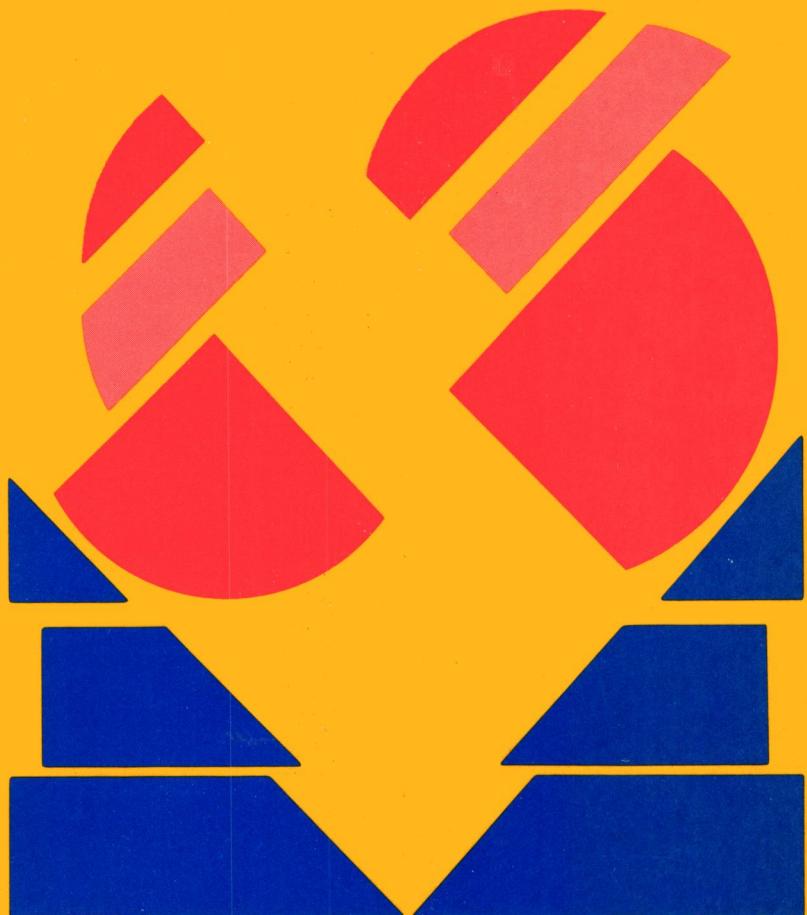


MIKROPROZESSOR INTERFACE TECHNIKEN



3. überarbeitete Ausgabe

RODNAY ZAKS
AUSTIN LESEA



AUSTIN LESEA
RODNAY ZAKS

MIKROPROZESSOR INTERFACE TECHNIKEN

3. überarbeitete Ausgabe



Wir bedanken uns bei folgenden Personen und Firmen für die wertvolle Information, Photographien, Programme und Schaltungen ihrer Produkte oder Projekte: Obwohl nicht alle Informationen, die uns zur Verfügung standen, verwendet werden konnte, möchten wir uns über die bereitwillige Zusammenarbeit bedanken:

Intel, Motorola, Persci (disks), Shugart (disks), Thomson-CSF (CRTC board), David Reinagel (Musik Synthesis), Rockwell, Data I/O (programmer), Prolog (programmer), Zilog, Hewlett-Packard (analyzers), Control Data (disks), North Star, Imsai, Altair (S 100 bus), Tarbell (cassette interface), Component Sales (keyboards), MOS Technology, Advanced Micro Devices, Fairchild, NEC, Western Digital, Dynabyte (RAM), National Semiconductor, Analog Devices, Lawrence Laboratory, University of California at Berkeley, Power-One (power supply), Fluke, Biomation (analyzer), Tredar (fault analysis).

Originalausgabe in Englisch.

Titel der englischen Ausgabe: **MICROPROCESSOR INTERFACING TECHNIQUES**.

Original copyright © 1977, 1978, 1979, 1981, Sybex Inc., Berkeley, USA.

Copyright für die deutschsprachige Ausgabe;

© 1979, 1980, Monika Nedela und MSB-Verlag, Markdorf

© 1981, Sybex-Verlag GmbH., Düsseldorf

© 1982, Sybex-Verlag GmbH., Düsseldorf

Deutsche Übersetzung: Bernd Pol

Technische Illustrationen: J. Trujillo Smith

Satz: Layoutsatz Böninghausen, Düsseldorf

Gesamtherstellung: Druckerei Hub. Hoch, Düsseldorf

ANMERKUNGEN

Der Verlag hat alle Sorgfalt walten lassen, um vollständige und akkurate Informationen zu publizieren. SYBEX-Verlag GmbH. übernimmt keine Verantwortung für die Nutzung dieser Informationen, auch nicht für die Verletzung von Patent-, Lizenz- und anderen Rechten Dritter, die daraus resultieren. Es ist keine Lizenz von Herstellern erteilt worden und es sei insbesondere darauf hingewiesen, daß Hersteller ihre Schaltpläne ändern, ohne die breite Öffentlichkeit zu unterrichten. Technische Charakteristika und Preise können einem rapidem Wechsel ausgesetzt sein. Für die neuesten technischen Daten ist es daher empfohlen, die Angaben der Hersteller zur Hand zu nehmen.

ISBN 3-88745-012-4

1. Auflage 1970
2. Auflage 1980
3. Auflage 1981
4. Auflage 1982
5. Auflage 1983

Alle deutschsprachigen Rechte vorbehalten. Kein Teil des Werkes darf in irgendeiner Form (Druck, Fotokopie, Mikrofilm oder einem anderen Verfahren) ohne schriftliche Genehmigung des Verlages reproduziert oder unter Verwendung elektronischer Systeme verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

Printed in Germany

Copyright © 1982, SYBEX-Verlag GmbH., Düsseldorf.

INHALT

I. Einführung	7
Konzept, die beschriebenen Techniken, Einführung in Bus-Strukturen, Einzelheiten über den Bus.	
II. Aufbau der Zentraleinheit	17
Einführung, Der 8080, Der 6800, Der Z-80, Dynamische Speicher, Der 8085	
III. Grundlegende Ein/Ausgabe Techniken	47
Parallele, Serielle LSI-Interface Bausteine für 8080-, 6800-Systeme, Unterbrechungssteuerung, Direkter Speicherzugriff, Nützliche Schaltungen.	
IV. Anschluß von Peripherie-Einheiten	89
Tastaturen, LED-Anzeigen, Teletype, Lochstreifenleser, Schrittmotoren, Magnetischer Kreditkartenleser, Kassetteninterface für KIM-1, Kansas-City-Standard, Tarbell-Interface, Anschluß eines Bildschirmgerätes, Einchipsteuerungen (CRTC's), Intelligentes Sichtgerät, Anschluß von Floppy Disk Speichern, Disketten Interface, Musiksynthesizer, Auffrischen Dynamischer RAMs.	
V. Analog/Digital und Digital/Analog Wandler	243
Einleitung, Prinzip eines D/A Wandlers, Ein ausgeführter D/A Wandler, Produkte, Abtastung, Das Abtasttheorem, A/D Wandlung durch schrittweise Annäherung, Einbezug eines Mikroprozessors, Eingangsspannungen, Integration, Direkter Vergleich, Typische Bausteine, Anschluß des D/A Wandlers, Beispiele D/A und A/D, Mehr Kanäle-Techniken zur Auflösungsverbesserung.	
VI. Standards und Techniken zur Buserstellung	295
Einführung, Parallel: S-100, Systembus 6800, IEEE-488 (IEC-BUS) (mit Beispiel), CAMAC, Serielle Standards: EIA-RS232C, RS422 und 423, Synchroner Datenverkehr, Parität, Cyclic Redundancy, Ein S-100 Interface Beispiel, Stromversorgungen.	
VII. Der Multiplexer - Eine Fallstudie	345
Einführung, Eigenschaften, Aufbau, Software, CPU und PROM-Modulen, RAM-Modulen, USART-Karte, Interface zum Zentralrechner.	

VIII. Testen	367
Einführung, Was funktioniert nicht?, Bauteilefehler, Software, Störspannungen, Geräte zur Fehlersuche: Multimeter, Logiktester, Oszilloskop, Logikanalysatoren, Selbstdiagnose, Simulation und Emulation, Inbetriebnahme, Fallstudie: Das eine Bit unter 16.384!	
IX. Entwicklungsrichtungen	403
Technologische Entwicklung, Plastiksoftware.	
Anhang A	406
Microprocessor Hersteller.	
Anhang B	408
S-100 Hersteller.	
Anhang C	414
Umwandlungstabelle: Dezimal/Binär/Hexadezimal/Oktal.	
Anhang D	415
RS232C Signale.	
Anhang E	416
IEEE-488 (IEC-BUS) Signale	
Anhang F	417
Abkürzungen aus der Computertechnik.	
Inhaltsregister	421

Vorwort

Von je her wurde die Verbindung von Computern mit der Außenwelt als eine besondere Kunst angesehen, als die Kunst, die zur Steuerung einer Vielzahl peripherer Geräte und deren Anschluß an den Hauptprozessor benötigte Elektronik, die Interfaces, zu entwerfen und zu bauen.

Seit 1976 Mikroprozessoren und zugehörige hochintegrierte Schaltungen in LSI-Technik eingeführt wurden, ist die Konstruktion von Interfaces für Mikroprozessoren keine besondere Kunst mehr. Es geht jetzt nur noch um die Anwendung einiger Techniken, ja in manchen Fällen nur noch einiger Bauteile. Das vorliegende Buch stellt die Techniken und Bauteile vor, die zum Erstellen eines vollständigen Systems benötigt werden: alles von der Zentraleinheit bis zum voll ausgebauten System mit allen üblichen Peripherieeinheiten, die von der Tastatur bis zum Floppy-Disk-Speicher reichen. Kapitel zwei und drei sind für denjenigen Entwickler gedacht, der noch keine Erfahrung im Entwurf von Grundsystemen hat. Kapitel zwei beschreibt anhand der populären Mikroprozessoren 8080 und 8085 von Intel bzw. 6800 von Motorola die Konstruktion einer Zentraleinheit (CPU). Kapitel drei behandelt eine Reihe von Ein/Ausgabetechniken, wie sie zum Verkehr mit der Außenwelt benötigt werden. Außerdem enthält es einen Überblick über die zur Anwendung dieser Techniken vorhandenen integrierten Schaltkreise.

Kapitel 4 ist wesentlich: Hier wird die Zentraleinheit auf Mikroprozessorbasis nacheinander mit jeder wichtigen Peripherieeinheit verbunden: Tastatur, LED, Fernschreiber (TTY), Floppy-Disk, Bildschirmgerät, Kassettenrekorder.

Die folgenden Kapitel konzentrieren sich dann auf einige besondere Probleme mit Interfaces und den dazugehörigen Techniken. In Kapitel fünf wird dazu der Entwurf von in industriellen Anwendungen benötigten Analog/Digitalumsetzern behandelt, in Kapitel sechs der Verkehr mit der Außenwelt (Busstrukturen, einschließlich des S-100- und anderer Standards).

Kapitel sieben bringt einen detaillierten Beispielfall, der die Interfaceprobleme aus den vorangegangenen Kapiteln behandelt: den Entwurf eines 32-Kanal-Multiplexers.

Kapitel acht schließlich stellt die grundlegenden Techniken und Hilfsmittel zur Fehlersuche in Mikroprozessorsystemen vor.

Das vorliegende Buch setzt ein Verständnis der Grundlagen von Mikroprozessorsystemen voraus, etwa auf der Ebene, die mit dem Buch „From Chips to Systems: An Introduction to microprocessing“ von Rodnay Zaks, (Sybex, Nummer C 201) erreicht werden kann. Dieses Buch wird im Spät-Herbst 1982 auch als deutschsprachige Ausgabe erscheinen.

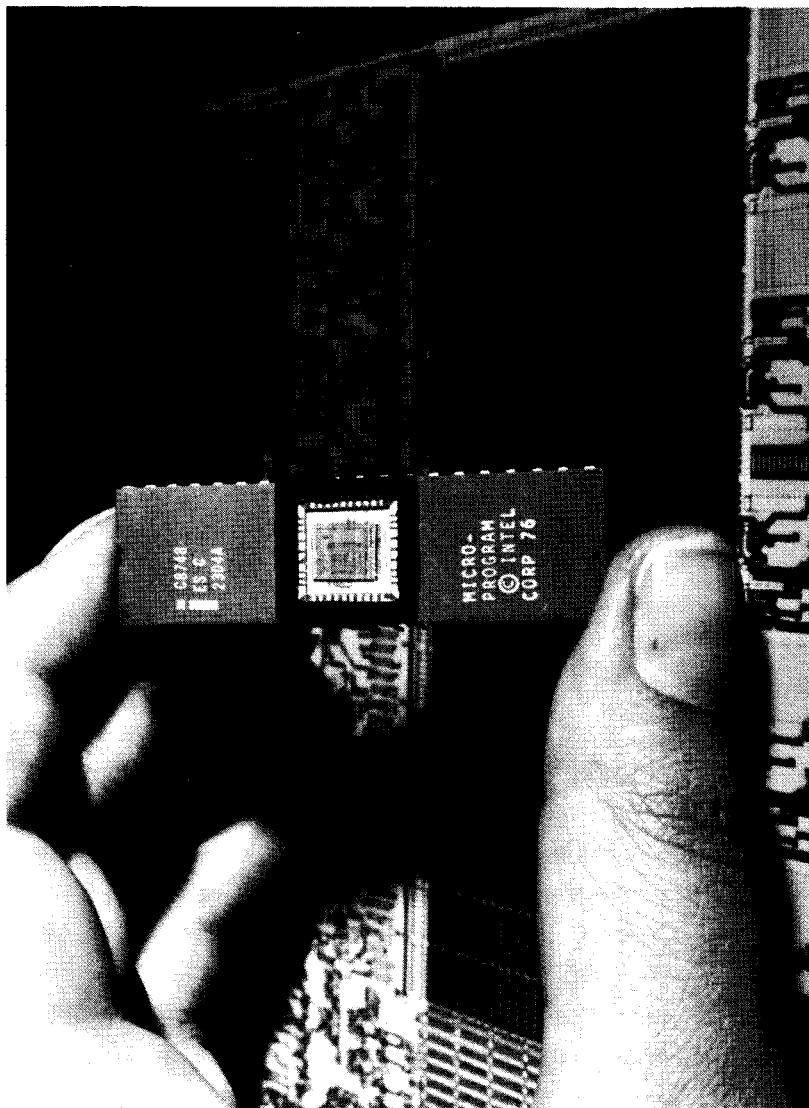


Bild 1-0: INTEL 8748

KAPITEL 1

EINFÜHRUNG

Gegenstand

Dieses Buch soll eine vollständige Übersicht über die Techniken bieten, die zur Verbindung von Mikroprozessoren mit der Außenwelt benötigt werden. Anhand der jetzt erhältlichen hochintegrierten LSI-Schaltungen, die den größten Teil der früher benötigten Techniken nun in Hardware konzentriert zur Verfügung stellen, soll gezeigt werden, daß die Konstruktion von Interfaces einfach geworden ist.

Vom Kunstwerk zum Handwerk

Früher bestand das Verbinden von Mikroprozessoren mit der Umwelt im kunstvollen Entwurf ganzer Karten voll mit komplexer Logik zur Steuerung des Datenverkehrs und zur Synchronisierung der für den Verkehr des Mikroprozessors mit den externen Einheiten nötigen Signale. Schon der Prozessor selbst benötigte eine oder mehrere mit Logikbausteinen vollgepackte Karten. Jede Ein/Ausgabeeinheit erforderte zusätzlich noch eine oder mehrere derartige Karten. In der Mehrzahl aller Fälle sind diese Mehrkartensysteme überholt. Großintegration von Schaltungen (LSI, Large Scale Integration) hat bis zur Herstellung von vollständigen (oder fast vollständigen) Zentraleinheiten (CPUs) auf *einem einzigen Chip* geführt. Im Gegenzug hat der durch Mikroprozessoren entstandene Markt notwendigerweise dazu geführt, daß die Hersteller von Mikroprozessoren auch die benötigten Zusatzeinheiten anbieten mußten. So ist der größte Teil der für die Erstellung eines vollständigen Systems benötigten Schaltkarten auf einige wenige LSI-Chips zusammengeschrumpft. Seit 1976 gibt es sogar Chips, die ohne Zusatz ganze Peripherie-Einheiten zu steuern vermögen. Mit ihnen ist für den Entwurf von Interfaces der gleiche Stand erreicht, wie er für den CPU-Entwurf durch Mikroprozessoren geschaffen wurde. Eine vollständige Interfacekarte oder doch zumindest der größte Teil davon ist heute auf einige wenige LSI-Schaltungen reduziert. Genau wie im Fall der Mikroprozessoren mußte dafür allerdings der Preis gezahlt werden, daß die Architektur im Innern des LSI-Chips unveränderlich festgelegt ist.

Man kann jetzt ein vollständiges Mikrocomputersystem einschließlich der Interfaces mit einer kleinen Zahl an LSI-Bausteinen aufbauen. *Sollten Sie daher immer noch Ihre Interfaces auf einer oder mehreren Karten voller Logikbausteine aufbauen, so ist Ihr Entwurf mit hoher Wahrscheinlichkeit überholt!*

Die Interfacechips für Mikroprozessoren haben ihre volle Reife allerdings noch nicht erreicht. Sie sind noch immer „dumm“. Mit anderen Worten: Sie können nur einige wenige Befehle ausführen. Betrachtet man jedoch die sehr geringen Kosten für Prozessorelemente, so kann vorausgesagt werden, daß in nicht allzu ferner Zukunft die meisten Interfacechips vollständig programmierbar sein werden. Sie

werden zu „intelligenten“ Interfaces werden.

Obwohl dieser Stand der Technik zur Zeit noch nicht erreicht ist, werden doch alle in diesem Buch vorgestellten Techniken ihre Gültigkeit auch in der Zukunft im wesentlichen bewahren. Es gibt immer eine gegenseitige Abhängigkeit von Soft- und Hardware bei der Lösung eines Problems. Deren Beziehungen zueinander verschieben sich mit der Einführung eines neuen Bauteils nicht anders als bei jedem neuen Systementwurf auch.

Hardware/Software-Beziehungen

Wir werden ausführliche Techniken zur Lösung aller üblichen Interfaceprobleme vorstellen. Wie beim Entwurf von Computern überall, so können diese Techniken entweder durch *Hardware* (durch Bauteile) oder durch *Software* (durch Programme) oder aber durch eine Kombination beider angewendet werden. Es ist jedesmal Aufgabe des Entwicklers eines Systems, einen brauchbaren Kompromiß zwischen der Leistungsfähigkeit von Hardwarebausteinen und der kleineren Bauteilzahl bei einer Problemlösung mittels Software zu finden. Wir werden Beispiele für beides bringen.

Das Standardsystem

Im gesamten Buch werden wir uns auf einen „Standardmikroprozessor“ beziehen. Dieser „Standardprozessor“ ist heute ein 8-Bit-Mikroprozessor, z.B. der 8080 und 8085 von Intel, der Z-80 von Zilog, der 6800 von Motorola, der 2650 von Signetics usw. Zur Norm wurde der 8-Bit-Mikroprozessor wegen der Beschränkung der Anschlußzahl bei den Dual-In-Line-Gehäusen (DIPs). Der Grund dafür ist einfach: Aufgrund wirtschaftlicher Überlegungen ist die Zahl der Anschlüsse auf 40 (oder 42) beschränkt. Industrielle Tester zur Prüfung von Bauelementen mit mehr als 40 Anschlüssen gibt es entweder gar nicht, oder sie verursachen immense Kosten. Alle Standardtester verarbeiten maximal 40 oder 42 Anschlüsse. Zusätzlich steigen die Kosten für Gehäuse mit mehr als 40 Anschlüssen rasch an.

- Da der MOS-LSI-Herstellungsprozeß nur beschränkte Funktionsdichte gestattet, ist es zur Zeit noch nicht möglich, den gesamten Speicher und außerdem noch die benötigten Ein/Ausgabeeinheiten mit auf dem Mikroprozessorchip unterzubringen. In einem Standardsystem befindet sich der Mikroprozessor selbst (abgekürzt MPU, Microprocessing Unit) und möglicherweise der Taktgenerator auf einem einzigen Chip. Die Speicher, Nur-Lese-Speicher ROM (Read Only Memory) und Schreib/Lese-Speicher RAM (Random Access Memory) befinden sich außerhalb davon. Da die Speicher- und E/A-Einheiten außerhalb des Mikroprozessors liegen, muß ein Auswahlmechanismus zur Addressierung der Bauteile vorgesehen werden: Der Mikroprozessor muß über einen *Adreßbus* verfügen. Die Standardbreite eines solchen Adreßbusses beträgt 16 Bit, was die Adressierung von 64 K Stellen erlaubt (dabei ist $1\text{ K} = 2^{10} = 1024$, d.h. $2^{16} = 2^6 \cdot 2^{10} = 64 \cdot 1024 = 64\text{ K}$). Ein 8-Bit-Mikroprozessor verarbeitet gleichzeitig Daten in einem Umfang von 8 Bit.

Er muß daher mit einem 8 Bit breiten *Datenbus* versehen werden. Das erfordert weitere 8 Anschlüsse.

Mindestens zwei Anschlüsse sind zur *Stromversorgung* vorzusehen, zwei weitere zum Anschluß eines externen *Quarzes* oder *Taktgenerators*. Schließlich müssen 10 bis 12 Anschlüsse zur Koordinierung des Datenverkehrs im System vorgesehen werden (*Steuerbus*). Damit werden insgesamt 40 Anschlüsse benötigt: kein Anschluß bleibt ungenutzt.

Wegen dieser Beschränkung der Anschlußzahl kann ein 16-Bit-Mikroprozessor nicht gleichzeitig einen 16-Bit breiten Adreß- und einen 16-Bit breiten Datenbus erhalten. Einer der beiden muß *gemultiplext* (d.h. zeitlich mit dem anderen auf den gleichen Leitungen ganz oder zum Teil abgewechselt) werden. Dies führt jedoch zu langsamere Operation, sowie zur Notwendigkeit, externe Bausteine zum Multiplexen und Demultiplexen der Busse bereitzustellen.

Es kann jedoch angenommen werden, daß mit Fortschreiten des Integrationsprozesses bald ein neuer Standardmikroprozessor, der *16-Bit-Einchipmikrocomputer* eingeführt werden wird. Ein Einchipmikrocomputer ist ein Mikroprozessor einschließlich Taktgenerator und Speicher (ROM und RAM) auf einem einzigen Chip. Da der Speicher unmittelbar auf dem Chip sitzt, muß nicht länger ein externer Adreßbus bereitgestellt werden. Damit werden 16 Anschlüsse frei. In einem solchen System hat man dann *mindestens 24 Leitungen zum Datenverkehr* zur Verfügung. Diese sind dann allgemeine Ein/Ausgabeleitungen. Der Nachteil der derzeitigen Einchipmikrocomputer liegt darin, daß die Größe des unmittelbar auf dem Chip mit unterbringbaren Speichers begrenzt ist. Zur Zeit liegt die Grenze bei 2048 Worten im ROM- und 512 Worten im RAM-Bereich. Externen Speicher hinzuzufügen erfordert kompliziertes Multiplexen und Demultiplexen und lohnt sich in der Regel nicht. Wenn man jedoch in nicht allzu ferner Zukunft ein System mit deutlich größerem Speicherbereich herstellen kann, so ist abzusehen, daß es zum nächsten Standardentwurf werden wird.

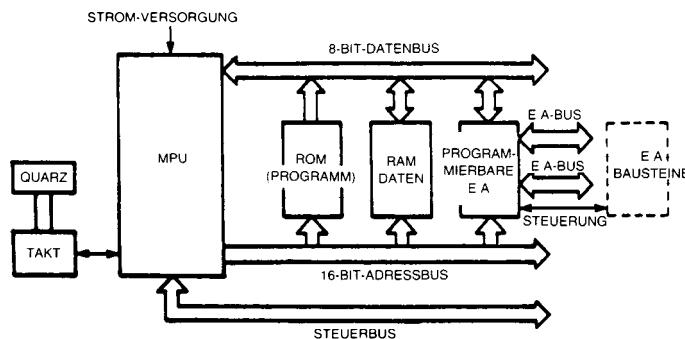


Bild 1-1: Mikroprozessorstandardsystem

Zur Zeit jedoch ist der 8-Bit-Mikroprozessor allgemein der Standardbaustein für leistungsfähige und flexible Anwendungen und wird auch als solcher bezeichnet. Wir

werden uns im folgenden auf solche 8-Bit-Standardssysteme beschränken. Es gibt jedoch auch Entwürfe mit 4 und mit 16 Bit. Für sie lassen sich die im folgenden besprochenen Prinzipien ohne weiteres mitverwenden. In Bild 1-1 ist die prinzipielle Architektur eines damit aufgebauten Standardssystems wiedergegeben. Der mit MPU bezeichnete Mikroprozessor selbst ist auf der linken Zeichnungshälfte. Bis 1976 mußte bei den meisten Standardssystemen der Taktgenerator außerhalb der MPU aufgebaut werden. Er steht in der Zeichnung ganz links. Seit 1976 kann man ihn mit auf dem Mikroprozessorchip unterbringen, weshalb alle neueren Produkte keinen derartigen externen Takt mehr benötigen. Auf alle Fälle jedoch brauchen sie einen externen *Quarz* oder ein sonstiges frequenzbestimmendes Glied. Ein solcher Quarz ist hier an den Taktgenerator angeschlossen.

Ein Mikroprozessor benötigt *drei Busse*:

Den bidirektionalen 8-Bit breiten *Datenbus* (ausgelegt in Tri-State-Logik [d.h. mit der Möglichkeit, die Busleitungen auf hohe Impedanz [den „dritten Zustand“] zu schalten]), um einen unmittelbaren Speicherzugriff (DMA, Direct Memory Access) über einen speziellen Steuerbaustein (DMAC, Direct Memory Access Controller) zu gewährleisten).

Einen 16-Bit breiten unidirektionalen *Adreßbus*, der innerhalb des Mikroprozessors an die verschiedenen Adreßzeiger, speziell den Programmzähler (PC, Program Counter) geschaltet wird. Der Adreßbus ist zur Verwendung eines DMA ebenfalls in Tri-State-Logik ausgelegt.

Schließlich ist noch ein aus 10 bis 12 Leitungen bestehender *Steuerbus* notwendig, der die verschiedenen Synchronisationssignale von und für den Mikroprozessor trägt. Steuerleitungen müssen nicht unbedingt in Tri-State-Logik ausgelegt sein. Alle gebräuchlichen Systemkomponenten sind unmittelbar an diese drei Busse angeschlossen. In der Zeichnung sind die drei grundlegenden von ihnen dargestellt. Es sind: das ROM, das RAM und das PIO. Das ROM (Read Only Memory) ist ein Nur-Lese-Speicher. In ihm stehen die *Programme*. Das RAM (Random Access Memory) ist ein in MOS-Technologie ausgeführter Schreib/Lese-Speicher, der die *Daten* enthält. Das PIO (Programmable Input/Output) ist ein programmierbarer Ein/Ausgabebaustein, der den Datenbus auf zwei oder mehr Ein/Ausgabetore schaltet.

Auf ihn wird in Kapitel drei näher eingegangen werden. Die E/A-Tore können unmittelbar an E/A-Einheiten oder an Steuerbausteine (device controllers) angeschlossen werden. In einigen Fällen jedoch ist es notwendig, besondere Interfaces zur Anpassung dazwischenzuschalten.

Die Interfaceschaltungen bzw. *Interfacechips*, die man zum Verkehr dieses Grundsystems mit den gegebenen peripheren E/A-Einheiten benötigt, werden an diese Busse angeschlossen, seien es die unmittelbar zum Mikroprozessor führenden oder die vom PIO oder anderen Chips ausgehenden.

Die *Interfacetechniken* sind damit gerade die zum Anschluß dieses Grundsystems an die verschiedenen Ein/Ausgabeeinheiten benötigten Techniken. Diese Interfacetechniken sind sich für verschiedene Mikroprozessorsysteme im wesentlichen gleich. Sie werden ausführlich in Kapitel drei, vier und fünf beschrieben. Auf der

Ebene des Mikroprozessors selbst ist das benötigte logische und elektrische Interface einfach. Alle Standardmikroprozessoren haben im wesentlichen den gleichen Daten- und den gleichen Adreßbus. Der grundlegende Unterschied liegt im *Steuerbus*. Die speziellen Eigenheiten eines jeden Steuerbusses verursachen die Inkompatibilität zwischen den verschiedenen Mikroprozessoren. Als Beispiel für die grundlegenden Gemeinsamkeiten und Verschiedenheiten verschiedener Mikroprozessorsysteme sind die Interfaceanschlüsse für die Prozessoren 8080, 8085, Z-80, 6800 und 6502 in Bild 1-2 aufgeführt.

Der Anschluß von E/A-Einheiten erfordert das Verständnis zweier grundlegender Techniken:

Bild 1-2: Vergleich der Prozessorsignale

1. Der Aufbau einer vollständigen Zentraleinheit (CPU) mit Mikroprozessoren. Dieser Punkt wird in Kapitel zwei behandelt.
2. Die grundlegenden Ein/Ausgabetechniken, die zum Verkehr zwischen Mikroprozessor und Außenwelt benötigt werden. Dies wird in Kapitel drei angesprochen.

Steuersignale bei Mikroprozessoren

Wir haben gezeigt, daß von der üblichen MPU drei Busse ausgehen: der bidirektionale 8-Bit-Datenbus, dessen Breite von dem jeweiligen Mikroprozessor abhängt. Der Datenbus ist der gleiche bei allen Mikroprozessoren. Er ist ein üblicherweise in Tri-State-Logik erstellter bidirektonaler Bus von 8 Bit Breite. Entsprechend ist der Adreßbus ein üblicherweise 16, manchmal auch nur 15-Bit breiter unidirektonaler Bus, der zur Anwahl einer außerhalb der MPU befindlichen Einheit dient. Einzelheiten zur Verwendung und zum Anschluß von Adreß- und Datenbus werden im nächsten Kapitel gebracht. Er trägt die Steuersignale („Interfacesignale“) des Mikroprozessors.

Der Steuerbus vollzieht vier grundlegende Funktionen:

1. Synchronisation der Speicheroperationen,
2. Synchronisation der Ein/Ausgabeoperationen,
3. Steuerung der MPU-Unterbrechungen (Interrupts) und DMA,
4. Hilfsfunktionen wie Taktversorgung und Rücksetzsignale (reset).

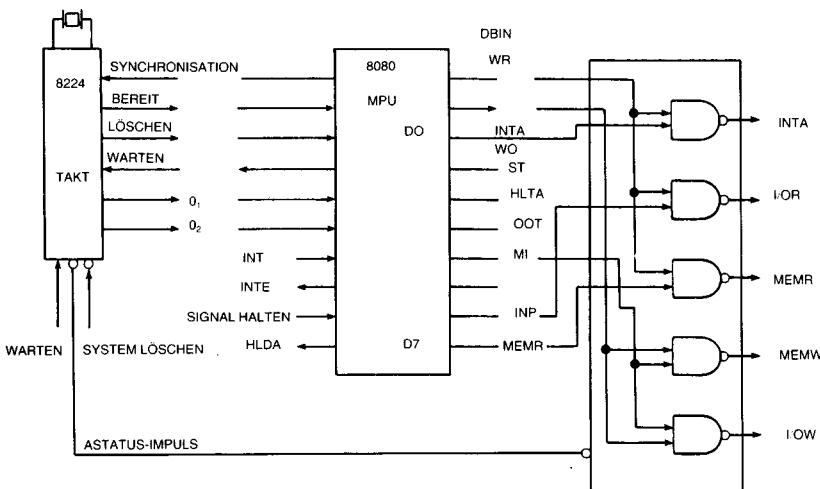


Bild 1-3: Steuersignale beim 8080

Die Synchronisation von Speicher- und E/A-Funktionen verläuft im wesentlichen gleich. Es wird ein Quittungsbetrieb (hand shake procedure) durchgeführt. Wird eine „Lese“-Operation („read“) durchgeführt, so gibt ein „Bereit“-Status oder -Signal („ready“) an, daß die Daten verfügbar sind. Diese werden dann vom Datenbus übernommen. Manche E/A-Einheiten erzeugen ein besonderes „Bestätigungs“-Signal („acknowledge“), mit dem der Empfang der Daten gemeldet wird. Bei „Schreib“-Operationen („write“) wird die Verfügbarkeit der externen Einheit durch ein besonderes Statusbit oder -signal überprüft und danach die Daten auf den Datenbus gegeben. Hier kann ebenfalls ein „Bestätigungs“-Signal von der empfangenen Einheit zur Anzeige der Datenübernahme abgegeben werden.

Das Erzeugen oder Nicht-Erzeugen einer „Bestätigung“ ist kennzeichnend, ob synchrone oder asynchrone Prozesse verwendet werden. Bei einem synchronen Prozeß finden alle Ereignisse in einem genau festgelegten Zeitintervall statt. In diesem Fall wird keine Bestätigung benötigt. Arbeitet das System dagegen asynchron, muß eine Bestätigung erzeugt werden. Die Entscheidung, ob die Kommunikation synchron oder asynchron verlaufen soll, ist eine der Voraussetzungen für den Entwurf des Steuerbusses. Ein synchroner Entwurf bietet höhere Geschwindigkeit und fordert weniger Steuerleitungen. Allerdings müssen die externen Einheiten dann den Geschwindigkeitsanforderungen genügen. Ein asynchroner Entwurf erfordert zusätzlich eine Bestätigungsleitung und etwas mehr Logikaufwand, erlaubt aber die Verwendung von Komponenten mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten im selben System.

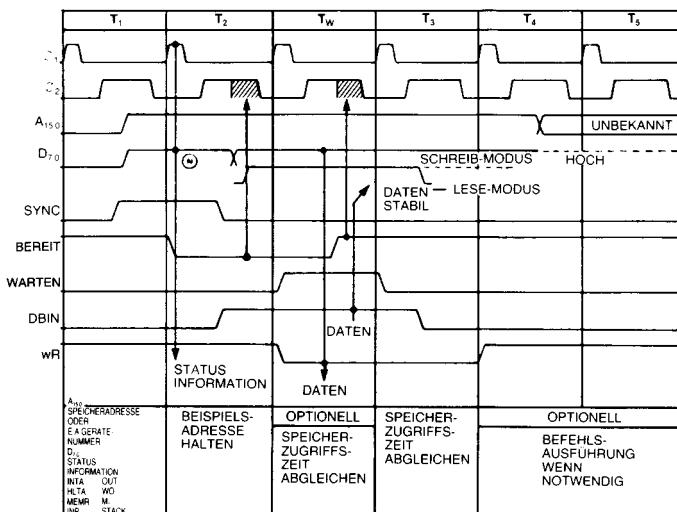


Bild 1-4: Befehlszyklus beim 8080

Zur Illustration sind in Bild 1-3 die Steuersignale beim 8080 und in Bild 1-4 und 1-5 die zugehörigen Zeitbeziehungen auf dem Bus wiedergegeben. Zum Vergleich ist die Buskonstruktion des 6800 in Bild 1-6 und 1-7 dargestellt. Diese Busse werden in Kapitel 2 erklärt. Kapitel sechs erweitert die Untersuchung von Busstrukturen und beschreibt einige der heute üblichen Standardbusse.

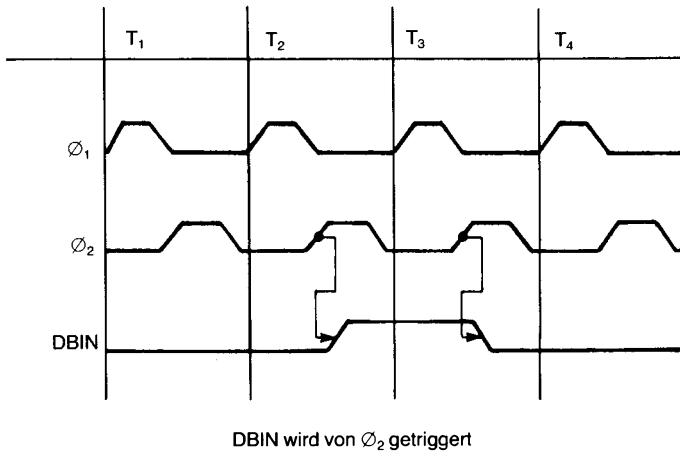


Bild 1-5: Zeitbeziehungen für DBIN

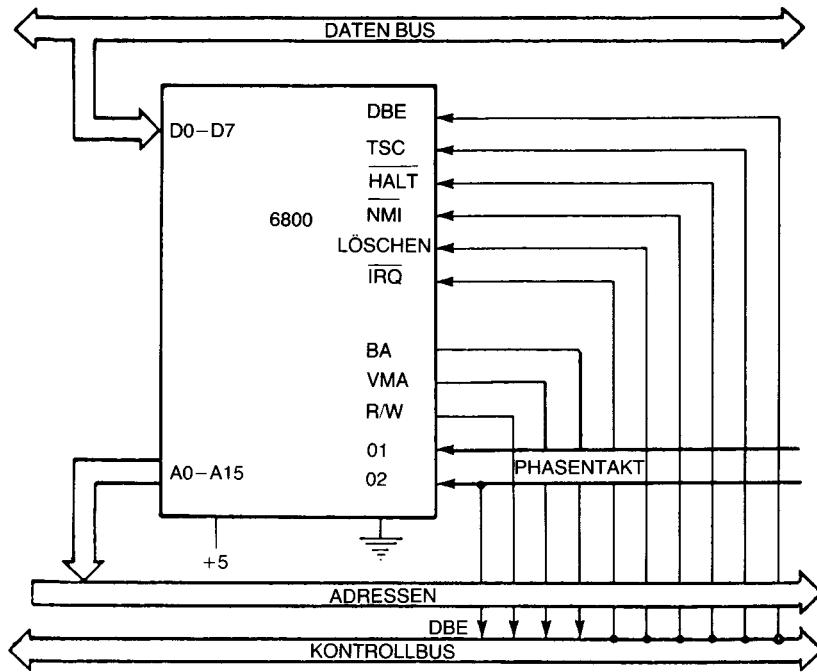


Bild 1-6: Bussignale beim 6800

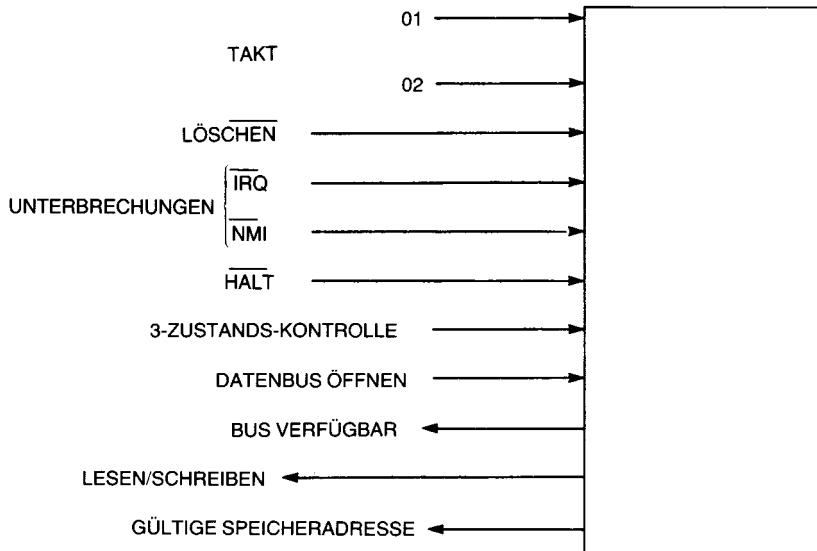


Bild 1-7: Ausschnitt: Steuerausgänge beim 6800

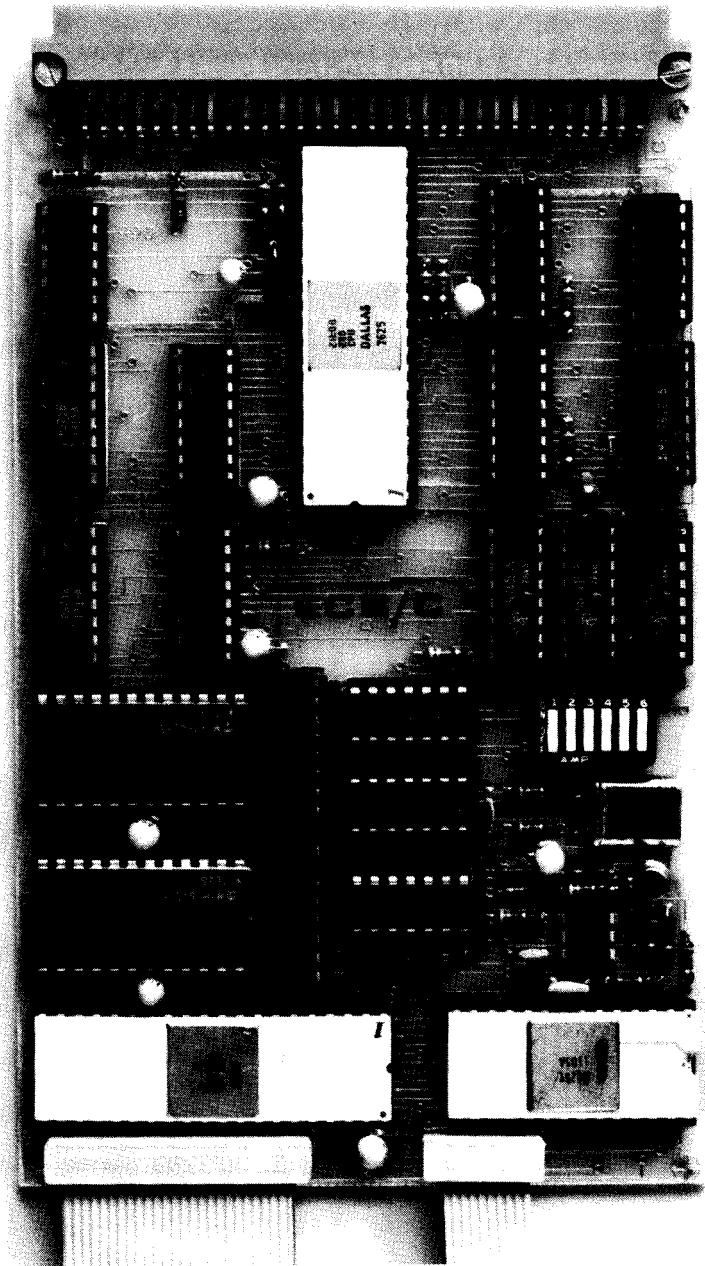


Bild 2-0: CPU-Karte mit Z-80

KAPITEL 2

AUFBAU DER ZENTRALEINHEIT

Einführung

Das Herz eines jeden Mikroprozessorsystems ist die *Zentraleinheit* (CPU, Central Processing Unit). Eine CPU umfaßt den Mikroprozessor und alle zusätzlich benötigten Komponenten. In einer typischen Zentraleinheit sind Speicher, Puffer, Dekodierer und Takttreiber enthalten. Viele dieser Funktionen sind mittlerweile auf demselben Chip wie der Prozessor integriert. Seit 1976 gibt es sogar Einchipmikrocomputer. Trotz deren Verfügbarkeit ist der Herstellungsprozeß integrierter Schaltungen einige Beschränkungen unterworfen. Drei grundlegende Grenzen sind der gegenwärtigen LSI-Technologie gezogen: die *Ausbeute* beschränkt die Zahl an Transistoren auf einem Chip, die *Gehäusegröße* beschränkt die Zahl der verfügbaren Anschlüsse, und das *Substratmaterial* verhindert die Integration einiger Einheiten.

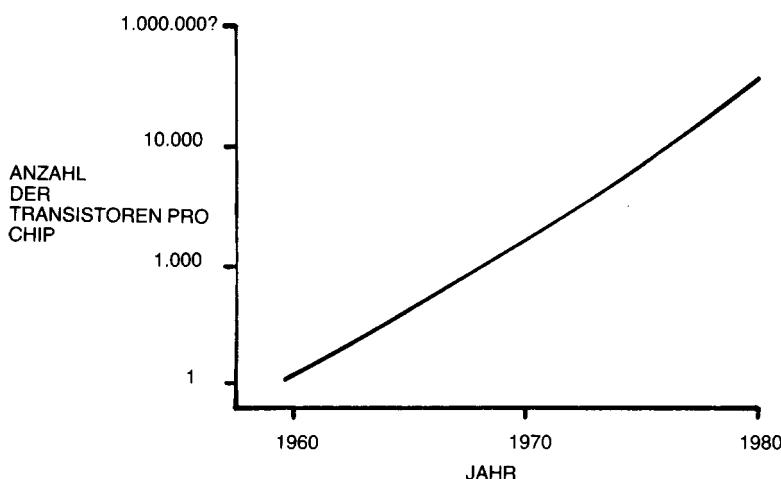


Bild 2-1: Beziehung zwischen Integrationsdichte und Zeit

Zu Anfang wurde nur ein Transistor auf einem Chip untergebracht. Später erschienen Transistorpaare für Differenzverstärker und einfache Logikgatter. Die gegenwärtige Technologie gestattet die Integration von bis zu 100.000 Einheiten auf einem Chip. Die Beziehung zwischen Integrationsdichte und Zeit ist in Bild 2-1 wiedergegeben. Dabei blieb ein Faktor über die Jahre hin konstant: Prozeßfehler beschränkten die maximale Chipgröße. Die *Ausbeute* ist bei kleinen Chips größer. (Unter Ausbeute wird die Zahl der funktionsfähigen Systeme pro Produktionseinheit [Wafer =

Scheibe) verstanden.) Die Chipgröße bestimmt beim Entwurf eines jeden LSI-Chips wesentlich die Kosten der fertigen Einheit. Das Verhältnis zwischen Ausbeute und Chipgröße zeigt Bild 2-2. Die Ausbeute steigt außerdem mit wachsender Produktionserfahrung – man nennt dies die „Lernkurve“: die Kosten sinken bei wachsenden Stückzahlen, da die Ausbeute verbessert werden konnte.

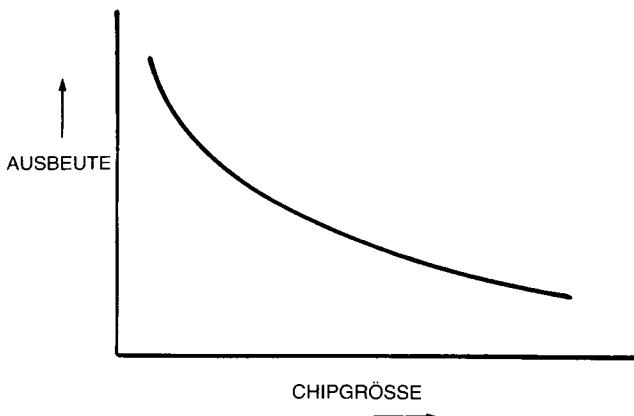


Bild 2-2: Verhältnis zwischen Ausbeute und Chipgröße

Ein weniger ins Auge fallender Faktor ist die *Gehäusegröße* der LSI-Schaltungen. Zur Zeit können die Testgeräte keine Gehäuse mit mehr als 40 Anschlüssen handhaben. Diese Beschränkung mag bei zukünftigen Testsystemen aufgehoben werden, zur Zeit jedoch kann die Beschränkung der Anschlußzahl den Gebrauch von Multiplextechniken erfordern: Der Datenbus wird so z.B. gleichzeitig zur Übertragung von *Adressen oder Steuerinformation* benutzt, wodurch Anschlüsse eingespart werden (Beispiel: 8080, 8085).

Wie beschränkt aber das *Substratmaterial* die LSI-Technologie? Einige Komponenten benötigen, um arbeiten zu können, anderes Material. Das einfachste Beispiel ist der zur Taktzeugung benötigte Quarz. Er wird (in bestimmter Orientierungsrichtung) aus einem Quarzkristall herausgeschnitten. Die integrierte Schaltung dagegen besteht aus einem Siliziumeinkristall. Andererseits müssen alle Systeme, die genaue Zeitbeziehungen (timing) benötigen, einen Quarz verwenden. Aus diesen Notwendigkeiten heraus muß der Quarz extern angeschlossen werden. Nicht nur erfordern die Beschränkungen der LSI-Technologie, unser System in mehrere Komponenten zu zerlegen, sondern es werden oft auch für Systemerweiterungen noch zusätzliche Bausteine benötigt. Große Mikroprozessorsysteme enthalten oft sehr viele „Hilfsschaltungen“.

In diesem Kapitel hier werden die Konzeption, die Techniken und die Komponenten für den Bau einer vollständigen CPU vorgestellt: alles von der Systemarchitektur bis zu den Hilfsschaltungen. Wir werden vier typische Systeme behandeln, die die Mikroprozessoren 8080, 6800, Z-80 und 8085 benutzen.

Systemarchitektur

Bild 2-3 bringt die Blockschaltung eines typischen Mikroprozessorsystems. Alle Standardmikroprozessoren, wie z.B. der 8080 oder der 6800 benutzen eine ähnliche Architektur. Drei Busse verbinden die Systemkomponenten: Daten-, Adreß- und Steuerbus.

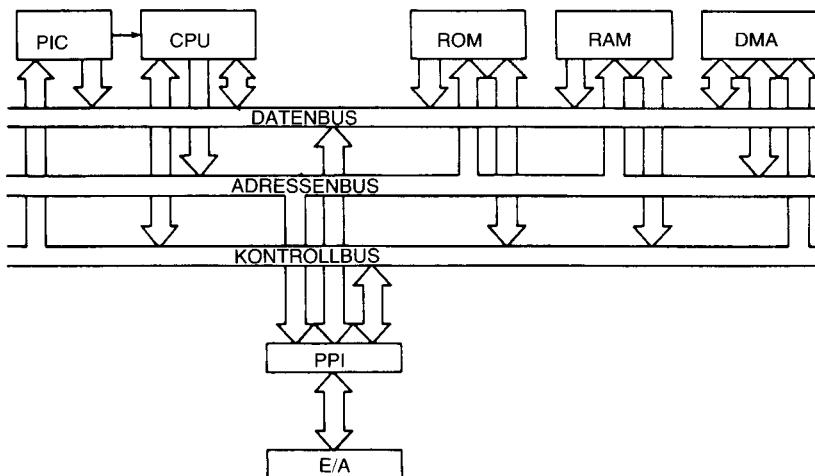


Bild 2-3: Typisches Mikroprozessorsystem

Der **Datenbus** transportiert Informationen zum eigentlichen Prozessor hin oder von ihm weg. Er trägt vom Speicher geholte Befehle, Dateneingaben über Eingabeeinheiten, im Speicher abzulegende Datenausgaben über Ausgabeeinheiten.

Zur Festlegung, wohin die Daten gehören oder woher sie kommen, dient der **Adreßbus**. Er wählt ein Wort im Speicher oder ein Register in einer E/A-Einheit aus.

Der **Steuerbus** wird zur Steuerung des Ablaufs und der Art der durchzuführenden Operation benutzt. Vor allem gibt der Steuerbus die Art der auszuführenden Operation an: „vom Speicher in den Prozessor lesen“, „vom Prozessor in den Speicher schreiben“, „aus einer Eingabeeinheit in den Prozessor lesen“ oder „aus dem Prozessor in eine Ausgabeeinheit schreiben“. Zusätzlich gibt es zur Verwaltung und Synchronisation von Ereignissen spezielle Leitungen im Steuerbus, die die Signale zur Unterbrechung der Programmabarbeitung (interrupt), direkten Speicherzugriff (direct memory access, DMA) und andere Steuerfunktionen tragen.

Unser Standardmikroprozessor hat 8 Datenleitungen, 16 Adreßleitungen und mindestens 8 Steuerleitungen. 8 Datenbits ergeben zusammen ein **Byte**. Das Byte ist die grundlegende Informationseinheit in unserem Standardsystem. Die Hälfte eines Bytes wird manchmal als **Nibble** (etwa: das Angeknabberte) bezeichnet. Die 16

Adreßleitungen gestatten die Anwahl von 65.536 (2^{16}) verschiedenen Speicherstellen oder Bytes. Zur Anwahl einer Speicherstelle oder eines Registers in einer externen Einheit verwendet man zwei verschiedene Methoden: lineare Auswahl und vollständig dekodierte Auswahl.

Lineare Auswahl

In der Welt der Mikroprozessoren wird der Speicher aufgeteilt in einen Nur-Lese-Speicher (ROM) für Programme und festliegende Datentabellen und einen Schreib/Lese-Speicher (RAM) für die Daten und Zwischenspeicherung, da MOS-RAMs bei Ausfall der Stromversorgung ihren Inhalt verlieren (volatility).

Wird mehr als eine Speicherart verwendet, so befinden sich die beiden Arten in der Regel in verschiedenen Gehäusen (DIPs). Ebenso ist das Fassungsvermögen eines jeden Bausteins wesentlich geringer als die in unserem System verfügbaren 65.536 möglichen Stellen. Wir müssen daher für jede Einheit einen festen Platz in einer *Speicheraufteilung* (memory map) reservieren. Als Speicheraufteilung verstehen wir dabei den Plan, in dem aufgeführt ist, welche Bits des Adreßbusses welche Einheiten adressieren.

Zunächst einmal belege in unserem System jede Einheit, RAM oder ROM, 256 Stellen. Das besagt, daß zur Auswahl einer der 256 in jedem Chip mögliche Worte acht Adreßleitungen benötigt werden. Zusätzlich zu dieser Adressierung über acht Leitungen muß der Prozessor aber auch in der Lage sein, zur gegebenen Zeit nur eine Einheit zu adressieren. Dazu besitzen RAM- und ROM-Bausteine zusätzlich zu den Adreßeingängen noch mindestens einen „Auswahleingang“, CS (Chip Select), oder CE (Chip Enable) genannt. Wird dieser Auswahleingang aktiviert, so kann die gewünschte Operation (Lesen oder Schreiben) auf eben dieser Einheit durchgeführt werden.

Grundsätzlich sind zur Anwendung der Bausteinauswahl zwei Techniken möglich. Die *lineare Auswahl* verbindet dabei bestimmte Adreßleitungen mit bestimmten Auswahleingängen. Wird z.B. das höchstwertige Adreßbit (Bit 15) an einen positiv aktiven Auswahleingang angeschlossen, so ist dieser Chip immer dann angewählt, wenn das höchstwertige Adreßbit eine Eins ist. Das geschieht bei der Hälfte der insgesamt adressierbaren Speicherstellen. Nehmen wir nun an, unser ROM hätte einen negativ aktiven Auswahleingang, der an dieselbe Adreßleitung angeschlossen ist wie der des RAM. Dann wird das ROM durch eine „0“ als höchstwertiges Adreßbit angewählt und das RAM durch eine „1“ auf dieser Leitung. Zur Auswahl der in jeder Einheit verfügbaren 256 Worte schließen wir an die Adreßeingänge der Chips die Adreßleitungen A0 bis A7 an.

Der Hauptvorteil der linearen Auswahl ist ihre Einfachheit: Zur Auswahl eines Chips ist keinerlei zusätzliche Logik nötig. Jeder neue Chip wird durch eine eigene Adreßleitung angewählt. Man verwendet diese Lösung daher auch in kleinen Mikroprozessorsystemen. Ein Beispiel: Wir benutzen einen 1 K x 8 ROM-Chip und ein 512 x 8 RAM und zusätzlich 3 Peripheriebausteine. Für die 1 K ROM-Worte werden 10 Adreßleitungen benötigt: A0...A9 und dazu eine Leitung zur Chipauswahl:

A14. Das RAM verwendet A0 ... A8 zur Adressen-, A15 zur Chipauswahl. Die Leitungen A10, A11, A12 und A13 können für zusätzliche Einheiten verwendet werden.

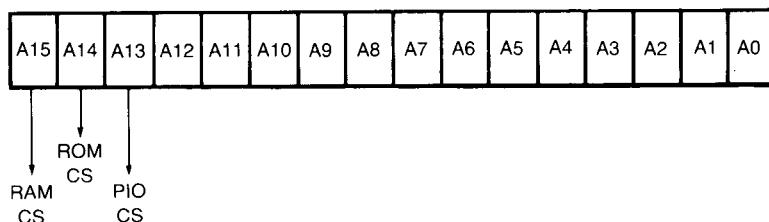


Bild 2-4: Lineare Auswahl

Lineare Auswahl halbiert jedoch den verfügbaren Specherraum mit jeder neuen zur Baustein auswahl verwendeten Adressleitung. Müssen mehr Einheiten unterschieden werden, als Adressleitungen frei sind, so muß daher eine andere Methode benutzt werden: *voll dekodierte Adressierung*.

Voll dekodierte Adressierung

Das Ziel der voll dekodierten Adressierung ist es, die volle Zugriffsmöglichkeit von 64 K beizubehalten.

In unserem Beispiel liege das RAM mit seinen 256 Worten auf den obersten 256 Stellen im Specherraum. Binär ausgedrückt sind dies die Adressen 1111111100000000_2 bis 1111111111111111_2 . Das ergibt beim Zusammenfassen von je vier Bits und Übertragung in das Hexadezimalsystem: FF00 bis FFFF. (Eine Umsetzungstabelle für Hexadezimalzahlen befindet sich im Anhang.) Wir sehen, daß der RAM-Chip gerade dann angewählt werden muß, wenn die 8 höherwertigen Adressbits gleich „1“ sind. UND-Verknüpfung dieser Bits miteinander ergibt die Baustein auswahlleitung. Die Dekodierungsschaltung für dieses Beispiel finden Sie in Bild 2-5.

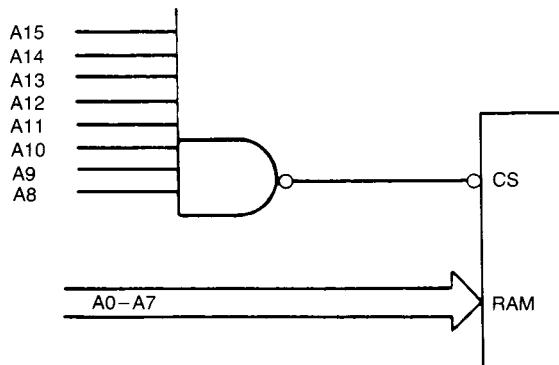
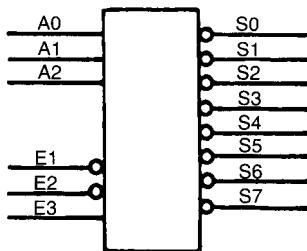


Bild 2-5: Voll dekodierte Auswahl

Statt für jede Einheit UND- oder NAND-Gatter zu verwenden, kann man auch eines der als *Dekodierer* bezeichneten Universalgatter benutzen. Als Beispiel möge der acht-aus-drei Dekodierer 8205 oder 74LS138 dienen. Der 8205 hat drei Eingänge zur Auswahl eines von acht getrennten Ausgängen und zusätzlich drei Chipauswahleingänge (mit unterschiedlichen logischen Werten) zur Auswahl des Dekodierers selbst. Wenn diese drei Auswahl eingänge auf den richtigen Logikpegeln liegen, wird je nach Zustand der drei anderen Eingänge einer der Ausgänge aktiv (log. 0). Im Hardwareabschnitt werden wir Beispiele zur Anwendung des 8025 zur Verdeutlichung voll dekodierter Adressierung bringen.



$$S_0 = (\overline{A_0} \cdot \overline{A_1} \cdot \overline{A_2}) \cdot (\overline{E_1} \cdot \overline{E_2} \cdot E_3)$$

$$S_1 = (A_0 \cdot \overline{A_1} \cdot \overline{A_2}) \cdot (\overline{E_1} \cdot \overline{E_2} \cdot E_3)$$

•
•
•

$$S_7 = (A_0 \cdot A_1 \cdot A_2) \cdot (\overline{E_1} \cdot \overline{E_2} \cdot E_3)$$

Bild 2-6: Dekodierer 8205

Vollständige Dekodierung ermöglicht die Anwahl von Einheiten, ohne etwas von dem verfügbaren Adreßraum zu verschwenden. Es kann damit ein zusammenhängender Speicher gebaut werden, bei dem die Adressen von einer Einheit zur nächsten übergehen, ohne daß große Bereiche, ohne oder mit überlappendem Speicher eingeschoben werden müssen. Der Nachteil dieser Lösung liegt in den Kosten für die Dekodierungsbausteine. Die meisten Systeme verbinden daher lineare Auswahl mit teilweiser Dekodierung.

Speicherbausteine

Zur Zeit benutzt man als Speicherbausteine im wesentlichen RAMs und ROMs. Ein ROM enthält nichtflüchtige Information, die von dem System *nicht geändert werden*

kann. Ein RAM erlaubt vorübergehendes Speichern und Wiedergewinnen von Informationen. Üblicherweise speichert man Programminformationen im ROM, da dessen Inhalt nicht flüchtig (bei Ausfall der Versorgungsspannung) ist und das Programm nicht verändert zu werden braucht. Dagegen werden Daten und Zwischenergebnisse im RAM abgelegt.

Normalerweise verstehen wir unter einem „RAM“ einen Halbleiterbaustein. Man benutzt diese Bezeichnung jedoch auch für andere Speichermedien, wie z.B. Kernspeicher.

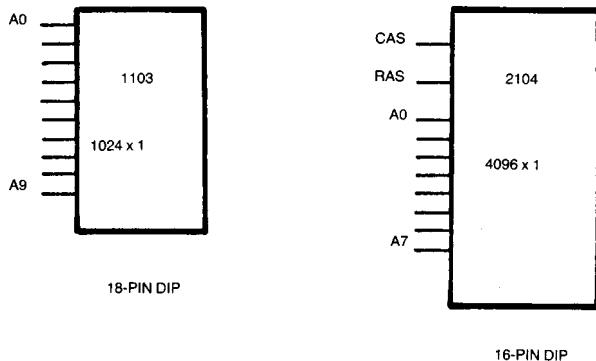


Bild 2-7: Dynamische RAMs von Intel

Ein RAM-Chip kann derzeit von 256 bis zu 65.536 Einzelzellen enthalten, (und mehr ist in Aussicht, z.B. 256 x 1024 [256 K] Zellen) von denen jede ein Bit des Informationsworts oder -bytes darstellt. Jede dieser Zellen kann als Flipflop ausgeführt sein – dann handelt es sich um einen *statischen Baustein*, oder es liegt eine Kondensatorstruktur zugrunde – in diesem Fall haben wir einen *dynamischen Baustein*. Das statische RAM behält die eingeschriebene Information, solange die Versorgungsspannung anliegt, wogegen das dynamische alle paar Sekunden wieder aufgefrischt, d.h. die in der Einzelzelle gespeicherte Ladung auf ihren alten Stand gebracht werden muß. Das hat zur Folge, daß sich ein dynamischer Speicher während ein bis fünf Prozent seiner Betriebszeit in einem Auffrischzyklus (refresh cycle) befindet. Das gewinnt Bedeutung in einigen Echtzeitanwendungen, wenn der Speicher nicht verwendet werden kann, da er für die Dauer des Auffrischzyklus „mit sich selbst beschäftigt“ ist.

Die Bezeichnung ROM steht hier für einen LSI-Baustein, kann aber auch für andere Arten von Nur-Lese-Speichern gebraucht werden. Es sind verschiedene ROM-Arten erhältlich. Das maskenprogrammierbare ROM wird beim *Hersteller*, „pro-

grammiert“ und behält diese Programmierung während der gesamten Lebensdauer des Chips bei. Sein Inhalt kann nicht verändert werden. Ein PROM (Programmable ROM) wird vom *Benutzer* programmiert. Es kann als „fuseable-link“-Typ aufgebaut sein, bei dem ein Bit durch Ausbrennen einer mikroskopisch kleinen Verbindung („Sicherung“, fuse) programmiert wird, oder es ist ein „stored-charge“-Typ, bei dem durch physikalische Prozesse in bestimmter Weise aufgebrauchte Ladungen an einer Stelle über Dutzende von Jahren hin festgehalten werden. Dieser Typ ist auch als EPROM (Erasable PROM) bekannt und kann durch ultraviolettes Licht gelöscht und dann neu programmiert werden. Das EARM (Electrically Alterable ROM) ist auf elektrischem Wege lösbar und könnte als RAM bezeichnet werden, wenn es nicht 100 ms und länger dauern würde, den Baustein zu löschen. Das macht es unbrauchbar für Zwischenspeicher bei Rechenoperationen und Datenmanipulationen. EARMs werden bis jetzt fast nur im militärischen Anwendungsbereich eingesetzt.

Puffern der Busse

Jeder Eingang in einen Baustein stellt für den ihn treibenden Ausgang eine Belastung dar. Die meisten Komponenten können nur zwischen einer und zwanzig anderen Komponenten treiben. Jeder Baustein muß daher auf die Belastungs- und Treibereigenschaften seiner Ein- und Ausgänge hin untersucht werden.

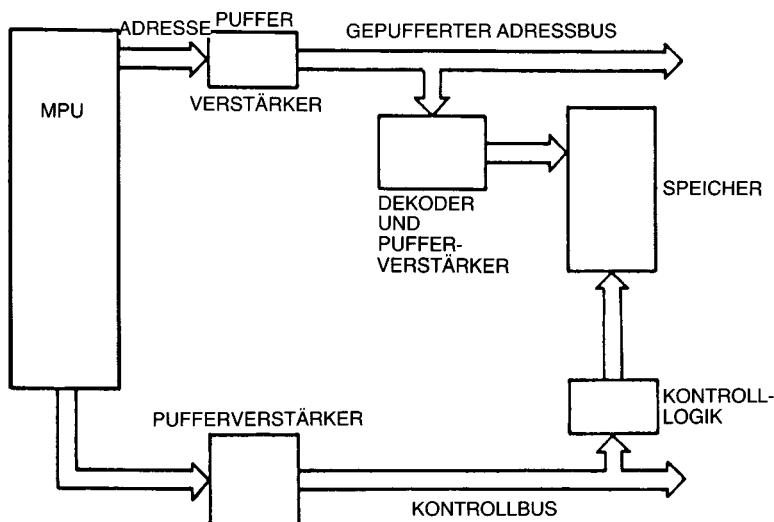


Bild 2-8: Puffern von Adreß- und Steuerbus

Die Busse eines Mikroprozessors müssen an jeden Speicher- und peripheren Baustein angeschlossen werden. Nun besitzen aber alle MOS-Mikroprozessoren nicht genügend Treiberleistung für ein großes System. Zur Sicherung der Treiberleistung der Busse müssen daher *Puffer* oder *Treiber* eingefügt werden. Es gibt dabei Bussender (transmitter), die den Bus treiben und Busempfänger (receiver), die die Signale vom Bus übernehmen und geeignet an den Prozessor weiterreichen.

Bild 2-8 verdeutlicht den Gebrauch von Sendern, mit denen der Adress- und der Steuerbus gepuffert werden. Die Leitungen dieser beiden Busse sind *unidirektional*: die Daten fließen nur in eine Richtung.

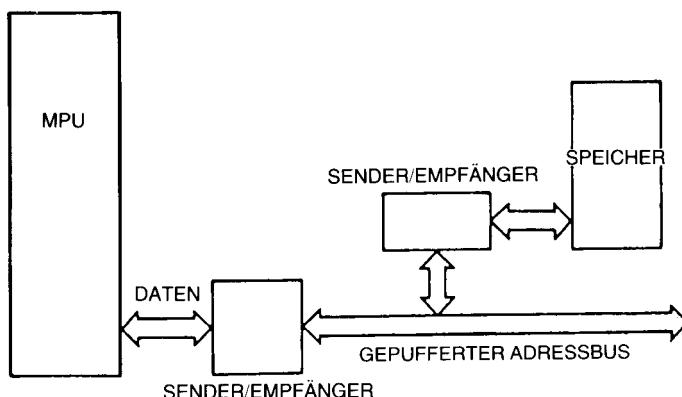


Bild 2-9: Puffern des Datenbusses

In Bild 2-9 wird die Verwendung von sogenannten *Transceivern* (transmitter/receiver), d.h. kombinierten Sendern und Empfängern für den Datenbus verdeutlicht. Die Daten müssen hier in beiden Richtungen laufen können, weshalb sowohl Sender als auch Empfänger benutzt werden. Abhängig von der auszuführenden Funktion empfängt oder sendet der *bidirektionale* Datenbus die anliegenden Daten. Der Entwurf zur Systemarchitektur wird in Kapitel 3 um die Ein/Ausgabetechniken erweitert und vervollständigt werden. Um die bis jetzt behandelte Konzeption zu verdeutlichen, wollen wir jetzt funktionsfähige Systeme konstruieren: ein 8080-, ein 6800-, ein Z-80 (mit dynamischen RAMs) und ein 8085-System.

Das 8080-System

Der 8080 von Intel ist der meistverwendete Mikroprozessor mit „Standard“-Architektur geworden. Er ist ein weit bekannter Prozessor, der auch in vielen Hobbycomputern, (z.B. DAI, Brüssel) eingesetzt wird. Wir werden die vollständige Zentraleinheit für ein typisches 8080-Computersystem erstellen. Dabei wird die Verbindung folgender Elemente miteinander behandelt: Taktgenerator, Systemsteuerbaustein, RAM und ROM. Das zur Ein- und Ausgabe Nötige wird eingehend in Kapitel 3 betrachtet.

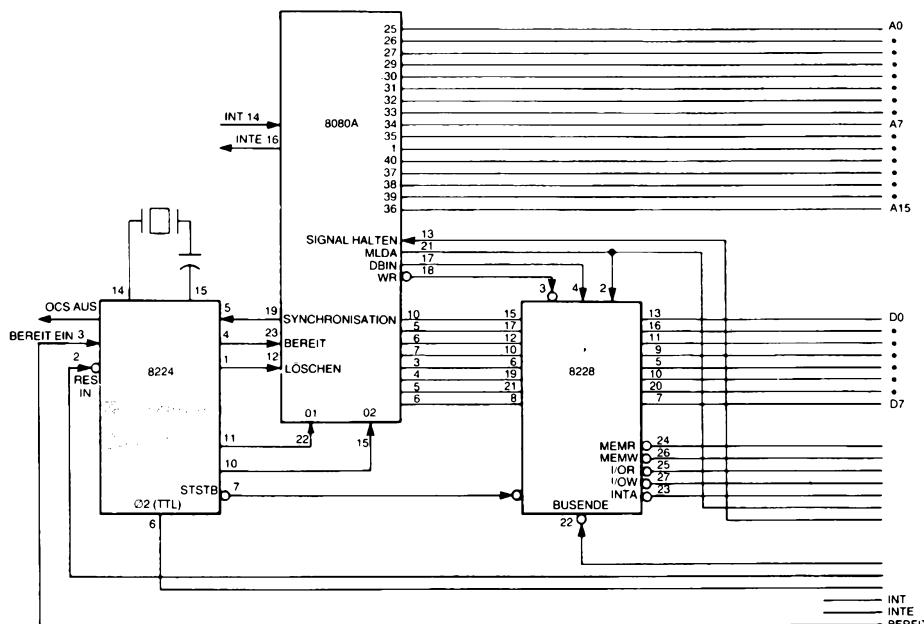


Bild 2-10: Vollständige 8080-CPU

Der Taktgenerator

Der 8080 benötigt ein aus zwei nicht überschneidenden Phasen bestehendes Taktsignal. Als logische Pegel sind dafür +11 und +0,3 Volt festgelegt. Damit ist das Taktsignal nicht TTL-kompatibel. Ursprünglich wurden die Takttreiber mit diskreten Bauelementen oder speziellen integrierten Treiberschaltungen aufgebaut. Um die Bauteilzahl zu verringern und das Problem, den Taktgenerator anzuschließen, zu vereinfachen, wurde von Intel der Taktgeneratorbaustein 8224 geschaffen. Man muß jetzt nur noch den Quarz an den 8224, den 8224 an den 8080 anschließen, und die Takterzeugung läuft.

Der Anschluß des 8224 findet sich in Bild 2-10, und der Aufbau des 8224 selbst steht in Bild 2-11.

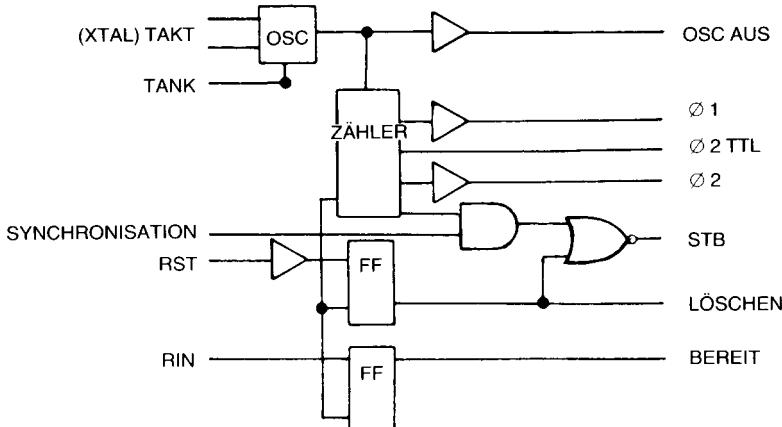


Bild 2-11: Aufbau des 8224

Der Systemsteuerbaustein

Beim Entwurf des 8080 stellte sich der Mangel an Anschlüssen als ernste Beschränkung heraus. Um die benötigten Steuersignale außerhalb zur Verfügung zu stellen, müssen einige Anschlüsse gemultiplext werden. Zwei Grundprinzipien standen zur Wahl: Entweder müssen Steuerfunktionen oder Adreßinformationen mit auf einige Leitungen des Datenbusses gelegt werden. Im gegebenen Fall wählten die Entwickler die Alternative, Steuerinformation, den sogenannten *Status*, auf den Datenbus zu multiplexen. Diese Statusbyte kann zur weiteren Verwendung mit dem SYNC-Signal in einen Zwischenspeicher eingeschrieben werden. Der Mangel an Anschlüssen röhrt wesentlich von der frühen Technologie her, in der der 8080 hergestellt ist. Sie benötigte drei verschiedene Versorgungsspannungen, die vier Anschlüsse belegen.

Frühe Prozessorentwürfe verwendeten Flipflops (latches) und einfache Logikbausteine, um diese Statussignale festzuhalten. Das ist der Hauptgrund, warum der vorliegende Entwurf des S-100-Busses Leitungen mit der Bezeichnung der *alten 8080-Statussignale* enthält. Der Aufbau dessen, was als *Systemsteuerung* bekannt wurde, ist in Bild 2-12 wiedergegeben. In dem Zwischenspeicher (latch) wird die Statusinformation festgehalten, und die Gatter dekodieren den Status zusammen mit den anderen Steuersignalen des 8080 in die Steuersignale für Speicher- und Ein/Ausgabeeinheiten.

Intel erkannte früh die Notwendigkeit, die Funktionen der Systemsteuerung auf einem Chip zusammenzufassen, und entwickelte den in Bild 2-13 gezeigten Baustein 8228. Dieser hält den Status fest und treibt den Steuerbus. Zusätzlich puffert er die Datenleitungen, d.h. enthält einen Treiber für den Datenbus.

Das Trio 8224, 8228 und 8080 erfüllt vollständig die Funktion des Zentralprozessors. Der einzige noch benötigte Teil ist der Quarz. Für eine vollständige CPU müssen wir noch einen Programmspeicher und Schreib/Lesespeicher (ROM und RAM) hinzufügen.

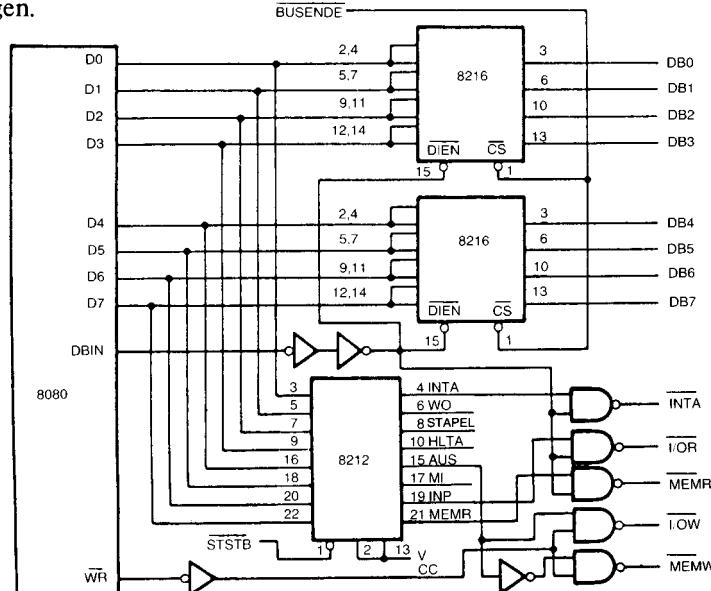


Bild 2-12: Systemsteuerung mit 8212 und 8216

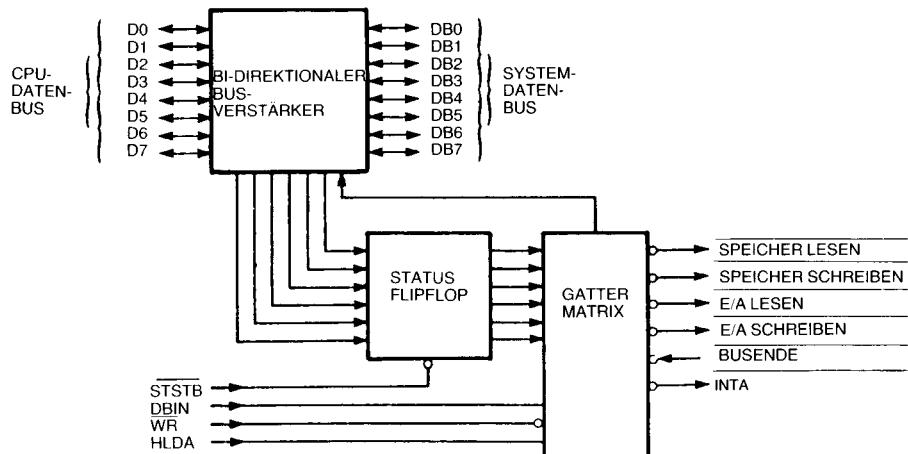


Bild 2-13: Systemsteuerbaustein 8228

Anschließen des ROMs

Nur-Lese-Speicher gibt es in zwei Hauptklassen: frei programmierbare und maskenprogrammierte. Die frei programmierbaren ROMs können entweder vom Anwender einmal für den Einsatz programmiert werden (wie z.B. die sogenannten „fusible-link“-ROMs oder PROMs) oder sie können programmiert, benutzt und bei Bedarf wieder gelöscht werden (wie die durch ultraviolettes Licht löschenbaren ROMs oder EPROMs). Die maskenprogrammierten ROMs werden dagegen bereits im Herstellungsprozeß programmiert und nur bei in größeren Stückzahlen hergestellten Systemen eingesetzt. Die löschenbaren oder „fusible-link“-ROMs werden zur Prototypenherstellung verwendet.

Ein typisches löschenbares ROM finden Sie in Bild 2-14 an unseren 8080-Bus angeschlossen. Dieser Baustein, ein EPROM 2708, enthält 1024 gespeicherte Bytes. Um 1024 Bytes zu adressieren, werden 10 Adressleitungen benötigt ($2^{10} = 1024$). Außerdem muß der Chip an seinem richtigen Platz im Speicherbereich angewählt werden. Setzen wir diesen Speicher auf die hexadezimalen Adressen 0000 bis 03FF. Zur Dekodierung dieses Adressraums benutzen wir einen 8205 zusammen mit etwas Zusatzlogik zur Steuerung der Leseoperation aus dem Speicher. Beachten Sie, daß wir damit bis zu sieben zusätzliche, im Adressraum aufeinanderfolgende 2708 bei Bedarf einfügen können. Der Datenbus ist unmittelbar an die Datenanschlüsse des Systemsteuerbausteins 8228 angeschlossen. Als einzige Steuerleitung wird die Speicherlesesteuerung MEMR (memory read) benötigt. Die Zeitbeziehungen für einen Speicherlesezyklus stehen in Bild 2-15.

Die Adressleitungen und die Speicherlesesteuerung MEMR aktivieren das 2708. Nach einem Zugriffszeit (access-time) genannten Zeitabschnitt erscheint das übernommene Datenbyte auf den Datenbus. Der Prozessor liest dieses Byte und führt den zugeordneten Befehl aus.

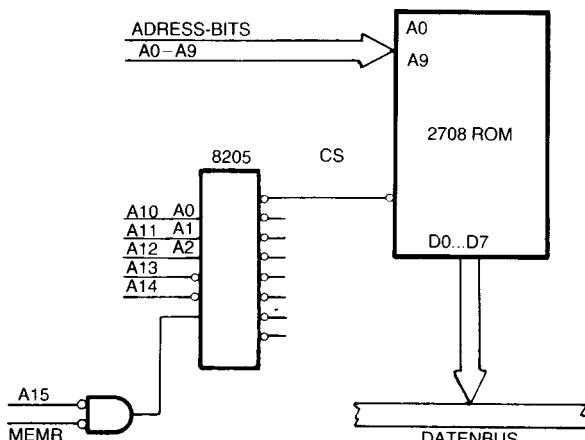


Bild 2-14: Anschluß eines 2708 über ein 8205

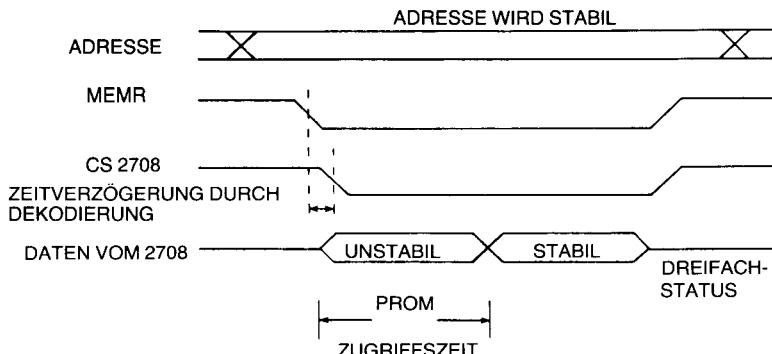


Bild 2-15: Zeitbeziehung von PROM-Signalen

Anschließen des RAMs

Zur wirtschaftlichen Herstellung von ROMs ist 1 K mal 8 Bit (1 K = 1024) eine brauchbare Größe. Weiter haben sich ROMs zu 2, 4 und seit neuestem auch 8 K mal 8 Bit durchgesetzt. RAMs sind dagegen in verschiedenen Größen und Organisationen erhältlich. Die preiswerteste Struktur ist 1 K mal 1 Bit (geringste Anschlußzahl). Da wir acht Bits pro Byte benötigen, sind acht Bausteine notwendig – für jedes Bit einer. Eine andere beliebte Größe besteht aus 256 mal 4 Bit. Dieser RAM-Typ soll hier verwendet werden.

256 mal 4 bedingt, daß für ein vollständiges Byte zwei Bausteine verwendet werden müssen. Die Zusammenschaltung der 256-mal-4-Speicher mit dem 8080-Bus zeigt Bild 2-17. An jedem der RAM-Chips sind die zur Festlegung der Adressen notwendigen Adreßleitungen angeschlossen. Die acht Adreßleitungen wählen in jedem der beiden RAM-Chips eines der 256 gespeicherten Worte aus. Diese beiden Worte zusammen ergeben das adressierte Byte. Die unbenutzten acht Adreßleitungen werden über ein NAND-Gatter mit acht Eingängen dekodiert. Wie in unserer früheren Betrachtung ist dadurch das RAM auf die hexadezimalen Adressen FF00 bis FFFF gesetzt. Der Datenbus ist in zwei Teile geteilt, deren vier Bits an je eines der beiden 256 mal 4 Bit RAMs gehen. Die sich dadurch ergebenden Datenbusanschlüsse sind in Bild 2-16 dargestellt. Steuerleitungen werden einerseits benötigt, um die Schreib- und Leseoperationen auf den Speichern zu steuern und andererseits, um die Zeitbeziehungen (timing) bei der Schreiboperation im richtigen Rahmen zu halten. Die hier benutzten RAM-Bausteine 2111 besitzen eine Anzahl zusätzlicher Auswahleingänge und noch einen Schreib/Leseeingang. Zur Steuerung der RAMs werden die beiden Signale *MEMR* („memory read“, „Speicher lesen“) und *MEMW* („memory write“, „Speicher schreiben“) benutzt. Das Lesesignal *MEMR* schaltet die Ausgabetreiber des Chips ein, die den Datenbus treiben. Zu jeder anderen Zeit ist der Chip zwar auf Lesebetrieb geschaltet, gibt die adressierte Information aber nicht auf den Datenbus. Das Schreibsignal *MEMW* schaltet das

RAM in einen Schreibzyklus und überträgt die auf dem Datenbus angelieferten Daten in das RAM. Die Zeitbeziehungen dieser beiden Operationen sind in Bild 2-18 wiedergegeben.

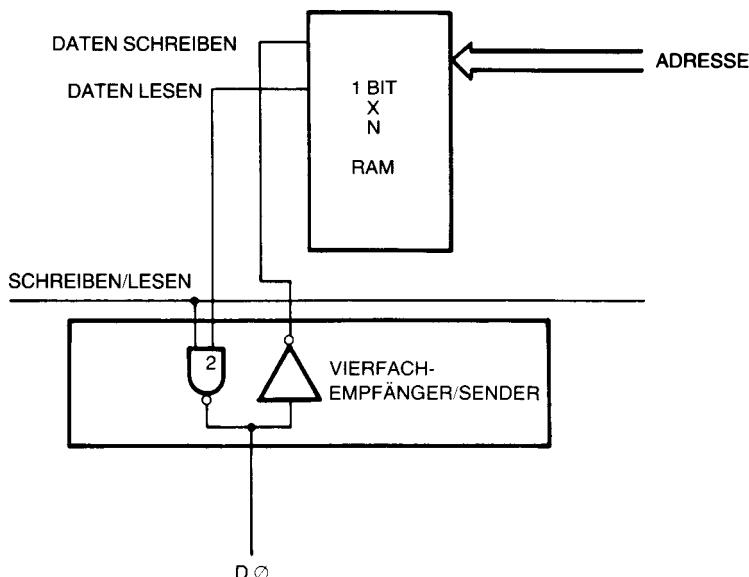


Bild 2-16: Verwendung von Transceivern zur Datenbuspufferung eines RAM-Bausteins

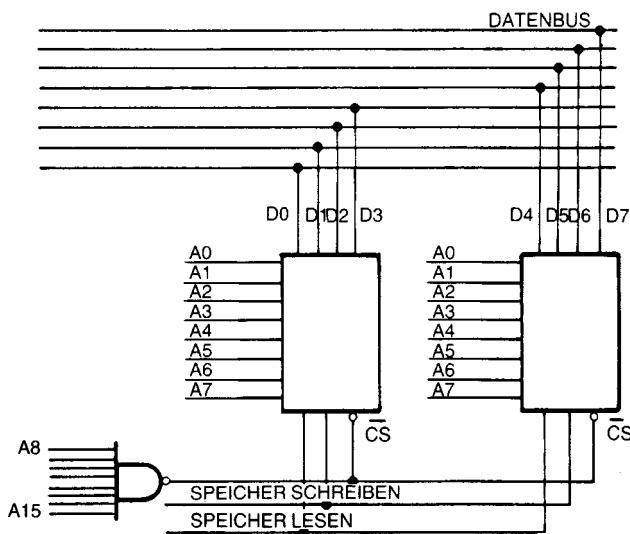


Bild 2-17: Anschluß von RAM-Bausteinen, Typ 2111

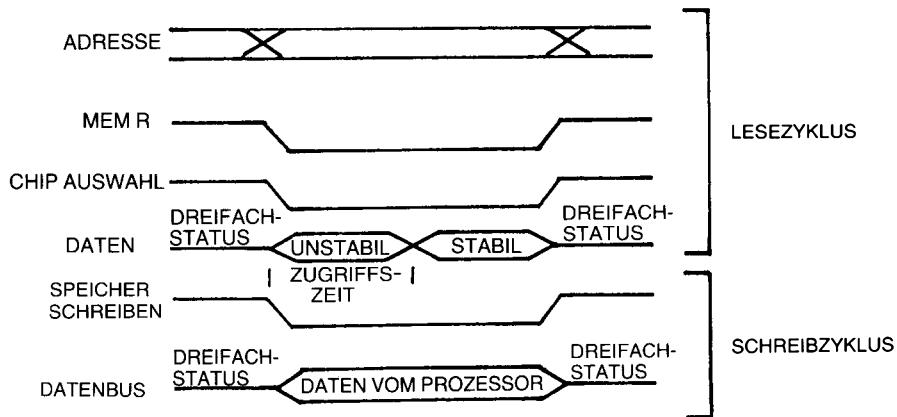


Bild 2-18: Zeitbeziehungen von RAM-Signalen

Sind die Adressen stabil und *MEMR* auf L-Pegel gebracht, so kann der Chip den Datenbus treiben. Nachdem das Byte ausgegeben worden ist, verbleibt es auf dem Bus, bis der Prozessor es übernommen hat und *MEMR* in den H-Pegel zurückkehrt. Ein Schreibzyklus verläuft entsprechend, nur mit dem Unterschied, daß hierbei *MEMW* auf L-Pegel gebracht wird, wodurch der Inhalt des Datenbusses in das RAM eingeschrieben wird.

Um jetzt den Prozessor und die Speicher zu einem arbeitsfähigen Modul zusammenzufügen, brauchen wir die Schaltungen nur noch zusammenzufassen.

Das vollständige 8080-System

Um etwas Abwechslung in die Angelegenheit zu bringen, benutzt das hier gezeigte Modul nur *teilweise Dekodierung* für die PROMs und *lineare Auswahl* für die RAMs. Das Speichermodul findet sich in Bild 2-19. Die PROMs belegen die hexadezimalen Stellen 0000 bis 0FFF. Das RAM steht auf hexadezimal 2000 bis 20FF. Er wird ebenfalls durch alle Adressen der binären Form XX1XXXXXXXXXXXXX angewählt, wobei X für einen beliebigen logischen Wert (0 oder 1) steht (sogenannte don't-care-Bedingung). Das PROM wird durch XX00000000000000 bis XX011111111111 binär adressiert. Ohne zusätzliche Dekodierung können wir keinen weiteren Speicher hinzufügen.

Das Zentralprozessormodul ist dasselbe wie in Bild 2-10. Zur Übung kann der Zentralprozessorentwurf in Kapitel 8 schon jetzt untersucht werden, um das Verständnis des Lesers (der Leserin) für die Adressierungs- und Puffertechniken zu testen.

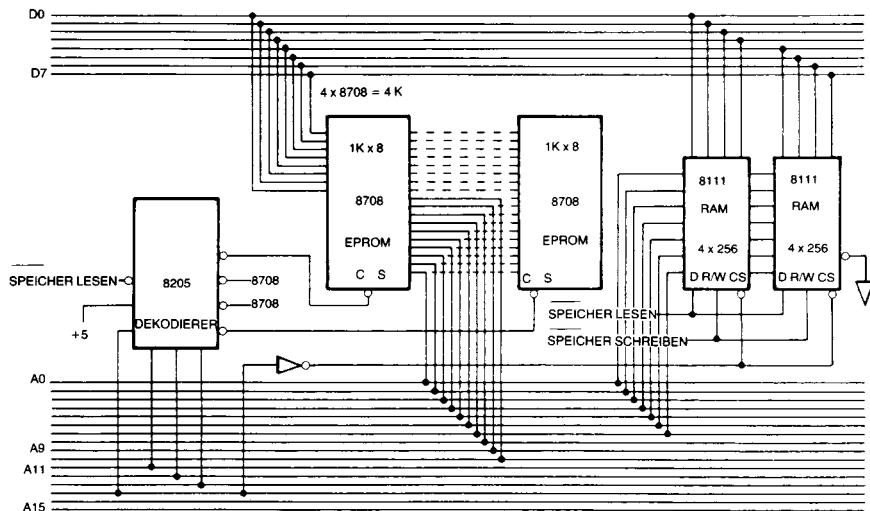


Bild 2-19: Speichermodul für ein 8080-System

Das 6800-System

Von Motorola entwickelt, ist der 6800 auch ein weiterhin benutzter „Standard“-Typ eines Mikroprozessors. Im Vergleich zum Baustein von Intel finden sich beim 6800 einige Unterschiede in den Entwurfsgrundsätzen. Am auffälligsten ist das Fehlen von Multiplexverfahren und die Beschränkung auf eine Versorgungsspannung. Andere Unterschiede liegen im Befehlssatz, dem inneren Aufbau und den Steuersignalen. Insgesamt gesehen sind beide Bausteine jedoch recht ähnlich. Bild 2-20 zeigt eine Übersicht über ein 6800-System.

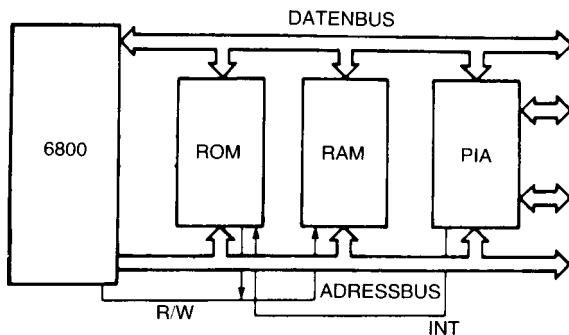


Bild 2-20: Struktur eines 6800-Systems

Der Taktgenerator

Der 6800 benötigt einen nicht-TTL-kompatiblen Taktgenerator. Da bei der Erzeugung des Zweiphasentakts keine weiteren sinnvollen nutzbaren Funktionen anfallen, sind entweder einfache diskrete Takschaltungen oder integrierte Treiber gebräuchlich. Motorola stellt eine Hybridschaltung her, die den Quarz bereits enthält und so die benötigten Taktphasen auf bequeme Weise zur Verfügung stellt. Bild 2-21 bringt Einzelheiten zu den Anforderungen an das 6800-Taktsignal.

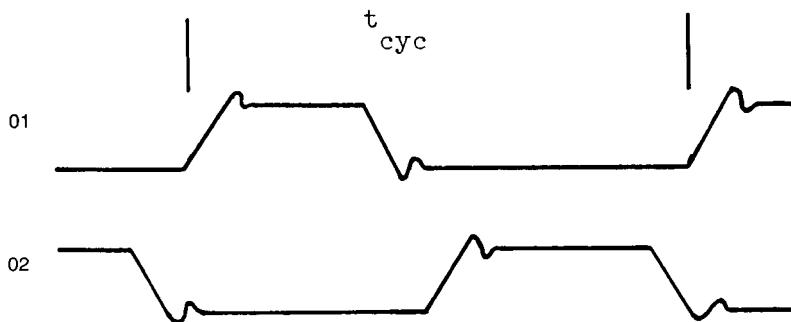


Bild 2-21: Nichtüberschneidendes Zweiphasentaktsignal für 6800

Die Busse des 6800

Die Architektur des 6800 benutzt Ein/Ausabeeinheiten, die in den Speicherbereich eingefügt sind (sogenannte memory-mapped-Technik, siehe Kapitel 3) und benötigt nur eine Versorgungsspannung im Gegensatz zu den Dreien beim 8080. Im Ergebnis wird das Herausführen der Steuersignale kein Multiplexen benötigt. Da jedoch in jedem größeren System die Busse gepuffert werden müssen, wird die Bauteilzahl für ein 6800-System in etwa gleich der eines 8080-Systems. (Der Systemsteuerbaustein 8228 enthält bereits einen Datenbustreiber.)

