

ОБЪЕДИНЕННЫЙ  
ИНСТИТУТ  
ЯДЕРНЫХ  
ИССЛЕДОВАНИЙ  
дубна

13-85-499

Б.Н.Гуськов, Д.А.Кириллов, А.Н.Морозов

ИНТЕРФЕЙСЫ УНИВЕРСАЛЬНОГО ДРАЙВЕРА  
ВЕТВИ С ЭВМ ЕС  
ДЛЯ ОРГАНИЗАЦИИ СИСТЕМЫ СБОРА ДАННЫХ  
БЕСФИЛЬМОВОГО СПЕКТРОМЕТРА БИС-2

Направлено в журнал "Приборы и техника  
эксперимента"

1985

## Введение

Увеличение размера и усложнение современных физических установок приводит к тому, что использование одной вычислительной машины, даже достаточно мощной, для управления экспериментом не позволяет в полной мере реализовать возможности взаимодействия экспериментатора с ЭВМ и установкой в процессе набора экспериментальной информации, которые предоставляют современные аппаратурные средства. Преодоление этих недостатков решается созданием распределённой вычислительной системы, в которой функции сбора, накопления, контроля и обработки данных разделены между несколькими микро-, мини-ЭВМ, связанными с одной или сетью мощных ЭВМ. В соответствии с современными тенденциями в организации управления экспериментами была проведена модернизация созданной ранее системы сбора данных спектрометра БИС-2<sup>/1/</sup>.

Описанные в настоящей статье электронные модули ИР40-1 и ИР40-2 с соответствующим программным обеспечением позволили создать распределённую вычислительную систему на базе ЭВМ ЕС-1040, мини-ЭВМ ТРА-1001<sup>1</sup>, работавших ранее автономно, и графической системы со встроенной микро-ЭВМ Tektronix 4051<sup>/2/</sup>. Была использована и ранее применявшаяся<sup>/1/</sup>, и вновь созданная аппаратура<sup>/3/</sup>. Модули, помещённые в универсальный драйвер ветви (УДВ)<sup>/4/</sup>, обеспечивают:

- сопряжение УДВ с микропрограммным контроллером каналов (МКК)<sup>/5/</sup>;
- обмен данными между ЭВМ ЕС-1040 и ЭВМ ТРА-1001<sup>1</sup>;
- накопление данных с регистрирующей электроники в памяти ЭВМ ЕС-1040 под управлением программы на ЭВМ ТРА-1001<sup>1</sup>;
- преобразование и сжатие данных.

### Модуль ИР40-1

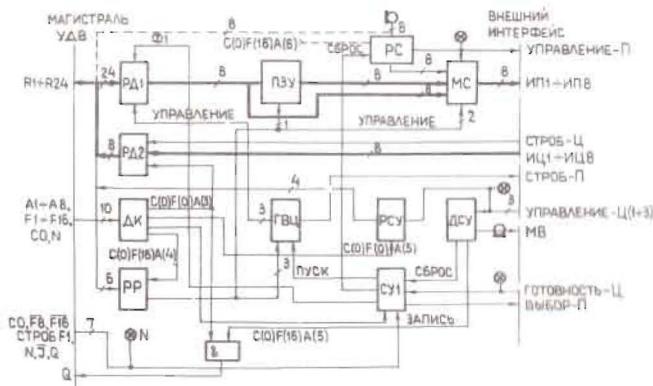
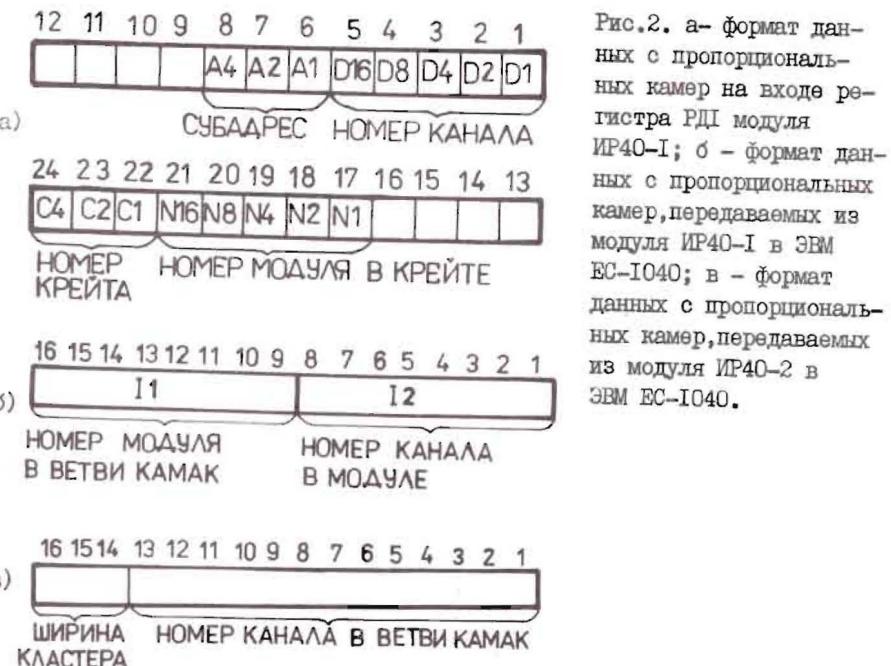


