündel von Sicherheitsmechanismen
ARP	3	Address Resolution Protocol	Dien dazu logische IP-Adressen physikalischen MAC-Adressen zuzuordnen

Datenkapselung

Unter der Datenkapselung versteht man den Prozess im OSI-Modell und im TCP/IP-Referenzmodell, der die zu versendenden Daten im Header (und ggf. Trailer) der jeweiligen Schichten ergänzt. Im OSI-Modell betrifft dies die Datagramme der Schichten 2 bis 4, die gekapselt (verpackt) werden.

Applikation



TCP-SEGMENT (mit Protokoll-Header Ausschnitt)

(16 Bit) z.B. 80	(16 Bit) z.B. 55607	Da diese in unterschiedlicher Reihenfolge beim Empfänger ankommen können.		Die Nutzdaten sind in diesem Behälter!	Wird automatisch berechnet
<u>Adressat (Port)</u> Destination Port	<u>Absender (Port)</u> Source Port	<u>Sequence Nr.</u> Reihenfolge der TCP-Segmente	<u>Acknowledgement Nr.</u> Im nächsten TCP-Paket erwartete Sequenz-Nr.	<u>Daten</u> Nutzlast max. 1460 Bytes	<u>Checksum</u>



IP-PAKET (mit Protokoll-Header Ausschnitt)

(IP v4: 32 Bit) z.B. 81.20.91.66	(IP v4: 32 Bit) z.B. 80.16.70.45		Die Nutzdaten sind in diesem Behälter!
<u>Adressat (IP)</u> Destination/Ziel IP-Adresse	<u>Absender (IP)</u> Source/Quelle IP-Adresse	<u>Time to Live</u> Anz. Hop's Jede Router auf dem Weg des Pakets verringert diesen Wert um 1.	<u>Daten</u> Nutzlast max. 1480 Bytes



ETHERNET-FRAME (mit Protokoll-Header Ausschnitt)

(48 Bit) z.B. 00:09:8C:00:46:17	(48 Bit) z.B. 00:09:8C:00:69:93		Die Nutzdaten sind in diesem Behälter!	Wird automatisch berechnet
<u>Empfänger (MAC-Adresse)</u> Destination/Ziel	<u>Absender (MAC-Adresse)</u> Source/Quelle	<u>Verwendungszweck</u> Typ Gibt Auskunft über das verwendete Protokoll der nächsthöheren Schicht	<u>Daten</u> Nutzlast max. 1500 Bytes	<u>Checksum</u> FCS

ARJ

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_04

Last update: 2018/04/05 17:46



Netzwerkkomponenten

In der Netzwerktechnik unterscheidet man zwischen aktiven und passiven Netzwerk-Komponenten. Während aktive Netzwerk-Komponenten eine eigene Logik haben, zählen die passiven Netzwerk-Komponenten zur fest installierten Netzwerk-Infrastruktur. In der Regel dienen Netzwerk-Komponenten zur Kopplung der Netzwerk-Stationen. Man spricht deshalb auch von Kopplungselementen.

Passive Netzwerk-Komponenten

- Patchkabel und Installationskabel
- Anschlussdose
- Steckverbinder
- Patchfeld / Patchpanel
- Netzwerk-Schrank / Patch-Schrank

Hinweis: Zu den passiven Netzwerk-Komponenten zählen die Bestandteile der Verkabelung. Diese ist im OSI-Schichtenmodell nicht definiert.

Aktive Netzwerk-Komponenten

In kleinen privaten Netzwerken, haben Netzwerk-Komponenten noch klare Bezeichnung, wie Switch oder Router. In großen Unternehmensnetzwerken ist die Benennung der Kopplungselemente nicht immer eindeutig.

- Netzwerkkarte
- Repeater
- Hub
- Bridge
- Switch
- Router
- Gateway
- Server

Netzwerkkarte

Eine Netzwerkkarte wird auch als Netzwerkadapter bezeichnet. Die englische Bezeichnung ist Network Interface Card (NIC). Eine Netzwerkkarte ermöglicht es, auf ein Netzwerk zuzugreifen und arbeitet auf der Bitübertragungsschicht (Schicht 1) des OSI-Schichtenmodells. Jede Netzwerkkarte hat eine Hardware-Adresse (Format: XX-XX-XX-XX-XX-XX), die es auf der Welt nur einmal gibt. Anhand dieser Adresse lässt sich eine Station auf der Bitübertragungsschicht adressieren.