Der Datenbus ist ein bidirektonaler 8 Bit breiter Bus. Er muß für die meisten Anwendungen gepuffert werden. Die dafür von Motorola vorgeschlagenen Bausteine stehen in Bild 2-22.

Adreß- und Steuerbus sind unidirektonal mit 16 bzw. 10 Leitungen. In Bild 2-23 sind die Bussignale des 6800 dargestellt. Zum Anschluß von Speichern werden davon das Lese/Schreibsignal R/W, die Taktphase Ø2 und das Speicherfreigabesignal VMA (valid memory address) benötigt.

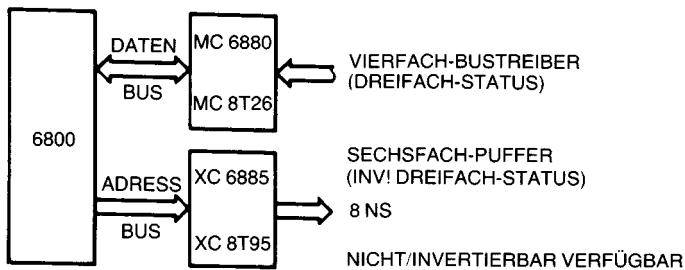


Bild 2-22: Von Motorola vorgeschlagene Pufferbausteine für die 6800-Busse

TSC = (Tri-State-Control) Schaltet den Adressbus und R/W in hohe Impedanz, wenn auf H-Pegel.

DBE = (Data Bus Enable) Schaltet den Datenbus in hohe Impedanz, wenn auf L-Pegel.

R/W = (Read/Write) Wenn auf L-Pegel: MPU führt einen Lesezyklus durch, sonst einen Schreibzyklus.

VMA = (Valid Memory Address) Wenn auf H-Pegel, so werden RAMs, PIAs und ACIAs aktiviert.

IRQ = (Interrupt Request) Fordert bei L-Pegel eine Unterbrechung an. Der Programmzähler wird dann mit dem Wert in FFF8, FFF9 geladen.

RESET = Startet den 6800 neu. Benötigt 8 Taktzyklen. Der Programmzähler wird mit dem Inhalt von FFFE, FFFF geladen.

NMI = (Non-Maskable Interrupt) Fordert bei L-Pegel eine nicht maskierbare Unterbrechung an. Der Programmzähler wird mit dem Inhalt von FFFC, FFFD geladen.

HALT = Ermöglicht bei L-Pegel schrittweise Programmabarbeitung oder Zugriff auf das System von einem anderen Steuerbaustein aus.

BA = (Bus Available) Zeigt im Fall von HALT oder WAIT an, daß der Adressbus verfügbar ist.

Bild 2-23: Steuersignale beim 6800

Das ROM

Motorola stellt eine Reihe von 6800-kompatiblen Produkten her, die die Anforderungen an die Interfaces in kleinen und mittleren Systemen niedrig halten. Ihr 1 K mal 8 Bit ROM enthält *vier Auswahlanschlüsse* zur Bausteinaktivierung, wie in Bild 2-24 gezeigt.

Bei dem in Bild 2-25 gegebenen Beispiel sind die Auswahlanschlüsse mit drei der höherwertigen Adressbits und der UND-Verknüpfung aus dem VMA-Signal mit der Taktphase Ø2 verbunden. Auf diese Weise wird das ROM bei jedem gültigen Speicheradreszyklus von hexadezimal 1C00 bis FFFF aktiviert. Natürlich enthält das ROM nur 1024 Bytes; der große Speicherraum, den es belegt, röhrt von den „don't care“-Bedingungen her, d.h. den undekodierten Adressbits A15, A14 und A13.

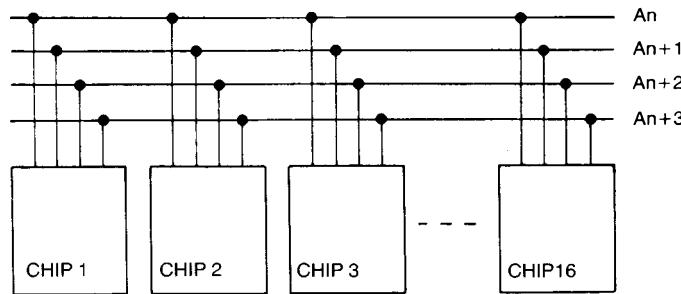


Bild 2-24: 4 Bausteinauswahlanschlüsse ermöglichen den Anschluß von bis zu 16 Einheiten

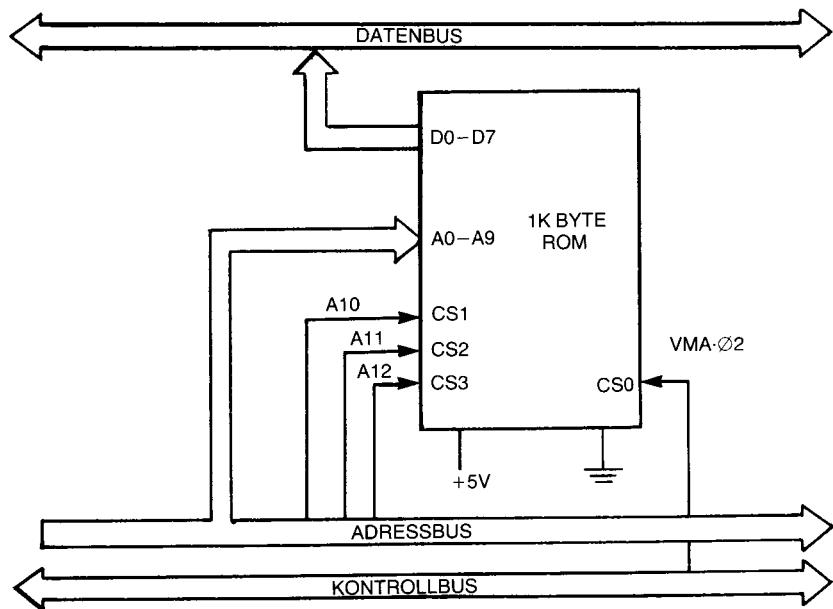


Bild 2-25: Anschluß eines ROMs an den 6800

Das RAM

Motorola ist einer der wenigen Hersteller, die ein 128-mal-8-Bit-RAM anbieten. Seit kurzem gibt es aber auch Bausteine mit 512-mal-8-Bit und mit 1-K-mal-8-Bit. Dies ist eine angenehme Größe für kleine Systeme. Der Anschluß des RAMs 6810 wird erleichtert durch die große Zahl dekoderter Auswahleingänge, über die der Baustein verfügt.

Der Anschluß des RAM ist in Bild 2-26 wiedergegeben. Beachten Sie, daß nur sieben Adreßleitungen zur Anwahl eines der 128 Bytes im RAM nötig sind. Die restlichen 9 Adreßleitungen müssen in irgendeiner Kombination zur Baustearauswahl verwendet werden. In unserem Beispiel wird das RAM aktiviert, wenn A11 bis A7 alle auf L-Pegel sind. Das entspricht den hexadezimalen Adressen 0000 bis 00FF. Da die vier höchstwertigen Adressbits nicht vollständig dekodiert sind, wird der Speicher auch aktiviert für die Adressen 1000 bis 10FF. Entsprechend ist er aktiviert bei 2000 bis 20FF und so weiter bis zum Bereich F000 bis F0FF.

Um unser RAM zusammen mit unserem ROM verwenden zu können, müssen wir die Stellen im Speicherraum aussuchen, in denen ihre Adreßbereiche sich nicht überschneiden. Ein Beispiel dafür ist: ROM von FC00 bis FFFF und RAM von 0000 bis 00FF. Die Signale VWA und Ø2 aktivieren den Baustein bei einem Speicherzyklus, und R/W steuert die Bausteinfunktion: Lesen oder Schreiben.

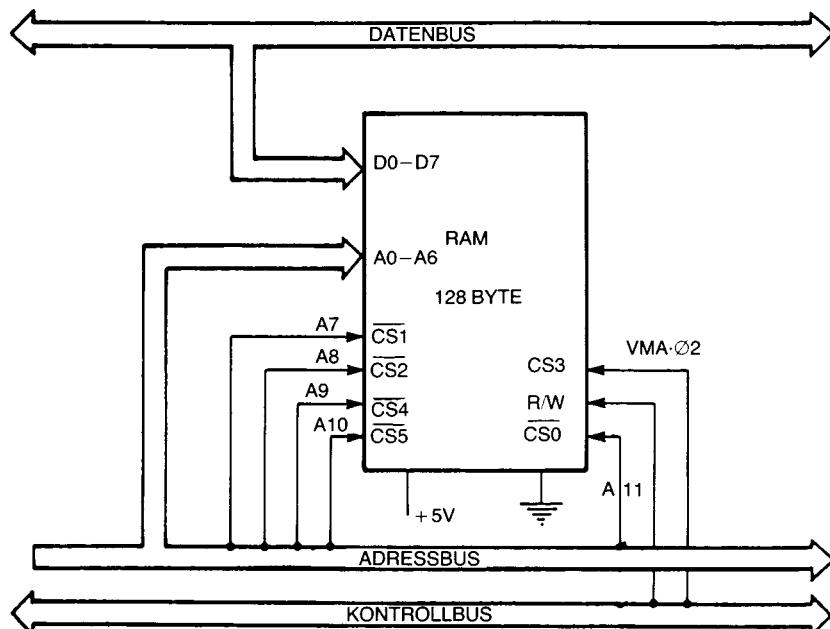


Bild 2-26: Anschluß eines RAMs 6810 an den 6800

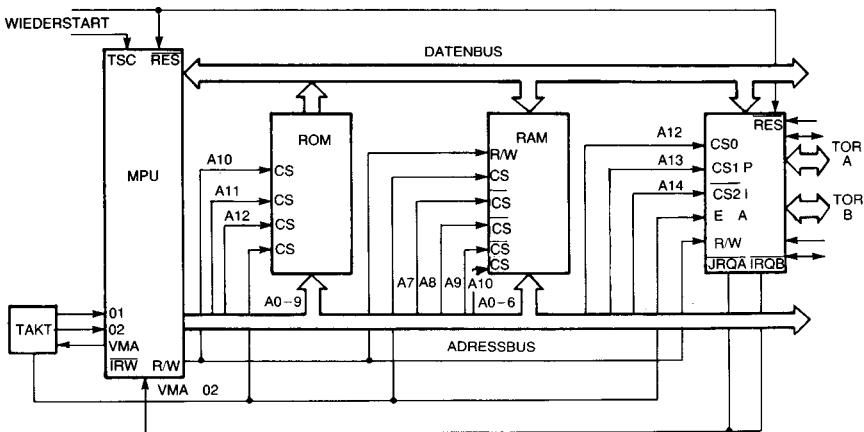


Bild 2-27: Vollständiges 6800-System

Das vollständige 6800-System

In Bild 2-27 ist das vollständige 6800-System wiedergegeben. Beachten Sie, daß hier eine Ein/Ausgabeeinheit (PIA) mit verwendet wird. Dies wird in Kapitel 3 erklärt werden.

Der Z-80

Die bis jetzt vorgestellten Prozessoren wurden etwa zur gleichen Zeit entwickelt. Zilog, von den Konstrukteuren des 8080 von Intel gegründet, hatte die Aufgabe, die Leistungsfähigkeit dieses Bausteins zu verbessern. Der Z-80 ist software-kompatibel mit dem 8080. (Das gilt nicht unbedingt bei der Verwendung des Parity-Flags, das beim Z-80 etwas andere Funktion erfüllt, als beim 8080! – A.d.U.) Er verfügt über einige zusätzliche Befehle und Register, die seine Arbeitsmöglichkeiten verbessern. Insonderheit liefert der Z-80 die zum Anschluß der größeren *dynamischen Speicher* notwendigen Signale. Ein kleines Z-80-System findet sich in Bild 2-28.

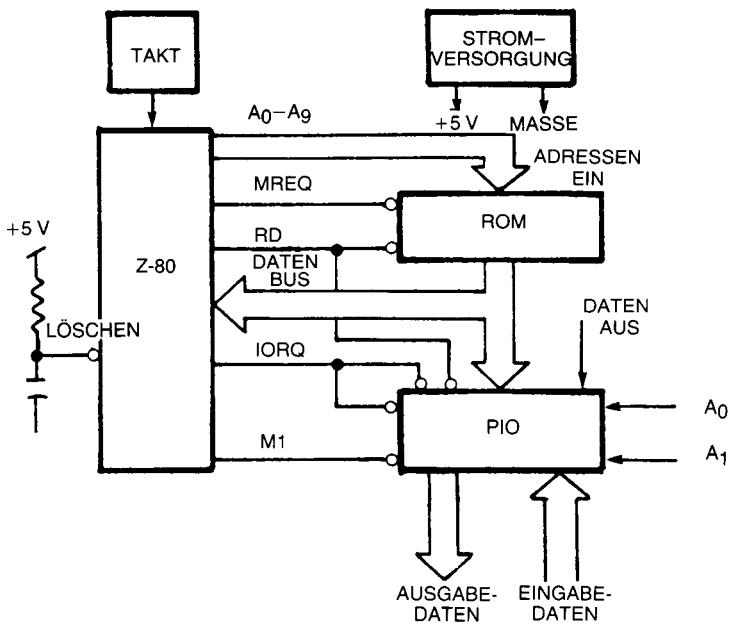


Bild 2-28: Z-80-System

Anschluß von dynamischen RAMs

In unseren früheren Beispielen benutzten wir *statische* RAMs als Speicherbausteine. Statische RAMs behalten die Daten solange die Versorgungsspannung anliegt. *Dynamische* RAMs müssen periodisch *wiederaufgefroren* werden. Ein dynamisches RAM speichert die Information in einem durch einen FET gebildeten Kondensator. Eine solche Einheit kann ihre Ladung allerdings nur für einige wenige Millisekunden bewahren. Die Zelle muß alle paar Millisekunden besonders angewählt werden, um die in ihr gespeicherte Ladung zu erneuern, d.h. „aufzufrischen“. Der Z-80 stellt die Auffrischadressen mittels eines Entwurfstricks zur Verfügung. Wenn ein Befehl übernommen ist, braucht der Adressbus nicht mehr stabil zu sein. Anstatt die Zeit bis zum nächsten Speicherzugriff zu verschwenden, setzt der Z-80 auf die 7 niederwertigen Adressbits eine *Auffrischadresse*. Diese Adresse wird bei jedem Befehlsübernahmzyklus um 1 weitergezählt. Durch diese Methode des „Stehlens“ eines Auffrischzyklus in jedem Befehlsübernahmzyklus und mit Hilfe des internen Auffrischregisters können dynamische Speicher einfach an den Z-80 angeschlossen werden.

(A.d.U.: Es ist trotzdem Vorsicht geboten, wenn in dem System der Prozessor – etwa für DMA – angehalten werden muß. In diesem Fall werden keine Auffrischadressen mehr ausgegeben. Ohne zusätzliche Vorkehrungen würde der Speicher die Infor-

mation dann verlieren. Dasselbe kann bei Rücksetzen des Systems mittels des RESET-Eingangs des Prozessors geschehen.)

Ohne diese Eigenschaft müßte der Prozessor warten, bis eine spezielle Schaltung, die sogenannte *Auffrischsteuerung* (refresh-controller), die Spalten in der Speichermatrix der dynamischen RAMs für die Wiederauffrischung durchgearbeitet hat. Der Anschluß eines dynamischen Speichers findet sich in Bild 2-29.

In Bild 2-30 sind die Zeitbeziehung für einen Auffrischzyklus durch den Z-80 wiedergegeben. Beachten Sie, wie wir jedesmal, wenn ein Befehl übernommen wird, einen Auffrischzyklus „frei“ bekommen. Unter Benutzen des Auffrischsignals RFSH (refresh) und des Speicherzugriffsignals MREQ können wir eine Spalte in der Speichermatrix (innerhalb des RAMs) zur Aufrechterhaltung der Daten wiederauffrischen.

In jedem anderen System müßte auf jeder Speicherplatine ein Adreßmultiplexer, ein Speicherzähler und eine Steuerlogik für den Auffrischzyklus bereitgestellt werden. Bild 2-31 bringt solch ein System.

Der Schaltungsteil zur Auffrischsteuerung muß für jede besondere Definition der Zeitbeziehungen auf einem Mikroprozessorbus neu ausgelegt werden. Außer den Zeitbeziehungen muß man dann auch noch die Auffrischmethode festlegen.

Die Steuerschaltung kann entweder 2 Millisekunden warten und dann alle Spalten in einem Zug auffrischen, oder sie kann jeweils nach ein paar Befehlszyklen gerade eine Spalte wiederauffrischen. Die letztere Methode wird wegen der geringeren Beeinflussung der Zeitbeziehungen im System meist vorgezogen. Eine eingehende Diskussion findet sich auf Seite 228 im Abschnitt über den Anschluß dynamischer RAMs.

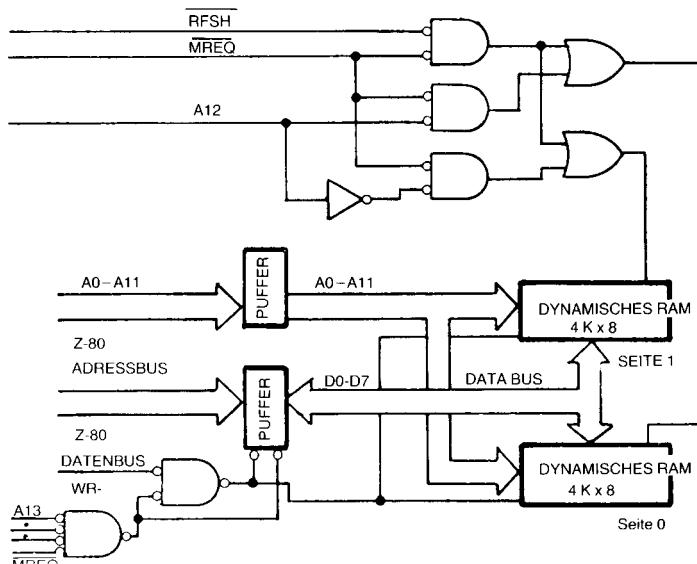


Bild 2-29: Anschluß von dynamischen Speichern an den Z-80

Eine sehr effektive Lösung ist das *transparente Wiederauffrischen* (transparent refresh). Das ist die Methode, die der Z-80 automatisch durchführt. Manchmal, wenn die verzwickten Zeitbeziehungen auf dem Bus genau bekannt sind, kann der Entwickler einen Zeitabschnitt finden, in dem der Speicher nicht benutzt wird. Während dieser Zeit kann dann die Hardware eine „verdeckte“ Wiederauffrischung durchführen.

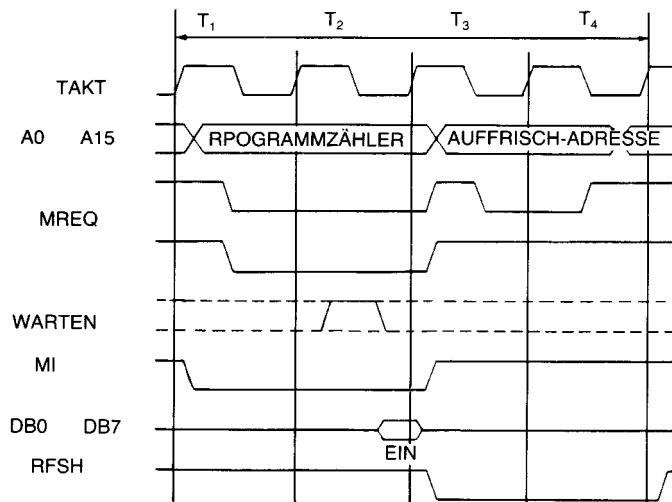


Bild 2-30: Zeitbeziehungen für die Speicherauffrischung mit dem Z-80

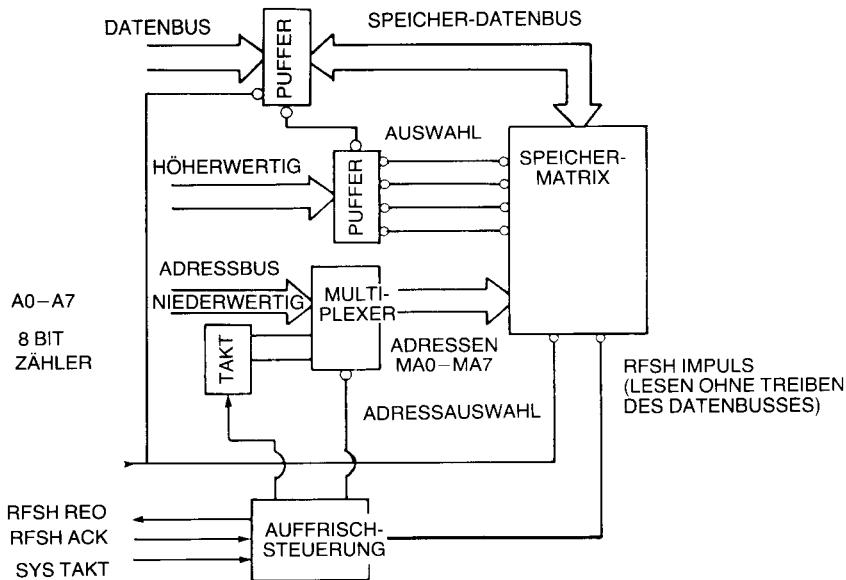


Bild 2-31: Allgemeine Auffrischsteuerung

Mostek, ein Zweithersteller des Z-80, stellt eine Einkarten-CPU her, die 16 K Bytes RAM, 20 K Bytes ROM und verschiedene Ein- und Ausgabetore enthält. Der RAM-Block besteht aus acht dynamischen 16-K-mal-1-Bit-Speichern und der ROM-Block aus fünf 4-K-mal-8-Bit-ROMs. Diese Karte benötigt zum Aufbau eines leistungsstarken Prozessors nur wenige Chips. Im Vergleich zum 8080 resultiert die Verringerung der Bausteinanzahl aus dem Wegfall des Taktgeberbausteins 8224, des Systemsteuerbausteins 8228 und der Auffrischlogik.

Viele der modernen Heimcomputer arbeiten mit einem ähnlichen Z-80-Entwurf: Auf einer großen Hauptplatine sitzen Prozessor, bis zu 64 K dynamischer RAMs und verschiedene Hilfsbausteine. Die RAMs werden hier fast immer unmittelbar vom Z-80 aufgefrischt.

Der 8085

Intel mußte seinen 8080-Entwurf natürlich auch verbessern. Der 8085 verringert die Bausteinanzahl eines 8080-Systems bei erhöhter Arbeitsgeschwindigkeit. Im wesentlichen sind bei ihm der 8080, der 8224 und 8228 auf einem Chip integriert.

Um die erweiterten Steuerfunktionen zu gewährleisten, werden diese mal die acht niederwertigen Adressbits auf den Datenbus gemultiplext. Am Anfang jedes Befehlszyklus erscheinen die acht niederwertigen Adressbits auf dem Datenbus. Zur Anwendung müssen sie zwischengespeichert werden. Dazu wird die Multiplexsteuerleitung ALE (address latch enable, Adresszwischenspeicher aktivieren) benutzt.

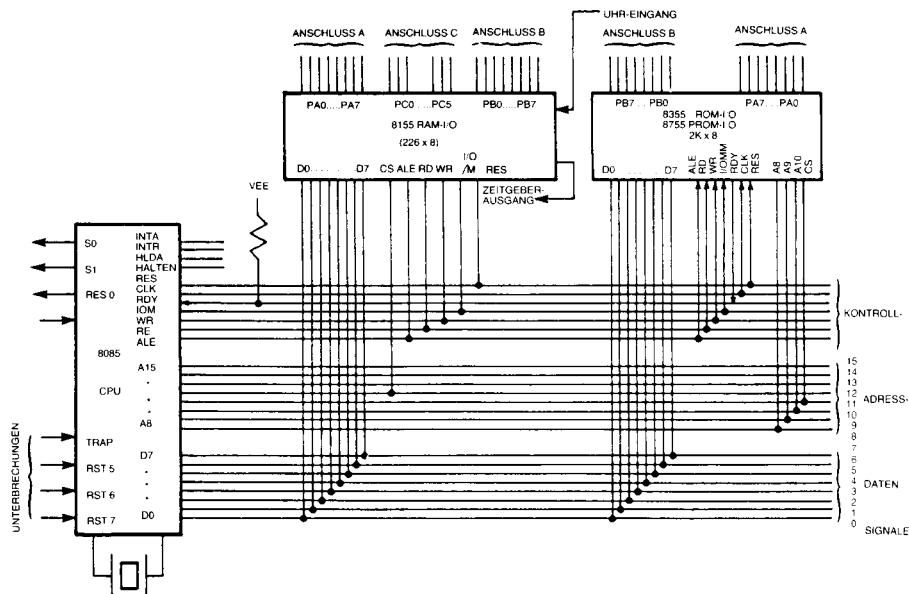


Bild 2-32: 8085-System

Bild 2-32 zeigt das 8085-System. Auf einen Blick wird sichtbar, daß *zur Zwischenspeicherung der Adressen kein besonderer Baustein vorhanden ist!* Intel hat eine neue Serie von speziellen RAM-, ROM-, PROM- und Ein/Ausgabebausteinen entwickelt, *die den Zwischenspeicher für die niedrigwertigen Adressbits bereits enthalten*. Auf diese Weise hat der 8085-Bus 8 Daten-, 8 Adreß- und 11 Steuerleitungen.

Die speziellen peripheren Bausteine enthalten Kombinationen von RAM oder ROM/PROM und Ein/Ausgabetoren. Auf diese Weise können vollständige Systeme mit lediglich drei Bausteinen erstellt werden. Der PROM-E/A-Baustein 8277 ist in Bild 2-33 wiedergegeben.

Die Taktgeberschaltung befindet sich ebenfalls innerhalb des 8085. Durch Anschluß eines Quarzes an zwei Prozessorenanschlüsse wird der Aufbau der einfachen Zentraleinheit abgeschlossen.

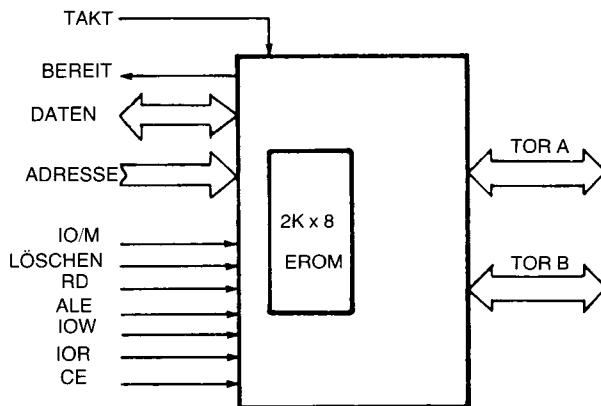


Bild 2-33: PROM mit integrierten E/A-Toren: 8277

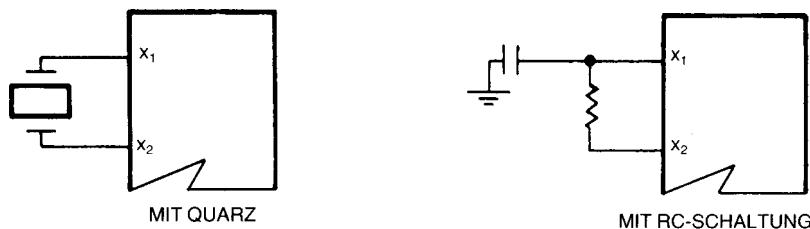


Bild 2-34: Takterzeugung für den 8085

Zusammenfassung

Die Standardarchitektur eines Mikroprozessors bestimmt mit ihren drei Bussen die Konstruktion unseres vollständigen Mikrocomputers. Die Speicherbausteine, RAM ebenso wie ROM, sind einfach an die Mikroprozessorstandardbusse anzuschließen. Kleine Systeme benutzen zur Auswahl der Speicherbausteine teilweise oder lineare Dekodierung. Größere Systeme benutzen vollständige Dekodierung der Adressen. Die auf dem 8080, 6800, Z-80 bzw. 8085 basierenden Systeme wurden als Beispiel für die Einfachheit des Aufbaus einer CPU vorgestellt. Zukünftige Prozessoren werden - bis auf den Quarz - nahezu alles notwendige enthalten und so den Anwender der Mühe, eine CPU zu erstellen, entheben. Der einzige verbleibende Punkt wird das Puffern der Signale und der Anschluß von Ein/Ausgabegeräten sein. Bevor wir den Anschluß bestimmter Peripheriegeräte betrachten, werden wir uns etwas mit den grundlegenden Ein/Ausgabetechniken beschäftigen.

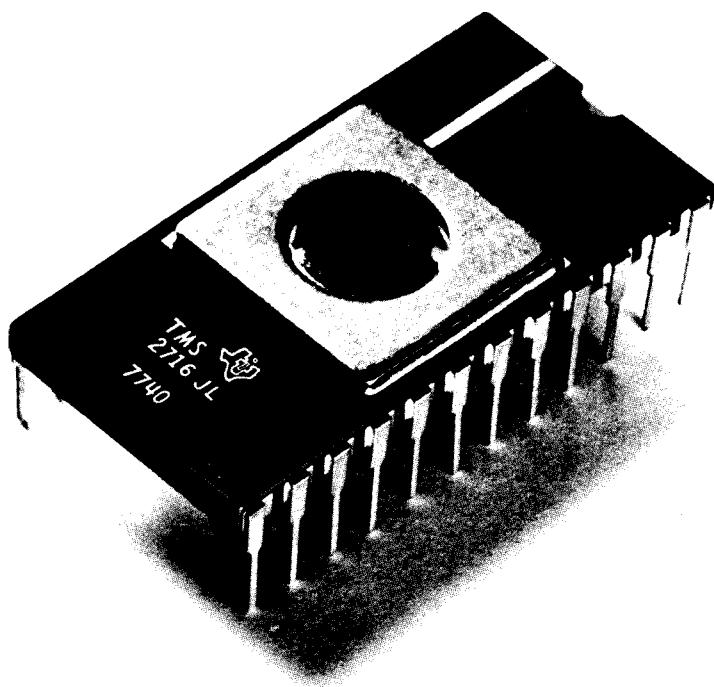


Bild 3-0: EPROM 2716 von Texas Instruments (2 K mal 8 Bit)

KAPITEL 3

GRUNDLEGENDE

EIN/AUSGABETECHNIKEN

Einleitung

Nachdem nun der Prozessorteil unseres Mikrocomputers vollständig ist, müssen wir als nächsten Schritt Verbindungen zu den peripheren Einheiten herstellen. Es müssen über die Außenwelt Informationen erlangt und verarbeitet werden. Nach der internen Verarbeitung muß die Information angezeigt und zur Steuerung der verschiedenen Einheiten nach außen übermittelt werden. Dieses Kapitel stellt die verschiedenen Ein/Ausgabetechniken vor und verdeutlicht sie mit Entwurfsbeispielen. Das soll in zwei Schritten geschehen.

Zuerst werden die Grundlagen der Ein- und Ausgabe beschrieben: Serielle Ein/Ausgabe und parallele Ein/Ausgabe. Dabei wird erst das Prinzip vorgestellt, dann die Bausteine, mit denen die Algorithmen eingesetzt werden können.

Danach werden die Verwaltungstechniken zur Steuerung der Ein/Ausgabeeinheiten vorgestellt: Abfrage (polling), Unterbrechung (interrupts) und unmittelbarer Speicherzugriff (direct memory access).

Zuallererst soll eine Schwierigkeit in der Terminologie beseitigt werden. Größere Computer werden traditionell mit besonderen Befehlen versehen, die sich auf Speicheroperationen beziehen, und mit solchen, die sich speziell auf E/A-Operationen beziehen. *Diese Unterscheidung ist für Mikrocomputer ohne Belang.*

Adressierungstechniken für E/A-Einheiten: **Memory Mapping und I/O Mapping**

Der herkömmliche Einsatz von Computern unterscheidet E/A-Befehle und Speicherbefehle:

Memory Mapping

Memory mapping besagt, daß die Ein/Ausgabeeinheiten im Speicherraum adressiert werden, d. h. bezieht sich auf den Gebrauch von Speicherbefehlen zur Adressierung der E/A-Einheiten. Ein/Ausgabe in memory-mapping-Technik ermöglicht dem Prozessor, für den Datenverkehr mit E/A-Einheiten dieselben Befehle zu verwenden, die für Speicheroperationen benutzt werden. Ein E/A-Tor wird dabei wie ein Speicherplatz behandelt. Der Vorteil liegt darin, daß zur Eingabe und Ausgabe von Daten dieselben leistungsfähigen Befehle wie beim Lesen aus oder Schreiben in einen Speicher verwendet werden können. Ein herkömmlicher Computer verfügt normalerweise über wesentlich mehr Befehle zum Speicherverkehr als zur Ein-

Ausgabe von Daten. Zum Beispiel können bei der memory-mapping-Technik arithmetische Operationen unmittelbar auf den Zwischenspeichern der Ein- oder Ausgabeeinheiten durchgeführt werden, anstatt erst die Daten in besondere Zwischenspeicherregister übertragen zu müssen.

Worin sind Nachteile zu suchen? Zunächst einmal bedeutet jedes in den Speicherbereich eingefügte Datentor eine Speicherstelle weniger. Wenn so z. B. alle 65.536 Speicherstellen zum Speichern von Information benötigt werden, kann die memory-mapping-Technik nicht verwendet werden. Allerdings tritt das in einem Mikroprozessorsystem nahezu niemals ein. Zum zweiten benötigen Befehle für den Speicherverkehr üblicherweise drei Bytes, um ein Datentor zu adressieren (die 65.536 Stellen im Specherraum benötigen 16 Adreßbits), wohingegen spezielle Ein/Ausgabebefehle meist nur 8 Adreßbits pro Tor benötigen. Zum dritten benötigen in der memory-mapping-Technik die E/A-Befehle mehr Abarbeitungszeit als spezielle dafür vorgesehene Befehle, da ein zusätzliches Adreßbyte verarbeitet werden muß. Dieses Problem wird üblicherweise durch das Bereitstellen von „Kurzadressen“ gelöst, d.h. die Verwendung von nur 2 Bytes langen Speicherbefehlen.

I/O mapping

Bei der *I/O-mapping-Technik* sendet der Prozessor besondere Steuersignale aus, die anzeigen, daß es sich bei dem vorliegenden Zyklus ausschließlich um eine Ein/Ausgabeoperation – nicht um eine Speicheroperation – handelt. Es sind zwei besondere Steuerleitungen vorhanden: eine zum Lesen aus E/A-Einheiten, die andere zum Schreiben in E/A-Einheiten. Dabei können zur Anwahl der Ein/Ausgabetore weniger Adreßleitungen als sonst verwendet werden, da ein System weniger Ein/Ausgabetore als Speicherplätze benötigt.

Die I/O-mapping-Technik hat drei wichtige Vorteile. Zum einen die Arbeitserleichterung, daß beim Programmieren durch den Gebrauch spezieller E/A-Befehle diese eindeutig von speicherorientierten Befehlen unterschieden werden können. Zum zweiten ist wegen der kürzeren Adressierung weniger Hardware zur Dekodierung notwendig. Und zum dritten sind die Befehle kürzer. Dagegen stehen zwei Nachteile: Man verliert die Leistungsfähigkeit der Datenverarbeitung in memory-mapping-Technik, und, was besonders wichtig ist, es müssen Anschlüsse für die E/A-Steuerung „verschwendet“ werden. Aus diesem Grund wird diese Technik (außer beim 8080) bei Mikroprozessoren nahezu nirgends benutzt.

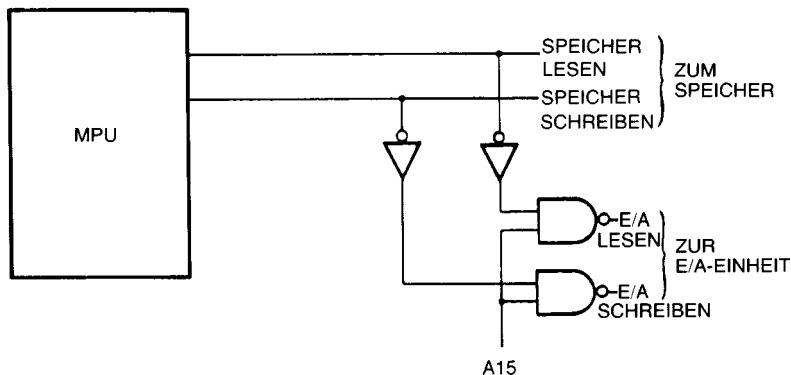


Bild 3-1: Memory-mapping-Technik

In Bild 3-1 ist ein memory-mapping-Technik erstelltes System wiedergegeben, bei dem das Steuersignal zur Festlegung, ob die Adresse für einen Speicher oder eine E/A-Einheit gilt, vom Zustand von A15 abhängig. Ist A15 auf H-Pegel, so legen alle Adressen auf Bit A14 bis A0 eine E/A-Einheit fest. Ist A15 auf L-Pegel, so wählen A14 bis A0 einen Speicherplatz aus.

Bild 3-2 zeigt ein System in I/O-mapping-Technik mit getrennten Steuerleitungen für Speicher- und E/A-Funktionen. Der Adreßbus bestimmt eine Einheit und ein Register oder eine Speicherstelle innerhalb einer Einheit. Das wird in Bild 3-4 ver deutlicht. Der Steuerbus legt die durchzuführende Operation fest. Das ist in den weitaus meisten Mikroprozessorsystemen der Standardaufbau.

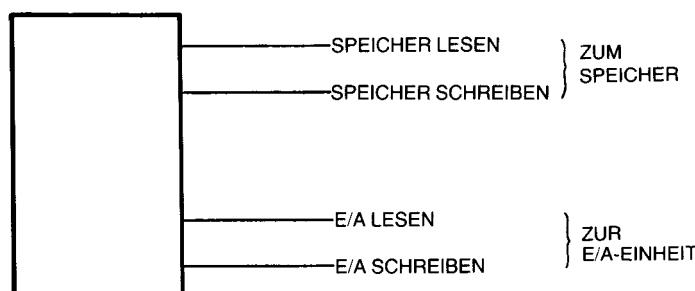


Bild 3-2: I/O-mapping-Technik

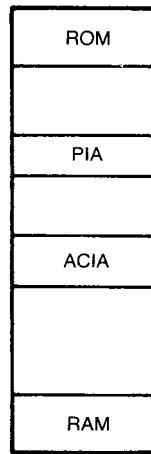


Bild 3-3: Eine Speicheraufteilung

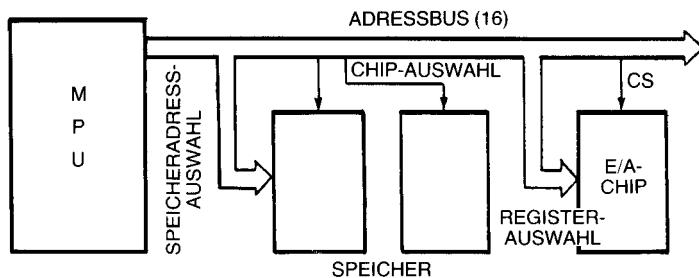


Bild 3-4: Auswahl eines E/A-Tores

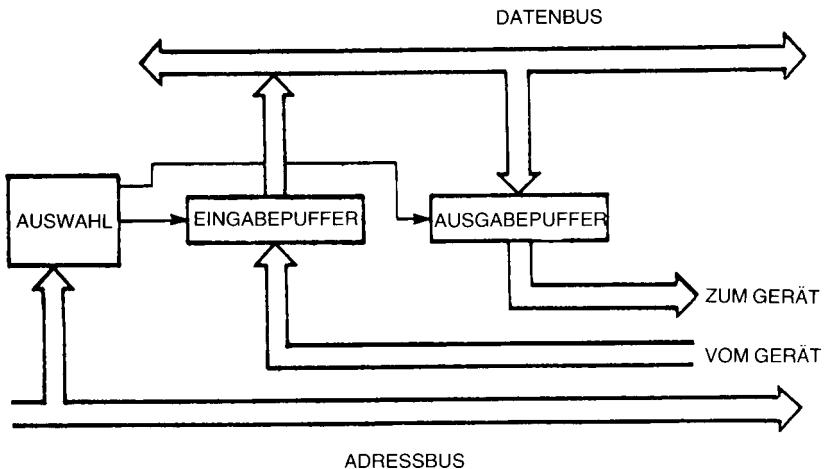


Bild 3-5: Prinzip eines E/A-Tores

Parallele Ein/Ausgabe

Ein paralleles Interface benötigt mindestens *Zwischenspeicher* (latches) und *Bustreiber*. Betrachten wir die Grundlagen eines Ein/Ausgabetores in LSI-Technik. Gemäß Bild 3-5 ist ein Tor mit einem Eingabepuffer versehen, der die von einer Einheit übernommenen Eingabesignale zwischenspeichert, bis der Mikroprozessor diese Information abruft. Weiter verfügt es über einen Ausgabepuffer, der die vom Mikroprozessor kommenden Daten zwischenspeichert, bis die externe Einheit sie übernimmt. Zusätzlich ist ein *Auswahlmechanismus* und eine *Schreib/Lesesteuerung* für Register oder Tore notwendig. Bild 3-6 und 3-7 stellen im Prinzip dar, was ein einfaches E/A-Tor benötigt.

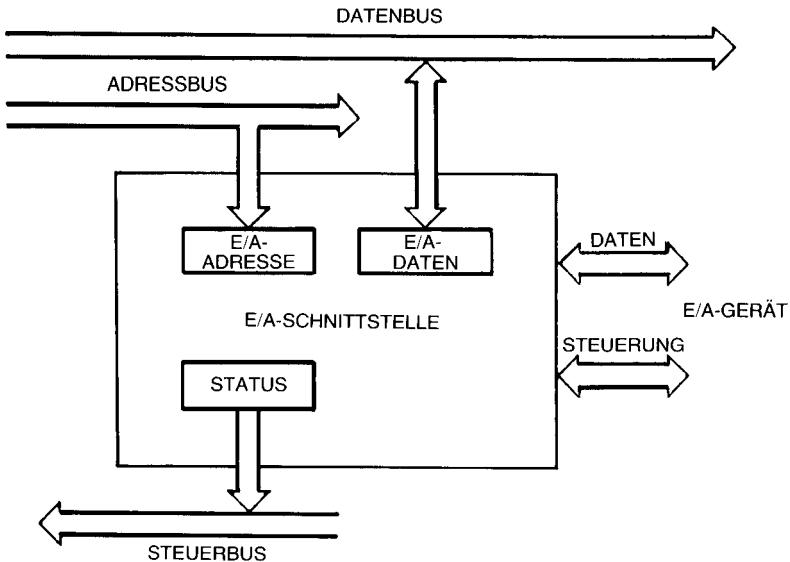


Bild 3-6: Einfaches E/A-Tor

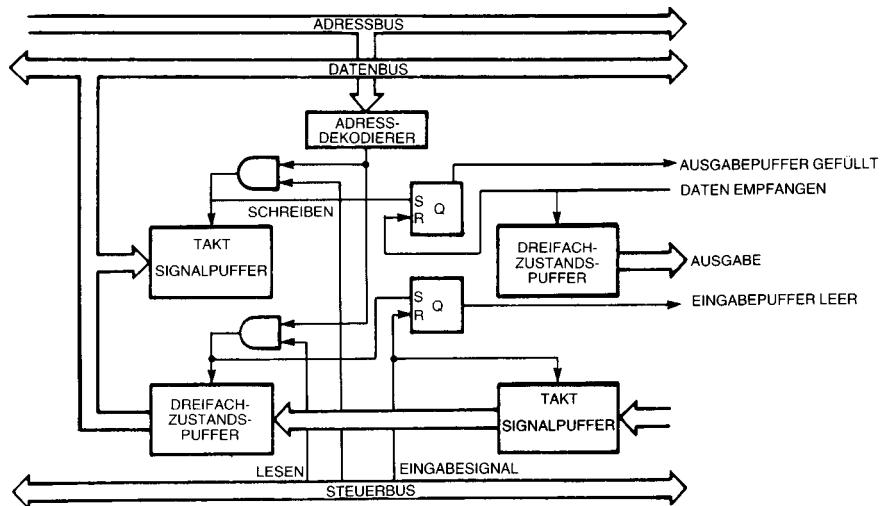


Bild 3-7: Schaltung eines einfachen E/A-Tores

Diese Einheit besitzt: einen Eingabespeicher, der die externe Information aufbewahrt, bis das System sie liest, einen Ausgabespeicher, um die Daten bis zur eigentlichen Ausgabe stabil zu halten, weiter Buspuffer, die die Verbindung zum Datenbus (Senden und Empfangen) herstellen. Außerdem sollte ein internes Statusregister vorhanden sein, das anzeigt, ob Daten gelesen werden sollen, oder ob Daten ausgegeben worden sind. Obwohl derartige Tore mit mehreren Einzelbausteinen erstellt werden können, kann man sich den größten Teil der Arbeit mit Hilfe eines neuen Bausteins, eines PIO, sparen.

Programmierbare parallele Ein/Ausgabeeinheit (PIO)

Eine programmierbare parallele Ein/Ausgabeeinheit in LSI-Technik (PIO, programmable parallel input-output device) führt die folgenden Funktionen aus: Adreßdekodierung, Datenpufferung für Ein- und Ausgabe und zugeordnetes Multiplexen, Statussteuerung für einen Quittungsbetrieb („handshaking“) und andere noch zu beschreibende Steuerfunktionen.

Der Adreßdekodierer bestimmt eines der internen Register, das ausgelesen oder beschrieben werden soll. Dieses Register kann der Eingabespeicher, der Ausgabespeicher, das Register zur Steuerung der Übertragungsrichtung oder das Statusregister sein. Üblicherweise werden für sechs bis acht interne Register drei Adreßbits in Verein mit einer Auswahlleitung verwendet. *Außerdem ist das PIO „programmierbar“.*

Die neue Eigenschaft liegt in der Verwendung eines besonderen Registers zur Steuerung der Übertragungsrichtung, des „Datenrichtungsregisters“: Durch bitweise Definition lässt sich so z.B. ein Tor so definieren, daß die drei ersten Bits zur Eingabe und die letzten fünf zur Ausgabe dienen, oder man kann jede andere Kombination festlegen.

Die Richtung, in der jede Leitung der PIO-Tore die Daten überträgt, ist programmierbar. Jedes Bit des „Datenrichtungsregisters“ legt fest, ob das zugeordnete Bit des PIO-Tors zur Eingabe oder zur Ausgabe dient. Üblicherweise legt eine „0“ im Datenrichtungsregister eine Eingabe-, ein „1“ eine Ausgabefunktion fest. Ein PIO ist auch in anderer Form programmierbar. Jedes PIO verfügt über ein oder mehrere Befehlsregister, die andere Möglichkeiten festlegen, wie z.B. die Struktur der Tore oder die Arbeitsweise der Steuerlogik.

Schließlich multiplext jedes PIO den Inhalt des Datenbus auf 2 oder mehr 8-Bit-Tore und umgekehrt. Das Maximum liegt bei drei Toren, einschließlich der Steuerleitungen für die E/A-Einheit, weil die Anschlußzahl des Bausteins auf 40 beschränkt ist. Ein typisches PIO findet sich in Bild 3-8. In diesem Fall besitzt der Baustein zwei Datentore, denen je ein Richtungsregister zugeordnet ist. Außerdem wird für den Zustand der Tore ein Statusregister verwendet.

Beispiel 1: Das PIA 6820 von Motorola

Der interne Aufbau des 6820 ist in Bild 3-9 wiedergegeben. Es besitzt sechs Register,

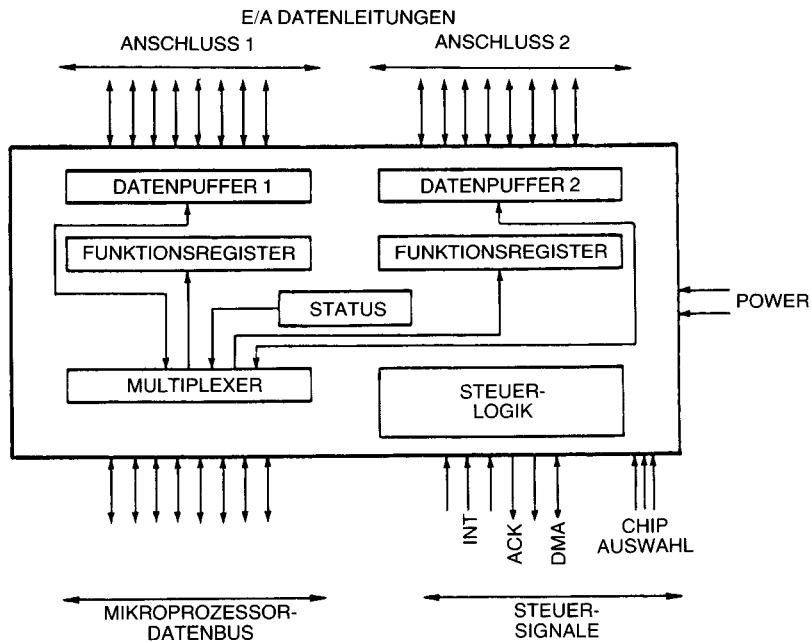


Bild 3-8: Typisches PIO

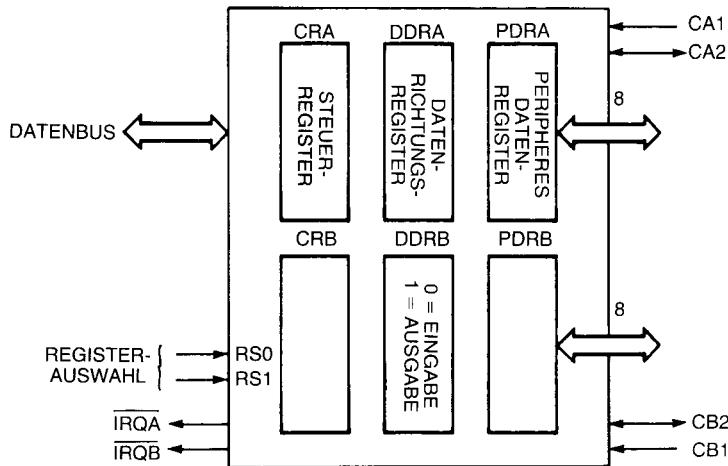


Bild 3-9: PIA 6820

gruppiert in drei Register pro Tor. Eine Gruppe dient für Tor A, die andere für Tor B. Untersuchen wir das Steuerregister. Sein Inhalt ist wie in Bild 3-10 formatiert. Bit 7 zeigt eine Änderung des Pegels auf dem Eingang CA1 an. Es wird als Unterbrechungsflag benutzt. Dasselbe gilt für Bit 6 mit dem Unterschied, daß hier CA2, falls zur Eingabe verwendet, überwacht wird. Durch die Bits 5, 4 und 3 werden acht verschiedene Arbeitsweisen des Bausteins und die Funktion des Anschlusses CA2

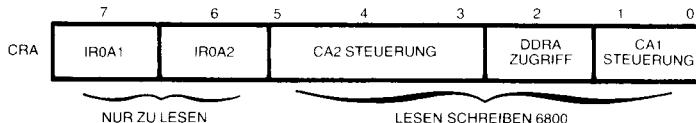


Bild 3-10: Format des Steuerregisters im 6820

festgelegt. Bit 2 zeigt an, ob das Richtungs- oder das Datenregister ausgewählt ist, die dieselbe Adresse belegen. Bits 1 und 0 sind die Steuerbits, mit denen eine Unterbrechung ermöglicht bzw. unterbunden wird.

Zur Verdeutlichung: Das PIA von Motorola besitzt zwar 6 Register, aber wegen der Beschränkung auf 40 Anschlüsse nur zwei Eingänge zur Registerauswahl (RS, register select). Das Datenregister DR und das Datenrichtungsregister DDR (data direction register) in jedem Tor belegen dieselbe Adresse! Sie werden – ein Ärgernis bei der Programmierung – durch den Wert von Bit 2 des Steuerregisters bestimmt.

Bild 3-11 gibt an, wie durch die Anschlüsse RS1 und RS2 die Register ausgewählt und durch den Zustand von Bit 2 des internen Steuerregisters genauer bestimmt werden.

RS1 = 0	AUSWAHL ANSCHLUSS REGISTER A
RS1 = 1	AUSWAHL ANSCHLUSS REGISTER B
RS0 = 1	AUSWAHL STEUERREGISTER (A OR B)
RS0 = 0	AUSWAHL DATENRICHTUNGS- BZE. PUFFERREGISTER

RS1	RS0	CRA(2)	CRB(2)	REGISTER
0	0	0	–	DATENRICHTUNGS- PUFFER-REGISTER STEUER-REGISTER
0	0	1	–	
0	1	–	–	
1	0	–	0	DATENRICHTUNGS- PUFFER-REGISTER STEUER-REGISTER
1	0	–	1	
1	1	–	–	

Bild 3-11: Auswahl eines Registers im 6820

Bild 3-12 zeigt den Anschluß an die Busse des 6800, und Bild 3-13 illustriert eine typische Anwendung mit den für die Steuer- und Datenrichtungsregister notwendigen Bitmustern.

Zuletzt noch ein Hinweis: es ist zu empfehlen, beim 6820 die Anschlüsse zum Datenbus zu puffern, da der Baustein einen stark belegten Datenbus nicht treiben kann. Bild 3-14 gibt eine Empfehlung für die Anordnung der Datenpuffer.

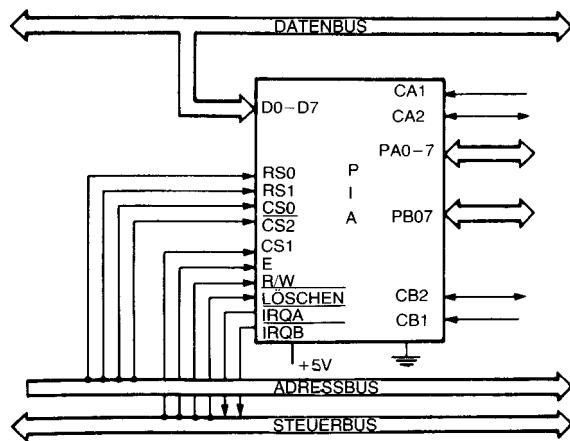


Bild 3-12: Anschluß eines 6820 an die 6800-Busse

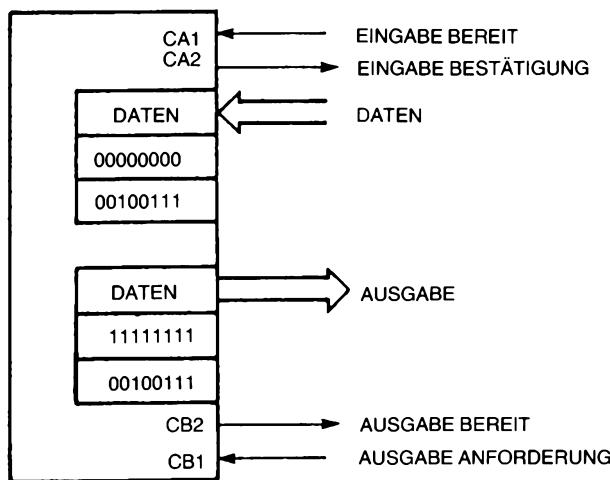


Bild 3-13: Typische Anwendung für ein 6820

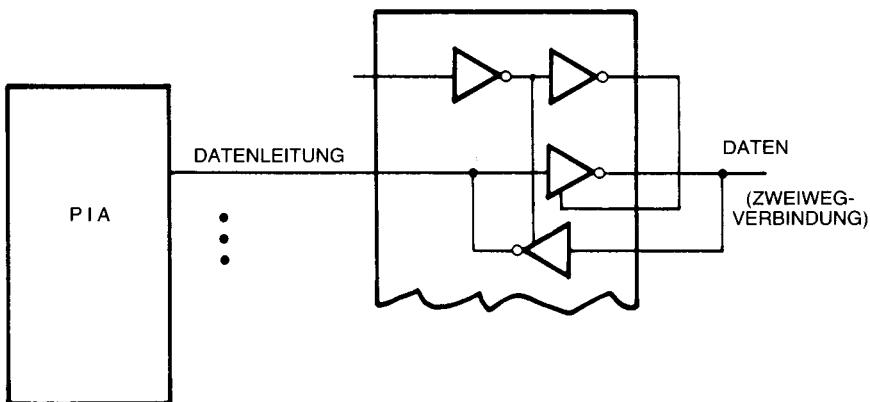


Bild 3-14: Datenpuffer für ein PIA

Beispiel 2: Das PPI 8255 von Intel

Das PPI (programmable peripheral interface) 8255 enthält vier Tore, von denen zwei 8 Bit und zwei 4 Bit breit sind. Jedes Tor kann so programmiert werden, daß abhängig vom Arbeitssteuerregister (mode control register) entweder alle Bits eines Tors Eingabe- oder alle Ausgabefunktion besitzen oder eine Spezialfunktion ausführen. Das 8255 ist in Bild 3-15 dargestellt.

Tabelle 3-16 zeigt, wie die Tore adressiert werden. Es gibt verschiedene Betriebsweisen, bei denen jede Hälfte von Tor C für Unterbrechungsmeldungen oder Quittungssignale verwendet wird. Der Baustein von Intel ist nicht bitweise programmierbar, stellt aber 4 Leitungen mehr zur Steuerung zur Verfügung. Über alles gesehen sind die ausgeführten Funktionen beider Bausteine analog. Insbesondere kann ein PIA in einem 8080-System verwendet werden und umgekehrt. Jeder größere Hersteller von Mikroprozessoren hat seine eigene Version eines programmierbaren parallelen Interfaces. Ihre Funktion ist im Wesentlichen gleich.

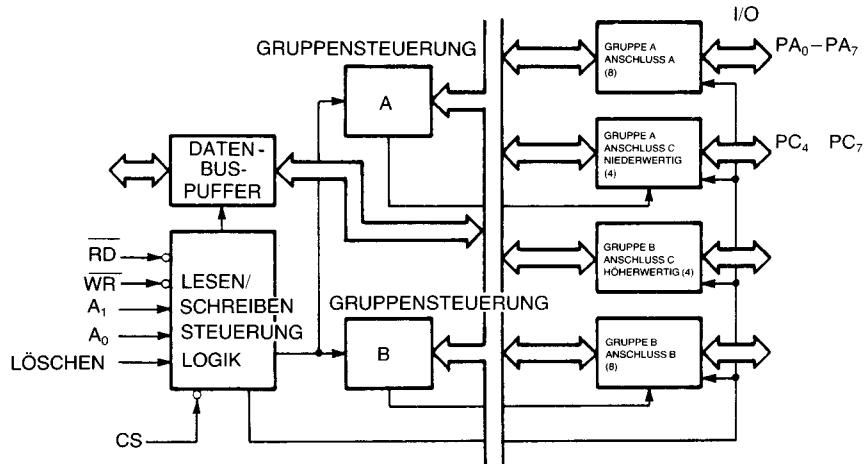


Bild 3-15: Aufbau des PPI 8255

CS	A1	A0	RD	WR	FUNKTION
0	0	0	0	1	ANSCHLUSS A NACH DATENBUS ANSCHLUSS B NACH DATENBUS ANSCHLUSS C NACH DATENBUS
0	0	1	0	1	
0	1	0	0	1	
0	0	0	1	0	DATENBUS NACH ANSCHLUSS A DATENBUS NACH ANSCHLUSS B DATENBUS NACH ANSCHLUSS C DATENBUS NACH STEUERUNG
0	0	1	1	0	
0	1	0	1	0	
0	1	1	1	0	
0	1	1	0	1	ILLEGAL
1	-	-	-	-	DATENBUS NACH DREIFACHSTATUS (VERHINDERN)

Bild 3-16: Adressierung des 8255

Serielle Ein/Ausgabe

Einige Einheiten benötigen seriellen Datenverkehr: Fernschreiber (TTY), Band und Platte.

Anstatt 8 Bit paralleler Daten zwischenzuspeichern, können wir den Inhalt des Bytes Bit für Bit über eine einzige Leitung transportieren. Es gibt serielle Standards, die diese Art der Datenübertragung normieren. Derartige Standards sind in Kapitel 6 genauer dargestellt. Das Format für die serielle Ein- und Ausgabe mit einem 8-Kanal-Fernschreiber (Teletype) ist in Bild 3-17 dargestellt.

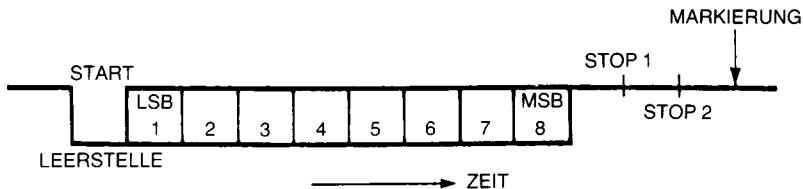


Bild 3-17: Serielles E/A-Format für TTY

Da Mikrocomputer parallel arbeitende Systeme sind, müssen wir die acht Bits eines Bytes vor der Ausgabe in serielle Form bringen und die seriell eingegebenen Bits in parallele Form umwandeln. Es gibt zwei Möglichkeiten, die Umwandlung durchzuführen: mittels Software oder mit einem speziellen Baustein, UART (universal asynchronous receiver-transmitter) genannt.

Serielle Ein/Ausgabe mittels Software

Die Umwandlung paralleler in serielle Daten und umgekehrt mit Hilfe von Software kann durch ein einfaches Programm geschehen. Bei einer Eingabeoperation wartet das Programm, bis ein Startbit auftritt und tastet den Datenstrom dann in den richtigen Zeitintervallen zur Übernahme der Datenbits ab. Bei einer Ausgabeoperation sendet das Programm die Serie von Nullen und Einsen über eine einzige Leitung, wobei zwischen jeden Bitwechsel eine programmierte Verzögerung eingeschoben wird.

Ein Beispiel eines Ausgabeprogramms für einen 8-Kanal-Fernschreiber findet sich als Flußdiagramm in Bild 3-18 und als Programmliste für einen 8080 in Bild 3-19. Dieses Programm wird in Kapitel 4 beschrieben werden. Eine Routine zur Umwandlung paralleler in serielle Daten besteht im Prinzip darin, ein 8 (oder mehr) Bit breites Wort in den Akkumulator zu übertragen und es dann mit der richtigen Frequenz Bit für Bit in die Ausgabeleitung zu schieben. Am einfachsten ist es, den Inhalt des Akkumulators über ein Ausgabetor zu geben, das nur an Leitung 0 angeschlossen ist. Der Akkumulator wird dann Schritt für Schritt nach rechts geschoben, zwischen jeden Schritt eine Verzögerung eingefügt und das nächste Bit ist ausgege-

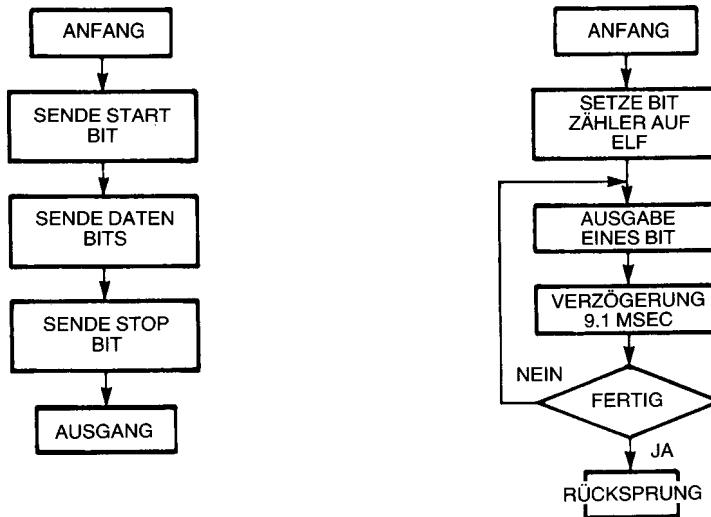


Bild 3-18: Flußdiagramm für serielle Ausgabe eines Bytes

```

;
; Bei Aufruf dieses Unterprogramms muss sich das
; auszugebende Zeichen im C Register befinden.
; Es wird angenommen, dass das TTY an Port 2
; Bit 0 angeschlossen ist.
;
TYOUT: MVI      B,11    ; Zaehler auf 11 Bits setzen
        MOV      A,C    ; Zeichen in Akku bringen
        ORA      A        ; Fuer Start-Bit carry-Bit loeschen
        RAL      ; carry in A(0) schieben
WEITER: OUT     2        ; Bit zum TTY senden
        CALL    VERZG   ; Warten, bis gesendetes Bit empfangen
        RAR      ; Naechstes Bit nachschieben
        STC      ; carry-Bit fuer Stop-Bits setzen
        DCR      B        ; Zaehler herunterzaehlen
        JNZ     WEITER  ; Falls Zaehler nicht 0, weiter
        RET      ; Fertig
;
; 9 msec Verzoegerung durch aktives Warten
; (keine wait states)
;
VERZG: MVI      D,6
VZO:  MVI      E,2000
VZ1:  DCR      E        ; 1.5 msec dauernde
        JNZ     VZ1    ; innere Warteschleife
        DCR      D
        JNZ     VZO    ; Aeußere Schleife

```

Bild 3-19: 8080-Programm zur seriellen Ausgabe

ben. Nach 8 (oder mehr) Ausgabeschritten sind die ursprünglich parallelen Daten seriell ausgegeben.

Umgekehrt ist das Zusammenfassen serieller Daten in parallele Form ebenso einfach. Bit 0 wird in den Akkumulator eingelesen. Der Akkumulator wird nach links

geschoben. Nach einem festgelegten Zeitintervall wird Bit 0 erneut eingelesen. Nach acht Schiebeoperationen ist ein Byte erfaßt.

Der Vorteil einer programmierten Lösung liegt in der Einfachheit und dem Fortfall externer Hardware. Es ist jedoch langsam und kann u.U. die Leistungsfähigkeit des Mikroprozessors überfordern. Außerdem können in Systemen, die Programmunterbrechungen (interrupts) benutzen, keine Verzögerungsschleifen zuverlässig erstellt werden. In diesem Fall wird eine Hardwarelösung notwendig.

UART und USART

Einer der ersten Standardbausteine in LSI-Technik war das UART. Ein UART ist ein seriell/parallel- und parallel/seriell-Wandler. Das UART erfüllt zwei Funktionen: es übernimmt parallele Daten und wandelt sie in einen seriellen Bitstrom mit Start-, Paritäts- und Stopnzeichen um, und es übernimmt einen seriellen Datenstrom und wandelt ihn in parallele Daten.

Das Blockdiagramm der UART-Funktionen findet sich in Bild 3-20. Jedes UART besteht aus drei Abschnitten: einem Sender, einem Empfänger und einem Steuerabschnitt. Nahezu alle Hersteller haben eine angeschlußkompatible oder „verbeserte“ Version des Standard-UART.

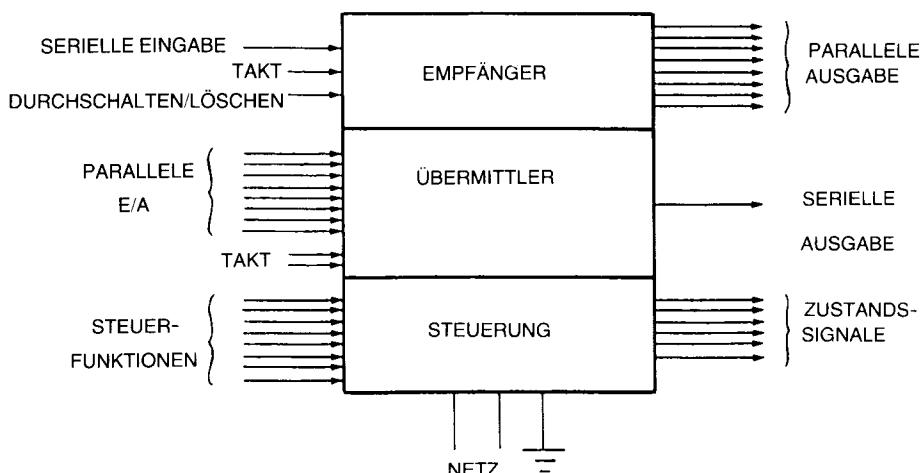


Bild 3-20: Blockdiagramm der UART-Funktionen

Das UART braucht ein Eingabe- und ein Ausgabetor beim Anschluß an ein Mikrocomputersystem, daher sind später UARTs entworfen worden, die unmittelbar mit Mikroprozessorbussen kompatibel sind. Zwei von diesen sind: Das ACIA (asynchronous communications interface adaptor) MC6850 von Motorola und das USART (universal synchronous and asynchronous receiver-transmitter) 8251 von Intel.

Beispiel 1: das ACIA 6850 von Motorola

Das Blockdiagramm des internen Aufbaus des ACIA findet sich in Bild 3-21. Außer den seriell/parallelen Registern für Ein- und Ausgabeoperationen enthält es noch in der Steuerschaltung Möglichkeiten, die Steuerfunktionen für den EIA-RS232C-Standard zu erzeugen. (Siehe Kapitel 6 zu Einzelheiten für den RS232C-Standard.)

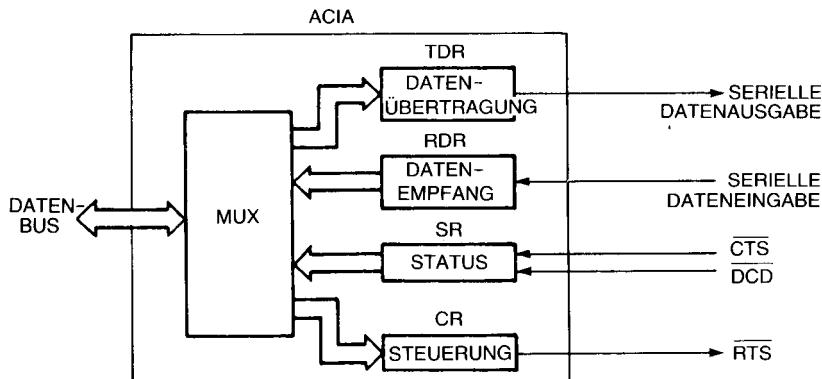


Bild 3-21: ACIA 6850

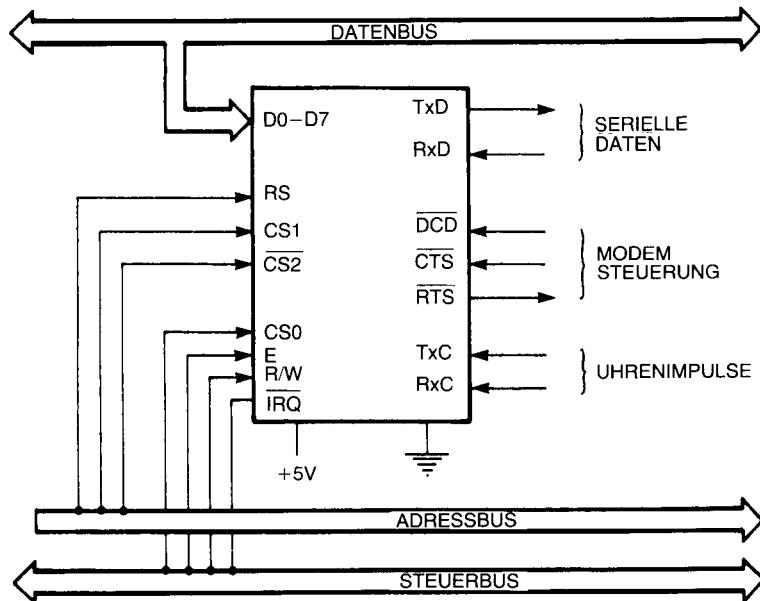


Bild 3-22: Funktionen der Anschlüsse bei ACIA 6850

Bild 3-22 löst den Eingabe- und Ausgabeteil in die entsprechenden Funktionen auf: die Leitungen für die seriellen Daten, die Modemsteuerung, die Taktsignale und die Busse. Die ein- und auszugebenden seriellen Daten sind TTL-kompatible Signale und müssen gepuffert werden, um die zur Ansteuerung der seriellen Einheiten benötigten Pegel zu erhalten. (In Kapitel 4 findet sich eine vollständige Beschreibung, wie ein 8-Kanal-Fernschreiber mit einem ACIA verbunden werden muß.) Die Modemsteuerung steuert das für eine RS232C-Modem-Verbindung benötigte Interface.

Die Taktsignale steuern die Übertragungsrate (Bitrate) der seriellen Daten und können für Sende- und Empfangsteil verschieden sein. Die Bussignale sind die in einem 6800-System üblichen. Die Wahrheitstabelle in Bild 3-23 zeigt die Adressierung der internen Register.

RS	R/W	Register
0	0	STEUERUNG
0	1	STATUS
1	1	DATENEMPFANG
1	1	DATENÜBERTRAGUNG

Bild 3-23: Adressierung der internen Register im ACIA 6850

Beispiel 2: das USART 8251 von Intel

Das Blockdiagramm und die Steuersignale des USART 8251 zeigt Bild 3-24. Dieser Baustein unterscheidet sich von dem ACIA: Er ermöglicht auch *synchrone* Datenübertragung (Senden und Empfangen) zusätzlich zur asynchronen Übertragungsart. (Motorola stellt ein besonderes synchrones Interface her, das sogenannte SSDA (synchronous serial data adaptor 6852.)

Der Anschluß des 8251 an den 8080 findet sich in Bild 3-25. Da ein Teil der internen Schaltung des 8251 dynamisch arbeitet, wird das Taktsignal Ø2 benötigt. Die restlichen Signale sind wie gewohnt.

Das USART hat fünf interne Register: zum Empfang von Daten, Senden von Daten, Festlegen der Arbeitsweise, Statusregister und Steuerregister. Nach dem Rücksetzen der Einheit wird mit dem ersten an das 8251 gesendeten Byte die *Arbeitsweise* (mode) festgelegt. Das nächste gesendete Byte wird im *Steuerregister* abgelegt. Die *Arbeitsweise* legt fest, ob das 8251 synchrone oder asynchrone Übertragung durchführen soll. Die *Steuerung* bestimmt die Wortlänge und andere Übertragungsparameter. In Bild 3-26 steht eine Wahrheitstabelle der Steuersignale des 8251-Busses.

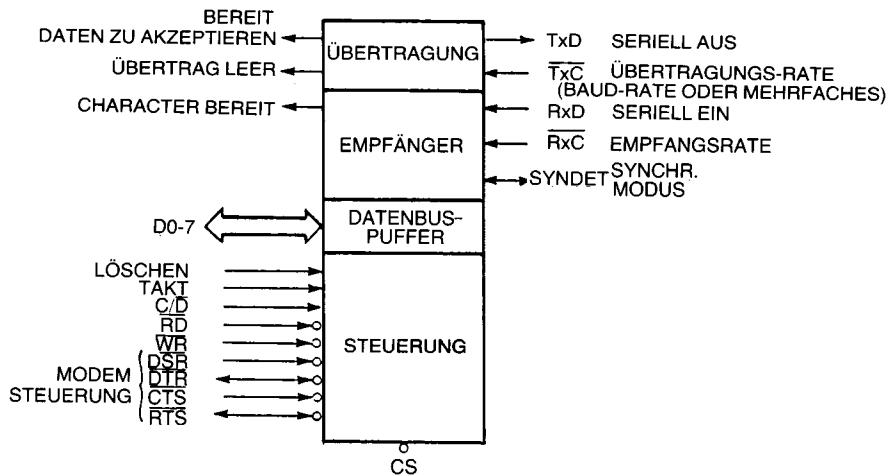


Bild 3-24: USART 8251

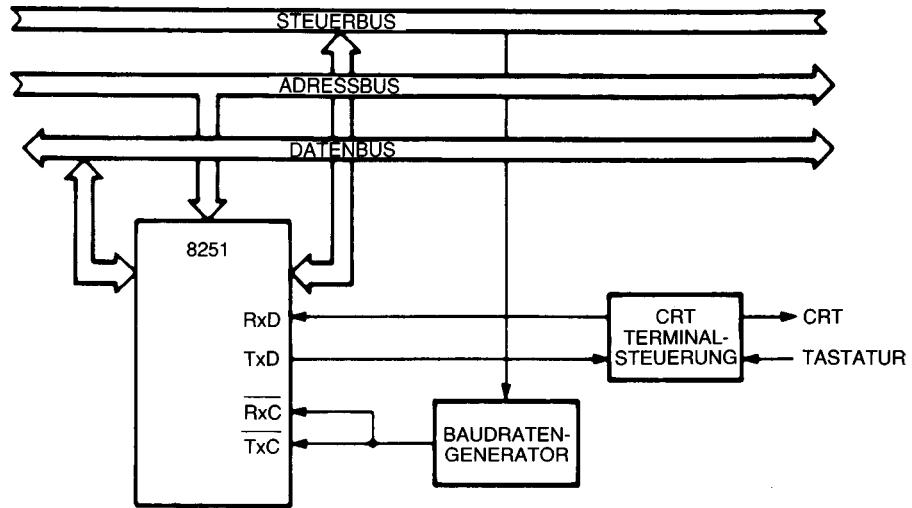


Bild 3-25: Anschluß des 8251 an den 8080

Zusammenfassung zur seriellen Datenübertragung

Die beiden vorgestellten Methoden, hard- und softwareorientiert, beleuchten die traditionellen Entscheidungen, die beim Entwurf auch des einfachsten Interfaces zu machen sind. Die meisten kleinen Systeme benutzen ein Softwareinterface zur seriellen Datenübertragung, während die größeren Systeme eher mit UARTs bestückt werden. Es sind noch kompliziertere Schaltkreise zur Ausführung neuer Arten serieller Kommunikation auf den Markt gekommen. Diese LSI-Komponenten verwirklichen die anderen in Kapitel 6 beschriebenen seriellen Standards.

C/D	RD	WR	CS	OPERATION
0	0	1	0	8251 NACH DATENBUS (LESEN)
0	1	0	0	DATENBUS NACH 8251 (SCHREIBEN)
1	0	1	0	ZUSTAND NACH DATENBUS
1	1	0	0	DATENBUS NACH STEUERUNG
-	-	-	1	DATENBUS NACH DREIFACH-STATUS

Bild 3-26: Wahrheitstabelle der 8251-Steuersignale

Die drei Steuermethoden für Ein/Ausgaben

Wir haben jetzt die grundlegenden Bausteine und Techniken zum Anschluß von E/A-Einheiten kennengelernt: d.h. wir können parallele und serielle Datentore aufbauen.

Das nächste Problem ist, die Datenübertragung zu verwalten, d.h. eine *Verteilungsstrategie* zu erstellen. Drei grundlegende Methoden werden hierfür verwendet, die wir kurz beschreiben wollen. Für einfacheren Einsatz jeder dieser Strategien werden zusätzliche Bausteine vorgestellt werden.

Diese drei Methoden sind im Bild 3-27 dargestellt. Sie werden bezeichnet als: Abfragemethode (polling), Programmunterbrechung (interrupt) und DMA, d.h. unmittelbaren Speicherzugriff. (Man kann auch Kombinationen davon verwenden.)

Programmierte Ein/Ausgabe oder Abfragen

Bei programmierte Ein/Ausgabe werden alle Datenübertragungen zwischen den Einheiten durch das Programm durchgeführt. Der Prozessor sendet Daten und fordert solche an; alle Ein- und Ausgabeoperationen laufen durch das abzuarbeitende Programm gesteuert ab. Die Übertragung muß durch einen Quittungsbetrieb („handshaking“) koordiniert werden. Die grundlegende Methode, festzustellen, ob eine E/A-Operation nötig oder möglich ist, geschieht durch Verwendung besonderer Bits als Marken, den sogenannten *Flags*. Als Flag bezeichnet man ein Bit, das, falls gesetzt, anzeigt, daß die betrachtete Bedingung eingetreten ist. Zeigt z.B. ein Flag die Bedingung „Einheit bereit“ an, so kann das heißen, daß der Pufferspeicher

einer Eingabeeinheit voll oder der Pufferspeicher einer Ausgabeeinheit leer und damit zur Übernahme neuer Daten bereit ist.

Das Flag wird regelmäßig überprüft, d.h. die Methode besteht im „Abfragen“ des Flags. Kennzeichen dieser Lösung ist ein Mindestaufwand an Hardware zum Preis eines größeren Softwarebedarfs.

Das Flußdiagramm für eine *Abfrageschleife* befindet sich in Bild 3-28.

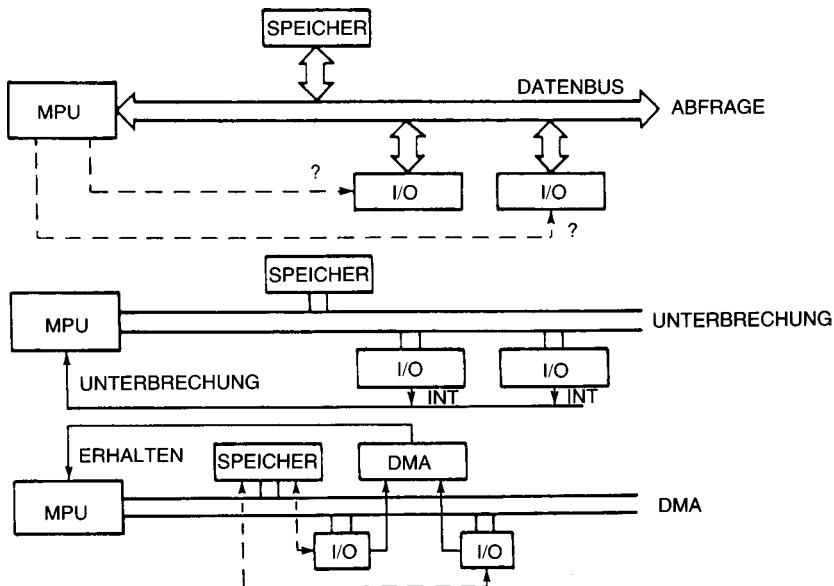


Bild 3-27: Drei Methoden zur E/A-Steuerung

Das Programm durchläuft regelmäßig eine Serie von Tests, mit denen nachgeprüft werden soll, ob eine Ein- oder Ausgabeoperation erfolgen kann bzw. muß. Wenn eine Einheit gefunden ist, die bedient werden muß, so wird die zugehörige Bedienungsroutine aktiviert und nach deren Bedingung die Abfrage fortgesetzt.

Es sind zwei grundlegende Methoden gebräuchlich um Bereitschaftsflags verschiedener Einheiten zu prüfen: Benutzen eines einfachen Eingabettors für Statusinformation oder eines Tors mit Vorrangkodierung (priority-encoder status port).

Die einfachste Technik besteht darin, beim Test der Statusinformation die Bereitschaftsflags von acht Einheiten auf den Datenbus zu legen. Bild 3-29 zeigt ein solches System. Das Eingabettor für den Status kann auf jeder üblichen Adresse liegen. Üblicherweise benutzt man für dieses Tor die ersten oder letzten Adressen im E/A-Bereich. Wenn das Tor ausgelesen ist, testet das Programm jedes Bit, legt die Priorität fest und springt zu der zugehörigen Bedienungsroutine.

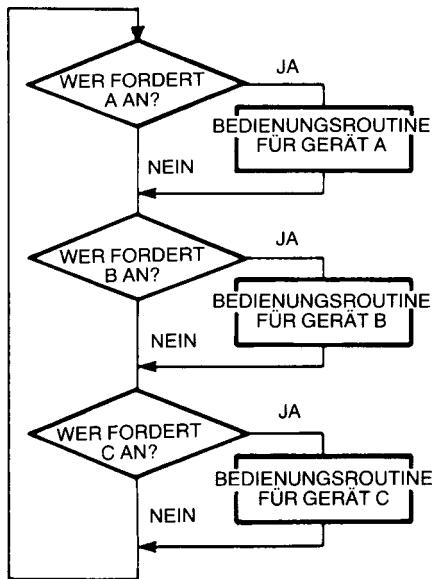


Bild 3-28: Flußdiagramm für eine Abfrageschleife

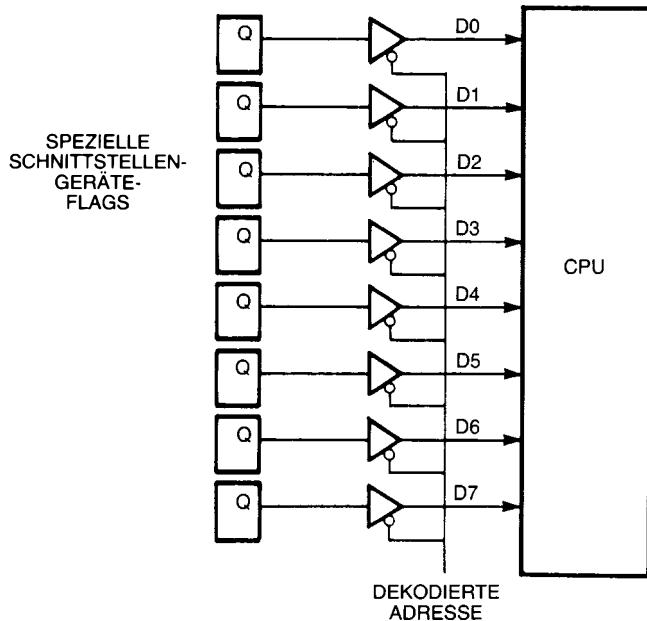


Bild 3-29: Bereitschaftsflags in einem Statusstor

Die zweite Methode besteht darin, die Priorität mittels einer im ROM gespeicherten Vergleichstabelle oder einem speziellen Prioritätskodierbaustein (priority-encoder) festzulegen. In diesem Fall trägt das Statustor die Adresse derjenigen Einheit von den zur Bearbeitung bereiten, die den höchsten Vorrang, die größte Priorität, besitzt. In Bild 3-30 und 3-31 steht das Byteformat und die benötigte Hardware.

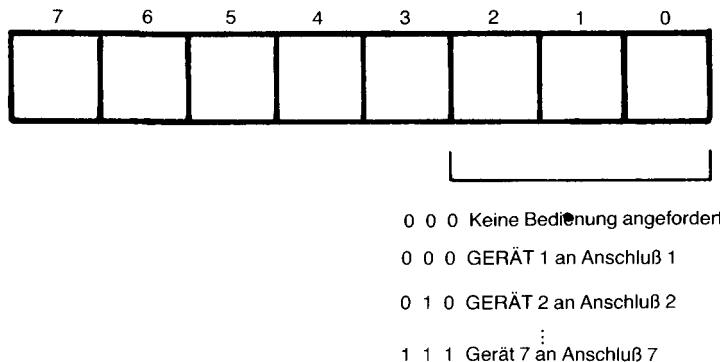


Bild 3-30: Byteformat für einen Prioritätskodierer

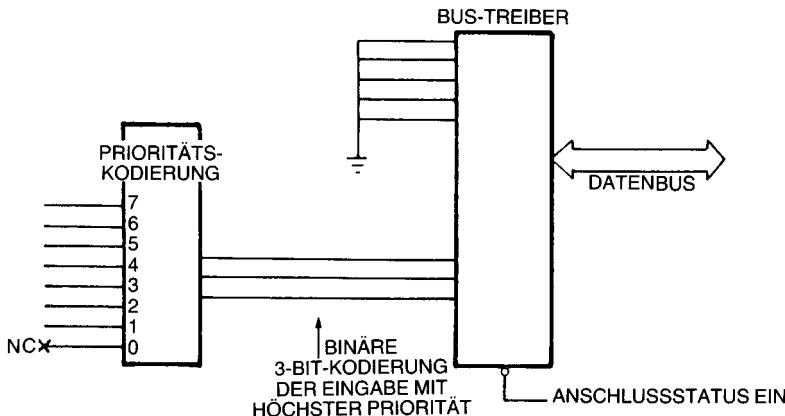


Bild 3-31: Hardware für einen Prioritätskodierer

Wenn die höherwertigen fünf Bits geändert werden, lassen sich andere Adressen für die Tore bearbeiten. Damit spart man sich die Notwendigkeit, die Toradressen in einer Tabelle nachzusehen oder aus der Statusinformation gesondert zu ermitteln, *da dieses Tor die Adresse der anfragenden Einheit enthält*.

Abfragen ist die einfachste und allgemeinste Methode zur Steuerung des Ein/Aus-gabegeschehens. Sie benötigt keine besondere Hardware, und alle Ein- und Aus-gabeübertragungen können durch das Programm gesteuert werden. Man nennt die Übertragung **synchron** mit der Programmabarbeitung.

Unterbrechung

Die Abfragetechnik hat zwei Einschränkungen:

1. Prozessorzeit wird verschwendet beim unnötigen Durchtesten des Status aller peripherer Einheiten in jedem Durchlauf.
2. Sie ist vom Prinzip her langsam, da der Status aller E/A-Einheiten getestet werden muß, bevor man zur Abarbeitung einer bestimmten Anfrage kommt. Das kann in einem Echtzeitssystem, in dem eine Peripherieeinheit in einem festgelegten Zeitabschnitt bearbeitet werden muß, echte Schwierigkeiten bereiten. Insbesondere wenn schnelle Peripherieeinheiten an das System angeschlossen sind, kann die Abfragetechnik einfach nicht schnell genug sein, um noch eine rechtzeitige Bearbeitung der Anfrage zu gewährleisten. Schnelle Einheiten wie Floppy-Disks oder ein Bildschirmgerät erfordern nahezu sofortige Antwort auf ihre Anfragen, um die Daten ohne Verlust übertragen zu können.

Die Abfragetechnik ist ein **synchrone** Mechanismus, bei dem die einzelnen Einheiten nacheinander bearbeitet werden. Programmunterbrechungen, kurz Unterbrechungen (interrupts), sind ein **asynchroner** Mechanismus. Das Prinzip von Unterbrechungen ist in Bild 3-32 dargelegt. Jede E/A-Einheit oder ihr Steuerbaustein ist an eine Unterbrechungsleitung angeschlossen. Diese Leitung überträgt eine Unterbrechungsanforderung (interrupt request) an den Mikroprozessor. Jedesmal, wenn eine der E/A-Einheiten bedient werden muß, erzeugt sie einen Impuls oder einen bestimmten Pegel auf dieser Leitung, um den Mikroprozessor auf sich aufmerksam zu machen.

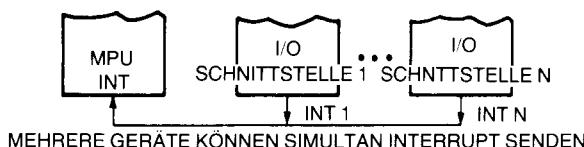


Bild 3-32: Prinzip von Unterbrechungsanforderungen

Ein Mikroprozessor testet am Ende jedes Befehlszyklus, ob eine Unterbrechungsanfrage vorliegt. Ist dies der Fall, wird die Unterbrechung durchgeführt. Ist keine Anfrage vorhanden, wird der nächste Befehl übernommen. Dies ist in Bild 3-33 dargestellt.

Werden kritische Prozesse bearbeitet, muß sichergestellt sein, daß die Programmabarbeitung nicht durch eine Unterbrechung gestört wird. Ein derartiges Beispiel ist die Reaktion auf einen drohenden Versorgungsspannungszusammenbruch. Dieser läßt sich einfach feststellen. Verfügt das System über batteriegepufferte Speicher, so

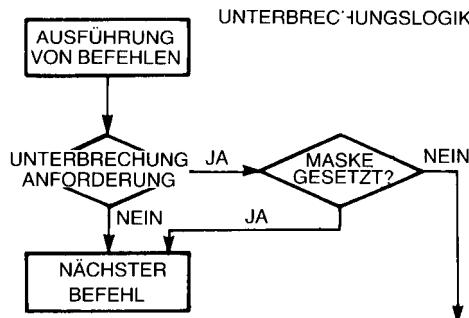


Bild 3-33: Unterbrechungstest im Prozessor

bleibt noch Zeit genug, dorthin den Inhalt der Prozessorregister zu übertragen und das System in sinnvoller Weise abzuschalten. Es sind in der Regel mehrere Millisekunden nach Erkennen der drohenden Gefahr eines Versorgungsspannungszusammenbruchs übrig, bis das Ereignis wirklich eintritt. Eine derartige „Zusammenbruchsroutine“ *muß* dann aktiviert werden, egal welche weniger wichtigen Unterbrechungsanfragen auftreten. Andere Anfragen müssen „ausmaskiert“ werden. (Eine solche Rettungsroutine wird als „nichtausmaskierbare Unterbrechung“ [non-maskable interrupt] behandelt.)

Darin liegt der Sinn des Maskierungsbits (oder bei Vorliegen mehrerer Unterbrechungsebenen des Maskierungsregisters) im Mikroprozessor. Jedesmal, wenn das Maskierungsbis eingeschaltet ist, werden die Unterbrechungsanforderungen nicht beachtet (vgl. den Ablauf in Bild 3-33). Die „Maskierungsfähigkeit“ wird oft als „Aktivierung“ (enable) bezeichnet. Eine Unterbrechung ist aktiviert, d.h. ermöglicht, wenn sie nicht maskiert ist.

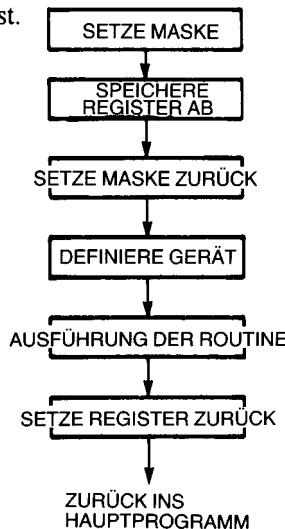


Bild 3-34: Unterbrechungsabarbeitung

Abarbeiten einer Unterbrechung

Wenn die Unterbrechungsanforderung empfangen und entgegengenommen ist, muß die zugehörige Einheit bedient werden. Um dies zu tun, arbeitet der Mikroprozessor eine spezielle Bedienungsroutine ab. Dabei ergeben sich zwei Probleme:

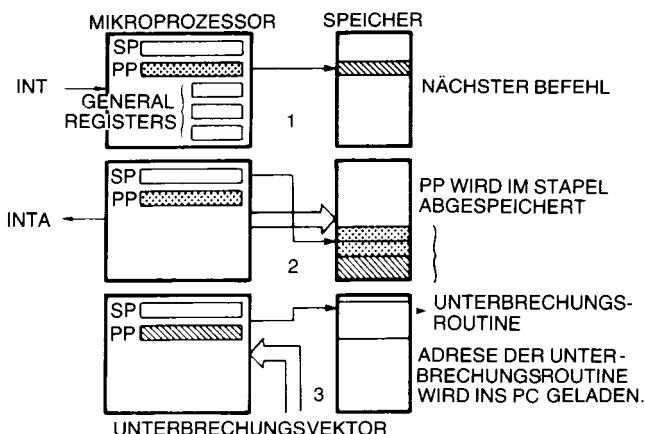


Bild 3-35: Die drei Schritte

Zum Einen muß der Status des gerade abzuarbeitenden Programms zum Zeitpunkt, in dem die Unterbrechungsanforderung entgegengenommen wurde, gerettet werden. Das beinhaltet, daß alle Registerinhalte im Mikroprozessor irgendwo außerhalb abgelegt werden müssen. Diese Register werden auf dem *Stapel* (stack) abgespeichert. Zumindest muß der Programmzähler auf den Stapel gebracht werden, da an seine Stelle die Anfangsadresse der Unterbrechungsroutine gesetzt werden muß. Das Retten der restlichen Register kann mittels Hardware geschehen oder durch den Mikroprozessor oder liegt in der Hand der Unterbrechungsroutine. Wenn der Programmzähler (und eventuell die anderen Register) auf den Stapel gebracht ist, springt der Mikroprozessor zu der Unterbrechungsroutine. An dieser Stelle ergibt sich das zweite Problem:

Eine ganze Reihe von E/A-Einheiten kann an dieselbe Unterbrechungsleitung angeschlossen sein. Wohin soll der Mikroprozessor springen, um die richtige Einheit zu bedienen? Das Problem liegt darin, die Einheit, die die Unterbrechung anfordert, ausfindig zu machen. Diese Ermittlung kann durch Hardware, durch Software oder eine Kombination von Beidem geschehen. Der Sprung zur Adresse der der E/A-Einheit gemäßigen Routine wird als Sprung zu dem *Unterbrechungszeiger* bezeichnet. Das vom Hardwarestandpunkt einfache System verfügt über keine besonderen Unterbrechungszeiger (vectored interrupts). Hier ist eine *Softwareroutine* nötig, um die Einheit herauszufinden, die die Unterbrechung anforderte. Hierbei wird die *Abfragetechnik* benutzt, die in Bild 3-36 dargestellt ist. Die Identifizierungsroutine

fragt jede an das System angeschlossene Einheit ab. Sie testet deren Statusregister, üblicherweise Bit 7. Ist in einer gegebenen Bitposition eine 1 vorhanden, so bedeutet das, daß diese Einheit die Unterbrechung angefordert hat. Ist so die anfordernde Einheit gefunden, so springt die Routine zu der zugeordneten Bedienungsroutine. Die Reihenfolge, in der die Einheiten abgefragt werden, legt fest, welche von ihnen bedient wird. Damit ergibt sich ein System, in dem der *Vorrang einer Einheit durch Software festgestellt* wird (software-priority scheme), falls mehrere Einheiten zu gleicher Zeit eine Unterbrechung angefordert haben.