Рис.1. Структурная схема модуля ИР40-1. РД1, РД2 – регистры данных, РС – регистр состояния, ДК – дешифратор команд КАМАК, ГВЦ – генератор внутреннего цикла, РСУ – регистр сигналов управления, СУ – схема управления.

Модуль (см. рис.1) состоит из следующих узлов:

- 24-разрядный буферный регистр данных (РД1), запоминающий информацию с шин R1 + R24 магистрали УДВ, состоит из трёх 8-разрядных буферных регистров с тремя состояниями на выходе. В регистр РД1 заносится код номера сработавшего канала пропорциональных камер (ПК) (см. рис.2а);
- 8-разрядный буферный регистр данных (РД2) для передачи информации из ЭВМ ЕС-1040 в ТРА-1001;
- 8-разрядный регистр состояния (РС) для запоминания запросов на обслуживание регистрирующей электроники и периферийных устройств. Содержимое РС передаётся в ЭВМ ЕС-1040;
- программируемое запоминающее устройство (ПЗУ) для перекодирования информации с ПК (на выходе ПЗУ код номера канала имеет формат, приведённый на рис.2б). Номер сработавшего канала  $N = I_1 \cdot 32 + I_2$ ;
- 6-разрядный регистр режима (РР), заполняемый из управляющей ЭВМ по команде C(O)F(I6)A(4);
- мультиплексор (МС) коммутирует в линию связи с МКК информацию с выхода РД1, ПЗУ или РС в зависимости от сигналов на его входах управления;
- дешифратор команд (ДК) для управления модулем с магистралью УДВ;
- дешифратор сигналов управления (ДСУ) от ЭВМ ЕС-1040. В этом узле



- декодируются три сигнала: ЧТЕНИЕ, ЗАПИСЬ и СБРОС. Сигнал ЧТЕНИЕ выходит на переднюю панель, обозначается МВ и используется как запрет в схеме запуска установки на время передачи информации в ЭВМ ЕС-1040. Сигнал ЗАПИСЬ разрешает запись данных в ЭВМ ТРА-1001 из регистра РД2 по команде C(O)F(O)A(3) при обмене данными между ЭВМ ЕС-1040 и ТРА-1001. Сигнал СБРОС – сброс регистра РС;
- генератор внутреннего цикла (ГВЦ) запускается от схемы управления (см. ниже), вырабатывает сигналы длительностью 600 нс, стробирующие данные из регистра РД1 на общую 8-разрядную шину под управлением регистра РР, и сигналы СТРОБ-П длительностью 400 нс, сопровождающие информацию в линии связи с МКК;
- схема управления (СУ) обеспечивает подготовку модуля к работе, запускает генератор ГВЦ при готовности информации на магистрали УДВ к считыванию в ЭВМ ЕС-1040, вырабатывает сигнал Ф1 для стробирования регистра РД1;
- 4-разрядный регистр сигналов управления (РСУ) от МКК. Данные с регистра РСУ считаются в ЭВМ ТРА-1001 по команде C(O)F(O)A(5).

Связь модуля с МКК осуществляется через два разъёма на передней панели. Внешний интерфейс содержит 2 группы шин<sup>7/5</sup>. Первая используется

для передачи информации из ЭВМ ЕС-1040 в ТРА-1001 $\downarrow$ , вторая – для передачи информации из УДВ в ЭВМ ЕС-1040. Формат передачи данных – 1 байт. Первая группа представляет собой 14 скрученных пар к ЭВМ ЕС-1040, вторая – 12 скрученных пар к УДВ. Из них 9 пар в каждой группе отводятся под данные, остальные – под управляющие сигналы.