Im Falle von Ethernet-Netzen besteht die **MAC-Adresse aus 48 Bit (sechs Bytes)**. Die Adressen werden in der Regel **hexadezimal** geschrieben. Üblich ist dabei eine **byteweise Schreibweise**, wobei die einzelnen Bytes durch Bindestriche oder Doppelpunkte voneinander getrennt werden, z. B.

00-80-41-ae-fd-7e oder 00:80:41:ae:fd:7e. Seltener zu finden sind Angaben wie 008041aefd7e oder 0080.41ae.f7

In den **ersten 24 Bits** (Bit 3 bis 24) wird eine von der IEEE vergebene **Herstellerkennung** (auch OUI – Organizationally Unique Identifier genannt) beschrieben, die weitgehend in einer Datenbank einsehbar sind[6]. Die **verbleibenden 24 Bits** (Bit 25 bis 48) werden **vom jeweiligen Hersteller** für jede Schnittstelle individuell **festgelegt**.

Repeater

Ein Repeater ist ein Kopplungselement, um die Übertragungsstrecke innerhalb von Netzwerken, zum Beispiel Ethernet, zu verlängern. Ein Repeater empfängt ein Signal und bereitet es neu auf. Danach sendet er es weiter. Auf diese Weise verlängert der Repeater die Übertragungsstrecke und räumliche Ausdehnung des Netzwerks. Im einfachsten Fall hat ein Repeater zwei Ports, die wechselseitig als Ein- und Ausgang funktionieren (bidirektional).

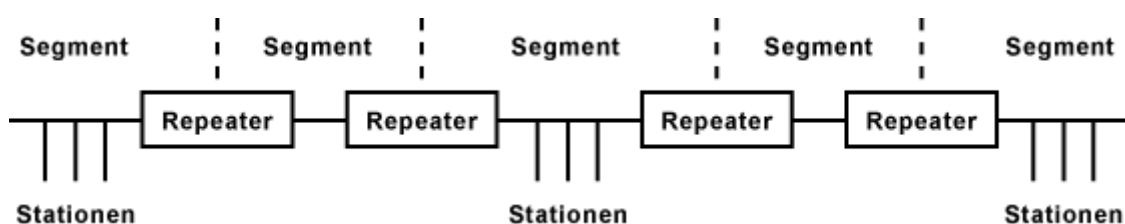
Repeater versteht man in der Regel als Verstärker von Übertragungsstrecken. Die weitere Beschreibung bezieht sich auf Repeater in kabelgebundenen Netzwerken, speziell in Ethernet-Netzwerken.

Ein Repeater arbeitet auf der Schicht 1, der Bitübertragungsschicht des OSI-Schichtenmodells. Der Repeater übernimmt keinerlei regulierende Funktion in einem Netzwerk. Er kann nur Signale empfangen und weiterleiten. Für angeschlossene Geräte ist nicht erkennbar, ob sie an einem Repeater angeschlossen sind. Er verhält sich völlig transparent.

Ein Repeater erweitert somit eine Kollisionsdomäne!!

Ein Repeater mit mehreren Ports wird auch als Hub (Multiport-Repeater) bezeichnet. Er kann mehrere Netzwerk-Segmente miteinander verbinden.

Die Repeater-Regel (5-4-3)



Um ein großes Netzwerk mit einer möglichst großen Reichweite aufzubauen, können mehrere Repeater hintereinandergeschaltet werden. Allerdings, nicht in beliebiger Anzahl. Der Grund liegt im Laufzeitverhalten und der Phasenverschiebung zwischen den Signalen an den Enden des Netzwerks. Deshalb gilt folgende Repeater-Regel:

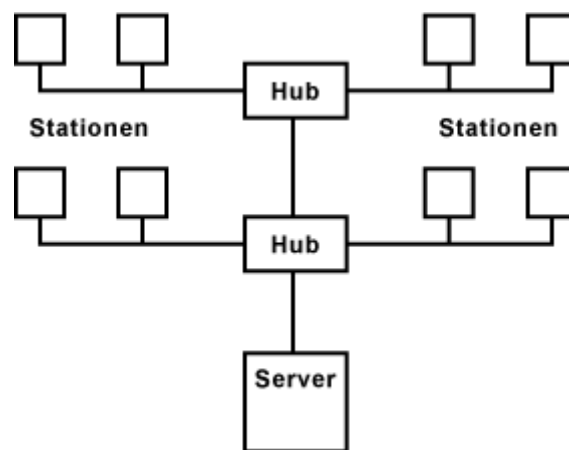
Es dürfen nicht mehr als fünf (5) Kabelsegmente verbunden werden. Dafür werden vier (4) Repeater eingesetzt. An nur drei (3) Segmenten dürfen Endstationen angeschlossen werden.