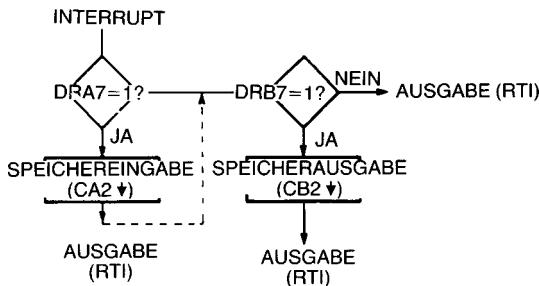


Bild 3-36: Abfragen der anfordernden Einheiten

Eine zweite softwareorientierte Methode arbeitet mit Hardwareunterstützung und ist deutlich schneller. Hier wird, wie in Bild 3-37, ein Bestätigungssignal für die Unterbrechung durch die verschiedenen Einheiten durchgeschleift, die sogenannte *daisy-chain* (Gänseblümchenkette). Nachdem die Register auf den Stapel gerettet worden sind, erzeugt der Mikroprozessor ein besonderes Bestätigungssignal (acknowledge), daß er die Unterbrechung entgegengenommen hat. Dieses Bestätigungssignal erreicht zunächst Einheit 1. Hat Einheit 1 eine Unterbrechung angefordert, so setzt sie eine Erkennungsnummer auf den Datenbus, von dem sie der Mikroprozessor einliest. Hat sie keine Unterbrechung angefordert, so gibt sie das Bestätigungssignal weiter an Einheit 2. Einheit 2 vollzieht denselben Ablauf usw. Da die physische Anordnung von Einheiten und Bestätigungsleitung einer Kette aus ineinander gesteckten Gänseblümchen ähnelt, wird sie im Englischen mit *daisy-chain* (Gänseblümchenkette) bezeichnet. Dieser Mechanismus kann mit den meisten PIOs verwendet werden.

Die schnellste Methode arbeitet mit Unterbrechungszeigern und wird daher als *vectorized interrupt* bezeichnet. Hier hat die E/A-Einheit die Aufgabe, sowohl die Unterbrechungsanforderung zu erzeugen, als auch die anfordernde Einheit zu *identifizieren* oder noch besser die Sprungadresse zu der Bedienungsroutine zur Verfügung zu stellen. Wenn die entsprechende Steuerung nur eine Identifikationsnummer zur Verfügung stellt, ist es eine einfache Sache der Software, in einer Tabelle die zugehörige Sprungadresse zu finden. Das ist vom Hardwarestandpunkt aus einfacher, aber

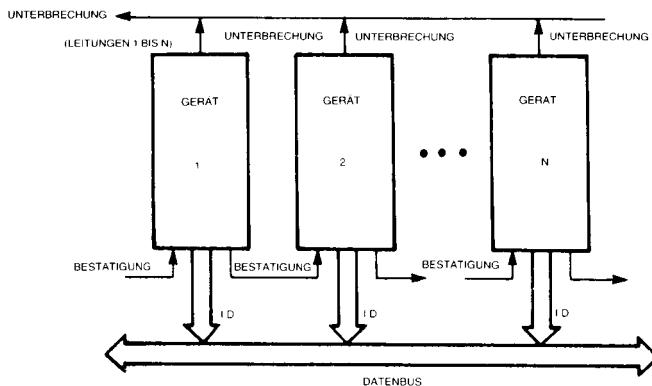


Bild 3-37: Prinzip der daisy-chain-Technik

ergibt nicht die größtmögliche Leistung. Die größte Leistung erhält man, wenn der Mikroprozessor eine Unterbrechungsanforderung erhält und unmittelbar dazu die richtige 16 Bit breite Sprungadresse. Er kann dann unmittelbar zu der benötigten Speicherstelle springen und mit der Bedienung der Einheit anfangen. Neue Prioritätssteuerbausteine, die PICs (priority-interrupt-controller), haben dies seit neuestem praktikabel gemacht.

Vorrang (priority)

Es taucht noch ein Problem auf: verschiedene Einheiten können gleichzeitig eine Unterbrechung anfordern. Der Mikroprozessor muß dann entscheiden, in welcher Reihenfolge sie bedient werden sollen. Jeder Einheit wird eine bestimmte Vorrangstellung, eine Priorität, zugeordnet. Der Mikroprozessor bedient dann die Einheiten in der Reihenfolge ihrer Prioritäten. In der Computerwelt ist die höchste Prioritäts-ebene mit 0, die nächste Prioritätsebene mit 1 usw. bezeichnet. Üblicherweise reserviert man Ebene 0 für die Rettungsroutine bei Ausfall der Versorgungsspannung PFR (power-failure-restart), Ebene 1 dient für eine Bildschirmeinheit. Ebene 2 kann frei gelassen werden, um möglicherweise einen zweiten Bildschirm anzuschließen. Ebene 3 kann eine Floppy-Disk sein, Ebene 5 ein Drucker, Ebene 6 ein Fernschreiber. Ebene 7 umfaßt externe Schalter. Ebene 4 ist in diesem Beispiel unbenutzt. Prioritäten können durch Hardware oder durch Software zur Geltung gebracht werden. Die Softwarebestimmung der Priorität haben wir oben beschrieben. Die Routine, die die Einheiten abfragt, wird dabei einfach mit der Einheit höchster Priorität anfangen. Prioritätsbestimmung ist aber auch durch Hardware möglich. Dies wird auch bei den neuen PICs durchgeführt. Diese Prioritätssteuerbausteine stellen zusätzlich eine 8-Bit-Maske zur Verfügung, mit deren Hilfe der Programmierer jede Prioritätsebene gezielt ausmaskieren kann. Die Grundstruktur der PIC-Logik findet sich in Bild 3-38. Dort wird nur gezeigt, wie der Zeiger auf die Unterbrechungsebene

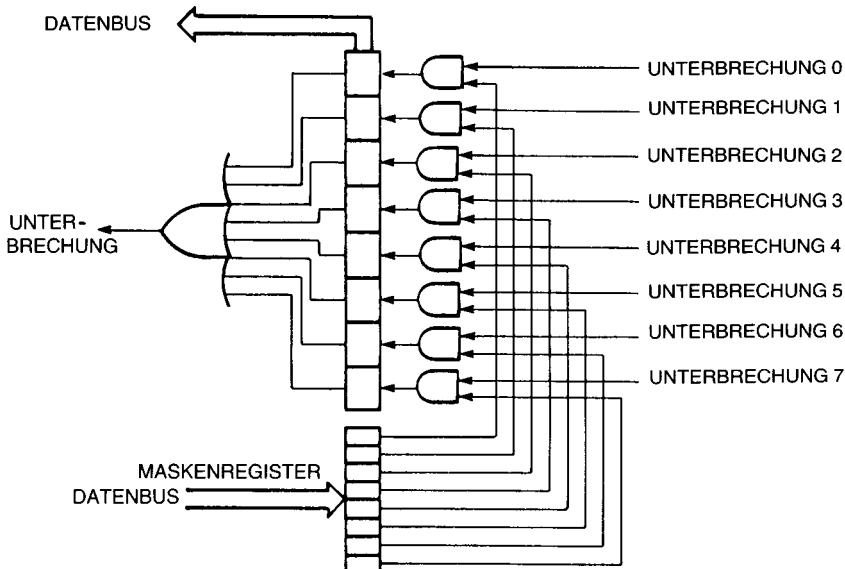


Bild 3-38: Grundstruktur der PIC-Logik

erzeugt wird, nicht die Erzeugung des Adreßzeigers selbst. Sie stehen auf der rechten Zeichnungsseite und setzen im Unterbrechungsregister ein Bit. Das Maskierungsregister wird vom Programmierer benutzt, um einzelne Unterbrechungsebenen auszublenden. Üblicherweise werden unbenutzte Unterbrechungsebenen ausmaskiert. Dennoch ist es möglich, besondere Ebenen im Verlauf der Programmabarbeitung auszublenden. Ein einfaches UND-Gatter ermöglicht, daß die nicht-maskierten Unterbrechungsebenen eine Unterbrechung vom Prozessor anfordern können. Die Ebene der dann mit höchster Priorität anliegenden Anforderung wird durch einen 3-aus-8-Kodierer verschlüsselt. Noch eine weitere Erleichterung ist vorgesehen: die Ebene der angeforderten Unterbrechung wird mit einem 3 Bit breiten Prioritätsregister verglichen. Dieses Prioritätsregister wird durch den Benutzer gesetzt. Beträgt sein Inhalt n , so wird jede Unterbrechungsanforderung nicht beachtet, deren Ebene größer als n ist. Es handelt sich so um einen globalen Maskierungsprozeß für jede Unterbrechungsanforderung einer Prioritätsebene größer als n . Ein Komparator innerhalb des PIC legt fest, ob die Ebene zulässig ist und erzeugt eine Unterbrechungsanforderung für den Prozessor. Der Mikroprozessor kann den Unterbrechungsvektor von 3 Bit zur Verfügung erhalten. Ein weiter ausgebauter PIC macht noch mehr. Die neuesten PICs stellen eine 16-Bit-Adresse zur Verfügung. Das wird einfach erreicht, indem man ein RAM mit 8×16 -Bit-Register im PIC vorsieht. Der 3 Bit breite Ebenenzeiger wird dann benutzt, den Inhalt eines dieser Register auszuwählen. Dieser wird dann auf den Datenbus geschaltet, manchmal auch auf den Adreßbus. Damit erhält man einen automatischen Sprung

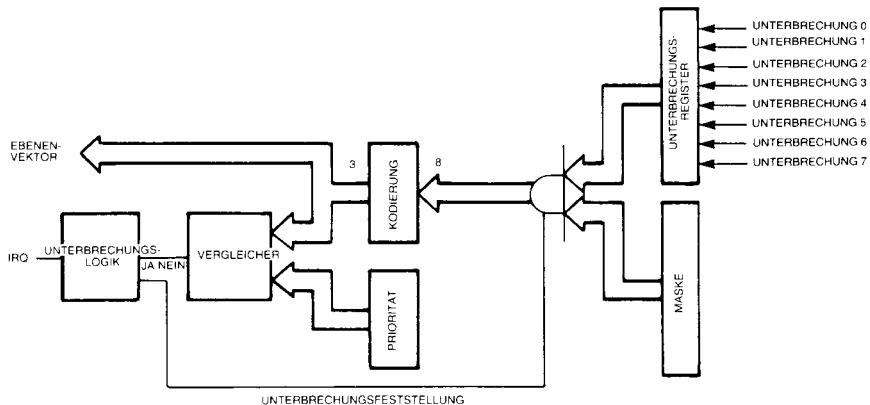


Bild 3-39: Unterbrechungssteuerbaustein mit Prioritätsermittlung

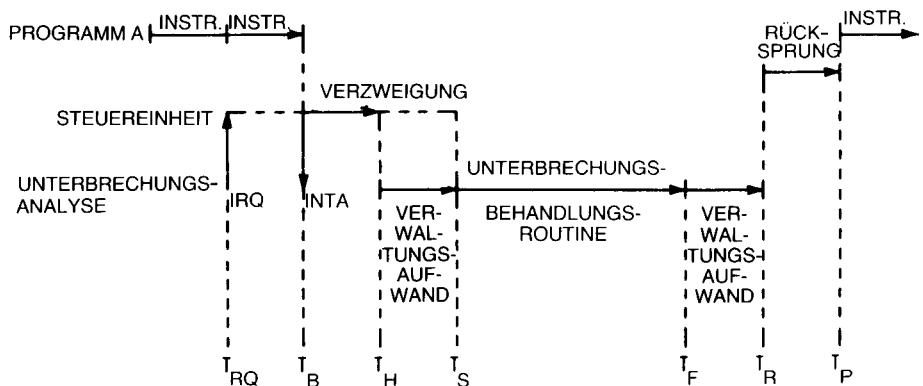


Bild 3-40: Ablauf einer Unterbrechungsabarbeitung

zu der festgelegten Adresse. Diese Register müssen natürlich erst durch das Programm geladen werden. Einer der neuen PIC-Entwürfe ist in Bild 3-39 dargestellt. Bild 3-40 stellt die Abfolge der Ereignisse während einer Unterbrechung dar. In der Reihenfolge von links nach rechts ergibt sich dort: Programm A wird abgearbeitet, bis eine Unterbrechung zur Zeit T_{RQ} angefordert wird (request time, Anforderungszeitpunkt). Diese Anforderung wird am Ende der Befehlsabarbeitung, zur Zeit T_B , angenommen. Die Steuereinheit im Mikroprozessor führt dann einen Sprung zu der benötigten Adresse aus. Ist dieser Sprung beendet, tritt die Bedienungsroutine (die dritte Zeile im Bild 3-40) in Kraft. Die Bedienungsroutine kann einige zusätzliche Zeit benötigen, um die Register zu retten, die nicht automatisch von der

Steuereinheit des Mikroprozessors gerettet worden sind. Dann wird die eigentliche Bedienungsroutine für die Einheit abgearbeitet. An deren Ende müssen die Register wieder in ihren Zustand vor Einstieg in die Routine zurückversetzt werden (zur Zeit T_F oder T_R). Dann wird ein Rücksprungbefehl (return) durchgeführt, wodurch die Steuereinheit den ursprünglichen Programmzählerinhalt vom Stapel in den Programmzähler zurücksetzt, so daß die Abarbeitung des Programmes A fortgesetzt werden kann. Dies geschieht zum Zeitpunkt T_p .

Die Zeit von T_{RQ} bis T_S ist die Antwortzeit, d.h. die Gesamtzeit, die seit der Unterbrechungsanforderung bis zu der Zeit, mit der die anfragende Einheit bedient wird, vergangen ist. Einige Hersteller geben an, daß die Antwortzeit nur von T_{RQ} bis T_H reiche. Die gesamte für die Abarbeitung von Programm A verlorene Zeit beträgt T_B bis T_p . Die vollständige zur Rettung der Register benötigte Zusatzzeit beträgt eigentlich T_B bis T_S plus T_F bis T_R . Deren Länge ist von Mikroprozessor zu Mikroprozessor sichtlich verschieden.

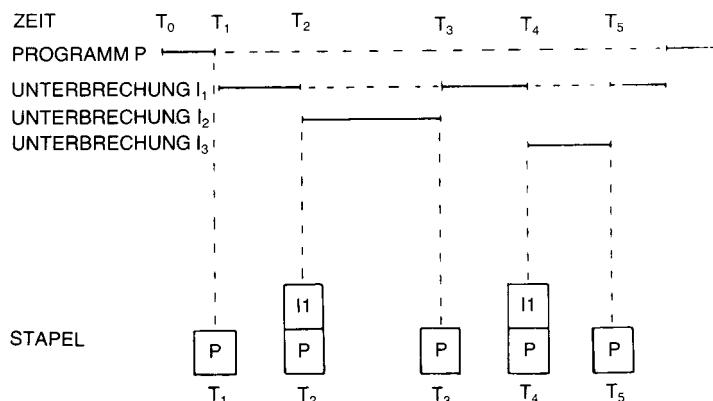


Bild 3-41: Funktion des Stacks bei Unterbrechungen

Mehrfachunterbrechungen und der Stapel

Bild 3-41 legt die Rolle des Stackspeichers bei mehrfachen Unterbrechungen dar. Zur Zeit T_0 wird das Programm P abgearbeitet. Zum Zeitpunkt T_1 ist die Unterbrechung I1 entgegengenommen worden. Die von Programm P benutzten Register werden dann auf den Stapel gebracht (in der Zeichnung links unten). Die Unterbrechung I1 wird bis Zeitpunkt T_2 bearbeitet. Zu dieser Zeit tritt eine weitere Unterbrechung, I2, auf, wobei angenommen wird, daß I2 höhere Priorität als I1 besitzt. Damit wird die Abarbeitung von I1 ebenso wie vorher die von P unterbrochen. Die für I1 benötigten Register werden auf den Stapel gebracht. Das ist in Bild 3-41 an der Unterkante zum Zeitpunkt T_2 gezeigt. Dann wird die Unterbrechung I2 abgearbeitet, in Bild 3-41 die dritte Linie. Die Unterbrechung I2 wird bis zum Ende bearbeitet, d.h. bis zum Zeitpunkt T_3 . Zu dieser Zeit wird der Inhalt des Stacks, der zu I1 gehört, in die Register zurück übertragen, womit auf dem Stapel nur noch die Regi-

sterinhalte von P verbleiben (vgl. Bild 3-41; der Stapel enthält zum Zeitpunkt T3 nur noch P). Die Abarbeitung der Unterbrechung I1 wird fortgesetzt, bis zur Zeit T4 eine neue Unterbrechung I3 höherer Priorität entgegengenommen wird. Der Stapel hat dann wieder zwei Ebenen: I1 und P zum Zeitpunkt T4 (siehe Bild 3-41). Die Unterbrechung I3 wird bis zum Zeitpunkt T5 vollständig abgearbeitet. An dieser Stelle wird der Zustand von I1 wieder vom Stapel in die Register geholt (vgl. Bild 3-41) und seine Abarbeitung fortgesetzt. Dies geschieht, bis sie bei T6 vollständig abgearbeitet ist. Zu diesem Zeitpunkt werden die für das Programm P geretteten Register rückübertragen und dieses weiter abgearbeitet. Es ist zu beachten, daß die Zahl der im Stapselspeicher belegten Ebenen gleich der Zahl der unterbrochenen Programme ist, d.h. gleich der Zahl der gestrichelten waagerechten Linien zum gegebenen Zeitpunkt. Dieses Beispiel sollte den Gebrauch des Stapselspeichers bei mehrfachen Unterbrechungen verdeutlichen. Selbstverständlich muß der Programmierer, wenn eine große Zahl von verschachtelten Unterbrechungen auftreten kann, genügend Stapselspeicherraum für deren Abarbeitung auf den zu erwartenden Ebenen zur Verfügung stellen.

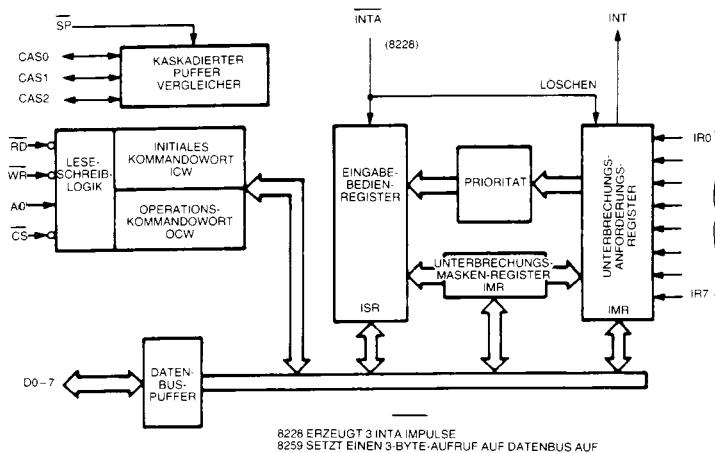


Bild 3-42: Unterbrechungssteuerbaustein 8259

Unmittelbarer Speicherzugriff

Unterbrechungen garantieren die schnellstmögliche Antwort auf Bedienungsanforderungen von Ein/Ausabeeinheiten. Die Bedienung selbst ist jedoch mittels Software zu vollziehen. Das kann bei Prozessen, die einen raschen Speicherübertrag benötigen, immer noch nicht schnell genug sein, wie es z.B. bei Floppy-Disk-Speichern oder Bildschirmen der Fall ist. Hier liegt wieder die Lösung im Ersetzen von

Software durch Hardware. Die Softwareroutine, die den Übertrag der Speicherinhalte in die betreffende Einheit vollziehen muß, wird dabei durch einen speziellen in Hardware aufgebauten Prozessor, den DMAC (direct memory access controller, Steuerbaustein zum unmittelbaren Speicherzugriff) ersetzt. Ein DMAC ist ein spezieller Prozessor, der zur Datenübertragung zwischen Speicher und angeschlossener Einheit bei hoher Geschwindigkeit entworfen worden ist. Um diese Übertragungsoperation durchführen zu können, muß der DMAC sowohl den Daten- als auch den Adreßbus benutzen können. Die Grundideen beim Entwurf von DMACs unterscheiden sich in der Art, in der sie sich Zugriff zu diesen Bussen verschaffen. Ein DMAC kann z.B. die Arbeit des Prozessors unterbrechen, oder er kann ihn anhalten, oder er kann einige der Speicherzyklen des Prozessors für sich verwenden, sie praktisch dem Prozessor „stehlen“, oder er kann die Taktimpulse verändern. Einige besonders ausgeführte DMACs können sogar Teile des Befehlszyklus verwenden, von denen sie „wissen“, daß zu dieser Zeit der Prozessor weder Daten- noch Adreßbus benötigt. Dies ist z.B. bei Aufrufen von dynamischen Speichern mittels DMA manchmal der Fall. Eine vollständige Diskussion der Grundlagen von DMA-Operationen übersteigt allerdings den Rahmen dieses Buches. Die einfachste und in den meisten Mikroprozessorsystemen übliche Lösung besteht darin, die Arbeit des Prozessors zu unterbrechen. Hierin liegt der Grund, warum Daten- und Adreßbus in Tri-State-Technik ausgeführt sind. Die Organisation eines DMA-Systems ist in Bild 3-43 dargestellt. Anstatt zum Mikroprozessor sendet hier jede Einheit ihre Unterbrechungsanforderung zu dem DMAC. Empfängt der DMAC von einer Einheit eine Unterbrechungsanforderung, so erzeugt er ein spezielles Signal für den Mikroprozessor, das HOLD-Signal (anhalten). Das HOLD-Signal unterbricht die Arbeit des Mikroprozessors und versetzt ihn in einen Ruhezustand. Dazu beendet der Mikroprozessor den laufenden Befehl und schaltet den Daten- und den Adreß-

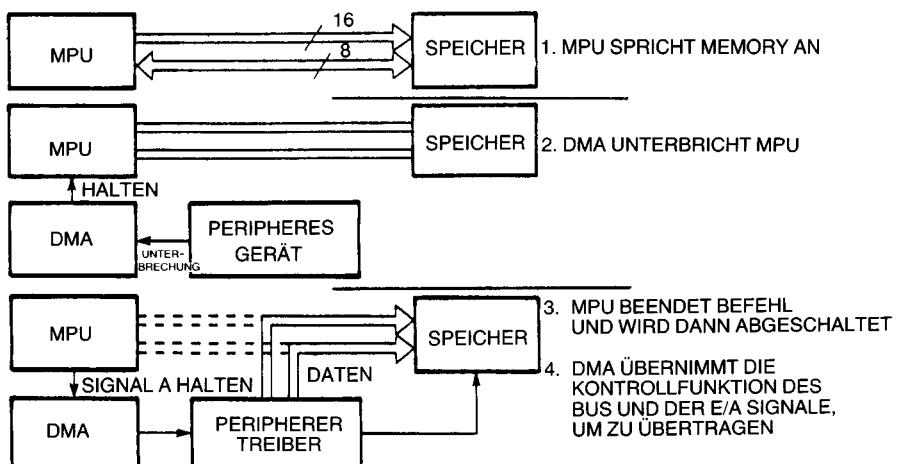
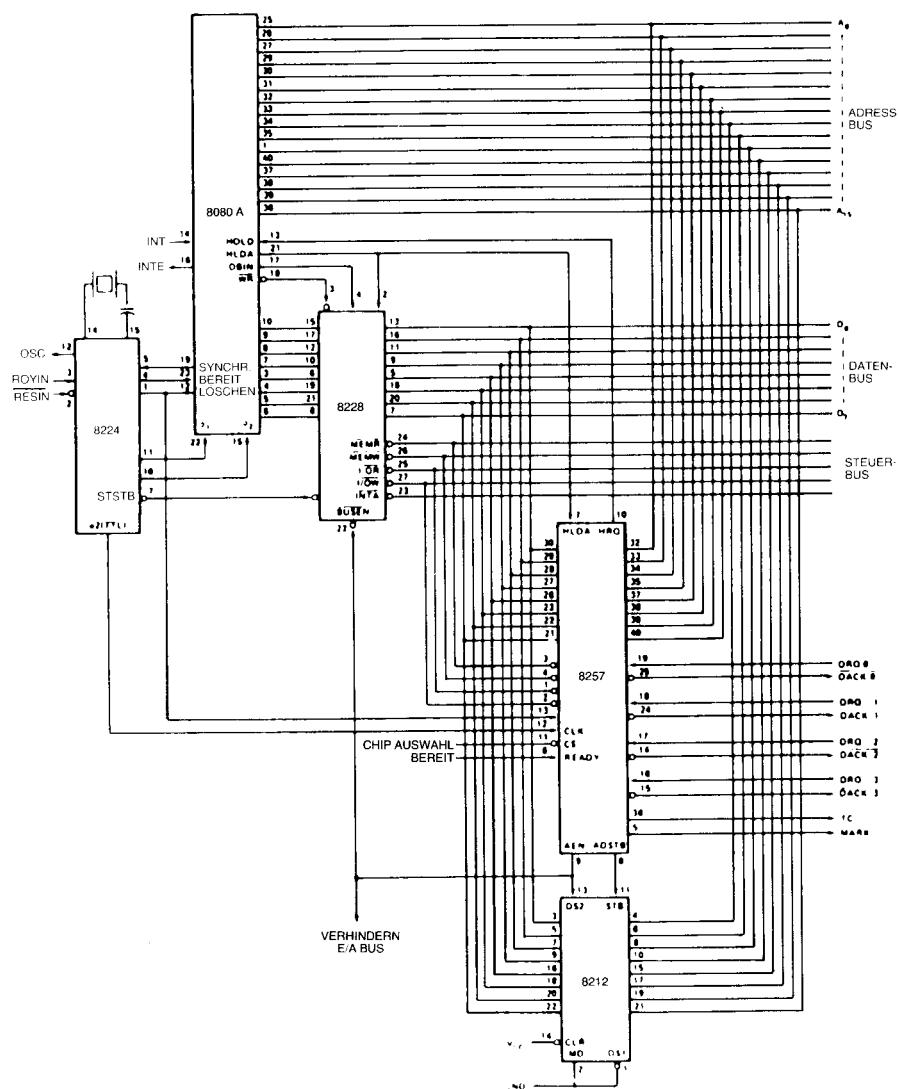


Bild 3-43: Arbeit einer DMA-Steuerung

bus ab, d.h. in den Zustand hoher Impedanz. Man bezeichnet dies als „Schweben“ (floating) der Busse. Er stellt dann jede mögliche innere Aktivität ein und antwortet mit einem „HOLD-acknowledge“ Bestätigungssignal, daß er im HOLD-Zustand ist. Nach Empfang dieser Bestätigung weiß der DMAC, daß die Busse frei sind. Er setzt dann automatisch eine Adresse auf den Adreßbus, die die Speicherstelle angibt, für die der Datenübertrag stattfinden soll. Ein an 8 E/A-Einheiten angeschlossener DMAC enthält für diesen Zweck acht 16-Bit-Register. Die Inhalte dieser Register müssen selbstverständlich für jede Einheit vom Programmierer angegeben worden sein. Der DMAC legt also die Adresse fest, an der der Datenübertrag stattfinden soll, gibt dann ein Schreib- oder Lesesignal an den Speicher ab und veranlaßt die E/A-Einheit die benötigten Daten auf den Datenbus zu geben, bzw. von ihm zu empfangen. Zusätzlich enthält ein DMAC einen automatischen Mechanismus, um die Übertragung von Datenblocks zu gewährleisten. Das ist besonders hilfreich, wenn (z.B. für eine Floppy-Disk-Operation) ganze Datenblocks oder (zum Aufrischen der Zeilen auf einem Bildschirm) sonstige Datenabschnitte rasch übertragen werden müssen. Der DMAC enthält für jede Einheit ein Zählregister. Üblicherweise werden 8-Bit-Zähler benutzt, die den automatischen Übertrag von 1 bis 256 Worten gestatten. Der Zähler wird dabei nach jedem einzelnen Übertrag heruntergesetzt. Die Operation wird beendet, sobald die Zähler 0 erreicht oder wenn die Anforderung für DMA von der externen Einheit zurückgenommen wird.

Der Vorteil eines DMA besteht im schnellstmöglichen Datenübertrag für jede Einheit. Sein Nachteil besteht natürlich darin, daß der die Arbeitsgeschwindigkeit des Prozessors herabgesetzt. Ein DMAC ist ein sehr komplexer Baustein dessen Komplexität der eines Mikroprozessors vergleichbar ist. Auch ist er relativ teuer, da er nicht in derart hohen Stückzahlen wie Mikroprozessoren verkauft wird. In vielen Fällen kann es billiger sein, einen zusätzlichen Mikroprozessor einschließlich Speicher für bestimmte Datenblockübertragungen einzusetzen, anstatt DMAC-Bausteine zu benutzen. Als Beispiel findet sich die Struktur des DMAC von Intel in Bild 3-44 und die des DMAC von Motorola für ein 6800-System in Bild 3-46. Der in Bild 3-46 dargestellte DMA-Steuerbaustein arbeitet unter Verwendung einzelner für die CPU vorgesehener Taktzyklen, d.h. im sogenannten cycle-stealing-Verfahren. Der Adreßbus und die R/W-Leitung können bis zu 500 ms schweben. Der Prozessor jedoch darf nicht länger als 5 Millisekunden ohne Takt bleiben, da sonst die dynamischen Register im 6800 ihren Inhalt verlieren würden. Der neue DMAC 6844 von Motorola kann in drei Betriebsarten arbeiten: Blockübertragung (haltburst), Einbyteübertragung (halt-steal) und Übertragung mit Tri-State-Steuerung der Busse (TSC-steal). Bei der „halt-burst“ genannten Betriebsart wird der 6800 angehalten, sobald vom DMAC über die Leitung TxRQ (transfer requested) ein Datenübertrag angefordert wird, und neu gestartet, sobald der Bytezähler im DMAC 0 erreicht hat. Im „halt-steal“-Modus wird durch cycle-stealing nur ein Byte übertragen. Der Steuerbaustein hat vier DMA-Kanäle mit 16-Bit-Adressen und 16-Bit-Zählern. Die größtmögliche Übertragungsrate beträgt 1 Megabyte pro Sekunde. Dies ist in Bild 3-49 und 3-50 dargestellt. Der Baustein 8257 von Intel bietet vier Kanäle und arbeitet, indem einfach die Operation des 8080 (für beliebige Zeit) unterbrochen wird. Er



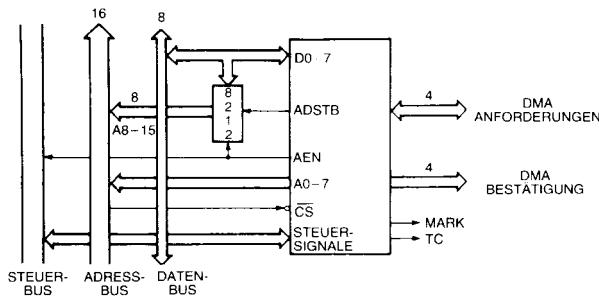


Bild 3-44: DMAC von Intel

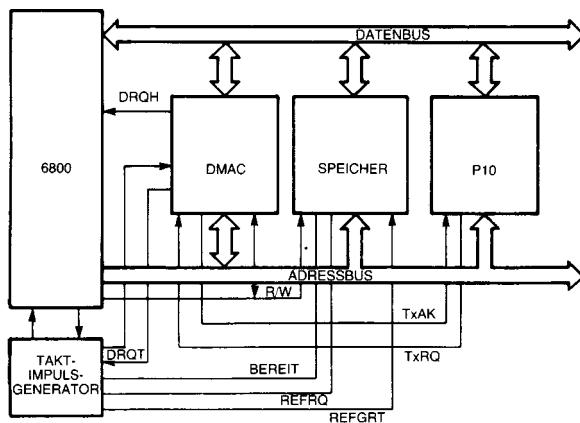


Bild 3-46: 6800-System mit DMAC

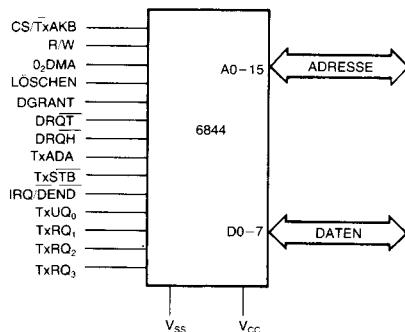


Bild 3-47: DMAC 6844

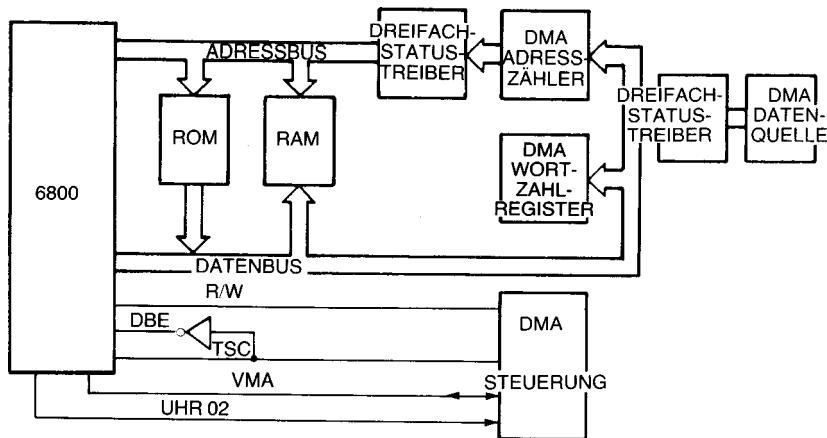


Bild 3-48: DMA-Operation in einem 6800-System

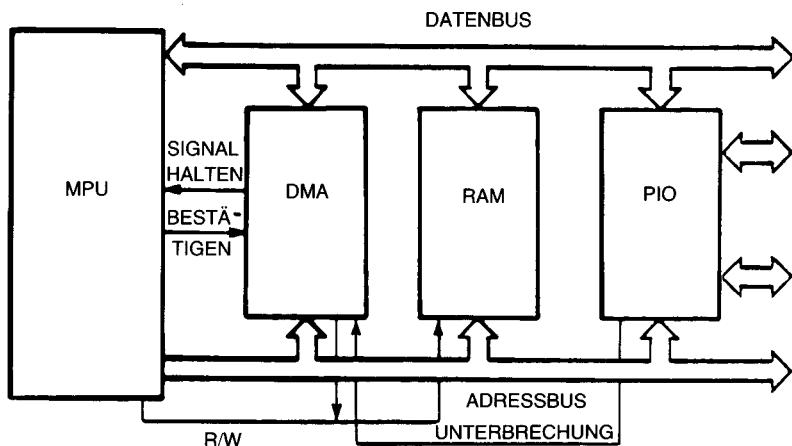


Bild 3-49: Blockdiagramm eines Systems mit DMA

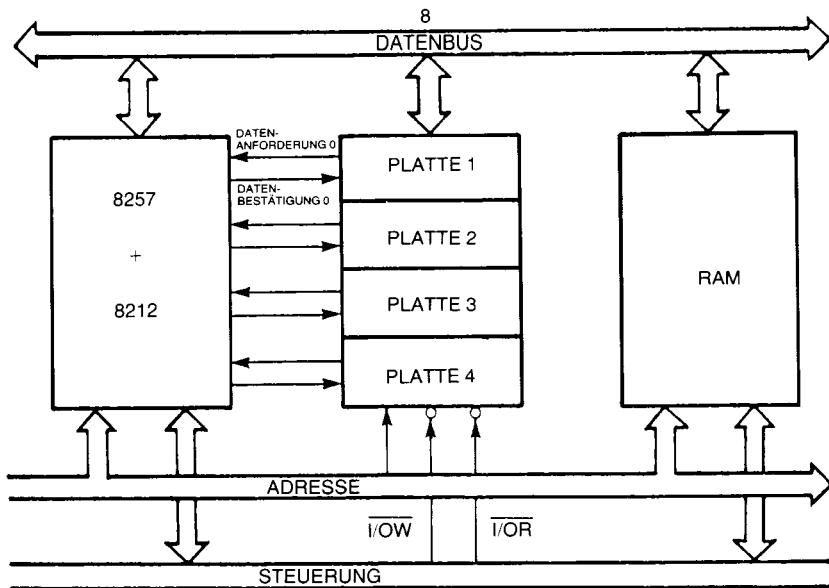


Bild 3-50: Die 4 Kanäle des 8257

benötigt einen externen Zwischenspeicher 8212 für Bit 8 bis 15 des Adreßbusses. In Bild 3-45 und 3-50 ist er dargestellt. Schließlich ist noch gezeigt wie der Am9517 von AMD an ein 8080-System angeschlossen werden kann (Bild 3-51).

Zusammenfassung

In diesem Kapitel wurden die grundlegenden Ein/Ausgabetechniken und -komponenten beschrieben. Der Entwickler wird bei der Konstruktion eines Systems in der Regel eine Kombination von Hard- und Software zur Umsetzung der Anforderungen und zur Einhaltung von Kostengrenzen verwenden. In Zukunft werden mehr Bausteine auf den Markt kommen, die noch größere Effektivität bei der Handhabung von Ein/Ausgabeoperationen ermöglichen.

Zusätzlich zu den Problemen beim Aufbau einer CPU und Anschluß von E/A-Einheiten, wie sie bis jetzt besprochen wurden, werden noch einige einfache Schaltungen benötigt, um das System zu einer Einheit zusammenzufassen. Solche nützlichen Schaltkreise sind in Bild 3-52 bis 3-57 vorgestellt. Sie umfassen Monovibratoren, eine Rücksetschaltung und Vorrichtungen zur Kodeumwandlung. Sie werden unten noch beschrieben.

Das nächste und wichtigste Problem, das noch zu lösen bleibt, ist das Erstellen der Interfaces für die peripheren Einheiten. Das werden wir in Kapitel 4 tun.

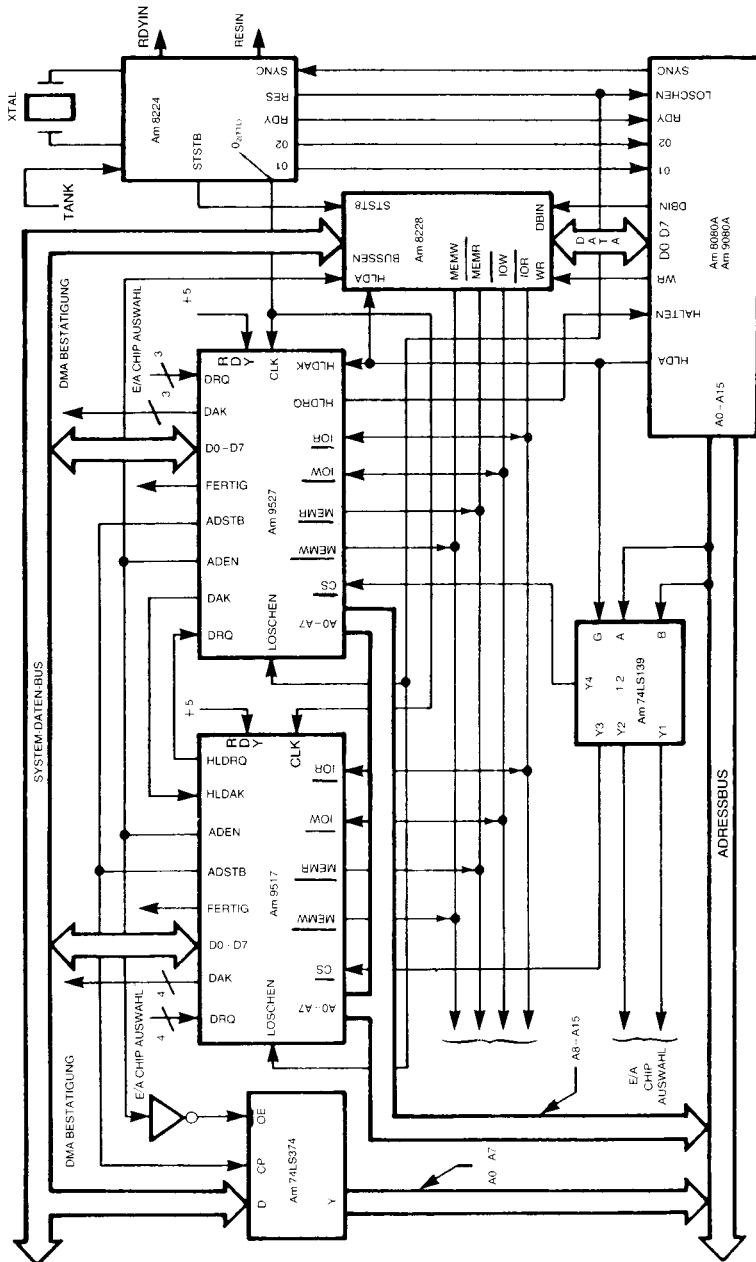


Bild 3-51: Anwendungsbeispiel für den AM9517

Sonstige nützliche Schaltungen

Außer den Mikroprozessorelementen Mikroprozessor, RAM, ROM und E/A-Einheiten werden meist noch niedriger integrierte Logikschaltkreise zur Komplettierung des Systems benötigt. Es handelt sich dabei um Gatter, Inverter, Monovibratoren, Multiplexer, Zähler und Schmidt-Trigger.

Die UND-, ODER-, NAND-, NOR-Gatter und die Inverter sollen hier nicht näher behandelt werden. Es wird angenommen, daß sie für den Leser nichts Neues mehr darstellen. Das erste zu besprechende Bauteil ist der *Monovibrator*, im Englischen auch one-shot genannt. Er ist ein asynchroner Baustein mit einem stabilen Arbeitspegel. Eigentlich handelt es sich bei dem Monovibrator um einen analogen Baustein. Wird an den Eingang ein Impuls eingegeben, so erzeugt der Monovibrator am Ausgang einen Impuls bestimmter Länge. Dabei hängt die Länge des Ausgangsimpulses nicht von der des Eingangsimpulses ab. Sie wird durch zwei zeitbestimmende Elemente, üblicherweise einen Widerstand und einen Kondensator, festgelegt. Monovibratoren werden benötigt, wenn ein Impuls verlängert werden muß. Zwei Beispiele dazu: Rücksetzimpulse und Unterbrechungsanforderungen. Die Tatsache, daß es sich um eine analoge Schaltung handelt, beinhaltet, daß die Zuverlässigkeit üblicherweise geringer als die der anderen Elemente in der Schaltung ist. Aufgrund seiner Natur ist er empfindlicher gegen Schwankungen und Störspitzen auf der Versorgungsspannung und gegen Entkopplungsprobleme. Es empfiehlt sich daher sehr, Monovibratoren soweit wie möglich im Entwurf zu vermeiden. Ein typischer Monovibrator ist in Bild 3-52 dargestellt.

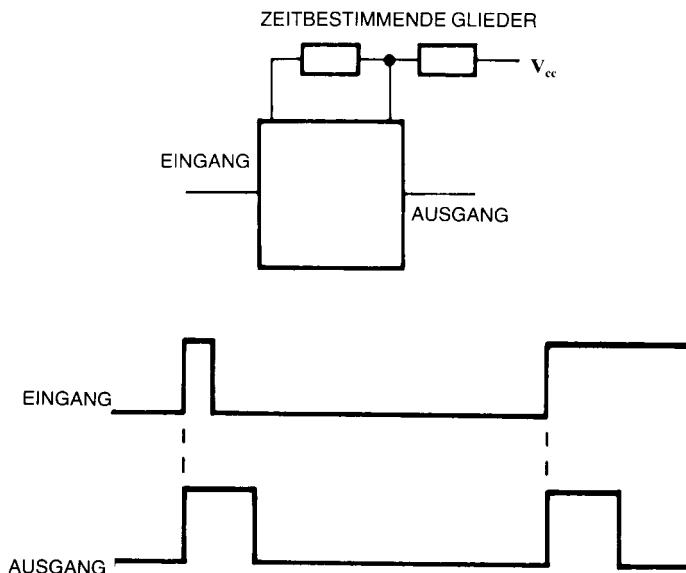


Bild 3-52: Der Monovibrator verlängert Impulse

Multiplexer und *Demultiplexer* arbeiten als digitale Schalter. Ein Multiplexer übernimmt Eingaben von verschiedenen Eingängen und schaltet sie nacheinander auf einen Ausgang. Ein Demultiplexer trennt diese Signale wieder voneinander und schaltet sie auf die zugehörigen Leitungen. Er besitzt so einen Eingang und mehrere Ausgänge. Auf diese Weise ähneln Multiplexer und Demultiplexer sehr Drehschaltern, deren Schaltstellung digital über Adreßeingänge gesteuert wird. Multiplexer sind notwendig bei der Verwendung von dynamischen RAMs oder zum Aufbau von Interfaces, bei denen mehrere Eingänge nacheinander abgefragt werden. Demultiplexer werden oft als Dekodierer benutzt, sieht man einmal von ihrer Hauptaufgabe ab, das von einem Multiplexer erzeugte Gewirr wieder zu entwirren. Die Arbeitsweise eines Multiplexers ist in Bild 3-53 verdeutlicht.

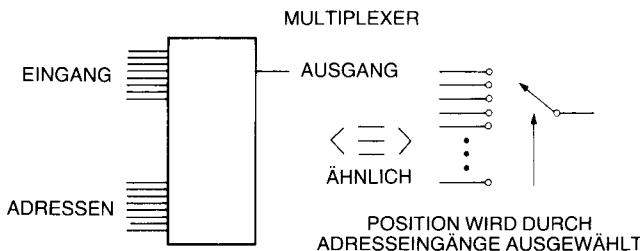


Bild 3-53: Arbeitsweise eines Multiplexers

Der *Schmidt-Trigger* ist ein Interfaceelement, das gestörte TTL-Signale (etwa durch Rauschen oder Flankenverzerrung) übernimmt und in saubere TTL-Signale umwandelt. Er führt dies vermittels seiner *Eingangshysterese* aus. Das Eingangssignal muß zwei Schwellenwerte überschreiten, bevor der Ausgang seinen Wert ändert. So wird durch diese zweifache Schwellenfunktion aus einem langsam ansteigenden oder verrauschten Signal ein Signal mit sauberer Flanken erzeugt. In Bild 3-54 ist eine typische Anwendung eines Schmidt-Triggers, hier eines 7413, gezeigt. Zusammen mit einem zur Erzeugung eines sauberen Rücksetzsignals dienenden Monovibrators wird ein Schmidt-Trigger benutzt, der diesen startet, sobald die Versorgungsspannung eine bestimmte Schwelle überschritten hat. Der Monovibrator erzeugt dann einen Impuls, der über die Mindestzahl von Taktzyklen zum Rücksetzen benötigte Zeit andauert, die sich aus dem Datenblatt des Prozessorherstellers ergibt.

In vielen Fällen wird nach einem Rücksetzen des Systems eine neue Startadresse benötigt. Wenn man in Bild 3-55 einen Multiplexer einsetzt, so können neue Adressen bei Bedarf einfach erzeugt werden. In dieser Anwendung wird die gemultiplexte Adresse auf die neue Adreßleitung jedesmal dann geschaltet, wenn ein Rücksetzsignal (reset) auftritt. Um zu den alten Adreßleitungen zurückkehren zu können, wird das Flipflop auf 0 zurückgesetzt. Dieses wählt dann die alten Adreßleitungen aus, wenn das Rücksetzprogramm abgearbeitet ist.

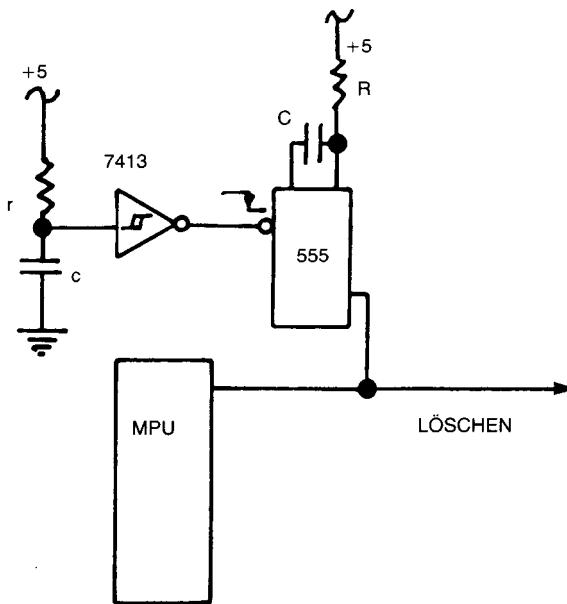


Bild 3-54: Erzeugung des Rücksetzsignals für eine MPU

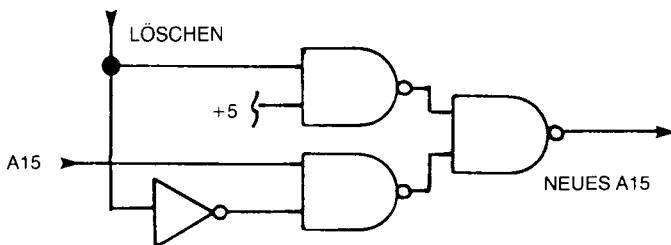


Bild 3-55: Erzeugung eines neuen Adreßzeigers beim Rücksetzen

Zusammen mit diesen Bauteilen, die das System erst zusammenfügen, gibt es auch für ROMs andere Aufgaben außer Programme zu speichern. In Bild 3-56 ist der Gebrauch eines Standard-ROMs als Kodeumsetzer verdeutlicht. Setzt man dieses ROM in den parallelen Datenkanal zwischen Eingabeeinheit und Mikrocomputer oder zwischen Mikrocomputer und Ausgabeeinheit, so lässt sich beispielsweise ein ASCII-kodiertes Zeichen in ein EBCDIC-kodiertes umwandeln. Andere Kodes können ebenfalls ineinander auf diese Weise umgewandelt werden. Ein anderer Einsatz kann das Überwachen eines Datenstroms auf ein bestimmtes Zeichen hin sein. Hierbei wird z.B. ein bestimmter Ausgangskode erzeugt, wenn einem

Logikanalysierer eine bestimmte Bitkombination geliefert wird. Dieses festliegende Zeichen wird dann mit der Information, die die Überprüfung auslöste, verglichen. Falls hierbei eine Abweichung auftritt, kann das bedeuten, daß ein Softwarefehler vorliegt. In Bild 3-57 sind die Teile einer derartigen Überwachungsschaltung zu finden. Wurde auf diese Weise ein Softwarefehler entdeckt, kann die Hardware z.B. den Mikroprozessor unterbrechen. Diese Unterbrechung signalisiert dann, daß ein Softwarefehler aufgetreten ist. Es können dann Selbsttestprogramme zum Auffinden des Fehlers eingeleitet werden.

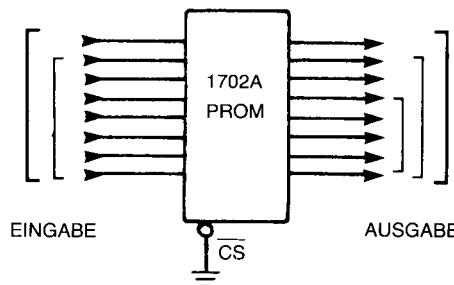


Bild 3-56: Kodeumwandlung mittels PROM

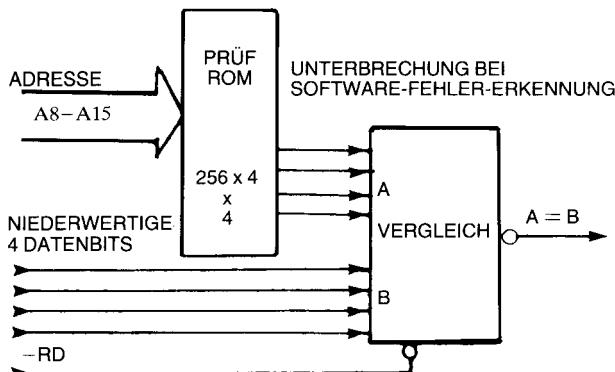


Bild 3-57: Einsatz eines ROM zur Erkennung eines Softwarefehlers aufgrund der Information von einem Logikanalysator

KAPITEL 4

ANSCHLUSS VON PERIPHERIEEINHEITEN

Einführung

Nachdem nun CPU, Speicher und E/A-Einheiten zusammengefügt sind und arbeiten, tauchen einige Fragen auf. Wie z.B. soll ein Fernschreiber, hier eine Teletype (TTY), an das System angeschlossen werden? Was ist mit einem Lochstreifenstanzer, einer Tastatur, einem Anschluß an Telefonleitungen? Alle diese Einheiten sind *Peripheriegeräte*, die es dem Benutzer oder einem zweiten Computer gestatten, mit dem System in Verbindung zu treten, mit ihm zu kommunizieren. Wir wollen in diesem Kapitel einige solcher Peripherieeinheiten anschließen:

- Tastatur (einschließlich einer ASCII-Tastatur)
- LED-Anzeige
- Teletype (TTY)
- Lochstreifenleser (PTR, paper tape reader)
- Schrittmotor
- magnetischer Kreditkartenleser
- Tarbell-Interface
- Kassettenrecorder
- Bildschirmgerät
- Floppy-Disk
- Musiksynthesizer
- Interface für dynamische RAMs

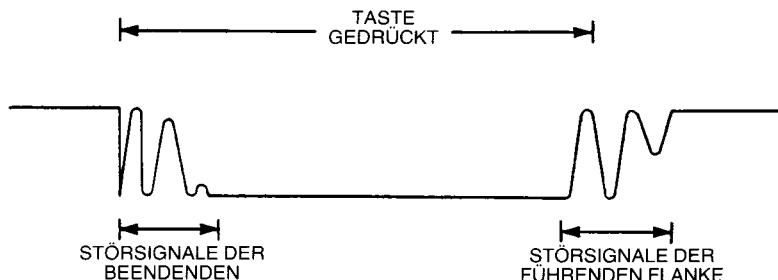
Tastaturen

Eine Tastatur besteht aus *durch Druck oder Berühren betätigten Schaltern, die in einer Matrix angeordnet sind*. Um zu erkennen, welche Taste betätigt worden ist, muß üblicherweise eine Kombination von Hardware und Software eingesetzt werden. Es gibt zwei Grundtypen von Tastaturen: *kodierte* und *unkodierte*. Kodierte Tastaturen beinhalten die Hardware, die nötig ist, die betätigte Taste herauszufinden und die zugeordneten Daten bereitzuhalten, bis die nächste Taste gedrückt worden ist. Unkodierte Tastaturen enthalten keine derartige Hardware und müssen durch spezielle Softwareroutinen oder Hardwareeinheiten erst abgefragt werden.

Prellen

Das Hauptproblem mit einem jeden Schalter ist das *Prellen* der Kontakte. Schalterprellen tritt deshalb auf, weil die mechanischen Kontakte beim Schließen nicht sofort zusammenbleiben, sondern zuerst eine kurze Zeit schwingen, wobei der Kontakt sich rasch ändert. Dasselbe tritt beim Öffnen des Schalters ein. In Bild 4-0 ist der

Zusammenhang zwischen der Schaltzeit und dem Übergangswiderstand eines durchschnittlichen Schalterkontaktees dargestellt.



- STÖRSIGNAL IST 10–20 MSEC
- HARDWARE LÖSUNG: R-C FILTER
- SOFTWARE LÖSUNG: PRÜFE TASTENSTATUS (GEDRÜCKT FÜR 20 MSEC)

Bild 4-0: Tastenprellen

Die Lösung des Problems besteht darin, ungefähr 20 Millisekunden zu warten, bis sich der Zustand des Schalters stabilisiert hat. Das kann durch ein *mit Hardware aufgebautes Filter* oder eine *Software-Verzögerungsroutine* geschehen. Eine andere Hardwareschaltung ist in Bild 4-1 wiedergegeben und muß an jeden Schalter angeschlossen werden. Diese Schaltung ist bei den relativ wenigen Schaltern auf einer Bedienungskonsole noch sinnvoll einzusetzen. Werden viele Schalter benötigt, wird dagegen oft Software verwendet.

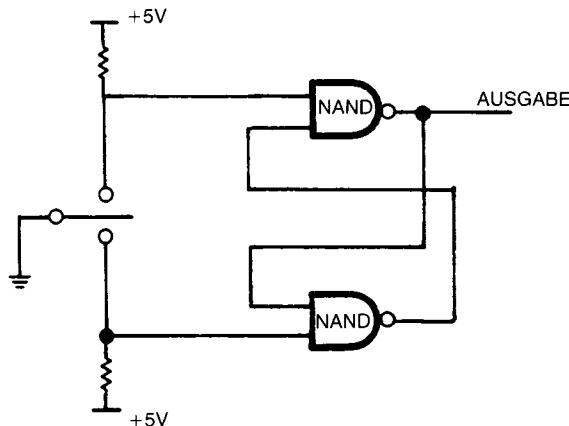


Bild 4-1: Kontaktstörungen durch RS-Flipflop

C	D	E	F
8	9	A	B
4	5	6	7
0	1	2	3

Bild 4-2: Hexadezimales Tastenfeld

Unkodierte Tastatur

Üblicherweise werden Tastaturen in Matrixform mit n Zeilen und m Spalten angeordnet. Man kann die eine Seite dadurch abfragen, daß man schrittweise eine Leitung nach der anderen auf „1“ legt und nachsieht, ob und wo auf der anderen Seite eine „1“ auftritt (sogenannte „wandernde Eins“, walking one). Vgl. dazu Bild 4-3. Diese Technik zum Auffinden einer Taste ist als „row-scanning“ (Zeilenabtasten) bekannt. Ist eine Eins gefunden, wird der Status für ungefähr 20 Millisekunden getestet, ob er stabil bleibt und dann die zugehörigen Daten erzeugt.

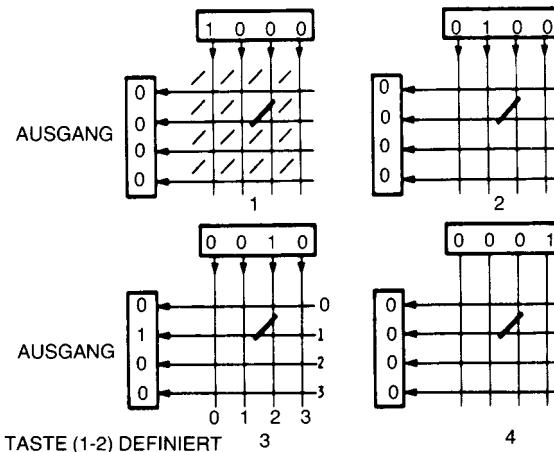


Bild 4-3: Tastenabfrage durch Zeilenabtasten

Größere Tastaturen benötigen mehr Auswahlleitungen. Bild 4-4 zeigt die Anwendung eines 16-aus-4-Dekodierers zum Abfragen eines Tastenfeldes mit 16×4 Tasten über ein Datentor, bei dem vier Bits als Ausgabe und vier Bits als Eingabe arbeiten. Bild 4-5 zeigt den Anschluß einer einfachen Matrix aus zwölf Tasten an vier Ausgabe- und drei Eingabebits eines F8-Mikroprozessorsystems.

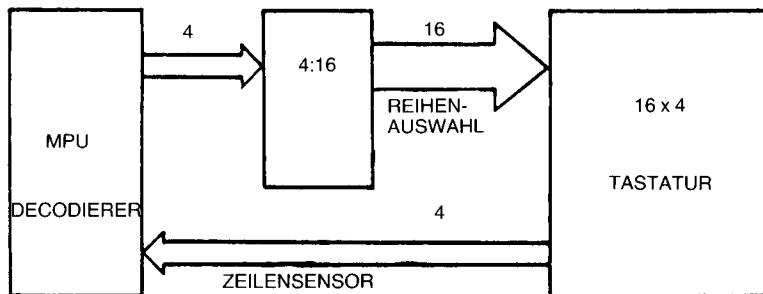


Bild 4-4: Tastatur mit 16-aus-4-Dekodierer

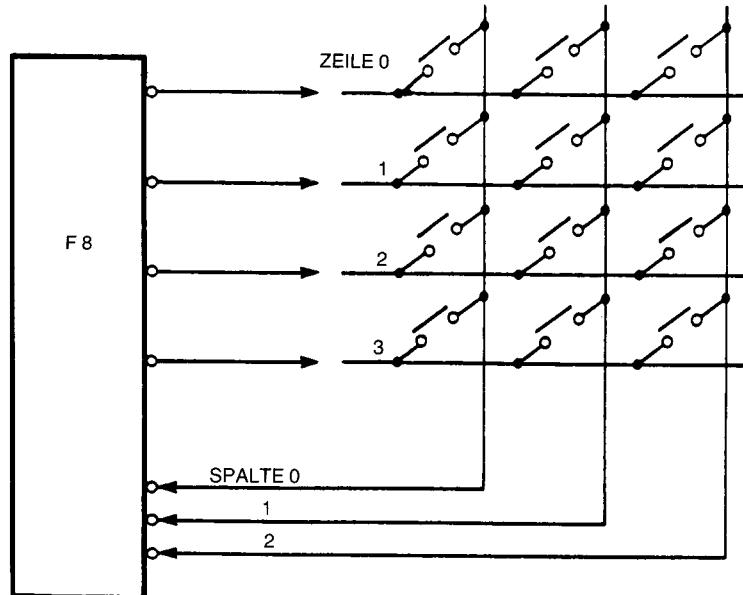


Bild 4-5: Matrix mit 12 Tasten für F8-System

Mehrfachbetätigung (rollover)

Von Mehrfachbetätigung spricht man, wenn gleichzeitig mehr als eine Taste gedrückt wird. Es ist wichtig, diesen Fall zu erkennen und sich davor zu schützen, daß falsche Kodes erzeugt werden. Es werden drei Haupttechniken zur Lösung dieses Problems angewendet: *Zweitastentrennung* (two-key-rollover), *Mehrtastentrennung* (n-key-rollover) und *Mehrtastenausblendung* (n-key-lock-out).

Zweitastentrennung (two-key-rollover) schützt vor dem Fall, daß zwei Tasten gleichzeitig betätigt worden sind. Es werden zwei Prinzipien benutzt. Die einfachste Methode zur Zweitastentrennung beachtet einfach alle Ausgaben des Tastenfeldes nicht, bis nur eine einzige Taste geschlossen ist. Die letzte Taste, die gedrückt bleibt, wird als die richtige angesehen. Dieses Prinzip wird normalerweise dann benutzt, wenn die Abfrage und Dekodierung der Tastatur mittels Software geschieht. Die zweite gedrückte Taste kann dabei solange kein Übernahmesignal (strobe) aussenden, solange die erste noch gedrückt ist. Das wird durch einen internen Verzögerungsmechanismus erreicht, der gesperrt bleibt, solange die erste Taste noch gedrückt ist. Es ist offensichtlich, daß ein besserer Schutz erreicht wird, wenn die Trennung für mehr als nur zwei Tasten funktioniert.

Mehrtastentrennung (n-key-rollover) beachtet entweder alle Tasten nicht, bis nur noch eine gedrückt ist oder speichert die Information in einem internen Pufferspeicher. Ein wesentlicher Nachteil bei Anwendung von Mehrtastentrennung liegt darin, daß in den meisten Systemen eine Diode mit jedem Schalter in Reihe geschaltet werden muß, um das Problem auszuschalten, das auftritt, wenn drei im rechten Winkel benachbarte Tasten gleichzeitig gedrückt werden (sog. Geistertaste, „ghost key“). Damit steigen die Kosten spürbar, weshalb die Methode selten in Billigsystemen angewendet wird.

Mehrtastenausblendung (n-key-lock-out) verarbeitet die Information nur dann, wenn genau eine Taste zur Zeit gedrückt worden ist. Alle zusätzlichen Tasten, die möglicherweise gedrückt und losgelassen wurden, erzeugen keinerlei Kode. Man kann festlegen, daß die jeweils zuerst gedrückte Taste den Kode erzeugen soll oder die letzte gedrückt gebliebene Taste. Diese Methode ist am einfachsten zu verwirklichen und meistgebraucht. Dennoch kann sie sich für den Benutzer störend auswirken, da sie die Tipparbeit verlangsamt: Jede Taste muß völlig losgelassen sein, bevor die nächste gedrückt werden kann.

Abfrage mit Richtungsumkehrung (line-reversal technique)

Die Grundmethode, eine gedrückte Taste zu erkennen, ist das oben beschriebene „row-scanning“. Da jetzt aber ein universeller paralleler Interfacebaustein, das PIO, zur Verfügung steht, kann eine andere Methode verwendet werden. Es handelt sich dabei um die Abfrage der Tastatur mit Umkehrung der Abfragerichtung. Diese Methode benötigt zwar ein vollständiges PIO-Tor, ist aber softwaremäßig effektiver (schneller). Sie wird unten beschrieben. In dem Beispiel wird ein Feld aus 16 Tasten benutzt. Ein PIO-Tor ist für das Tastaturinterface reserviert. Jede Taste kann mit nur vier Befehlen identifiziert werden. In der Praxis können, abhängig von der speziellen Struktur des benutzten PIO, auch mehr Befehle notwendig sein.

Erster Schritt: Ausgabe

Zunächst werden die 8 Leitungen des PIO-Tors aufgeteilt in 4 Eingabeleitungen und 4 Ausgabeleitungen. Das geschieht durch Setzen des Datenrichtungsregisters mit

der richtigen Bitfolge. In unserem Fall wird das Datenrichtungsregister mit dem Wert „00001111“ geladen. Das bewirkt, daß die Datenleitungen D0 bis D3 als Eingänge, die Leitungen D4 bis D7 als Ausgänge arbeiten. D0 bis D3 werden an die Spaltenleitungen, D4 bis D7 an die Zeilenleitungen der Tastatur angeschlossen. Nehmen wir an, das Datenregister hätte ursprünglich in allen Bits den Wert 0. Nehmen wir weiter an, daß ein offener Eingang des PIO-Tors das zugehörige Bit auf 1

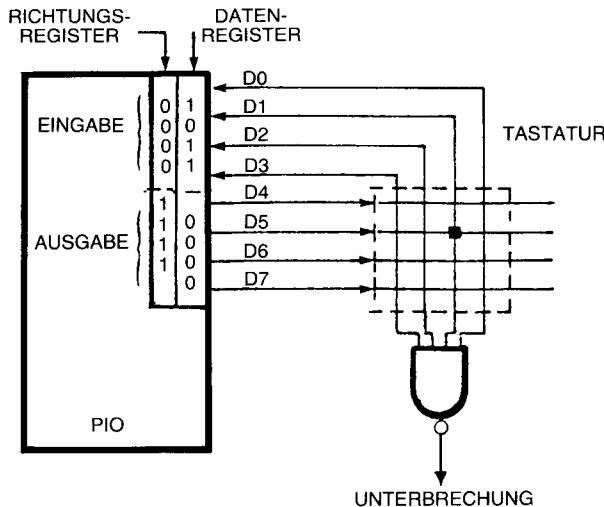


Bild 4-6: Abtastung mit Richtungsumkehrung: Schritt 1

setzt. Es werden dann über D4 bis D7 vier Nullen ausgegeben. Ist keine Taste gedrückt, haben wir in Bit 0 bis 3 des Datenregisters je eine 1 stehen. Wird nun eine Taste gedrückt, so wird der normale Wert 1 des zugeordneten Spaltenausgangs auf eine 0 gezogen. Das bedeutet, daß das Eingabebit, dem die Spalte, in der die Taste steht, zugeordnet ist, den Wert 0 erhält. In unserem Beispiel in Bild 4-6 erscheint eine „Null“ auf der Leitung D1, der dritten Spalte von links auf dem Tastenfeld. Die anderen drei Spalten bleiben auf „Eins“, da sie durch keinerlei Taste auf „Null“ gezogen worden sind. Um das Betätigen selbst zu erkennen, können zwei Methoden benutzt werden. Man kann ein NAND-Gatter, wie es in der Zeichnung unter der Tastatur steht, benutzen, um eine Unterbrechung vom Mikroprozessor anzufordern. Als Alternative kann man wie gewöhnlich mit einem Abfrageprogramm den Inhalt des Datenregisters auslesen und testen, ob auf einer der Leitungen D0 bis D3 eine Null aufgetreten ist. Das Problem, das hier noch zu lösen ist, liegt darin, die gedrückte Taste eindeutig zu identifizieren. Die Information, die wir bis jetzt gewonnen haben, d.h. „10110000“ reicht nicht aus. Zwar haben wir die Spalte identifiziert, nicht jedoch die Zeile. Beim Zeilenabtasten hatten wir dies oben erreicht, indem wir jede Zeile einmal auf „1“ gesetzt hatten. Hier werden wir eine „elegantere“ Technik benutzen, durch die wir die Information in weniger Schritten erhalten.

Zweiter Schritt: Abfragerichtung umkehren

Dazu kehren wir einfach die Richtung um, in der die Anschlüsse des Datentors arbeiten. Die Eingänge werden zu Ausgängen und die Ausgänge zu Eingängen. Das ist in Bild 4-7 geschehen. Um dieses Umkehren zu bewerkstelligen, benötigen wir nur einen Befehl: „Komplementiere den Inhalt des Datenrichtungsregisters“. Das setzt natürlich voraus, daß ein solcher Befehl zur Verfügung steht. Bei einigen Mikroprozessoren werden zwei oder sogar drei Befehle notwendig sein, um diese Funktion auf einer externen Stelle zu vollziehen.

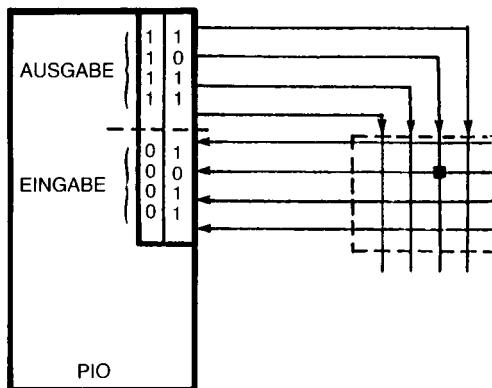


Bild 4-7: Abtastung mit Richtungsumkehrung: Schritt 2

Wir haben jetzt im Datenrichtungsregister „11110000“ stehen. Damit wird der Inhalt von D0 bis D3, den wir im ersten Schritt erhalten hatten, nun ausgegeben. D.h. die Spaltenleitungen der Tastatur erhalten nun die Werte „1011“. Im Ergebnis werden, der (noch) gedrückte Taste entsprechend, jetzt die Zeilenleitungen gesetzt. In unserem Beispiel erhalten die Leitungen D4 bis D7 den Wert „1011“. Damit ist für Spalten und Zeilen an der Stelle, an der die Taste gedrückt worden ist, der Wert „0“ eingegeben worden. Als letzten Schritt reicht es aus, das Datenregister zu lesen, um zu wissen, welche Taste gedrückt worden ist. In unserem Beispiel steht im Datenregister „10111011“. Das bedeutet, daß die Taste am Kreuzungspunkt der dritten Spalte mit der zweiten Zeile gedrückt worden ist. Es ist dann eine einfache Sache, mit Hilfe einer Tabelle oder einer anderen Umwandlungstechnik den zugehörigen Kode zu gewinnen. Außerdem kann man einfach eine Mehrfachbestätigung erkennen, die immer dann aufgetreten sein muß, wenn mehr als zwei „Nullen“ in dem Byte auftreten. Man erreicht das üblicherweise mittels der Sprungtabelle. Ein derartiger Kode, der zu viele Nullen besitzt, bewirkt, daß eine Tabellenstelle abgefragt wird, die nicht gültig ist. Das kann entweder besonders festgestellt werden oder bewirken, daß der ganze Prozeß wiederholt wird, wodurch die Eingabe nicht beachtet wird, bis nur noch ein einziger Schalter geschlossen ist.

Der Vorteil dieser Methode besteht darin, daß nur ein sehr einfaches Softwareprogramm benötigt wird und daß die Schaltung zum Abtasten der Zeilen entfällt. Der Nachteil liegt darin, daß ein ganzes PIO-Tor reserviert werden muß. Betrachtet man jedoch die sehr niedrigen PIO-Preise, so ist dies in der Tat eine sehr kostengünstige Alternative.

Kodierte Tastatur

Es ist nicht jedermanns Sache, die zur Kodierung einer Tastatur notwendige Software zu schreiben. So wird eine ganze Reihe von LSI-Schaltkreisen zur Kodierung von Tastenfeldern verwendet. Ein solcher Schaltkreis fragt üblicherweise die Tastenmatrix ab, stellt eine gedrückte Taste fest, verfügt über irgendeine Methode zur Entprellung und Trennung der Tasten und speichert die Daten, bis sie von dem System übernommen werden. Einige Bausteine verfügen über eine intern im ROM gespeicherte Tabelle, um den der gedrückten Taste zugeordneten Kode, etwa ASCII oder EBCDIC, zu erzeugen.

Mit einem solchen Chip und dem Mikrocomputersystem ist eine vollständige Eingabe- und Anzeigeeinheit erstellbar. Sehen Sie sich dazu in Bild 4-13 an, wie der 8279 das vollständige Interface für den Eingabe- und Anzeigeteil einer Registrierkasse, die mit dem Einchipmikrocomputer 8048 aufgebaut ist, bildet.

Tastenfeldkodierer

Grundaufgabe eines Tastenfeldkodierers ist, die gedrückte Taste zu finden und dem zugeordneten 8-Bit-Kode zur Verfügung zu stellen. Zusätzlich sollte ein guter Tastenbaustein die oben angerissenen Probleme bewältigen können. Er sollte die Kontakte *entprellen* und einen *Schutz vor Mehrfachbetätigung* bieten. Es gibt drei Grundtypen von Kodierbausteinen: *Statische, abtastende* und *konvertierende* Kodierer. Ein *statischer Kodierer* erzeugt einfach nur den der gedrückten Taste zugeordneten Kode. Um das Problem des Schutzes vor Mehrfachbetätigung zu vereinfachen, kann eine lineare Tastatur gewählt werden. Eine lineare Tastatur besteht z.B. aus einem Feld von 64 Tasten, das für jede gedrückte Taste eine eigene Leitung besitzt. Es ist dann einfach, eine Taste herauszufinden. Der Impuls entsteht auf der Leitung, die an die gedrückte Taste angeschlossen ist. Dieser Impuls wird dann einfach in einen 8-Bit-Kode umgewandelt. Das bedeutet jedoch, daß man zur Erzeugung eines von 64 8-Bit-Kodes auch 64 separate Leitungen braucht. Um die Verdrahtungskosten zu senken und um Kodierer entfallen lassen zu können, werden die meisten Tastaturen in Matrixform organisiert, z.B. 8 x 8. In einer 8-mal-8-Tastatur werden lediglich 16 Leitungen benötigt. Das geschieht zu dem Preis, daß der Prozeß zur Feststellung einer gedrückten Taste komplizierter wird. Man benötigt dann einen *abtastenden Kodierer* oder eine *Abtastroutine*. Teuere ASCII-Tastaturen (sogenannte volle Tastaturen, full keyboards) können den Luxus einer Linearen Tastenanordnung bieten, da die Verdrahtungskosten hier klein gegen die Kosten für die Tasten selbst sind. Hier ist zur Identifizierung einer Taste keinerlei Abtastung (scanning) notwendig.

Trotzdem besitzen die meisten Tastenfelder eine Matrixstruktur.

Abtastbaustein

Ein **Abtastbaustein** löst das Problem der Tastenidentifizierung bei Matrixanordnung der Tasten. Die Tastenzeilen werden hier eine nach der anderen vermittels eines Zählers abgetastet. Solange keine Taste gedrückt ist, wird der Prozeß im Kreis fortgesetzt (siehe Bild 4-8). Wird nun eine Taste gedrückt, so wird ein Signal (strobe) erzeugt und die Abtastung stoppt. Der Zählerstand kann jetzt zur Identifikation von Zeile und Spalte der Taste gelesen werden. Ein derartig einfacher Prozeß kann jedoch nicht die gewünschte Zweitastentrennung (two-key-rollover) bieten. Die Abtastung in diesem System stoppt ja gerade dann, wenn ein geschlossener Kontakt, d.h. eine gedrückte Taste, gefunden worden ist. Werden zwei Tasten kurz hintereinander betätigt, kann es auch die zweite gedrückte Taste sein, die zuerst gefunden wird. Ein besserer Abtastmechanismus muß die ganze Tastatur nach einer Tastenbetätigung abfragen und erst dann einen gültigen Kode abgeben, wenn nur eine Taste zur Zeit gedrückt ist. Immer wenn mehr als eine Taste gedrückt ist, wird einfach der Abtastprozeß fortgesetzt, bis nur noch eine Taste übrig ist. Das gibt zusätzlich die erwünschte Eigenschaft, daß die Tastenkontakte *automatisch entprellt* werden.

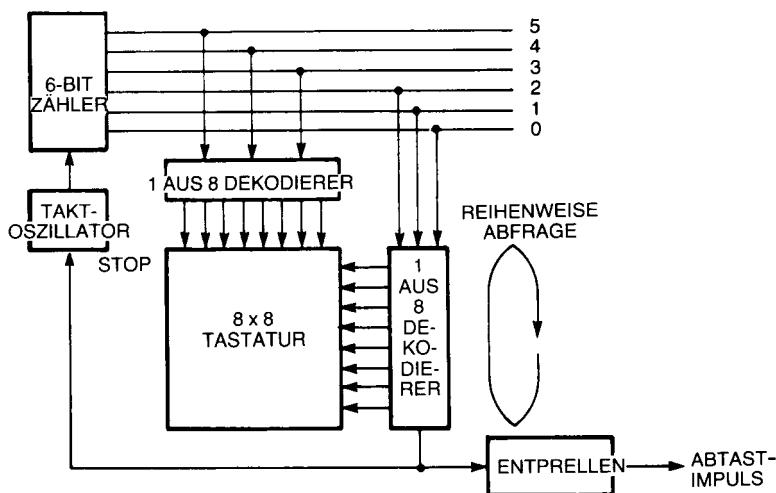


Bild 4-8: Abtasten der Tastatur

Die obenstehende Betrachtung ist allerdings etwas vereinfacht. Um die gedrückte Taste erkennen zu können, muß an die Spalten eine Spannung gelegt werden. Würden nun alle Spalten zugleich aktiviert, so wäre es unmöglich festzustellen, in welcher von ihnen eine Taste betätigt wurde. In Wirklichkeit wird daher eine Eins an die

erste Spalte gelegt, dann an die zweite, dann an die nächste und so weiter. Immer wenn ein Tastendruck entdeckt wird, kennt man so die zugehörige Spalte und muß dann noch die Zeilen für die fehlende Information abtasten.

Üblicherweise arbeitet der Abtaster folgendermaßen: Es wird ein einziger 6-Bit-Zähler benutzt. Die drei höchstwertigen Bits werden dekodiert durch einen 1-aus-8-Dekodierer und zur schrittweisen Ansteuerung der acht Spalten verwendet. Die drei niedrigwertigen Bits, die öfter als die drei höherwertigen wechseln, werden ebenfalls durch einen 1-aus-8-Dekodierer zur Abtastung – hier aber der Zeilen – benutzt. Damit ist garantiert, daß jedesmal, wenn an eine Spalte eine 1 gelegt ist, die acht Zeilen abgefragt werden, bevor zur nächsten Spalte übergegangen wird. Ist eine Taste gedrückt, so wird sie dann aufgefunden, wenn die zugehörige Spalte angewählt ist und die Abtastung die betreffende Zeile erreicht hat. An dieser Stelle wird dann der 6-Bit-Zähler angehalten, sein Inhalt kann gelesen werden. Er gibt die Spalte und die Zeile an, in der die Taste gedrückt wurde.

Gute Tastenkodierbausteine besitzen einen Nur-Lese-Speicher, mit dessen Hilfe automatisch ein der gedrückten Taste zugeordneter Ausgabekode erzeugt wird. Sie sollten außerdem über spezielle Eingänge und Tastenumschaltung (shift) und Modusumschaltung (control) verfügen. Damit wird insbesondere verhindert, daß bei Betätigen von Tastenkombinationen ein falscher Kode ausgegeben wird.

EIN SPEICHER IN EINER ABGETASTETEN TASTATUR ERZEUGT DEN ENDGÜLTIGEN KODE

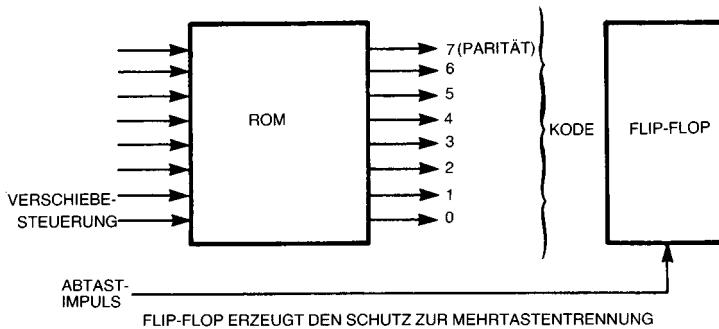


Bild 4-9: ROM und Zwischenspeicher

Als Beispiel ist in Bild 4-10 der Tastatkodierbaustein uPD 364D-022 von NEC wiedergegeben.

Er gestattet Mehrtastenausblendung (n-key-lock-out), Mehrtastentrennung (n-key-roll-over) mit Entprellung, einen steuerbaren Abtasttakt und vier Betriebszustände: normal, shift (Buchstabenumschaltung), control (Modusumschaltung) und shift + control. Er verfügt intern über 3600-Bit-ROM und erzeugt 10-Bit-Ausgabekodes für 90 Tasten in 4 Betriebsarten. Die 90 Tasten müssen als 9-mal-10-Matrix angeordnet sein. Intern besitzt er einen Zehnerringzähler für die Spalten und einen Neunerringzähler für die Zeilen. Außerdem ist sein Speicher mit einem Ausgabedatenpuffer versehen. Das verhindert die Ausgabe ungültiger Kodes während der Abtastung auf der Suche nach einer gedrückten Taste.

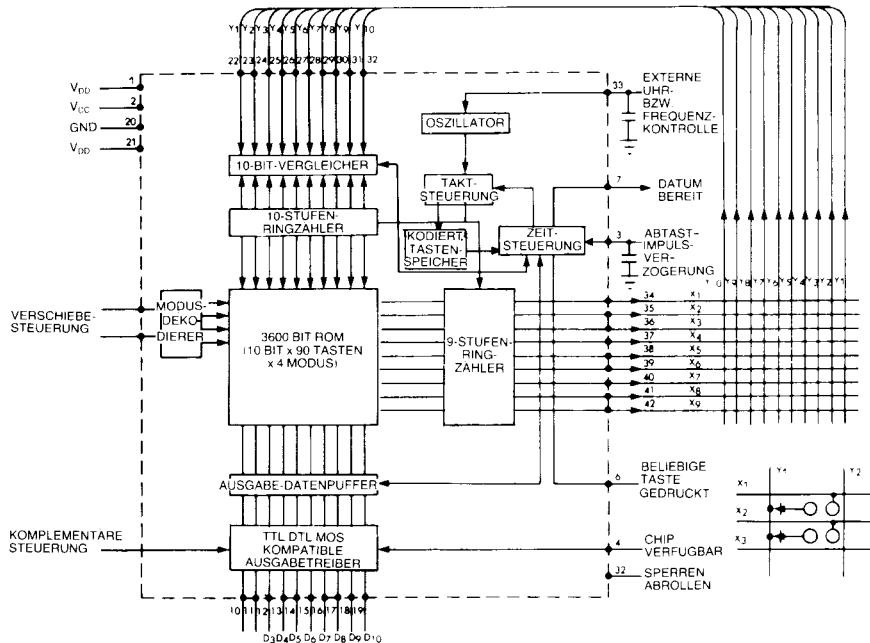


Bild 4-10: Tastaturdekodierbaustein uPD 364D-022 von NEC

Andere Hersteller stellen ähnliche Kodierbausteine her, beispielsweise General Instruments. Das ROM auf dem Chip kann für jeden beliebigen Kode maskenprogrammiert werden – beispielsweise ASCII oder EBCDIC.

Dieser Baustein kann in einem Mikrocomputersystem als Eingabetor an den Bus angeschlossen werden. Dabei läßt sich der Anschluß „data ready“ (Daten liegen vor) als Meldung an den Prozessor zur Übernahme der Tasteninformation, d.h. als Signal, daß eine Taste gedrückt wurde, verwenden.

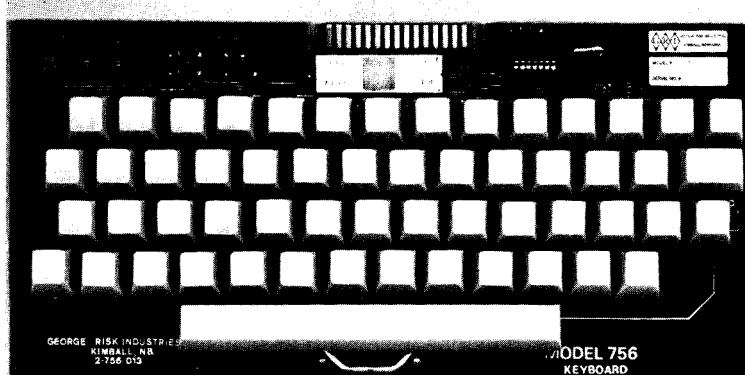


Bild 4-11: ASCII-Tastatur

Der LSI-Baustein 8279 in Bild 4-12 eignet sich für eine 8-mal-8-Matrix mit den Tasten „shift“ und „control“. Es können so 256 verschiedene Kodewörter erzeugt werden.

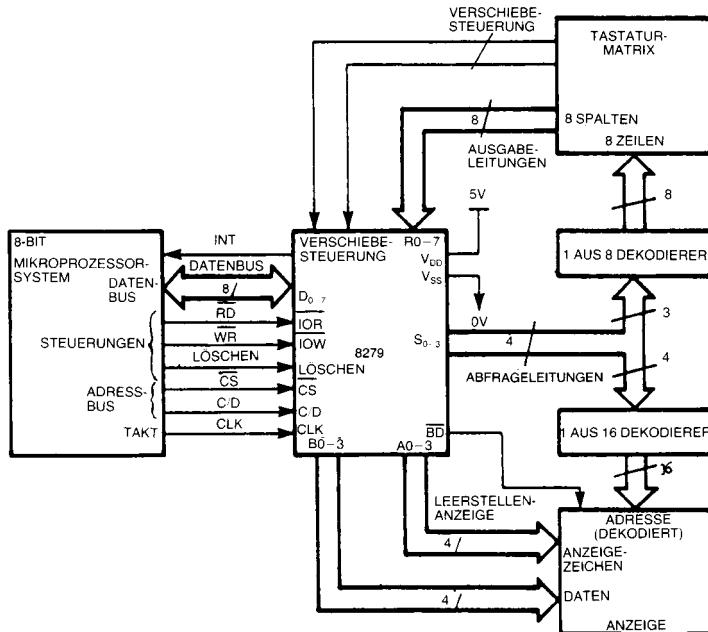
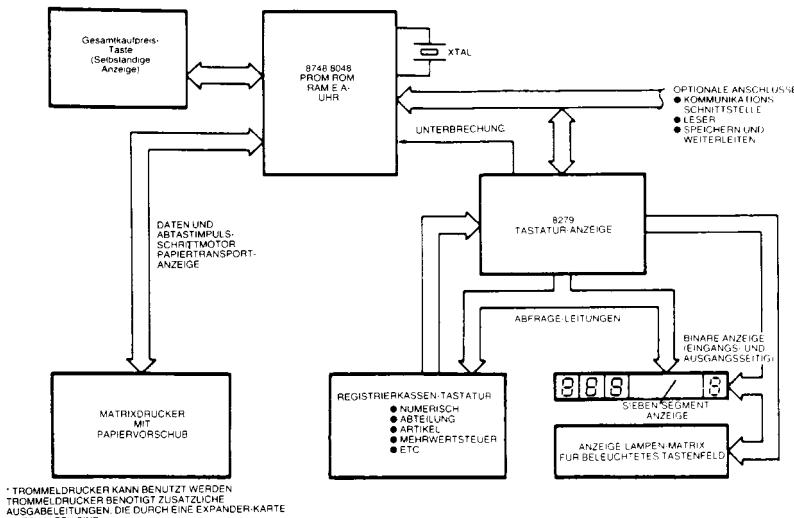


Bild 4-12: Tastatur- und Anzeigensteuerung 8279 von Intel

Zusätzlich zur Tastenfeldkodierung tastet der Baustein auch eine Anzeige durch und steuert sie an, um die in einem RAM im 8279 gespeicherten Daten wiederzugeben. Ähnliche Bausteine sind von Rockwell und GI erhältlich.

ASCII-Tastatur

Es sind Tastaturen mit der Anordnung von normalen Schreibmaschinen (z.B. Teletype) erhältlich, die den 7 Bit umfassenden ASCII-Kode erzeugen. Diese Tastenfelder enthalten die Tasten und den LSI-Steuerbaustein dazu. Üblicherweise werden 7 Bit zusammen mit einem Signalimpuls (strobe) parallel ausgegeben. Um dies an einen normalen seriellen Eingang anzuschließen, können ein UART und ein Taktgenerator angefügt werden. Der vollständige Aufbau ist in Bild 4-15 dargestellt.



* TROMMELDRUCKER KANN BENUTZT WERDEN
TROMMELDRUCKER BENÖTIGT ZUSÄTZLICHE
AUSGABELEITUNGEN, DIE DURCH EINE EXPANDER-KARTE
ZU ERHALTEN SIND

Bild 4-13: 8048-gesteuerte Registrierkasse mit 8279

BIT NUMBERS							
b ₇	b ₆	b ₅	b ₄	b ₃	b ₂	b ₁	HEX 1
↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	HEX 2
0	0	0	0	0	0	1	NUL
0	0	0	0	1	1	2	SOH
0	0	1	0	2	2	3	DC1
0	0	1	1	3	ETX	4	DC2
0	1	0	0	4	DC3	5	EOT
0	1	0	1	5	DC4	6	ENQ
0	1	1	0	6	NAK	7	DC5
0	1	1	1	7	SYN	8	DC6
1	0	0	0	8	BEL	9	DC7
1	0	0	1	9	ETB	10	DC8
1	0	1	0	10	BS	11	DC9
1	0	1	1	11	CAN	12	DC10
1	1	0	0	12	EM	13	DC11
1	1	0	1	13	HT	14	DC12
1	1	1	0	14	FF	15	DC13
1	1	1	1	15	FS	16	DC14
							DEL

Bild 4-14: ASCII-Kodetabelle

Das UART übernimmt sieben Datenbits und sendet diese in einem seriellen, 10 oder 11 Bit umfassenden Format aus, sobald der Signalimpuls (strobe) auftritt. Solange gesendet wird, ist die Tastatur verriegelt. Der Taktgeber läuft mit sechzehn-facher Bitrate. Für eine Übertragungsrate von 110 Baud muß der Oszillator auf 1760 Hz abgestimmt werden. Für 300 Baud sind es 4800 Hz.

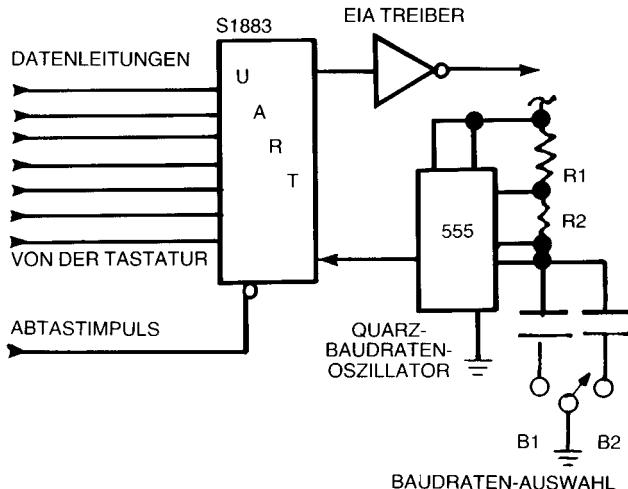


Bild 4-15: Serielles Interface für eine ASCII-Tastatur

LED-Anzeigen

Leuchtdioden (LEDs, light-emitting-diodes) werden gewöhnlich zur Anzeige von Status- oder anderer Benutzerinformation herangezogen. LED-Anzeigen sind in verschiedenen Ausführungen erhältlich. Drei davon sind: Einzel-, Siebensegment- und Punktmatrix-LED-Anzeigen.

Eine *Einzel-LED* ist eine Diode mit einer typenabhängigen Durchlaßspannung von 1,2 V bis 2,4 V. Es handelt sich um ein Bauelement, das ein schmales Band elektromagnetischer Strahlung im sichtbaren oder infraroten Bereich ausstrahlt. Am häufigsten werden rote LEDs benutzt. Andere, zwar teurere und manchmal nicht so wirksame LEDs leuchten grün, orange, gelb oder infrarot.

In Bild 4-16 ist eine LED an ein Bit eines Ausgabetors angeschlossen.

Der Strom I , der die LED durchfließt, bestimmt ihre Leuchtstärke. Die angegebene Formel kann bei 5 V Betriebsspannung zu $I = 3,5 / R$ vereinfacht werden. Üblicherweise verwendet man Stromstärken von zwei bis zwanzig Milliampere. Liegt der Eingang auf weniger als 0,6 V, so ist der Transistor abgeschaltet, und kein Strom fließt. Liegt der Eingang auf mehr als 0,6 V, dann schaltet der Transistor durch und bringt so die LED zum Leuchten.