Для управления работой УДВ со стороны МКК используется 5 сигналов:

- ГОТОВНОСТЬ-Ц – сигнал общей готовности и установки модуля ИР40-1 в исходное состояние;
- СТРОБ-Ц – сигнал синхронизации передачи информации из МКК;
- УПРАВЛЕНИЕ-Ц(1 + 3) – сигналы передачи командной информации из МКК.

Описываемый модуль может вырабатывать 3 управляющих сигнала для МКК:

- ВЫБОР-П – сигнал подтверждения выбора модуля ИР40-1;
- СТРОБ-П – сигнал синхронизации передачи информации из модуля к МКК;
- УПРАВЛЕНИЕ-П – сигнал изменения состояния регистра РС. Сигналы СТРОБ-Ц и СТРОБ-П используются для стробирования информации на шинах ИД и ИП соответственно (см. рис.1).

Подготовка модуля к работе производится выбором его по команде С(0)F(17)A(0) как адресуемого модуля УДВ и установкой сигнала ГОТОВНОСТЬ-Ц от МКК. Ответной реакцией на этот сигнал является выработка модулем сигнала ВЫБОР-П в линию связи с МКК.

При обмене данными между УДВ и МКК режимы работы модуля ИР40-1 задаются из ЭВМ ЕС-1040 и ТРА-1001 $\downarrow$ . С поступлением внешнего сигнала регистр РС выдаёт сигнал изменения состояния УПРАВЛЕНИЕ-П в линию связи с МКК, содержимое РС считывается в ЭВМ ЕС-1040, инициируя её переход в режим ЧТЕНИЕ или ЗАПИСЬ. Эти режимы задаются модулю сигналами ЧТЕНИЕ и ЗАПИСЬ, которые формируются из управляющих сигналов УПРАВЛЕНИЕ-Ц(1 + 3) в ДСУ.

С магистрали УДВ модулю задаются режимы работы, определяющие длину передаваемого слова, номера байтов, считываемых из регистра РД1, способ передачи данных в ЭВМ ЕС-1040 (с кодированием или без кодирования). Считывание информации с регистрирующей электроники и передача её в ЭВМ ЕС-1040 осуществляется под управлением ЭВМ ТРА-1001 $\downarrow$ . Когда на магистрали УДВ появляется информация, подготовленная к чтению в ЭВМ ЕС-1040, в модуле вырабатывается сигнал

$$\Phi_1 = \text{СТРОБ ЦИКЛА}(\Phi_1) \overline{I} Q C(0)F(16)F(8).$$

По переднему фронту этого сигнала данные с магистрали УДВ заносятся в регистр РД1, а по заднему фронту запускается генератор ГВЦ, и содержимое регистра РД1 в соответствии с состоянием регистра РР побайтно выдаётся в линию связи с МКК. Максимальная скорость передачи данных по линии связи – 1,25 Мбайт/с.

Запись данных из ЭВМ ЕС-1040 в ТРА-1001 $\downarrow$  происходит следующим образом.

По сигналу СТРОБ-Ц информация из МКК заносится в РД2, а по команде С(0)F(0)A(3) передаётся в ЭВМ ТРА-1001 $\downarrow$ .

Модуль конструктивно выполнен в стандарте КАМАК на одной плате. Ширина модуля – 2М. Потребление модуля с шинами +6в – 1,2а.

### Модуль ИР40-2

Основным источником информации в установке БИС-2 являются пропорциональные камеры. В ЭВМ ЕС-1040 передаются только коды их сработавших каналов в виде 16-разрядного слова каждого. Ширина кластера в ПК составляет в среднем 1,5. Передача данных в ЭВМ в кластерном формате позволяет сжать информацию в 1,5 раза. Данные об одном событиичитываются в ЭВМ ЕС-1040 из массивами переменной длины, подсчёт которой производится программно. Установка счётчика байтов сокращает время работы программы.