Diese **Repeater-Regel** hat nur in den **Ethernet-Netzwerken 10Base2 und 10BASE5** eine Bedeutung. In Netzwerken, die mit Switches und Router aufgebaut sind, hat diese Repeater-Regel

keine Bedeutung. Um die Nachteile von Repeatern in Ethernet-Netzwerken zu umgehen, werden generell Switches zur Kopplung der Hosts eingesetzt. In großen Netzwerken, insbesondere über unterschiedliche Übertragungssysteme hinweg, werden zusätzlich Router eingesetzt.

Hub

Ein Hub ist ein Kopplungselement, das mehrere Hosts in einem Netzwerk miteinander verbindet. In einem Ethernet-Netzwerk, das auf der Stern-Topologie basiert, dient ein Hub als Verteiler für die Datenpakete. Hubs arbeiten auf der Bitübertragungsschicht (Schicht 1) des OSI-Schichtenmodells und sind damit auf die **reine Verteilfunktion** beschränkt. **Hubs erweitern somit die Kollisionsdomäne.** Ein Hub nimmt **ein Datenpaket entgegen und sendet es an alle anderen Ports** weiter. Das bedeutet, er **broadcastet**. Dadurch sind nicht nur **alle Ports**, sondern **auch alle Hosts belegt**. Sie bekommen alle Datenpakete zugeschickt, auch wenn sie nicht die Empfänger sind. Für die Hosts bedeutet das auch, dass sie nur dann senden können, wenn der Hub gerade keine Datenpakete sendet. Sonst kommt es zu Kollisionen.



Wenn die Anzahl der Anschlüsse an einem Hub für die Anzahl der Hosts nicht ausreicht, dann benötigt man noch einen zweiten Hub. Zwei Hubs werden über einen Uplink-Port eines der beiden Hubs oder mit einem Crossover-Kabel (Sende- und Empfangsleitungen sind gekreuzt) verbunden. Es gibt auch spezielle „stackable“ Hubs, die sich herstellerspezifisch mit Buskabeln kaskadieren lassen. Durch die Verbindung mehrerer Hubs lässt sich die Anzahl der möglichen Hosts im Netzwerk erhöhen. Allerdings ist die Anzahl der anschließbaren Hosts begrenzt. Hier gilt die Repeater-Regel.

Nachteile

- ineffizient
- unsicher (Jeder bekommt jede Nachricht)

Vorteile

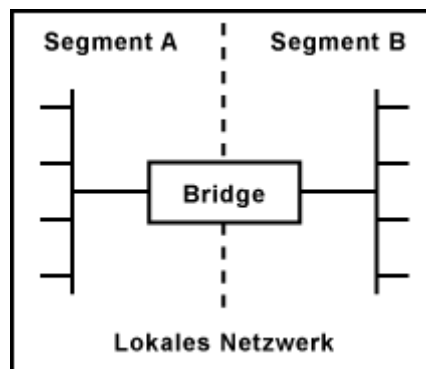
- zentraler Verteiler

Bridge

Eine Bridge ist ein Kopplungselement, das ein lokales Netzwerk in zwei Segmente aufteilt. Dabei werden die Nachteile von Ethernet, die besonders bei großen Netzwerken auftreten, ausgeglichen. Als

Kopplungselement ist die Bridge eher untypisch. Man vermeidet die Einschränkungen durch Ethernet heute eher durch Switches.

Eine Bridge teilt eine Kollisionsdomäne!!