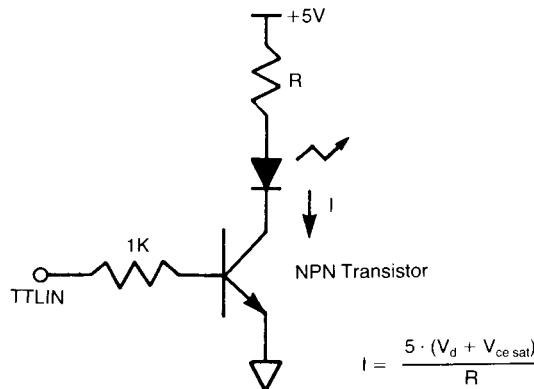


Bild 4-16: Anschluß einer Einzel-LED

Siebensegment-LED-Anzeigen

Eine *Siebensegment-LED-Anzeige* besteht aus einer Anordnung von sieben unabhängigen Dioden(gruppen), zusammengestellt wie in Bild 4-17.

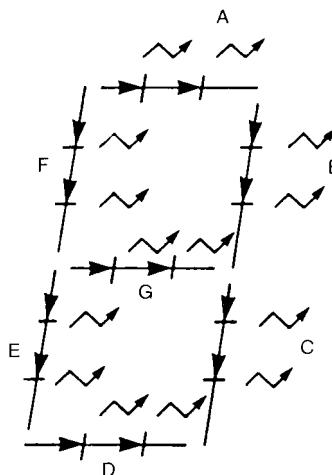


Bild 4-17: Siebensegment-LED-Anzeige

Mit Hilfe dieser sieben Segmente lassen sich die Ziffern 0 bis 9 und einige Buchstaben anzeigen. Auf diese Weise erhalten wir eine *lesbare Anzeige* (readout).

Als Interfacebaustein zur Ansteuerung einer solchen Anzeige wird gewöhnlich ein *BCD/Siebensegment-Dekodierer/Treiber* benutzt. Er wandelt eine 4-Bit-BCD-Eingabe unmittelbar in die richtige Zifferndarstellung um und treibt über interne Trei-

bertransistoren die LEDs. Ein Beispiel ist der in Bild 4-19 gezeigte 7447. Über einen 7447 kann ein 4-Bit-Tor eine lesbare BCD-Anzeige treiben. Die Wahrheitstabelle für einen 7447 steht in Bild 4-20.

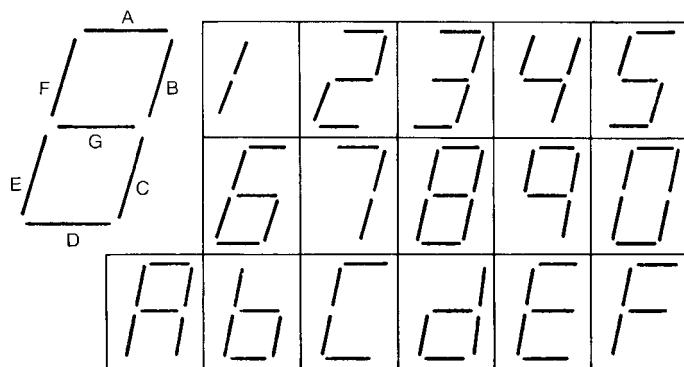


Bild 4-18: Zeichen in Siebensegmentdarstellung

ZEICHENWEISE

DUNKEL- STEUERUNGS- EINGABE	LAMPEN- TEST- EINGABE	DUNKELSTEUERUNGS-EINGABE ODER ZEICHENWEISE DUNKELSTEUERUNGS-AUSGABE	EINGABE
-----------------------------------	-----------------------------	---	---------

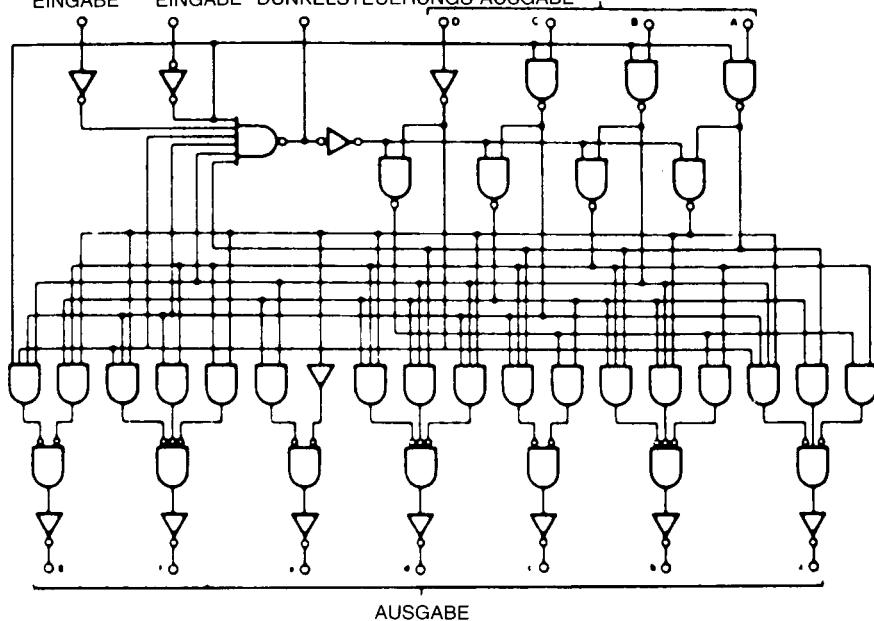


Bild 4-19: Dekodierer/Treiber 7447 für Siebensegmentanzeigen

Um die Kosten zu senken, die bei Verwendung je eines Dekodierers pro LED-Ziffer entstehen, kann man größere Anzeigen auch multiplexen. Jede Stelle wird für einen kurzen Moment (mit vergrößerter Leuchtkraft als sonst) eingeschaltet und dann zur nächsten übergegangen. Geschieht dies schnell genug, so scheint die gesamte Anzeige kontinuierlich mit normaler Leuchtkraft zu arbeiten. Auf diese Weise kann ein Dekodierer mehrere Stellen bearbeiten. Es gibt verschiedene Möglichkeiten, die Anzeige zu multiplexen. Zwei davon sollen hier vorgestellt werden:

WAHRHEITSTABELLE

DEZIMAL ODER FUNKTIONEN	EINGABEN						AUSGABEN						BE- MER- KUNG			
	LT	RBI	D	C	B	A	BI	RBO	a	b	c	d	e	f	g	
0	1	1	0	0	0	0		1	0	0	0	0	0	0	1	1
1	1	x	0	0	0	1		1	1	0	0	1	1	1	1	1
2	1	x	0	0	1	0		1	0	0	1	0	0	1	0	0
3	1	x	0	0	1	1		1	0	0	0	0	1	1	0	0
4	1	x	0	1	0	0		1	1	0	0	1	1	0	0	0
5	1	x	0	1	0	1		1	0	1	0	0	1	0	0	0
6	1	x	0	1	1	0		1	1	0	0	0	0	0	0	0
7	1	x	0	1	1	1		1	0	0	0	1	1	1	1	1
8	1	x	1	0	0	0		1	0	0	0	0	0	0	0	0
9	1	x	1	0	0	1		1	0	0	0	1	1	0	0	0
10	1	x	1	0	1	0		1	1	1	0	0	0	1	0	0
11	1	x	1	0	1	1		1	1	0	0	1	1	0	0	0
12	1	x	1	1	0	0		1	1	0	1	1	1	0	0	0
13	1	x	1	1	0	1		1	0	1	1	0	1	0	0	0
14	1	x	1	1	1	0		1	0	1	1	0	0	0	0	0
15	1	x	1	1	1	1		1	0	1	1	1	1	1	1	1
BI	x	x	x	x	x	x		0	1	1	1	1	1	1	2	
RBI	1	0	0	0	0	0		0	1	1	1	1	1	1	3	
LT	0	x	x	x	x	x		1	0	0	0	0	0	0	4	

Bild 4-20: Wahrheitstabelle für 7447

Die erste Methode, bei der sowohl die Einzelziffern der Anzeige als auch die Daten umgeschaltet werden, zeigt Bild 4-21. Beachten Sie wie hier *externe Treiber* benutzt werden. Sie sind notwendig, da beim Multiplexen jede Stelle N-mal heller angesteuert werden muß als bei Einzelbetrieb, wenn sie $1/N$ der Gesamtzeit leuchten soll. Das bedeutet, daß die benötigten Ströme N mal größer sein müssen. Die meisten integrierten Schaltkreise können diese Stromstärken jedoch nicht liefern, weshalb zur Ansteuerung externe Einzeltransistoren benutzt werden müssen.

Die in Bild 4-22 vorgestellte Methode benutzt zur sequentiellen Ansteuerung der einzelnen Stellen einen *Zähler*. Der Zählerstand wird über ein Eingabetor an den Prozessor übermittelt und dient zur Auswahl der für die angesteuerte Stelle dienenden Daten. Die Daten werden über ein Ausgabetor an einen 7447 ausgegeben. Beachten Sie, daß auch hier Stromtreiber notwendig sind, um die Helligkeit zu steigern.

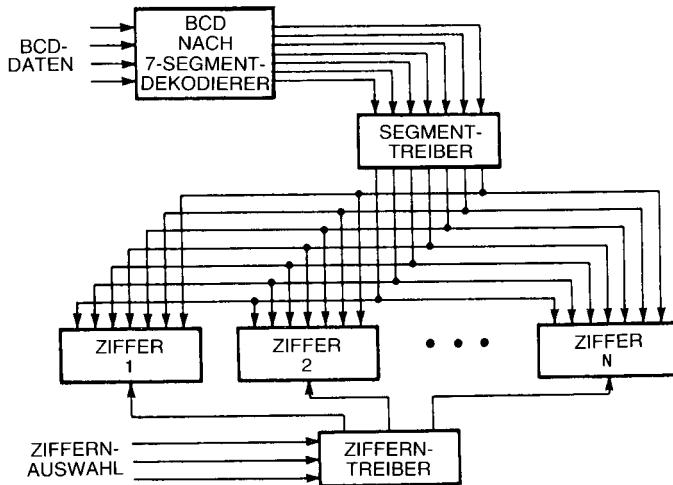


Bild 4-21: Multiplexen von LEDs

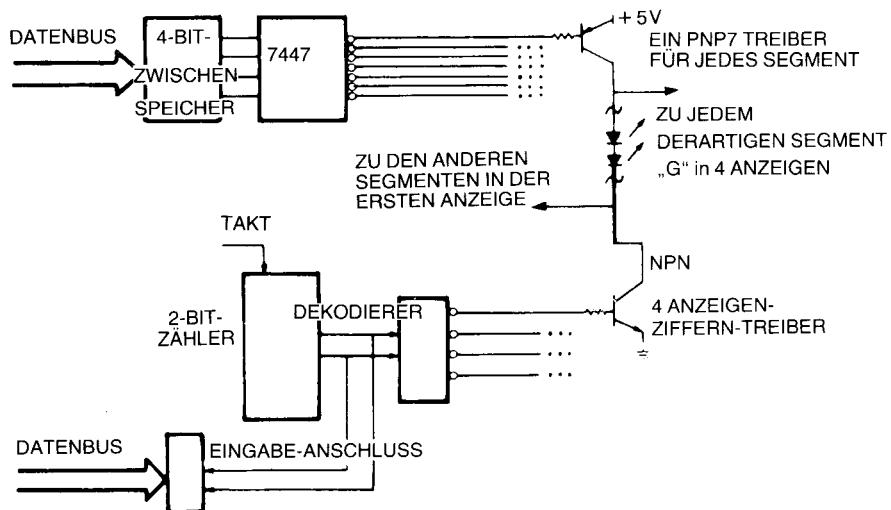


Bild 4-22: Treiber zur sequentiellen Ansteuerung

Matrix-LED-Anzeige

Die LED-Matrix besteht hier aus fünf Spalten und sieben Zeilen, an deren Kreuzungspunkten LEDs angebracht sind. Mit diesen 35 LEDs lassen sich Großbuchstaben, Kleinbuchstaben und Ziffern anzeigen. Eine übliche Ausführung zeigt Bild 4-23.

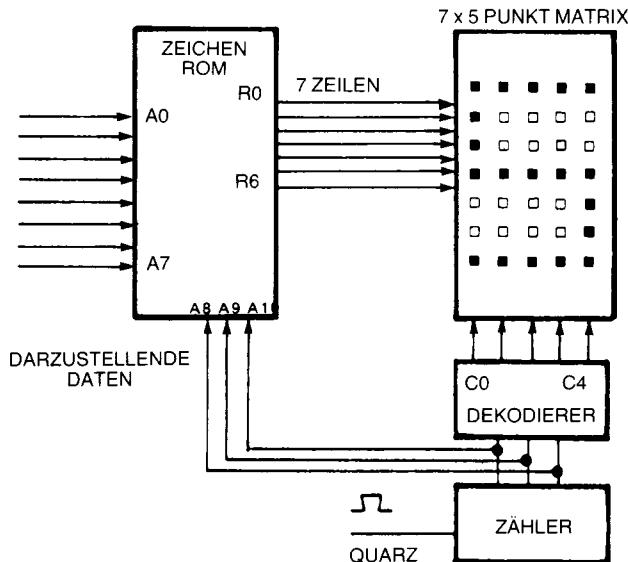


Bild 4-23: LED-Matrix mit Zähler gemultiplext

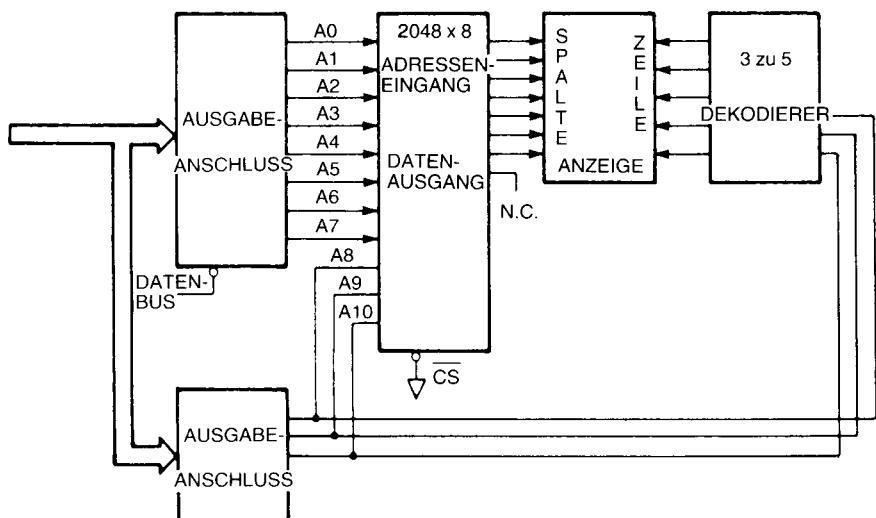


Bild 4-24: Software-gesteuerte LED-Matrix

Das erste Ausgabetor steuert die Daten für die Zeilen, das zweite wählt über einen Dekodierer die Spalten an. Mit dieser Technik durchläuft das Programm schrittweise die fünf Spalten und zeigt in jeder von ihnen die dem im 2048-mal-8-ROM gespeicherten Zeichen zugehörige Zeileninformation an. Insgesamt entsteht durch diese Multiplextechnik das Zeichenbild in der Anzeige.

Eine andere Technik benutzt Hardware, um die Spalten nacheinander anzuwählen und die richtigen Daten anzuzeigen. Eine derartige Methode ist in Bild 4-24 dargestellt.

Der Zähler zählt von 0 bis 4. Das als Zeichengenerator dienende ROM wird auf das Zeichen „S“ adressiert. Durch die Ansteuerung von Spalte 0 werden die Plätze auf den Zeilen festgelegt, auf der die ersten Daten angezeigt werden sollen. Sie lauten von R6 bis R0: 1001111₂. Der nächste Taktimpuls stellt den Zähler auf Spalte 1 weiter und adressiert die nächste anzuzeigende Zeileninformation im ROM. Diese lautet jetzt 1001001₂ und wird noch zwei weitere Spalten beibehalten. Für die letzte Spalte, beim Zählerstand 4, wird die Information 1111001₂ in den Zeilen angezeigt. Dann beginnt der Prozeß wieder von vorne bei Spalte 0. In dieser Art lassen sich alle Buchstaben des Alphabets darstellen. Ein gebräuchlicher ROM-Zeichengenerator ist in Bild 4-25 dargestellt.

Beachten Sie, daß dieser Baustein für eine bessere Auflösung, nämlich 7 x 9 Punkte der Anzeige, gebaut ist. Je nach interner Programmierung läßt sich der ROM-Zeichengenerator für ASCII-, Baudot- oder EBCDIC-Kode benutzen.

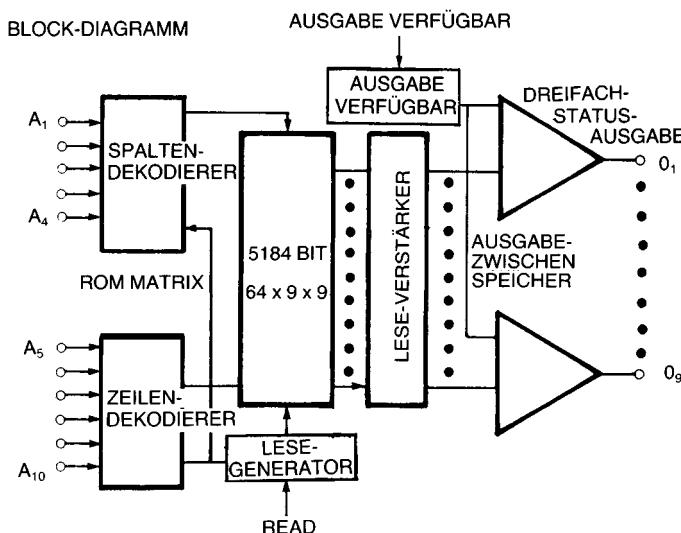


Bild 4-25: ROM-Zeichengenerator für 7 x 9 Matrix

Zusammenfassung zu den Anzeigeeinheiten

Es gibt eine ganze Reihe anderer Techniken zur Herstellung von Anzeigen. LED-Anzeigen sind jedoch zuverlässig, einfach anzuschließen und geeignet, die Interfacedaten für fast alle anderen Anzeigetypen zu verdeutlichen. Der Anschluß eines Bildschirmgerätes wird in diesem Kapitel ebenfalls noch besprochen. In diesem Abschnitt wird noch einmal auf die Punktmatrixmethoden eingegangen.

		MCM66770 PATTERN																ZEICHENDARSTELLUNG					
		A3	A2	0000	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	1010	1011	1100	1101	1110	1111				
A6	A5	A4	A3	0x																			
000	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
001	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
010	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
011	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
100	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
101	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
110	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000
111	00	00	00	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000	000000000000000000000000

Shifted character. The character is shifted three rows to R3 at the top of the font and R11 at the bottom.

Bild 4-26: Zeichen in Punktmatrixdarstellung

Teletype

Ein 8-Kanal-Fernschreiber, meist Teletype genannt, ist eine serielle mechanische Ein/Ausgabeeinheit, die üblicherweise mit 110, 150 oder 300 Baud, abhängig vom Hersteller, arbeitet. Hier sollen drei Anschlußmethoden vorgestellt werden: eine für ein UART und eine Teletype, Modell 33, eine für ein ACIA von Motorola und eine Teletype, Modell 33, wobei Optokoppler zur Potentialtrennung benutzt werden und schließlich ein EIA-RS232C-Interface.

Eine Teletype, Modell 33, arbeitet mit 10 Zeichen pro Sekunde. Jedes Zeichen wird in elf Bits verschlüsselt: ein Startbit, 8 Datenbits und 2 Stoppbits. Damit ergibt sich eine Übertragungsrate von 110 Baud. Das einzig schwerwiegende Anschlußproblem liegt darin, aus diesen 11 Bit seriell ankommenden Daten ein 8 Bit breites Datenwort zu erhalten. Die Übertragung selbst erfolgt asynchron. Als Universalinterface für den TTY-Anschluß (TTY = TeleTYpe) dient das im vorigen Kapitel beschriebene UART. Es führt die benötigten Funktionen automatisch durch und kann in beiden Richtungen arbeiten.

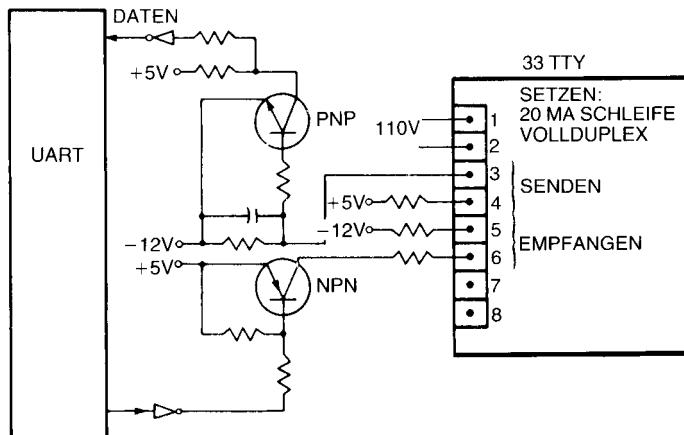


Bild 4-27: TTY-Interface mit UART

Bild 4-27 wird das UART für die seriell/parallel und die parallel/seriell-Umwandlung der Daten benutzen. Bild 4-28 verdeutlicht das serielle Format und Bild 4-29 die Zeitbeziehungen für die UART-Signale. Die Interfaceschaltung zeigt, wie die TTL-Signale in die von der TTY benötigten Signale einer 20-mA-Stromschleife umgesetzt werden können.

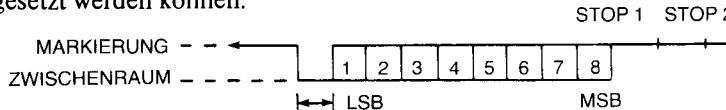


Bild 4-28: Serielles Datenformat für TTY

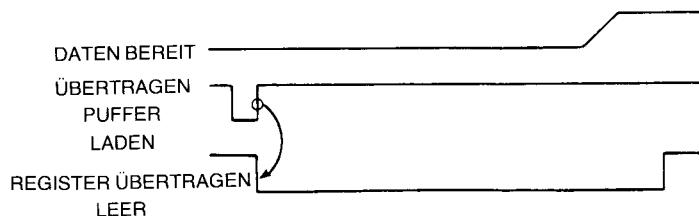


Bild 4-29: UART-Zeitdiagramm

In Bild 4-30 werden *Optokoppler* zur elektrischen Isolation der Teletype vom Mikrocomputersystem benutzt. Das erfordert, daß die Versorgungsspannung von + und - 12 V ebenfalls vom Mikrocomputer getrennt sind. Das ACIA führt die Datenumsetzung durch und kann unmittelbar vom 6800-Bus getrieben werden.

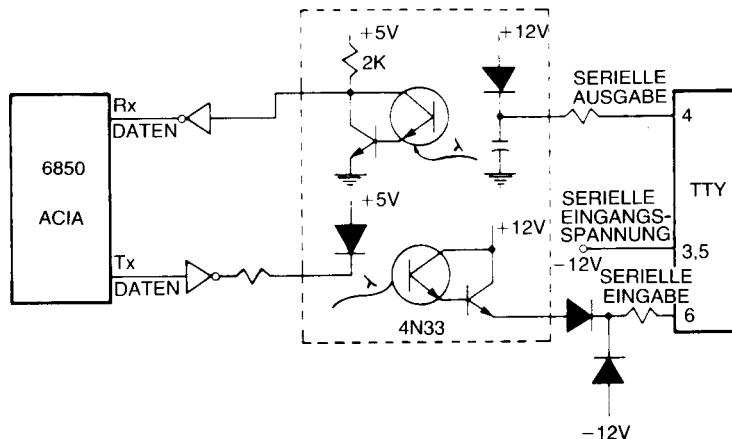


Bild 4-30: TTY-Interface mit Optokopplern

Einige Teletypes sind mit einem EIA-RS232C-Datentor versehen. Der RS232C-Standard verwendet anstelle der 20-mA-Stromschleife Pegel von + und - 12 V zur Datenübertragung. Bild 4-32 enthält einige der üblichen Bausteine zur Umsetzung der Pegel von TTL in EIA und umgekehrt. Es handelt sich um die integrierten Schaltkreise MC 1489 und MC 1488. In jedem Baustein befinden sich vier Umsetzer, so daß mehrere Leitungen angeschlossen werden können.

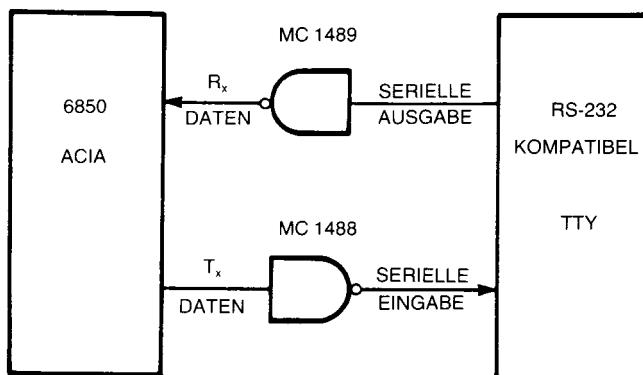


Bild 4-31: EIA-Bausteine MC 1488 und MC 1489

NEXT1	LDA A	STACON	Hole Status
	ASR A		rdrf-Bit ins carry-Bit schieben
	BCS	FRAM	Falls rdrf-Bit gesetzt, weiter bei FRAM
	ASR A		
	ASR A		dcd-Bit ins carry-Bit schieben
	BCC	NEXT1	Wenn dcd-Bit rückgesetzt, weiter
	BR	ERROR2	dcd-Bit gesetzt, Traeger liegt nicht mehr vor! Sprung zur Fehlerbehandlung
FRAM	ASR A		
	ASR A		fe-Bit ins carry-Bit schieben
	BCC	OVRN	Start-/Stop-Bits korrekt, falls fe-bit rueckgesetzt, andere Fehler prüfen
	BR	ERROR3	Start-/Stop-Bits nicht richtig erkannt, Sprung zur Fehlerbehandlung
OVRN	ASR A		ovrn-Bit ins carry-Bit schieben
	BCC	PAR	Kein Überlauf, falls ovrn-Bit rückgesetzt, prüfe auf andere Fehler
	BR	ERROR4	ovrn-Bit gesetzt, Überlauf! Sprung zur Fehlerbehandlung
PAR	ASR A		pe-Bit ins carry-Bit schieben
	BCC	RDATA	Kein Paritätsfehler, falls pe-Bit rückgesetzt
	BR	ERROR5	pe-Bit gesetzt, Paritätsfehler! Sprung zur Fehlerbehandlung
RDATA	LDA B	TXRX	Daten ins B Register laden
	RTS		Fertig, Ruecksprung

Bild 4-32: Subroutine zum Datenempfang für 6800

Der mechanische Aufbau einer Teletype ist relativ komplex, ihre Funktion jedoch ziemlich einfach. Um das serielle Datenformat besser verstehen zu können, soll das innere Geschehen in einem solchen Gerät besprochen werden.

Mit Übernahme eines Startbits geschehen zwei Dinge: Die Kupplung stellt alle für einen Druckzyklus notwendigen mechanischen Verbindungen her und bereitet den Auswahlmagneten für den Dekodierprozeß vor. Die nächsten acht Bits kommen mit Abständen von 9,09 ms an. Wenn gesetzt, erregen sie den in die Leitung geschalteten Auswahlmagneten, der dann jeweils eines von acht mit einer Kerbe versehenen Rädern anhält. Im Ergebnis hat man eine Aufeinanderfolge von gekerbten und nicht gekerbten Radstellungen, die dem seriell angelieferten Datenstrom entspricht. Diese Information wird von Hebeln abgetastet, die ihrerseits den Druckknopf auf ein Zeichen einstellen. Dieser wiederum wird darauf von einem Druckhammer gegen Farbband und Papier geschlagen. Die beiden Stopbits werden benötigt, um den Druckvorgang vollständig vor Eintreffen des nächsten Zeichens abschließen zu können.

War der Lochstreifenstanzer eingeschaltet, so entriegeln die Abtasthebel für die Druckkopfeinstellung auch die ihnen zugeordneten Stößel des Stanzmechanismus, die während des Kopfanschlags gleichzeitig den Kode in den Streifen lochen.

Wird eine Taste gedrückt, so schließen sich die dem Bitmuster des Zeichens entsprechenden Schalter, die je einem Kontakt in einem *Verteiler* zugeordnet sind. Dieser Verteiler entspricht dem Zündverteiler in einem Auto. Bild 4-33 zeigt die Einfachheit dieser Konstruktion. Die Kupplung rastet ein und bewirkt eine ganze Umdrehung des Abtastfingers in 1/10 Sekunde. Der Finger öffnet oder schließt über die

Verteilerkontakte und von der Taste betätigten Schalter den Stromkreis genau in der Folge des benötigten seriellen Kodes.

Beachten Sie, daß als Zeitbasis für die Maschine ein Synchronmotor dient, dessen Umdrehungsgeschwindigkeit von der Netzfrequenz bestimmt wird. Alterung, Öl mangel oder andere mechanische Mängel können ihn bremsen, wodurch die Maschine die Synchronisation mit den Daten verlieren kann.

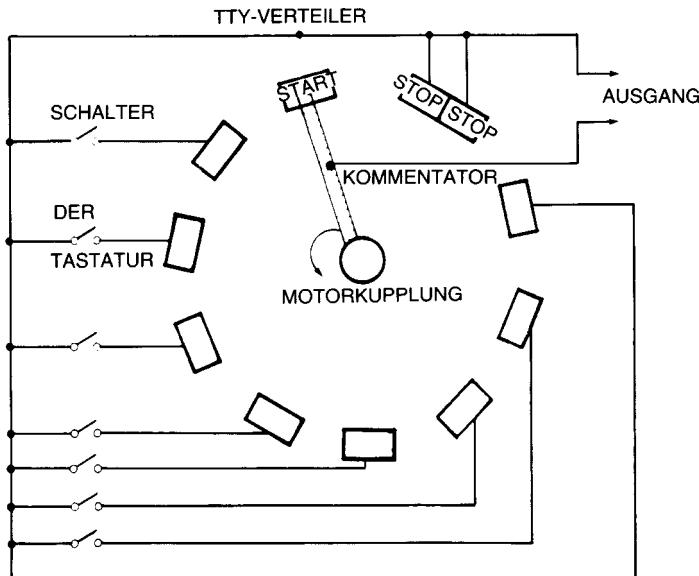


Bild 4-33: Verteiler in einer Teletype

Ein Unterprogramm zur Teletype-Ausgabe

Im Folgenden sei angenommen, daß die Teletype an Bit 0 von Tor 2 angeschlossen ist. Das vorgestellte einfache Programm schiebt hierüber eines der 11 zur Zeichendarstellung im Teletypeformat notwendigen Bits schrittweise aus. Das Flußdiagramm findet sich in Bild 4-34, die Verbindungen in einem 8080-System stehen in Bild 4-36. Das Programm selbst ist in Bild 4-35 wiedergegeben.

Register B des 8080 wird als Zähler verwendet. Zu Beginn wird es auf 11 gesetzt. Der Inhalt von Register B wird jedesmal, wenn das Bit ausgeschoben, d.h. zu Tor 2 übertragen ist, um 1 heruntergezählt. Es ist wichtig, daß in diesem Beispiel nur Bit 0 des Akkumulators Bedeutung hat. Alle anderen Bits werden bei der Ausgabe unbeachtet gelassen. Es handelt sich hierbei um das ganz rechts stehende, das niederwertigste Bit (LSB - least significant bit) des Akkumulators. Ursprünglich enthält der Akkumulator die 8 zu übertragenden Bits. Zusätzlich müssen das Startbit und die beiden Stopbits übertragen werden.

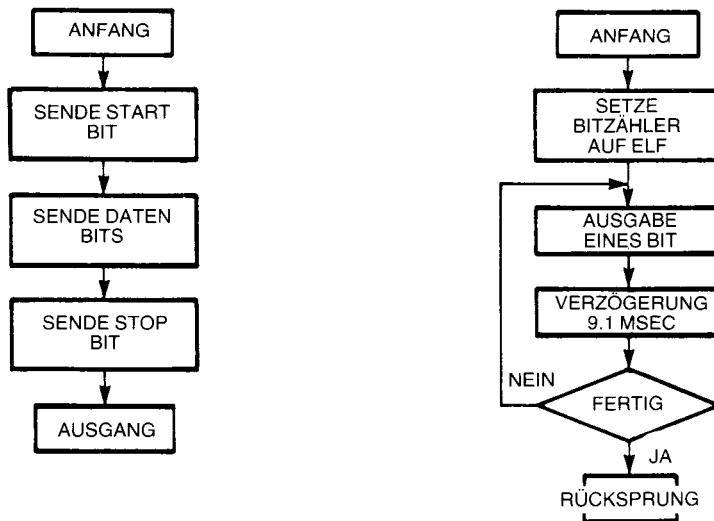


Bild 4-34: Software zum seriellen Datenverkehr

```

;
; Bei Aufruf dieses Unterprogramms muss sich das
; auszugebende Zeichen im C Register befinden.
; Es wird angenommen, dass das TTY an Port 2
; Bit 0 angeschlossen ist.
;
; TYOUT:  MVI      B,11    ; Zaehler auf 11 Bits setzen
;          NOV      A,C    ; Zeichen in Akku bringen
;          ORA      A      ; Fuer Start-Bit carry-Bit loeschen
;          RAL      ; carry in A(0) schieben
; WEITER: OUT      2      ; Bit zum TTY senden
;          CALL    VERZG   ; Warten, bis gesendetes Bit empfangen
;          RAR      ; Naechstes Bit nachschieben
;          STC      ; carry-Bit fuer Stop-Bits setzen
;          DCR      B      ; Zaehler herunterzaehlen
;          JNZ      WEITER ; Falls Zaehler nicht 0, weiter
;          RET      ; Fertig
;
; 9 msec Verzoegerung durch aktives Warten
; (keine wait states)
;
; VERZG:  MVI      D,6
; VZU:    MVI      E,2000
; VZ1:    DCR      E      ; 1.5 msec dauernde
;          JNZ      VZ1    ; innere Warteschleife
;          DCR      D
;          JNZ      VZ0    ; Aeussere Schleife
  
```

Bild 4-35: TTY-Ausgabeprogramm für 8080

Das wird durch Ausnutzen einer Eigenschaft des 8080-Befehls zur Datenrotation im Akkumulator ermöglicht. Man kann bei einigen Schiebeoperationen nämlich das Carry-(Übertragungs-) Flag als 9. Akkumulatorbit ansehen. Es wird zunächst auf Null gesetzt, was durch die ODER-Verknüpfung des Akkumulators mit sich selbst geschieht (alle logischen Operationen setzen das Cy-Flag auf 0). Dieses Bit wird dann in Bitposition 0 des Akkumulators geschoben. Das Wichtige bei dieser Operation ist es, einen Befehl zur Akkumulator-*Rotation* zu benutzen. Würde der Akkumulatorinhalt einfach nur nach links *geschoben* werden, ginge das ganz links stehende Bit verloren. In diesem Fall hier wird das links stehende Bit in das Cy-Flag geschoben, während dessen ursprünglicher Inhalt 0 in Bitposition 0 kommt. Anzumerken ist hier, daß die nächste Akkumulatoroperation dessen Inhalt nach rechts rotiert. Damit wird das ursprüngliche Bit 7, das in Cy geschoben worden ist, an seinen Platz zurück versetzt. Ist dies erst geschehen, so bringen wiederholte Rotationsbefehle die im Carry-Bit gesetzten Einsen nach und nach von links in den Akkumulator. Damit wird gewährleistet, daß am Ende die Stoppbits übertragen werden. Der Programmablauf sieht damit so aus:

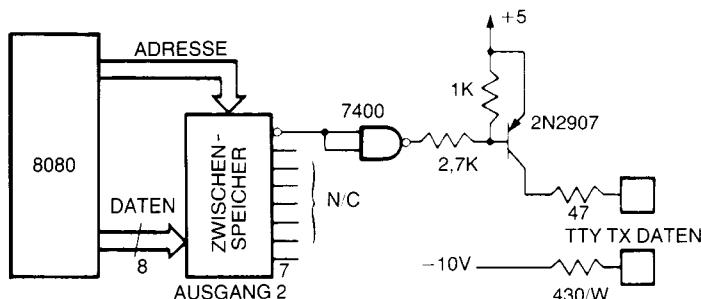


Bild 4-36: Hardware des TTY-Interfaces

Das Zählregister B wird auf 11 gesetzt, das in C stehende zu übertragende Zeichen in den Akkumulator A geladen. Der Akkumulator wird mit sich selbst ODER-verknüpft (dritter Befehl). Das verändert seinen Inhalt nicht, setzt aber Carry auf Null. Das ergibt das Startbit. Der Akkumulatorinhalt wird mit RAL ein Bit nach links rotiert. Damit wird das Carry-Flag in die Akkumulatorposition 0 geschoben. Anschließend erfolgt die Ausgabe: OUT 2. Das Bit wird zur Teletype übertragen. Jedesmal, wenn ein Bit an die Teletype abgeschickt wurde, muß eine Verzögerungsschleife abgearbeitet werden, um die Sendeabstände von 9 ms zu gewährleisten. Die Verzögerungsroutine ist als Unterprogramm ausgeführt und findet sich am Fuß des Programms. Als nächstes wird mit dem Rotationsbefehl RAR in Bitposition 0 das nächste auszugebende Bit geschoben. In Anbetracht der noch folgenden Rotationsoperationen wird darauf das Carry-Bit auf 1 gesetzt, wodurch die Ausgabe der Stoppbits gewährleistet ist. Darauf wird der Bitzähler (Register B) heruntergezählt und getestet. Erreicht der Zähler den Wert 0, wird das Programm beendet. Ist dies

nicht der Fall, so springt das Programm zu der mit MORE bezeichneten Adresse zurück, wodurch eine neue Ausgabeschleife eingeleitet wird.

Softwarebeispiel für ein ACIA

Das Flußdiagramm zu dieser Routine steht in Bild 4-37, das Programm in Bild 4-38. Diese Subroutine sendet ein Zeichen an die Teletype. Falls die Hardware nicht fertig für eine Übertragung ist, wartet die Subroutine, bis sie soweit ist. Es wird weiter der Meldeanschluß *CTS* (clear to send, fertig zum Senden) des ACIA geprüft. Dieser wird in einem EIA-RS232C-Interfacesystem benötigt.

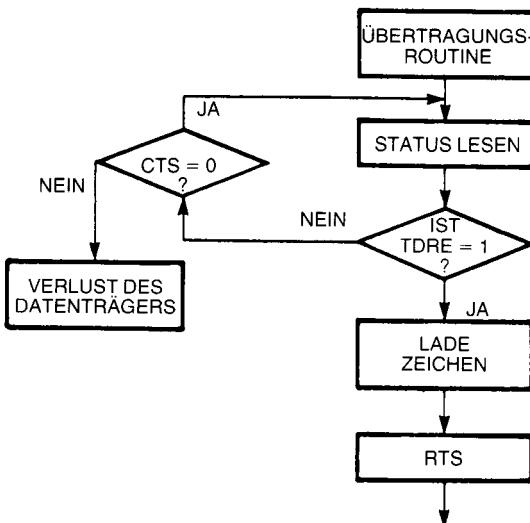


Bild 4-37: Flußdiagramm für ein ACIA

Der erste Befehl lädt die Statusinformation des ACIA in Akkumulator A. Das zu testende Flag „ready-to-transmit“ (fertig zur Übertragung) steht in Position 1, daher muß die Information zweimal nach rechts geschoben werden, bis das Flag im Carry steht und getestet werden kann. Ist die Übertragung möglich, so springt das Programm unmittelbar nach DATA, von wo der Inhalt von Akkumulator B zum ACIA übertragen wird.

Ist das ACIA nicht sendefertig, so wird das *CTS*-Bit getestet. Ist dies auf 1, so wird dadurch ein Verlust des Datenträgers gemeldet, und das Programm springt zur Fehlerroutine. Ist jedoch das ACIA sendebereit (*CTR* = 0), so wird das Übertragungsflag getestet usw. bis das Byte übertragen werden kann. Man kann auch Unterbrechungsanforderungen verwenden.

			Hole Status
NEXT	LDA A	STACON	
	ASR A		tdre-Bit ins carry-Bit schieben
	ASR A		Falls tdre-Bit rückgesetzt, weiter bei TXDATA
	BCC	TXDATA	tdre-Bit gesetzt, prüfe cts...
	ASR A		cts-Bit ins carry-Bit schieben
	ASR A		Falls cts-Bit rückgesetzt, starte neuen Versuch
	BCC	NEXT	cts-Bit gesetzt, Träger liegt nicht mehr vor, Sprung zur Fehlerbehandlung
	BR	ERROR1	Zeichen in ACIA laden
TXDATA	STA B	TXRX	Fertig, Rücksprung
	RTS		

Bild 4-38: Subroutine für Datenverkehr über ACIA

Lochstreifenleser

Ein Fernschreiber liest in der Regel Lochstreifen nur sehr langsam. Ein Hochgeschwindigkeitsleser ist in diesem Fall eine hilfreiche Peripherieeinheit. Ein derartiges Gerät liest die Kodeinformation auf dem Streifen auf optischem Weg und schaltet den Streifen rasch zur nächsten Position weiter. Ein typischer Lochstreifenleser ist schematisch in Bild 4-39 wiedergegeben.

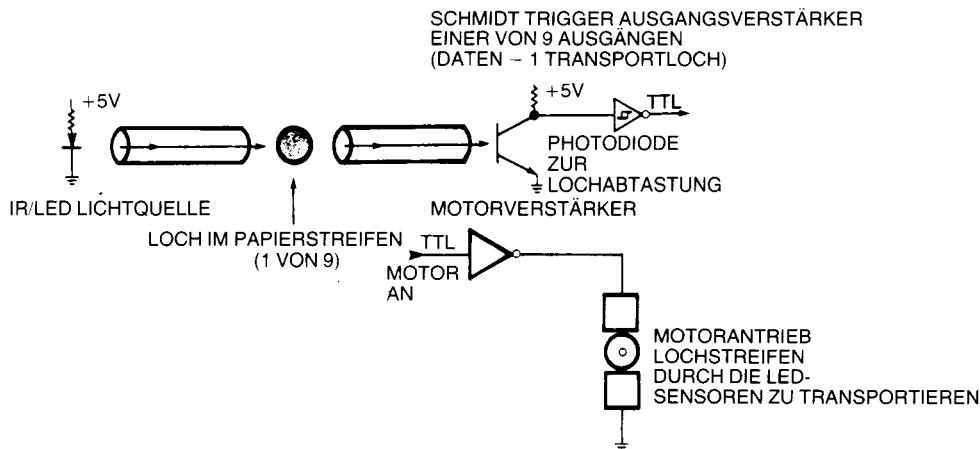


Bild 4-39: Lochstreifenleser

Unser Microcomputer muß den Motor einschalten, ein Loch der Taktspur abwarten (diese Löcher sind kleiner als die in den Datenspuren, womit die Mitte einer Kodierungsposition feststellbar wird), die Kodierung lesen und die Daten speichern, bevor das nächste Taktloch ankommt. Wird ein Bandendzeichen (z.B. ASCII: EOT – End of Tape) entdeckt, muß der Motor abgeschaltet werden.

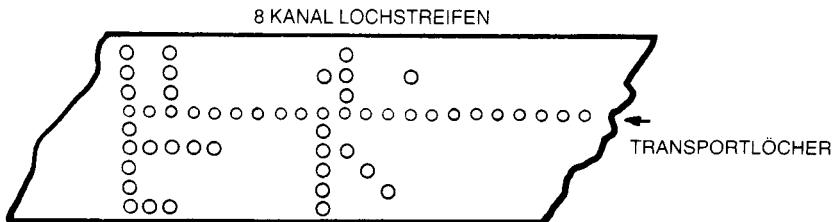


Bild 4-40: 8-Kanal-Lochstreifen

Die Einteilung eines 8-Kanal-Lochstreifens in Bitspuren findet sich in Bild 4-40. Ein Hauptproblem wird durch die unregelmäßigen Lochränder verursacht, ebenso durch Schmutz auf dem Lochstreifen. Die empfangenen Daten eines Loches sehen aus wie in Bild 4-41. Es läßt sich erkennen, daß die Suche nach einem Loch in der Taktspur irgendeine Form der Verzögerung benötigt, damit die Daten auch wirklich in der Mitte eines Taktspurloches abgetastet werden. Um dies zu tun, muß die Geschwindigkeit des Motors bekannt sein.

Einige Geräte können vor- und rückwärts arbeiten, wodurch fehlerhaft übernommene Datenblöcke noch einmal gelesen werden können.

Das Flußdiagramm der Leseoperation für einen Hochgeschwindigkeitsleser findet sich in Bild 4-42.

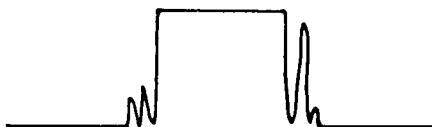


Bild 4-41: Empfangene Lochdaten

Schrittmotoren

Schrittmotoren sind in vielen Projekten zur Bewegungserzeugung beliebt. Jedesmal, wenn der Schrittmotor geeignet angesteuert wird, dreht sich seine Achse um einen genau festgelegten Winkel. Bekannte Schrittmotoren mit kleiner Schrittzahl drehen die Achse in jedem Schritt um 7,5, um 15, 45 oder 90 Grad. Motoren mit höherer Schrittzahl haben Standardschrittweiten von 1,8 und 5,0 Grad. Der Vorteil einer Ausgabe in Einzelschritten liegt darin, daß durch Zählen der Schritte, die im Microcomputer an den Motor gesendet wurden, die Lage der Achse jederzeit bestimmbar ist.

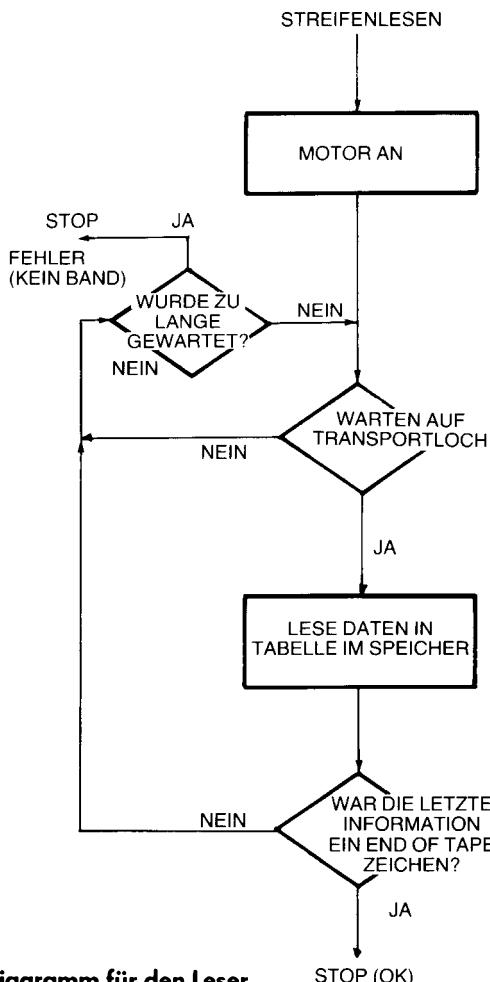


Bild 4-42: Flußdiagramm für den Leser

Der Anschluß eines Schrittmotors ist nicht trivial und kann wesentlich komplexer als der hier Vorgestellte sein. Sie müssen sich etwas Ihren Kopf zerbrechen, um den Entwurf zu verbessern, da das vorliegende Konzept am wenigsten energieeffektiv, jedoch meist eingesetzt ist.

Der Motor selbst besitzt vier Spulen: 1, 2, 3 und 4. Werden sie mit den richtigen Stromimpulsen angesteuert, so führt der Motor einen Schritt aus. Man unterscheidet drei Verfahrensschritte.

- Wenig Leistungsbedarf
- Normal
- Halbschrittverfahren

Das Verfahren mit wenig Leistungsbedarf schickt einen Stromimpuls durch 1, dann durch 2, dann 3, dann vier und dann wieder zurück in 1. Es werden keine zwei Spulen zur Zeit angesteuert, und der Motor macht einen Schritt pro Impuls.

Das Normalverfahren steuert zwei Wicklungen zugleich in folgender Reihenfolge an: 1 und 2, 2 und 3, 3 und 4, 4 und 1 und so weiter. Das ergibt eine sanftere Arbeitsweise des Motors, benötigt aber mehr Leistung.

Das Halbschrittverfahren erlaubt zwischen jeden ganzen Schritt einen halben einzufügen. Die Ansteuerungsfolge lautet hier: 1 und 2, 2 und 3, 3 und 4, 4 und 1 und so weiter.

Die Spulen des Motors benötigen eine besondere Stromquelle, da sie mit typisch 0,2 Ohm einen ziemlich kleinen Innenwiderstand besitzen. Wegen der andererseits hohen Induktivität der Spulen sind besondere Entwurfstechniken notwendig, um die Schalttransistoren und Filterkondensatoren vor Zerstörung durch die Rückspannungsspitzen zu schützen. Bild 4-43 zeigt die Interfaceschaltung für einen Schrittmotor.

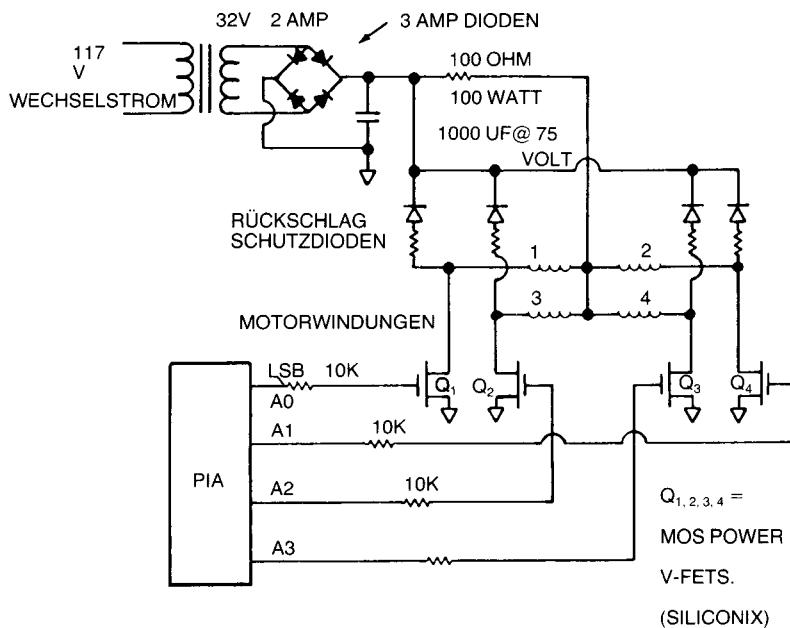


Bild 4-43: Interface für einen Schrittmotor

Die Zeitbeziehungen für eine Ansteuerung im Normalverfahren sind in Bild 4-44 wiedergegeben.



Bild 4-44: Wicklungssteuerung im Normalverfahren

Aus der Wahrheitstabelle in Bild 4-45 können Sie ersehen, wie wir ein halbes Byte aus zwei Nullen und zwei Einsen Schritt für Schritt in sich rotieren lassen. Das Programm wird dadurch recht trivial. Alles was der Programmierer tun muß, ist den Wert 00110011 in einem 8-Bit-Register rotieren zu lassen und den Registerinhalt vor jedem Schritt an unser PIA auszugeben.

ZEIT	A/	A1	A2	A3
a	1	0	0	1
b	1	1	0	0
c	0	1	1	0
d	0	0	1	1

Bild 4-45: Wahrheitstabelle zur Ansteuerung

Wir müssen 8 Bits im 6800 rotieren lassen. Da der 6800 aber nur 9 Bits rotiert, müssen wir das Problem von einer anderen Seite angehen. Die Lösung ist ein einfacher Programmiertrick. Anstelle sie rotieren lassen, addieren wir die Zahl immer zweimal zu sich selbst. Das einzige, was wir beachten müssen, ist, die Addition mit Übertrag (carry) durchzuführen. Dann scheint unser Byte im Akkumulator zu rotieren.

	LDAA (a) SCC	ACC A mit 11001100 laden
LOOP	STA A (a) \$8000	an Schrittmotor-PIA ausgeben
	ADC A	ACC A zweimal zu ACC A addieren
	ADC A	
	JSR Verzg	Schrittverzögerung durchführen
	BRA LOOP	zurück und nächsten Durchlauf beginnen

Die Geschwindigkeit läßt sich durch Verändern der Verzögerungszeit zwischen den einzelnen Durchläufen variieren. Als allgemeine Regel läßt sich weiter festhalten, daß die Versorgungsspannung um so höher sein muß, je schneller der Motor arbeiten soll. Wenn man zu schnell voranzugehen versucht, kann der Motor einen Schritt „verlieren“. Das ist ernstzunehmen, da der Vorzug eines Schrittmotors darin besteht, daß man jederzeit seine Position kennt. Verliert er einen Schritt, so heißt das, daß die Software außer Tritt gerät. Die meisten Geräte mit Schrittmotor besitzen daher einen Grenzschalter, der der Steuerung mitteilt, daß eine Bezugsposition aufgetreten ist. Alle Messungen werden von diesem Punkt aus vorgenommen. Das ist der Grund, weshalb der Antrieb einer Floppy-Disk zuerst Spur 0 aufsucht, da dann das Interface weiß, wo es mit der Suche nach einer Spur zu beginnen hat.

Magnetischer Kreditkartenleser

Zu den neuesten technischen Entwicklungen gehört der Gebrauch von Kodestreifen auf der Rückseite von Kreditkarten zur Aufnahme von Informationen über das Konto des Inhabers. Hier soll das Interface eines Lesegerätes für derartige Karten besprochen werden. Bild 4-47 zeigt das Blockdiagramm eines solchen Interfaces.

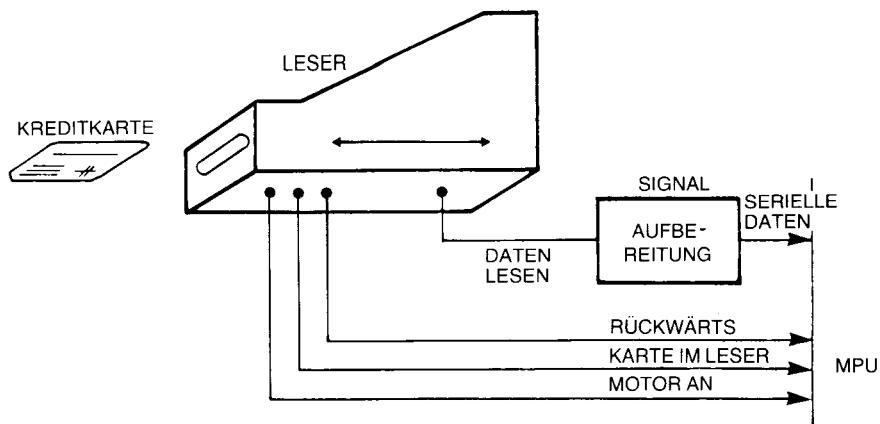


Bild 4-46: Kreditkartenleser

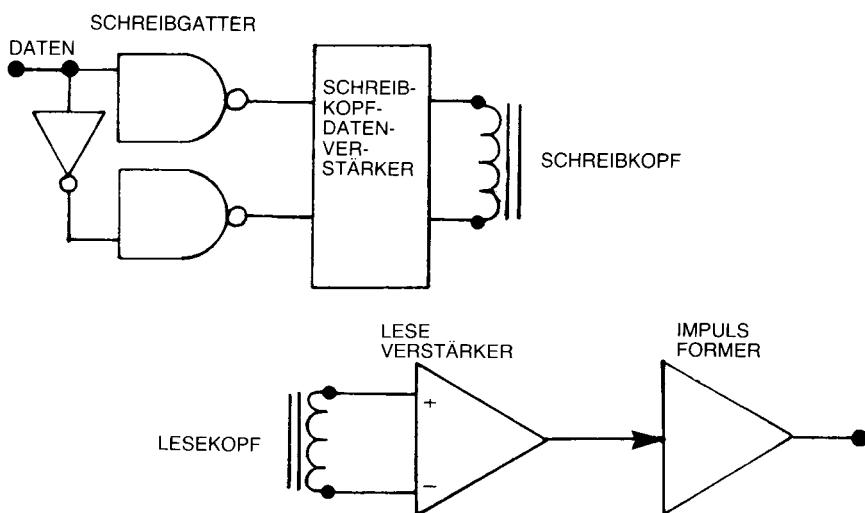


Bild 4-47: Blockdiagramm des Lesers

Das Programm steuert die Informationsdekodierung und die Bewegung der Karte im Lesegerät. Bei normaler Arbeitsweise wird das Vorhandensein der Karte durch die Andruckwalze festgestellt, der Antrieb eingeschaltet und die Karte gelesen werden. Sind die Daten unlesbar oder handelt es sich um eine Fälschung, so behält der Leser die Karte ein. Handelt es sich um gültige Daten, wird die Karte zurückgegeben.

Nehmen wir an, daß die Karte in F2F-Kodierung („frequency-double-frequency“, ein Frequenzmodulationsverfahren) beschrieben worden ist, bei dem jedes „1“-Bit zwei, jedes 0-Bit eine Flanke pro Bitzelle hat. Damit können die vom Lesekopf erhaltenen Daten aussehen wie in Bild 4-48, zweite Zeile.

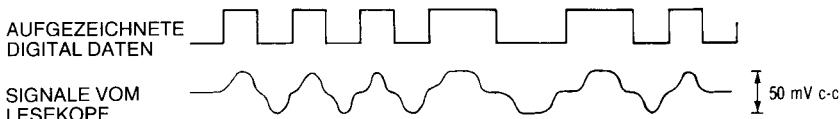


Bild 4-48: Datenaufzeichnung

Um dieses Signal benutzen zu können, muß es richtig geformt werden. Ein Impulsformer erzeugt daraus ein Ausgangssignal wie in Bild 4-49 gezeigt. Die Software kann dann mittel Verzögerungsschleifen dieses Rechtecksignals dekodieren, zuerst in serielle Bits, dann in Zeichen. Um saubere Daten und ausreichende Sicherheit zu gewährleisten, müssen die Daten *drei*fach in verschiedener Form aufgenommen sein, mit verschiedenen Paritätsarten und Vor- und Nachspänen aus Einsen oder Nullen versehen. (Siehe Synchronformate und Fehlerkorrektur in Kapitel 6).

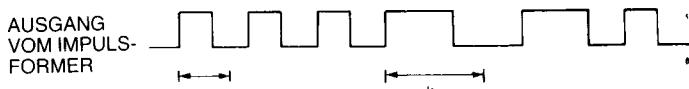


Bild 4-49: Endgültige Daten

Wenn es notwendig werden sollte, die Karte neu zu beschreiben, so kann sie beim Einschreiben gelesen, beim Ausschieben beschrieben werden. Es wird eine besondere Softwareroutine benötigt, um die Aufeinanderfolge der Daten umzukehren, daß die neue Auszeichnung beim Neueinschieben wieder gelesen werden kann. Zur Steuerung sind drei Eingänge notwendig: Kartenanfangssensor, serielle Daten vom Lesekopf, Kartenendsensor (der die Drehrichtung des Motors beim Ausschieben umkehren muß). Weiter braucht man drei Ausgaben: Motor einschalten (die Drehrichtung wird automatisch bestimmt, sofern er nicht abgeschaltet wurde) und die auszuschreibenden seriellen Daten. Auf diese Weise ist als Hardware eine Hälfte eines PIA 6820 oder eines PPI 8255 völlig ausreichend!

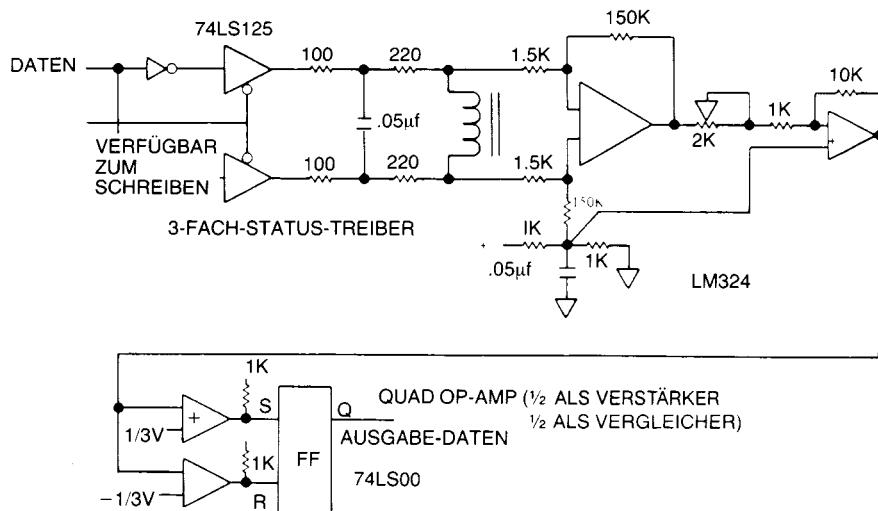


Bild 4-50: Die Schreib/Leseelektronik

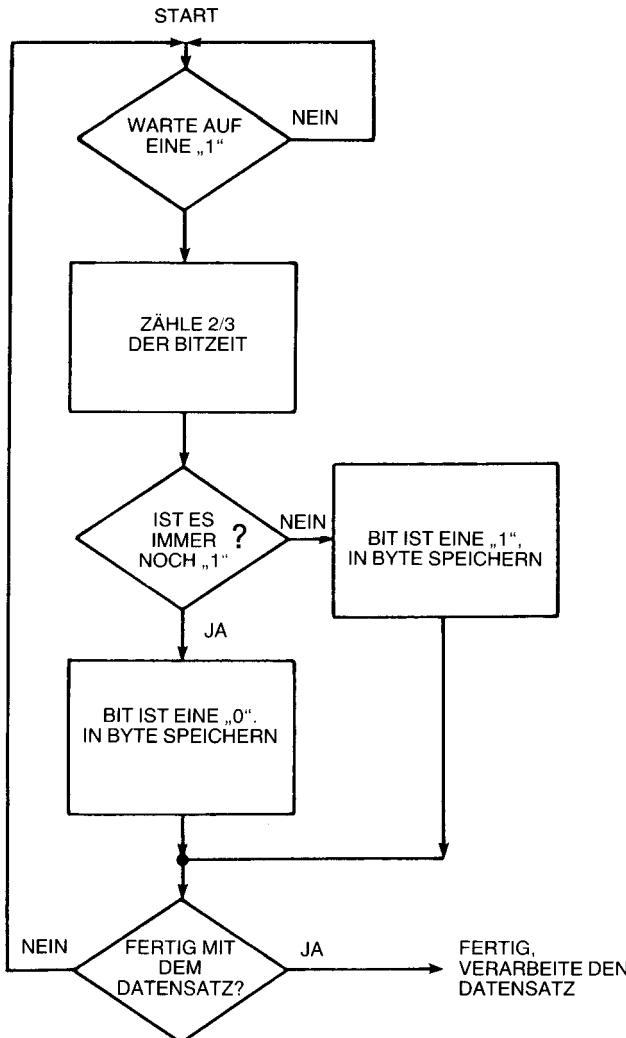


Bild 4-51: Flußdiagramm zum Lesen des Magnetstreifens

Als nächstes soll die Hardware zum Lesen oder Beschreiben der Karte betrachtet werden. Die Schreibelektronik kehrt abhängig von der zu speichernden Information (0 oder 1) die Schreibstromrichtung durch den Kopf jeweils um, wodurch das magnetische Feld in dem Streifen auf der Karte mit dem logischen Eingangsspeigel der zu schreibenden Daten wechselt. In Bild 4-50 ist außerdem noch der Leseverstärker zum Datenempfang abgebildet.

Die Leseaktion ermittelt zur rauschfreien Datenrückgewinnung sowohl positive als auch negative Signalflanken. In Bild 4-49 ist die Form des (aufbereiteten) Ausgabe-signals gezeigt.

Die Software zum Lesen und Schreiben kann durch ein UART oder ein USART unterstützt werden, die Formatierung der Schreib/Lesedaten ist durch ein UART in Software hier aber wesentlich vielseitiger zu erreichen. Das Flußdiagramm zur Dekodierung der gelesenen Daten steht in Bild 4-51.

Das Kassetteninterface für KIM

Um Programme zu speichern und bei Bedarf wieder zu laden, ist eine Art von Langzeitspeicher notwendig. Man kann einen preiswerten Kassettenrekorder ohne Änderung benutzen, um digitale Information zu speichern und zu laden. Das dazu benötigte Interface ist einfach zu bauen und einfach zu programmieren. Hier soll das im KIM-1® enthaltene Interface für einen Kassettenrekorder beschrieben werden. Die Daten für die Übertragung müssen so formatiert werden, daß die binäre Information im Speicher einen seriellen Datenstrom einzelner Bits ergibt, der auf dem Band festgehalten werden kann. Die logischen Pegel werden hier als Kombination zweier Tonfrequenzen wiedergegeben: 3700 Hz und 2400 Hz. Die Signale für eine „1“ und eine „0“ sind in Bild 4-52 dargestellt.

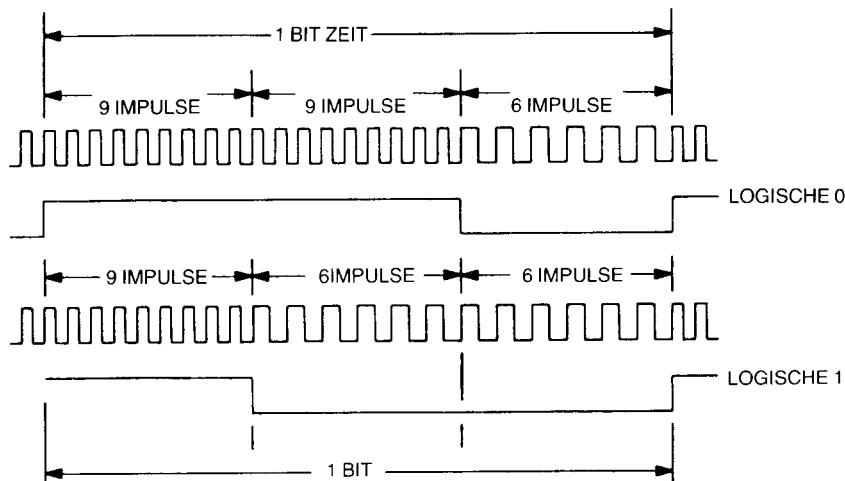


Bild 4-52: Bitformat bei Kassettenaufzeichnung durch KIM-1

® MOS Technology Registered Trademark.

Das Programm erzeugt diese Tonsignale durch Abzählen von Schleifen, die eine der beiden Schwingungen erzeugen. Damit wird ein Ausgabebit des programmierbaren Interfaces/ROM auf der Karte benutzt. Dieses Ausgabebit wird gepuffert und gefiltert, um den Anforderungen der meisten Rekorder zu genügen.

Wenn eine Eingabe im Tonfrequenzbereich vom Band her entdeckt wird, so trennt eine PLL-Schaltung (phase locked loop, phasenstarre Schleife) zwischen einer Schwingung von 3700 Hz und einer von 2400 Hz. Durch die verschiedenen Zeitbeziehungen zwischen diesen Schwingungszügen lassen sich die Datenbits rückgewinnen. Bild 4-53 zeigt die vollständige Interfaceschaltung für den Kassettenrekorderanschluß.

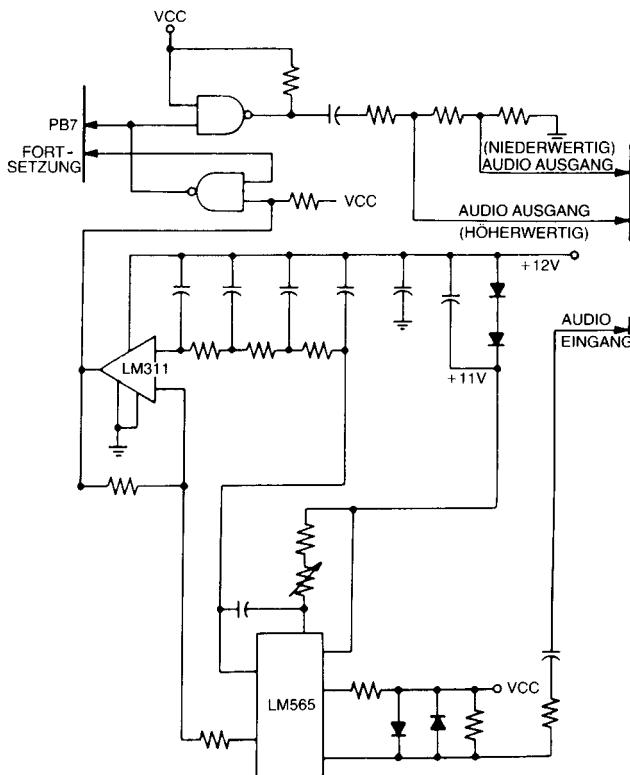


Bild 4-53: Interface für Tonband

Beachten Sie, daß es andere Modulationstechniken gibt, die höhere Speicherdichten erlauben. Da die gesamte Zeitsteuerung für Senden und Empfang durch Software erfolgt, können auch andere Methoden verwendet werden. Die hier beschriebene Methode ist jedoch die zuverlässigste, da normale Kassettenrekorder generell

für größere Speicherdichten wegen Geschwindigkeits- und Phasenschwankungen nicht sonderlich geeignet sind. Falls höhere Speicherdichten notwendig werden, empfiehlt sich die Verwendung eines speziellen für digitale Datenspeicherung ausgelegten Rekorders von hoher Qualität.

Die Software teilt jedes Byte in zwei Nibbles (Vier-Bit-Hälften) auf. Jedes Nibble wird dann in ein 7-Bit-ASCII-Zeichen umgewandelt, dem ein Paritätsbit beigefügt wird. Zwei derartige ASCII-Zeichen repräsentieren jetzt das ursprüngliche Datenbyte. Um die Aufnahme auf dem Band auffinden und erkennen zu können, wird noch ein Vor- und ein Nachspann hinzugefügt. Das Aufnahmeformat steht in Bild 4-54.

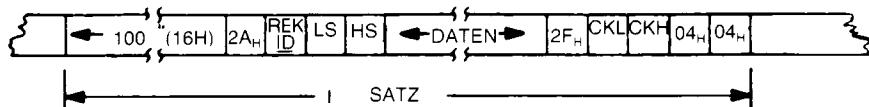


Bild 4-54: Format eines Datenblocks auf dem Band

Der lange Block aus hundert Bytes zu hexadezimal 16 ermöglicht die Software, sich auf die Übertragungsrate einzusynchronisieren und den Anfang jedes Bytes aufzufinden, ohne weitere Informationen zu benötigen. Nach den Synchronisationszeichen folgt ein Zeichen, das den Beginn der Aufnahme signalisiert und ein Byte, das die Nummer der Aufnahme angibt. Hiernach werden die Startadresse des Datenblocks und der Block selbst aufgezeichnet. An dessen Ende wird hexadezimal „2F“ zusammen mit zwei Prüfzeichen geschrieben. Schließlich folgen noch zweimal hexadezimal „04“, um das Ende des Blocks anzuzeigen.

Dieses Format ist typisch für viele der gebräuchlichen blocksynchronen Übertragungstechniken. Andere Beispiele wären die Floppy-Disk, der Kreditkartenleser und Kommunikationspfade zwischen verschiedenen Einheiten eines komplexen Systems (zum Letzteren vgl. Kapitel 6).

Kansas-City-Standard

Um im Hobbybereich diese preiswerten Kassettenrekorder verwenden zu können, wurde ein allgemeiner Aufzeichnungsstandard entwickelt, der weite Verbreitung gefunden hat. Durch den Gebrauch von Frequenzumtastverfahren (FSK, frequency shift keying) und Zweifrequenzmodemtechniken ist der Standard einfach anzuwenden. Sein Nachteil besteht darin, daß nur 30 Zeichen pro Sekunde übertragen werden können.

Das System verwendet das Standardformat serieller RS232C-Daten und wandelt jedes Bit in eine Folge von entweder 8 Schwingungen mit 2400 Hz (eine „1“) oder 4 Schwingungen mit 1200 Hz (eine „0“) um. Zu dessen Erzeugung werden lediglich ein paar Flipflops zusammen mit einem NAND-Gatter mit vier Eingängen benötigt. In Bild 4-55 ist der Modulator wiedergegeben.

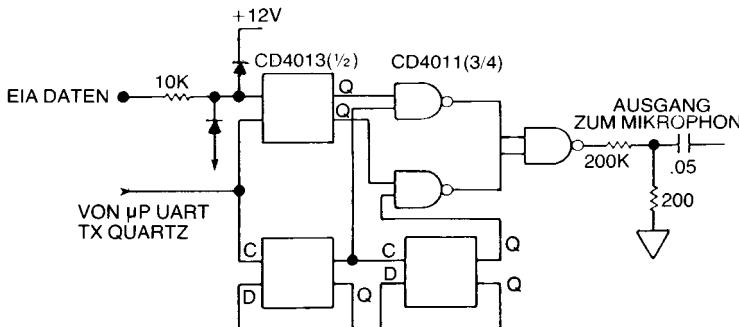


Bild 4-55: Modulator

Der logische Wert der Eingangsdaten schaltet den Multiplexer auf eine der beiden Frequenzen von 2400 Hz bzw. 1200 Hz. Das Widerstandsnetzwerk dient zur Verringerung des Ausgangspegels auf 10 mV für den Mikrophoneingang des Rekorders. Der Demodulator muß entscheiden, ob 1200 Hz oder 2400 Hz als Eingangssignal vom Band anliegen. Das läßt sich mit vielen Methoden erreichen; eine der gebräuchlichsten Techniken jedoch besteht im Aufsuchen der Nulldurchgänge des Eingangssignals. Damit erhält man Impulsserien von 2400 bzw. 4800 Impulsen pro Sekunde. Zur Trennung wird ein Monovibrator verwendet, der so abgestimmt ist, daß er, falls nicht mit 4800 Hz getriggert, die andere Frequenz signalisiert. Der Vorteil dieser Methode liegt darin, daß der vom UART zur Datenübernahme benötigte Takt vom Interface aus dem Datenstrom zurückgewonnen wird. Aus diesem Grund ist der Takteingang für die Empfängereinheit des UART in der Regel nicht von dem Taktignal für die Sendeeinheit gespeist, sondern von dem in dieser Schaltung erzeugten.

Die Schaltung des Demodulators findet sich in Bild 4-56. Die Zeitbeziehungen des Demodulators stehen in Bild 4-57. Beachten Sie, wie das Datensignal zusammen mit der notwendigen Taktinformation zurückgewonnen wird.

Unregelmäßigkeiten der Bandgeschwindigkeit haben keinen Einfluß auf die wieder gewonnenen Daten, da die zur Ansteuerung des UART verwendeten Takt signale aus demselben Informationsstrom stammen und so immer die exakten Zeit beziehungen zu den aufgenommenen Dateninformationen behalten.

Es wird keine besondere Software benötigt, da das Interface dem Computer die von der Kassette kommenden bzw. zu ihr gehenden Daten wie von einem Lochstreifenleser/stanzer bestimmt erscheinen lassen.

Tarbell-Interface

Das Tarbell-Kassetteninterface ist ein S-100-kompatibles System, das eine Übertragungsrate von 187 Bytes bzw. 1500 Bit pro Sekunde aufweist. Es benutzt eine Phasenkodierungstechnik oder F2F-Format, wie beim Kreditkartenleser gezeigt. Die dort gezeigte Schaltung arbeitet so auch zufriedenstellend als Tarbell-kompatibles Interface.

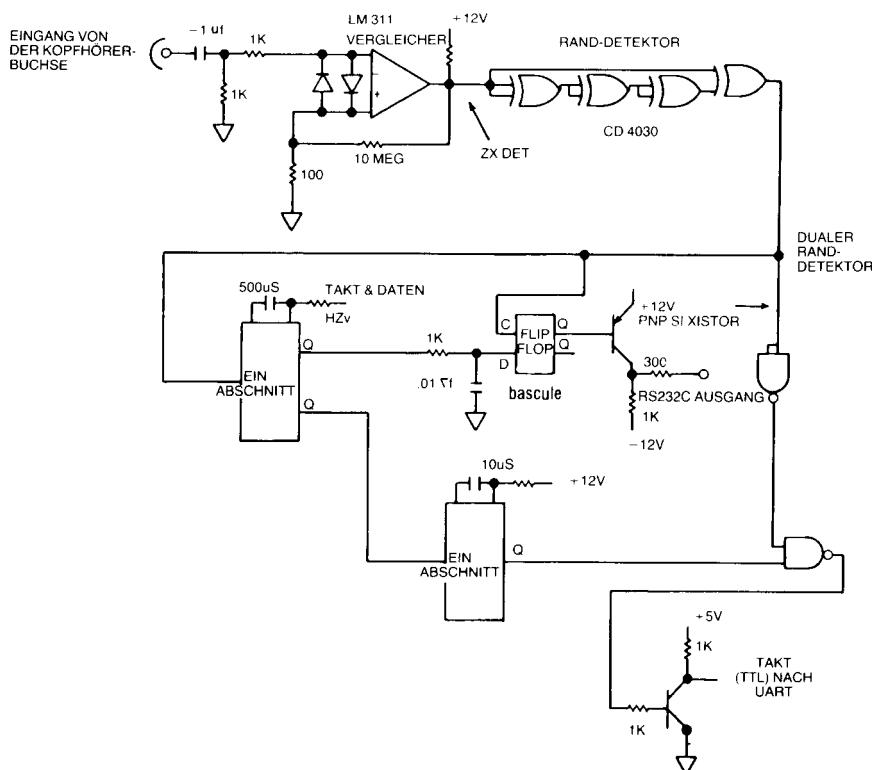


Bild 4-56: Demodulator

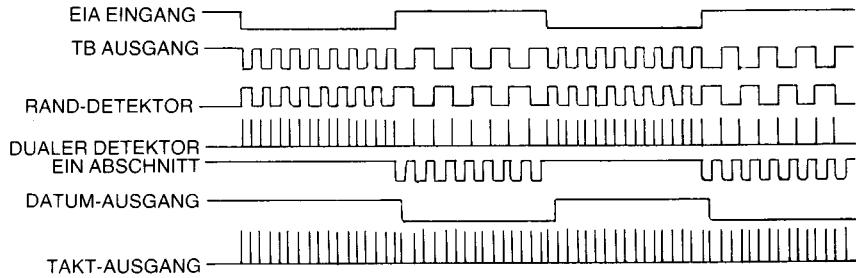


Bild 4-57: Zeitdiagramm für den Demodulator

Das einzige Problem liegt darin, daß diese selbst erstellte Schaltung alle Dekodierungsarbeit in Software vollzieht, während der Baustein von Tarbell das Interface vereinfacht mittels einer Karte voller ICs, die sowohl den Bitstrom dekodieren und kodieren als auch die Motorsteuerung des Kassettenrekorders übernehmen.

Die ausgeschriebenen Daten sind ein synchroner Bitstrom mit einem Vorspannbyte, einem Synchronisationsbyte, Datenbytes und Prüfbytes.

Durch eine neue Eigenschaft der Interfacekarte lassen sich mit einer Softwareänderung und einem Neuabgleich des Oszillators auch Bänder im Kansas-City-Standard lesen und beschreiben.

Zusammengefaßt bietet dieses Interface die Grundschatungen zur parallel/seriell-Umwandlung, zur Formatierung der seriellen TTL-Daten in NRZ-Format (NRZ = non-return to zero, ein Schreibstromformat zur digitalen Datenaufzeichnung, siehe beim Floppy-Disk-Interface) und zur Formung des Schreibsignals für den Rekorder. Für den Lesebetrieb sind ein Lesesignalformer, ein NRZ-Umwandler und ein seriell/parallel-Wandler auf der Karte enthalten.

Digitale Kassettensteuerung auf einem Chip

Der Baustein uPD371D von NEC enthält auf einem einzigen Chip fast alle Funktionen, die zum Anschluß eines *digital* arbeitenden Kassettenrekorders als Speicherperipherie nötig sind. Er benutzt das ISO-Format und führt folgende Funktionen durch:

- Datenumwandlung seriell/parallel und umgekehrt (wofür normalerweise ein UART benötigt wird);
- Fehlererkennung, einschließlich CRC (cyclic redundancy check, ein Fehlerkorrekturverfahren, Beschreibung im Floppy-Disk-Abschnitt);
- Datenkodierung im Phasenumtastverfahren;
- Er steuert die Laufwerkfunktionen von maximal zwei Rekordern und zwar entweder die Schreib/Lesefunktion und das Rückspulen auf einem oder das gleichzeitige Rückspulen auf beiden Geräten. Er kann unmittelbar an den 8080 angeschlossen werden. Die Systemstruktur ist in Bild 4-58, das Interface zum 8080 in Bild 4-59 wiedergegeben.

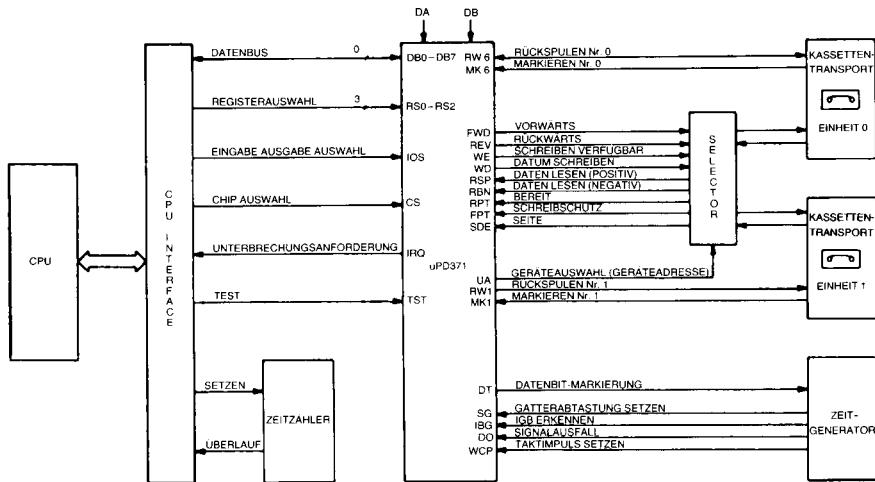


Bild 4-58: Kassetteninterface mit uPD371D von NEC

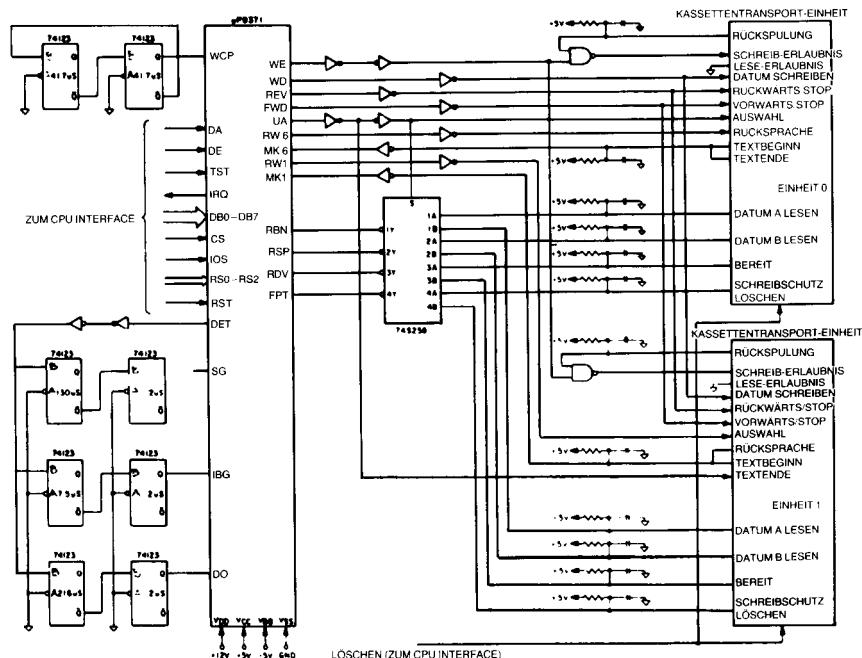


Bild 4-59: 8080-Interface mit uPD371D

Anschluß eines Bildschirmgerätes

Eine ganze Reihe von zum Gebrauch als Computerterminal geeigneten Bildschirmgeräten sind derzeit erhältlich. In der Welt der Mikroprozessoren sind jedoch die Kosten von Peripherieeinheiten ein kritischer Faktor. Aus diesem Grund ist das für Mikrocomputer meistverwendete Bildschirmgerät der Heimfernseher. Höherwertige Bildschirmgeräte werden für Entwicklungssysteme verwendet, um mehr Zeichen pro Zeile, mehr Zeilen pro Schirm oder mehr Punkte pro Zeichen anzeigen können. Weiter gibt es noch spezielle und teurere Geräte, die volle Graphikmöglichkeiten besitzen. Wir wollen uns hier auf den Anschluß eines Fernsehgerätes (Video-monitors) beschränken.

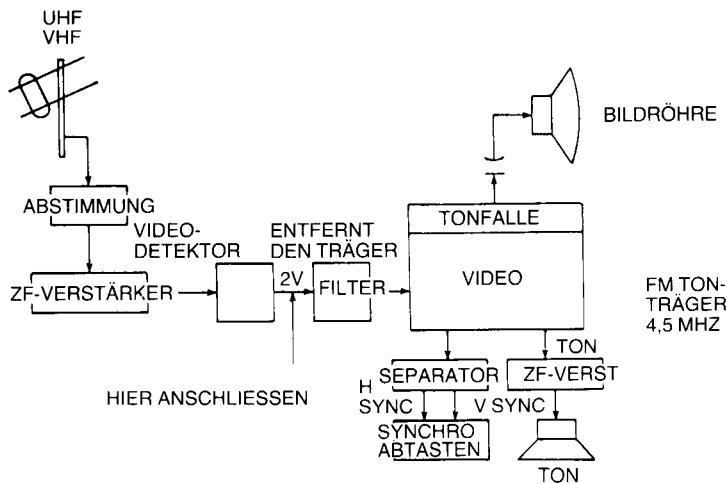


Bild 4-60: Blockdiagramm eines Fernsehgerätes

Die Organisation eines typischen Fernsehgerätes findet sich in Bild 4-60. Das Antennensignal wird in den Tuner eingespeist, der seinerseits eine Videozwischenfrequenz von 6 MHz Bandbreite bei amerikanischer, 7 MHz bei europäischer Norm erzeugt. Dieses Signal durchläuft einen Zwischenverstärker und wird über ein Bandfilter in den Demodulator eingekoppelt. Dieser erzeugt das Videosignal mit einer Spitzenspannung von etwa 2 Volt. Das Videosignal (auch BAS-Signal, Bild-Abtast und Synchron-Signal, genannt) durchläuft eine Filterstufe, in der die Trägerfrequenz entfernt wird und gelangt dann in den Videoverstärker. Danach wird das Signal in drei Teile aufgespalten. Das eigentliche Videosignal, das den Bildinhalt trägt, gelangt über eine Tonfalle, in der der Tonträger abgetrennt wird, an den Bildschirm. Der frequenzmodulierte Tonträger wird in die Ton-ZF-Stufe eingespeist, die mit einer Zwischenfrequenz von 4,5 MHz in amerikanischer, 5,5 MHz in europäischer Norm arbeitet. Das demodulierte und verstärkte Tonsignal gelangt dann zum

Lautsprecher. Außerdem werden von dem BAS-Signal noch die Synchronisationsimpulse abgetrennt und in horizontale (H) und vertikale (V) Synchronisationsimpulse aufgetrennt. Diese beiden Signale werden zur Synchronisation der Bilddarstellung auf dem Schirm benötigt.

Das Mikroprozessorsystem kann an zwei Stellen an das Fernsehgerät angeschlossen sein: es kann unmittelbar mit dem Antennenanschluß verbunden werden – dazu wird ein VHF/UHF-Modulator benötigt – oder man speist das Videosignal unmittelbar am Ausgang des Videomodulators nach der Bild-ZF-Stufe ein. Der Vorteil der ersten Methode ist, daß kein Eingriff in das Fernsehgerät notwendig ist. Der Ausgang des Mikroprozessorsystems wird einfach an den Antenneneingang des Fernsehers angeschlossen.

Diese Methode wirft allerdings zum einen Störstrahlungsprobleme auf, andererseits wird die verfügbare Bandbreite eingeschränkt. Bei den gebräuchlichen Fernsehgeräten sind nur Bandbreiten von 3 MHz bis 4 MHz möglich. Diese können bei Billigeräten noch weiter eingeschränkt sein. Die Bandbreite des Gerätes schränkt die Auflösung auf dem Bildschirm wesentlich ein und begrenzt die Gesamtzahl der darstellbaren Zeichen beträchtlich.

Der Nachteil bei direkter Einspeisung des Videosignals liegt natürlicherweise darin, daß der Anschluß innerhalb des Fernsehgerätes stattfinden muß. Einige wenige Geräte (i.d.R. Farbfernseher) sind mit einer Videobuchse versehen, bei den meisten jedoch muß diese nachgerüstet werden.

Um einen solchen Anschluß vornehmen zu können, sollen zunächst die Grundfunktionen eines Fernsehgerätes kurz besprochen und dann die Techniken zur Zeichendarstellung auf dem Bildschirm behandelt werden.

Ein Fernsehgerät beruht auf der Bilddarstellung im Rasterverfahren, bei dem ein Elektronenstrahl mit vom Bildinhalt bestimmter wechselnder Intensität horizontal über den Bildschirm geführt wird. Wird die rechte Schirmseite erreicht, so wird der Strahl dunkelgetastet und rasch zur anderen Schirmseite zurückgeführt, wobei er eine Zeile tiefer gesetzt wird. Man nennt dies den (horizontalen) Strahlrücklauf. Der

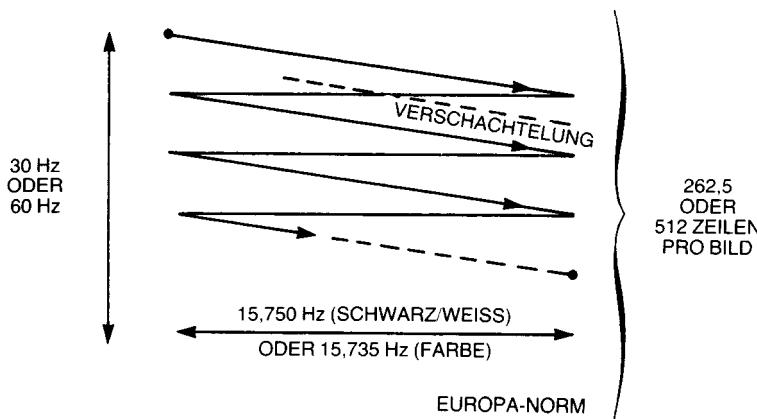


Bild 4-61: Strahlbewegung auf dem Bildschirm

Vorgang ist in Bild 4-62 dargestellt. Der Schirm wird dabei in Fernsehgeräten nicht in einem Zug, sondern im sogenannten *Zeilensprungverfahren* zweimal pro Bild beschrieben. Das Bild wird dabei, um das Flimmern niedriger zu halten, in zwei Halbbilder zerlegt, deren erstes alle *ungeraden* Zeilen (1, 3, 5 usw.) enthält, während im zweiten Durchlauf die *geraden* Zeilen zwischen die ersten geschrieben werden. Jedes Halbbild besteht aus 262,5 Zeilen im amerikanischen, 312,5 Zeilen im europäischen Standard. Das vollständige Bild umfaßt so im amerikanischen Format 525, im europäischen 625 Zeilen. Bei Anschluß eines Mikroprozessors an einen Videomonitor wird von der Möglichkeit der Bildaufteilung jedoch kein Gebrauch gemacht. Man benutzt für beide Halbbilder dieselbe Information. Diese wird im amerikanischen Standard mit 60 Hz, im europäischen mit 50 Hz geschrieben, ein Gesamtbild also 30 bzw. 25 mal pro Sekunde neu geschrieben. Man kann ein einziges Halbbild benutzen, um in eine Sendung Titel oder Meldungen einzublenden. Um die Bewegung des Leuchtpunktes über den Schirm zu synchronisieren, werden zwei Synchronisationssignale benutzt: Die Zeilensynchronisation liefert das Signal zum Zeilenrücklauf, die Bildsynchronisation stellt den Strahl auf den Anfang des nächsten Halbbilds zurück. Es sind dabei einige Beschränkungen zu beachten, die in Bild 4-62 dargestellt sind. Die horizontale Weglänge des Strahls ist üblicherweise länger als die Bildschirmgröße. Der Betrag, um den der Strahl die Schirmgrenzen überschreitet, wird als *Zeilenüberhang* bezeichnet. Weiter ist in der Zeichnung als *Anzeigezeit* bezeichnet. Immer wenn der Leuchtpunkt das Ende der Anzeigezeit erreicht, springt er zurück. Die Zeitspanne vom Ende der Anzeigezeit bis zum Zeilensynchronisationsimpuls heißt *Dunkelzeit*.

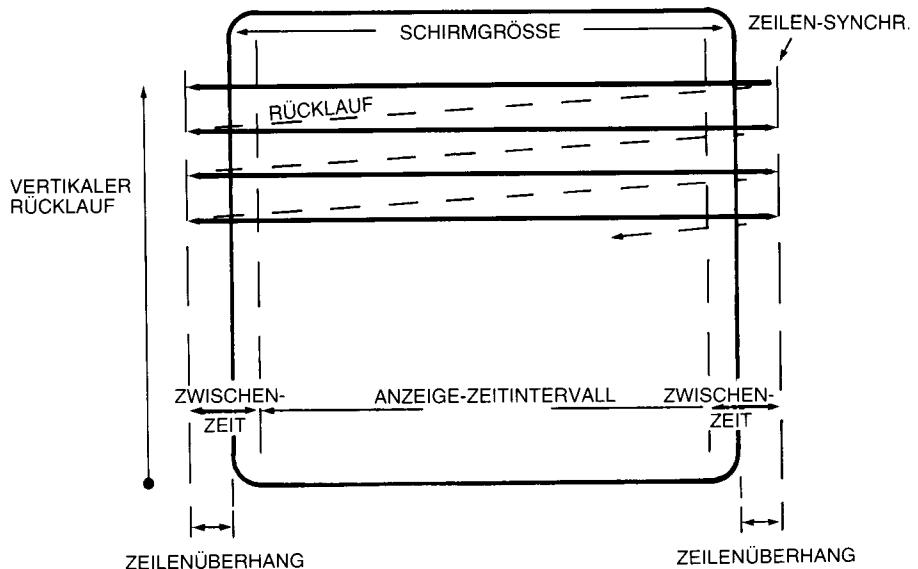


Bild 4-62: Details zur Strahlführung

Zeichenerzeugung

Ein Zeichen wird auf dem Schirm durch eine geeignete Zusammenstellung einzelner Punkte wiedergegeben, die *Punktmatrix* genannt wird. Zwei Standardformate zur Zeichendarstellung sind gebräuchlich. Am häufigsten wird die *5-mal-7-Matrix* benutzt. Weniger gebräuchlich ist die *7-mal-9-Matrix*. Die 7-mal-9-Matrix hat den Vorzug einer besseren Definition der Zeichen und einer besser lesbaren Wiedergabe von Kleinbuchstaben. Auf der anderen Seite jedoch benötigt die Wiedergabe in einer 7-mal-9-Matrix eine große Bandbreite, weshalb sie weniger gebräuchlich ist. In einer 5-mal-7-Matrix wird jedes Zeichen durch 35 Punkte wiedergegeben. Sie sind in 7 Zeilen zu je 5 Punkten angeordnet, und jedes Zeichen wird durch eine Aufeinanderfolge aus Punkten und Nicht-Punkten (d.h. freigelassene oder besser „schwarze“ Punkte) dargestellt. Die so gestaltete Zeichendarstellung ist in Bild 4-63 verdeutlicht. Jede Zeile auf dem Schirm gibt von allen Zeichen einer Zeile jeweils fünf Matrixpunkte wieder. Dann wird die nächste Matrixzeile eines jeden Zeichens geschrieben usw. Als Minimum benötigt eine 5-mal-7-Matrix acht Zeilen auf dem Schirm, da zwischen den Zeichenreihen noch mindestens eine Zeile leer bleiben muß. Im praktischen Betrieb werden zur besseren Lesbarkeit zehn, manchmal auch zwölf Zeilen auf dem Schirm zur Darstellung einer Zeichenzeile benutzt.