Модуль ИР40-2 состоит из двух плат. На одной плате размещена описанная ранее схема, но в ней внесены некоторые изменения (см. рис.1):

- информация в регистр РС заносится с шин Р1 + Р8 магистрали УДВ по команде С(0)F(16)A(6);
- ПЗУ не используется, т.к. режим работы модуля с кодированием информации с ПК осуществлён на второй плате, на которой размещены схема счётчика байтов и схема преобразования данных с ПК в кластерный формат. Структурная схема этой части модуля приведена на рис.3 и состоит из следующих узлов:
- 16-разрядный буферный регистр данных (РД3), запоминающий информацию с шин Р1 + Р8, Р17 + Р24 магистрали УДВ;

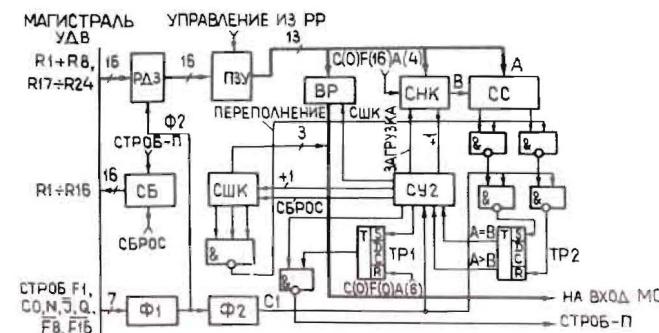


Рис.3. Структурная схема модуля ИР40-2. РД3 – регистр данных, ВР – выходной регистр, СНК – счётчик номера канала, СС – схема сравнения, СЧК – счётчик ширины кластера, СЧ2 – схема управления, Ф1 – формирователь сигнала Ф2, Ф2 – формирователь сигнала С1.

- I3-разрядный выходной буферный регистр(BР) с тремя состояниями на выходе, данные с которого по 8-разрядной шине побайтно поступают на МС(см.рис.1);
- I3-разрядный счётчик номера канала(СНК);
- 3-разрядный счётчик ширины кластера(СШК).Данные с него подаются в выходную шину регистра ВР(6 + 8 разряды).В формате слова, передаваемого в ЭВМ ЕС-1040,это I4 + I6 разряды(см.рис.2в);
- ПЗУ для перекодирования информации с ПК в формат,приведённый на рис.2в(I + I3 разряды);
- схема сравнения(СС) данных с выхода ПЗУ и выхода счётчика СНК;
- схема управления(СУ2),выдающая сигналы загрузки и добавления"I" в счётчик СНК,сигналы сброса и добавления "I" в счётчик СШК,сигнал управления СТРОБ-Д на регистр ВР и сигнал СТРОБ-П в линию связи с МКК;
- триггер ТР1,запрещающий выдачу I-го сигнала СТРОБ-П в линию связи с МКК;
- триггер ТР2,запоминающий значение выходов схемы СС в зависимости от состояния счётчика СШК;
- I6-разрядный счётчик байтов(СБ) для подсчёта массива данных,передаваемых в ЭВМ ЕС-1040.

Модуль ИР40-2 работает следующим образом.По переднему фронту сигнала Ф2=СТРОБ ЦИКЛА(F1)·I·Q·F(I6)·F(8)·(режим с кодированием) информация с шин R I + R 8,R 17 + R 24 магистрали УДВ записывается в регистр РД3.По сигналу С1 схема СУ2 выдаёт тактовые сигналы С2 и С3 (см.рис.4).По сигналу С2 вырабатываются сигналы С2(A>B) и С2(A=B), которые производят следующие действия:

- С2(A=B) – добавление "I" в счетчик СШК;

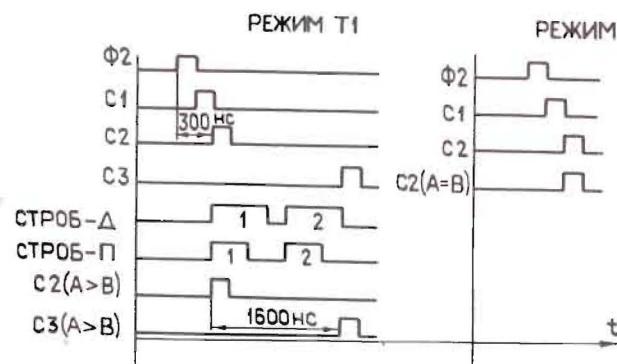


Рис.4. Временная диаграмма работы схемы преобразования кодов сработавших каналов пропорциональных камер из формата, приведённого на рис.2а, в кластерный формат (см.рис.2в).

- С2(A>B) – образование сигналов СТРОБ-П,запись данных в счётчик СШК с выхода ПЗУ.

По сигналу С3 вырабатывается сигнал С3(A>B),который добавляет "I" в счётчик СШК,сбрасывает счётчик СШК,записывает данные с выхода ПЗУ в регистр ВР,устанавливает триггер ТР1 в состояние,разрешающее выдачу сигнала СТРОБ-П в линию связи с МКК.