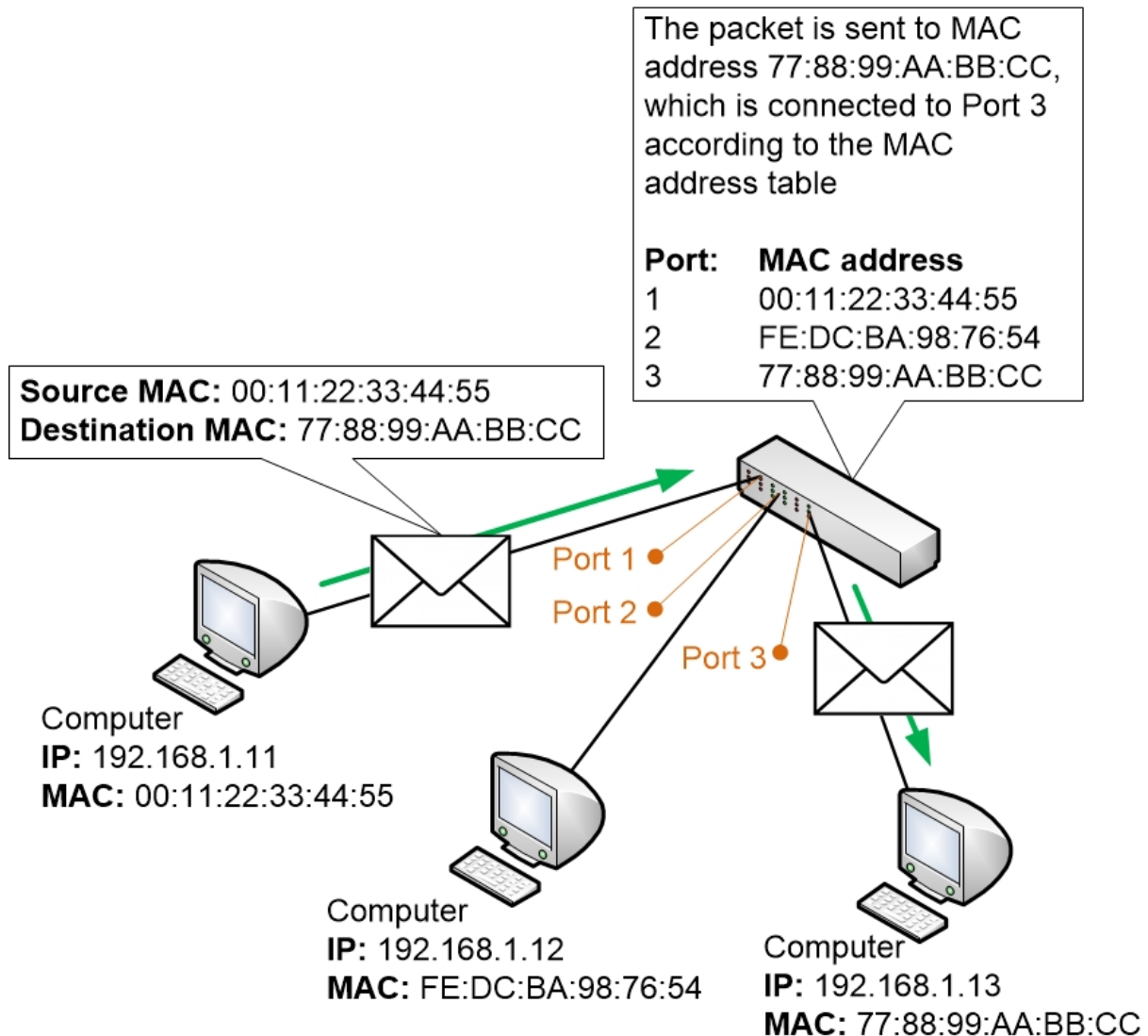


Switch

Ein Switch ist ein Kopplungselement, das mehrere Stationen in einem Netzwerk miteinander verbindet. In einem Ethernet-Netzwerk, das auf der Stern-Topologie basiert, dient ein Switch als Verteiler für die Datenübertragung.

Die Funktion ist ähnlich einem Hub, mit dem Unterschied, dass ein Switch direkte Verbindungen zwischen den angeschlossenen Geräten schalten kann, sofern ihm die Ports der Datenpaket-Empfänger bekannt sind. Somit kommunizieren wirklich nur jene miteinander, die auch miteinander reduzieren wollen. Wenn nicht, dann broadcastet der Switch die Datenpakete an alle Ports. Wenn die Antwortpakete von den Empfängern zurück kommen, dann merkt sich der Switch die MAC-Adressen der Datenpakete und den dazugehörigen Port und sendet die Datenpakete dann nur noch dorthin. Er baut also eine sogenannte MAC-Adressen-Tabelle auf:

Beispiel:



Während ein Hub die Bandbreite des Netzwerks limitiert, steht der Verbindung zwischen zwei Hosts, die volle Bandbreite der Ende-zu-Ende-Netzwerk-Verbindung zur Verfügung.