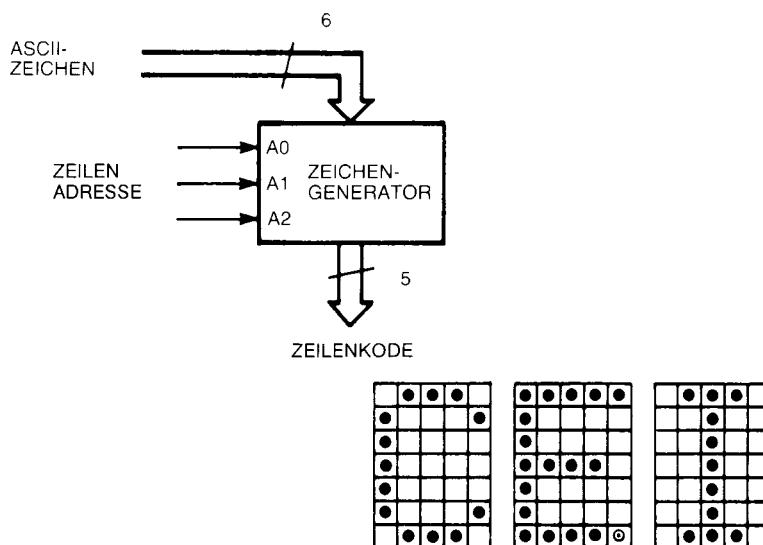


Bild 4-63: 5-mal-7-Punktmatrix

Innerhalb des Mikroprozessorsystems wird jedes Zeichen durch seinen Kode, normalerweise ASCII, dargestellt. Eine ASCII-Kodetabelle steht in Bild 4-14. Dieser 7-Bit-ASCII-Kode muß in die Punktmatrixdarstellung umgewandelt werden. Das kann durch einfache ROM-Tabelle geschehen. Oder man verwendet einen speziellen Baustein, den *Punktmatrix-Zeichengenerator*. Im Gebrauch des Zeichengenerators wird für alle aufeinanderfolgenden Zeichen einer Zeile zuerst die erste Punktzeile ausgegeben, dann die nächste usw. bis zur siebten Punktzeile. Ein einfacher Zähler hält die Nummer der gerade ausgegebenen Punktzeile fest. In den nächsten Abschnitten wird gezeigt werden, wie die Punkte in für den Fernseher geeignete Videosignale umgewandelt werden können.

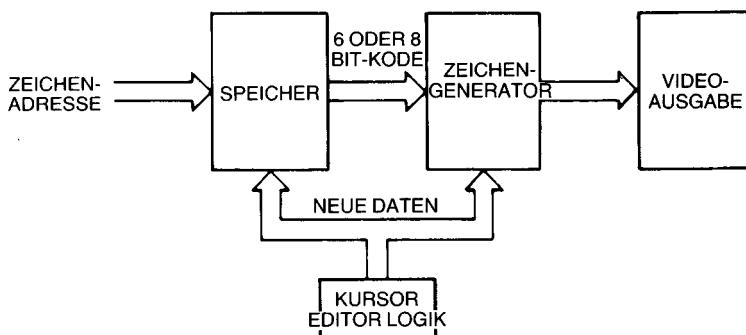


Bild 4-64: Zeichenerzeugung für Bildschirmanzeigen

Das ganze Bild (eigentlich Halbbild) muß mit 60 Hz in amerikanischer, 50 Hz in europäischer Norm, d.h. sechzig bzw. fünfzig mal in der Sekunde wiederholt werden, um Flimmern zu vermeiden. Damit wird ein *Auffrischspeicher* erforderlich. Die zur Auffrischung benötigte Geschwindigkeit ist normalerweise so groß, daß ein Standardmikroprozessor nicht verwendet werden kann. Man muß externe Schaltungen, wie DMA oder andere Spezialschaltungen benutzen. Der Vorzug beim Gebrauch eines DMA ist, daß der Auffrischspeicher für den Schirm im Arbeitsspeicherbereich des Mikroprozessorsystems liegen kann. Allerdings wird die Arbeitsgeschwindigkeit des Mikroprozessors verringert. (A.d.U.: Dies läßt sich vermeiden, wenn man durch geeignete Schaltungsauslegung dem Speicherzugriff durch den Prozessor Vorrang vor dem durch DMA gibt. Es kann dann höchstens beim Einschreiben neuer Information in die Speicherstelle, die gerade aufgefrischt werden soll, ein kurzes Flackern auf dem Schirm auftreten. Voraussetzung ist dazu ein eigenes Bussystem für die DMA-Schaltung.) In vielen Fällen wird der Auffrischspeicher speziell für diesen Zweck *außerhalb* des Systems zur Verfügung gestellt. In diesem Fall wird die Arbeitsgeschwindigkeit des Mikroprozessors nicht beeinträchtigt. Zeichengeneratoren werden von den meisten Halbleiterproduzenten angeboten, so

z.B. von Fairchild, General Instruments, Monolithic Memories, MOS Technology, American Microsystems, Electronic Arrays, Signetics und Texas Instruments. Die Zahl der Zeichen, die auf dem Schirm untergebracht werden können, ist durch die Bandbreite des verwendeten Fernsehgerätes beschränkt. Ein Standardgerät ohne Änderungen vorausgesetzt, benutzt man üblicherweise 5-mal-7-Matrix und 10 bis 16 Zeilen zu je 64 Zeichen, insgesamt also maximal 1024 Zeichen pro Schirm. Eine vollständige Zeile wird in etwa 63,5 µs geschrieben (einschließlich Strahlensprunglauf). (A.d.U.: Dieser Wert für die amerikanische Norm gilt annähernd auch in Europa; die Zeilenfrequenz beträgt in den USA 15.625 Hz, was einer Zeilendauer von insgesamt 64 µs entspricht. Die folgenden Betrachtungen können auch für die europäische Norm übernommen werden.) Von der Zeilendauer können in etwa 43 µs zur Darstellung verwendet werden. Um in 43 µs 64 Zeichen anzuzeigen, können pro Zeichen etwa 0,7 µs verwendet werden. Das ist genügend Zeit, um Standardspeicher verwenden zu können. Wenn 80 Zeichen in jeder Zeile angezeigt werden sollten, müssten Speicher mit einer Zugriffszeit von weniger als 500 ns verwendet werden.

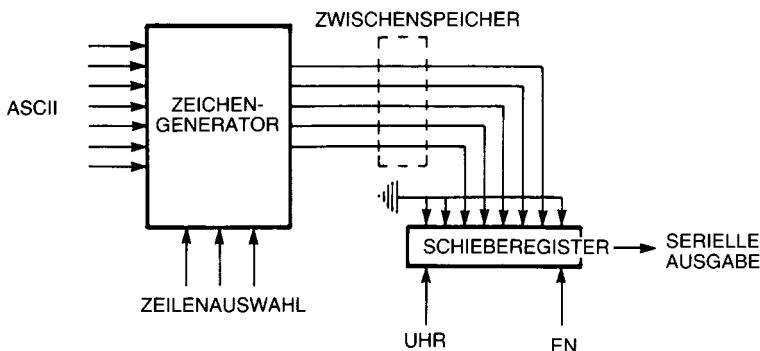


Bild 4-65: Serielle Ausgabe über Schieberegister

Umwandlung in ein serielles Videosignal

Die vom Zeichengenerator kommenden Punktmuster müssen, um als Videosignal Verwendung zu finden, in serieller Form ausgegeben werden. Dies wird in Bild 4-65 dargestellt. Der Zeichengenerator liefert für jedes Zeichen der Zeile eine Matrixzeile. Die Auswahl dieser Information erfolgt mit der ASCII-Information von 7 Bit auf der rechten Zeichnungsseite zur Zeichenanwahl und den von unten kommenden drei Auswahlleitungen für die Matrixzeile, die auf der rechten Seite der Generatordarstellung ausgegeben wird. Die fünf dem Zeileninhalt entsprechenden Punkte werden in ein Schieberegister übertragen und aus diesem in serieller Form für die Videoausgabe herausgeschoben.

Für ein vollständiges Videosignal müssen fünf verschiedene Datensignale zusammengefaßt werden:

1. die das Zeichen darstellenden Punkte,
 2. ein evtl. notwendiges Blinksignal (üblicherweise zur Kursordarstellung),
 3. der Cursor selbst,
 4. schließlich das horizontale (H) und das vertikale (V) Synchronisationssignal.
- Um daraus ein BAS-Signal zu formen, benutzt man normalerweise einen einfachen analogen Mischer, wie es in Bild 4-66 gezeigt ist.

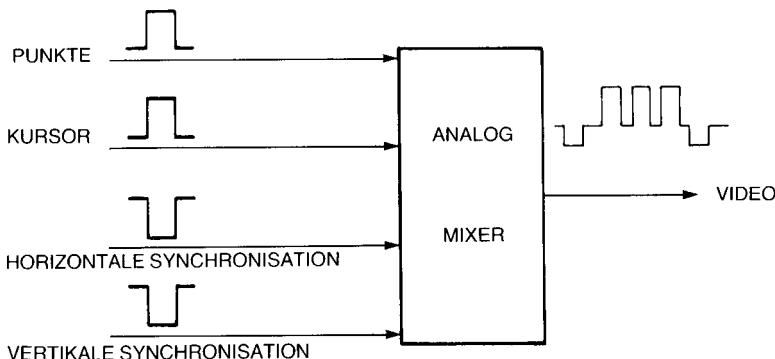


Bild 4-66: Mischen der Einzelsignale in ein BAS-Signal

Für amerikanische Norm gilt: Die Ausgangsspannungen der Videointerfaces betragen maximal 2 V, 0,5 V bis 0,75 V ergeben ein schwarzes, 1,5 V bis 2,0 V ein weißes Bild. Das ist in Bild 4-67 wiedergegeben. Das Synchronisationssignal wird als Synchronisationsimpuls (sync tip) bezeichnet. Es dauert 4,7 μ s. Ihm folgen die Signale für die schwarzen und die weißen Punkte, in Form einer Folge von Rechteckschwingungen zwischen 0,5 und 2 Volt. Die Zeitbeziehungen finden sich in Bild 4-68. Bei einem Fernsehgerät amerikanischer Norm ist weiß ein Pegel von 100%, schwarz 25 bis 30% und die Synchronsignale 0%. Bei Geräten europäischer Norm sind die Definitionen nahezu umgekehrt: Weiß ist ein Pegel von 10%, schwarz von 75% und die Zeilen/Bildimpulse sind durch Sprünge von 75 auf 100% definiert (Bild 4-67a). Die Zeitbeziehungen sind in etwa gleich; die Zeilenlänge in europäischer Norm ist nur 0,8% kürzer als die in amerikanischer (63,5 μ s gegenüber 64 μ s). Die nutzbare Zeilenlänge beträgt in beiden Fällen etwa 45 μ s. Die Spitzenspannung des Videosignals beträgt üblicherweise 1,5 V bis 2 V.

Das BAS-Signal kann schließlich entweder unmittelbar in den Videoverstärker des Fernsehgerätes oder über einen VHF/UHF-Modulator in dessen Antenneneingänge eingespeist werden. Das ist in Bild 4-69 verdeutlicht.

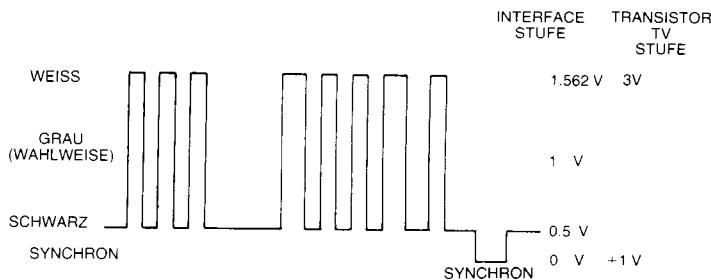


Bild 4-67: BAS-Signal und Synchronisation (amerikanische Norm)

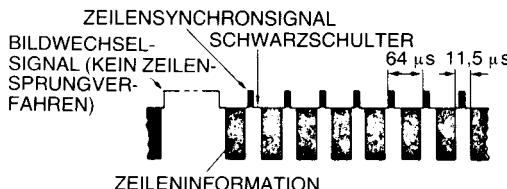


Bild 4-67a: BAS-Signal und Synchronisation (europäische Norm)

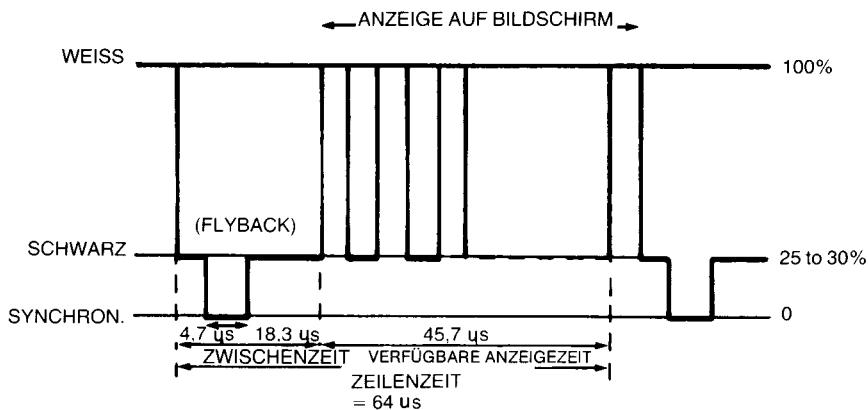


Bild 4-68: Zeitbeziehungen für eine Zeile auf dem Schirm

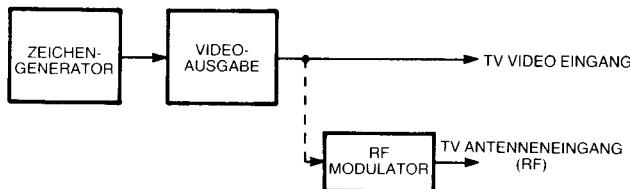


Bild 4-69: Einspeisung über Video- oder Antennenanschluß

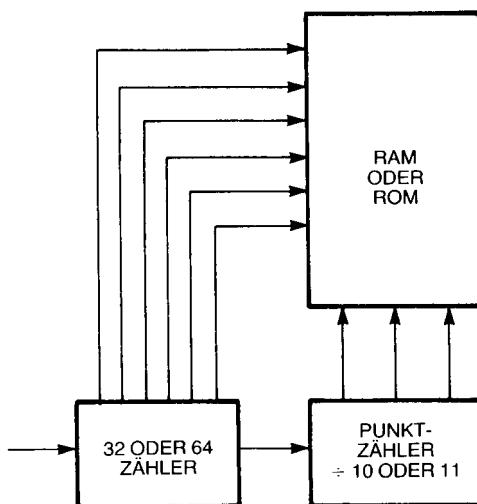


Bild 4-70: Abtasten des Zeichengenerator-ROMs

Auffrischspeicher

Um den Aufbau zu vereinfachen, wird das Bild üblicherweise aus einem besonders für diesen Zweck erstellten Speicher aufgefrischt. Man kann jedoch auch ein mit DMA versehenes Mikroprozessorsystem unmittelbar zur Bildauffrischung heranziehen. In diesem Fall werden zwei Zeilenpuffer benötigt, die in den DMA-Übertragungsweg zwischen Mikroprozessorspeicher und Fernsehgerät eingeschaltet sind. Dies ist in Bild 4-71 dargestellt. Zuerst wird durch DMA Zeilenpuffer 1 gefüllt. Während dieser Zeit wird Zeilenpuffer 2, angenommen er war vorher bereits voll, über den Multiplexer auf der rechten Zeichnungsseite in die Ausgabelogik hineingetaktet. Typisch benötigt der Zeilenpuffer die doppelte oder mehr Zeit zum Entleeren, die zum Füllen notwendig ist. Sobald Zeilenpuffer 2 leer ist, wird die Ausgabe auf den mittlerweile längst gefüllten Zeilenpuffer 1 umgeschaltet und dieser entleert. Zum selben Zeitpunkt wird Zeilenpuffer 2 rasch mittels DMA gefüllt. Durch diese doppelte Pufferung wird eine kontinuierliche Operation des Auffrischsystems gewährleistet. Einzige Bedingung dafür ist, daß die DMA-Schaltung den Puffer rascher füllt, als er entleert wird. Selbstverständlich muß die DMA-Schaltung noch schneller, als dafür notwendig, arbeiten. Sie muß einen Puffer sehr viel schneller auffüllen können, als der andere entleert wird. Wäre dies nicht der Fall, so würde der Speicher und die DMA-Schaltung praktisch ausschließlich zur Bildauffrischung verwendet, und man könnte mit dem Mikroprozessor kein Programm mehr abarbeiten.

(A.d.Ü.: Dies ist eines der möglichen Konzepte. Andere Methoden trennen die Datenpfade für den DMA-Zugriff auf einen Speicherbereich im Arbeitsspeicher-
raum des Systems, der nur der Bildauffrischung dient, von den eigentlichen System-
bussen. Hier kann der Prozessor ohne Beeinträchtigung in anderen Speicherab-
schnitten arbeiten. Bei Einschreiben neuer Daten in den Auffrischspeicher läßt sich
die Logik so auslegen, daß der Zugriff durch den Prozessor Vorrang gegenüber dem
durch DMA zur Bildauffrischung hat. D.h. der Auffrischspeicher wird für diesen
Zeitpunkt vom internen DMA-Bussystem getrennt und an den Mikroprozessorbus
geschaltet, bis die entsprechenden Daten übertragen sind. Der Zeilenzähler für den
DMA-Zugriff läuft während dieser Zeit „blind“ weiter. Nach Abschluß des Prozes-
sorzugriffs werden die Busse für diesen Speicherbereich wieder umgeschaltet und
die Schirmauffrischung an dem Punkt fortgesetzt, an dem sie auch ohne Unterbre-
chung des DMA-Zugriffs gewesen wäre. Voraussetzung dafür ist, daß der Auffrisch-
speicher eine physisch von den übrigen Speichern getrennte Einheit darstellt. Der
Zugriff durch den Prozessor geschieht dabei entweder durch normale Speicherbe-
fehle, wenn der Auffrischspeicher in den Gesamtspeicherraum eingegliedert ist,
oder durch besondere E/A-Befehle, falls er als externe Einheit behandelt wird.)

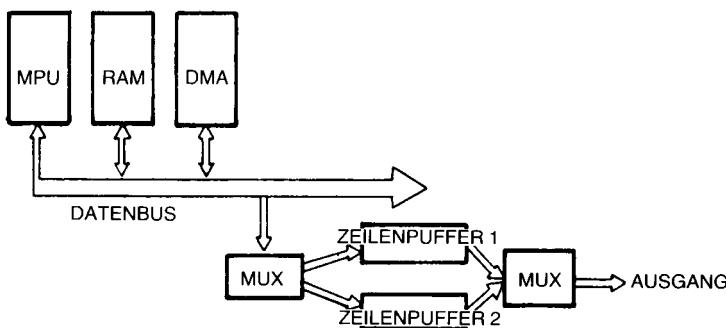


Bild 4-71: Zeilenpuffer zur Videoausgabe

Einchipsteuerungen für Sichtgeräte

Die neuen Bildschirmsteuerungen (CRTCs, cathode ray tube controllers) auf einem Chip vereinfachen den Anschluß eines Bildschirmgerätes (Sichtgerätes) an ein Mikroprozessorsystem. Ungeachtet ihrer Bezeichnung jedoch können sie auf dem einen Chip nicht alle benötigten Funktionen ausführen. Sie sind für einen zeilen-
orientierten (raster-scan) Bildschirm (im Gegensatz zum punktorientierten wie z.B.
beim Oszilloskop) gedacht und benötigen üblicherweise einen zusätzlichen RAM-
Puffer.

Dieses Seitenpuffer-RAM kann eine Größe von 2 K und mehr Worten besitzen

(benötigt dabei mindestens 11 Adressausgänge). Ein 2-K-RAM reicht aus für 25 Zeilen zu je 80 Zeichen.

Funktionen einer Bildschirmsteuerung

Eine Bildschirmsteuerung erzeugt im wesentlichen vier verschiedene Signalgruppen:

1. **Auffrischadresse:** Adresse des auf dem Schirm aufzufrischenden Zeichens.
 2. **Zeilenauswahl:** Für jedes Zeichen müssen 7 oder 9 Punktzeilen (je nachdem ob eine 5-mal-7- oder eine 7-mal-9-Matrix verwendet wird) nacheinander angezeigt werden.
 3. **Videosteuerung:** Es müssen die richtigen horizontalen und vertikalen Synchronisationssignale HSYNC und VSYNC erzeugt werden.
 4. **Anzeigenschaltung:** (display enable).

Zwei weitere Funktionen finden sich gewöhnlich bei CRTCs:

- Zwei weitere Funktionalen finden sich gewöhnlich bei CADs:

 - Kursorausgabe:** Der Kursor ist ein unabhängiger Zeiger auf ein Zeichen, dargestellt als Unterstreichung, Rahmen, Pfeil oder sogar Farbumkehrung (Helligkeitsumkehrung). Seine Lage wird durch besondere Tasten oder Befehle gesteuert.
 - Lichtgriffeingabe:** Man benutzt einen Lichtgriffel als bequemes Eingabeinstrument. Er ermittelt den vorbeikommenden Lichtpunkt, d.h. den Augenblick, in dem der Elektronenstrahl seine Position passiert. Die Zeit seit Anfang eines (Halb) Bilds bis zu diesem Augenblick erlaubt, die ungefähre Position des Griffels auf dem Schirm festzustellen.

Ein CRTC enthält die Logik zur Cursorsteuerung, Synchronimpulserzeugung und zur Auswahl der Punktzeile in einem externen Zeichengenerator. Alle derzeitig erhältlichen CRTCs benötigen zusätzlich einen externen Auffrischspeicher, einen ROM-Zeichengenerator und die Logik zur Informationsübergabe an den Bildschirm, wie sie oben beschrieben worden ist, im wesentlichen das Schieberegister und die Ausgabe des Videosignals. Die Verwendung eines derartigen typischen CRTC ist in Bild 4-72 gezeigt.

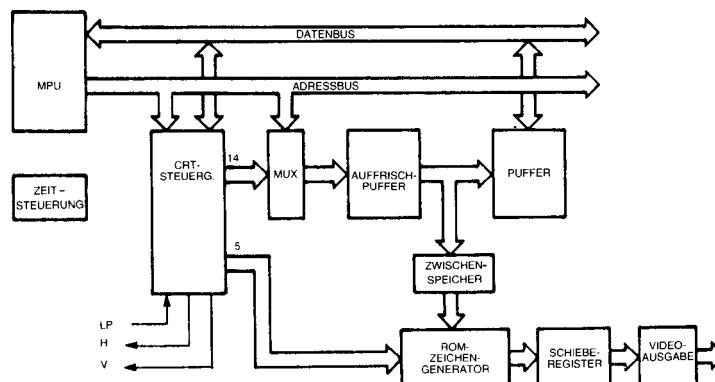


Bild 4-72: Blockdiagramm eines Bildschirmsteuerbausteins

Bildschirmsteuerbaustein 6845 von Motorola

Die Anschlußorganisation des Chips findet sich in Bild 4-73. Er erzeugt die Zeilesteuerung für den Zeilengenerator, die vertikalen und horizontalen Synchronsignale, das Ausblendsignal (blanking signal) und eine 14-Bit-Auffrischadresse für den Pufferspeicher. Zusätzlich erlaubt er ein Aufwärtsrollen des Bildes (scrolling) und seitenorientierte Datendarstellung (paging). *Scrolling* bedeutet, daß neue Zeilen (i.d.R. unten) auf dem Schirm an derselben Stelle erscheinen und der vorher geschriebene Inhalt senkrecht verschoben wird. *Paging* bezieht sich auf die automatische Anzeige des nächsten vollständigen Bildschirminhalts. Der Baustein enthält ein Kursortregister, ein Lichtgriffelregister und benötigt keinen zusätzlichen Zeilepuffer.

Die folgenden Eigenschaften lassen sich programmieren:

- Punkte/Raster pro Zeichen,
- Zeichen pro Zeile,
- Zeilen pro Schirm,
- Lage der horizontalen/vertikalen Synchronisationssignale,
- Kursorbild.

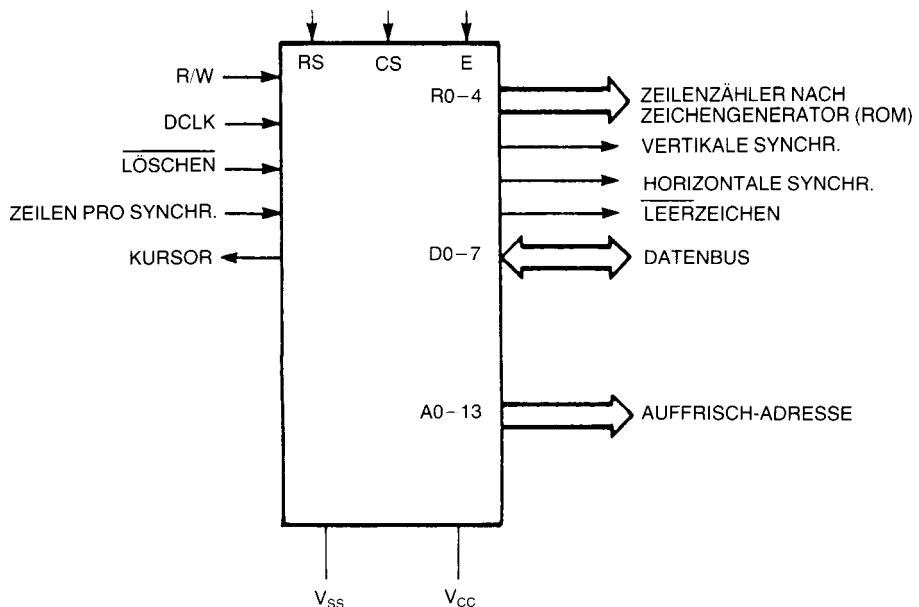


Bild 4-73: Anschlüsse eines Bildschirmsteuerchips

CRTC 8275 von Intel

Ganz entsprechend wird der CRTC 8275 von Intel an einen 5-mal-7- oder 7-mal-9-Zeichengenerator angeschlossen und erzeugt alle üblichen Videosteuersignale. Die prinzipielle Einfügung des Bausteins in ein System findet sich in Bild 4-74. Interessant ist, daß wegen des DMA-Zugriffs hier jeder beliebige Speicherbereich als Pufferspeicher benutzt werden kann. Seine Adressen werden von der MPU im DMAC abgelegt.

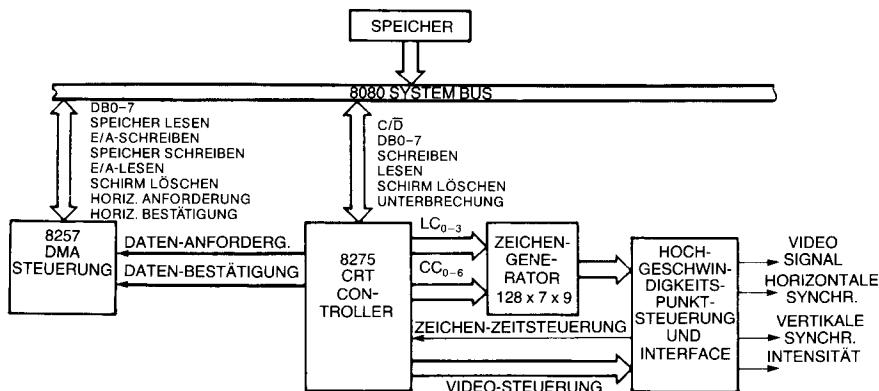


Bild 4-74: Bildschirmsteuersystem von Intel

CRTC 9412 von Fairchild

Wie üblich, verfügt der CRTC über 11 Adreßleitungen zur Pufferanwahl. Er enthält die Logik zur Kursorsteuerung (Eingänge CM0/CM2 in Bild 4-75) und zur Erzeugung der Synchronisationsimpulse (Comp Sync: composite sync, zusammengesetzte Synchronisationssignale, VRT SYNC: vertical sync, Vertikalsynchronisation).

Programmierbar sind:

- Anzeigenformat (Steuereingänge FS0-FS2),
- Matrixgröße (5-mal-7- oder 7-mal-9-Punktmatrix),
- Scrolling-Betriebsart (dies wird durch den scroll-Eingang gesteuert),
- Automatische Einfügung einer neuen Zeile,
- Auffrischfrequenz (50 Hz/60 Hz, Eingang RR [refresh rate]).

Andere Ausgabesignale sind:

- DLC0-3 (dot line counter) ist der Zeilenzähler in der Matrix: er bestimmt die Zeilenadresse für den Zeichengenerator.
- LDV (load video) ist das Übernahmesignal für das externe Schieberegister.
- BLANK ist das Ausblendsignal.
- BLINK dient zum Blinken des Kursors oder beliebigen anderen Zeichens auf dem Schirm.

Als Beispiel sind in Bild 4-76 die acht Kodekombinationen der Eingänge CM0, CM1, CM2 (CM = cursor motion, Kursorbewegung) wiedergegeben.

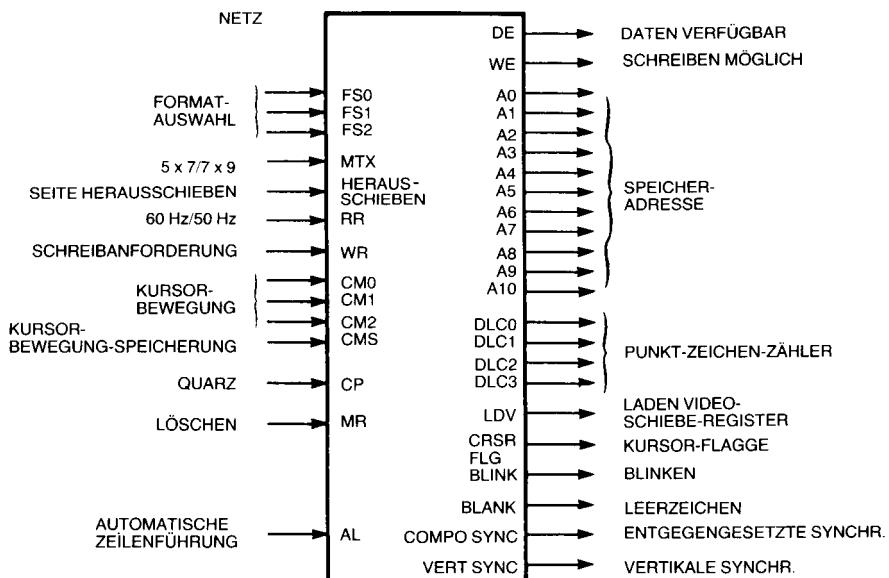


Bild 4-75: Bildschirmsteuerchip 9412 von Fairchild

Intelligentes Sichtgerät

Nachdem nun die Hardware für ein Sichtgerät (Bildschirmgerät) besprochen ist, soll das Softwareinterface betrachtet werden. Hier ergibt sich eine der ersten Möglichkeiten, ein sogenanntes intelligentes Sichtgerät zu entwerfen. *Intelligent* bedeutet, daß ein wesentlicher Teil der Prozessorarbeit von der peripheren Einheit selbst anstatt von der Zentraleinheit erledigt wird. Solche Zusätze wie Edierfähigkeit, Seitenendarstellung (paging) und eingeschränkte graphische Fähigkeiten sind alles erwünschte Eigenschaften, die ein intelligentes Sichtgerät ausführen können sollte. Einen ganzen Mikroprozessor zur Ausführung der Interfacefunktionen eines Sichtgerätes vorzusehen, erfordert kaum zusätzliche Kosten. Typische Terminals, die nicht intelligent sind, ermöglichen Ein- und Ausgaben über Tastatur und Bildschirm für das räumlich davon getrennte System. Hier, beim Terminal, können die neuen Eigenschaften Edieren, Seitenformatieren und Graphik erfüllt werden. Nachdem wir einen oder zwei Abschnitte auf den Terminalbildschirm eingegeben haben, können wir z.B. wünschen, den Text zu edieren, d.h. von Fehlern zu befreien oder Teile daraus zu ändern, bevor wir ihn dem Computer übergeben. Mit Hilfe von Kursorsteuerung, Lichtgriffel oder Befehlen über die Tastatur kann die Information auf dem Schirm verändert werden, wodurch die Texterstellung vereinfacht wird.

CM2	CM1	CM0	FUNKTIONEN
L	L	L	AUFWÄRTS
L	L	H	RÜCKKEHR
L	H	L	LINKS
L	H	H	AUSGANGSPLATZ
H	L	L	ABWÄRTS
H	L	H	NEUE ZEILE
H	H	L	RECHTS
H	H	H	KURSOR-ADRESSE AUSGEBEN (ADRESSE IST GÜLTIG, FALLS DE-AUSGABE NIEDERWERTIG)

Bild 4-76: Kodes zur Kursorsteuerung beim 9412

Der Mikroprozessor übernimmt die Befehle von den Eingabesensoren, z.B. vom Lichtgriffel, und verändert die Aufeinanderfolge der Zeichen im Speicher so, daß sie dem Willen des Benutzers gemäß auf dem Schirm wiedergegeben werden. Es lassen sich einfach zu dieser Art eines Ediersystems höhere Eigenschaften hinzufügen, wie Verschieben von Blocks, Suche nach bestimmten Zeichenfolgen (strings) und Formatieren des Textes. Alle diese Funktionen erfordern relativ wenig Softwaremehraufwand für den Mikroprozessor. Es wird aber der Programmaufwand für das Gesamtsystem an das möglicherweise noch ein ganzes weiteres Netz von Terminals angeschlossen ist, wesentlich gesenkt.

Üblicherweise faßt der Bildschirm eines Sichtgerätes nicht mehr als 24 Zeilen zu je 80 Zeichen, so daß Scrolling und Paging unserer Information in und aus dem Bildschirm eine wünschenswerte Eigenschaft ist. Diese Funktion ist nicht sonderlich schwierig, da die Steuerung in einem größeren Speicher gewöhnlich zwischen vier und zehn Seiten Schreibmaschinentext speichern kann. Ein Interface kann diese Funktionen durch Hardware ermöglichen; benutzt man jedoch Softwarealgorithmen, so lassen sich die Möglichkeiten zur Seitenhandhabung mit unserem Terminal verbessern. Durch Erstellen von Befehlen, die den Text um jede beliebige Zeilenzahl vom Speicher in den Bildschirm und umgekehrt schieben können, wird der Edier- und Lesevorgang vereinfacht.

Zusätzlich zur Darstellung normalen Textes ist das Hinzufügen einer Form begrenzter Graphikmöglichkeiten vereinfacht. Mit Hilfe des Mikroprozessors kann das Interface solche Funktionen wie Erstellen und Anzeigen von Graphik durch Verwenden besonderer vereinbarter Zeichen ausführen. Es läßt sich z.B. ein System denken, in dem man Anfangs- und Endpunkt einer Linie vorgibt und das Terminal dann automatisch mit einem der o.a. Zeichen die bestmögliche Verbindung zwischen die-

sen beiden Punkten herstellt. Alle diese Eigenschaften sind in der einen oder anderen Form bei den neuen derzeit hergestellten intelligenten Terminals gegeben. Es gibt außerdem sogenannte Heimcomputer, wie z.B. der PET von Commodore, die ebenfalls den Gebrauch vieler derartiger intelligenter Funktionen zeigen. Generell lautet die Fragestellung: „Jetzt, wo ich einen Mikroprozessor habe, wie läßt er sich zur Verbesserung der Interfacefunktionen einsetzen?“

CRTC 96346 von Thomson-CSF

In Frankreich wurde ein neuer Steuerbaustein für Sichtgeräte konstruiert, der den Weg zu Interfaces mit weniger Bauelementen aufweist. Der CRTC 96346 benötigt den Anschluß von 19 anderen einfach und mittels integrierten Bausteinen, um ein vollständiges Interface für ein Sichtgerät, das RS232C und ASCII kompatibel ist, zu erstellen. Es besteht weiter die Möglichkeit, unmittelbar an dieses Interface eine ASCII-Tastatur anzuschließen. Auf diese Weise stellt es das preiswerteste Terminal-interface dar.

Der zentrale Bildschirmsteuerbaustein enthält die Schaltungen zur Zeitsteuerung und zur Erzeugung der Synchronisationssignale, die Cursorlogik, Anzeigenzähler und die Steuerlogik für den externen Anzeigespeicher. Diese Gliederung ist in Bild 4-74 wiedergegeben. In Bild 4-78 findet sich die sich daraus ergebende Gesamtschaltung, in der der 96346 an den Speicher, den ROM-Zeichengenerator, das Schieberegister für das serielle Videosignal und ein UART angeschlossen ist.

Die Zeichenformation wird über den seriellen RS232C-Eingang an das UART geliefert. Dort werden die Daten in parallele Form gebracht. Die parallelen Daten werden im Bildschirmspeicher abgelegt. Das kleine ROM mit 32 x 4 Bit dient zur Steuerung und entscheidet, ob das Zeichen angezeigt werden soll oder ob es zur Steuerung der Anzeige dient, d.h. Zeilenvorschub, Wagenrücklauf o.ä. ist.

Der CRTC wandelt über den ROM-Zeichengenerator die ASCII-Daten in die richtigen Punktserien für den Bildschirm um. Das Anzeigenformat taugt für die europäische Norm mit 625 Zeilen und 50 Halbbildern pro Sekunde ohne Ausnutzen des Zeilensprungs. In der Abbildung sind die zeitbestimmenden Bauelemente zum Betrieb eines Monitors nach US-Norm mit 625 Zeilen und 60 Halbbildern pro Sekunde ausgelegt. Es ließe sich ein normaler Fernsehapparat verwenden, ein Videomonitor bringt jedoch viel bessere Ergebnisse. Viele Monitorchassis kosten weniger als Fernsehgeräte vergleichbarer Leistung, da weder Stromversorgung noch Tuner enthalten sind.

Die Schaltung ergibt ein vollständiges Terminal mit 16 Zeilen zu je 64 Zeichen. Die Zeichen werden in einer 5-mal-7-Matrix wiedergegeben. Kleinbuchstaben sind durch Anpassen des ROM darstellbar.

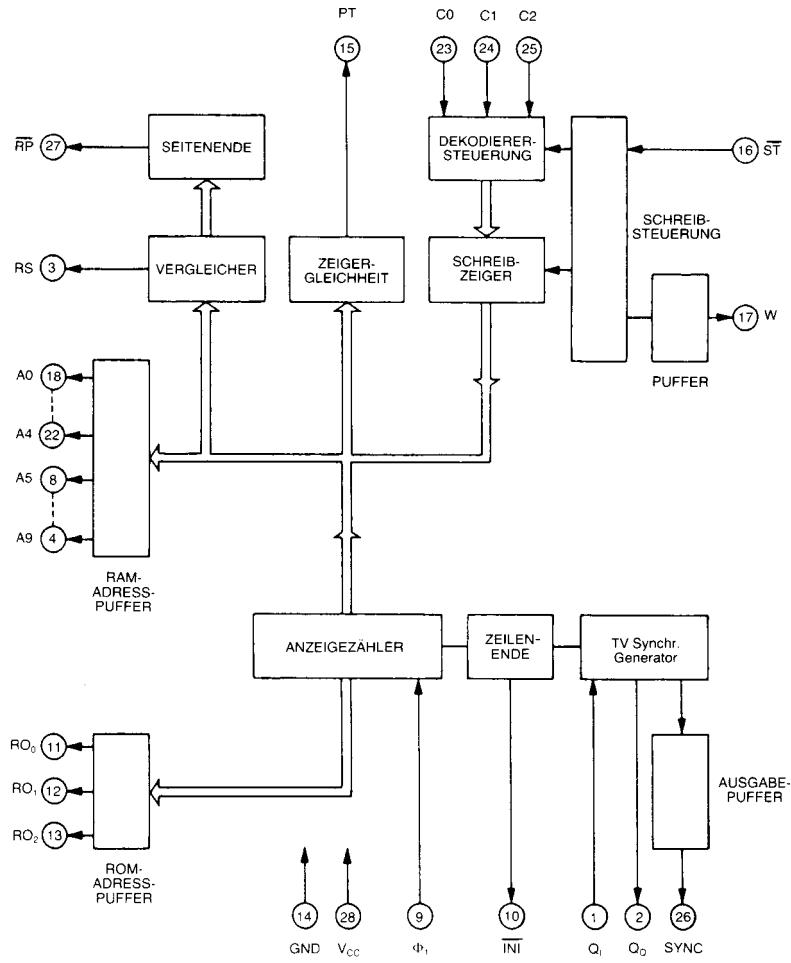


Bild 4-77: Blockdiagramm des Bildschirmsteuerchips 96346 von Thomson-CSF

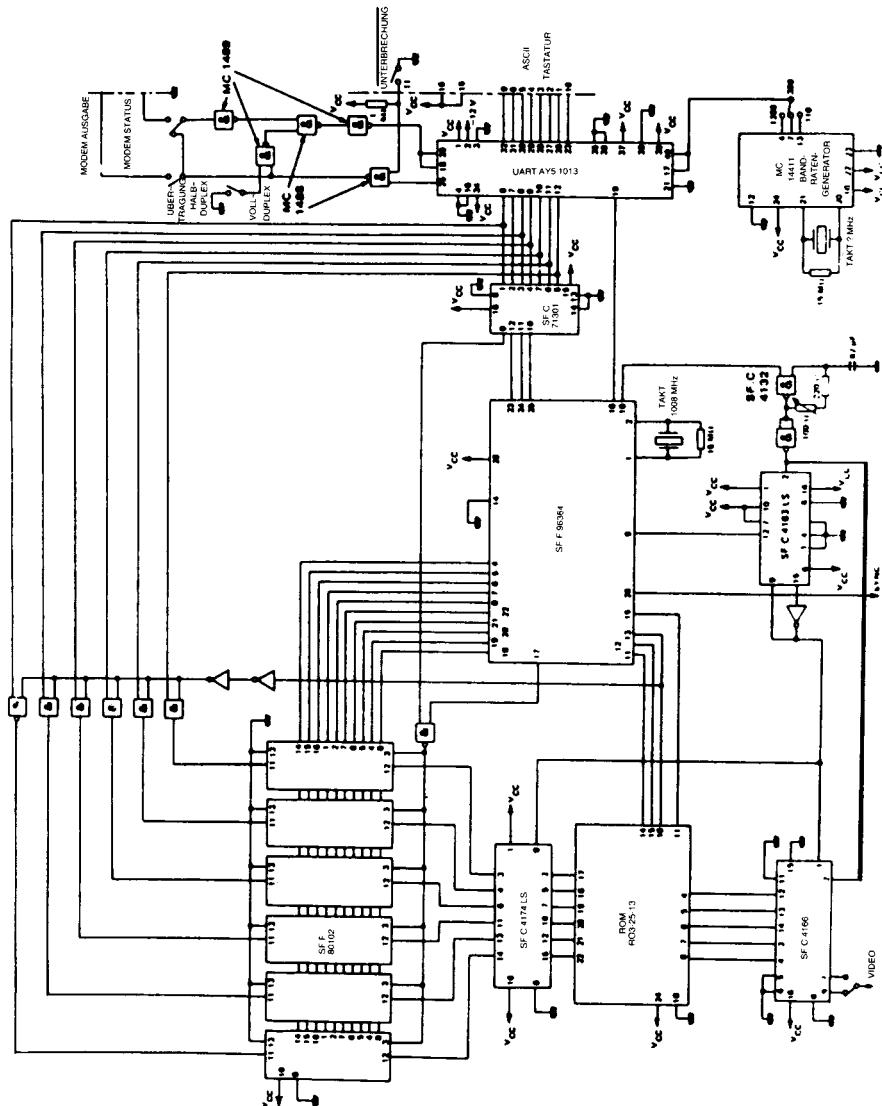


Bild 4-77a: Vollständige Bildschirmstation

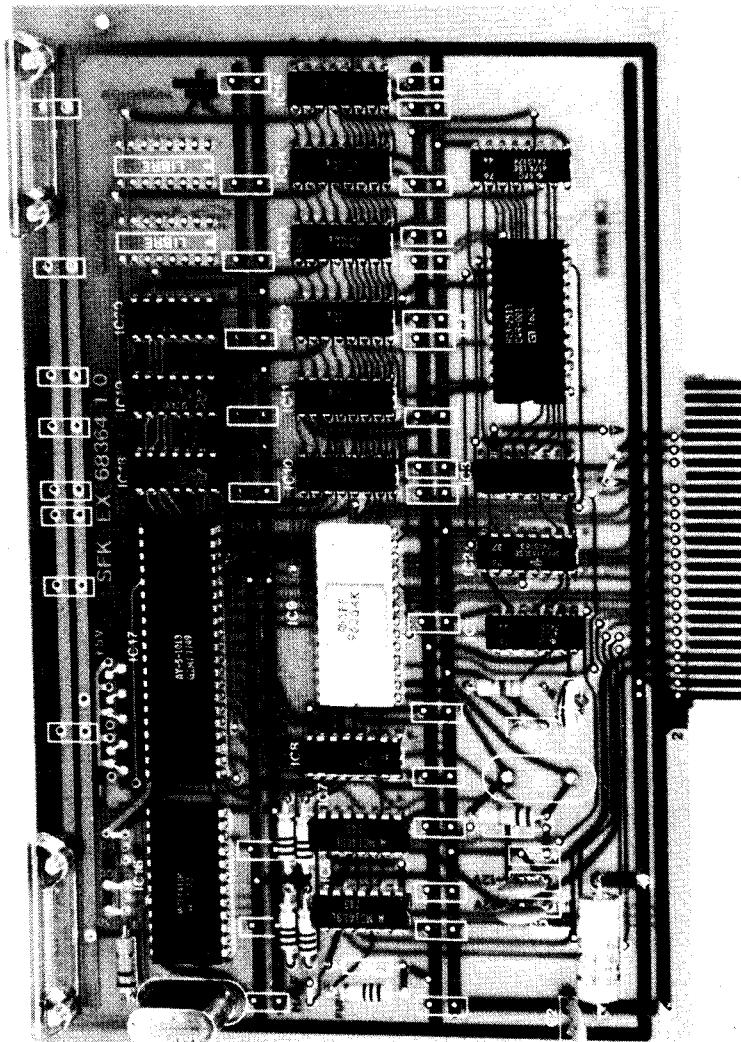


Bild 4-77b: Bildschirminterfacekarte von Thomson-CSF

Anschluß von Diskettenspeichern

Abschnitt 1: Funktionsweise

In Bild 4-78 ist eine Minidiskettenstation (kurz: Minifloppy) dargestellt. Eine *Floppy-Disk* oder *Diskette* ist einfach eine flexible runde Scheibe, die mit einer magnetisierbaren Schicht überzogen und in einzelne *Spuren* und Abschnitte, die *Sektoren*, auf denen die Daten festgehalten werden, eingeteilt ist. Sie ergibt ein sehr preiswertes Speichermedium mit raschem Zugriff auf die Daten und hoher Speicherkapazität. Zur Zeit gibt es Disketten in zwei Größen: die normale Diskette und die Minidiskette.

Eine normale Diskettenstation (floppy disk drive) wie z.B. die SA800 von Shugart hat folgende Eigenschaften: (Sie kann mit einfacher oder doppelter Aufzeichnungsdichte betrieben werden [single-density oder double-density]. Wir nehmen hier einfache Dichte an.)

- Vollständige Speicherkapazität pro Diskette: 3,3 Megabit,
- Kapazität pro Spur: 41,7 Kilobit (unformatiert).

Typische Disketteneigenschaften

Größe: 8" Diskette (203 mm)

Format: 76 Spuren + Indexspur (IBM-3740-Format),

26 Sektoren pro Spur.

Speicherkapazität:

128 Bytes pro Sektor,
3,25 KBytes pro Spur (1 K = 1024),
247 KBytes pro Diskette.

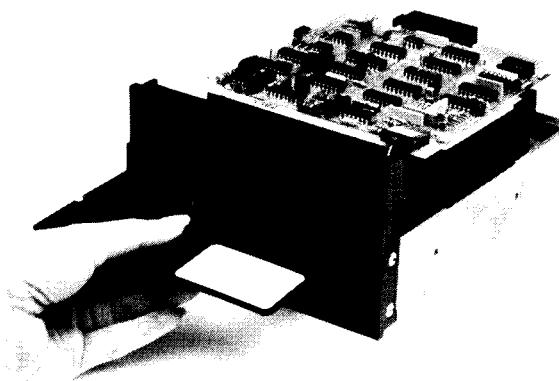


Bild 4-78: Minidiskettenstation von Shugart

Aufzeichnungsdichte:

Spurabstand: 0,53 mm (48 Spuren pro Inch),

Bitdichte: 3268 bpi (einfache Dichte), 6536 bpi (doppelte Dichte),

(bpi = bits per inch, metrisch: 129 Bit/mm bzw. 257 Bit/mm).

Geschwindigkeit:

Rotation: 360 U/min \pm 2%

Übertragungsrate: 250 Kbits/s (einfache Aufzeichnungsdichte),

500 Kbits/s (doppelte Dichte).

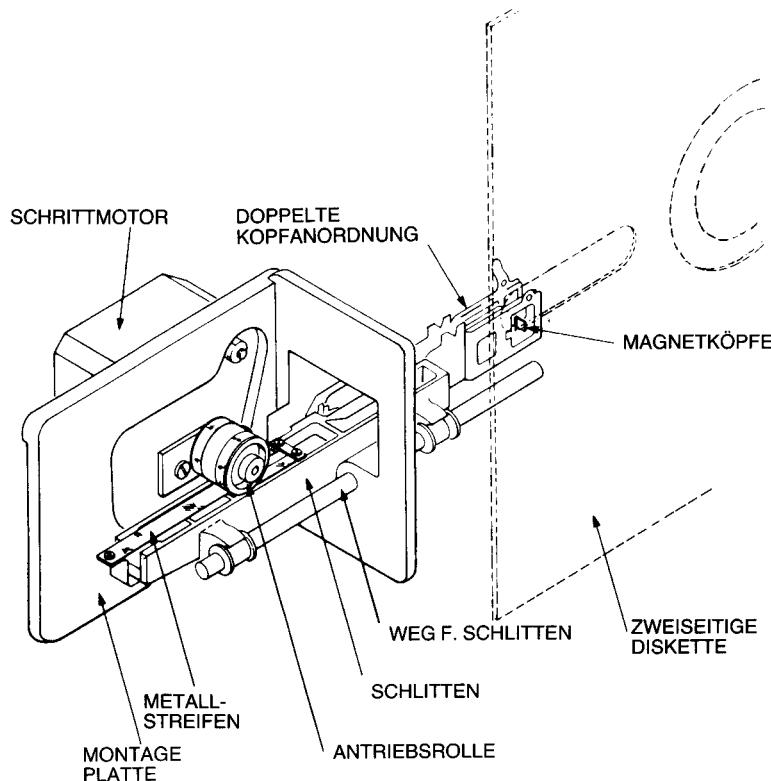


Bild 4-78a: Ausschnitt: Kopfeinstellung

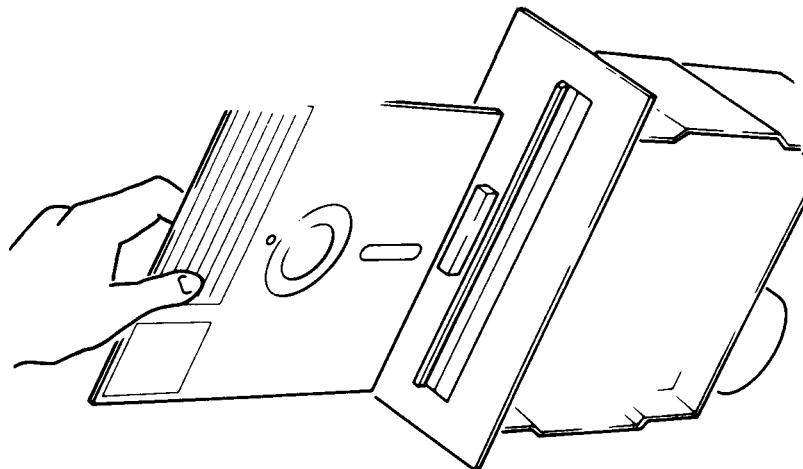


Bild 4-79: Diskette mit Diskettenstation

Zeitbedarf:

Schritt von Spur zu Spur: 10 bis 18 ms (enthält 8 bis 15 ms Beruhigungszeit für den Kopfräger),
maximale Suchzeit: 100 bis 768 ms,
Kopfladezeit (zum Absenken des Schreib/Lesekopfs auf die Diskettenoberfläche): 40 ms,
mittlere Zugriffszeit: 136 bis 476 ms.

Zuverlässigkeit (nach Angaben von Persci):

Lesefehler (soft): weniger als 1 in 10^9 Bit,
Lesefehler (hard): weniger als 1 in 10^{12} Bit,
Positionierungsfehler: weniger als 1 in 10^6 Zugriffen,
Betriebszeit zwischen Ausfällen (MTBF, mean time between failures) über 4000 h,
durchschnittlicher Reparaturaufwand (MTTR, mean time to repair): weniger als 20 Minuten,
Lebensdauer: 15.000 Stunden oder 5 Jahre.

Als Beispiel seien die Zugriffszeiten für eine normale Diskettenstation wie die SA800 von Shugart angegeben (einfache Aufzeichnungsdichte angenommen):

- Spur zu Spur: 8 ms
- Durchschnittlicher Zugriff: 250 ms,
- Beruhigungszeit: 8 ms,
- Kopfladezeit: 35 ms,
- Umdrehungsgeschwindigkeit der Diskette: 360 U/min,

- Aufzeichnungsdichte (innere Spur): 3200 bpi (einfache Dichte),
6400 bpi (doppelte Dichte)
(126 Bit/mm bzw. 252 Bit/mm),
 - Spurabstand: 0,53 mm (48 Spuren pro Inch),
 - Spuranzahl: 77.

Eigenschaften von Minidiskettenstationen

Größe: Minidisketten mit einem Durchmesser von 5,25" (133 mm),

Format: 35 Spuren,

Speicherkapazität: $\frac{1}{3}$ der Standarddisketten,

pro Minidiskette 78,75 KBytes (Softformat),

Übertragungsrate: 3 bis 6 mal geringer als bei Normaldisketten.

Formatierung von Disketten

Üblicherweise werden die Disketten im IBM-3740-Format mit 77, von 00 (ganz außen) bis 76 (ganz innen) numerierten Spuren formatiert. Eine der Spuren dient normalerweise zur Indexinformation, womit 76 Spuren zur Datenspeicherung benutzt werden können.

Jede Spur ist (wie Tortenstücke) in Sektoren unterteilt. Zur Festlegung der Sektoren werden zwei Techniken benutzt: Soft-Sektorierung und Hard-Sektorierung.

Bei der Technik der *Hard-Sektorierung* werden auf einem Kreis 32 kleine Löcher in die Diskette gestanzt, die 32 Sektoren zu je 128 Bytes bezeichnen. Man erhält so die größtmögliche Datendichte.

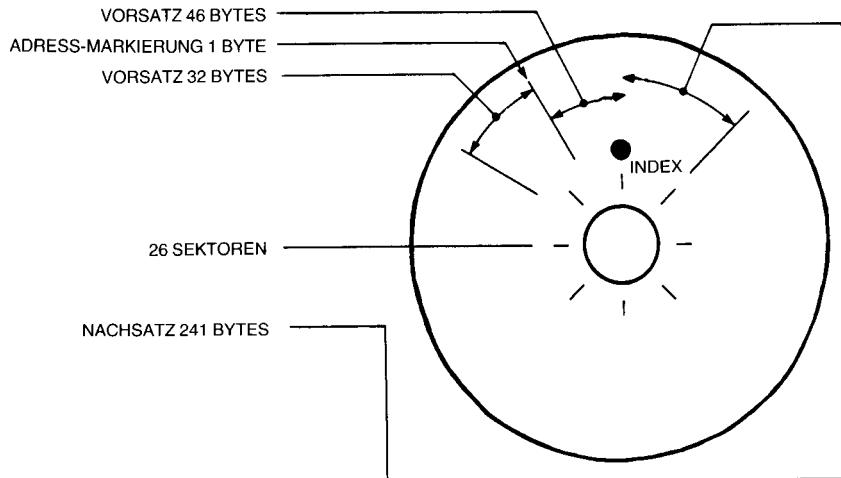


Bild 4-80: Diskettenformatierung

Bei der *Soft-Sektorierung* wird nur ein Loch in die Diskette gestanzt, das den Beginn von Sektor Null bezeichnet. Der Benutzer muß die Sektorenanzahl selbst bestimmen. Das IBM kompatible Format benutzt 26 Sektoren zu je 128 Bytes. Jeder einzelne Sektor muß eindeutig erkannt werden können, weshalb die Sektoren durch Aufzeichnungslücken voneinander getrennt sind und jedem von ihnen ein Vorspann mit Kennzeichnungsinformation vorangeht. Das hat eine kleinere Datendichte als bei *Hard-Sektorierung* zur Folge. Da jedoch jeder Sektor einwandfrei bei jedem Zugriff identifiziert wird, ergibt sich eine größere Datensicherheit.

Eigenschaften von Minidiskettenstationen

Eine Minidiskettenstation (mini-floppy) besitzt folgende Merkmale:

Speicherkapazität:

Unformatiert: 109.375 Bytes pro Diskette und 3125 Bytes pro Spur.

Formatiert: Hier müssen zwei Fälle unterschieden werden:

Softformat und Hardformat.

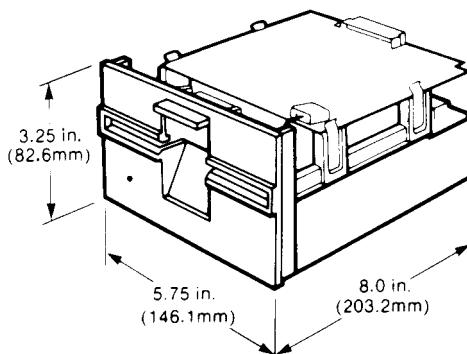


Bild 4-81: Abmessungen einer Minidiskettenstation

Beim *Hardformat* sind in die Diskette Löcher zur Festlegung eines neuen Sektors gestanzt. Beim *Softformat* wird nur ein Loch gestanzt, das den Spuransfang bezeichnet, wobei die Sektorlänge selbst dem Entwickler oder Programmierer überlassen bleibt.

	<i>Softformat</i>	<i>Hardformat</i>
Pro Diskette:	78,75 KBytes	70,0 KBytes
Pro Spur:	2304 Bytes	2048 Bytes
Pro Sektor:	128 Bytes	128 Bytes
Sektoren/Spur:	18	16
(1 K = 1024)		

Übertragungsrate: 125,0 kbit/s,
Zugriffszeiten: Spur zu Spur: 40 ms,
Durchschnitt: 463 ms,
Beruhigungszeit: 10 ms,
Kopfladezeit: 75 ms,
Umdrehungsgeschwindigkeit: 300 U/min,
Aufzeichnungsdichte (innere Spur): 2571 bpi (102 Bit/mm),
Spuren: 35,
Spurabstand: 0,53 mm (48 Spuren pro Inch).

Wesentliche Interfacesignale für eine Diskettenstation

Die Interfacesignale umfassen Befehle und Daten für die Station (disk drive) und Status plus Daten für die Steuerung. Zur Station gehen:

- Schrittempulse und Richtungsinformation für den Kopfantrieb,
- Kopfladebefehl,
- Schreib/Lesebefehl,
- Daten- und Taktinformation,
- Rücksetz/Fehlerbit(s).

Von der Station kommen:

- Indeximpuls,
- Sektorimpulse (falls hard-sektoriert),
- Zustands/Fehlerbit(s),
- Schreibschutz entdeckt (Markierung auf der Diskette),
- Daten und Takt,
- Spur 00 erreicht.

Die Diskettenstation

Die Station enthält die Mechanik und Elektronik, die zur Bewegung der Diskette und zum Datenzugriff nötig sind.

Die Diskette ist eine flexible („floppy“) Mylarscheibe, die mit einer magnetisierbaren Schicht überzogen ist und in einer Hülle rotiert. Die Hülle ist mit einem radialen Ausschnitt versehen, durch den der Schreib/Lesekopf auf die Diskette zugreift.

Zum Schreiben, Lesen und Löschen wird derselbe Kopf benutzt. Dieser Kopf wird von einem Einstellmotor, üblicherweise einem Schrittmotor, radial zur Diskette bewegt. Ist der Kopf richtig über die gewünschte Spur gestellt, so wird er in unmittelbaren Kontakt mit der Diskettenoberfläche gebracht.

Die Diskettenhülle hat weiter ein Indexloch. Es befindet sich auf dem Kreis, auf dem das Indexloch der Diskette, das den Anfang von Sektor Null bezeichnet, liegt. Eine Lichtschranke überwacht das Vorbeikommen des Indexloches während der Rotation.

Die Stationselektronik führt vier Funktionen aus:

1. Stelle den Kopf auf die Spur
2. Lade den Kopf (d.h. senke ihn auf die Diskette ab) und lese oder schreibe.
3. Erzeuge oder interpretiere Steuersignale und Statusinformationen (einschließlich Indexermittlung und Feststellen von Spur 00).
4. Regle den Spindelmotor auf exakte Drehzahl.

Als Optionen sind verfügbar:

- Fernsteuerung des Diskettenauswurfs,
- Schreibschutz.

Typische Signale zwischen Diskettensteuerung und MPU

Zur MPU:

- Unterbrechungsanforderung (interrupt request),
- Übertragungsanforderung (transmission request),
- 8 Bit Daten.

Von der MPU:

- 8 Bit Daten,
- Takt (clock, CLK),
- Rücksetzen, (reset, RES),
- Lesen/Schreiben (read/write, R/W),
- Auswahlimpulse (über den Adreßbus)
- Übertragungsbestätigung (transmission acknowledge).

Arbeitsweise einer Diskettenstation

Das Prinzip einer Lese- oder Schreiboperation besteht im Zugriff zu der benötigten Spur und dem Sektor mit anschließendem Übertrag eines Datenblocks. Hierfür müssen drei Operationen ausgeführt werden: *Kopfeinstellung*, *Lese/Schreibsteuerung* und *Datenübertragung*.

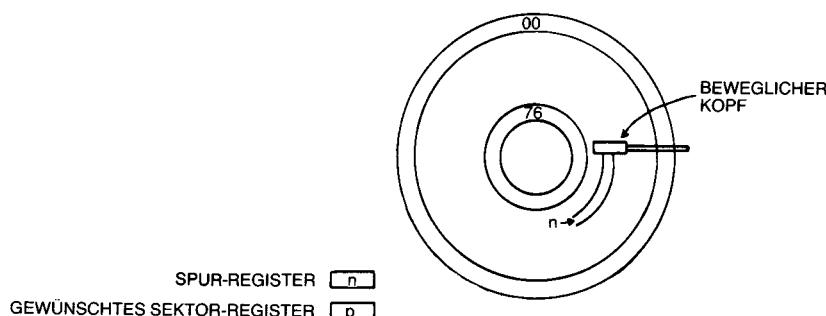


Bild 4-82: Zugriff auf Sektor p in Spur n

1. Kopfeinstellung:

Der Kopf wird schrittweise mittels eines Schrittmotors (Schrittzeit typisch 3 bis 10 ms) über die Diskette bewegt. Das erfordert in einem Allzweck-Formatier-/Steuerbaustein eine programmierbare Schrittverzögerung. Selbstverständlich muß über eine spezielle Leitung die Richtung der Bewegung vorgegeben werden. Außerdem muß zum Abklingenlassen von Schwingungen des Kopfträgers eine Beruhigungszeit von 8 bis 15 ms vorgesehen werden.

Der Kopf kann dann auf die Diskettenoberfläche abgesenkt werden. (Genaugenommen wird hierbei nicht der Kopf bewegt, sondern ein Andruckhebel mit einem Filzstückchen, das die flexible Diskette auf den Kopf drückt. Wegen der niedrigeren Masse des Hebels läuft dieser Vorgang schneller ab, als wenn man den Kopf selbst bewegen würde. Dieses sogenannte Laden des Kopfes erfordert eine Kopfladezeit von 30 bis 60 ms und zusätzlich eine Beruhigungszeit von etwa 10 ms. (Üblicherweise ist in der Angabe der Kopfladezeit diese Beruhigungszeit bereits enthalten.) Dann ist es notwendig, die richtige Einstellung nachzuprüfen, was durch Lesen der Spurnummer im ersten Erkennungsfeld (ID-Feld [ID = Identifikation]) auf der Diskette geschieht. Diese wird mit dem Spurregister verglichen. Die so gelesene Information wird noch mit Hilfe des CRC-Prüfworts im ID-Feld (CRC = cyclic redundancy check, s.u.) auf Richtigkeit getestet. Der Zugriff kann dann fortgesetzt werden.

2. Lese/Schreibsteuerung:

Angenommen, die Einheit und die Daten sind für eine Schreiboperation bereit, so wird jetzt das Schreibgatter aktiviert. Die Schreiboperation kann bei einer mit Schreibschutz versehenen Diskette unterbunden werden.

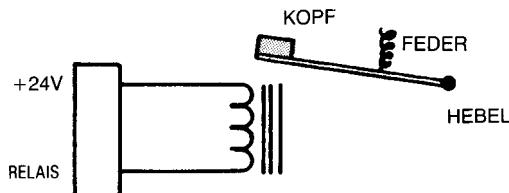


Bild 4-83: Diskettenstation: Kopfladevorrichtung

3. Datenübertragung:

Die Übertragung muß mit festgelegter Geschwindigkeit erfolgen. Typische Taktfrequenzen sind 1 MHz bei einfacher Aufzeichnungsdichte (0,5 MHz bei Minidisketten) und 2 MHz bei doppelter Dichte (bei Minidisketten 1 MHz).

Eine Diskette kann, wenn sie dafür eingerichtet ist, einfach gegen Überschreiben geschützt werden, indem man durch Abziehen einer Schutzfolie eine Kerbe in der Hülle freilegt. Das ist in Bild 4-84 verdeutlicht. Bei Minidisketten muß dagegen eine Kerbe *geschlossen* werden.

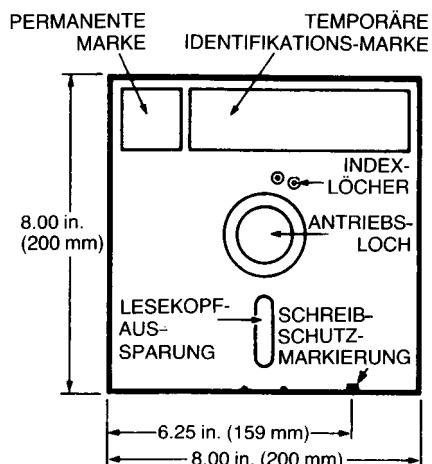
Die Station selbst

Die Diskettenstation selbst umfaßt die folgenden Funktionseinheiten:

1. Schreib/Lesesteuerung und Steuerelektronik (2 Schaltkarten),
2. Antriebsmechanismus,
3. Schreib/Lesekopfeinstellmechanismus,
4. Schreib/Lesekopf.

Die in 1 angesprochene Schreib/Lesesteuerung enthält:

- Index- und Sektorerkennung,
- Treiber für die Schreib/Lesekopfeinstellung,
- Treiber zum Laden des Kopfes,
- Schreibtreiber,
- Leseverstärker einschließlich Flankendetektor,
- Schreibschutzerkennung,
- Schaltungen zur Stationsauswahl,
- Steuerschaltung für den Antriebsmotor.



SA 104/105/124

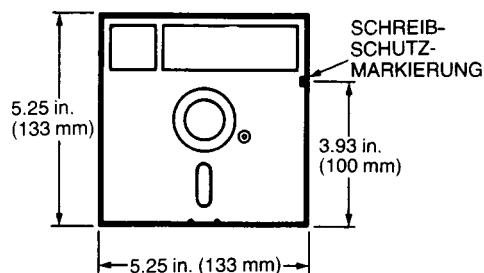


Bild 4-84: Vergleich von Normal- und Minidiskette

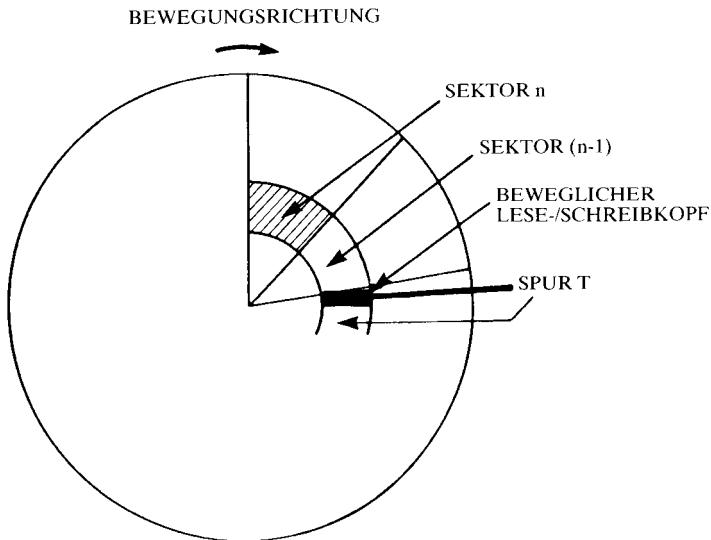


Bild 4-85: Kopf auf die richtige Spur eingestellt

Zugriff auf eine Spur

Der Kopf wird von Spur zur Spur über die Diskettenoberfläche bewegt. Er wird in radialer Richtung von einem Schrittmotor eingestellt. Um eine Spur zu erreichen, werden die folgenden Schritte ausgeführt:

1. Die Station muß aktiviert werden. Üblicherweise kann eine Diskettensteuerung (disk controller) mehr als eine Einheit bedienen und aktiviert über den Auswahlmechanismus die gewünschte Diskettenstation.
2. Die Richtung der Kopfrägerbewegung wird bestimmt durch Setzen des Richtungslipflops. Der Kopf bewegt sich dann entweder in Richtung auf das Zentrum der Diskette oder zu ihrem Umfang hin.
3. Das Schreibgatter wird blockiert. Während der Kopfbewegung darf keinerlei Schreiboperation ausgeführt werden.
4. Über die Schrittleitung werden Laufimpulse an den Schrittmotor übertragen, bis die gesuchte Spur erreicht ist. Dabei bewirkt jeder Impuls, daß der Kopf zur nächsten Spur in der vorgewählten Richtung weiterschreitet.

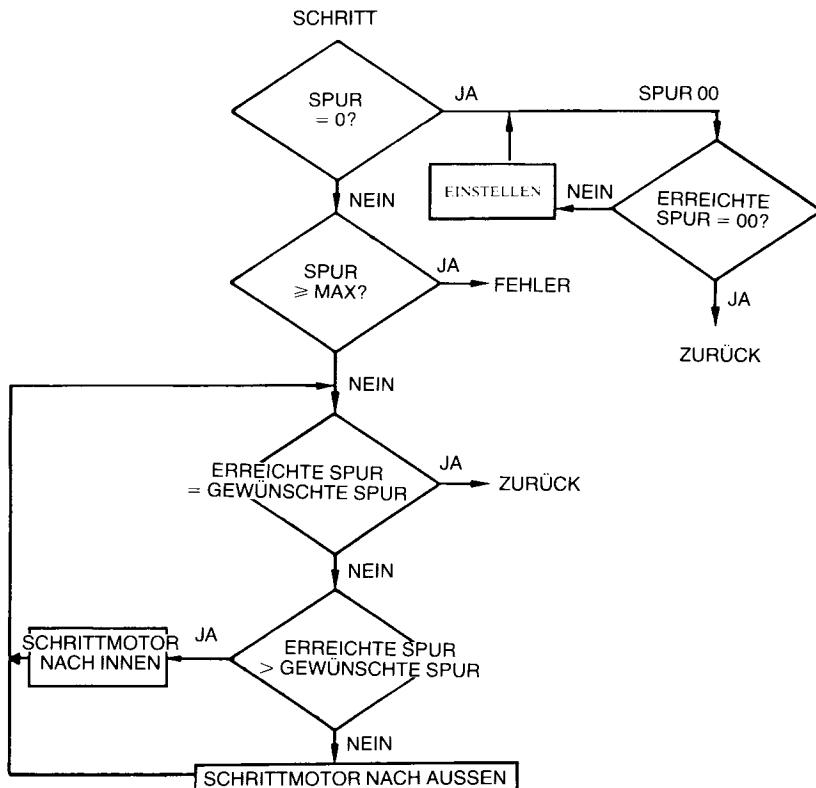


Bild 4-86: Ablauf der Einstellung auf eine bestimmte Spur

Lesen und Schreiben

Das *Lesen* einer angewählten Spur erfolgt einfach durch:

- Aktivieren der Station,
- Deaktivieren des Schreibgatters.

Geschrieben wird durch:

- Aktivieren der Station,
- Aktivieren des Schreibgatters,
- Senden der Datenimpulse über die Schreibleitung.

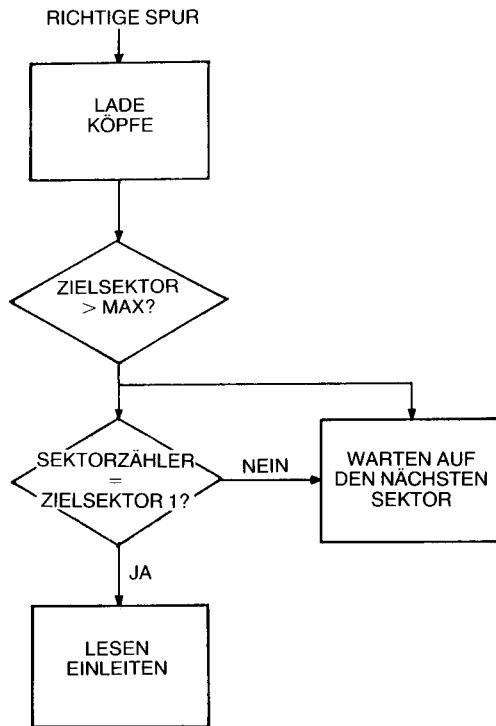


Bild 4-87: Zugriff auf einen Sektor

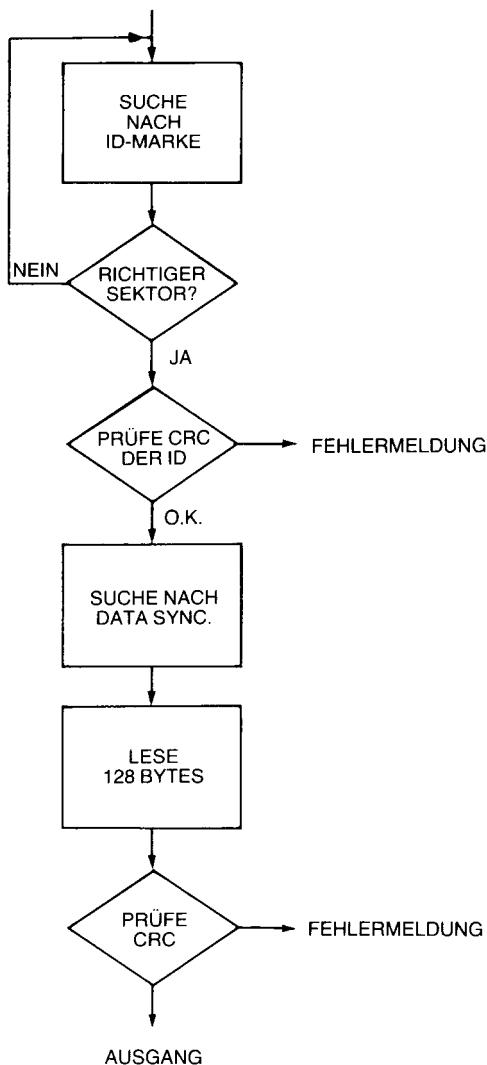


Bild 4-88: Ablauf einer Leseoperation

Signale einer Diskettenstation: Ein Beispiel

Die von der Minidiskettenstation SA400 benötigten oder erzeugten Signale stehen in Bild 4-89. Es werden im wesentlichen sechs Signale zum Verkehr mit der Station benötigt:

Motor ein (motor on)

Dieses Signal schaltet den Motor ein oder aus. Wurde der Motor eingeschaltet, so muß 1 Sekunde gewartet werden, bis der Lauf stabil ist. Werden keine weiteren Befehle mehr übertragen, so sollte entsprechend nach 2 Sekunden (10 Umdrehungen) jedesmal der Motor abgeschaltet werden. Das verlängert die Lebensdauer von Station und Diskette.

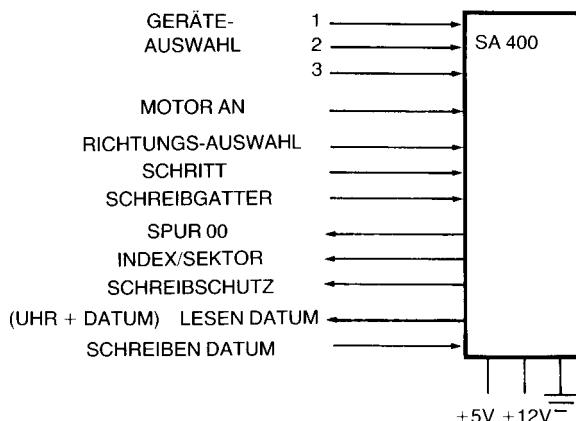


Bild 4-89: Diskettenstation SA400 von Shugart

Richtungsauswahl (direction select)

Dieser Eingang bestimmt die Richtung, in der der Kopf bewegt werden soll. Die Bewegung selbst erfolgt durch Impulse über die Schrittleitung.

Schritt (step)

Hiermit wird der Kopf eine Spur zum Zentrum oder von ihm weg bewegt. Die Bewegung setzt mit der Vorderflanke des Impulses ein.

Schreibgatter (write gate)

Die Diskette wird beschrieben, wenn diese Leitung aktiv ist. Eine Leseoperation wird bei inaktiver Schreibleitung durchgeführt.

Spur 00 (track 00)

Dieses Signal gibt an, daß der Kopf die Außenseite der Diskette, d.h. die äußerste Spur, Spur 00, erreicht hat. Der Kopf wird dann nicht weiter bewegt, selbst wenn weitere Schrittbefehle gegeben werden.

Index/Sektor

Jedesmal, wenn in der Diskette eines der eingestanzten Löcher entdeckt wird, entsteht hier ein Signal. Man kann zwei Arten von Löchern benutzen, Indexlöcher und Sektorlöcher. Jede Diskette enthält ein Indexloch, das den Anfang des ersten Sektors auf der Diskette bezeichnet.

Eine hardformatierte Diskette, wie sie unten noch behandelt wird, besitzt noch weitere Löcher, die den Anfang jedes Sektors bezeichnen. Wird Softsektorierung benutzt, so wird bei jeder Umdrehung nur ein Impuls, am Anfang einer Spur, abgegeben. Das geschieht alle 200 ms. Werden hardsektorisierte Disketten verwendet, so erfolgen bei jeder Umdrehung 11 oder 17 Impulsausgaben.

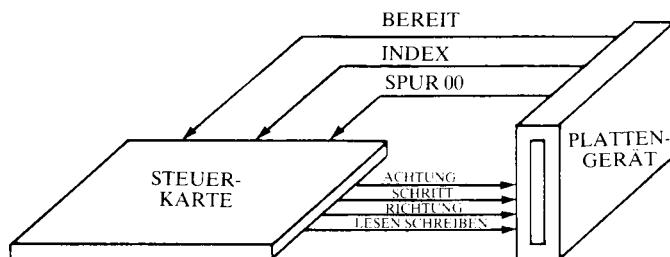


Bild 4-90: Grundlegende Signale für eine Diskettenstation

Status-Signale der Diskettenstation

Die Bereitschaftsleitung READY ist aktiv, wenn die Diskette richtig eingefügt worden ist und stabil rotiert.

Die INDEX-Leitung liefert einen Impuls, der den Anfang von Sektor 0 bezeichnet. Das geschieht durch ein in die Diskette gestanztes Loch, das von einer Lichtschranke überwacht wird.

Die optionale Schreibschutzleitung WRITE-PROTECT teilt dem System mit, daß der Benutzer eine Kerbe in der Diskettenhülle freigelegt (bei Minidisketten: geschlossen) hat, um ein Überschreiben des Disketteninhalts zu verhindern.

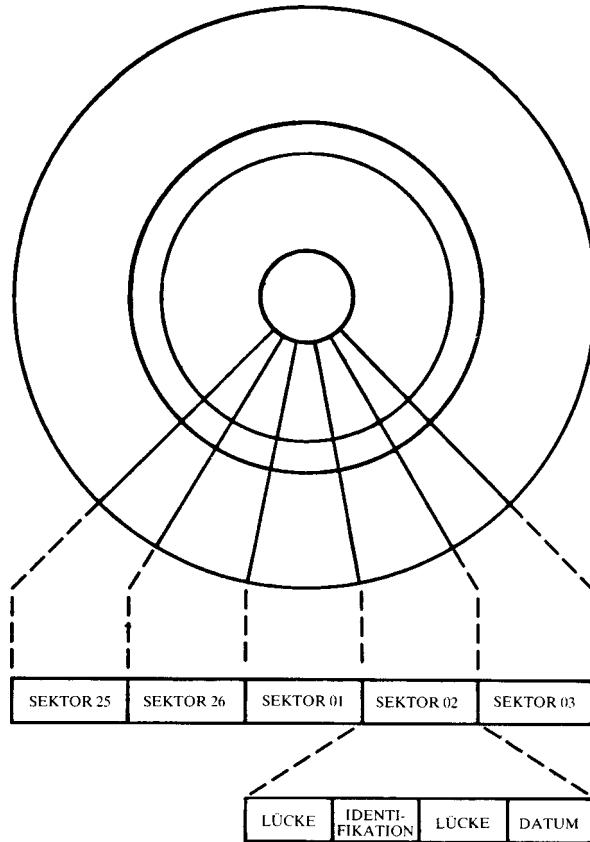


Bild 4-91: Aufbau der Sektoren

Weitere Optionen für Diskettenstationen

Einige übliche Optionen sind:

Schreibschutz (WRITE-PROTECT): An einer festgelegten Stelle der Diskettenhülle lässt sich ein Klebestreifen abziehen, der eine Kerbe freilegt. Das Vorhandensein der Kerbe wird von einer Lichtschranke in der Station getestet und nach außen gemeldet. Dadurch lässt sich die Diskette gegen versehentliches Beschreiben schützen (nicht möglich auf IBM-Einheiten).

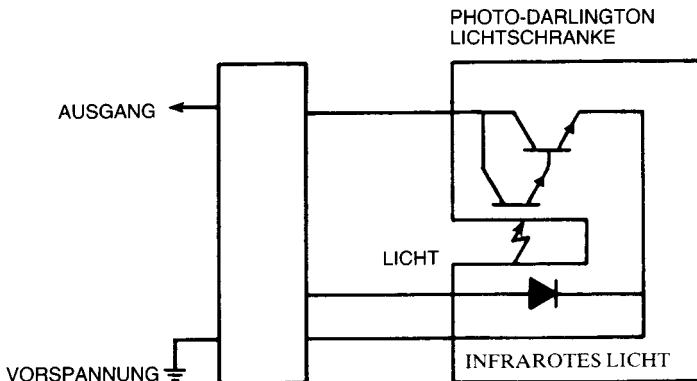


Bild 4-92: Schrebschutzeinrichtung

Auswurffernsteuerung (REMOTE EJECT): nützliche Eigenschaft, durch die sichergestellt werden kann, daß alle Disketten ausgeworfen sind, bevor der Computer abgeschaltet wird, da Störimpulse auf den Leitungen den Disketteninhalt sonst zerstören könnten. *Motorsteuerung* (STOP MOTOR): Vermindert Abnutzung von Motor und Diskette, vergrößert jedoch die Anfangszugriffzeit auf den ersten gewünschten Sektor.

Sofortanwahl einer Spur (HIGH SPEED SEEK): Setzt den Kopf sofort auf die gewünschte Spur, wie z.B. 44 (anstatt von Spur zu Spur vorzugehen). Es wird dazu ein spezielles Suchregister in der Station benötigt, daß die Differenz zwischen der alten und der neuen Spur enthält.

Phasenstarre Signalaufbereitung (PHASE LOCKED OSCILLATOR, PLO): Üblicherweise eher Bestandteil der Steuerung als der Diskettenstation. Hiermit lassen sich Phasenschwankungen (jitter) aus dem Lesesignal entfernen.

Informationsaufzeichnung

Die gesamte Information wird in einem binären Format auf die Spuren der Diskette geschrieben. Die Beschichtung der Diskette wird dabei völlig durchmagnetisiert, die Magnetisierungsrichtung bezeichnet den logischen Zustand des aufgezeichneten Pegels („0“ oder „1“). Aufzuzeichnende Bits und Takt werden in der Frequenzmodulationstechnik verschlüsselt (FM-Technik): Jedes Datenbit erscheint mitten in einem „Rahmen“ zweier aufeinanderfolgender Taktimpulse.

Mit anderen Worten enthält jeder „Rahmen“ einen Taktimpuls (immer „1“) und ein Datenbit („0“ oder „1“). Jeder „Rahmen“ hat eine Dauer von 4 μ s, entsprechend der Übertragungsrate von 250 kbit/s (die Diskette rotiert dabei mit von dem amerikanischen Wechselstromnetz von 60 Hz abgeleiteten 360 U/min).

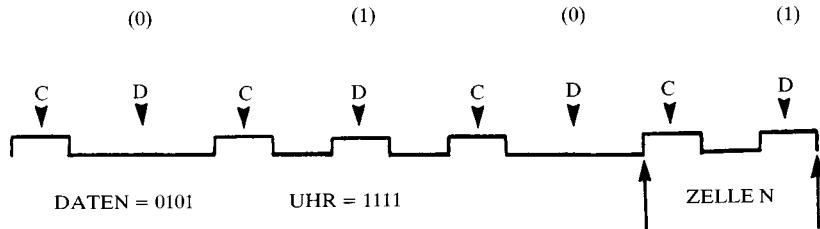


Bild 4-93: Format der Datenaufzeichnung

Zur Vergrößerung der Aufzeichnungsdichte hat man andere Kodierungstechniken entwickelt. Das Grundprinzip bei ihnen ist, so viele „überflüssige“ Takt- oder Datenimpulse wie möglich zu entfernen. Für die Aufzeichnung mit doppelter Dichte werden üblicherweise die Techniken MFM (modifizierte Frequenzmodulation) und M2FM (modifizierte MFM) verwendet.

MFM wurde bei hochwertigen Diskettenstationen wie der 3330 und der 3340 von IBM verwendet.

Die MFM-Technik gehorcht folgenden Regeln:

1. Das Datenbit steht nach wie vor in der Mitte eines Bitrahmens.
2. Das Taktbit wird nur dann geschrieben, wenn 2 Bedingungen erfüllt sind:
 - 2-1: Der gegebene Rahmen enthält kein Datenbit.
 - 2-2: Der vorhergehende Rahmen enthielt auch kein Datenbit.

Mit anderen Worten wird ein Taktbit nur dann eingefügt, wenn zwei aufeinanderfolgende Rahmen die Information „0“ enthalten.

Beim Auslesen der Daten von der Diskette muß der FM-Strom in die ursprüngliche digitale Information mit absoluter Genauigkeit zurückgewandelt werden. Außerdem sind Takt- und Datensignale getrennt zu verarbeiten. Bei einigen Bitmustern können besondere Schwierigkeiten auftreten. Das ist als das Bitverschiebungsprblem („bit-shifting“ problem) bekannt. Man benutzt für präzise Biterkennung daher einen phasenstarren Oszillatator (PLO, phase locked oscillator).

Alle Daten auf der Diskette sind in Bytes gruppiert. Es müssen also auch Bytes (Gruppen zu je 8 Bit) synchronisiert werden. Das geschieht, indem jeder Informationsblock mit einer besonderen Kennzeichnung eingeleitet wird. Wird eine Diskette zum erstenmal benutzt, so muß sie mit diesen Kennzeichnungen initialisiert „formatiert“ werden. Sobald diese Identifizierungs- oder Datenmarken (ID-Marken) gelesen sind, kann der Bytezählprozeß eingesetzt werden.

Schließlich müssen die 8 seriellen Bits noch durch Seriell/Parallelwandlung zu Bytes zusammengefaßt werden. Das geschieht durch die Diskettensteuerung.

Die bei einer Schreiboperation benötigten Funktionen laufen naturgemäß umgekehrt wie die oben für eine Leseoperation beschriebenen ab.

Der phasenstarre Oszillator

Zur Synchronisation von Schreib- und Lesetakt wird ein phasenstarrer Oszillator (PLO, phase locked oscillator) in Form einer phasenstarren Regelschleife (PLL, phase locked loop) eingesetzt. Er übernimmt das kombinierte Daten/Taktsignal von der Diskette und erzeugt daraus getrennte Daten- und Taktsignale, wobei der Takt immer gerade in der Mitte einer Bitzelle liegt.

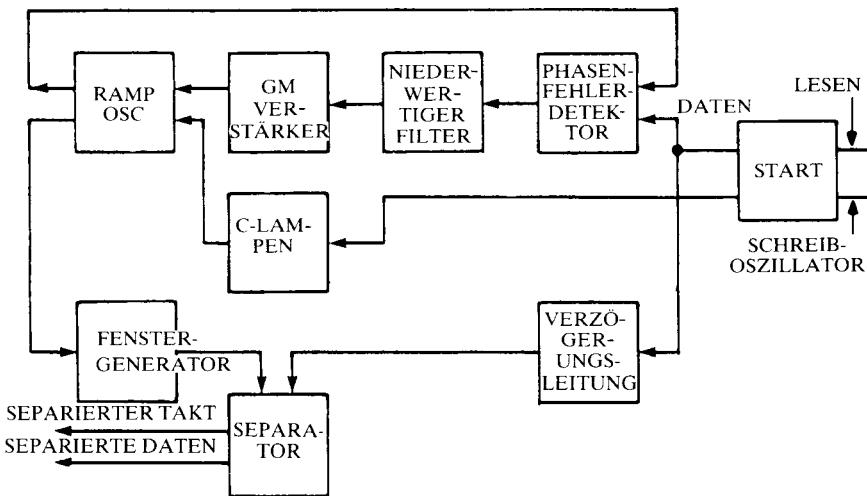


Bild 4-94: Ein diskret aufgebauter PLO

Grundlagen eines Programms zur Diskettensteuerung

Ein Programm zur Diskettensteuerung vollzieht im wesentlichen vier Schritte:

1. FDC (Floppy disk controller, Diskettensteuerung) initialisieren.
2. Spur 00 suchen. Fehler aufgetreten?
3. Einen Sektor einer Spur beschreiben. Fehler aufgetreten?
4. Denselben Sektor lesen. Fehler aufgetreten?

Kopfladeprinzipien

Es werden zwei Grundprinzipien verwendet:

1. Kopf ständig geladen. Das führt zu ständiger Abnutzung.
2. Kopf für die geringstmögliche Zeit geladen. Das bedingt ständiges Laden und Abheben des Kopfes.

Ein Mittelweg ist, den Kopf nach dem letzten Zugriff für eine bestimmte Dauer (z.B. 10 Umdrehungen) geladen zu lassen. Diese Methode findet man recht oft.

Stromversorgung einschalten

Nach Einschalten der Stromversorgung der Station wird der Kopf vom Initialisierungsprogramm auf Spur 00 gestellt (üblicherweise die zuerst benötigte Indexspur). Der Sektorzähler enthält innerhalb weniger als einer Umdrehungsdauer nach Einschalten der Stromversorgung automatisch die Sektorzahl.

Verändern des Sektorinhalts

Ist eine Diskette erst formatiert, brauchen nur noch die ID-Marke, das Datenfeld, das erste Byte oder die Datenmarke geändert zu werden.

Hardsektorierung oder Softsektorierung?

Eine hardsektorierte Diskette besitzt 32 Sektorlöcher, die 32 Sektoren zu je 128 Bytes definieren. Da keine Sektorvorspanne mehr notwendig sind, kann sie mehr Information speichern.

Eine softsektorierte Diskette ist IBM-kompatibel mit 26 Sektoren zu je 128 Bytes. Die Sektoren müssen durch einen Vorspann bezeichnet werden. Man kann weniger Daten speichern, aber Zuverlässigkeit und Flexibilität sind verbessert.

Doppelte Dichte/Doppelseitig/Doppelstation

Zur Erhöhung der auf einer Diskette speicherbaren Zahl von Daten lassen sich zwei Techniken benutzen: doppelte Aufzeichnungsdichte oder Verwendung zweier Köpfe. Durch doppelte Aufzeichnungsdichte (double density) wird durch Verwenden einer „gepackten“ Aufzeichnungstechnik wie dem modifizierten MFM-Verfahren (M2FM) die Zahl der pro Spur aufgezeichneten Bits verdoppelt. Es benötigt enge Toleranzen, um zuverlässig arbeiten zu können und ist wesentlich anfälliger gegen Geschwindigkeitsschwankungen als normale FM-Kodierung.

Um beide Seiten einer entsprechend beschichteten Diskette ausnutzen zu können sind zwei Köpfe notwendig. Die Köpfe werden einander gegenüberliegend (wie eine Zange) angebracht. Das erhöht die mechanische Komplexität und so die Kosten der Station, außerdem nutzt sich die Diskette rascher ab.

Zur Zeit werden beide Techniken zur Verdoppelung der pro Diskette speicherbaren Byteanzahl eingesetzt.

Eine Doppelstation (dual drive) benutzt zwei Disketten, aber nur einen Spindelantriebsmotor und nur eine Einstellmechanik für beide Köpfe. Sie ist wesentlich preiswerter als zwei Einzelstationen und etwas langsamer als diese.

Formatierung der Disketten

Takt- und Dateninformation werden in demselben Signal verschlüsselt. Die Taktimpulse werden bei jedem Bit gesendet. Eine „0“ als Datenbit wird durch Fehlen weite-

rer Impulse während der Bitzellendauer bezeichnet. Das ist in Bild 4-97 verdeutlicht. Eine „1“ wird durch einen Impuls in der Mitte der Bitzelle wiedergegeben.