В исходном состоянии счётчик СШК сброшен по команде С(0)F(I6)A(4) а ТР1 – по команде С(0)F(0)A(6).

По сигналу Ф2 в регистр РД3 с магистрали УДВ записывается код I-го сработавшего канала ПК,в ПЗУ он перекодируется в двоичный код номера канала,который сравнивается схемой СС с данными на выходе счётчика СШК.Схема СС выдаёт сигнал А В,в схеме СУ2 вырабатываются сигналы С2(A>B) и С3(A>B),которые производят указанные ранее действия.На выходе счётчика СШК устанавливается код следующего канала ПК.Схема ожидает прихода следующего сработавшего канала ПК,при появлении которого она начинает работать в режиме Т1 или Т2(см.рис.4).

Если сработает канал ПК,отстоящий от предыдущего более чем на единицу,то работает режим Т1.Выдаются сигналы С2(A>B) и С3(A>B).Информация,занесённая ранее в регистр ВР,на время действия сигналов СТРОБ-Д появляется в линии связи с МКК,сопровождаемая сигналом СТРОБ-П,и передаётся в ЭВМ ЕС-1040.Сбрасывается счётчик СШК,на выходе счётчика СШК устанавливается код следующего канала ПК.

Если срабатывает соседний канал,то при сравнении его кода с кодом на выходе счётчика СШК выполняется режим Т2.Схема СУ2 выдаёт сигнал С2(A=B),который производит указанные ранее действия.

Счётчик СШК трёхразрядный.При его переполнении выполняется режим Т1.

Счётчик байтов подсчитывает сигналы СТРОБ-П,сопровождающие каждый байт,переданный в ЭВМ ЕС-1040.Данные с него считаются в ЭВМ ТРА - 10011 по команде С(0)F(0)A(6) в конце каждого массива данных.Счётчик байтов сбрасывается по команде С(0)F(0)A(6).

Устройство модуля не зависит от типа малой ЭВМ.Информация с ПК,поступающая в регистр РД3 модуля с магистрали УДВ,сжимается в 2,25 раза.

Конструктивно модуль ИР40-2 оформлен в виде модуля КАМАК двойной ширины.Потребление тока с шиной +6в – 2,2а.

В заключение авторы благодарят В.А.Арефьева,З.Гузика,Л.Г.Ефимова,В.Н.Садовникова за полезные обсуждения,Л.А.Рачкову за помощь в оформлении работы.

ЛИТЕРАТУРА

1. Айхнер Г. и др. ОИИИ, ИО-80-434, Дубна, 1980.
2. Tektronix products 1978.
3. Ефимов Л.Г. ОИИИ, ИО-81-571, Дубна, 1981.
4. Нгуен Фук, Смирнов В.А. ОИИИ, РИО-8712, Дубна, 1975.
5. Базылев С.Н. и др. ОИИИ, ИО-83-276, Дубна, 1983.

Гуськов Б.Н., Кириллов Д.А., Морозов А.Н. 13-85-499  
Интерфейсы универсального драйвера ветви с ЭВМ ЕС для организаций системы сбора данных бесфильмового спектрометра БИС-2

Описаны модули, созданные для организации распределенной вычислительной системы на базе ЭВМ ЕС-1040, ЭВМ ТРА-1001и, графической системы Текtronix-4051 и размещенные в универсальном драйвере ветви. Передача данных в ЭВМ ЕС-1040 производится побайтно с максимальной скоростью 1,25 Мбайт/с. Модули обеспечивают сжатие информации в 2,25 раза.

Работа выполнена в Лаборатории высоких энергий ОИЯИ.

Препринт Объединенного института ядерных исследований. Дубна 1985

Перевод О.С.Виноградовой

Guskov B.N., Kirillov D.A., Morosov A.N. 13-85-499  
Interfaces of Branch Universal Driver with ES Computer  
for Organization of Data Acquisition System of BIS-2 Filmless  
Spectrometer

Modules for organization of a distributed computing system fulfilled on the base of ES-1040, TRA-1001i computers, Tektronix-4051 graphic system are described. They are placed in the branch universal driver. Data are transmitted byte by byte to the ES-1040 computer with 1.25 Mbyte/s maximum speed. The modules provide 2.25 time data compression.

The investigation has been performed at the Laboratory of High Energies, JINR.

Рукопись поступила в издательский отдел  
1 июля 1985 года

Preprint of the Joint Institute for Nuclear Research. Dubna 1985