Ein Switch arbeitet auf der Sicherungsschicht (Schicht 2) des OSI-Modells und arbeitet ähnlich wie eine Bridge. Daher haben sich bei den Herstellern auch solche Begriffe durchgesetzt, wie z. B. Bridging Switch oder Switching Bridge. Die verwendet man heute allerdings nicht mehr.

Switches unterscheidet man hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit mit folgenden Eigenschaften:

- Anzahl der speicherbaren MAC-Adressen für die Quell- und Zielports
- Verfahren, wann ein empfangenes Datenpaket weitervermittelt wird (Switching-Verfahren)
- Latenz (Verzögerungszeit) der vermittelten Datenpakete

Ein Switch ist im Prinzip nichts anderes als ein intelligenter Hub, der sich merkt, über welchen Port welcher Host erreichbar ist. Teure Switches können zusätzlich auf der Schicht 3, der Vermittlungsschicht, des OSI-Schichtenmodells arbeiten (Layer-3-Switch oder Schicht-3-Switch). Sie sind in der Lage, die Datenpakete anhand der IP-Adresse an die Ziel-Ports weiterzuleiten. Im Gegensatz zu normalen Switches lassen sich auch ohne Router logische Abgrenzungen erreichen.

Switching-Verfahren

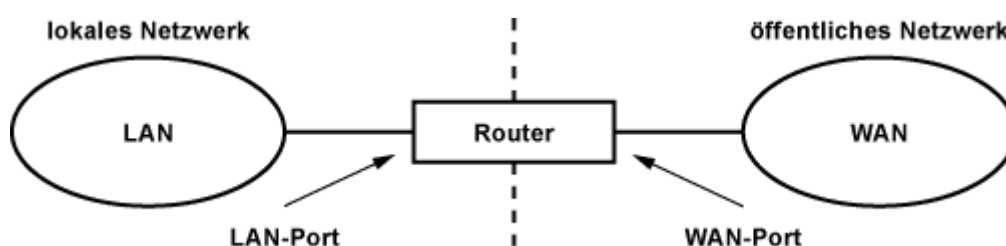
Switching-Verfahren	Beschreibung	Vorteile	Nachteile
Cut-Through	Der Switch leitet das Datenpaket sofort weiter, wenn er die Adresse des Ziels erhalten hat.	Die Latenz, die Verzögerungszeit, zwischen Empfangen und Weiterleiten ist äußerst gering.	Fehlerhafte Datenpakete werden nicht erkannt und trotzdem an den Empfänger weitergeleitet.
Store-and-Forward	Der Switch nimmt das gesamte Datenpaket in Empfang und speichert es in einem Puffer. Dort wird dann das Paket mit verschiedenen Filtern geprüft und bearbeitet. Erst danach wird das Paket an den Ziel-Port weitergeleitet.	Fehlerhafte Datenpakete können so im voraus aussortiert werden.	Die Speicherung und Prüfung der Datenpakete verursacht eine Verzögerung, abhängig von der Größe des Datenpaketes.
Fragment-Free	Der Switch empfängt die ersten 64 Byte des Daten-Paketes. Ist dieser Teil fehlerlos werden die Daten weitergeleitet. Die meisten Fehler und Kollisionen treten während den ersten 64 Byte auf. Dieses Verfahren wird trotz seiner effektiven Arbeitsweise selten genutzt.	sehr effizient	selten genutzt

Router

Ein Router verbindet mehrere Netzwerke mit unterschiedlichen Protokollen und Architekturen. Ein Router befindet sich häufig an den Außengrenzen eines Netzwerks, um es mit dem Internet oder einem anderen, größeren Netzwerk zu verbinden. Über die Routing-Tabelle entscheidet ein Router, welchen Weg ein Datenpaket nimmt. Es handelt sich dabei um ein dynamisches Verfahren, das Ausfälle und Engpässe ohne den Eingriff eines Administrators berücksichtigen kann. Ein Router hat mindestens zwei Netzwerkanschlüssen. Er arbeitet auf der Vermittlungsschicht (Schicht 3) des OSI-Schichtenmodells.