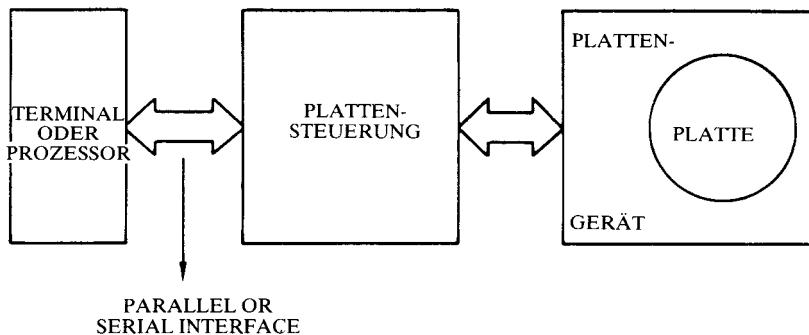


Bild 4-95: Die Diskettensteuerung schließt die Station an den Prozessor an

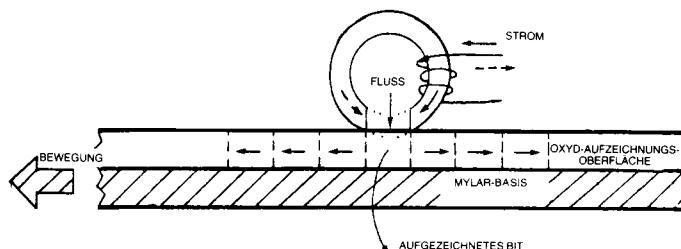


Bild 4-96: Aufzeichnung eines Bits auf der Diskette

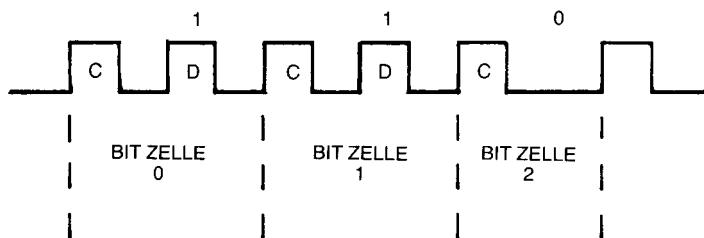


Bild 4-97: Wiedergabe von Takt und Daten

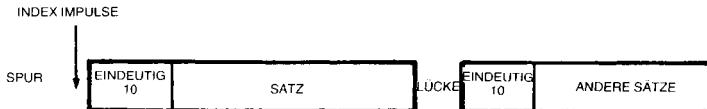


Bild 4-98: Aufnahmekennzeichnung

Softsektorierung besagt, daß die Diskette bzw. ihre Spuren durch *Software* eingeteilt werden. Der Gegensatz dazu ist die *Hardsektorierung*, wo der Anfang eines jeden Sektors physisch auf ein in die Diskette gestanztes Loch projiziert ist. Bei Softsektorierung wird jede Spur durch einen *Indeximpuls* aus dem Durchlauf des Indexlochs durch die Lichtschanke eingeleitet. Jeder Aufnahme geht eine unverwechselbare *Kennzeichnung* voraus (identifier). Siehe dazu Bild 4-98. Aufeinanderfolgende Aufnahmen sind durch *Lücken* (gaps) voneinander getrennt. Diese Lücken sind notwendig, um die Information ändern zu können, ohne die vorhergehende oder die folgende Aufnahme zu beeinflussen. Infolge kleinerer Geschwindigkeitsschwankungen des Diskettenantriebs kann es vorkommen, daß eine Aufnahme, die ganz oder zum Teil verändert worden ist, das vorhergehende Ende der Aufzeichnung überschreitet.

Aus diesem Grund muß eine unbeschriebene Lücke zwischen dem Ende der einen und dem Anfang der nächsten Aufnahme eingefügt werden. Um genau zu sein: Man muß eine Lücke zwischen alle verschiedenen Abschnitte einfügen, die unabhängig voneinander geändert werden können. Zumeist benutzt man das Diskettenformat von IBM, manchmal mit kleinen Änderungen. Dieses Format ist in Bild 4-100 dargestellt. Man benutzt vier verschiedene Aufnahmelücken:

	DATEN	UHR
INDEX-ADRESS-MARK.	FC	D7
IDENTIFIKATIONS-ADRESS-Mark.	FE	C7
DATUM-ADRESS-MARK.	FB	C7
GELÖSCHE DATUM-ADRESS-MARK.	F8	C7

Bild 4-99: Adreß/Datenmarkierungen

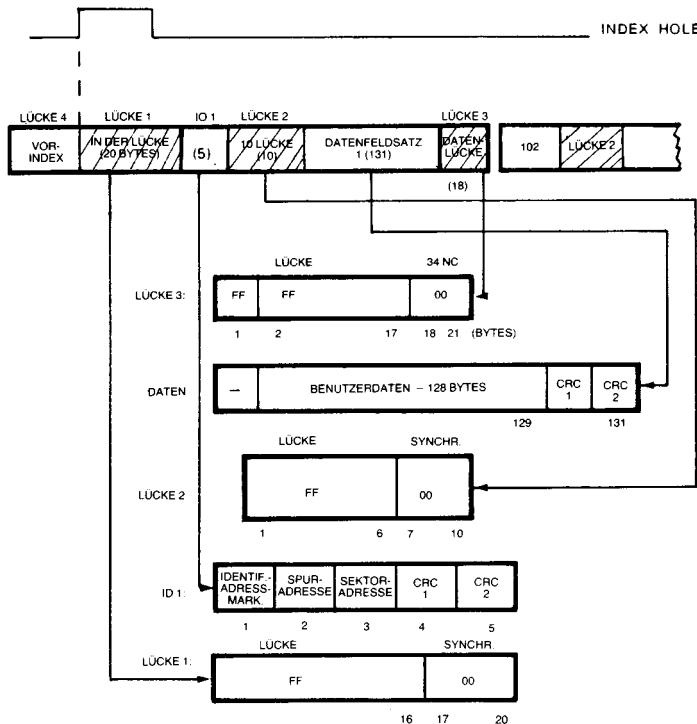


Bild 4-100: IBM-Diskettenformat

Lücke 4 wird nur einmal in einer Spur verwendet. Sie wird als Vorindexlücke (pre-index gap) bezeichnet, da sie am Spurende gerade vor der Lage des Indexlochs steht. Lücke 1 wird Indexlücke (index gap) genannt und steht am Anfang jeder Spur. Sie enthält 20 Bytes: Die ersten Bytes sind als hexadezimal „FF“ kodiert, die 4 folgenden als „00“. Diese vier Nullbytes sind die klassische Form, die Synchronisation für die Datentrennung zu gewährleisten. Die Länge von Lücke 1 darf niemals geändert werden. Der Indexlücke folgt die Kennzeichnung der ersten Aufnahme. ID1 (identification field 1) ist die Kennzeichnung der ersten Aufnahme. Sie enthält 7 Bytes: die ID-Adressemarkierung, die Spuradresse, die Sektoradresse und zwei CRC-Prüfbytes zur Kontrolle der richtigen Datenübernahme aus dem Feld. Spur- und Sektoradresse ermöglichen eine Bestätigung, daß die richtige Spur und der richtige Sektor angewählt sind. Beiden folgt ein Nullbyte als Trennung. Das gibt dem Interface Zeit zur Verarbeitung der Information.

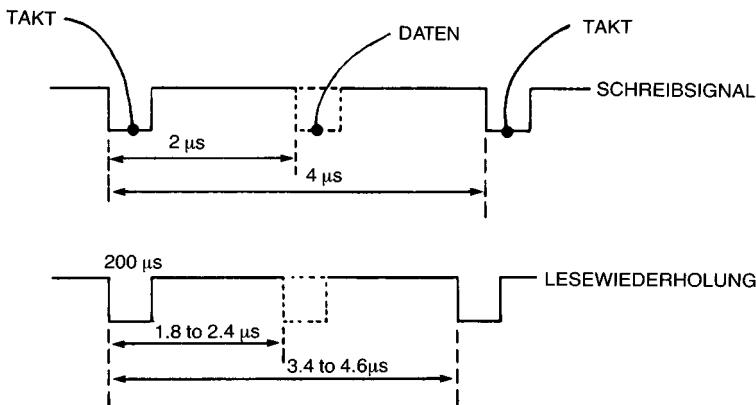


Bild 4-101: Zeitfestlegungen

Lücke 2 wird als ID-Lücke (ID-gap) bezeichnet und trennt jedes Kennzeichnungsfeld (identification field) von dem zugehörigen Datenfeld. Hier werden 10 Bytes benutzt. Die 6 ersten Bytes enthalten hexadezimal „FF“. Ihnen folgen die 4 üblichen Synchronisationsbytes mit dem Inhalt „00“. Die Länge von Lücke 2 kann mit Änderungen der Aufzeichnung schwanken.

Es folgt die erste *Aufzeichnung* (record), das Datenfeld. Sie benötigt 131 Bytes (siehe Bild 4-100). Das erste Byte ist eine Markierung, ob die folgende Aufzeichnung gültige oder ungültige (deleted) Daten enthält. Ihm folgen 128 Bytes, die die eigentlich aufzuzeichnenden Daten beinhalten. Abgeschlossen wird die Aufzeichnung durch die zwei üblichen CRC-Prüfbytes.

Lücke 3 schließlich schließt die erste Aufzeichnung ab. Sie heißt Datenlücke (data gap) und umfaßt 18 Bytes. Die 14 ersten Bytes enthalten hexadezimal „FF“ und die 4 folgenden zur Synchronisation „00“. Jede weitere Aufnahme auf der Spur, d.h. jeder weitere Sektor beginnt mit der ID-Lücke, Lücke 2, mit der sich der Prozeß bis zum Ende der Spur fortsetzt.

Hardsektorierung

Für Hardsektorierung müssen eine spezielle Diskette und entsprechend eingerichtete Diskettenstation benutzt werden. Der Anfang eines jeden Sektors der Diskette wird durch ein spezielles Loch bezeichnet. Jeder Sektor wird dann durch den physikalisch festgelegten Sektorimpuls, hervorgerufen aus dem Durchlauf des Sektorlochs durch eine Lichtschranke, eingeleitet. Im Fall von Minidisketten werden zwei Konfigurationen verwendet: 16 Sektoren zu je 128 Bytes oder 10 Sektoren mit 256 Bytes. Die Spur selbst wird durch den Indeximpuls eingeleitet. Dies ist in Bild 4-102 wiedergegeben.

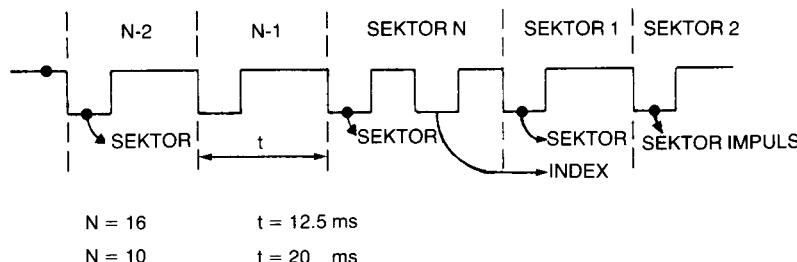


Bild 4-102: Zeitbeziehungen bei hardsektorisierten Disketten

Fehlererkennung und Fehlerkorrektur

Man unterscheidet drei Arten von Fehlern:

Schreibfehler

Das entspricht dem Fall, daß die auf die Diskette aufzubringenden Daten nicht richtig geschrieben wurden. Zur Verifikation der Daten wird eine „Schreibüberprüfung“ (write-) erst noch einmal gelesen werden. (Das ist im Betriebssystem [DOS] gelöst. Die explizite Schreibkontrolle kann auch entfallen, da hier sehr viel Zeit verloren geht.) Im Falle eines Fehlers werden die Daten neu geschrieben und eventuell dieser Prozeß (bis zu 10 mal) wiederholt. Wenn die Bemühungen ständig fehlschlagen, so muß der betreffende Sektor dieser Spur als beschädigt und unbrauchbar angesehen werden.

Lesefehler

Es sind zwei Arten von Lesefehlern zu unterscheiden:

1. Soft: Das entspricht dem Fall, in dem der Fehler nur vorübergehend auftritt und durch (bis zu 10 mal) wiederholtes Lesen oder durch Hin- und Herbewegen des Kopfes behoben werden kann.

Üblicherweise wird der Kopf einen Schritt in der ursprünglichen Richtung weiter und dann wieder zurück gestellt. Dadurch lassen sich die meisten Lesefehler beseitigen. Versagt diese Methode so liegt ein Hardfehler (hard error) vor.

2. Hard: Immer, wenn die üblichen Korrigierprozesse beim Lesen der Daten von der Diskette versagen, so müssen sie als nicht wiedergewinnbar angesehen werden. Dies ist ein folgenschwerer Fehler. Die Daten sind verloren.

Suchfehler

Damit wird der Fall beschrieben, bei dem der Kopf nicht die richtige Spur erreicht hat. Das läßt sich durch Lesen des ID-Felds am Spuransfang nachprüfen. In ihm steht die Spuradresse. Immer wenn ein derartiger Fehler aufgetreten ist, muß der Spurzähler in der Diskettenstation neu eingestellt werden. Man schiebt den Kopf zurück auf Spur 00 und gibt dann einen neuen Suchbefehl (seek order) aus.

Fehlererkennung

Für jedwede auf die Diskette geschriebenen Daten wird zur Fehlererkennung allgemein eine *Prüfsummenmethode* (check-sum method) eingesetzt. Zu diesem Zweck verwendet man die Methode des sogenannten Cyclic-redundancy-checks (CRC). Jedes Feld wird durch zwei CRC-Bytes abgeschlossen. Hierbei dividiert man die Datenbits durch ein sogenanntes Generatorpolynom $G(X)$ wie z.B. $G(X) = X^{16} + X^{12} + X^3 + 1$. Der Rest aus dieser Division wird CRC genannt. Er steht in den beiden nach den Daten folgenden Bytes. Beim Auslesen der Daten aus der Diskette wird alles, einschließlich der CRC-Bytes, gelesen. Wenn dann der Rest dieser Information dividiert durch das Generatorpolynom $G(X)$ nicht Null ist, muß ein Fehler aufgetreten sein.

Es gibt Einzelchips zum Einsatz der CRC-Methode, wie den 9401 von Fairchild, den 8501 von Motorola u.a., die mit einem einzigen Baustein derartige Fehler erkennen können.

Einchip-Diskettensteuerungen (Floppy-disk-controllers, FDC) führen in dem einen Chip auch die CRC-Erzeugung und -Prüfung durch.

Cyclic-redundancy-check

CRC ist die gebräuchlichste Methode, die Richtigkeit von Speicherinhalten mit einem minimalen Aufwand an Bits nachzuprüfen. Paritätsinformation kann Einzelbitfehler in einem Wort erkennbar machen. Wenn jedoch keine Paritätsinformation zur Verfügung steht oder zu aufwendig gewonnen werden muß, setzt man das CRC-Verfahren zur Fehlererkennung in Wortblöcke ein. Insbesondere wird CRC nahezu immer in Verbindung mit Disketten- und digitalen Kassettenspeichern angewendet. Außerdem benutzt man es oft zur Überprüfung der Richtigkeit von ROM-Inhalten. Das Prinzip der CRC-Technik sieht folgendermaßen aus: Die acht Bit eines Wortes werden als Koeffizienten in einem Polynom vom Grad 7 behandelt.

Die Bitstruktur $B_7B_6B_5B_4B_3B_2B_1B_0$ wird interpretiert als $B_7X^7 + B_6X^6 + B_5X^5 + B_4X^4 + B_3X^3 + B_2X^2 + B_1X^1 + B_0X^0$.

X ist hier eine Hilfsvariable (dummy variable), die später durch die aktuale Variable ersetzt wird.

Zum Beispiel ergibt das Binärwort „10000011“ das Polynom:

$$B(X) = 1X^7 + 0X^6 + 0X^5 + 0X^4 + 0X^3 + 0X^2 + 1X^1 + 1X^0 = X^7 + X + 1.$$

Man benutzt ferner ein Generatorpolynom $G(X)$. Das dem Binärwort entsprechende Polynom $B(X)$ wird durch dieses Generatorpolynom $G(X)$ dividiert. Das Resultat besteht aus einem Quotient $Q(X)$ und einem Rest $R(X)$: $B(X) = G(X) Q(X) + R(X)$.

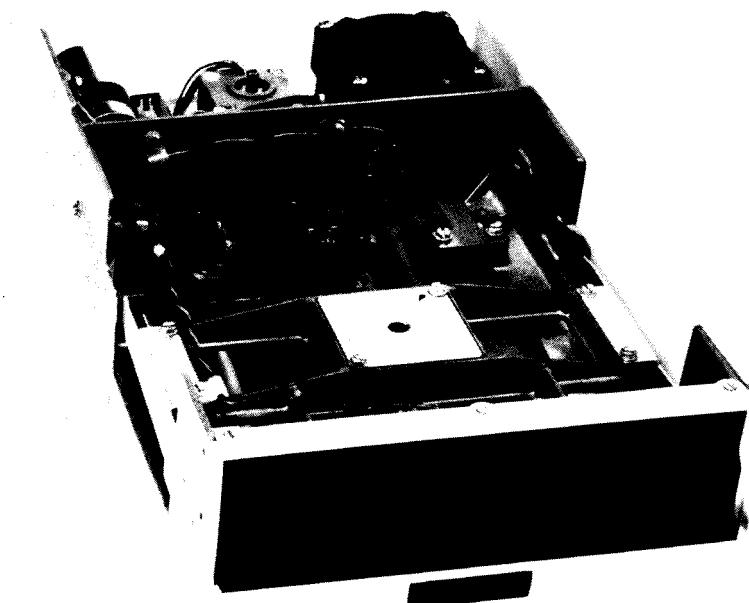


Bild 4-103: Doppelseitige Diskettenstation

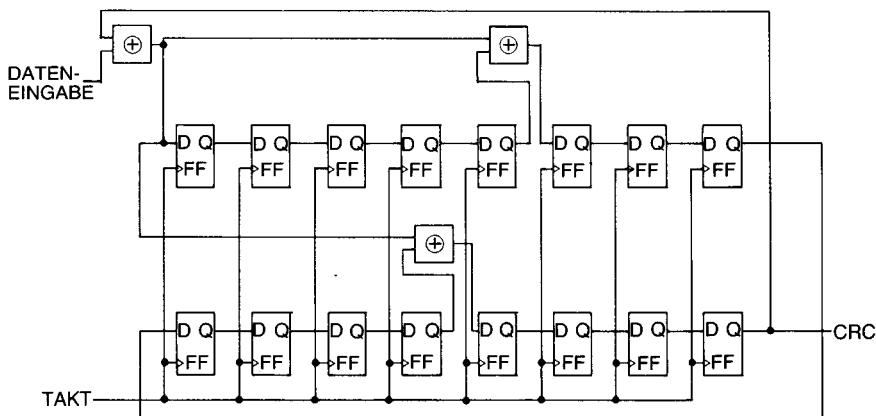


Bild 4-104: Hardwareausschnitt zur CRC-Prüfung

Das Cyclic-redundancy-check-Verfahren beruht nun darauf, an eine Bitfolge ein zusätzliches Byte oder mehrere Bytes anzufügen, so daß die gesamte Folge vollständig durch das Generatorpolynom teilbar wird. Die obenstehende Gleichung läßt sich umschreiben in: $B(X) - R(X) = Q(X) G(X)$.

Die aus B und dem Rest R erhaltene Folge ist durch $G(X)$ vollständig teilbar. Man bezeichnet die zusätzlich angefügten Bits oder Bytes als CRC-Bits (CRC-Bytes). Ein CRC-Generator berechnet zu einer ihm zum erstenmal übergebenen Bitfolge den Rest R , der an die Folge angefügt wird. Wird die Folge ein zweitesmal empfangen, so wird die gesamte Bitanordnung gelesen, einschließlich der CRC-Bits. Sie sollte dann vollständig durch das Generatorpolynom $G(X)$ teilbar sein. Ist dies nicht der Fall, so ist ein Fehler aufgetreten. Ist sie teilbar, so ist entweder gar kein oder ein mit dieser Methode nicht auffindbarer Fehler aufgetreten.

Wie üblich, läßt sich der CRC-Algorithmus entweder in Hardware oder in Software einsetzen. Einchip-CRC-Generatoren sind verfügbar. Ein Beispiel für den Einsatz von Hardware zur CRC-Ermittlung ist in Bild 4-105 vorgestellt. Ein Softwarebeispiel für den 2650 von Signetics findet sich in Bild 4-106. Die Hardwaredivision erfolgt durch ein Schieberegister mit Rückführung des letzten Bits auf den Eingang. Der in der Zeichnung dargestellte CRC-Generator benutzt das Polynom $G(X) = X^{16} + X^{15} + X^2 + 1$. Die Rückführung auf ein EXKLUSIV-ODER-Gatter vollzieht die Division während der aufeinanderfolgenden Schiebeoperationen durch die Flip-flops des Registers.

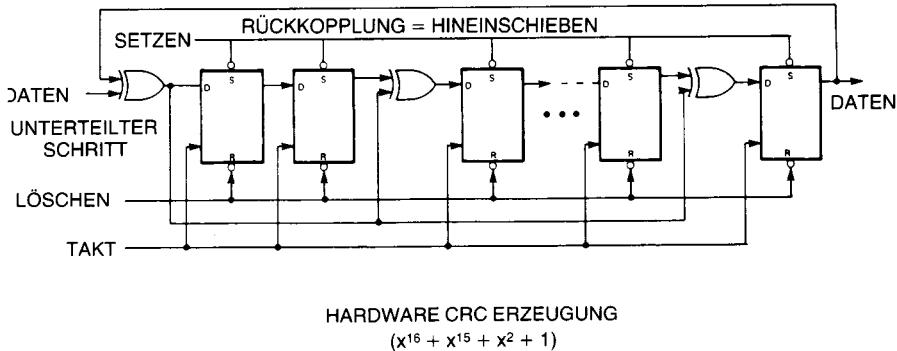


Bild 4-105: Hardwareausschnitt zur CRC-Erzeugung

Zusammenfassung zur Diskettenspeicherung

Wir haben jetzt die vollständigen Grundlagen zur Diskettenspeicherung besprochen. Im Wesentlichen umfassen sie die zur Diskettensteuerung nötigen Signale, die Arbeitsweise einer Diskettenstation, die Formatierung der Daten und die Fehlererkennungsmethoden, die eingebaut werden müssen. Wir werden jetzt den Aufbau eines Diskettensteuerbausteins zum Anschluß an ein Mikroprozessorsystem beschreiben.

Abschnitt II: Diskettensteuerung SA4400 von Shugart

Diese Steuerkarte ist um den bipolaren Steuerchip 300 von SMS/Signetics aufgebaut. Sie ist zur Steuerung von 1, 2 oder 3 Minidiskettenstationen SA400 entworfen. Sie soll hier kurz beschrieben werden, um die Möglichkeiten einer voll ausgebauten Minidiskettensteuerung zu zeigen. Danach werden andere kompakte Entwürfe vorgestellt, die die neuen FDC-Chips (floppy-disc-controller, Diskettensteuerung) benutzen.

Die hier zu besprechende Steuerung ist mit dem IBM-Format 3740 kompatibel, benutzt jedoch eine etwas veränderte Lückendefinition (die Vorindexlücke, Lücke 4, ist kürzer). Sie enthält einen 128 Bytes tiefen Pufferspeicher für die Daten. Acht Steuerfunktionen sind eingebaut:

- INIT: (initialize) setzt die Steuerung in der Diskettenstation zurück.
 - SEEK: (suche) stellt den Kopf auf die angegebene Spur,
 - READ: (lese) liest einen Sektor (128 Bytes),
 - READID: (lese ID) liest die nächste Sektorkennzeichnung,
 - WRITE: (schreibe) schreibt einen Sektor mit Daten und Gültigkeitsmarke.
- Die drei letzten Befehle übertragen die Daten zwischen Diskettenpuffer und dem Computersystem.

- WRITE-DEL: (schreibe Löschmarke) führt dieselbe Funktion wie WRITE durch, jedoch mit „Daten ungültig“ (data deleted) in der Markierung am Anfang der eigentlichen Datenaufzeichnung,
- FORMAT: schreibt die Markierungen am Anfang der Datenblocks, die Lücken und Daten auf der gesamten Spur im IBM-Format 3740,
- STATUS: übernimmt die Statusinformation für die Station.

Die von dem Interface 4400 zur Kommunikation mit dem Mikroprozessorsystem verwendeten Signale finden sich in Bild 4-106. Die grundlegende Abfolge der von der Steuerung ausgehenden Ereignisse ist einfach:

1. Suche Spur.
2. Suche Sektor.
3. Übertrage die gesuchte Anzahl von Sektoren.
4. Teste die CRC-Bedingung.

Für die Operation der Steuerung sind nur wenige Befehle notwendig, und die meisten Steuerbausteine verfügen nur über sechs bis zehn Befehle.

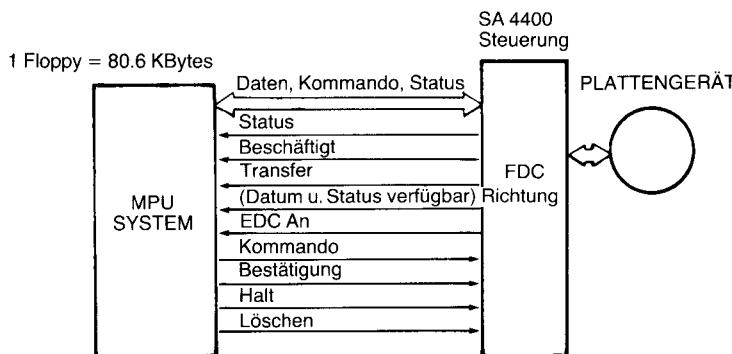


Bild 4-106: Interfacesignale

```

* Unterprogramm zur Kontrolle zyklischer Pruefsummen (CRC)
* fuer Signetics 2650
*
* Dieses Unterprogramm erzeugt ein 16-bit Pruefzeichen fuer
* das in R0 enthaltene Datenzeichen;
* durch Modifikation der als PRR an den Programmstellen
* CK0 und CK1 angegebenen Konstanten koennen verschiedene
* Generatorpolynome verwendet werden
*
* Symboldefinitionen
R0    EQU    0          Prozessorregister
R1    EQU    1
R2    EQU    2
WC    EQU    H'08'      PSL: 1 = mit , 0 = ohne
C     EQU    H'01'      Carry / Borrow
UN   EQU    3          Sprungbedingung bedingungslos
EQ   EQU    0          bei Gleichheit
*
* Tabelle der Generatorpolynome
*
CRCFO  EQU    H'40'    CRC16 vorwaerts
CRCF1  EQU    H'02'    CRC16 rueckwaerts
CRCR0  EQU    H'20'    CRC16 rueckwaerts
CRCR1  EQU    H'01'    CCITT vorwaerts
CCIFO  EQU    H'08'    CCITT vorwaerts
CCIF1  EQU    H'10'    CCITT rueckwaerts
CCIRO  EQU    H'04'    CCITT rueckwaerts
CCIR1  EQU    H'08'    CCITT rueckwaerts
*
* Unterprogramm
*
        ORG    0
*
*          Initialisierung
CRCGEN  PPSL    WC      Operation mit Carry
        LODI, R2  8      Bitzaehler initialisieren
        LODA, R1  CRC+1  niederwertiges Byte des alten Rests holen
        EORA, R0  CRC    exor zwischen altem Rest und Datum
*
TEST    CPSL    C       Carry zuruecksetzen
        TMI, R0  H'80'  pruefe hoechstwertiges bit in R0
        BCFR, EQ  SHIFT  Sprung falls dieses ungleich 1
        PPSL    C       Carry vorbesetzen
CK0     EORI, R0  CRCFO 'Rueckfuehrung' anwenden
CK1     EORI, R1  CRCF1
*
SHIFT   RRL, R1      schiebe die zwei Zeichen
        RRL, R0
        BDRR, R2  TEST  fertig?
        STRA, R0  CRC
        STRA, R1  CRC+1 neuen Rest abspeichern
        RETC, UN
*
* RAM Bereich
*
        ORG    H'500'
CRC     RES    2          hoeherwertiges Byte des Restes in CRC
        END    CRCGEN

```

Bild 4-107: Programm zur CRC-Handhabung mit 2650

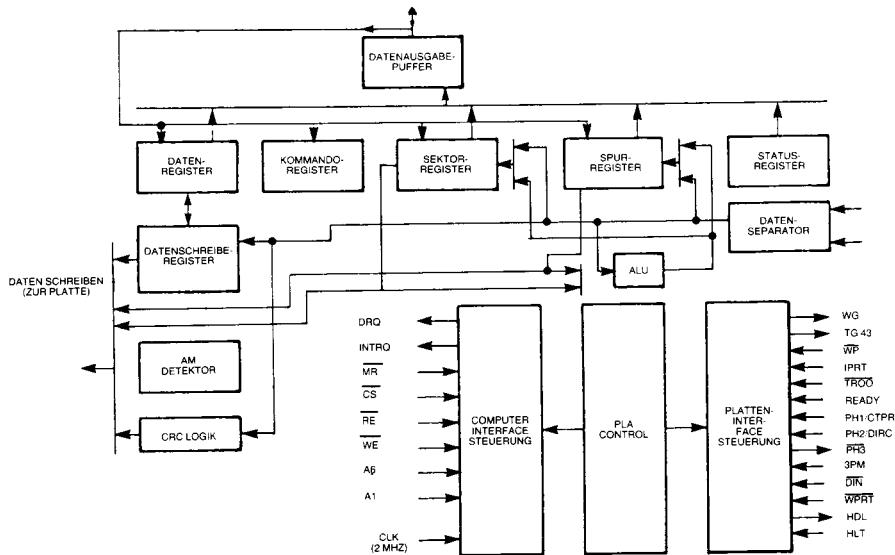


Bild 4-108: Diskettensteuerchip von Western Digital

Abschnitt III: Diskettensteuerchip WD 1771

Diese Einchipdiskettensteuerung/formatierung lässt sich an Diskettenstationen der meisten Hersteller anschließen und ist von Haus aus IBM 3740 kompatibel. Sie führt folgende Funktionen aus:

- Automatisches Aufsuchen der Spur mit Überprüfung. Diese Eigenschaft müssen alle FDCs besitzen.
- Kompatibilität mit Softsektorformaten. Diese Eigenschaft sollte Standard eines FDC's sein.
- Schreiben oder Lesen mit:
 - einer oder mehreren Aufzeichnungen,
 - automatischer Aufzeichnungssuche,
 - Lesen oder Schreiben der gesamten Spur.

Auch diese Eigenschaften sollten in einem FDC Standard sein:

- Programmierbare Steuereigenschaften:
 - Spur-zu-Spur-Schrittzeit,
 - Kopfsicherungszeit,
 - Kopfladezeit,
 - Motorsteuerung in drei Phasen oder Schritt plus Richtung,
 - Übertragung DMA- oder Programmgesteuert.

Der aufmerksame Leser wird feststellen, daß alle der oben aufgeführten Eigenschaften im wesentlichen Standard für alle FDCs sind. Die Unterschiede liegen in der Regel in der Zahl der Diskettenstationen, die ein Chip auf einmal steuern kann. Der innere Aufbau des FD1771B steht in Bild 4-108. Er soll jetzt im Detail beschrieben werden. Er enthält fünf wesentliche Funktionseinheiten, sechs Register und zwei Interfaces: eines zum Prozessor und eines zur Diskettenstation. Die soll alles nun untersucht werden.

Die vier Funktionseinheiten

Die vier auf der Zeichnung vorhandenen wesentlichen Schaltungsteile sind:

- die CRC-Logik, die das Testzeichen erzeugt,
- die ALU (arithmetic-logical-unit, arithmetisch-logische Einheit), die für die wichtigsten arithmetischen und logischen Funktionen eingesetzt wird, insbesondere zum Vergleich von Zeichen oder zum Inkrementieren bzw. Dekrementieren von Registerinhalten;
- die Steuerung für das Disketteninterface;
- die Steuerung für das Computerinterface.

Die beiden Interfaces werden unten beschrieben werden.

Die sechs internen Register

In der Zeichnung 4-108 läßt sich von links nach rechts unterscheiden:

1. Das *Datenschieberegister*: Es faßt 8 Bit Daten von der Diskette zusammen oder übergibt 8 vom Datenbus des Mikroprozessors übernommene Bits seriell auf die Datenleitung der Diskettenstation.
2. Das *Datenregister* ist einfach nur ein Zwischenregister für ein Byte während Lese- und Schreiboperationen. Es steht mit dem Datenausgabepuffer in Verbindung und kann Daten unmittelbar vom Datenbus des Mikroprozessors übernehmen.

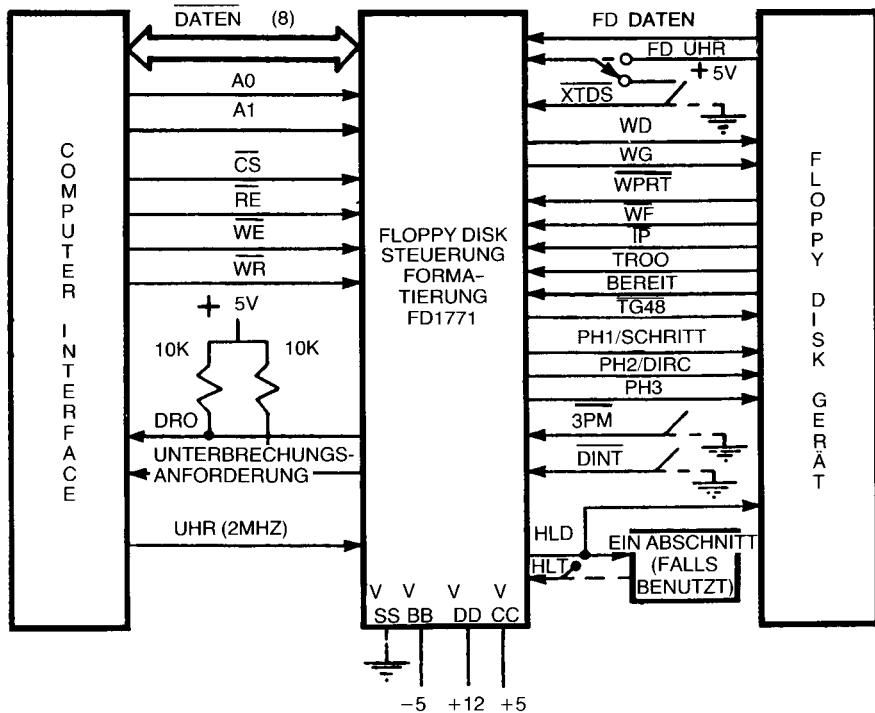


Bild 4-109: Disketteninterface mit FD 1771

3. Das *Befehlsregister* dient zur Aufnahme des abzuarbeitenden 8-Bit-Befehlsworts. Dieses Register wird vom Programmierer geladen und legt den Arbeitsmodus der Diskettenstation fest.
4. Das *Sektorregister* enthält die Adresse des gewünschten Sektors.
5. Das *Spurregister* enthält die Nummer der Spur, in der der Kopf zur Zeit steht. Bei einer Kopfbewegung nach innen (bei Normaldisketten bis maximal 76) wird es inkrementiert, nach außen dekrementiert.
6. Das *Statusregister* enthält nur die Statusinformation der Steuerung.

Das Prozessorinterface

Das Prozessorinterface und das Disketteninterface sind in Bild 4-109 dargestellt. Der FDC steht mit dem Prozessor über 8 bidirektionale Datenleitungen, die mit DAL (data-acceslines, Datenzugriffsleitungen) bezeichnet sind, in Verbindung. Eine Eingabeoperation erfolgt, wenn die Auswahlleitung *CS* (chip select) und die Schreibleitung *WE* (write enable) aktiv sind. Eine Leseoperation wird ausgeführt, wenn *CS* und die Leseleitung *RE* (read enable) aktiv sind. Das als Datenziel dienende interne Register wird wie in Bild 4-111 angegeben durch die Leitungen *A1* und *A0* ausgewählt.

Der Datenanforderungsausgang DRO (data-request-output) wird für DMA benutzt. Die Unterbrechungsanforderung INTRQ (interrupt request) wird durch einige interne Bildungen aktiviert.

(KOMMANDOWORT)		ZEIT (MS)	RATE (SCHRITTE/SEK.)
BIT 1	BIT 0		
0	0	6	166
0	1	6	166
1	0	8	125
1	1	10	100

Bild 4-110: Kodierung des Befehlsworts

A 1	A 0	\bar{RE}	\bar{WE}
0	0	STATUS REG.	KOMMANDO REG.
0	1	SPUR REG.	SPUR REG.
1	0	SEKTOR REG.	SEKTOR REG.
1	1	DATEN REG.	DATEN REG.

Bild 4-111: Registeradressierung

Disketteninterface

Die Signale befinden sich rechts in Bild 4-109. Sie umfassen Steuersignale zur Kopfeinstellung und für Schreiboperationen sowie Übertragungsleitungen für die Daten. Als Takt wird ein Rechtecksignal von 2 MHz mit einem Tastverhältnis von 1:1 verwendet, das intern durch 4 dividiert wird und so 500 kHz ergibt. Es ermöglicht drei programmierbare Schrittgeschwindigkeiten, die durch Bit 0 und 1 im Befehlswort entsprechend Bild 4-110 ausgewählt werden.

Die Kopfberuhigungszeit von 10 ms wird dem hinzugefügt.

Arbeitsweise der Diskettenstation

Eine Leseoperation der Station wird in fünf Schritten ausgeführt:

1. Spurregister laden.
2. Befehl zur Spuraufsuche (SEEK) ausgeben.
3. Richtigkeit des Zugriffs bestätigen lassen.
4. Daten unterbrechungsgesteuert zum Mikroprozessor übertragen.
5. Nach Übertragen der geforderten Anzahl von Sektoren Unterbrechungsbedingung testen.

Eine *Schreiboperation* erfolgt dagegen in sieben Schritten:

1. Spureregister laden.
2. Befehl zur Spuraufsuche ausgeben.
3. Richtigkeit des Zugriffs überprüfen.
4. Schreibbefehl ausgeben.
5. Die ersten nach einer Datenanforderung über DRO eintreffenden Daten ausschreiben.
6. Die restlichen Daten ausschreiben.
7. Die Flaggen *BUSY* und CRC-Fehler testen.

Zusammenfassung

Der FD1771B zeigt, wie sich die meisten der zur Steuerung einer normalen Diskettenstation benötigten Funktionen auf einem Chip zusammenfassen lassen. Er enthält im wesentlichen alle zur Steuerung und Formatierung benötigten Funktionen.

Abschnitt IV: Einchipdiskettensteuerung FD1781 von WD

Dieser Einchip-FDC ist die Version des 1771 für doppelte Aufzeichnungsdichte und wird auch von National Semiconductor als Zweithersteller vertrieben. Er gestattet sowohl einfache als auch doppelte Dichte. Im Falle der Arbeit mit doppelter Dichte muß die Kodierung/Dekodierung von den vom Benutzer bereitzustellenden Datenwiedergewinnungsschaltungen ausgeführt werden. Auf diese Weise verarbeitet der 1781 sowohl MFM als auch M2FM.

Befehlszusammenfassung für den FD1781

1. Speichern,
2. Spur suchen,
3. Schritt,
4. Schrittrichtung nach innen,
5. Schrittrichtung nach außen,
6. Lesebefehl,
7. Schreibbefehl,
8. Spur lesen,
9. Adresse lesen,
10. Spur schreiben,
11. Unterbrechung hervorrufen.

Die Hardwarefehler

Die typischen Diskettenfehler lassen sich wie folgt einteilen:

1. Lesen

1.1 Daten nicht verfügbar

Der Zugriff auf Daten kann verhindert werden durch falsche Aufzeichnung, Rauschen, Oberflächenfehler oder Schmutz. Dies wird durch eine Prüfsumme oder durch CRC-Bytes ermittelt. Der Formatierer/Steuerbaustein muß seine eigene Prüfsumme oder CRC-Bytes errechnen, während er eine Leseoperation ausführt. Dann werden die Zeichen auf der Diskette gelesen und mit dem berechneten Wert verglichen (im Fall einer einfachen Prüfsumme). Ein Unterschied gibt einen Fehler an.

1.2 Falscher Sektor oder falsche Spur

Das ist ein Fehler bei der Kopfeinstellung. Die Ursache kann eine falsche Schrittgeschwindigkeit oder ein Störimpuls für den Zähler sein. Ist die Spur falsch angewählt, so wird der Kopf zurück auf Spur 00 (die mit einem speziellen Sensor ausgerüstet ist) gestellt und dann die Spur erneut angewählt.

Um diesen Fehler zu ermitteln, muß selbstverständlich die Sektor- und Spurinformation am Anfang jedes Sektors gespeichert werden. Diese Information wird vor Zugriff auf den Sektor selbst immer erst gelesen und überprüft.

2. Schreiben

Der hierbei auftretende Hauptfehler wird durch eine besondere Flagge, FILE UNSAFE (Aufzeichnung ungesichert), angezeigt. Diese wird gesetzt, wenn man versucht zu schreiben und entweder die Diskette schreibgeschützt, die Tür der Diskettenstation offen oder ein Fehler in der Elektronik der Station aufgetreten ist.

Steuerkarte von Persci

Die Diskettensteuerung von Persci benutzt einen FD 1771 von Western Digital und einen 8080 zur intelligenten Ansteuerung der Station. Die Karte enthält einen phasenstabilen Oszillator (PLO, phase locked oscillator) zur Datenaufbereitung, den Interfacechip 1771, einen statischen RAM-Puffer von 1 K, 4 K ROM, die 8080-CPU und sonstige Schaltungen.

Das System ist auf einer kleinen gedruckten Schaltkarte aufgebaut. Um die Steuerung in S-100-Systemen verwenden zu können ist ein sogenanntes „piggy-back“-Verfahren vorgesehen, bei dem die Steuerkarte auf eine andere Karte im S-100-Standardformat aufgesteckt wird. Die Daten werden im normalen IBM-Format aufgezeichnet, und es können bis zu 4 Stationen bedient werden.

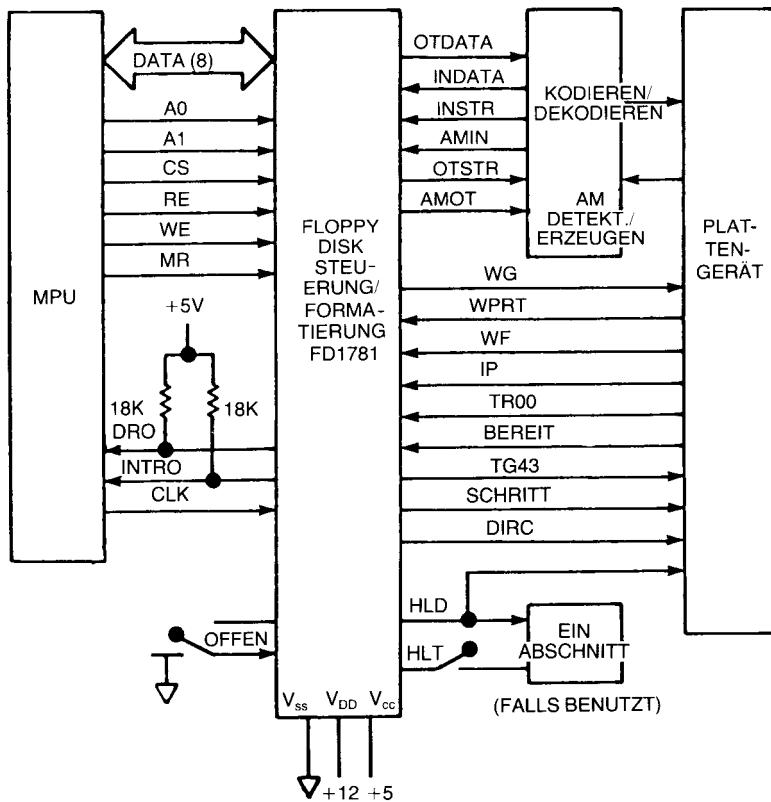
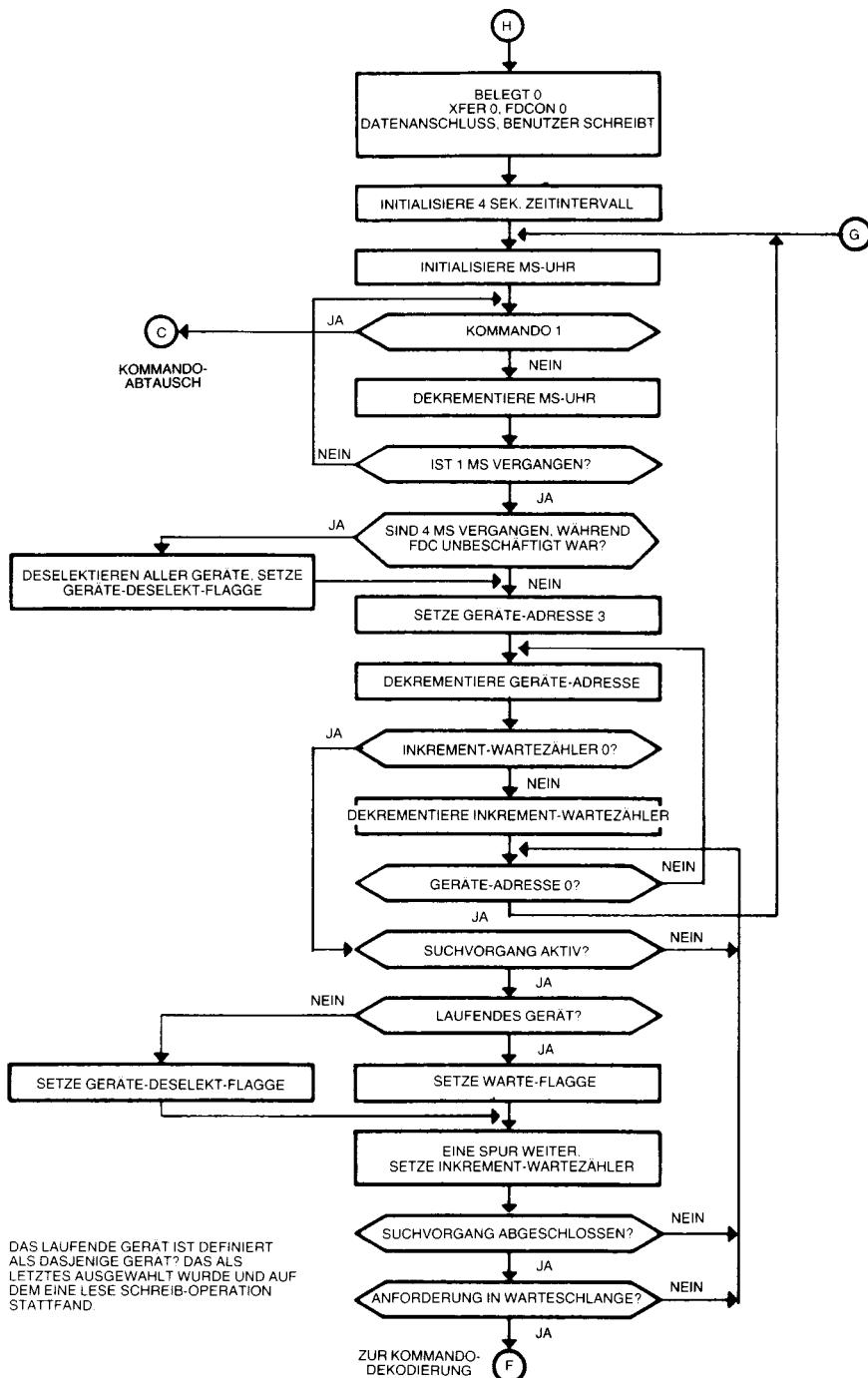


Bild 4-112: Blockdiagramm der Diskettensteuerung von PerSci

**Bild 4-113: Flußdiagramm der Diskettensteuerung von PerSci
(siehe Seite 191 gegenüber)**



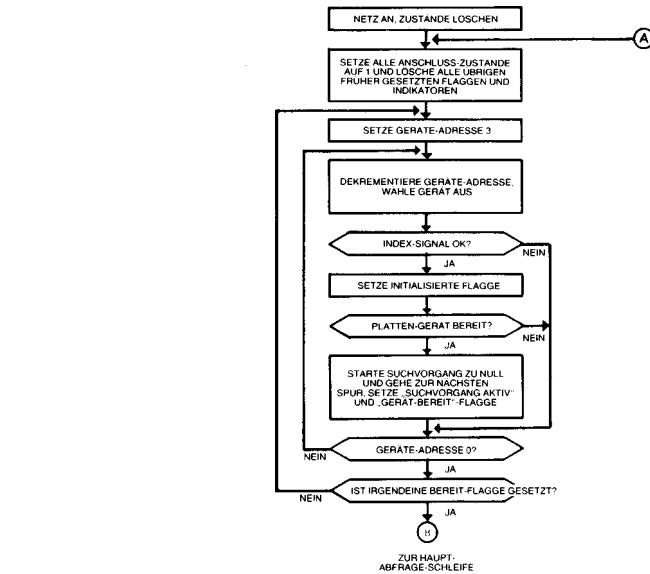


Bild 4-114: Fortsetzung des Flußdiagramms

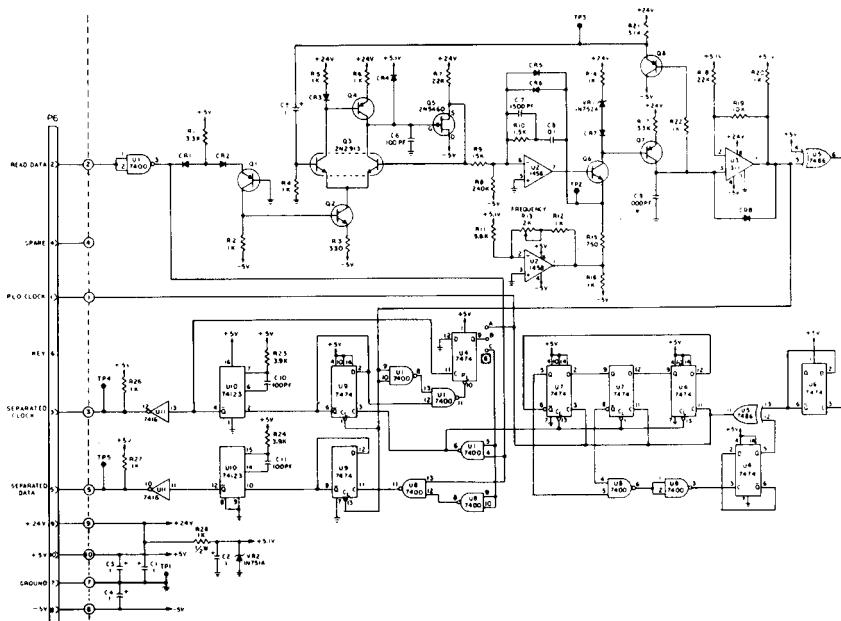


Bild 4-115: PLO-Schaltung zur Datenaufbereitung

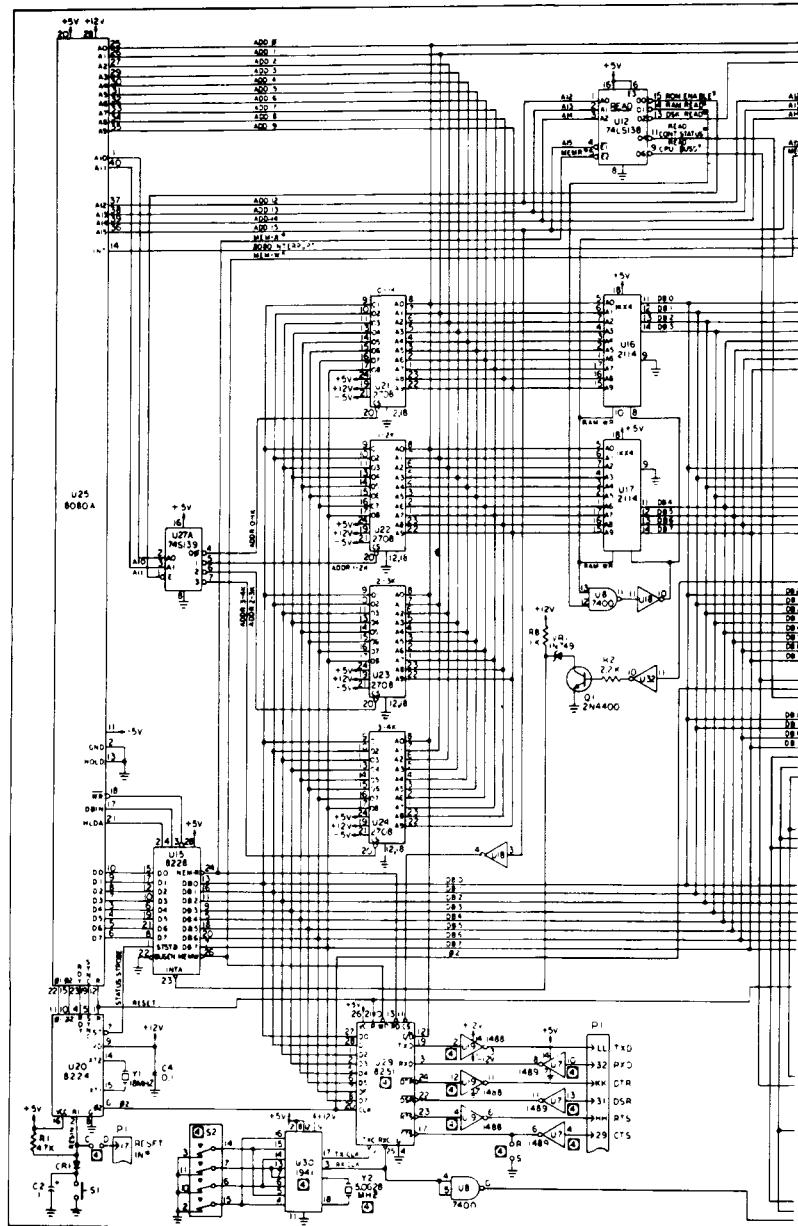
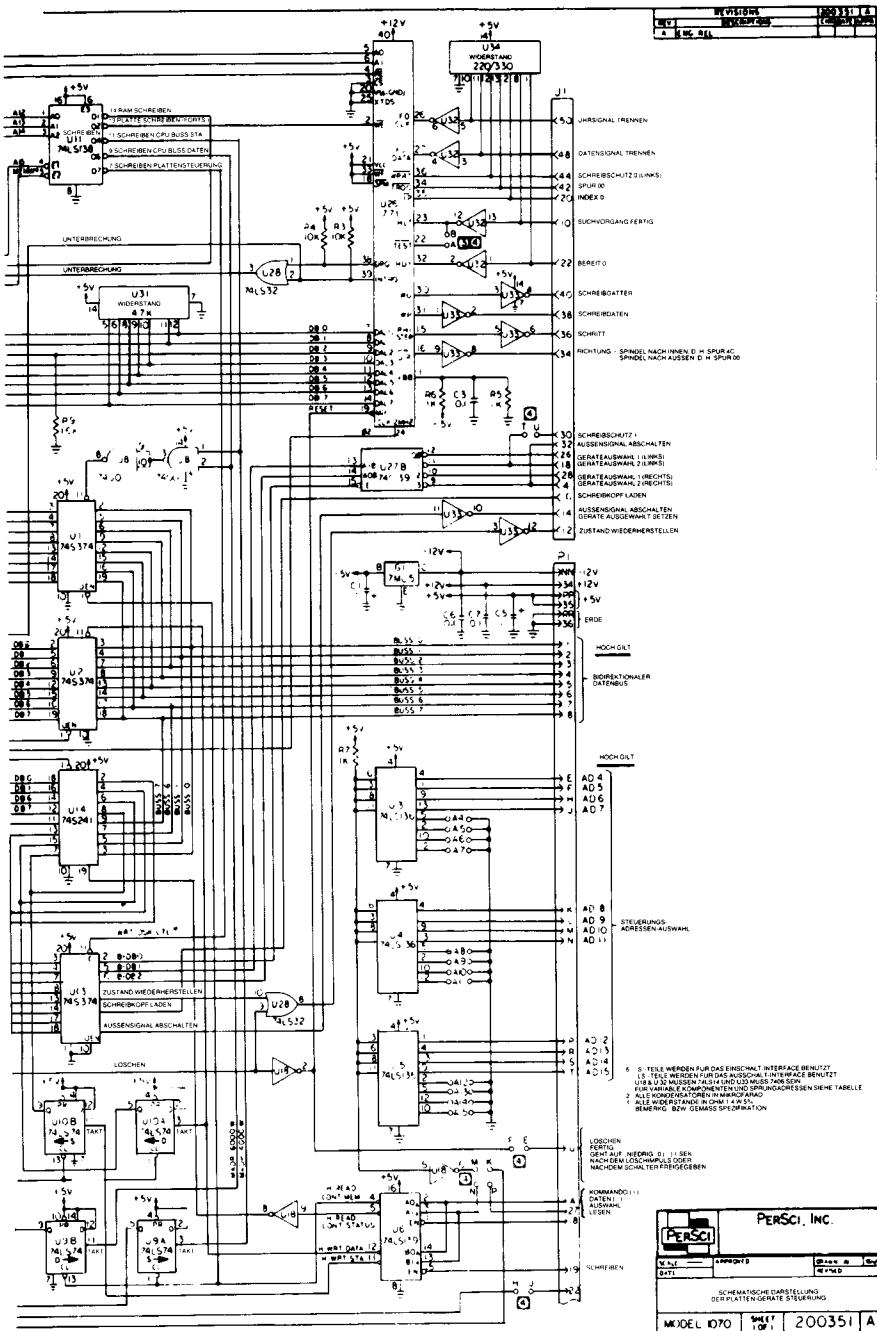


Bild 4-116: PROMs und CPU



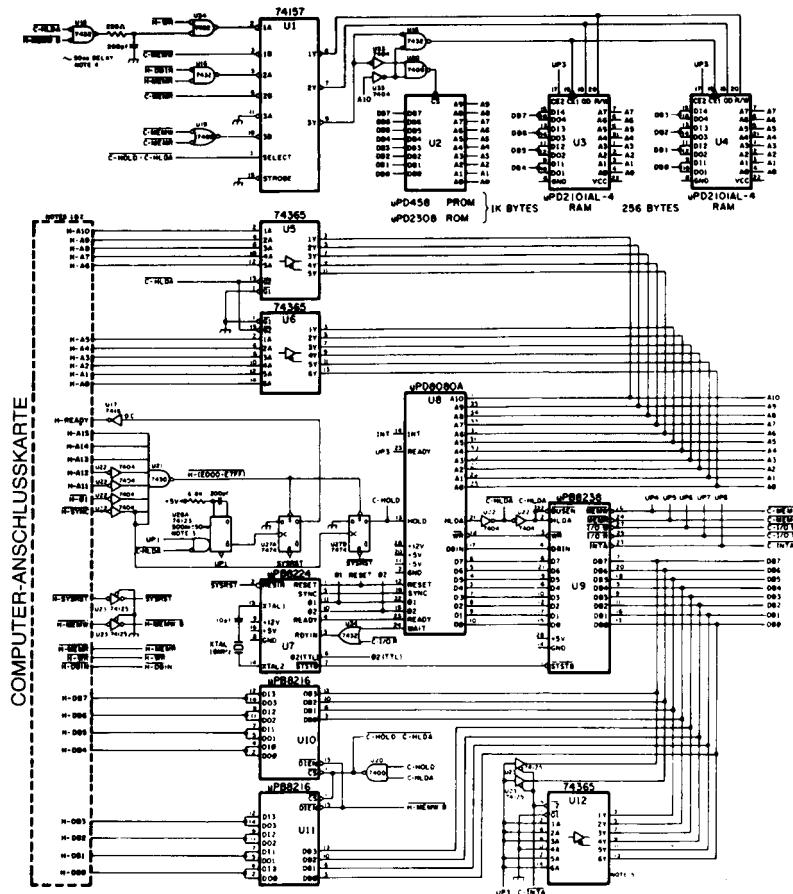


Bild 4-118: 8080-Diskettensteuerung von NEC

Bild 4-117: Steuerbausteine und Puffer (siehe Seite 194)

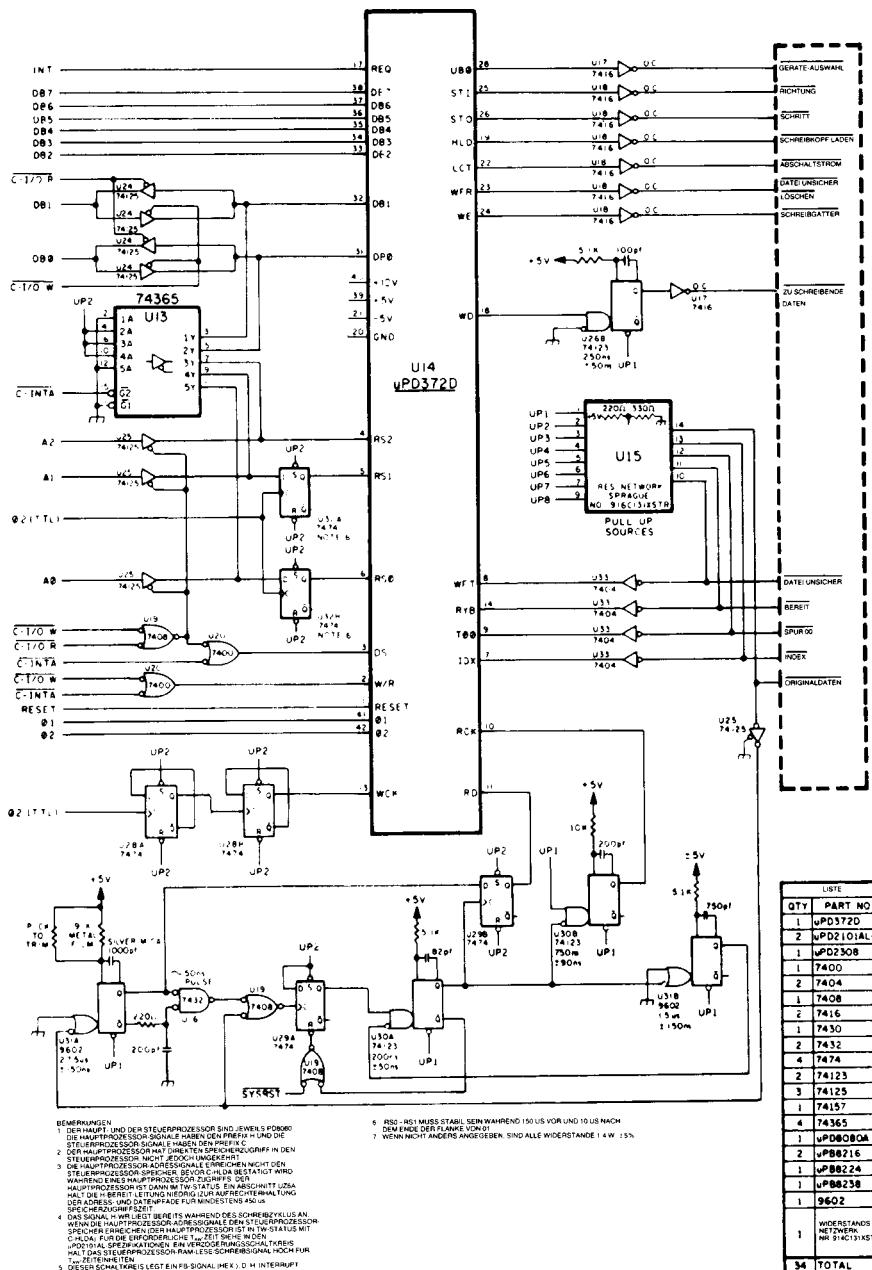


Bild 4-119: 8080-Diskettensteuerung (Fortsetzung)

Abschnitt V: Diskettensteuerbaustein µPD372 von NEC

Der FDC von NEC wird mit µPD372D bezeichnet. Er ist kompatibel sowohl mit IBM 3740 als auch mit der Minidiskettenstation von Shugart. Er bietet die üblichen Eigenschaften wie CRC-Erzeugung, programmierbare Schrittgeschwindigkeit, Spur-zu-Spur-Zugriffszeit, Sektorgröße, Übertragungsrate. Außerdem kann er bis zu 4 Diskettenstationen steuern, jedoch mit der Einschränkung, daß zu gleicher Zeit nur von einer Station Schreib/Leseoperationen ausgeführt werden können, während auf den anderen gleichzeitig Suchoperationen durchführbar sind.

Andere verwendbare Diskettenstationen sind:

CAL COMP 140, CDC BR 803, GSI 050 und 110, INNOVEX 210, ORBIS 74, PERSCI 75, PERTEC FD400, POTTER DD4740 und SYCOR 145.

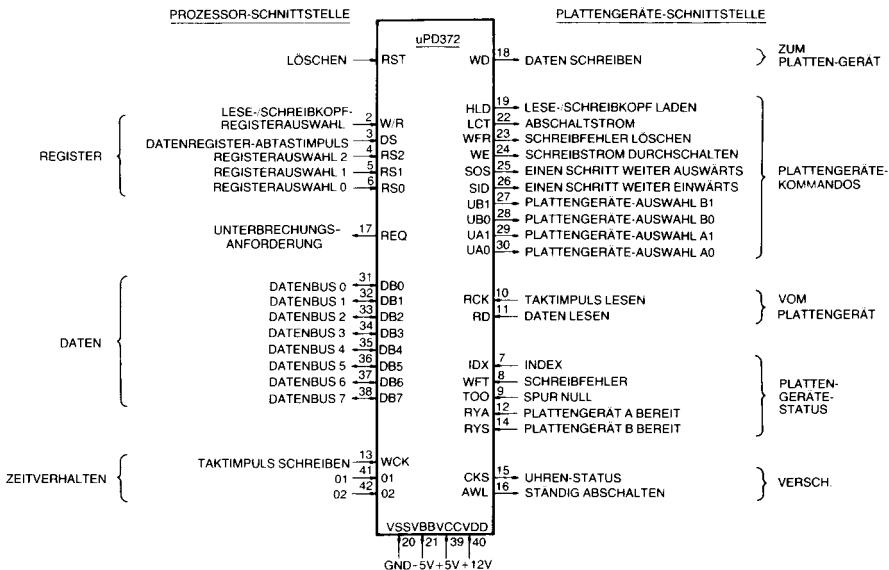


Bild 4-120: Diskettensteuerchip µPD372 von NEC

Abschnitt VI: FDC 6843 von Motorola

Dieser FDC ist für direkten Anschluß an einen 6800 entworfen. Er führt 10 Makrobefehle aus:

1. Suche Spur 0 (STZ, seek track zero).
2. Suche (SEK, seek).
3. Schreiben eines Sektors (SSW, single-sector-write).
4. SSW mit Datenlöschmarkierung (SWD, SSW/deleted address mark).
5. Lesen eines Sektors (SSR, single-sector-read).
6. CRC lesen (RCR, read CRC).
7. Schreiben mehrerer Sektoren (MSW, multiple-sector-write).
8. Lesen mehrerer Sektoren (MSR, multiple-sector-read).
9. Freies Format schreiben (FFW, free-format-write).
10. Freies Format lesen (FFR, free-format-read).

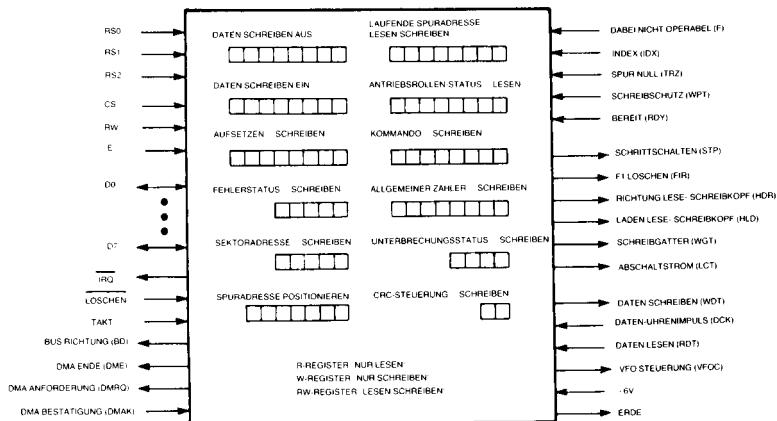


Bild 4-121: Registerformat

Der in 6800-Assemblersprache geschriebene Treiber für den 6843 findet sich in Bild 4-122. Das System benötigt einen DMA-Steuerbaustein. Die Routinen lesen und beschreiben die Diskette über den 6843 durch Benutzen der in Bild 4-121 angegebenen internen Register. Beachten Sie die dem Programm vorangestellten Angaben, wo diese Register stehen und wie sie im E/A-Raum adressiert werden. Um einen vollständigen Diskettenschreiber in Software zu erhalten, müssen noch Routinen zur Fehlerhandhabung und zum Filemanagement hinzugefügt werden.

Der Chip hat von der Konstruktion her zwei programmierbare Verzögerungen für die Suchzeit und für die Beruhigungszeit. Die Signale des Chips sind in Bild 4-121 wiedergegeben. Dieser FDC benötigt drei DMA-Kanäle. Er braucht im Schnitt drei Prozent der MPU-Zeit. Setzt man eine Übertragungsrate von 256 Kilobaud voraus, so wird maximal 12,5% der MPU-Zeit benötigt.

Lesen / Schreiben eines Sektors
einer floppy-disk mit dem
MC6843 floppy-disk controller

ORG \$0000

floppy-disc controller Register

(w/o) - Register nur schreibbar
(r/o) - Register nur lesbar
(r/w) - Register schreib-/lesbar

DORREG	EQU	\$DFF0	Datenausgabe zur floppy (w/o)
DIRREG	EQU	\$DFF0	Dateneingabe von der floppy (r/o)
CTAREG	EQU	\$DFF1	Aktuelle Spur (r/w)
CMRREG	EQU	\$DFF2	Kommando, Interrupt Maske, strb Maske, Kontrolle wrt clk, DMA enable (w/o)
ISRRREG	EQU	\$DFF2	IRQ Register (r/o); B3=I durch strb, B2=stat sen req, B1=stc, B0=Kommando Ende
SURREG	EQU	\$DFF3	Zeitregister (w/o); B0-3=st tm, B4-7=sek tm
STAREG	EQU	\$DFF3	Statusregister (r/o); 0-dtr, 1-del data detect 2-ready, 3-trz, 4-wpt, 5-trk not equal 6-index, 7-busy
SARREG	EQU	\$DFF4	Sektor Adressregister (w/o); DB0-4
STBREG	EQU	\$DFF4	Statusregister B (r/o); 0-dte, 1-crc, 2-dta mk no det, 3-no sec add, 4-seek error, 5-write error, 7-hard error
GCRREG	EQU	\$DFF5	Zaehlerregister (w/o); Spur fuer seek, Sektor- zahl fuer Lese-/Schreiboperationen ueber mehrere Sektoren
CCRREG	EQU	\$DFF6	crc Kontrolle (w/o); DB0=crc shift, DB1=crc enable, fuer formatfreies Lesen/ Schreiben
LTAREG	EQU	\$DFF7	Spurnummer (w/o); zum Vergleich mit dem id- Feld auf der floppy bei Spурсuche
FDSELI	EQU	\$DFF8	Laufwerkselektor

weitere equate Anweisungen

XBPRNT	EQU	\$F728	exbug Monitor Parameter-/Einsprungstellen
BEGADD	EQU	\$FF0B	x-bug Anfang des zu druckenden Bereiches
ENADD	EQU	\$FF0C	x-bug Ende des zu druckenden Bereiches
IRQVEC	EQU	\$FFFF3	x-bug irq vector

Zwischenspeicherplaetze zur Bearbeitung der
Inhalte der floppy-disc controller Register

DORIMG	RMB	1	Schreibdaten
DIRIMG	RMB	1	Lesedaten
CMRIMG	RMB	1	Kommando
ISRIMG	RMB	1	Interrupt
SURIMG	RMB	1	Status
SARIMG	RMB	1	Sektor Adresse
STBIMG	RMB	1	Status B
GCRIMG	RMB	1	Zaehlerregister
CCRIMG	RMB	1	crc Kontrolle
SELIMG	RMB	1	Laufwerkselektor

Pufferbereich fuer Status flags

RSTKPR	RMB	2	Zeiger auf Datenpufferbereich
STKPTR	RMB	2	Stapelzeiger fuer push/pull - Operationen
INXSTR	RMB	2	Indexregister
SSRFLG	RMB	1	flag falls status sense

Bild 4-122: Assemblerprogramm für einen 6843-Treiber

TOTSEC	RMB	1	Gesamtsektorzahl fuer Lese-/Schreiboperation
STRPRT	RMB	2	Anfangsadresse des zu druckenden Puffers
ENDPRT	RMB	2	Endadresse des zu druckenden Puffers
TRKNUM	RMB	1	Spurnummer fuer LTAR und GCR Register
SECNUM	RMB	1	Sektornummer fuer SAR Register
ORG \$0000			
Pufferbereich fuer Lesedaten			
REDBUF	RMB	80	128 (dezimal) bytes Speicherplatz, ausreichend fuer einen Sektor
ORG \$100			
Initialisieren von Programm und floppy-disc			
FLZERO	SEI		Setzen der Interrupt Maske
	CLR	X	
	DEX		
	BNE	FLZERO	Weiter, falls X Register nicht 0
CLRMEM	LDX	#\$00FF	Lesedatenpuffer loeschen
	STX	RSTKPR	X Register als Zeiger benutzen
MEZERO	CLR	X	Speicherzelle loeschen
	DEX		
NXTVEC	CPX	#\$0080	Bei Adresse 80 angekommen ?
	BNE	MEZERO	Falls NE, nein, weiter !
	LDX	#\$0080	Anfang des Druckbereiches fuer
	STX	STRPRT	exbug Druckroutine belegen
	LDX	#\$00FF	Ende des Druckbereiches fuer
	STX	ENDPRT	exbug Druckroutine belegen
	LDA A	#\$80	Daten fuer DORREG laden
	STA A	DORIMG	und im Puffer ablegen
	LDA A	#\$03	Laufwerk 0 selektieren
	STA A	FDSELI	
	STA A	SELIMG	
	LDA A	#\$30	Spur 30 als Startspur waehlen
	STA A	TRKNUM	und abspeichern
	LDA A	#\$64	seek und set Zeiten setzen
	STA A	SURREG	seek=6ms=im6
	STA A	SURIMG	set=16ms=4x4
	LDA A	#\$5	
	STA A	TOTSEC	Gesamtsektorzahl fuer Lese-/Schreib-
			Operation ueber mehrere Sektoren
	STA A	SECNUM	Adresse des ersten zu lesenden Sektors
	LDS	#\$00FF	Stapelzeiger auf grossen Speicherbereich setzen
	LDA A	STAREG	
	BIT A	#\$04	Laufwerk bereit ?
	BNE	STZAGN	Falls ja, weiter bei STZ
	SWI		Nein, Ruecksprung !
ORG \$0400			
Unterprogramm zur Beseitigung der durch den Datentransfer einer vorangegangenen Operation in den floppy-disc controller Registern verursachten Fehlerkonditionen			
CLRERR	INC	DIRREG	dir im Statusregister ruecksetzen
	TST	STBREG	dte im Statusregister B ruecksetzen
	TST	ISRREG	isr loeschen
	TST	STBREG	Statusregister B gleich 0 ?
	BEQ	DONE	Ja, fertig !
	SWI		Nein, Ruecksprung !
DONE	RTS		
	END		

Bild 4-122a: 6843-Treiber, Schluß

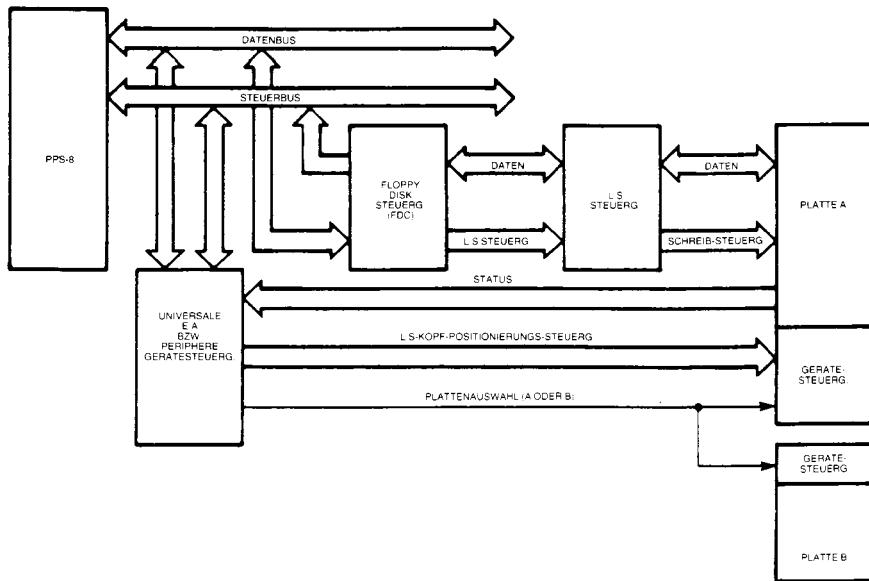
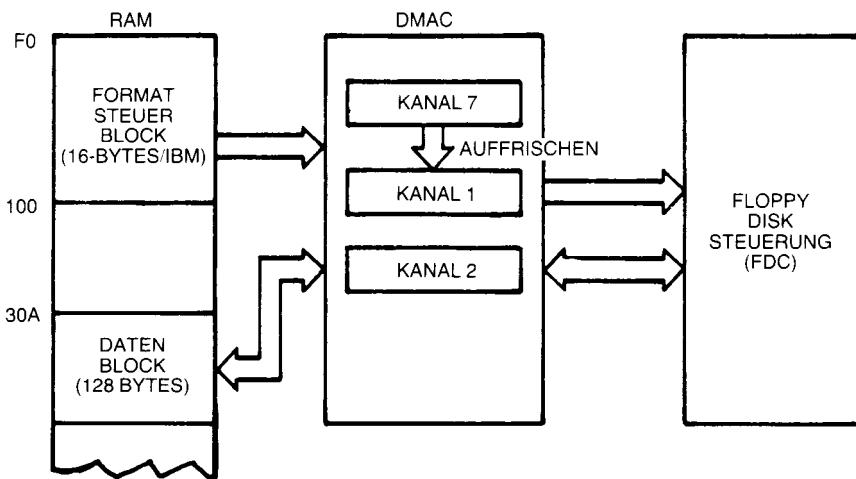


Bild 4-123: Diskettensteuerung für PPS-8



FDC BENÖTIGT 2 WEGE: FORMAT KONTROLLE UND DATEN

Bild 4-124: Diskettensteuerung für PPS-8: DMAC-Blockdiagramm

0 1 S S 0 0 0 0	KEINE OPERATION
0 1 S S 0 0 0 1	START
0 1 S S 0 0 1 0	LADEN
0 1 S S 0 0 1 1	LOESCHEN
0 1 S S 1 0 1 0	LESEN DATEN
0 1 S S 1 1 0 0	LESEN STATUS
0 1 S S 1 1 0 1	LESEN STATUS
0 1 S S 0 1 0 0	KEINE OPERATION
0 1 S S 1 1 1 0	KEINE OPERATION
0 1 S S 1 0 0 -	UNDEFINIERTES LESEN
0 0 0 0 1 0 0 0	LESEN UNTERBRECHUNGSSTATUS

Bild 4-125: Befehle

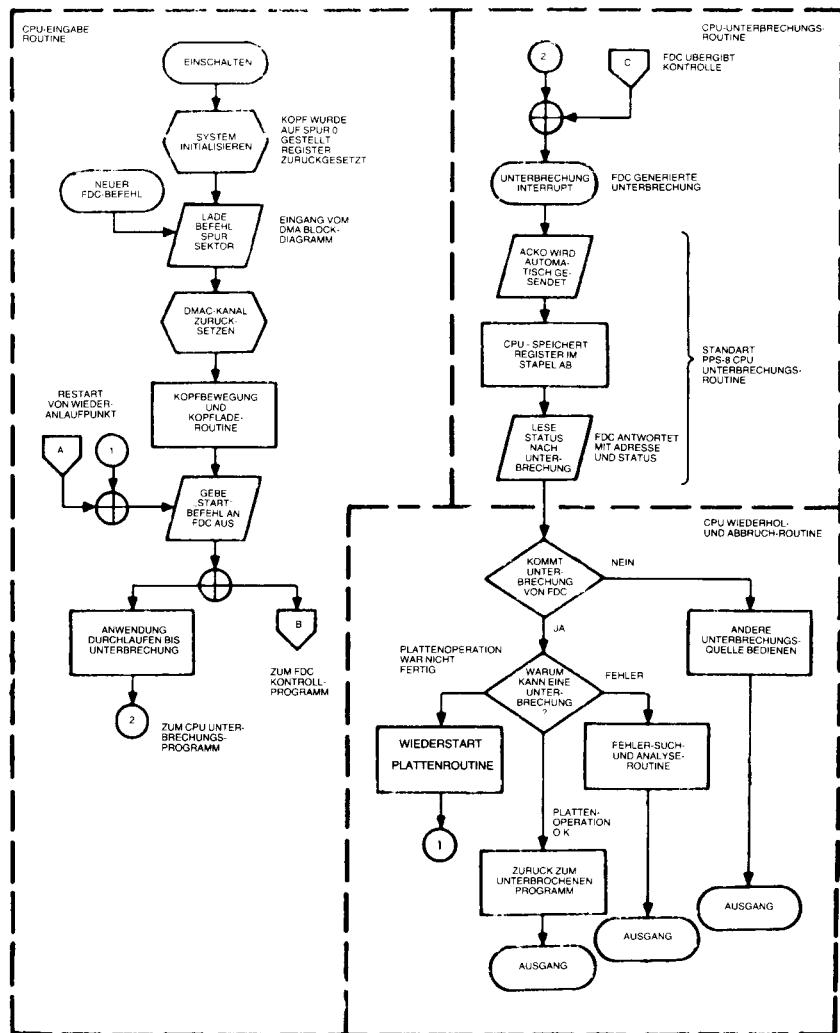


Bild 4-126: Flußdiagramm zur Diskettensteuerung



**Bild 4-127: Ausschnitt aus einer doppelseitigen Diskettenstation:
Kopfträger (Shugart)**

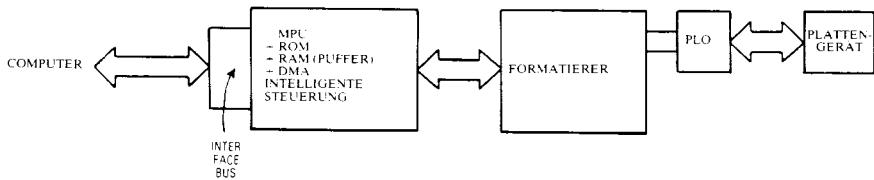


Bild 4-128: Ein intelligenter Diskettensteuerbaustein

Abschnitt VII: Diskettensteuerung von Rockwell

Der prinzipielle Anschluß dieses FDC an ein Rockwell-System findet sich in Bild 4-123. Er benutzt drei DMA-Kanäle (vgl. Bild 4-124), wobei Kanal 7 Kanal 1 auffrischt. Die E/A-Befehle für den FDC stehen in Bild 4-125. Typische Diskettenroutinen für den PPS-8 von Rockwell werden in Bild 4-126 gezeigt.

Intelligente FDC

Ein „intelligenter FDC“ soll die Diskettenstation für den Benutzer durchsichtig machen, d.h. ihm die Mühe der Diskettensteuerung vollständig abnehmen. Die Eigenschaften einer „intelligenten“ Diskettensteuerung können umfassen:

- Aufruf der Dateien (Files) unter symbolischen Namen (benötigt ein Diskettenoperationssystem).
- Automatische Belegung von Freiplätzen auf der Diskette (benötigt ein System zur Dateiverwaltung).
- Verwaltung der Dateivorspärne mit Angabe des Erstellungsdatums und des Datums der letzten Änderung.
- Verwaltung der Indexspur.
- Dateiausgabe.
- Ein/Ausgabepufferung.
- Verschiedene Interfaces (RS232, S-100, 8-Bit-parallel) als Option.
- Initialisieren der Diskettenformatierung (Lücken, Markierungen, ID-Felder, Datenfelder).
- Sektoraufteilung.
- Verwaltung der Dateiübersicht (file directory).
- Zusammenfassen der unbeschriebenen Sektoren („garbage collection“).
- Verschiedene Zugriffsmethoden: sequentiell, unmittelbar, direkt, kontinuierlich (sequential, random, direct, stream).
- Erneuern/Löschen von Namen.
- Kopieren von Dateien.
- Fehlererkennung und automatische Lesewiederholung bei Softfehlern.
- Diagnostik.

- Kodebestimmung:
 - Schreibe ASCII, hexadezimal, gelöschte Daten.
 - Lese ASCII, hexadezimal.
- Puffer anzeigen.
- Eingabe in den Puffer.

In der Praxis führt ein intelligenter FDC dies über Software aus und enthält eine MPU auf der Karte, z.B. einen 8080 oder einen 6800.

Üblicherweise ist ein in zwei Richtungen zugreifbarer Speicher als Datenpuffer verfügbar, wodurch Überschneidungen mit dem Speicher des Systems verringert werden. Eine typische Puffergröße beträgt 256 Bytes pro Station. In einer typischen Konfiguration mit bis zu 4 Diskettenstationen sind es 1 K Pufferbytes.

Die Effektivität röhrt aus in ROM gespeicherter Software: dem System zur Fileverwaltung (FMS, file management system) und dem Diskettenoperationssystem (DOS, disk operation system). Sie umfaßt typisch 4 KBytes. Eine vollständige „intelligente“ Steuerung benötigt nur einen *Minimat*treiber für die CPU des Systems zur E/A-Operation (typisch weniger als 256 Bytes).

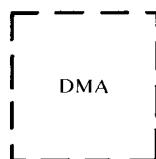
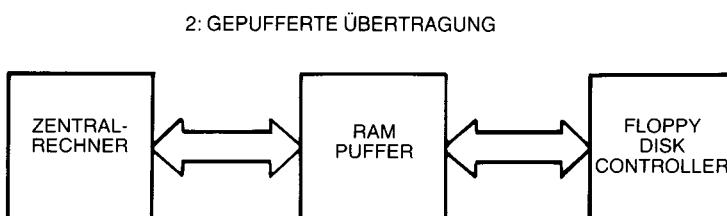
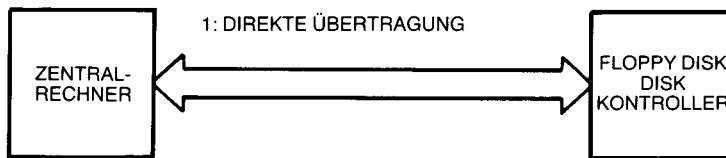


Bild 4-129: Datenverkehr mit einer intelligenten Diskettensteuerung

Die Indexspur auf der Diskette (*Spur 00*) wird zur Speicherung von (typisch 100) Indexadressen der Dateien benutzt. Sie wird im Wesentlichen als Inhaltsverzeichnis verwendet. Dessen erster Abschnitt ist eine „Band“-Kennzeichnung, die die Nummer der Diskette enthält. Der Rest enthält ein Verzeichnis der File-indizes. Üblicherweise enthält die in einem *Indexverzeichnis* (index reference) stehende Information:

- Name und Versionsnummer der Dateien,
- Nummer der Diskettenstation,
- Typ der Datei,
- Startadresse und Länge,
- Lage der Dateiendmarkierung EOF (end of file),
- Erzeugungsdatum (Dateialter),
- Datum der letzten Änderung.

Speicherverwaltung

Für Dateien werden üblicherweise aufeinanderfolgende Sektoren verwendet, damit die Daten mit voller Geschwindigkeit gelesen oder geschrieben werden können. Wenn jedoch eine Datei gelöscht wird, so geschieht das durch für ungültig erklären der zugehörigen Daten, was auf der Diskette Speicherlücken bewirkt. Derartige ungenutzte Speicherlücken verschwenden durch ihr Unterbrechen den Speicherraum der Diskette. Damit wird es in bestimmten Abständen oder, falls eine Speicheranforderung nicht erfüllt werden kann, notwendig, die Lücken auf der Diskette zu schließen. Dieser Prozeß wird als Kompaktifizierung (im Englischen auch als „garbage collection“, Abfallbeseitigung) bezeichnet.

Das Dateiverwaltungssystem

Ein Dateiverwaltungssystem FMS (File management system) hat die Aufgabe, die anstehende Speicherverwaltung unsichtbar für den Benutzer durchzuführen. Ein typisches FMS enthält die folgenden Funktionen oder Befehle:

- Weise dem gegebenen Namen eine n Sektoren lange Datei zu.
- Lösche die Datei.
- Eröffne/schließe eine Datei.
- Kopiere die Datei.
- Schreibe/Lese (in verschiedenen Formaten).
- Ändere den Dateinamen (Filenamen) in ...
- Schreibe/Ändere die Dateibeschreibung.
- Diagnostischer Test.

Interface für eine intelligente Steuerung

Eine intelligente Steuerung benötigt ein Minimalinterface zu dem Computersystem und gar keines zur Diskettenstation. Das Hardwaresystem wird üblicherweise

als RS232, S-100 oder in 8-Bit-paralleler (über einen Speicher zur Unabhängigkeit von dem verwendeten Prozessortyp) Form angelegt. (Eine Beschreibung für RS232 und S-100 findet sich in Kapitel 6).

Zugriff auf eine Datei (File)

1. **Sequentiell (Kontinuierlich), (sequential, stream)** das vollständige File ist kontinuierlich gespeichert. Das setzt die Verwendung aufeinanderfolgender Sektoren voraus. Die Methode ist einfach und, falls alle Daten gespeichert werden sollen, auch effektiv.
2. **Variable Länge (Punktuell), (variable length, punctuated)**. Das File wird als eine Folge von Blöcken verschiedener Länge behandelt, um Teile einer Datei verändern zu können.
3. **Unmittelbar (Relativ), (random, relative)**. Jedes beliebige Byte (auch mehrere Bytes) kann gelesen/geschrieben werden, selbst wenn die Sektorgrenzen überschritten werden.
4. **Direkt, (direct)** Auf jeden angegebenen Sektor, kann jede Spur direkt, unter Umgehung des Fileverwaltungssystems, zugegriffen werden.

Literatur zur Diskettenformatierung

IBM Diskette for Standard Data Interchange, CA 21-9182-0, File No. GENL 03180.

Der Musiksynthesizer

Eine der wichtigsten Überlegungen bei diesem Interface ist der Entwurf der Hardware des Musiksynthesizers. Eine kurze Beschreibung des Synthesizers folgt: Dieser Musiksynthesizer besteht aus zwei Kanälen, einem rechten und einem linken. Der Tonumfang der beiden Kanäle ist verschieden, etwa so wie der für die rechte und linke Hand auf einem Klavier. Alle auf einem Klavier verfügbaren Töne, außer den 7 tiefsten Tasten, können mit diesem Synthesizer gespielt werden. Die Hardware wird in den folgenden Unterabschnitten in dieser Reihenfolge eingehend besprochen werden: Der DCO, der Harmoniegenerator, der Artikulator und der Tempogenerator. Außer dem Unterschied im Tonumfang sind die beiden Kanäle gleich. Es soll daher hier nur ein Kanal besprochen werden.

Der DCO

Das Herz eines jeden Musiksynthesizers ist der Oszillator, der die Frequenz oder die Tonhöhe der gehörten Note bestimmt.

Bei diesem Musiksynthesizer hier wird die Steuerung von einem Mikrocomputer vorgenommen, dessen Ein- und Ausgänge von Natur aus völlig digital sind. Zur Erzeugung der benötigten Frequenzen wird daher eine digitale Methode verwen-

det. Der Mikrocomputer könnte diese Frequenzen selbst mit Hilfe eines Zeitgeberprogramms erzeugen; das würde jedoch die Zahl an anderen Operationen, die der Computer sonst noch ausführen könnte, wesentlich beschränken und seine Leistungsfähigkeit als rechnende und steuernde Maschine nicht ausschöpfen. Als Konsequenz daraus wurde ein externer *Datengesteuerter Oszillator* oder DCO (data controlled oscillator) entwickelt. Wie der Name sagt, wird die Ausgabefrequenz durch die ihm übergebenen digitalen Daten gesteuert.

Der DCO ist im Prinzip eine Kaskade von drei rücksetzbaren 4-Bit-Binäraufwärtszählern. Er arbeitet wie folgt: Der DCO erhält von dem Mikroprozessor eine 12-Bit-Zahl. Auf diese Zahl wird der Binärzähler gesetzt, der dann mit der am OSC-Eingang angelieferten Frequenz von da aus aufwärts zählt. Wenn der Zähler seinen höchstmöglichen Stand erreicht hat, wird ein Übertragungsimpuls (carry) erzeugt. Dieser Impuls wird als Ausgabe verwendet und dient außerdem zum neuen Setzen des Zählers auf die 12-Bit-Zahl.

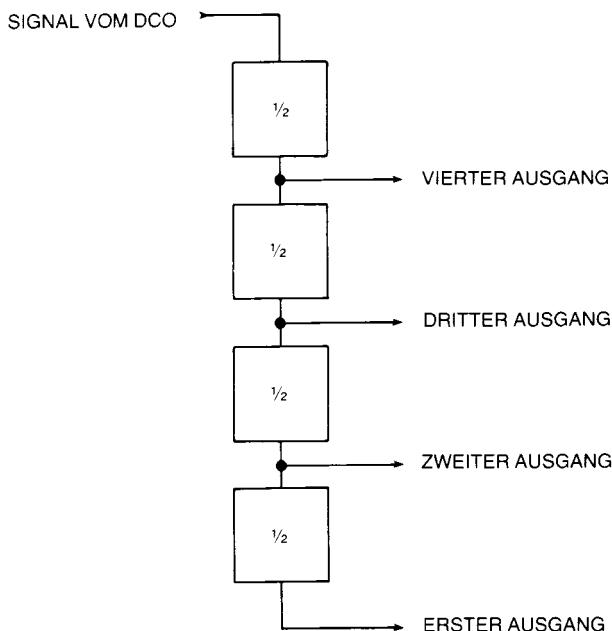


Bild 4-130: Teilerkette

Je größer daher diese Zahl ist, um so schneller erreicht der Zähler seinen Höchststand und um so häufiger wird ein Ausgabeimpuls abgegeben; also ist die Ausgabefrequenz abhängig von der eingegebenen 12-Bit-Zahl. Ist das Zweierkomplement dieser 12-Bit-Zahl mit N bezeichnet, so ergibt sich die Ausgabefrequenz zu

Beachten Sie, daß N nur ganzzahlige Werte annehmen kann. Das schränkt die Genauigkeit, mit der eine vorgegebene Frequenz erzeugt wird, ein. Es wurde daher untersucht, ob bei 12 Bit die Genauigkeit für Musikerzeugung ausreichend sei. Für einen Oszillator mit 5 MHz ergab sich über einen Umfang von 4 Oktaven ein möglicher Fehler von 2,25 Cent, wobei ein Cent 1/100 des logarithmischen Abstands zwischen je zwei aufeinanderfolgenden Noten (Halbschritt) ist. Das ist durchaus annehmbar. Als Ergebnis wird der vorgestellte 12-Bit-DCO zur Erzeugung der Grundfrequenzen für diesen Synthesizer eingesetzt.

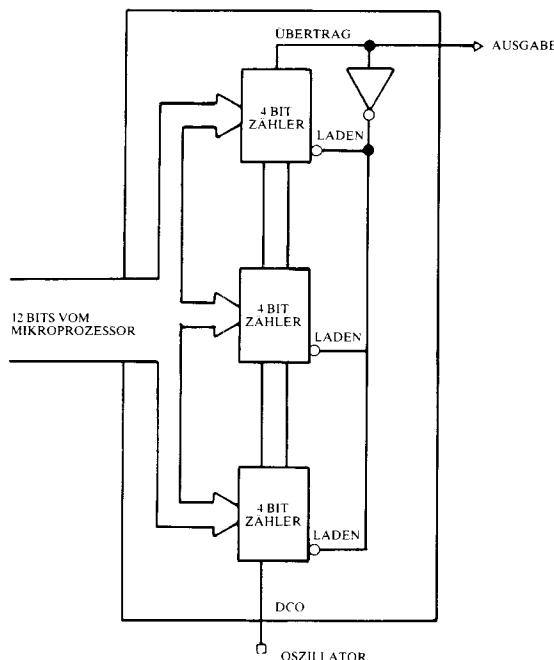


Bild 4-131: Der DCO

Der Harmoniegenerator

Würde der Ausgang des DCO unmittelbar an einen Lautsprecher angeschlossen, so ergäbe sich eine sehr unschöne Tonqualität. Dies liegt an der unzureichenden harmonischen Struktur. Eine Harmonische eines Tons ist ein ganzzahliges Vielfaches der Grundfrequenz. Die harmonische Struktur, d.h. Anteil und Stärke der Harmonischen gibt einem Musikinstrument seinen charakteristischen Klang. Um den harmonischen Inhalt variieren zu können, wird eine Anzahl von Rechteckwellen

benutzt, deren Periodendauer, ausgehend von der Grundfrequenz, von Welle zu Welle halbiert wird.

Diese Funktionen werden durch eine Teilerkette aus D-Flipflops erreicht, die den Ausgang des DCO nacheinander durch 2 teilen.

Mit Hilfe der vier ersten Glieder dieser Basis kann jede Schwingungsform approximiert d.h. annähernd genau erzeugt werden, obwohl ein beträchtlicher Fehler in Kauf genommen werden muß. Die Untersuchung der Schwingungsformen eines Cembalo und eines Klaviers ergab als einfachste Annäherung an deren Klangbild eine Sägezahn- bzw. eine verzerrte Rechteckschwingung.

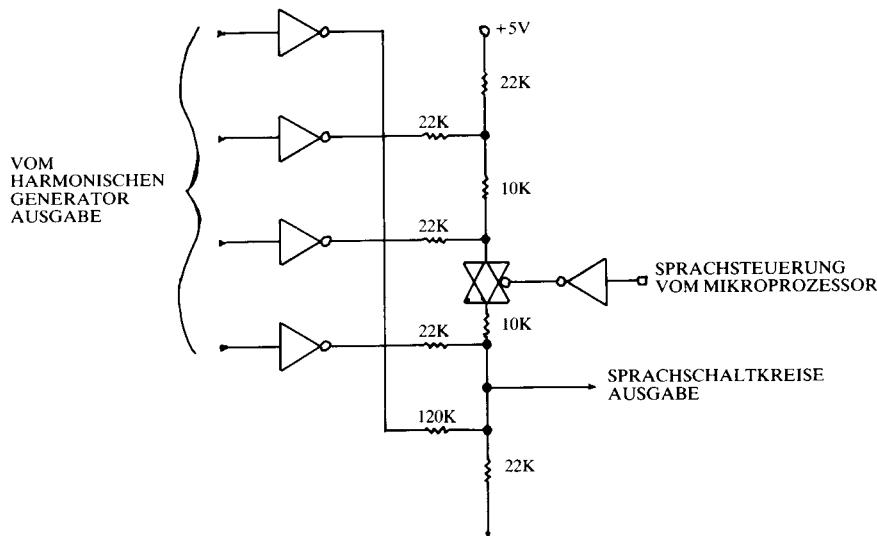


Bild 4-132: Stimmungserzeugung

Die vom Harmoniegenerator abgegebenen Signale können nicht unmittelbar zur Erzeugung dieser Schwingungsformen verwendet werden, da ihre Pegel ständig zwischen 2,2 V und 3,8 V schwanken. Daher wurden diese Ausgänge mit CMOS-Bausteinen gepuffert, denn die Ausgangspegel der CMOS-Familie unterscheiden sich von dem der Versorgungsspannung nur um einige Millivolt. Das in Bild 4-132 in der Widerstandsleiter auftauchende ungewöhnliche Schaltsymbol bezeichnet ein besonderes Mitglied der CMOS-Familie, genannt „zweiseitiger Analogschalter“ (bilateral analogue switch). Ist sein Steuereingang an eine hohe Spannung gelegt, so stellt der Analogschalter einen Widerstand von 200 Ohm für die an ihn angeschlossenen Leitungen dar. Ist der Steuereingang auf niedrigem Pegel, so besitzt der Schalter einen Widerstand von 20 Megohm. Wir benutzen diesen Analogschalter zur Auswahl einer der beiden Stimmen.

Artikulator

Ein anderer Faktor, der die Klangfarbe eines gegebenen Musikinstruments bestimmt, ist die Abklingform des Tons. Wenn man z.B. eine Taste auf dem Cembalo drückt, so wird eine Saite angerissen, und der Ton klingt rasch aus. Beim Klavier dagegen klingt der Ton nur langsam ab, solange die Taste niedergehalten wird. Läßt man die Taste jedoch los, erstirbt der Ton sofort. Die Entsprechung dieser Funktionen wird in diesem Synthesizer hier durch den Artikulator gewährleistet.

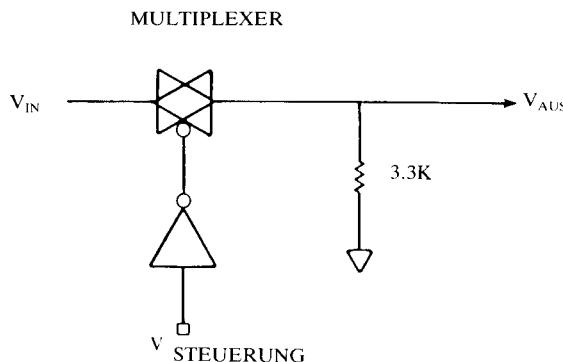


Bild 4-133: Prinzip der Multiplizierschaltung im Artikulator

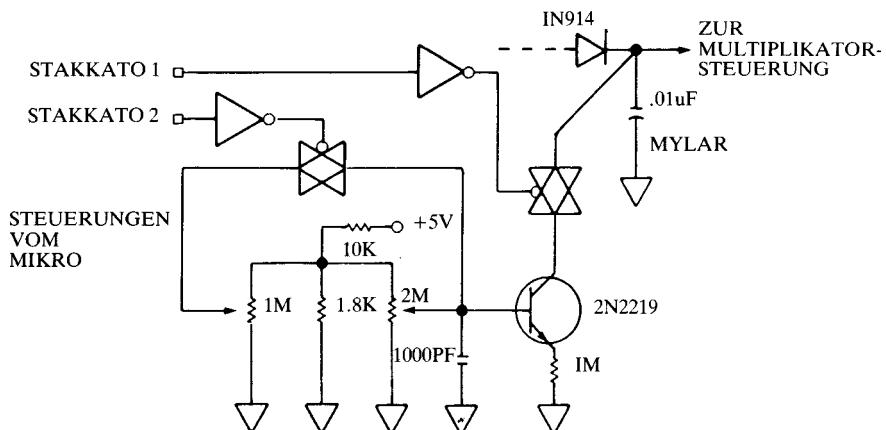


Bild 4-134: Vollständiger Artikulator

Der Artikulator ist seiner Grundkonstruktion nach ein analoger Multiplizierer. Über einen seiner Eingänge läuft die Ausgabe vom Harmoniegenerator, der andere wird mit der Einhüllenden des Schwingungszuges, d.h. mit der Anstiegs/Abfallfunktion der Lautstärke des Tons beaufschlagt. Die Multiplikation erfolgt hier, indem ein CMOS-Analogschalter der oben beschriebenen Art nicht digital sondern analog angesteuert wird. Unterschiedliche Einhüllende können durch andere Entladungswege für den Steuerkondensator gewonnen werden. Die Auswahl dieser Wege erfolgt durch den Mikroprozessor. Die Entladungsdauer wird durch Potentiometereinstellung bestimmt und kann von dem Benutzer nach seinem Geschmack eingestellt werden.

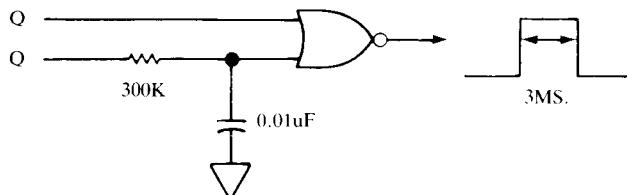


Bild 4-135: Tempooszillator

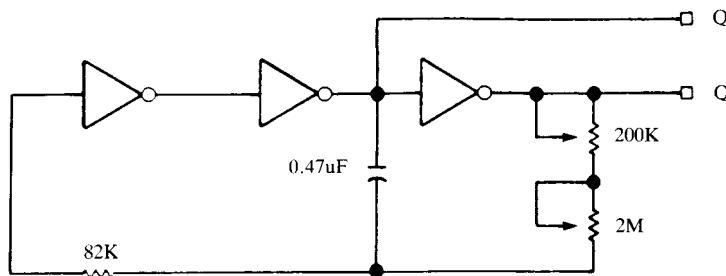


Bild 4-136: Monovibrator zum Tempogenerator

Tempogenerator

Der Tempogenerator basiert auf einem CMOS-Oszillatator mit einer einstellbaren Frequenz von 0,25 Hz bis 15 Hz. Die Geschwindigkeit dieses Oszillators bestimmt die Geschwindigkeit, mit der in der Komposition von einer Note zur nächsten übergegangen wird. Der Oszillatator ist an einen Monovibrator angeschlossen, der mit jeder negativen Taktflanke einen Impuls von 3 ms Dauer abgibt. Dieser Impuls wird gepuffert und auf eine Testleitung zum Mikroprozessor gegeben. Er signalisiert dem

Mikroprozessor, daß die nächste Note gespielt werden soll. Bevor der Impuls an den Artikulator weitergegeben wird, erhält er eine Verzögerung von 1,5 ms. Damit erhält der Mikroprozessor genügend Zeit, dem Musiksynthesizer neue Daten zu übergeben. Für jede Note braucht der Synthesizer also Informationen über Tonhöhe, Stimmlage und Einhüllende des Tons vom Prozessor.

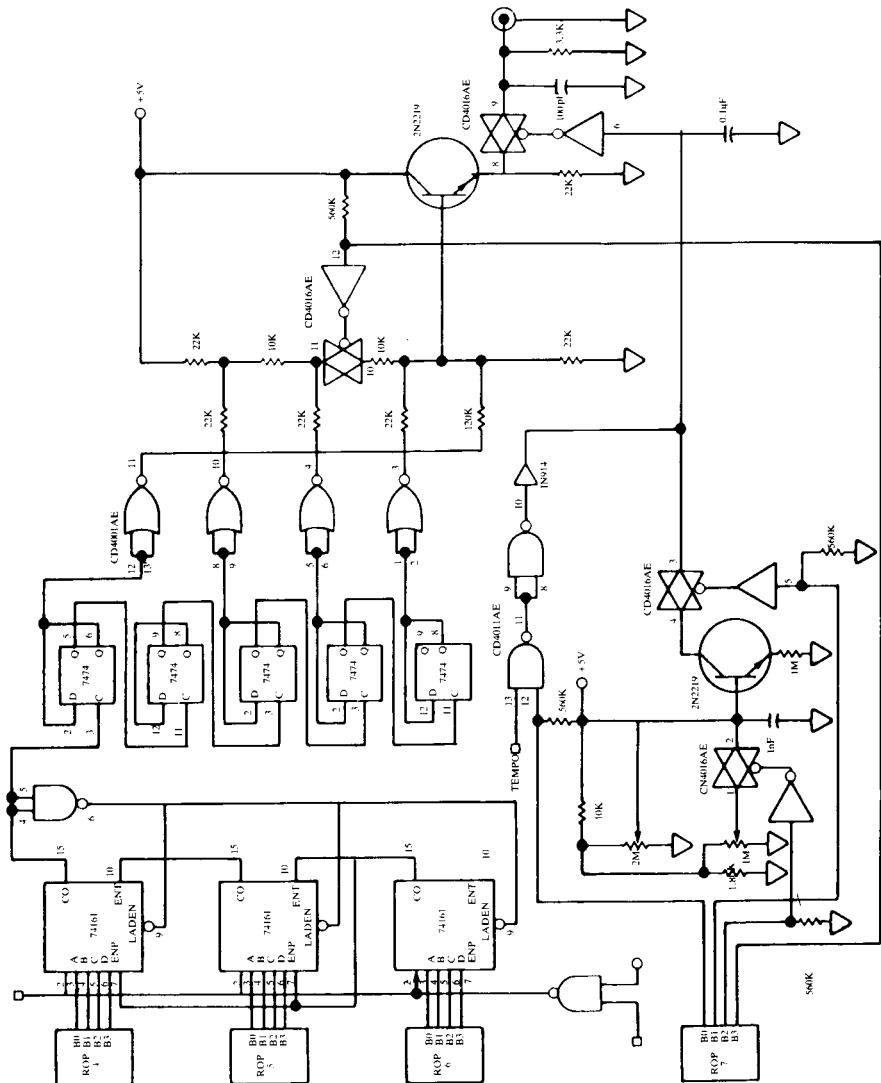


Bild 4-137: Schaltung des linken Kanals

Die Software

In diesem Musiksynthesizer spielt der Mikroprozessor die Rollen eines allgemeinen Steuerbausteins, einer Ablaufsteuerung für das Makroprogramm und eines Datenprozessors. Kurz gesagt geschieht folgendes:

Aus einer Tabelle, in der die zu spielende Musik kodiert ist, wird, nach Maßgabe eines Zeigers, ein Wort übernommen. Dieses Wort kann die Kodierung für eine Pause, für einen der 12 möglichen Notenwerte, zur Oktavenänderung oder zur Änderung von Stimmung und Artikulation sein. Befiehlt der Kode die Änderung

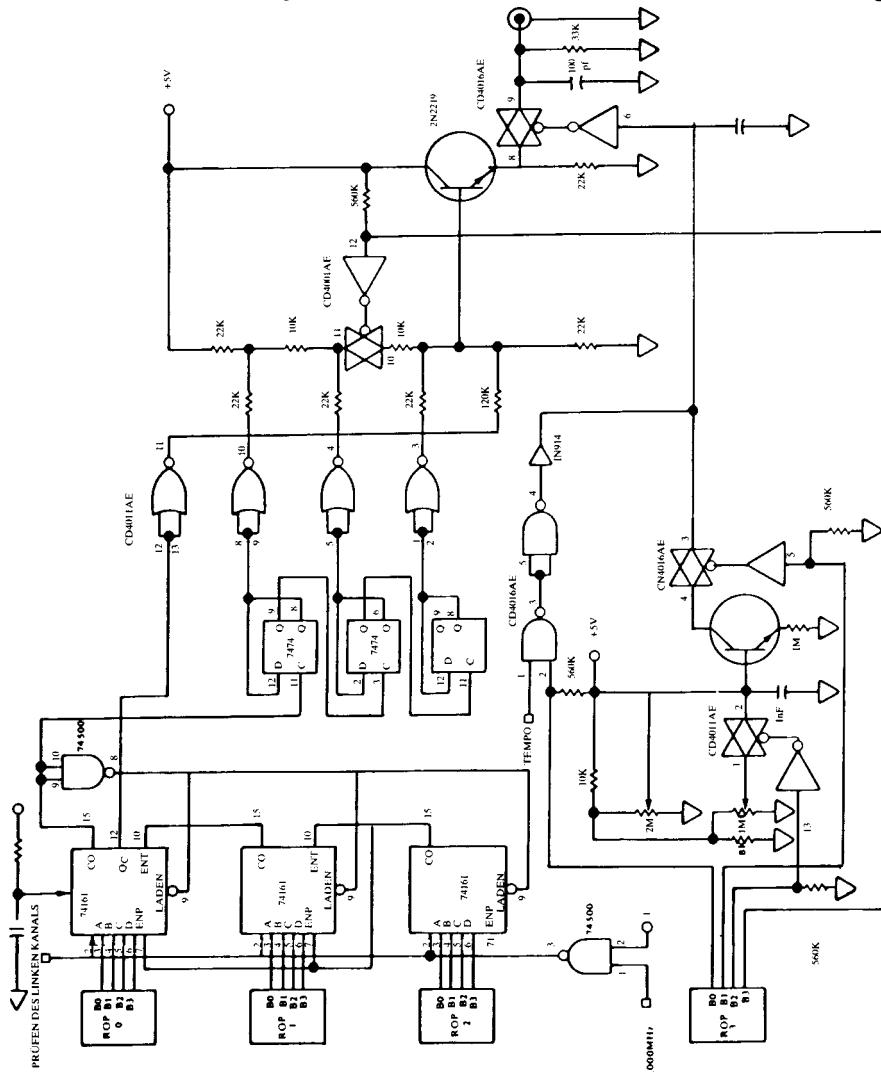


Bild 4-138: Schaltung des rechten Kanals

von Oktave, Stimmung oder Artikulation, so wird das nächste Wort aus der Tabelle geholt und in die Speicherzelle zur Oktavensteuerung oder die zur Stimmungs- und Artikulationssteuerung gebracht. Stellt der Kode eine Note dar, so wird diese dekodiert und in den vorher bestimmten Oktavenbereich gebracht. Mit der Übernahme einer Note oder einer Pause ist die zum Spielen der nächsten Note für einen Kanal benötigte Information vollständig. Der Vorgang wiederholt sich für den anderen Kanal. Danach wartet der Mikroprozessor auf ein Signal aus der Hardware des Musiksynthesizers (den Impuls vom Tempogenerator), der diese dekodierte Information anfordert. Dieser Vorgang wiederholt sich über das ganze zu spielende Stück.

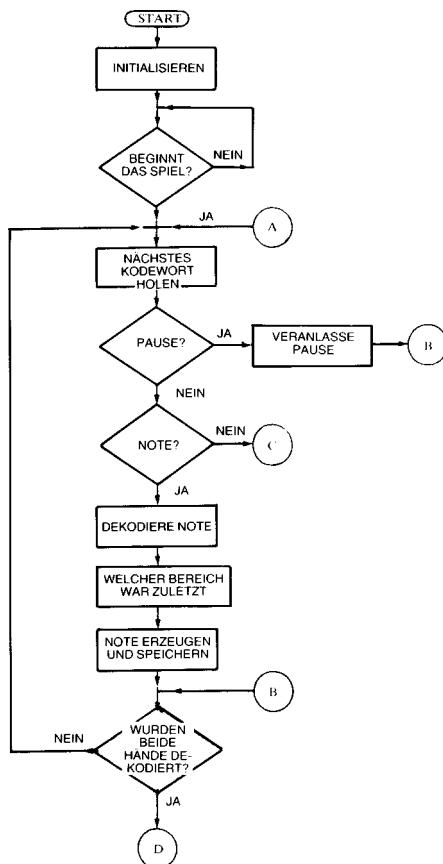


Bild 4-139: Flußdiagramm der Hauptschleife

Die oben beschriebenen Funktionen werden von dem Mikroprozessor durch Abarbeiten eines Steuerprogramms zusammen mit einer Reihe von Unterprogrammen (Subroutinen) erledigt. Es folgt eine kurze Darstellung des Hauptprogramms, der Übernahmesubroutine, der Pausensubroutine, der Subroutinen zur Notendekodierung und zur Oktavbestimmung, der Synchronisationssubroutine und der Subroutinen zum Senden und zum Auffrischen.

Das Hauptprogramm (Bild 4-139) dekodiert die Worte und steuert gemäß dem Dekodierungsergebnis die Subroutinen. Es legt weiter fest, welcher Kanal gerade dekodiert werden soll und bestimmt damit im Zusammenhang die Speicherzellen, in denen die Information abzulegen ist. Wegen des ausgeprägten Einsatzes von Unterprogrammen, kann das Verhalten des Hauptprogramms am besten durch eine Betrachtung der Strukturen der verschiedenen Subroutinen verstanden werden.

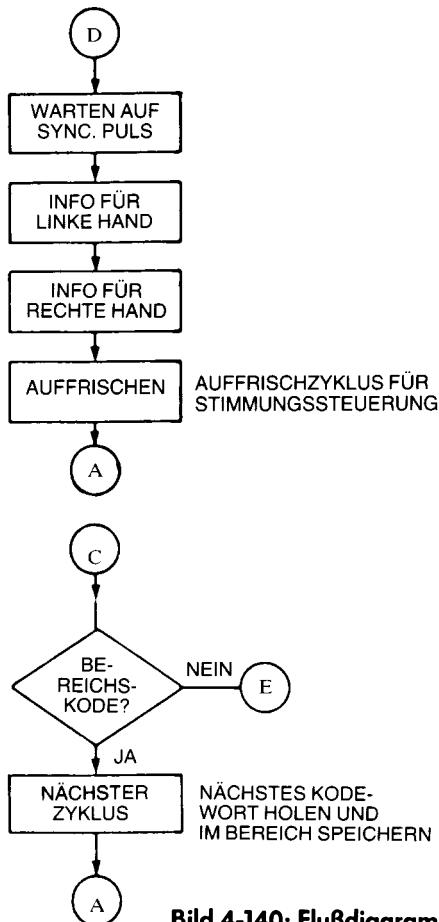


Bild 4-140: Flußdiagramm Senden und Datenübernahme

Wenn der übernommene Kode eine Pause festlegt, so setzt das Hauptprogramm in die Steuerzellen des DCO die Zahl 4095_{10} . Der DCO würde dies als Anforderung einer unendlichen Frequenz interpretieren. Wegen der besonders gearteten Empfindlichkeit des DCO bewirkt diese Zahl jedoch, daß er angehalten wird. Das Hauptprogramm ruft dann die Pausenroutine auf, die das Bit zur Steuerung des Sendegatters in der Speicherzelle zur Stimmungssteuerung löscht.

Bevor wir die Notendekodierung und Oktavenbestimmung besprechen, rufen wir uns noch einmal den DCO in die Erinnerung zurück. Erinnern Sie sich, daß die DCO-Frequenz durch die Formel

$$f_{\text{aus}} = 5,000 \text{ MHz/N}$$

bestimmt wird. Aus diesem Grund muß zur Erzeugung irgendeiner Note nichts weiter vorbereitet werden, als eine Tabelle von Zahlen N zu speichern, die den Frequenzen aller zu erzeugenden Noten entsprechen. Obwohl diese Methode recht einfach

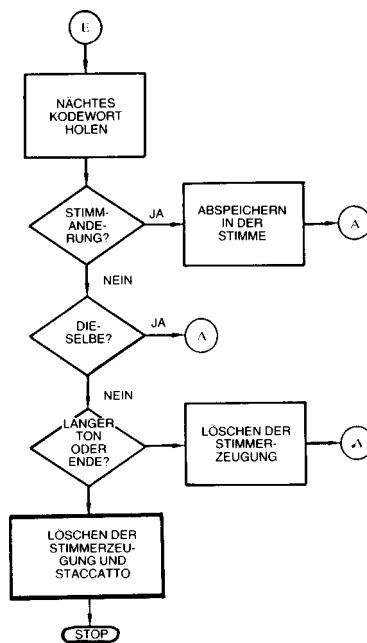


Bild 4-141: Ausschnitt: Datenübernahme, Spracherzeugung und Senden

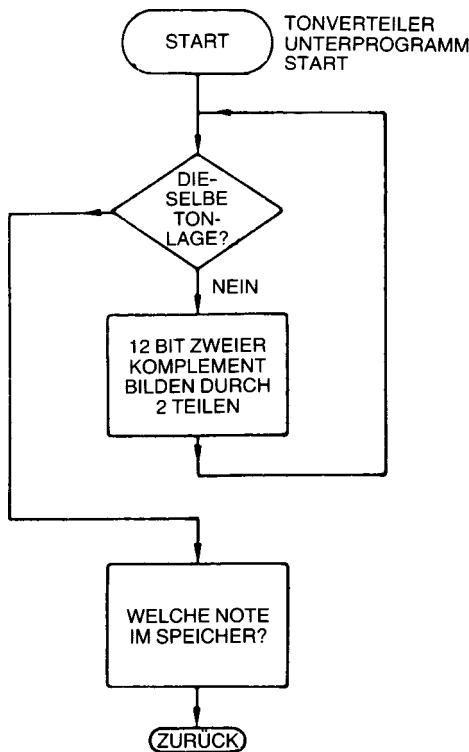


Bild 4-142: Flußdiagramm zur Oktavbestimmung

ist, ist sie kaum auszuführen, da die Zahl der zu speichernden Noten ziemlich groß ist. Wir können das Problem durch Ausnutzen eines besonderen musikalischen Gesetzes umgehen, das besagt, daß die Noten sich in Oktaven wiederholen. Das bedeutet, daß die zum großen C gehörende Frequenz (261,61 Hz) gerade das doppelte der zum Kontra-C gehörenden (130,81 Hz) ist. Ist daher die Frequenz und damit die Zahl N für die Noten einer Oktave bekannt, so lassen sich die Noten aller anderen Oktaven durch Multiplizieren oder Dividieren von N mit 2 erreichen, was für eine binär arbeitende Maschine eine triviale Aufgabe ist. Genau das geschieht nun in den Subroutinen zur Notendekodierung und Oktavenbestimmung. Wenn das Hauptprogramm einen Kode übernimmt, der eine Note angibt, so werden diese Subroutinen aufgerufen und die berechnete Zahl N in die Speicherzellen des DCO übertragen.

Wenn beide Kanäle gesetzt sind, so ruft das Hauptprogramm die Synchronisations-Subroutine auf, die einen Impuls vom Tempogenerator erwartet. Dieser Impuls

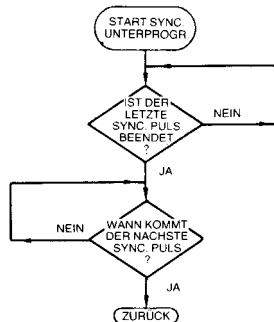


Bild 4-143: Synchronisations- und Sendesubroutinen

meldet der Software, daß es an der Zeit ist, die nächste Gruppe von Information zur Hardware des Musiksynthesizers zu senden. Das Hauptprogramm ruft dann die Senderoutine auf, die den Inhalt der Speicherzellen zur DCO-Steuerung und zur Stimmungssteuerung an den zugehörigen Kanal aussendet. Das geschieht für jeden Kanal. Schließlich ruft das Hauptprogramm die Auffrischsubroutine auf, die das Sendebit in der Speicherzelle zur Stimmungssteuerung rücksetzt, und kehrt dann zum Programmanfang für den nächsten Zyklus zurück.

Die Flußdiagramme stehen in Bild 4-139 bis 4-143.

Musiktabellen für den Musiksynthesizer

Die Software für diesen Musiksynthesizer ist so entworfen, daß die Eingabe und Befreiung von Fehlern eines Musikstückes relativ einfach ist. Die Kodes für die Töne werden für jeden Kanal getrennt angegeben.

Für jede Note werden, falls benötigt, die gewünschte Oktave, Stimmung und Artikulation zuerst festgelegt, worauf die Note, Pause oder ein Systembefehl kodiert folgen. Wenn weder für die Oktave noch für die Stimmung noch für die Artikulation eine Änderung gegenüber der vorherigen Festlegung nötig ist, entfällt das zugehörige Feld.

Ein vollständig kodiertes Musikstück ist in Bild 4-144 und 4-145 vorgestellt. Es handelt sich um ein Klavierstück von J. S. Bach.

Die Systembefehle werden genauso wie Noten behandelt, da sie nur kleine Änderungen in der zuvor angespielten Note bewirken. Die Befehle umfassen das Fortsetzen der angespielten Note, das Wiederholen dieser Note und das Beenden des Spiels am Ende des Musikstücks. Der Befehl zum Fortsetzen der angespielten Note besagt, daß die Note hörbar bleiben, d.h. nicht neu nachgespielt werden soll. Das wird durch Löschen des Sendebits im Speicherbereich zur Stimmungssteuerung erzielt. Der Befehl zur Wiederholung einer Note bedeutet, daß nichts zu ändern ist: die nächste zu spielende Note soll genau dieselbe wie die vorhergehende sein.

Komposition 1

J. S. Bach

Kodierte Musik für die rechte Hand

9.00,FF	09	BD	11	2D	0B	D1	1D	09	D1	4F	49	F4	8F	49	F4
9.10,B4	68	96	84	BF	4D	24	F4	2F	44	F4	16	42	14	26	42
9.20,1D	1B	9D	21	D1	BD	22	1D	1B	98	69	8B	98	64	36	48
9.30,6F	4D	0B	F4	D1	9F	4F	4B	36	43	14	36	48	69	8B	9D
9.40,21	D1	B8	BD	24	D1	8F	46	44	F4	00	00	00	04	68	96
9.50,34	3F	40	00	00	00	68	9B	89	68	F4	00	00	00	0B	98
9.60,69	8B	9F	40	00	00	00	D2	1D	1B	98	BA	D2	1D	1B	F4
9.70,AF	4B	F4	D2	1F	42	F4	D1	6F	48	F4	AF	4B	F4	3F	45
9.80,F4	6F	48	F4	9F	4B	F4	F4	F4	13	56	35	1D	21	D1	
9.90,B9	D2	1D	1B	98	B9	D2	65	86	12	D1	B5	D2	21	D1	B9
9.A0,F4	36	6D	26	42	14	26	4F	41							
9.B0,24	62	41	2F	4F	44	21	D1	BD	22						
9.C0,14	2F	4f	4D	1B	D2	12	41	2D	1B						
9.D0,D2	1F	4F	4D	19	BD	21	2D	1B	D2						
9.E0,1D	19	BD	21	24	62	41	24	68	96	84	9F	44	F4	1F	4D
9.F0,1B	99	76	42	64	76	89	1D	0B	D1	92	89	F4	3F	36	CC

Bild 4-144: Beispiel einer Tabelle für ein Musikstück

8.00,FF	00	00	00	00	0D	19	BD	21	2D	1B	D2	1D	19	D2	4F
8.10,4D	14	F4	00	00	0D	24	68	96	84	9F	48	F4	9F	4B	F4
8.20,D3	1F	4D	24	F4	6F	48	F4	9F	41	F4	3F	44	F4	6F	48
8.30,F4	9F	4F	4F	4F	4D	1B	D2	13	41	3D	1B	D2	4F	4D	18
8.40,F4	9F	4B	F4	D2	1F	43	F4	4F	41	F4	D1	8F	4F	49	BF
8.50,4D	0B	F4	0D	14	68	96	84	BF	4D	24	F4	3F	44	F4	6D
8.60,1B	D2	13	41	3D	1B	D2	6F	4B	F4	9F	4B	F4	4D	34	21
8.70,D2	BD	32	14	2F	41	F4	2F	4D	2B	F4	D3	16	42	14	26
8.80,4F	42	F4	4F	41	F4	27	64	26	47	64	21	D2	BD	32	14
8.90,21	D2	B9	8B	9D	31	D2	B9	86	58	69	8F	41	F4	BF	4F
8.A0,4D	31	D2	98	64	36	58	69	8B	9D	31	D2	BD	32	1F	4D
8.B0,26	F4	D3	1F	4D	21	F4	6F	4D	16	F4	00	00	D3	01	D2
8.C0,B9	8B	AD	31	D2	BF	4F	46	89	B8						
8.D0,96	8F	4F	4B	98	69	8B	9F	4F	4F						
8.E0,4F	4F	4F	4F	4F	44	67	96	74	6F	47	F4	6F	44	F4	2F
8.F0,4B	F4	9F	47	F4	6F	4D	32	F4	1F	4D	2B	F4	3F	36	CC
A.00,D3	1D	1B	D2	12	41	2D	1B	D2	1F	4D	19	F4	BF	4D	21
A.10,F4	2D	1B	D2	12	4F	4D	14	F4	D0	9F	4F	4F	C0		

Bild 4-145: Beispiel einer Tabelle für ein Musikstück (Fortsetzung)

AUFRISCHEN DYNAMISCHER RAMS

Dynamische MOS-RAMs speichern die einzelnen Bits einer Information in der Form von Ladungen von MOS-Kondensatoren. Für jedes Bit wird ein Kondensator benötigt. Bei einer Leseoperation wird der Kondensator entladen und die Ladung mit einer Bezugsladung verglichen. Um den RAM-Inhalt zu bewahren, muß auf die Leseoperationen ein Rückschreiben des Zelleninhalts erfolgen. Unglücklicherweise bewirken Leckströme innerhalb der MOS-Schaltkreise, daß die Kondensatoren innerhalb weniger Millisekunden entladen werden. Als Ergebnis davon muß die Ladung – üblicherweise alle 2 ms – wiederaufgefrischt werden. Dies wird als *Auffrischen* des RAMs bezeichnet. Dabei müssen *alle Speicherzellen* innerhalb des RAMs alle 2 ms aufgefrischt werden.

Diesem Umstand kann der Arbeitsweise eines statischen RAMs entgegengestellt werden. Ein statisches RAM speichert ein Informationsbit in einem Flipflop. Es benötigt kein Taktinformation und behält die Speicherdaten, solange die Versorgungsspannung anliegt (d.h. benötigt kein Auffrischen). Eine dynamische Speicherzelle jedoch kann mit einem einzelnen MOS-Transistor hergestellt werden, was eine höhere Speicherdichte ergibt. Typischerweise ist die Speicherdichte eines dynamischen RAMs viermal so groß wie die eines statischen, wodurch die Kosten spürbar geringer sind. Dynamische RAMs besitzen weiter eine geringe Leistungsaufnahme. Ihr Nachteil liegt darin, daß sie eine Auffrischsteuerung, meist recht komplexer Natur, benötigen. Dynamische RAMs werden üblicherweise in größeren Speichern (über 8 K oder 16 K) verwendet, während man in kleineren Systemen lieber statische RAMs benutzt.

Um die zum Auffrischen eines RAM-Speichers benötigten Zyklen möglichst klein zu halten, ist ein typisches 4 K RAM als eine Matrix aus 64 Zeilen mit 64 Spalten organisiert, wodurch nur 64 Auffrischzyklen nötig werden, da eine ganze Zeile (oder Spalte) auf einmal aufgefrischt werden kann. Eines der neueren 16 K RAMs, das 2116, ist als zwei Felder zu je 64 Zeilen und 128 Spalten organisiert. Da auf beide Felder gleichzeitig zugegriffen werden kann, benötigt man auch hier nur 64 Auffrischzyklen.

Auffrischsteuerung

Die Auffrischsteuerung hat die Aufgabe, das ganze RAM innerhalb von 2 ms aufzufrischen. Es werden zwei Methoden des Zugriffs auf den Speicher angewendet:

1. **Burstmodus:** Die Auffrischsteuerung frischt alle Zeilen „auf einmal“, d.h. unmittelbar hintereinander auf. Das ist einfach zu verwirklichen, sperrt das RAM aber während 64 Zyklen für jeden Speicherzugriff durch den Prozessor. Der größtmögliche Warteanteil kann einfach berechnet werden. Setzen wir einen Taktzyklus von 500 ns voraus, so ergibt sich bei 64 Auffrischzyklen in 2 ms ein Verlust von $64 \times 500 \text{ ns} = 32 \mu\text{s}$ für den Prozessorzugriff. 32 Mikrosekunden alle 2 Millisekunden stellen aber einen Verlust von $32/2000 = 0,016$ oder 1,6% dar.
2. **Verteilter oder Einzelzyklusmodus:** Die Auffrischung greift alle n Mikrosekunden auf den Speicher zum Auffrischen der nächsten Zeile zu. Diese Technik hat weniger Verzögerung der Prozessoroperation (im Mittel) zur Folge, wodurch der Verlust beim Speicherzugriff klein bleibt.

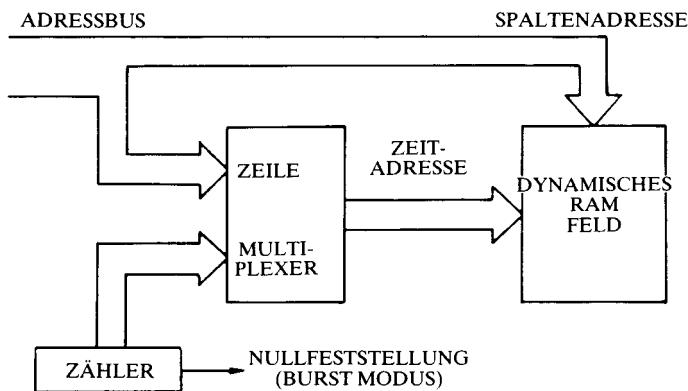


Bild 4-146: Prinzipielle Logik zur RAM-Auffrischung

Zugriffsynchronisation

Beide Techniken erfordern einen Zugriff auf den Speicher, während er nicht beschäftigt ist und mit einer höheren Priorität als der Zugriff durch den Prozessor. Man benutzt zur Erhaltung einer derartigen Synchronisation zwei Haupttechniken:

Asynchroner Zugriff

Die Speicheranforderungen werden mit festliegender Frequenz, etwa alle 31 µs (d.h. 64 mal innerhalb 2 ms), erzeugt, unabhängig vom Zustand des Mikroprozessors. Diese Methode ist unabhängig vom verwendeten Mikroprozessor, benötigt jedoch einen komplexen Steuerungsentwurf und bewirkt einen Zugriffsverzögerung für den Prozessor. Die Steuerung muß zwar auf die Beendigung eines angefangenen RAM-Zyklus warten, dies ist jedoch eine Auffrischverzögerung, keine Zugriffsverzögerung für den Prozessor. Man muß die Auffrischprioritäten festlegen und Laufzeitverzögerungen in der Steuerungslogik vorsehen.

Verdecktes Auffrischen

Diese Methode des „hidden refresh“ beruht darauf, das RAM aufzufrischen, wenn die MPU es nicht benötigt. Man bezeichnet das verdeckte Auffrischen auch als *transparentes Auffrischen* oder als *synchronen Zugriff*. Für jede MPU gibt es normalerweise Situationen, in denen garantiert kein Speicherbedarf für einen oder mehr Zyklen besteht. Wenn diese Zustände extern erkannt werden können, so kann ein Auffrischzyklus ohne jeden Test und ohne Verzögerung durch Multiplexer (d.h. ohne Auffrischzeitverlust) erfolgen. Die MPU erleidet keine Zugriffsverzögerung und hat so keinerlei Kenntnis von dem Auffrischungsvorgang, daher ist es ein „verdeckter“ oder „transparenter“ Vorgang.

Der Geschwindigkeitsvorteil dieser Methode fällt ins Auge. Der Steuerungsentwurf für die Auffrischung wird jetzt aber vollständig von dem verwendeten Prozessortyp abhängig. Zusätzlich muß ein Schutz gegen „unübliche“ Zustände vorgesehen werden, indem man eine Zusatzlogik einbaut, die den Auffrischvorgang alle 2 ms unter allen Umständen garantiert. Solche „außergewöhnlichen“ Umstände sind z.B. beim 8080: Anhalten des Prozessors, zu lange währendes Rücksetzen der MPU, lange Wartezyklen bei Zugriff auf langsame Speicher oder bei Einzelschrittarbeitung während der Fehlersuche und schließlich das Anhalten des Prozessors bei DMA-Zugriff.

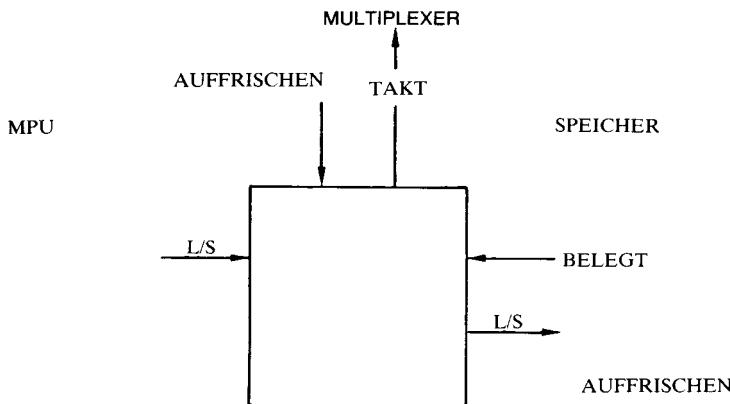


Bild 4-147: Asynchrone Auffrischsteuerung

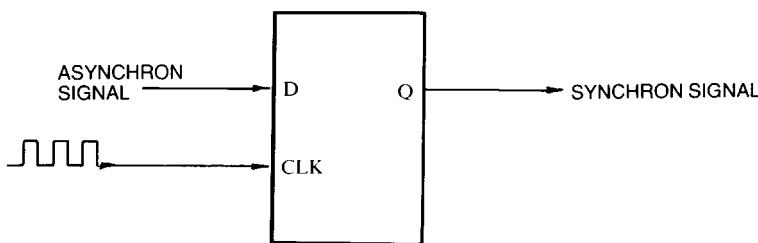


Bild 4-148: Synchronisation mit Flipflop

Man kann zum Beispiel beim 8080 den Taktzyklus T4 im Maschinenzyklus M1 zum Auffrischen verwenden: Während T4 dekodiert der 8080 intern den übernommenen Befehl und führt ihn aus, wobei er keinen Speicherzugriff benötigt. Mit einem einfachen Viererzähler lässt sich das Ende von T3 erkennen und ein Auffrischzyklus freigeben (vgl. Bild 4-150).

Entsprechend lässt sich für jeden Prozessor ein Auffrischzyklus für das RAM freigeben, wenn dieser auf das ROM zugreift. Ein Beispiel für einen vereinfachten synchronen Entwurf findet sich in Bild 4-149, in dem HOLD zur Steuerung der Busse herangezogen wird. (Diese Methode lässt sich nicht während RESET oder WAIT verwenden.)

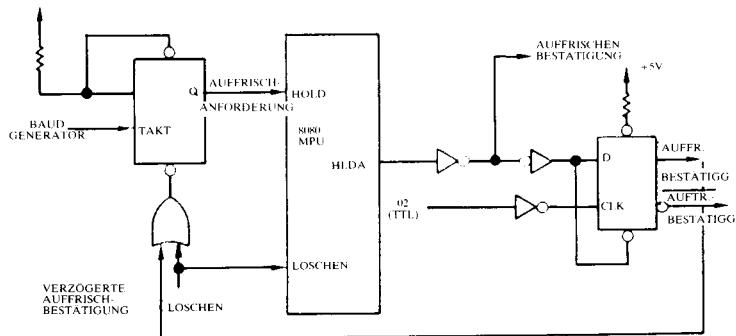


Bild 4-149: Verwenden des HOLD-Eingangs für einen Auffrischzyklus

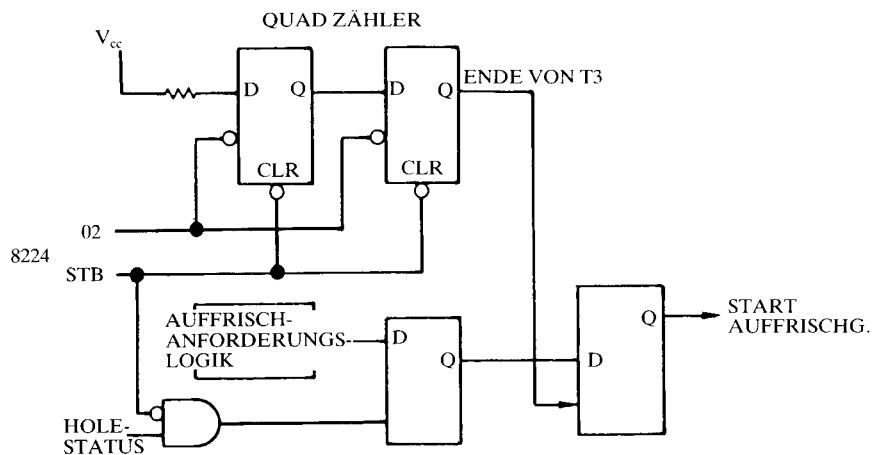


Bild 4-150: Prinzip der synchronen Auffrischsteuerung bei einem 8080

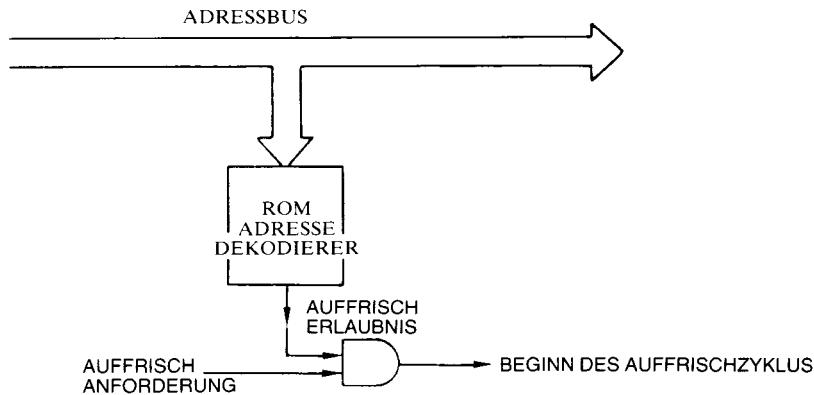


Bild 4-151: Auffrischen während Zugriff zum ROM-Bereich

Andere Methoden

Man kann noch eine Reihe anderer Methoden benutzen. Sie kombinieren die oben dargestellten Techniken, wobei oft Besonderheiten in der Ansteuerung des betreffenden Mikroprozessors ausgenutzt werden. Z.B. kann ein asynchroner Auffrischvorgang von der ansteigenden Flanke von Q2 (Taktphase 2) gesteuert werden. Damit wird garantiert, daß der 8080 nicht gleichzeitig auf den Speicher zugreift und der Entwurf der Entscheidungslogik in der Auffrischsteuerung etwas vereinfacht.

Auffrischlogik

Ein vollständiger Auffrischsteuerbaustein kann, abhängig von der benötigten Effektivität und den Kostengrenzen, mehrere Elemente enthalten. Die üblichen derartigen Elemente sind:

- Auffrischzähler: ein 6- oder 7-Bit-Zähler, der nacheinander die 64 oder 128 Zeilenadressen erzeugt.
- Adressenmultiplexer: Er schaltet an die RAM-Chips eine entweder vom Auffrischzähler (bei einem Auffrischzyklus) oder vom Adressbus (während eines normalen Speicherzyklus) stammende Zeilenadresse an.
- Verriegelungsschaltung: Ermöglicht einen Speicherzyklus für die zuerst anfragende Einheit (Auffrischsteuerung oder MPU), während Zugriffe von der anderen Einheit aus gesperrt werden (Bild 4-152).
- Prioritätslogik: Ermöglicht durchweg der Auffrischsteuerung einen Zugriff auf den Speicher, manchmal unter Einhaltung besonderer Bedingungen.
- Baudategenerator: Eine Zeitsteuerung, die die Aufgabe hat, mit einer festgelegten Frequenz, wie z.B. 64 mal in je 2 ms, Anforderungsimpulse zu erzeugen.
- Zwischenspeicher: Sie sollen den jeweiligen Status festhalten.

Chips zur Auffrischsteuerung

Um den Entwurf von Steuerschaltungen für dynamische RAMs zu vereinfachen, wurden Chips für die Auffrischsteuerung entwickelt. Ganz neu sind auch dynamische RAM-Bausteine, die die Auffrischlogik mit auf dem Chip enthalten. Derartige „pseudostatische RAM“ werden in Zukunft verstärkt auf den Markt kommen. Allerdings geht so etwas an Entwurfsflexibilität verloren, und da die neuen Bausteine noch teuer sind, wird man in der Regel doch extern auffrischen müssen. Für eine asynchrone Auffrischtechnik lässt sich der 3222 von Intel in Verbindung mit einem 2107B-RAM verwenden. Der 3222 benötigt für seine Signale eine externe Zeitsteuerung, enthält aber auf einem einzigen Chip: Zwischenspeicher, Oszillator (benötigt extern ein RC-Glied), Adreßmultiplexer, Auffrischzähler und Prioritätslogik. Er stellt eine Zeilenadresse mit 6 Bits zur Verfügung. (Siehe Bild 4-153). Der 3242 ist ein einfacher Steuerchip zum Gebrauch mit den Speicherchips 2104A (4 K) und dem 2116 (16 K). Ergibt 6 oder 7 Bit aus und enthält den Adreßmultiplexer und den Auffrischzähler (siehe Bild 4-154).

Der nächste Abschnitt stellt den Entwurf einer dynamischen Speicherplatine für den S-100-Bus vor.

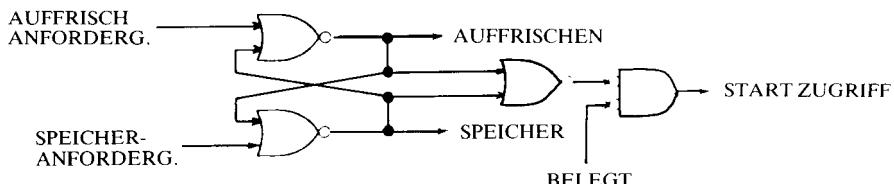


Bild 4-152: Entscheidungslogik für Speicherzugriff

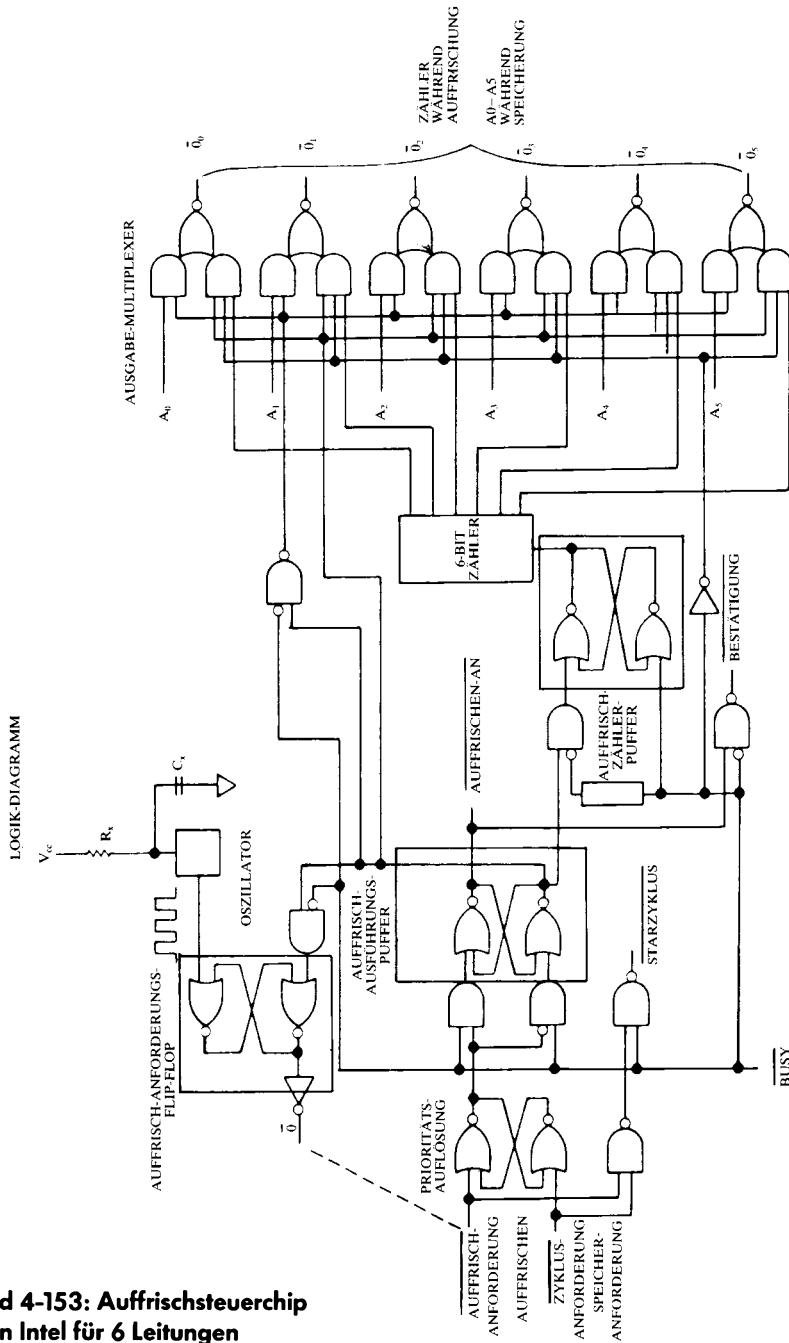


Bild 4-153: Auffrischsteuerchip von Intel für 6 Leitungen

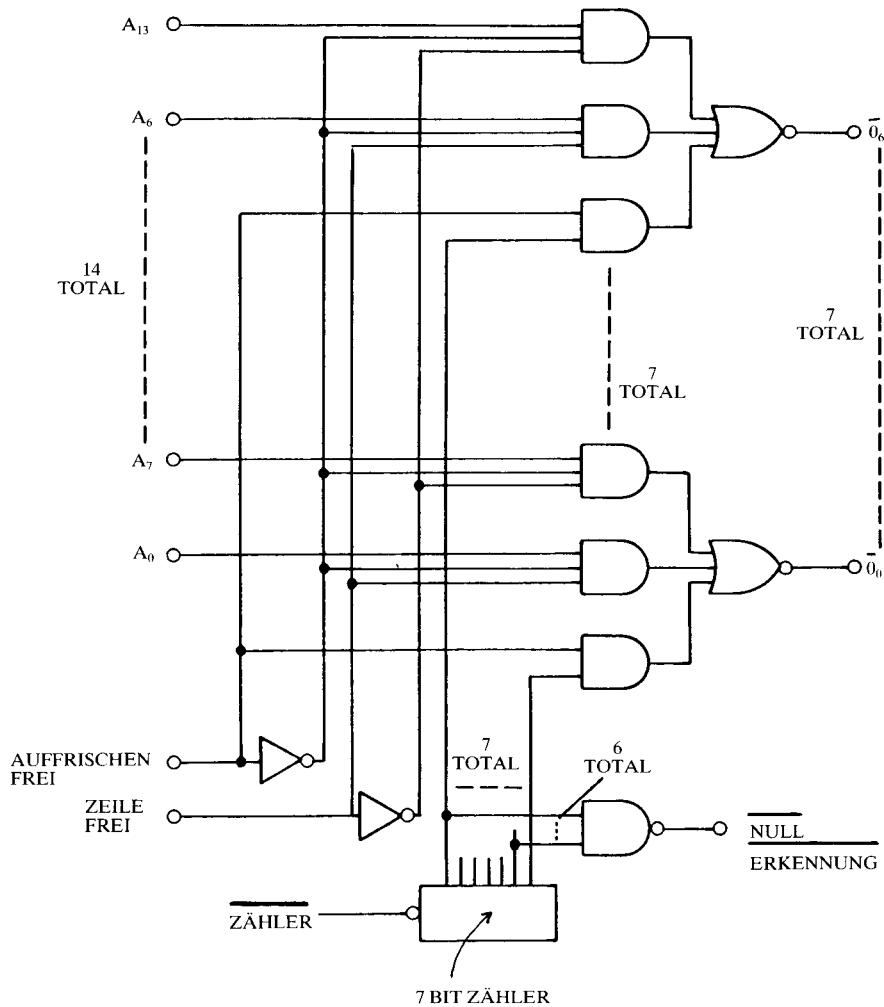


Bild 4-154: Auffrischsteuerchip von Intel für 7 Leitungen

Dynamische Speicher

Wiederholen wir: Zur Auffrischung lassen sich drei Methoden, *Gruppenauffrischung* (alle 64 Zeilen auf einmal alle zwei Millisekunden), *gezielte Auffrischung* (alle paar Mikrosekunden eine Zeile) und *transparente (verdeckte) Auffrischung* (Auffrischzyklen während vom System nicht zum Speicherzugriff verwendeten Zyklen) benutzen.

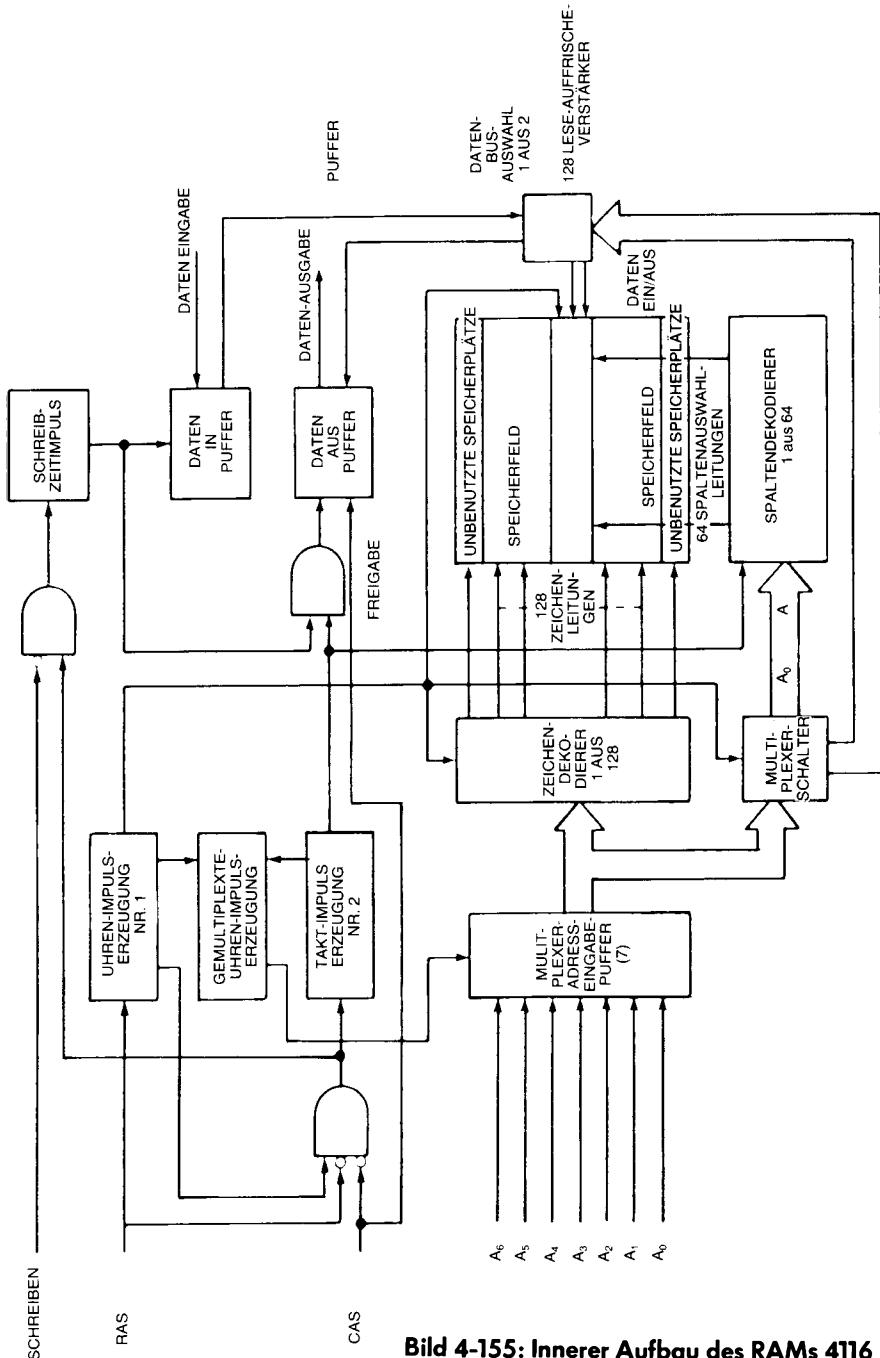


Bild 4-155: Innerer Aufbau des RAMs 4116

Entwurf eines dynamischen Speichers für den S-100-Bus

Das anstehende Problem lässt sich in zwei Teile zerlegen: zum einen Untersuchung der Besonderheiten des speziellen dynamischen Speicherchips, der verwendet werden soll; zum anderen Untersuchung der Bedingungen für den S-100-Bus und seine Speichersignal-Zeitbeziehungen. Unglücklicherweise haben DMA-Zyklen und Zugriffszyklen von der Bedienerkonsole her nichts oder wenig mit den zugrundezuliegenden Zeitbeziehungen in einem 8080-System zu tun.

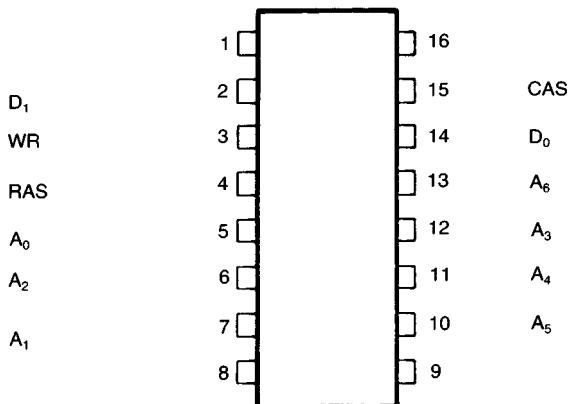


Bild 4-156: Anschlüsse beim 4116

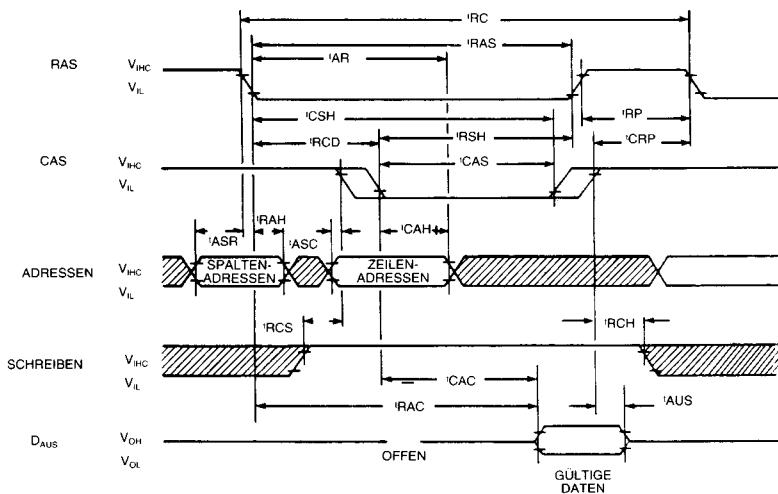


Bild 4-157: Zeitdiagramm für einen Lesezyklus

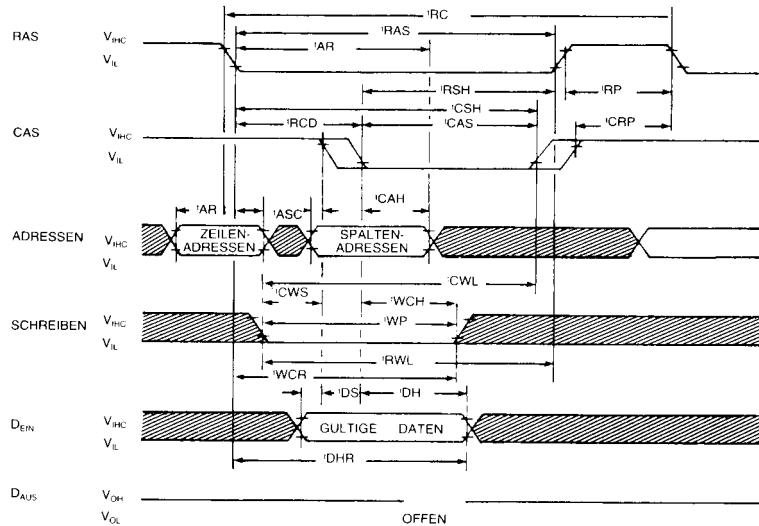


Bild 4-158: Zeitdiagramm für einen Schreibzyklus

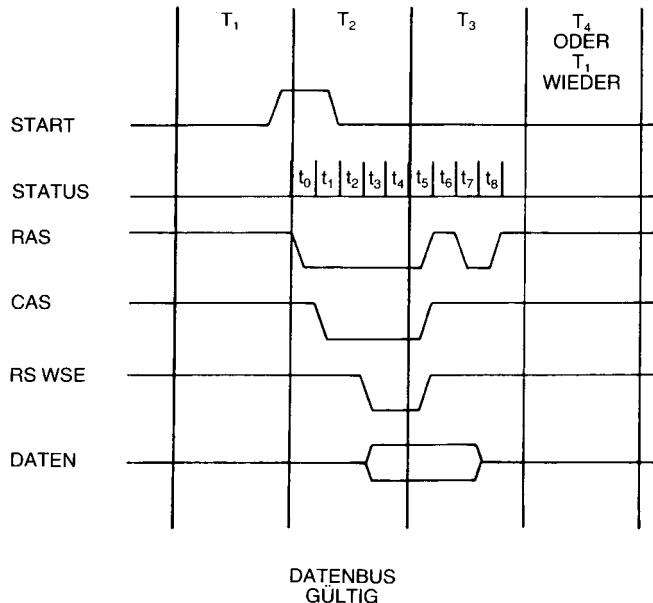


Bild 4-159: Zeitdiagramm der Zustandssteuerung

Die in diesem Fall verwendeten Speicherchips sind die dynamischen, 16.384 mal 1 organisierten RAMs 4116 von Mostek. Das 16.384-Bit-RAM wird in einem Gehäuse mit 16 Anschläßen vertrieben. Zur Adressierung einer Speicherzelle werden 14 Adreßbits benötigt, weshalb wegen der Beschränkung auf 16 Anschlüsse die Adresse in Gruppen zu zweimal sieben gemultiplext werden muß. Bild 4-157 zeigt das Zeitdiagramm für einen Lesezyklus im System. Bild 4-158 zeigt entsprechend das Zeitdiagramm für einen Schreibzyklus. Die Adressenmultiplexierung erfolgt mittels der Signale RAS (row adress strobe, Zeilenadreßübernahme) und CAS (column adress strobe, Spaltenadreßübernahme). Die einzige benötigte Information betrifft den Beginn eines Lese- oder Schreibzyklus. Sobald diese bekannt sind, können die übrigen Signale aus den Zeitdiagrammen ganz einfach mit Hilfe eines Synchronzählers gewonnen werden.

Der Synchronzähler erzeugt nacheinander acht Impulse von je 100 ns. Jeder dieser mit t_0 bis t_7 bezeichneten Zustände wird zur Erzeugung der Übernahme- (strobe) und Steuersignale für die dynamischen Speicherbausteine benutzt. In der Übersichtsschaltung in Bild 4-160 sind die acht Speicherchips, ein Ausgabedatenzwischenspeicher, ein Eingabedatenpuffer, der Adreßmultiplexer und der Auffrischzähler wiedergegeben. Alle der angegebenen Steuersignale werden durch die in Bild 4-161 dargestellte Zeitsteuerung erzeugt. In Bild 4-161 findet sich der Zustandszähler, der durch Lese- oder Schreibzyklus ausgelöst wird.

Der Entwurf folgt einer einfachen Überlegungskette. Der synchrone Zustandszähler gibt dem Entwickler ausreichende Flexibilität für die Zeitsteuerung ohne die beim Gebrauch asynchroner Zeitsteuerbausteine auftretenden Probleme. Die RAS- und CAS-Signale werden ebenso wie die anderen durch die entsprechende

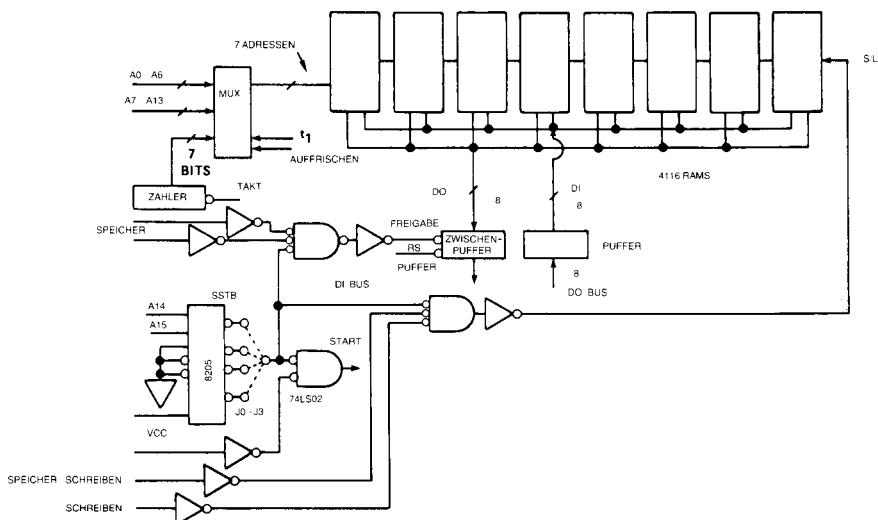


Bild 4-160: Schaltung der 16-K-Speicherkarte

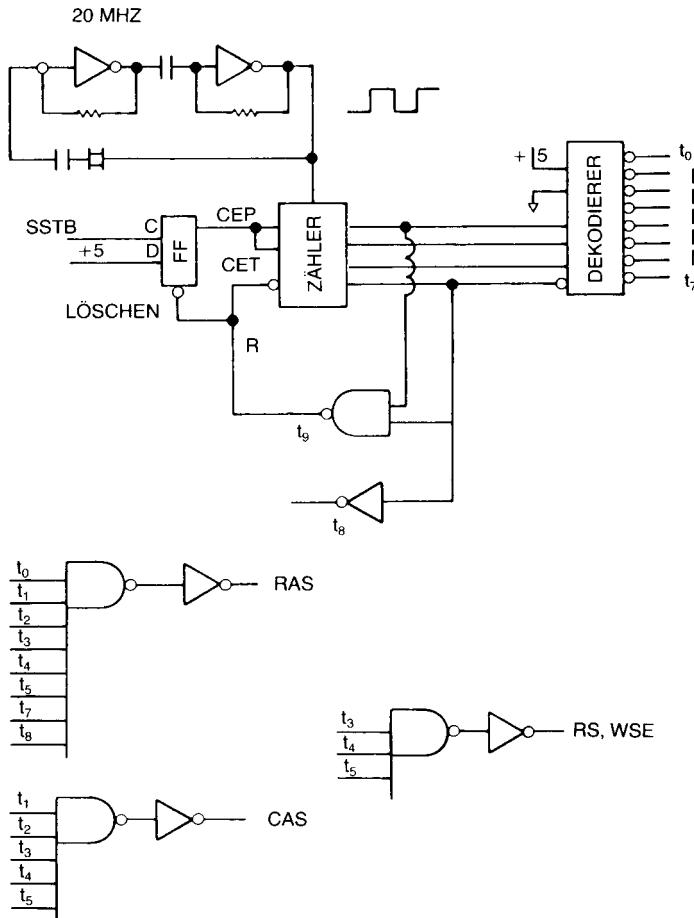


Bild 4-161: Steuerteil der 16-K-Speicherplatine

Zahl von Zyklen des Zählers erzeugt. Zum Beispiel ist das RAS-Signal falsch während $t_0, t_1, t_2, t_3, t_4, t_5$ und t_6 . Das CAS-Signal ist falsch während t_1, t_2, t_3, t_4, t_5 und t_6 . Beachten Sie, daß RAS während t_0 falsch, CAS dagegen während t_0 wahr ist. Entsprechend dem Zeitdiagramm in Bild 4-159 wird dadurch die Zeilenadresse zuerst und dann die Spaltenadresse in die internen Adressregister des Chips gemultiplext. Auf diese Weise fungiert das Signal t_0 als Übernahmesignal für den Adressmultiplexer vom Adressbus.

Nun müssen wir uns für eine der Auffrischmethoden entscheiden. In unserem Fall ist die verdeckte Auffrischung am besten, da sie für den Prozessor vollständig transparent ist. Für die transparente Auffrischung wird der Speicher während jedem

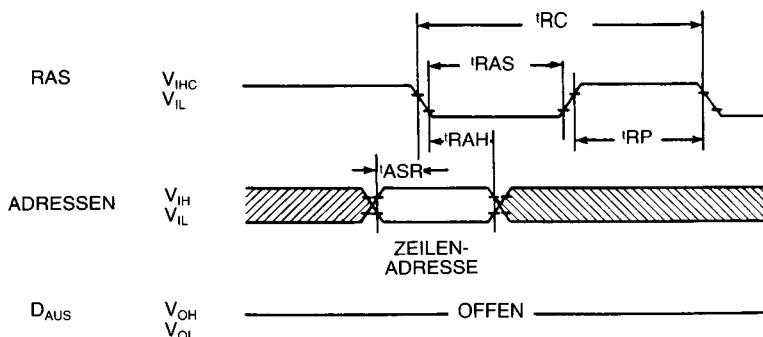


Bild 4-162: Zeitdiagramm der Speicherauffrischung

Lese- oder Schreibzyklus aufgefrischt. Betrachten wir einmal in Kapitel sechs in Bild 6-9 und 6-10 die Zeitdiagramme für einen Speicherlese- bzw. einen Speicherschreibzyklus, so muß unter ungünstigsten Umständen eine Lese- oder Schreiboperation innerhalb von 650 ns durchgeführt und dann vor Beginn des nächsten M-Zyklus mit einer Auffrischung abgeschlossen werden. Entsprechend den Zeitvorgaben nach Bild 4-159 haben wir genau 400 ns zur Ausführung des transparenten Auffrischens, vorausgesetzt, es treten keine Wartezyklen auf. Die hier ausgewählten dynamischen Speicher sind schnell genug, um innerhalb dieser 400 ns eine verdeckte Auffrischung durchführen zu können. Für diesen Zweck wird nach Beendigung jedes Lese- oder Schreibzyklus der Auffrischzähler weitergezählt und zur Auffrischung einer Zeile das RAS-Signal für 200 ns aktiviert. Schlimmstenfalls bleiben bis zum Beginn des nächsten möglichen Speicherzyklus noch 50 ns übrig. Die grundlegenden Anforderungen für einen Lese- oder Schreibzyklus beim S-100-Bus sind damit erfüllt. Wir haben dazu das Signal SSTB (status strobe, Statusübernahme) verwendet. Soll anstelle des 8080 irgendein anderer Prozessor verwendet werden, so muß dieses Übernahmesignal ganz genau dieselben Anforderungen an seine Zeitbeziehungen erfüllen, wie in einem 8080-System. Außerdem muß jede andere Operation, wie ein Zugriff von der Bedienerkonsole aus oder durch DMA derselben Zeitabfolge genügen. Unglücklicherweise stimmen die verschiedenen Hersteller von S-100-kompatiblen Einheiten hinsichtlich der Lese- oder Schreibzyklusanforderungen unter diesen abweichenden Bedingungen nicht überein. Wegen dieser Nichtübereinstimmung in allen Zeitstrukturen können einige dynamische Speicher nicht in allen Systemen eingesetzt werden.

Als Beispiel für eine Speicherkarte, die dieselbe Methode der verdeckten Auffrischung benutzt, soll der 16-K-Speicher von Dynabyte dienen. Die Karte verwendet dynamische 4-K-RAM-Chips. Sie gestattet eine Einstellung der Zeitbeziehungen, wodurch sie in nahezu jedem anderen S-100-System eingesetzt werden kann, auch

PARAMETER	SYMBOL	MK 4116-2		EINHEIT
		MIN	MAX	
WAHLFREIE LESE- ODER SCHREIBZYKLUS-ZEIT	'RC	375		ns
LESE-SCHREIB-ZYKLUS-ZEIT	'RWC	375		ns
SEITENMODUS-ZYKLUS-ZEIT	'PC	170		ns
ZUGRIFFSZEIT VON RAS	'RAC		150	ns
ZUGRIFFSZEIT VON CAS	'CAC		100	ns
AUSGABEPUFFER-ABSCHALTVERZÖGERUNG	'OFF	0	40	ns
ÜBERGANGSZEIT (HOCH NACH NIEDRIG)	'T	3	35	ns
RAS VORBERECHNUNGSZEIT	'RP	100		ns
RAS IMPULSWEITE	'RAS	150	10,000	ns
RAS IMPULSDAUER	'RSH	100		ns
CAS IMPULSDAUER	'CSH	150		ns
CAS IMPULSWEITE	'CAS	100	10,000	ns
RAS NACH CAS VERZÖGERUNGSZEIT	'RCD	20	50	ns
CAS NACH RAS VORBERECHNUNGSZEIT	'CRP	-20		ns
ZEILENADRESSEN-AUFSETZZEIT	'ASR	0		ns
ZEILENADRESSEN-IMPULSDAUER	'RAH	20		ns
SPALTENADRESSEN-AUFSETZZEIT	'ASC	-10		ns
SPALTENADRESSEN-IMPULSDAUER	'CAH	45		ns
SPALTENADRESSEN-IMPULSDAUER	'AR	95		ns
BEZOGEN AUF RAS				
LESEBEFEHL-AUFSETZZEIT	'RCS	0		ns
LESEBEFEHL-IMPULSDAUER	'RCH	0		ns
SCHREIBBEFEHL-IMPULSDAUER	'WCH	45		ns
SCHREIBBEFEHL-IMPULSDAUER	'WCR	95		ns
BEZOGEN AUF RAS				
SCHREIBBEFEHL-IMPULSWEITE	'WP	45		ns
SCHREIBBEFEHL ZUR RAS-VORGABEZEIT	'RWL	60		ns
SCHREIBBEFEHL ZUR CAS-VORGABEZEIT	'CWL	60		ns
DATENEINGABE-AUFSETZZEIT	'DS	0		ns
DATENEINGABE-IMPULSDAUER	'DH	45		ns
DATENEINGABE-IMPULSDAUER BEZOGEN AUF RAS	'DHR	95		ns
CAS-VORBERECHNUNGSZEIT (FÜR SEITEN-MODUS-ZYKLEN)	'CP	60		ns
AUFRISCH-PERIODE	'REF		2	ms
SCHREIBBEFEHL-AUFSETZZEIT	'WCS	-20		ns
CAS ZUR SCHREIBVERZÖGERUNG	'CWD	70		ns
RAS ZUR SCHREIBVERZÖGERUNG	'RWD	120		ns

Bild 4-163: Zeitdefinition für den 4116

bei Verwendung anderer Prozessoren. Eine Fotografie der Karte findet sich in Bild 4-164. Ein Blockschaltbild der Steuereinheit steht in Bild 4-165. Beachten Sie, daß zur Festlegung des durchzuführenden Operationszyklus eine ganze Reihe von Statussignalen vom Bus benötigt werden. Das bedeutet, daß eine DMA-Einheit diese Signale ebenfalls erzeugen muß.

Fassen wir zusammen: Es wurde ein dynamischer Speicher gebaut, indem die Zeitanforderungen der Chips und die Zeitanforderungen des Systems untersucht und in Zusammenhang gebracht wurden. Durch die Verwendung einer Zeitbestimmung mit einem Synchronzähler werden die Zeitbeziehungen im System vereinfacht und definiert. So war hier z.B. angenommen, daß der Entwickler Zugriff auf den Takt des Systems hat, so daß in allen Lagen bekannt war, was der Prozessor gerade macht. Man kann auch einen funktionsfähigen Entwurf mit Hilfe von asynchronen Monovibratoren, RC-Zeitverzögerungsgliedern und Verzögerungsleitungen erhalten, derartige Entwürfe jedoch leiden beträchtlich an Problemen mit den Zeitbeziehungen der Signale, was aus Toleranzen der verwendeten Bauelemente, aus Temperaturschwankungen usw. folgt. Wegen der zusätzlichen Schwierigkeit durch Wartezyklen, verschiedenen Systemtakt und Fehlen vollständiger Statussi-

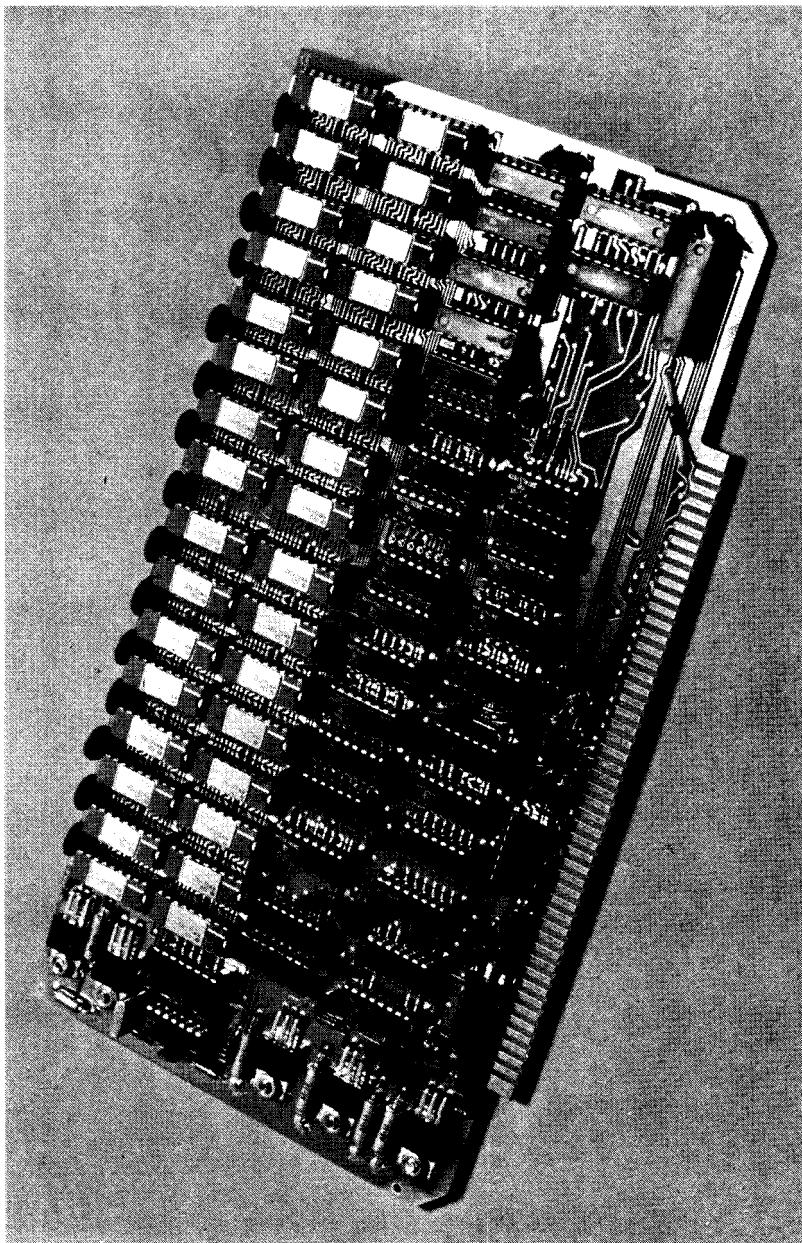


Bild 4-164: 16-K-Speicherkarte von Dynabyte

gnale bei einigen Bussen ergibt sich in der Praxis, daß es keinen Allgemeinentwurf für dynamische RAM-Karten gibt, die in jedem S-100-System verwendet werden können. Die besseren und teureren Karten, wie das Produkt von Dynabyte können vermittels Hardwarebrücken in verschiedenen Systemen laufen. Jedoch selbst hier gibt es einige Systeme, wo auch dieser Umfang an Flexibilität nicht ausreicht. Wenn wir zum Vergleich den 6800-Bus in dem Mikrocomputer Altair 680B betrachten, können wir sehen, daß hier die Zeitanforderungen für das System so gut definiert sind, daß Interfaceprobleme in hohem Maße vereinfacht werden. Das Problem dürfte sich allerdings mit Verabschiedung der S-100-Norm durch das IEEE-Komitee in Bälde ändern.

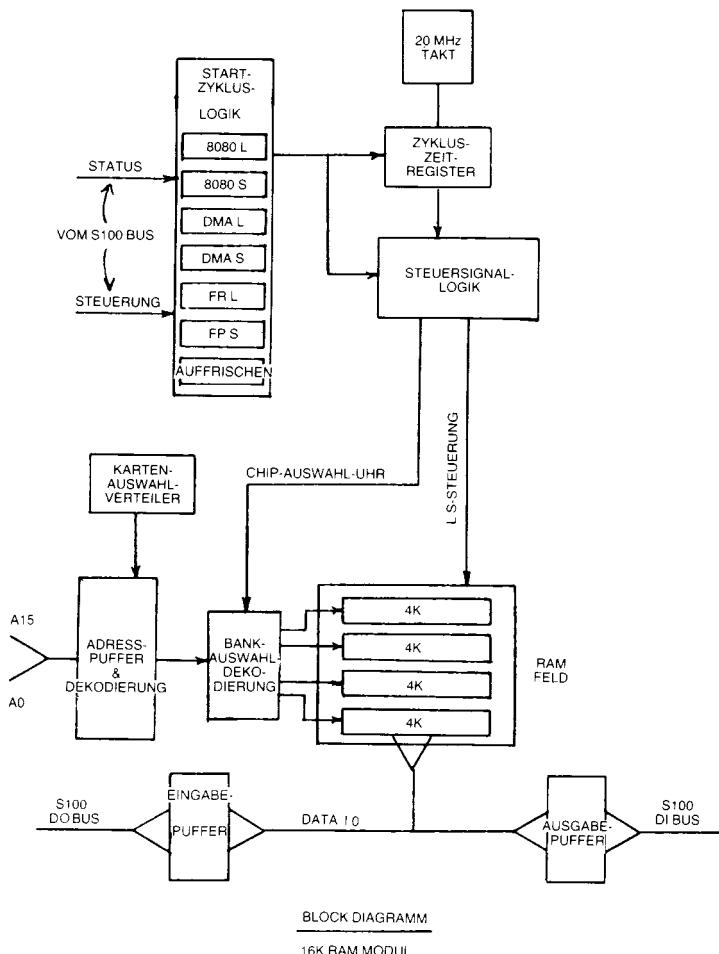


Bild 4-165: Blockdiagramm der Karte von Dynabyte

Der Entwurf einer Karte mit dynamischen Speichern wird sehr oft noch komplexer wegen der dreifachen Stromversorgung und wegen der Spannungsspitzen auf den Versorgungsleitungen beim Arbeiten der Speicherchips. Oft ergibt das in der Praxis einen Entwurf, der die Information nicht zuverlässig lesen und schreiben kann. Aus diesem Grunde sollte der Entwurf eines dynamischen Speichers sorgfältig unter allen angesprochenen Gesichtspunkten untersucht werden, einschließlich der Schwierigkeiten, die aus den hohen Störspannungsspitzen bei normaler Chipoperation resultieren. Die beste Grundlage für den Entwurf eines dynamischen Speicher-systems ist das Handbuch des Herstellers der Speicherchips. Da Speicher die Grundlage des Halbleitergeschäfts sind, sind die Hersteller mehr als glücklich, wenn sie den Entwicklern von Speicherkarten beim Einsatz ihrer Produkte helfen können.

Zusammenfassung

Der Fortschritt von PIAs, UARTs und anderen einfachen LSI-Chips zu FDCs und CRTCs zeigt einen Trend der technologischen Entwicklung auf. Mehr peripherie Steuerungen werden in Zukunft auf einem einzigen Chip integriert werden, und mehr Steuerungen werden „intelligent“ werden. Lokale Ediermöglichkeiten, Datei-bibliotheken, Textverarbeitung werden in der Peripherie von morgen zum Standard gehören.

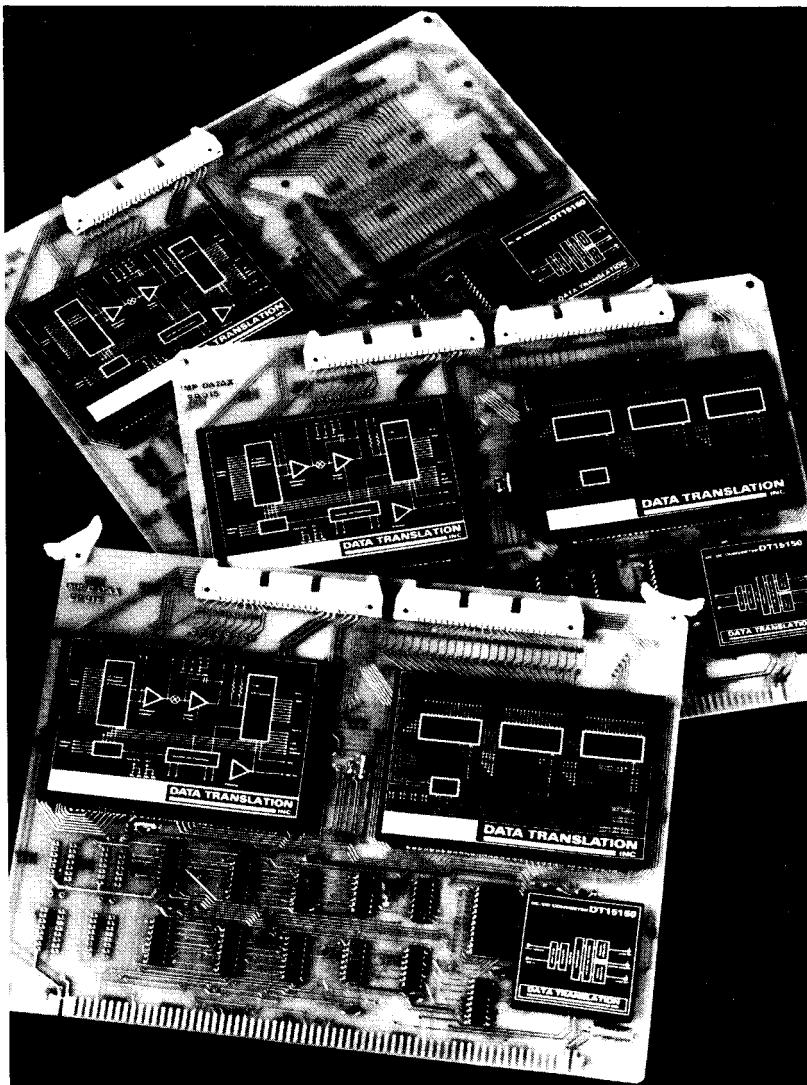


Bild 5-0: A/D- und D/A-Karten

KAPITEL 5

ANALOG/DIGITAL UND DIGITAL/ANALOG WANDLER

Einleitung

In jedem System müssen zwei prinzipiell verschiedene Signalarten gemessen oder erzeugt werden. Es sind dies: *analoge Signale* und *digitale Signale*. *Analoge Signale* setzen *unendlich viele mögliche Zwischenwerte* im anzugebenden Bereich voraus, wohingegen *digitale Signale* nur *endlich viele Werte* umfassen. Zum Beispiel ist ein binäres Signal digitaler Natur, denn es kann nur einen von zwei möglichen Werten annehmen, entweder „Ein“ oder „Aus“ sein („1“ oder „0“). Ein typisches Beispiel für ein analoges Signal ist die Temperatur eines Ofens. Die Temperatur ist hier eine analoge Variable, sie kann unendlich viele Zwischenwerte annehmen.

Ein Computer besitzt nur endliche Genauigkeit und begrenzten Speicherraum, daher benutzt man digitale Darstellung. Die Genauigkeit von Messungen wird als auf n Stellen begrenzt bezeichnet. Außerdem schränkt man den Gesamtspeicherbedarf für gemessene Größen ein, indem man nur *Stichproben* (samples) verwendet. Das Konzept der Stichprobenspeicherung wird unten vorgestellt werden.

In diesem Kapitel wird erklärt, wie man analoge in digitale und digitale in analoge Werte umwandelt (A/D- und D/A-Wandlung). Außerdem werden die für den Aufbau eines vollständigen Datensammelsystems notwendigen speziellen Bauteile eingeführt werden. Wir werden nacheinander besprechen:

- einen D/A-Wandler (DAC, digital-to-analog converter),
- einen A/D-Wandler (ADC, analog-to-digital converter),
- den Abtastprozeß zur Stichprobenentnahme (sampling),
- analoge Multiplextechniken.

Schließlich sollen alle diese Techniken beim Entwurf eines vollständigen Datenerfassungssystems eingesetzt werden.

Prinzip eines D/A-Wandlers

Betrachten wir das Problem, eine Binärzahl in eine analoge Spannung zu übertragen. Dies ist das Grundproblem der Digital/Analog-Wandlung.

Eine einfache Lösung sieht so aus: Für jede Bitstelle der Zahl wird eine bestimmte Spannung erzeugt. Die Höhe dieser Spannung ist proportional zur binären Wertigkeit des Bits. Wird z.B. für Bit 0 die Spannung U erzeugt (2^0), so ergibt Bit 1 die Spannung $2 U$ (2^1), Bit 2 erzeugt $4 U$ (2^2) und Bit n eine Spannung von $2^n U$. Die sich so ergebenden Spannungen werden einfach addiert. Das Ergebnis ist proportional zur ursprünglichen Binärzahl.

Ein einfacher D/A-Wandler für 4 Bit findet sich in Bild 5-1.

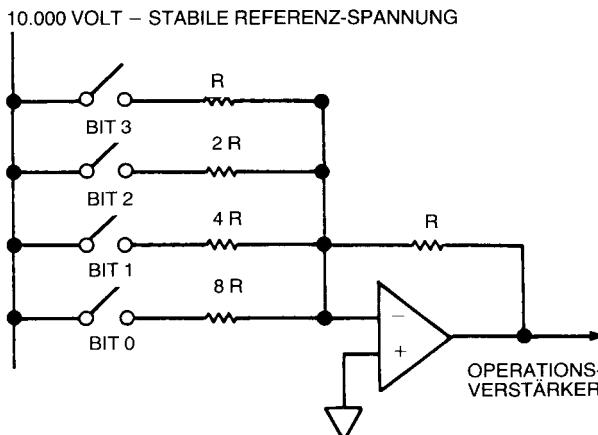


Bild 5-1: Ein einfacher 4-Bit-D/A-Wandler

Dieser D/A-Wandler besteht aus: vier Schaltern, vier proportional gestuften Widerständen zur Summenbildung, einem Operationsverstärker mit einem Widerstand der proportionalen Wichtung 1 im Gegenkopplungskreis. Die Widerstandswerte haben die Proportionen 1, 2, 4 und 8. Das ergibt die Verstärkung -1/8, -1/4, -1/2 und -1. Untersuchen wir die Funktion dieser Schaltung.

Beginnen wir mit allen Schaltern *geöffnet*. Da dem Operationsverstärker keine Spannung eingegeben wird, ist der Ausgang auf 0 V. Schließen wir den mit „Bit 0“ bezeichneten Schalter, so wird über den mit $8R$ bezeichneten Widerstand die Bezugsspannung von -10 V an den Eingang gelegt. Entsprechend der vorliegenden Verstärkung von 1/8 für diese Widerstandskombination ergeben sich am Ausgang 1,25 V. Schließen wir den Schalter „Bit 1“, so werden dazu, entsprechend für diesen Punkt vorhandenen Verstärkung von -1/4, 2,5 V addiert. Die Ausgangsspannung beträgt jetzt 3,75 V. Wenn alle Schalter *geschlossen* sind, so beträgt die Ausgangsspannung $10,00 \text{ V} + 5,00 \text{ V} + 2,50 \text{ V} + 1,25 \text{ V} = 18,75 \text{ V}$. Hiermit haben wir eine Binärzahl von 4 Bit, die durch vier Schalter dargestellt wird, in eine Spannung umgesetzt. Diese ist der analoge Gegenwert einer der 16 möglichen digitalen Werte.

Betrachten wir nun die Struktur eines praktisch eingesetzten D/A-Wandlers.

Ein ausgeführter D/A-Wandler

Der typische Aufbau eines monolithischen D/A-Wandlers ist in Bild 5-2 dargestellt. Dieser Baustein hier besitzt eine Auflösung von vier Bits. In der Praxis schaltet man anstelle der Spannungen lieber Ströme, die sich leichter mit der benötigten Präzision an- und abschalten lassen. Zur Ausgabe einer Spannung besitzt der Wandlerbaustein als letzte Stufe einen Strom/Spannungswandler. Diese Funktion wird einfach durch einen Operationsverstärker erfüllt. Typische Wandler besitzen eine Auflösung von acht bis zwölf Bits.