Die Aufgabe eines Routers ist ein komplexer Vorgang, der sich in 4 Schritte einteilen lässt:

- Ermittlung der verfügbaren Routen
- Auswahl der geeignetsten Route unter Berücksichtigung verschiedener Kriterien
- Herstellen einer physikalischen Verbindung zu anderen Netzwerken
- Anpassen der Datenpakete an die Übertragungstechnik (Fragmentierung)



Ein Router hat in der Regel zwei Anschlüsse. Einen für die LAN-Seite und einen für die WAN-Seite.

Häufig sind die Ports mit der Bezeichnung LAN und WAN gekennzeichnet. Manchmal gibt es Port-Beschriftungen, bei denen nicht immer eindeutig ist, um was es sich handelt. Mit LAN ist immer das lokale Netzwerk mit privaten IP-Adressen gemeint, während die WAN-Seite das öffentliche Netzwerk kennzeichnet.



Zusammenfassung



Hub, Switch & Router

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_05

Last update: **2018/04/05 17:56**



IP-Adressen

Damit die Wegwahl in Netzwerken und im Internet zur Übermittlung von Datenpaketen vom Senden zum Empfänger funktioniert, wird jedem Rechner im Internet eine weltweit eindeutige (und einmalige) Adresse (IP-Adresse) zugeordnet.

Für Rechner die ohne Router direkt mit dem Internet verbunden sind, heißt das, dass deren IP-Adressen weltweit eindeutig sind.

Standardmäßig haben diese IP-Adressen eine Länge von 32 Bit.

Diese werden aus Gründen der Übersichtlichkeit in vier Zahlen zu je einem Byte aufgeteilt. Meist werden die einzelnen Bytes durch einen Punkt getrennt und dezimal dargestellt.

Vergleich IP-Adresse vs. Telefonnummer

Ähnlich wie bei einer Telefonnummer setzt sich eine IP-Adresse aus mehreren Segmenten zusammen. Eine Telefonnummer besteht aus einer Vorwahl und einer Teilnehmernummer. Führen Sie ein Ortsgespräch, so muss die Vorwahl nicht angegeben werden. Ähnlich ist es bei IP-Adressen.

Diese bestehen auch aus zwei Teilen, wobei die ID für Identifikation steht:

- **Netzwerk-ID** im vorderen linken Teil entspricht der Vorwahl und gibt das entsprechende IP-Subnetz an.
- **Host-ID** im hinteren rechten Teil kennzeichnet eine einzelne Netzwerkkarte und entspricht dem Teilnehmernummer im Ortsnetz.

Entsprechend können Rechner im selben Subnetz direkt miteinander kommunizieren. Dagegen erfordert Kommunikation zwischen Subnetzen eine Vermittlungsstelle, einen Router (Standardgateway), wo alle nicht im selben Netz adressierten Pakete hingeschickt werden.

Um zu erkennen, wo die Netzwerk-ID endet und die Host-ID beginnt, muss zusätzlich zur IP-Adresse zwingend eine sogenannte Subnetzmaske mit angegeben werden.

Subnetzmaske

Eine Subnetzmaske ist ein Bitmuster, das (von links nach rechts) Teile der IP-Adresse „maskiert“, um den Übergang zwischen Netz-ID und Host-ID zu kennzeichnen. Binär betrachtet besteht eine Subnetzmaske aus einer Folge von Einsen, die ab einer bestimmten Stelle umschlägt in eine Folge von Nullen. Dieser Umschlagpunkt gibt an, wie viele Bits zur Netzwerk-ID (Einsen) und zur Host-ID (Nullen) gehören.



Erklärung

Beispiel 1:

IP-Adresse: 192.168.128.17

Dezimale Darstellung:	192.	168.	128.	17
Bit-Darstellung:	1100 0000	1010 1000	1000 0000	0001 0001
Hex-Darstellung:	C0	A8	80	11

Subnetzmaske: 255.255.255.0

Dezimale Darstellung:	255.	255.	255.	0
Bit-Darstellung:	1111 1111	1111 1111	1111 1111	0000 0000
Hex-Darstellung:	FF	FF	FF	FF

Verknüpft man nun die binäre IP-Adresse mit der Subnetzmaske mit einem Logischen AND, so bekommt man die Netz-ID (=Netzadresse).

```

<----- NETZ-ID -----><- HOST-ID ->
1100 0000  1010 1000  1000 0000  0001 0001  (IP-Adresse)
AND 1111 1111  1111 1111  1111 1111  0000 0000  (Subnetzmaske)
-----
1100 0000  1010 1000  1000 0000  0000 0000  (Netz-ID)
Netz-ID in Dezimaldarstellung:
192.168.128

```

Verknüpft man nun die binäre IP-Adresse mit der negierten Subnetzmaske mit einem Logischen AND, so bekommt man die Host-ID.

```

<----- NETZ-ID -----><- HOST-ID ->
1100 0000  1010 1000  1000 0000  0001 0001  (IP-Adresse)
AND 0000 0000  0000 0000  0000 0000  1111 1111  (negierte Subnetzmaske)
-----
-
0000 0000  0000 0000  0000 0000  0001 0001  (Host-ID)
Host-ID in Dezimaldarstellung:
17

```


Das heißt im Netzwerk 192.168.128.0 stehen theoretisch 256 (0-255) Adressen zur Adressierung von Netzwerkgeräten zur Verfügung. Praktisch sind es aber nur 254 Adressen, da zwei Adressen

- die **Netzadresse** (= 1. Adresse im Netz -> 192.168.128.0)
- die **Broadcastadresse** (= letzte Adresse im Netz -> 192.168.128.255)

reserviert sind.

From:

<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:

http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_06

Last update: **2018/04/05 18:50**



Netzwerkbefehle

Windows-Kommandos

Wichtige Netzwerkbefehle unter Windows XP

- ipconfig
 - /all ... detaillierte Informationen über Netzwerk-Konfiguration
 - /renew ... erneuert IP-Adressen
 - /release ... gibt IP-Adressen frei
- ping (sendet Datenpakete zu Rechner)
 - ping IP-Adresse
 - ping hostname
 - -n Anzahl ... Anzahl der Pakete
- tracert (Route zu Rechner)
- nslookup
 - nslookup (DNS-Abfragen)
 - nslookup IP-Adresse
 - nslookup Domain-Name

Linux-Kommandos

- ifconfig

Zeigt Informationen zu Netzwerk-Interfaces

- ping

```
ping -c 4 www.example.com
```

Pingt 4 mal www.example.com

- tracepath

```
tracepath www.example.com
```

Zeigt Hops zum Host an (benötigt eventuell SU-Rechte)

```
sudo tracepath www.example.com
```

- nslookup

```
nslookup www.example.com
```

Überprüft DNS-Eintrag

weitere hilfreiche Befehle:

- nmap (scannt („mappt“) das Netzwerk, führt Portscans aus und findet die Software eines fremden PCs heraus)
- mtr (kombiniert tracer (ohne su-Rechte) und ping, anschauliche Darstellung)

Fragen - Aufgaben - Arbeitsaufträge

Arbeitsaufträge:

1. Gib deiner/m Nachbarn/in die IP-Adresse deines Computers und notiere dir die IP-Adresse seines/ihrer Computers.
2. Versuche deinen Nachbarcomputer anzupingen. Wie lange brauchte das Datenpaket zu diesem Rechner?
3. Gib deine IP-Adresse frei und versuche den Nachbarn anzupingen bzw. dich anpingen zu lassen. Erneure anschließend deine IP-Adresse und überprüfe, wie sie nun lautet.
4. Versuche deinen Rechner (mit deiner IP-Adresse und der Loopback-Adresse) anzupingen.
5. Finde heraus, welche IP-Adresse der Domain-Name mail.bgamstetten.ac.at hat.
6. Finde einen Rechner im Internet, bis zu welchem ein Datenpaket sehr lange dauert und schicke zu diesem Rechner 20 Datenpakete hintereinander.
7. Finde heraus, welcher Domain-Name zu folgender IP-Adresse gehört 131.130.250.250
8. Lasse dir die Route zu www.yahoo.com anzeigen. Wie viele Rechner liegen zwischen dir und dem Webserver von www.yahoo.com ?
9. Versuche mit dem Internetexplorer die Website von www.google.at aufzurufen, indem du die IP-Adresse von Google in der Browserzeile eingibst.
10. Suche im Internet die Homepage von der australischen Regierung. Welche IP-Adresse hat der Rechner, auf dem die Homepage liegt? Wie viele Rechner liegen zwischen dir und diesem Rechner?
11. Finde einen Rechner im Internet, bis zu dem möglichst viele Hops dazwischen sind (Wer findet die meisten?).

From:
<http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/> - Wiki

Permanent link:
http://elearn.bgamstetten.ac.at/wiki/doku.php?id=inf:inf7bi_201718:5_netzwerke:5_08

Last update: **2018/04/05 16:50**