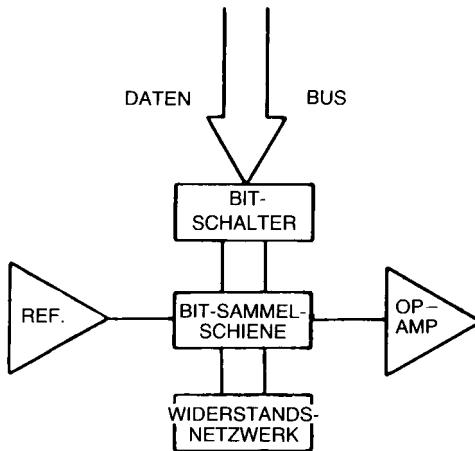


Bild 5-2: Typischer Aufbau eines D/A-Wandlers

Bild 5-3 gibt die Funktionselemente unseres Wandlers wieder. Es sind: die Bezugsstromquelle, die Transistoren zur Teilstrombestimmung, die R-2R-Widerstandsleiter, die Bitschalter und der Strom/Spannungswandler.

Die Bezugsstromquelle liefert einen stabilen Strom als Bezugsgröße für die Umformung. Die den einzelnen Bits zugeordneten Teilstromquellen sind zu diesem Bezugsstrom proportional. Der Strom durch jeden der Transistoren zur Teilstrombestimmung bestimmt sich aus dessen Stellung in der R-2R-Widerstandsleiter. Diese Widerstandsleiter begrenzt den Kollektorstrom des der Bistelle n zugeordneten Transistors nach der Funktion 2^n . Die Bitschalter leiten diesen Strom entweder auf die Sammelschiene zum Strom/Spannungswandler oder an Masse ab. (Das ergibt für die Stromquellentransistoren gleichbleibende Verhältnisse unabhängig von der Größe der umzuwandelnden Zahl. -A.d.U.) In unserem Beispiel haben wir Teilströme von $1/20$ A, $1/40$ A, $1/80$ A und $1/160$ A. Aus der Kombination dieser Teilströme ergibt sich nach der Strom/Spannungswandlung die analoge Spannung zur eingegebenen 4-Bit-Binärzahl.

In der Praxis verwendet ein monolithischer Wandler Transistoren zur Umschaltung der Teilströme zwischen Verstärker und Masse. Bild 5-4 zeigt die Interfaceschaltung zur Umwandlung der logischen Eingangsspegel in Strompulse. Wenn der Eingang log. „0“, was 0 V entspricht, ist, so treibt die Teilstromquelle den Strom über Q4 auf die Stromsammelschiene. Ist der Eingang auf log. „1“, entsprechend einer Eingangsspannung größer als 2 V, so treibt die Teilstromquelle den Strom über Q3 anstelle Q4, wodurch die Stromsammelschiene von diesem Bit abgetrennt wird. Die vier Binärsignale schalten derart die vier Teilstromquellen auf die Stromsammelschiene oder von ihr weg. Der sich dort ergebende Strom wird dann in die Ausgangsspannung umgewandelt.

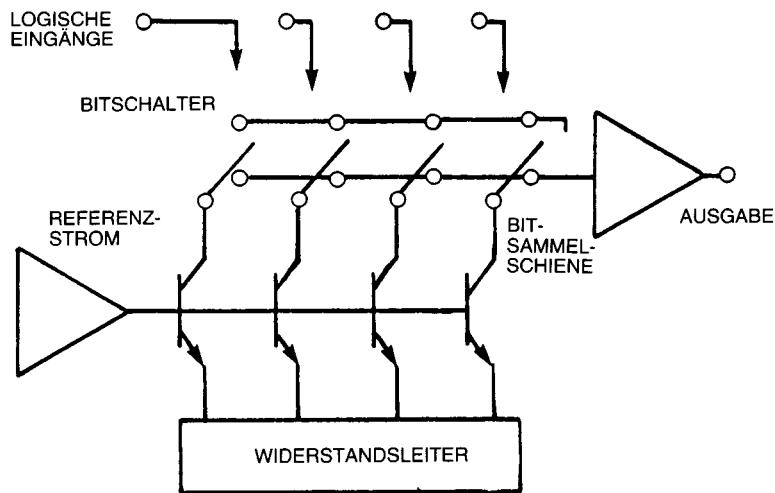


Bild 5-3: Funktionselemente eines monolithischen Wandlers

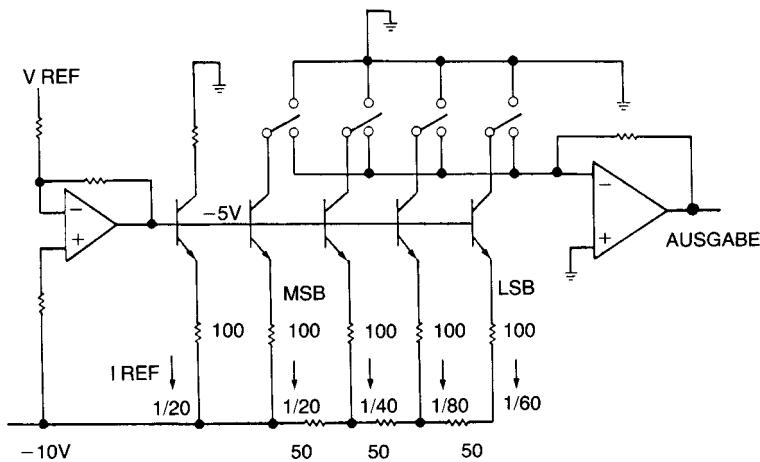


Bild 5-4: Vollständiger monolithischer Wandler

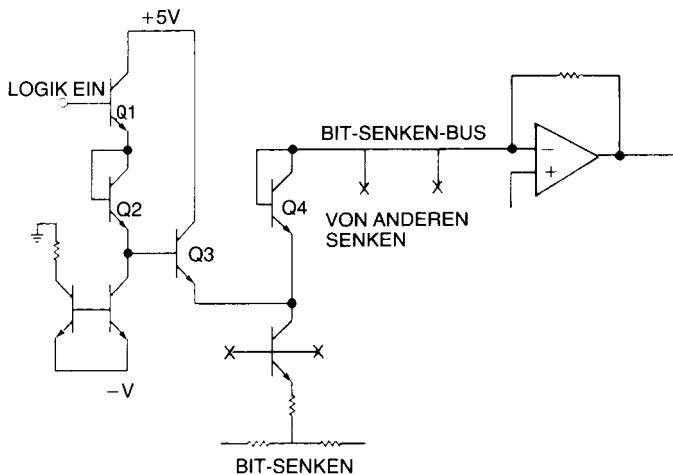


Bild 5-5: Ausschnitt: die Bitschalter

Durch Erweitern der R-2R-Widerstandsleiter und Hinzufügen weiterer Transistoren als Teilstromquellen lässt sich die Auflösung des Wandlers auf über 10 Bit steigern. Mehr als 14 Bit ergeben jedoch Stabilitätsprobleme, die sich mit dieser einfachen Schaltung nicht beherrschen lassen. In der Praxis werden 16-Bit-Wandler normalerweise anhand eines allgemeinen Standards abgeglichen. (Bedenken Sie, daß eine Auflösung von 16 Bit eine Genauigkeit von 1 Teil aus 65.000 erfordert!)

Einige vertriebene Produkte

Die Tabelle in Bild 5-6 ergibt einige der zur D/A-Wandlung erhältlichen Erzeugnisse an. Die Kosten wachsen mit der Umsetzgeschwindigkeit.

Hersteller	Typen-Nr.	Auflösung	Geschwindigkeit
Motorola	MC1408	8	300ns
PMI	DAC-08	8	100ns
PMI	DAC-08	10	250ns
Analog Devices	AD7520	10	500ns
Datel	DAC-4Z12D	12	1us
Burr-Brown	DAC70/CSB	16	75us

Bild 5-6: D/A-Wandler auf dem Markt

Der A/D-Wandler

Nachdem wir nun eine Binärzahl in ein analoges Signal umwandeln können, müssen wir das umgekehrte Problem lösen. Wir messen eine analoge Größe und müssen sie in eine Binärzahl umwandeln. Es gibt dazu drei Wandlernmethoden: schrittweise Annäherung, Integration und direkten Vergleich. Bevor wir dieses besprechen können, müssen wir zuerst das Prinzip der Abtastung (Stichprobenentnahme) untersuchen.

Abtastung

Die unser Analogsignal wiedergebende Binärzahl stellt einen Wert zu einem bestimmten Zeitpunkt dar. Man bezeichnet ihn als eine Stichprobe oder *Abtastung* (sample). In dem Bild 5-7 wiedergegebenen Schwingungszug werden an den bezeichneten Stellen derartige Abtastungen vorgenommen. Die erhaltenen Abtastwerte geben uns keine Information über die wahre Form des Signals. Wir müssen die Abtastung so vornehmen, daß sie das Signal genau wiedergeben. Die Frequenz, mit der wir abtasten, wird als *Abtastrate* (sampling rate) bezeichnet. Um eine genauere Wiedergabe zu erreichen, müssen wir öfter abtasten. Die Frage ist nun: Wie oft sollen wir abtasten?

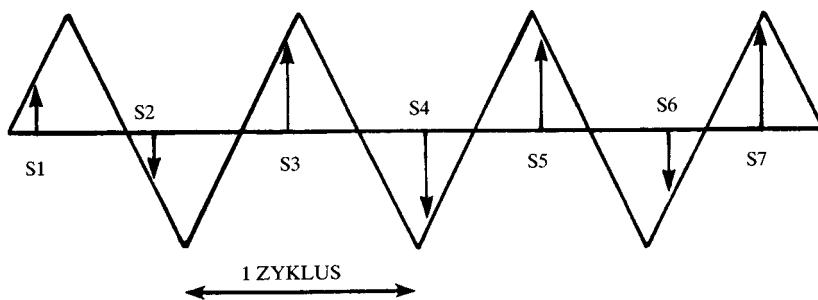


Bild 5-7: Kleine Abtastrate

Das Abtasttheorem

Die Antwort gibt uns das Abtasttheorem: *Wir müssen mindestens doppelt so schnell abtasten wie die höchste in unserem System auftretende Frequenz beträgt*. Eine Faustregel lässt sich so formulieren: Um unser Signal wiedergeben zu können, müssen wir es mindestens 10 mal schneller abtasten, als die durchschnittliche Grundfrequenz angibt. Bild 5-8 verdeutlicht das Ergebnis bei häufigerer Abtastung.

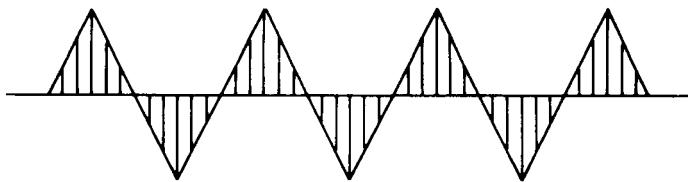
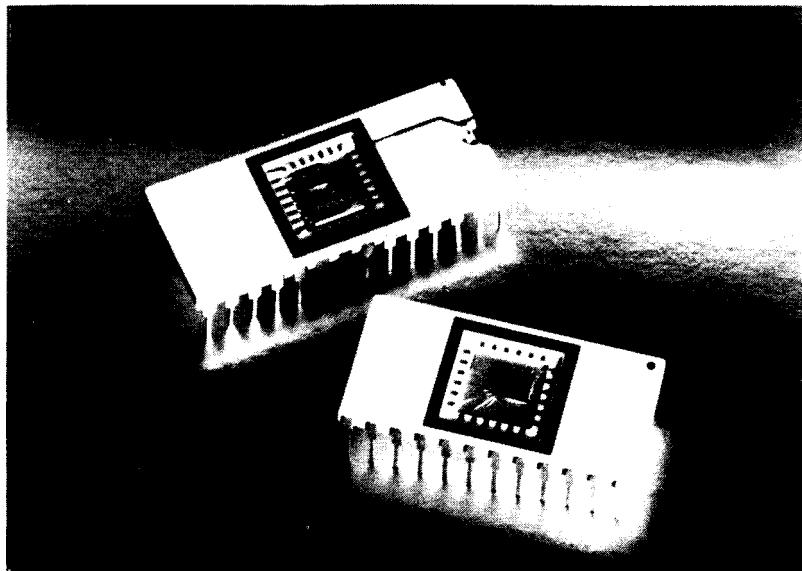


Bild 5-8: Große Abtastrate

Abtasten und Halten

Der Eingang in einen Wandler muß stabil bleiben, solange die Wandlung andauert. Das läßt sich durch eine *Abtast-und-Halte-Schaltung* (sample and hold) erreichen. Diese Einheit tastet den analogen Eingang ab und hält den gefundenen Wert konstant bis zur nächsten Abtastung. Dazu wird der Wert in einem Kondensator hoher Qualität gespeichert, der von einem Operationsverstärker gepuffert wird. Abtast- und-Halte-Schaltungen sind sowohl in monolithischer als auch in hybrider Bauform erhältlich.



12 Bit A/D und D/A Umwandler

Techniken zur Analog/Digital-Wandlung

Zur Analog/Digital-Wandlung sind verschiedene Techniken entwickelt worden.

Jede von ihnen hat ihre Vorteile und ihre Nachteile. Die Hauptkriterien zur Beurteilung ihrer Brauchbarkeit für einen gegebenen Anwendungsfall sind in der Regel Geschwindigkeit, Preis und Genauigkeit.

Man benutzt vier Grundmethoden: Schrittweise Annäherung, Integration (Ein-, Zwei- oder Vierflankentechnik), Zähler- und Servomethode sowie parallele Wandlung. Alle diese Techniken sollen im folgenden untersucht und erklärt werden.

Nach Darstellung dieser vier Grundmethoden sollen Einchip-Implementationen von ihnen vorgestellt werden. Darauf werden die Techniken und Bauteile zur Datenerfassung untersucht.

A/D-Wandler mit schrittweiser Annäherung

Im Zusammenhang mit Mikroprozessoren wird vermutlich die Technik der schrittweisen Annäherung (successive approximation) am häufigsten eingesetzt, da sie sich durch hohe Geschwindigkeit, große Auflösung und geringe Kosten auszeichnet.

Das Prinzip dieser Methode besteht darin, zunächst einmal den Eingangswert abzuschätzen, in analoge Form zu bringen und mit dem tatsächlich vorliegenden Eingangswert zu vergleichen. Je nach Vergleichsergebnis wird die Schätzung dann erhöht oder erniedrigt. Bild 5-9 zeigt die notwendige Hardware.

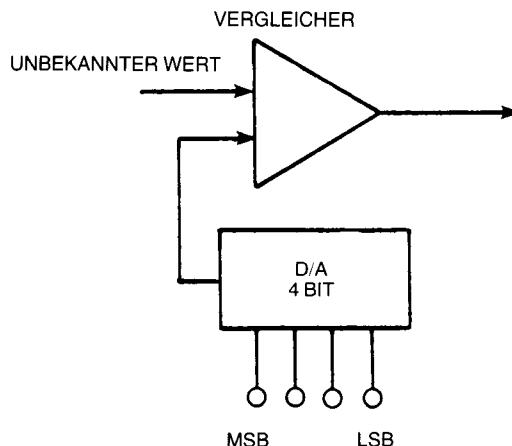


Bild 5-9: Hardware für schrittweise Annäherung

Bei einer Auflösung von 8 Bit kann man z.B. als ersten Schätzwert „10000000“ annehmen. Ist der Eingangswert größer als die analoge Entsprechung von „10000000“, dann wird das von links als nächstes folgende Bit gesetzt.

Als nächstes wird also der Wert „11000000“ angenommen. Ist auch er zu klein, so folgt „11100000“.

Nehmen wir an, der umzuwandelnde Eingangswert sei kleiner als unser letzter Versuch. Dann muß das zuletzt auf „1“ gesetzte Bit wieder gelöscht und statt dessen das ihm folgende gesetzt werden, was den Versuchswert „11010000“ ergibt. Und so geht das weiter. Die ersten Schritte lassen sich so veranschaulichen:

Schritt	angenommener Wert	zu hoch	genau	zu niedrig
1:	10000000	ja	—	—
2:	11000000	ja	—	—
3:	11100000	—	—	—
4:	11010000	—	—	ja

Mit anderen Worten: Immer, wenn der tatsächlich anliegende Wert größer als die Näherung ist, dann bleibt das betrachtete Bit an, und das nächste wird „probiert“. Ist er dagegen nicht größer, dann wird das zuletzt gesetzte Bit wieder gelöscht und das nächstfolgende gesetzt.

Bild 5-10 zeigt formal den Algorithmus, die zugehörige Hardware ist in Bild 5-11 wiedergegeben.

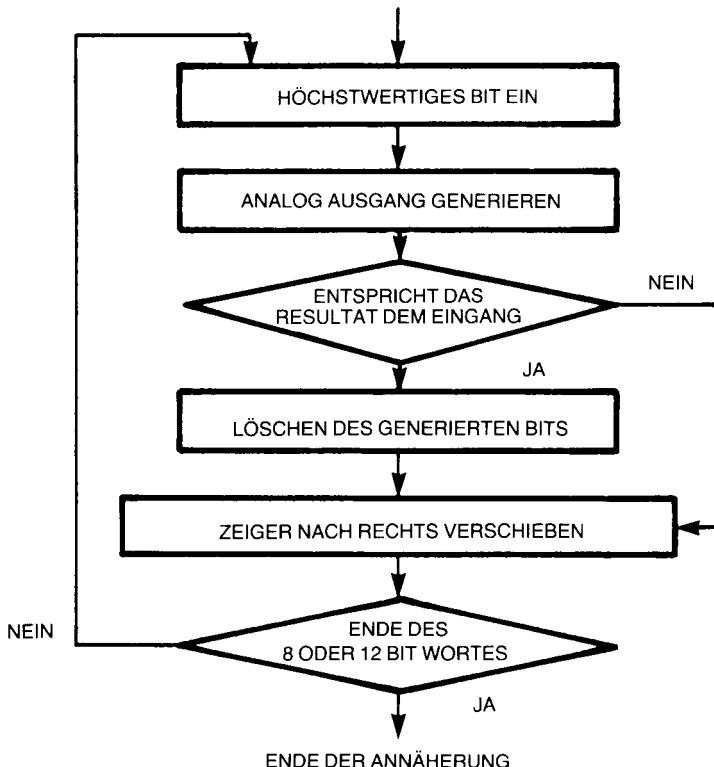


Bild 5-10: Schrittweise Annäherung ADC

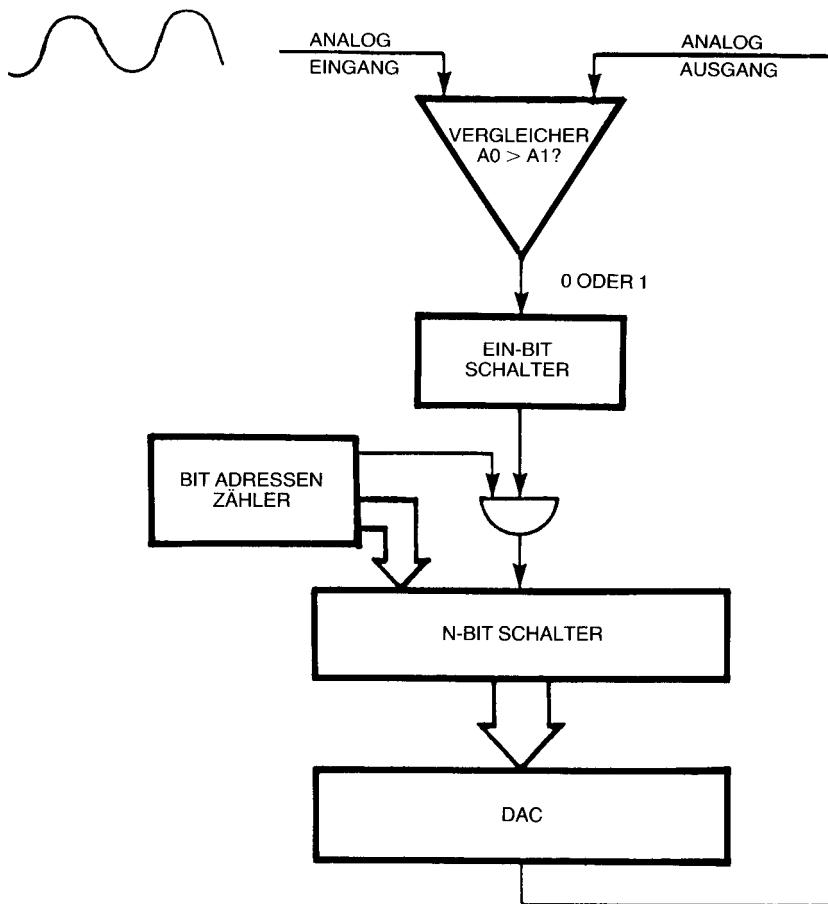


Bild 5-11: Detaillierte Hardware für schrittweise Annäherung

Sehen wir uns anhand von Bild 5-12 ein Beispiel für eine solche schrittweise Annäherung an.

Zuerst wird das höchstwertige Bit N auf „1“ gesetzt. Der sich daraus ergebende Analogwert V_1 ist kleiner als das Eingangssignal INPUT. Damit muß das nächstfolgende Bit gesetzt werden (N-1), wie es Bild 5-12 zeigt. Diesmal ist die Näherung V_2 aber größer als das Eingangssignal. Das zuletzt gesetzte Bit N-1 muß also gelöscht werden. Das ist am Fuß von Bild 5-12 wiedergegeben, wo die Folge der Bits dargestellt ist (zwischen „Bit N-1“ und „Bit N-2“). Als nächste Näherung für die höherwertigen Bits wird also „101“ versucht, dem Nullen folgen. Das ergibt den Wert V_3 . Dieser ist kleiner als INPUT, womit Bit N-2 auf „1“ gesetzt bleibt und das nächste Bit gesetzt

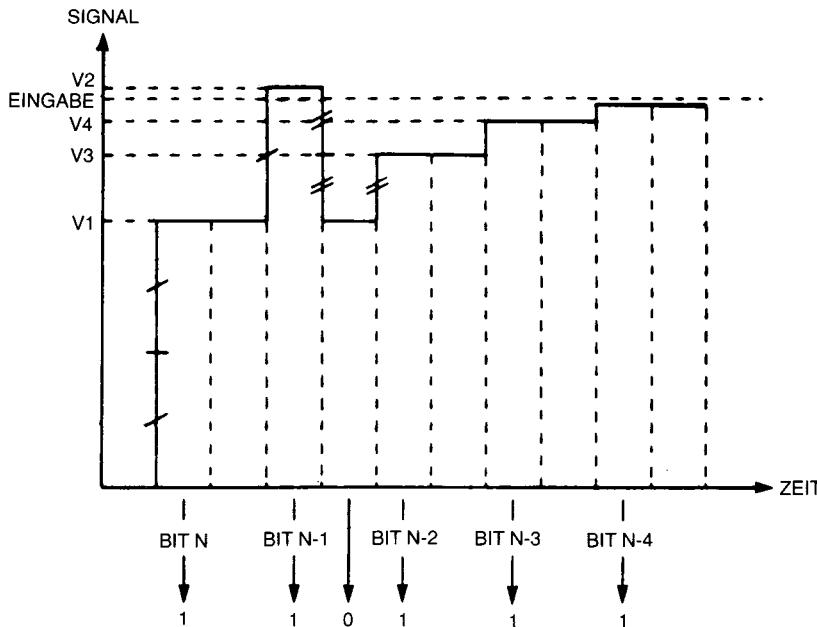


Bild 5-12: Eine Beispiel Annäherung

werden kann. Das ergibt die digitale Näherung „1011“, gefolgt von Nullen, was dem Analogwert V4 entspricht usw. Aus Bild 5-12 geht hervor, daß die ersten fünf Bits die Näherung „10111“ ergeben. Je nach der benötigten Genauigkeit wird das endgültige Ergebnis 8, 10 oder mehr Bits enthalten.

Einbezug eines Mikroprozessors

Anstatt die Steuerlogik in Hardware zu verwirklichen, kann man auch einen Mikroprozessor verwenden, der die Vergleichsergebnisse untersucht und die nächste digitale Näherung bestimmt. Das ergibt eine Prinzipschaltung wie in Bild 5-13 wiedergegeben. Die Hardwarelogik wird dabei durch ein einfaches Programm ersetzt.

Veränderliche Eingangsspannung

Bis jetzt haben wir angenommen, daß sich die Eingangsspannung während des Umwandlungsprozesses nicht verändert. Würde es sich verändern, dann würde man unter Umständen ein ungenaues Ergebnis erhalten. Die einfachste Lösung dieses Problems ist, eine *Abtast-und-Halte-Schleife* (sample-and-hold, S/H) zum „Einfrieren“ des anliegenden Eingangssignals zu verwenden. Bild 5-14 zeigt die Arbeitsweise einer solchen S/H-Schaltung, Bild 5-15 die sich daraus ergebende

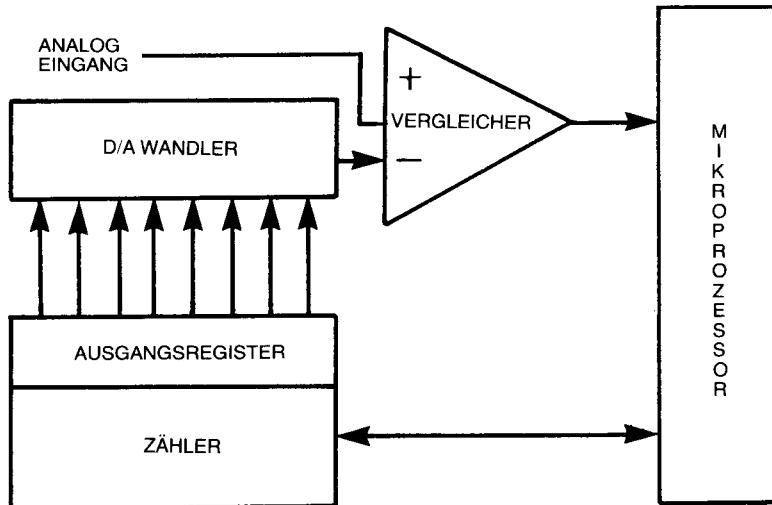


Bild 5-13: Verbindung zum Prozessor

Schaltung selbst. Man muß eine solche Abtast-und-Halte-Schaltung dann einsetzen, wenn das Signal sich relativ schnell ändert und wenn es obendrein noch verrauscht ist.

Bild 5-16 zeigt, was für ein Fehler ohne Einsatz einer Abtast-und-Halte-Schaltung bei schrittweiser Näherung durch eine rasch steigende Eingangsspannung erzeugt wird. Links im Bild ergibt eine 5-Bit-Näherung von „01111“ eine richtige Umsetzung.

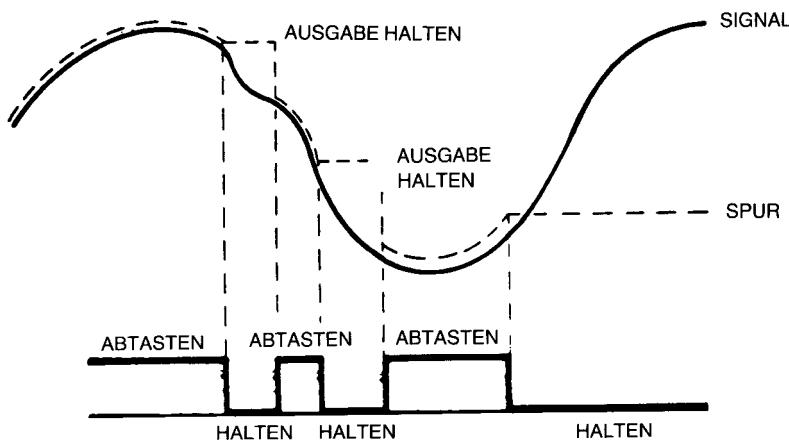


Bild 5-14: Abtast-und-Haltetechnik (Sample and Hold)

Die darauffolgende Umwandlung ergibt ebenfalls „01111“ – diesmal aber ist der Wert falsch. Das hat seinen Grund in der Tatsache, daß der Eingangswert während des Näherungsvorgangs weiter angestiegen ist und die zweite Umwandlung mit einem

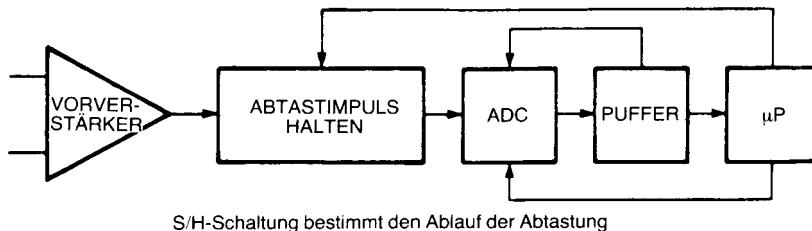
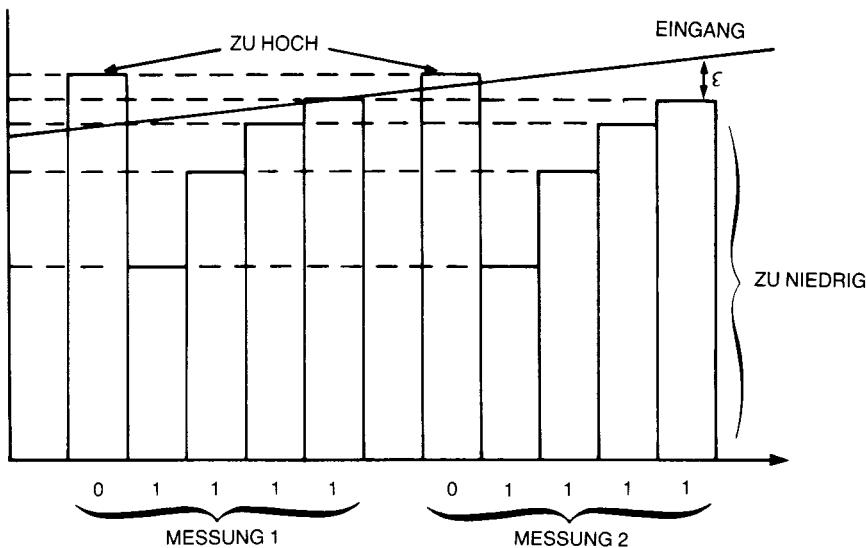


Bild 5-15: Abtast-und-Halte-Zusatz macht die Wandlung schneller

nahezu genauen Wert gestartet wurde. Das Beispiel ist ein typischer Fehlerfall, der durch Vorschalten einer Abtast-und-Halte-Schaltung vor die Wandlungslogik ausgeschaltet werden kann.

Zusammenfassung zur schrittweisen Annäherung

Die Methode der Umwandlung durch schrittweise Annäherung ist der „logarithmischen“ Suchmethode analog, die oft beim Aufsuchen eines Werts aus einem (geordneten) Wertespeicher benutzt wird.



Schrittweise Annäherungsfehler mit schnell ansteigendem Eingangssignal

Bild 5-16: Eingangsfehler durch schrittweise Annäherung

neten) Intervall eingesetzt wird. Das Prinzip beruht darauf, in die Mitte des Intervalls zu springen, dann in die Mitte des höheren oder niedrigeren Intervalls, je nachdem, wie der Vergleich ausgefallen ist. Das garantiert, daß der gesuchte Wert bei N Elementen im Intervall in höchstens $\log_2 N$ Schritten erreicht wird. Beim Programmieren benutzt man eine solche logarithmische Suche z.B. zum Auffinden eines Elements in einem File. Eine einfachere Vergleichsmethode besteht darin, in der Mitte einen Block zu eröffnen und dann in die Mitte der ersten oder zweiten Hälfte zu springen, je nachdem, ob das gesuchte Element vor oder nach der Blockmitte steht, und so weiter. Man nennt dieses Verfahren auch eine *binäre Suche*. Ziel ist es dabei, die Suchzeit zu verkürzen.

Die Technik der schrittweisen Annäherung beruht auf einfachen Grundlagen und eignet sich sehr gut zur Implementation auf einem einzigen Chip. Sie wird daher oft zusammen mit Mikroprozessoren eingesetzt und ergibt preiswerte A/D-Wandler auf LSI-Chips, die mit guter Genauigkeit arbeiten können.

Die Integrationsmethode

Grundprinzip der Wandlung durch Integration ist es, einen (durch einen Kondensator gebildeten) Integrator von der Eingangsspannung laden zu lassen und die dazu nötige Zeit zu messen. Durch Vergleich mit einer bekannten Bezugsspannung ist es möglich, den Wert der Eingangsspannung zu bestimmen. Es gibt dabei hauptsächlich das *Zwei- und Vierrampenverfahren*, daneben auch noch ein Einrampenverfahren und Spannungs/*Vierrampenverfahren*, daneben wird auch noch ein Einrampenverfahren und Spannungs/Frequenzwandlung eingesetzt. Wir wollen diese vier Methoden im Folgenden betrachten.

Zweirampenintegration (dual slope integration)

Diese Methode beruht darauf, einen Kondensator von der unbekannten Spannung aufzuladen und von einer bekannten Bezugsspannung wieder entladen zu lassen. Das Verhältnis zwischen bekannter und unbekannter Spannung ergibt sich dann aus dem Verhältnis der beiden Ladezeiten.

Diese Technik hat den Vorzug der Rauschverminderung, da ein Mittelwert des

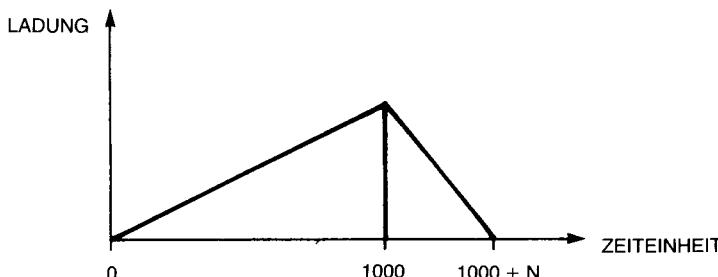


Bild 5-17: Zeitablauf bei Integration

Signals gemessen wird. Man erreicht mit ihr ausgezeichnete Genauigkeiten, braucht aber längere Wandlungszeiten als bei der Methode der schrittweisen Annäherung. Die Methode ist jedoch preiswert. Sie wird vor allem in Digitalvoltmetern eingesetzt.

Bild 5-17 verdeutlicht das Prinzip, Bild 5-18 zeigt die zugehörige Hardware.

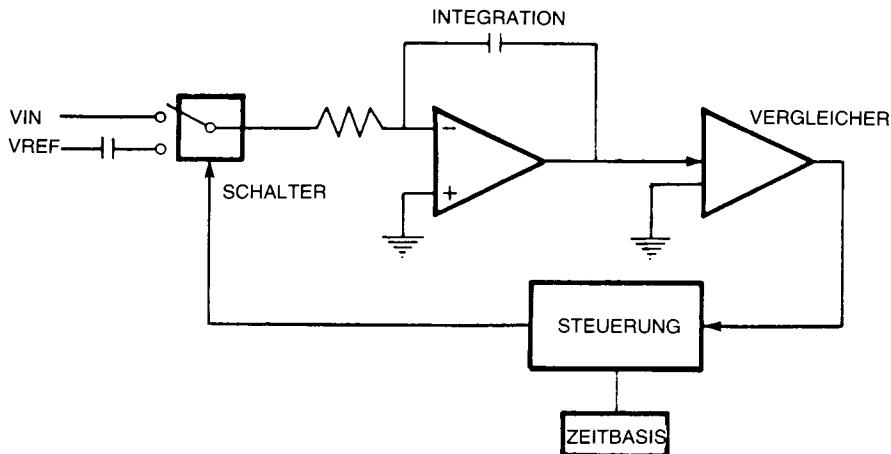


Bild 5-18: Zweirampenconverter (Dual Slope)

Man kann beim Wandlungsvorgang zwei Phasen unterscheiden. In der ersten Phase wird der Kondensator mit der (positiven) Eingangsspannung für eine Dauer von N Impulsen (z.B. 1000 Stück) aufgeladen. Der Kondensator wird mit einer der angelegten Spannung proportionalen Geschwindigkeit geladen, oder – genauer gesagt – er wird über die Zeit T auf eine bestimmte Ladung gebracht. Diese Aufladezeit T ist dabei vorgegeben.

In der zweiten Phase wird der Kondensator durch eine genau bekannte negative Bezugsspannung wieder entladen, d.h. es wird die entgegengesetzte zu V_{in} gepolte Spannung V_{ref} angeschaltet. Dann wird die Zeit t gemessen, die man bis zum völligen Entladen des Kondensators benötigt.

Bei Einsatz mit einem Mikroprozessor wird der Eingang in der Regel passend heruntergeteilt und durch $V_{ref}/2$ verschoben, so daß gilt:

$$\frac{t-T}{T} = \frac{1}{2} \left(-\frac{V_{in}}{V_{ref}} + 1 \right)$$

Mit anderen Worten: Der Zählerwert gibt im Prinzip den digitalen Wert von V_{in} wieder. Bild 5-19 zeigt die vollständige Schaltung eines bipolaren Zweiflanken-A/D-Wandlers.

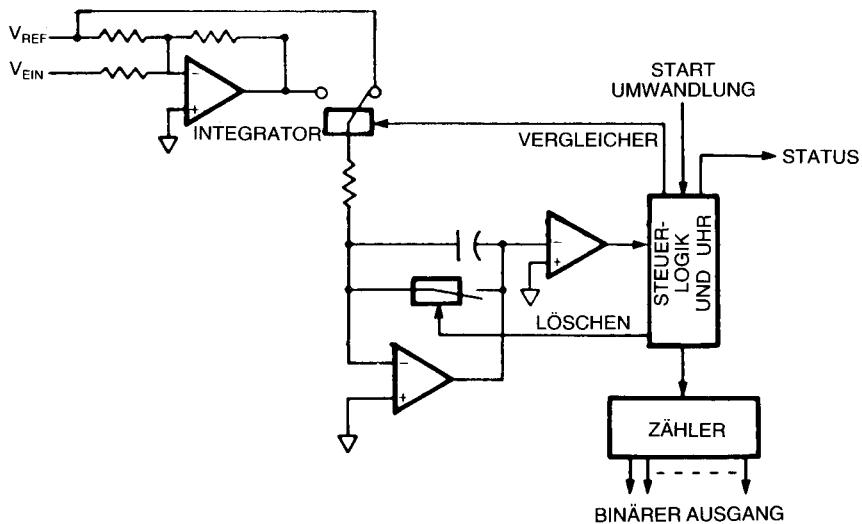


Bild 5-19: Bipolarer Zweiflanken A/D Wandler

Linearität wie Auflösung dieser Methode sind ausgezeichnet. Die Geschwindigkeit allerdings ist begrenzt. Der Durchsatz, d.h. die maximal zu erzielende Wandlungszahl ist auf $1/2T$ Umwandlungen pro Sekunde begrenzt.

Man wählt T nach der zu unterdrückenden Grundfrequenz im Signal. Soll z.B. die Netzfrequenz von 50 Hz (60 Hz in den USA) unterdrückt werden, so wählt man als Untergrenze für $T_1/50 = 20$ ms, erreicht also eine maximale Umwandlungsrate von 25 Messungen pro Sekunde.

Damit ist das Integrationsverfahren für Datenerfassungssysteme in der Regel zu langsam. Man findet es aber häufig in Digitalvoltmetern, Thermokopplern und ähnlichen Situationen mit sich langsam ändernden Meßwerten.

Vierflankenintegration (quad slope)

Die Vierflankentechnik leitet sich unmittelbar aus der Zweiflankentechnik her. Vor jeder Messung wird hier zusätzlich eine Lade- und Entladephase mit bekannten Werten durchgeführt, um gerätespezifische Fehler ausschalten zu können. Diese Technik erfaßt Ungenauigkeiten durch Offset- und Massebezugsfehler. Bild 5-20 zeigt einen solchen Wandlungszyklus. Die Methode hat ihren Namen von den vier bei jeder Messung auftretenden Spannungsflanken am Kondensator.

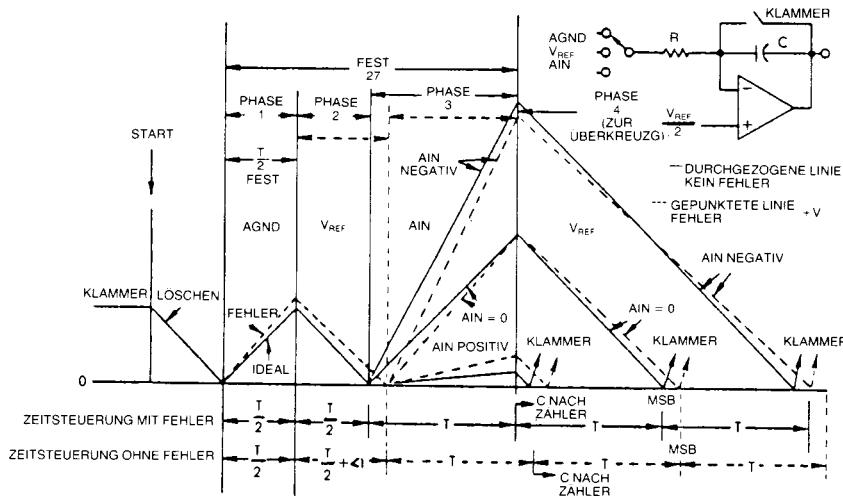


Bild 5-20: Prinzip der Vierflankenintegration (Quad Slope)

Einrampenverfahren

Beim Einrampenverfahren wird eine Bezugsspannung mit entgegengesetzter Polung der Eingangsspannung benutzt. Sie wird integriert bis der Integrationskondensator die gleiche Spannung wie der Eingang aufweist. Genau wie oben werden auch hier die Zeitimpulse aufgezählt, die verstreichen, bis Gleichheit erreicht ist. Die Genauigkeit der Methode hängt sowohl vom Kondensator (da keine Ausgleichsmessung durch Entladen erfolgt) wie von der verwendeten Taktfrequenz ab. Man kann allerdings hierbei etwas schneller arbeiten als in der vorher erwähnten Technik, da nur ein Ladevorgang benötigt wird.

Spannungs/Frequenz-Umsetzung (V/F-Wandlung)

Bei dieser Methode wird die Eingangsspannung in eine ihr proportionale Frequenz umgesetzt. Diese wird dann mit einem Zähler gemessen, wodurch man eine digitale Entsprechung erhält.

Diese Technik findet manchmal Anwendung, wenn die Information über Leitungen übertragen werden muß. Man kann so die Kosten für einen A/D-Wandler einsparen, wenn keine besonders hohe Genauigkeit benötigt wird.

Zählermethode

Diese Technik ist dem Einrampenverfahren ähnlich, hängt aber nicht von der gewählten Taktfrequenz ab. Es ist in Bild 5-21 dargestellt, die Art der Näherung zeigt Bild 5-22.

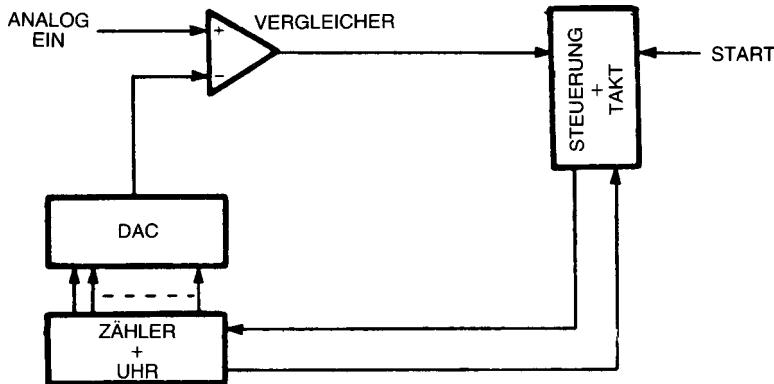


Bild 5-21: Zählermethode arbeitet wie Einrampenverfahren, ist aber zeitunabhängig

Der Eingang wird mit dem Ausgang eines D/A-Wandlers verglichen, der den Wert eines einfachen Binärzählers umsetzt. Dieser zählt solange aufwärts, bis sein analoges Äquivalent größer als die Eingangsspannung wird.

Die Methode ist sehr einfach, arbeitet dafür aber auch recht langsam. Es kann lange dauern, bis der Zähler den Eingangswert erreicht hat. Das kommt daher, weil keine besonderen Maßnahmen zur Verringerung der Suchzeit im möglichen Intervall eingesetzt werden. In einigen Fällen (bei kleinen Eingangswerten) erreicht man die Näherung recht schnell. Im allgemeinen Fall jedoch benötigt die Methode $N/2$ Zählschritte, wobei N der vom Zähler erreichbare Maximalwert ist ($N = 2^P$, mit P als der Zahl der Bits im Zähler).

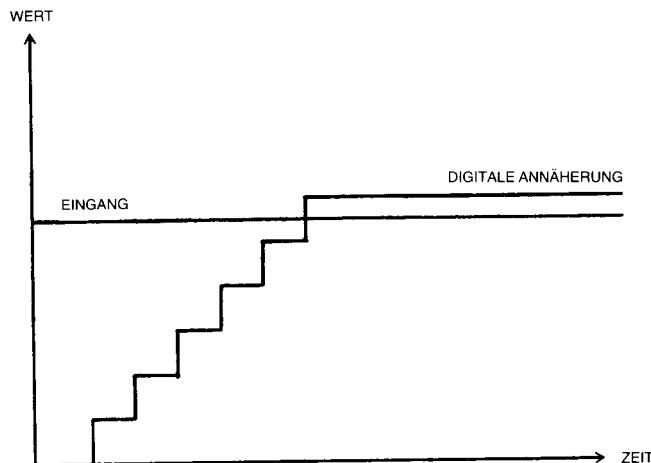


Bild 5-22: Annäherung mit Zählermethode (Counter-Comparator)

Die Servotechnik

Diese Technik entspricht im Prinzip der Zählermethode, wobei allerdings ein Auf-/Ab-Zähler verwendet wird, der einem *sich ändernden* Eingangssignal folgen kann. Immer wenn der Eingangsspannungswert erreicht ist, springt hier der Zähler vor und zurück im Bestreben, eine exakte Näherung zu finden. Er kann so kleinen Änderungen recht rasch folgen und die Funktion einer Abtast-und-Halte-Schaltung mit übernehmen.

Die Grundschaltung ist in Bild 5-23 wiedergegeben, ein Beispiel zur Funktion findet sich in Bild 5-24.

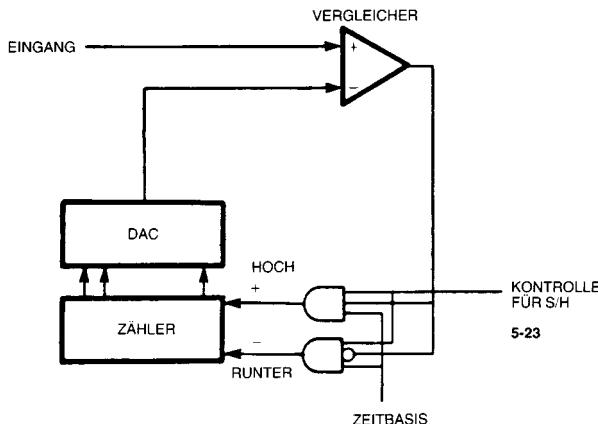


Bild 5-23: Servo-Technik

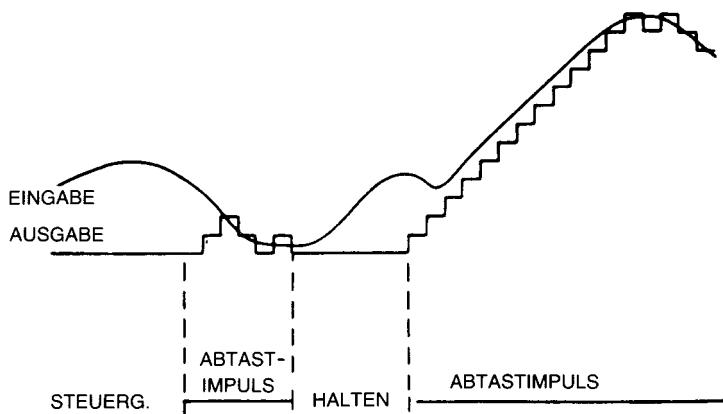


Bild 5-24: Annäherung mit Servo-Technik

Parallelumwandlung

Das Prinzip der *Parallelumwandlungstechnik*, auch *direkter Vergleich* genannt, besteht darin, die möglichen digitalen Werte *gleichzeitig* in Analogform zu bringen und mit dem Eingangssignal zu vergleichen. Auf diese Art und Weise kann man eine Übereinstimmung in der Zeit entdecken, die für die Umwandlung eines einzigen digitalen Werts notwendig ist. Bild 5-25 illustriert das Verfahren. Es hat den Vorzug sehr hoher Geschwindigkeit, benötigt aber eine große Zahl von Bauelementen. Die Schaltung in Bild 5-26 zeigt den Aufwand, der bereits für eine Genauigkeit von 3 Bit benötigt wird. Die Bauteilzahl steigt geometrisch mit der Bitanzahl. Für eine Auflösung von N Bit braucht man 2^{N-1} Komparatoren, die jeweils um den Analogwert gegeneinander versetzt sind, der dem niedrigstwertigen Bit im Binärwort entspricht. Sehen wir uns an, wie so etwas arbeitet. Setzen wir einen direkten 3-Bit-Wandler voraus. Die Eingangsspannung kann dann in acht verschiedenen Stufen gemessen werden. Bild 5-25 gibt die Struktur des Wandlers wieder. Die sieben Komparatoren stellen fest, ob die Eingangsspannung größer oder kleiner als die jeweilige Bezugsspannung ist. Diese Information wird in einem Prioritätskodierer in eine Binärzahl umgewandelt. Wenn zum Beispiel alle Komparatoren bis zum fünften von unten eingeschaltet und die von Nummer fünf (einschließlich) nach oben hin alle ausgeschaltet sind, dann wird diese Information in die Zahl 100_2 umgesetzt. Andere Eingänge liefern andere 3-Bit-Darstellungen.

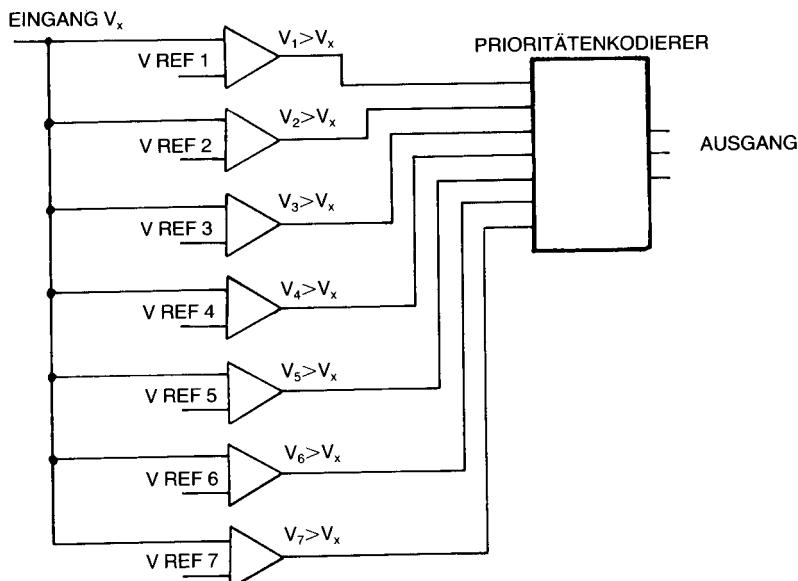


Bild 5-25: Parallelumwandlung

Derartige Systeme besitzen bei einer Auflösung von fünf Bit eine Wandlungszeit von weniger als 100 Nanosekunden. Da aber viele Komparatoren und Bezugsspannungen benötigt werden und man überdies ein komplexes Kodierungsschema braucht ist diese Methode die teuerste Form für jede Auflösung über 3 Bit. Es gibt jedoch bereits monolithische Hochgeschwindigkeits-A/D-Wandler, die nach dem Parallelumsetzungsverfahren arbeiten.

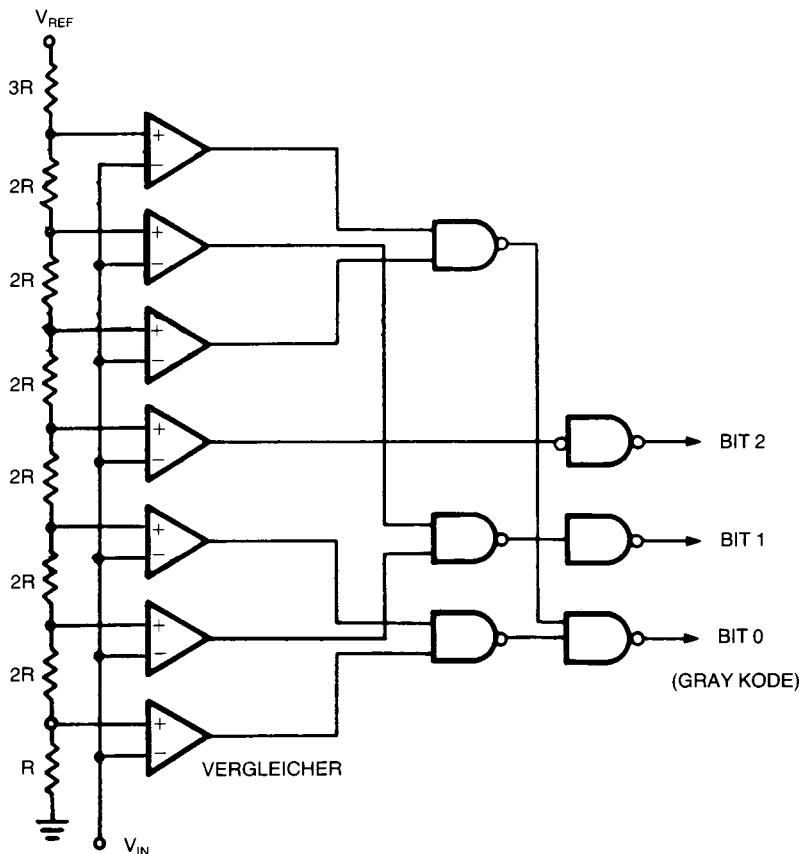


Bild 5-26: Beispiel für Parallel A/D Wandlung

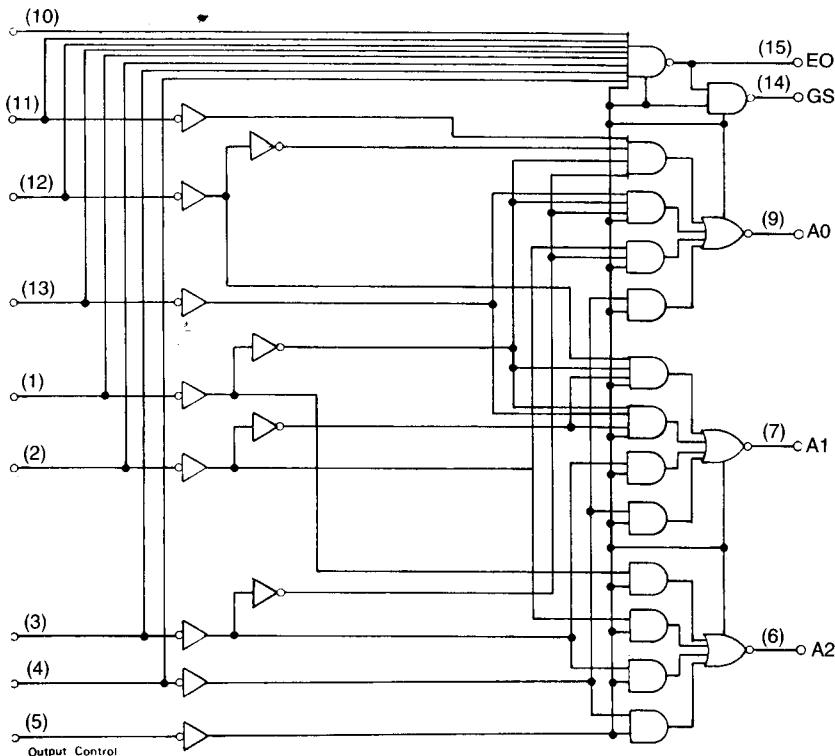


Bild 5-27: 8 zu 3 Prioritätenkodierer

Multiplizierende Digital/Analogwandler

Die Bezeichnung „multiplizierender D/A-Wandler“ taucht häufig auf und bezieht sich einfach auf einen D/A-Wandler, der mehrere Eingangsgrößen gleichzeitig verarbeitet. Er kann in einem, zwei oder vier Quadranten arbeiten.

Zusammenfassung der Umwandlungstechniken

Damit sind die wichtigsten Umwandlungstechniken beschrieben worden. Man findet auch Kombinationen verschiedener solcher Methoden. Die Eigenschaften eines jeden A/D-Wandlers müssen als Funktion von Genauigkeit, Linearität, Geschwindigkeit, Preis, Stabilität, Auflösung, Eingangsspannungsbereich und anderer technischer Eigenschaften (wie z.B. der Abmessungen oder der Leistungsaufnahme) ermittelt werden.

Mit Hilfe eines Mikroprozessors lässt sich hin und wieder die Bauteilzahl verringern. Der Mikroprozessor kann außerdem die Verstärkung und die Vorspannung von Ein- und Ausgängen steuern sowie durch ein Programm die Genauigkeit verbessern.

Monolithische A/D-Wandler

Man kann mittlerweile die gesamte Schaltung eines A/D-Wandlers auf einem Chip unterbringen. Die untenstehende Tabelle führt einige typische Einchip-A/D-Wandler auf.

Hersteller	Typen-Nr.	Auflösg.	Ge- schwindig- keit	Umwand- lungstyp	Preis
National	MM 5357	8	40us	SA	\$10
PMI	AD-02	8	8us	SA	
Analog Devices	AD 7570	10	18us	SA	\$70
Datel	ADC-EK12B	12	24ms	Integrating	
Analog Device	AD7550	13	40ms	Integrating	\$25
National	ADC0816	8	114ms	SA	\$20

Als monolithische LSI-Moduln erhält man A/D-Wandler in den drei Techniken der schrittweisen Annäherung, der Integration und des direkten Vergleichs. Die Unterschiede sind einfach zu erfassen. Ein Parallelwandler ist am schnellsten, besitzt aber nur relativ geringe Auflösung. Ein Wandler nach dem Zweiflanken-Integrationsverfahren hat die größte Genauigkeit, braucht dafür aber auch die längste Zeit. Zusätzlich kann eine Abtast-und-Halte-Schaltung notwendig werden, was sich aus der Zeit ergibt, die das Analogsignal stabil anliegen muß und der Zeit, die die Umwandlung selbst dauert.

Anschuß von A/D-Wandlern an Mikroprozessoren

Wenn man einen A/D-Wandler mit einem Mikroprozessor verbinden will, braucht man mindestens zwei Steuersignale (siehe Bild 5-28).

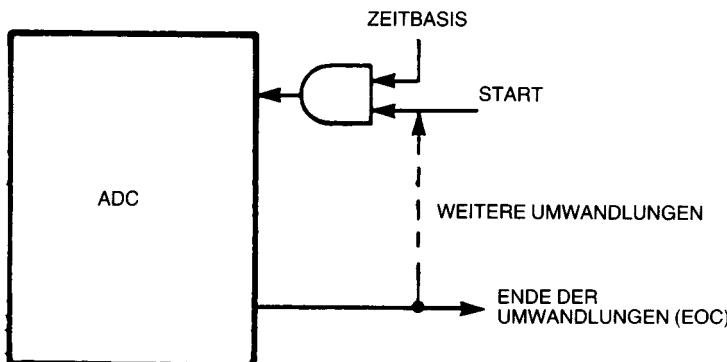


Bild 5-28: ADC Steuer-Signale

SC (start conversion) ist das Signal, mit dem der Mikroprozessor dem A/D-Wandler den Befehl zur Einleitung eines Umwandlungszyklus gibt.

EOC (end of conversion) bezeichnet das Wandlungsende, bzw. dient als Belegtsignal (busy) des A/D-Wandlers.

Außerdem werden Überlaufsituatonen durch ein Signal gemeldet, das die Bereichsüberschreitung anzeigen (overrange signal). Des weiteren braucht man immer dann, wenn die Auflösung mehr als 8 Bit beträgt, zwei Signale, die die beiden Ergebnisbytes nacheinander auf den Datenbus legen. Sie können z.B. mit LBEN (low byte enable – niedrigerwertiges Byte aktivieren) bezeichnet sein.

Zur direkten Verbindung des A/D-Wandlers mit dem Bus muß der Wandler mit Tri-State-Ausgängen und internen Puffern versehen sein.

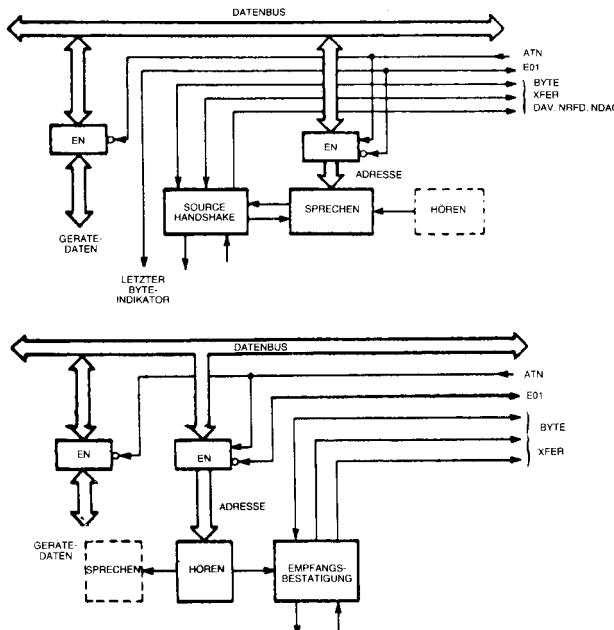
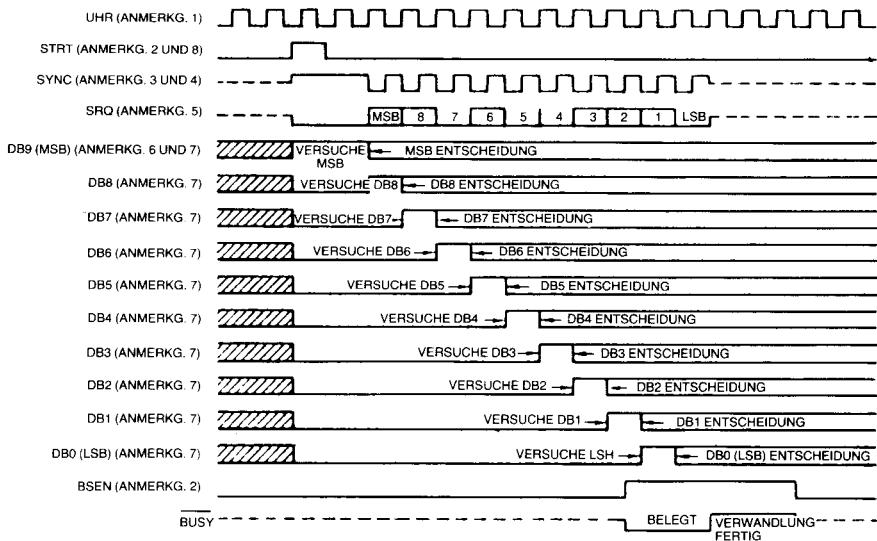


Bild 5-29: Monolithisches CMOS ADC des Typs AD7570

Ein A/D-Wandler mit schrittweiser Annäherung (Modell 7570 von Analog Devices)

Dies ist ein monolithischer Wandler in CMOS-Technik, der in einem keramischen Gehäuse mit 28 Anschlüssen eine Auflösung von 10 Bit liefert. Er benötigt eine Wandlungszeit von 10 Mikrosekunden und besitzt Tri-State-Ausgänge. Bild 5-30 zeigt die Zeitbezeichnungen in einem Wandlungszyklus.

Bild 5-31 zeigt eine Möglichkeit, den AD7570 in ein Mikroprozessorsystem einzubinden. Die Umwandlung wird normalerweise durch Aktivieren von START eingeleitet. Darauf wird BSEN (bus enable – Bus aktivieren) aktiviert und das BUSY-Signal („belegt“) auf den Datenbus (hier Leitung D0) gelegt. Das Ende der Umwandlung wird durch BUSY = 0 angezeigt. Daraufhin kann BSEN deaktiviert



Anmerkungen:

1. Die interne Uhr läuft nur während der Umwandlung (gezeigt ist die externe Uhr)
2. Extern initiiert.
3. Serielle Synchr.-Verzögerg. um 200 ns
4. Die punktierten Linien deuten einen „fließenden“ Übergang an.
5. Zur Erfüllung ist die serielle Ausgabe als 1101001110 gezeigt.
6. Die schraffierte Felder zeigen einen undefinierten Status.
7. Setzen die Einstellungen der „Ausgabedaten-Verzögerung an der positiven Umschankante bei unter 20 ns.“
8. Die hintere Flanke von SRT sollte extern an der führenden Flanke von 01K synchronisiert werden.
9. Dargestellt für SC8 = 1.

Bild 5-30: Zeitbeziehungen bei der Umwandlung mit AD7570

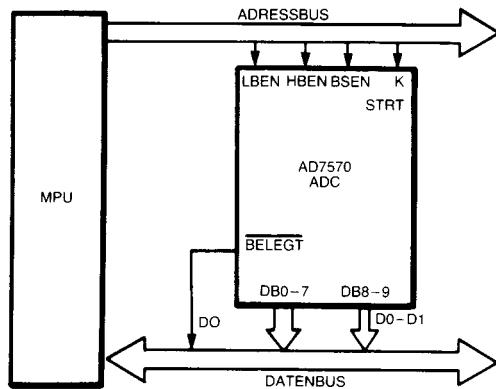


Bild 5-31: Verbindungen des 7570

werden, wodurch der BUSY-Anschluß freigegeben wird (er wird in hohe Impedanz geschaltet). Damit können die Ergebnisse aus dem internen Register in den Prozessor gelesen werden.

LBEN (low byte enable) wird aktiviert und dadurch das niederwertige Ergebnisbyte auf Leitungen D0 bis D7 gelegt. Nach dieser Übertragung muß LBEN wieder deaktiviert werden.

Hierauf wird HBEN (high byte enable) aktiviert, was die höherwertigen Ergebnisbytes DB8 und DB9 auf Leitung D0 und D1 des Datenbusses legt. Wie oben muß HBEN nach Übernahme der Information wieder deaktiviert werden.

Nach dem gleichen Prinzip lassen sich auch mehrere AD7570-Bausteine in ein System einbauen, wie das Bild 5-32 zeigt.

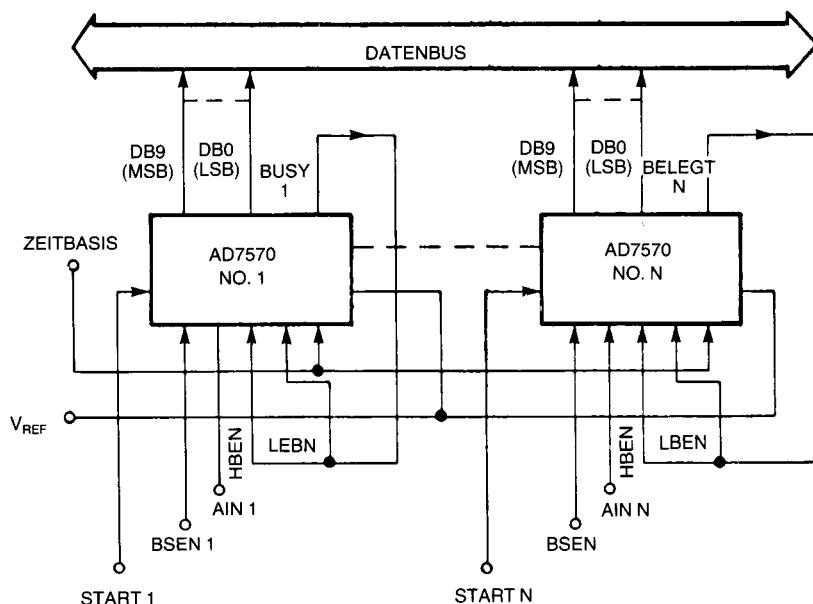


Bild 5-32: Mehrere A/D Wandler des Typs AD7570

Ein multiplizierender D/A-Wandler (7522 von Analog Devices)

Dies ist ein 10-Bit-Wandler auf CMOS-Basis, der mit einem R-2R-Netzwerk in Dünnschichttechnologie ausgerüstet und in einem 28-poligem DIP-Gehäuse untergebracht ist. Er hat zweifach gepufferte Eingänge und gestattet sowohl parallele wie serielle Dateneingabe. Bild 5-33 zeigt seinen inneren Aufbau.

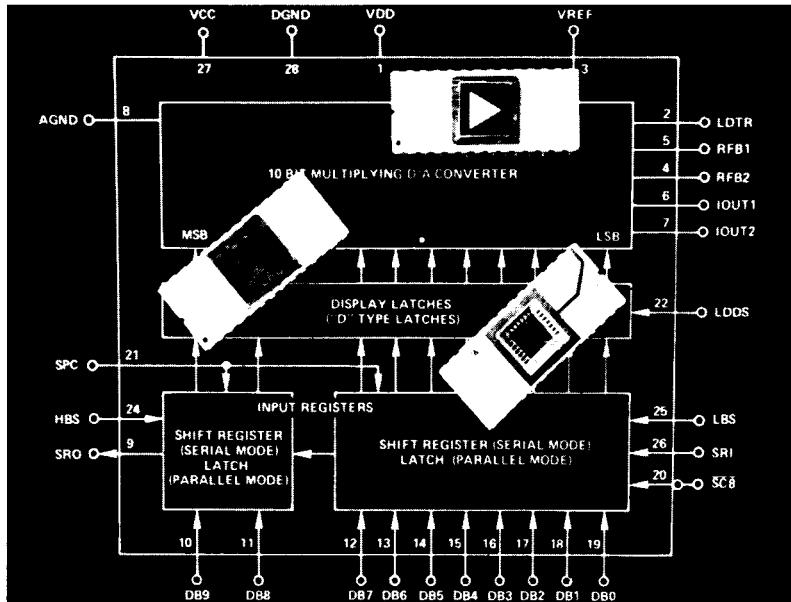


Bild 5-33: AD7522: Doppelt gepufferter A/D Wandler

Die Einbindung des AD7522-Bausteins in ein Mikroprozessorsystem zeigt Bild 5-34. Man kann ihn auch an ein serielles Datentor anschließen, wenn es der Anwendungsfall erfordert. Dies zeigt Bild 5-36 und Bild 5-37 die dabei zu beachtenden Zeitbeziehungen. Wie im vorangegangenen Beispiel kann man auch mehrere AD7522-Bausteine an den Mikroprozessorbus anschließen, wie das Bild 5-38 zeigt.

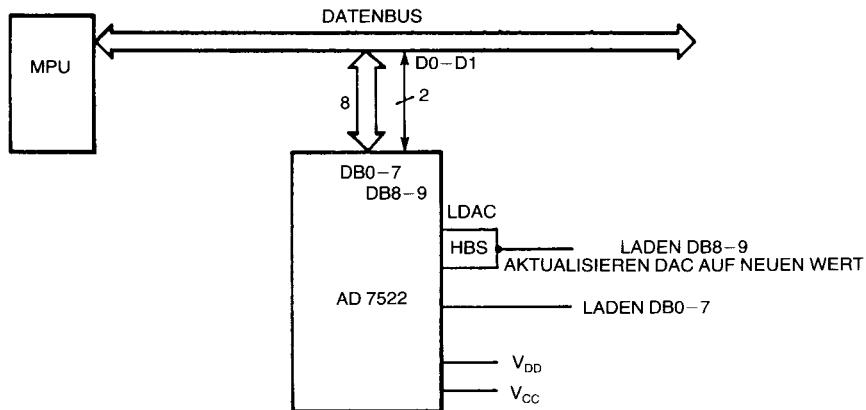


Bild 5-34: Anschluß des AD7522 an Byte-Serial Updating

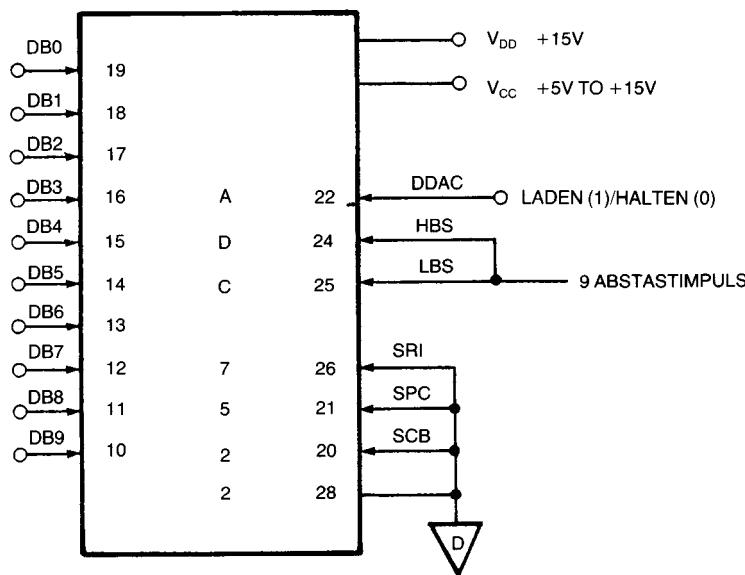


Bild 5-35: AD7522 Verbindung bei 10 Bit Parallel Einsatz

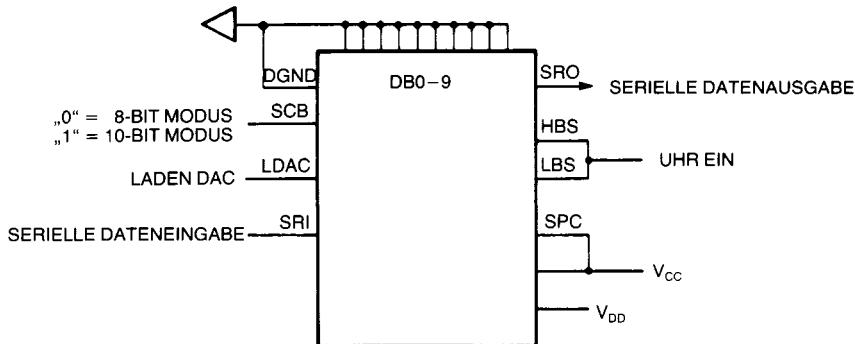


Bild 5-36: Serieller Einsatz

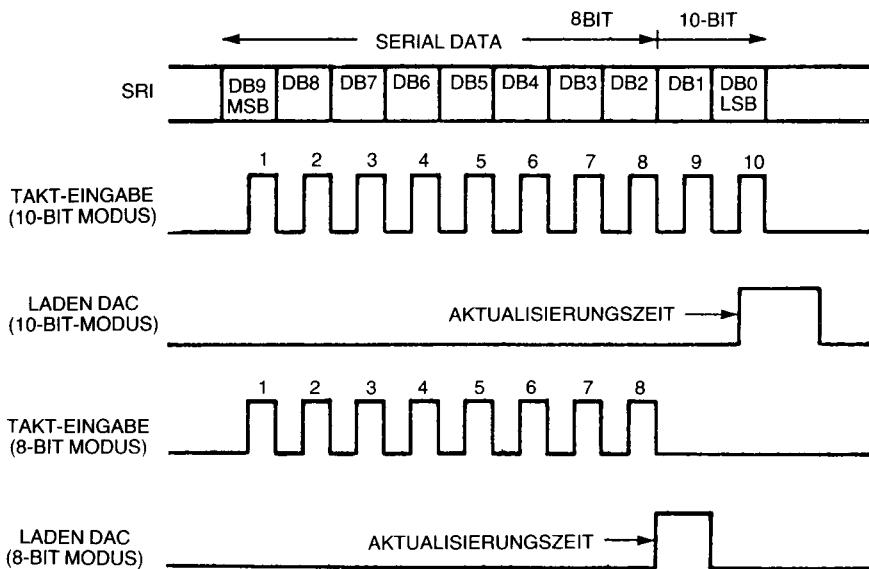


Bild 5-37: Zeitdiagramm Seriell

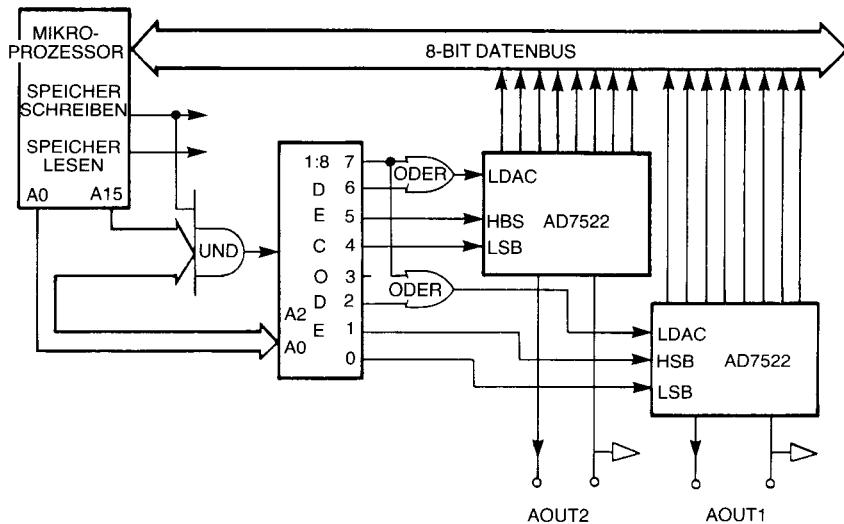


Bild 5-38: Interface mehrerer AD7522 an Mikroprozessoren

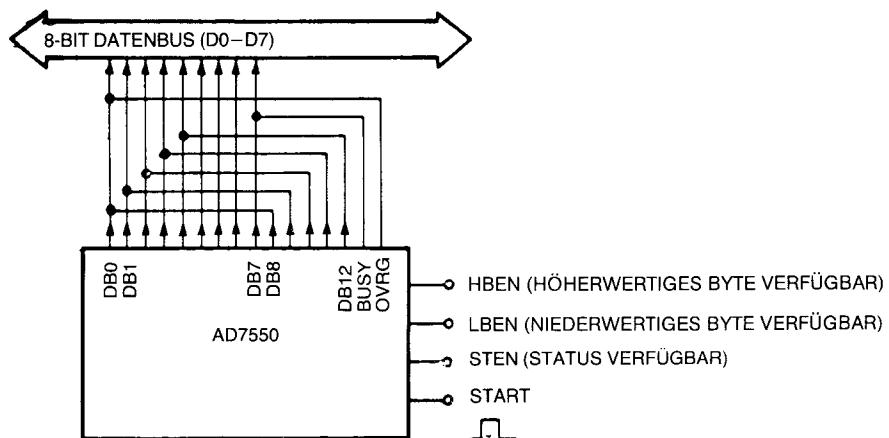


Bild 5-39: Interface eines AD7550 am 8 Bit Datenbus

Ein Vierflanken-Wandler (AD7550)

Dies ist ein integrierter 13-Bit-Wandler in einer monolithischen CMOS-Einheit. Er liefert eine Digitalausgabe im Zweierkomplementformat und belegt ein 40-poliges DIP-Keramik-Gehäuse. Bei einem 1-MHz-Takt benötigt er eine Wandlungszeit von 40 Millisekunden, wobei das Ergebnis an Tri-State-Ausgängen bereitgestellt wird. Der Anschluß des AD7550 an einen 8-Bit-Mikroprozessor ist genauso einfach wie in den vorigen Beispielen auch und in Bild 5-39 wiedergegeben. Dabei werden im Prinzip die gleichen Steuersignale verwendet, die der 7570-Baustein benötigt. Zusätzlich wird ein Signal OVRG (overrange) bei Bereichsüberschreitung abgegeben. Aus Bild 5-39 geht hervor, daß die Anschlüsse BUSY und OVRG an Bit 0 bzw. 7 des Datenbusses angeschlossen sind. Das wurde gemacht, weil diese beiden Bits im Mikroprozessor am einfachsten getestet werden können (alle anderen Bits brauchen entweder zusätzliche Schiebe- oder Maskierungsoperationen). Der Anschluß mehrerer AD7550-Bausteine bietet ebenfalls keine Schwierigkeiten und ist in Bild 5-40 gezeigt.

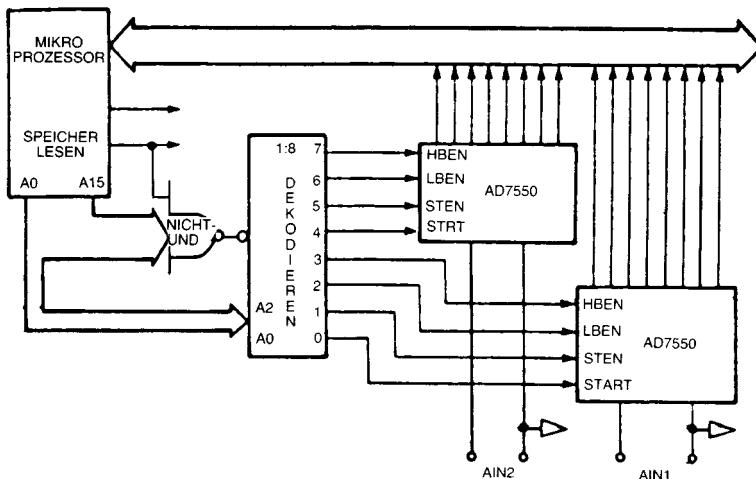
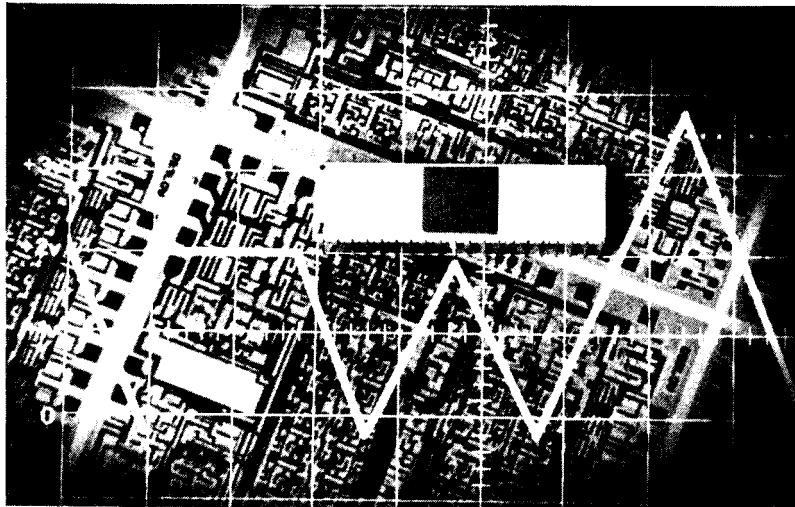


Bild 5-40: Interface mehrerer AD7550 an einen Mikroprozessor

Ein einfacher A/D-Wandler mit schrittweiser Annäherung (MM4357 von National Semiconductor)

Dies ist ein preiswerter und schneller ($20\mu\text{s}$) Baustein mit einer Auflösung von 8 Bit. Bild 5-41 zeigt seine Beschaltung. Die Steuersignale sind unkompliziert und entsprechen den oben gegebenen Definitionen.



Ein Vierflanken Konverter (AD7550)

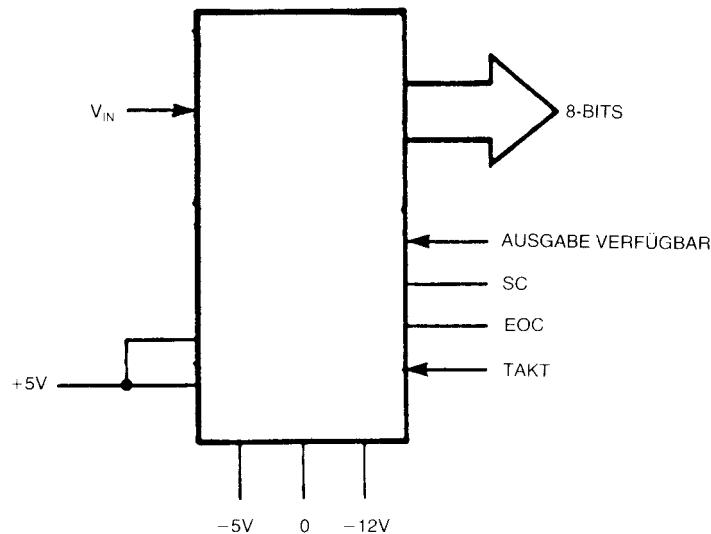


Bild 5-41: Beschaltung des MM4357

Die meisten Systeme benötigen mehr als einen Eingang. Zu diesem Zweck kann man mehrere A/D-Wandler an denselben Bus anschließen und mit einem *Dekodierer* auswählen. Jeder Eingang hat dann seinen eigenen Wandler. Bild 5-42 zeigt die Schaltung für den Anschluß von vier Wählern in einem 8080-System. Der 8205-Dekodierer wählt aus, von welchem der Tore „F8“, „F9“, „FA“ oder „FB“ (hexadezimal) die Daten gelesen werden. Auslesen der Tore „FC“, „FD“, „FE“ oder „FF“ triggert den SC-(start conversion)-Eingang des zugeordneten A/D-Wandlers. Das Eingabetor „F0“ trägt den EOC-(end of conversion)-Status der vier Wandler in den vier niederwertigen Bits. Er wird vom Steuerprogramm für die A/D-Wandler abgefragt.

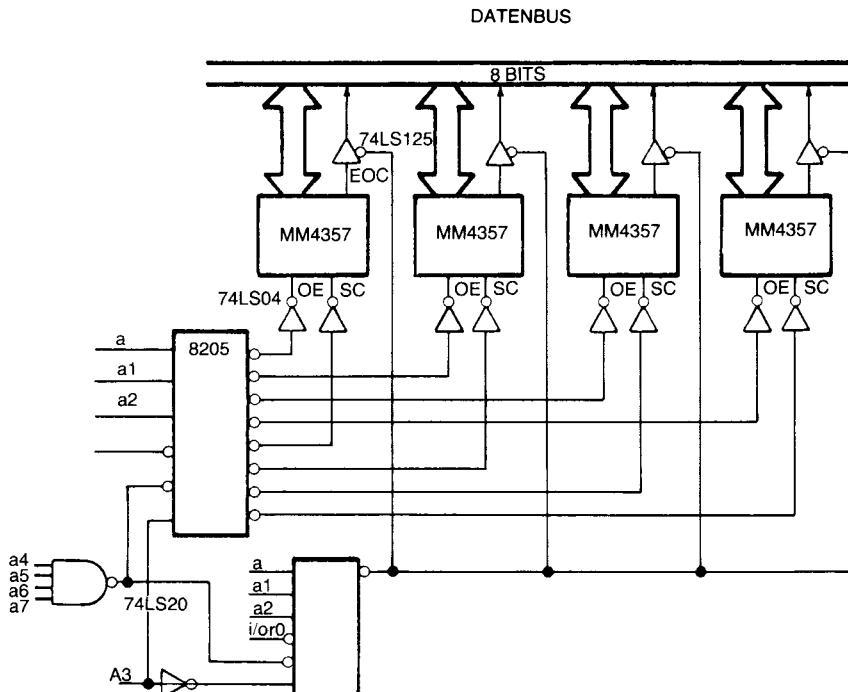


Bild 5-42: Vier MM5357 an einem 8080 Bus

Hybridbausteine

Man implementiert die Analog/Digital-Umwandlungstechniken häufig als hybride Dickschichtschaltungen in einem gemeinsamen Gehäuse. Das hat den Vorteil größerer Zuverlässigkeit, weniger Anschlüsse, geringer Größe und besserer Widerstandsfähigkeit gegen Umwelteinflüsse (Stoß, Vibration) als bei diskretem Aufbau. Diese Hybridbausteine können hohe Auflösung mit großer Geschwindigkeit kombinieren. Z.B. benutzt der Baustein 87378 von Beckmann schrittweise Annäherung für eine Auflösung von 12 Bit in 25 μ s Wandlungszeit (bei einer Linearität von $\pm 1/2$ LSB). Bild 5-43 zeigt seine interne Organisation.

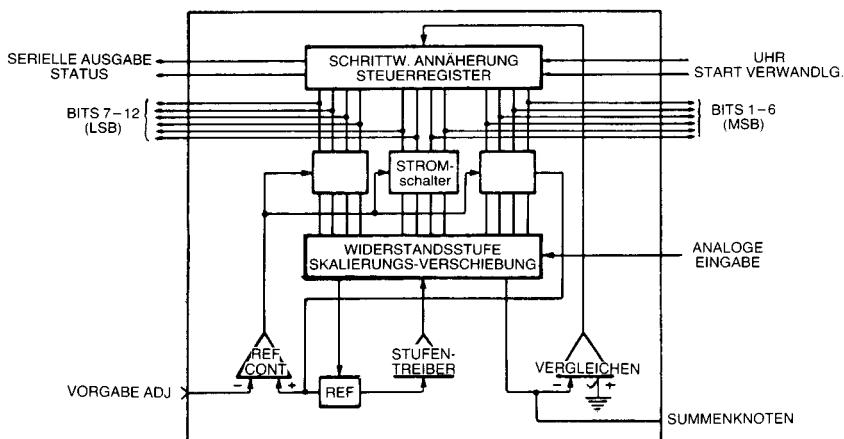


Bild 5-43: Ein Hybrid A/D-Wandler mit 12 Bit

Der MP21

Das Modul MP21 enthält alle Bausteine für ein vollständiges A/D-System für einen 6800-Mikroprozessor. Die Blockschaltung in Bild 5-44 zeigt seine internen Funktionen. Das Modul besitzt einen 16-Kanal-Multiplexer, der auch für acht Differenzeingänge geschaltet werden kann.

Ein Operationsverstärker wandelt (falls notwendig) die Differenz- in einfache massebezogene Spannungen um und kann durch externe Widerstände für verschiedene Verstärkungen und Offsetspannungen programmiert werden. Wenn notwendig, lässt sich zwischen Multiplexer und Operationsverstärker eine Abtast-und-Halte-Schaltung einfügen. Zur Erweiterung der Eingangszahl lassen sich an dieser Stelle noch weitere Multiplexer zuschalten.

Herzstück der Schaltung ist ein 8-Bit-A/D-Wandler. Sein Fertigsignal unterricht über eine interne Steuerlogik auf dem Hybridmodul die Programmabarbeitung des 6800-Prozessors.

Alle notwendigen Interfaceschaltungen sind einbezogen worden, um den Einsatz des Moduls für den Anwender so einfach wie möglich zu machen. Bild 5-45 gibt die Signale wieder, die man in einer typischen Anwendung mit einem 650X- oder 6800-Prozessor benötigt.

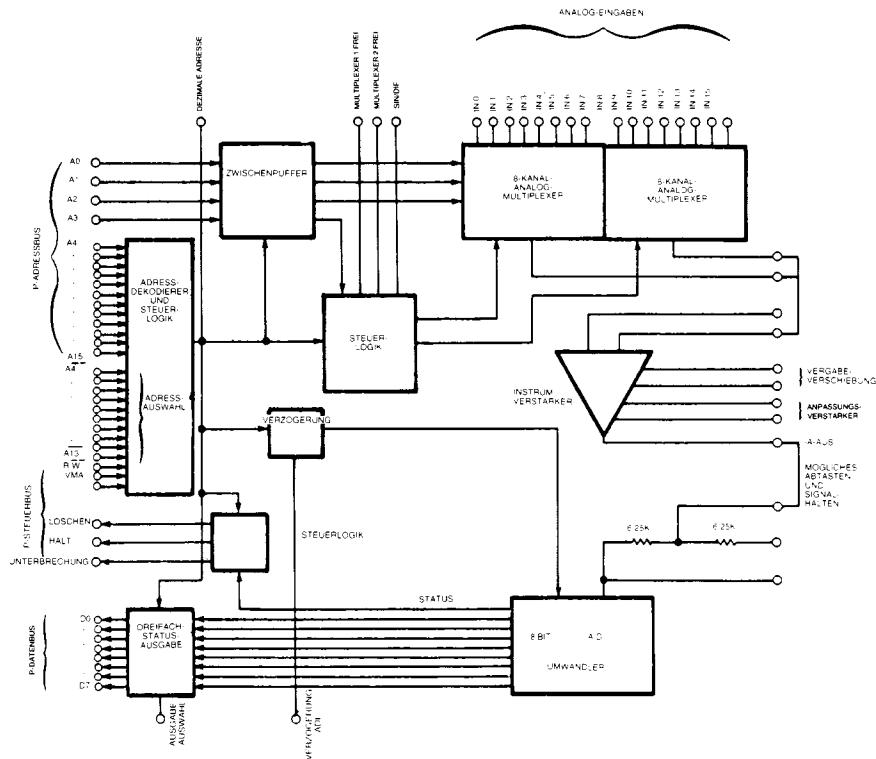


Bild 5-44: Blockschaltbild des MP21

Techniken zur Verbesserung der Auflösung

Es gibt zwei Haupttechniken, mit deren Hilfe sich die Auflösung einer A/D-Umwandlung ohne Ändern der Grundgenauigkeit des A/D-Wandlers verbessern lässt: *Bereichsverschiebung* (scaling) und *Differenzmessung*.

Bereichsverschiebung

Wenn das Eingangssignal 1,0 Volt beträgt und der A/D-Wandler einen Eingangsspannungsbereich von 10,0 Volt hat, dann sollte man die Verstärkung der Schaltungen vor dem Wandler erhöhen, so daß man den Eingangsspannungsbereich voll ausnutzen kann. Wenn man die Verstärkung um einen bekannten Betrag anhebt, dann kann man kleinere Signale mit größerer Genauigkeit messen, dann muß man

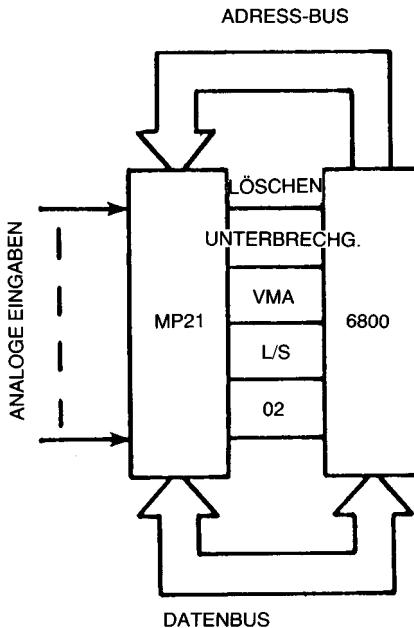


Bild 5-45: 6800 und 650X Interface

die Verstärkung dagegen absenken, um so das Eingangssignal passend abzuschwächen. Auf diese Weise lassen sich größere Signale als sonst möglich verarbeiten. Diese Beispiele zeigen den Nutzen einer Bereichsverschiebung. *Man wählt den Bereich so, daß man aus dem Wandlungsergebnis die größtmögliche Information erhält.*

Differenzmessung

Wenn man den Ausgang eines zusätzlichen D/A-Wandlers mit dem Offseeteingang des Verstärkers verbindet, dann kann man Offsetfehler automatisch korrigieren. Man kann aber noch mehr tun, indem man die Eingangsspannung so versetzt, daß man die Genauigkeit weiter vergrößern kann. Wenn die Eingangsspannung beispielsweise 10,0 Volt beträgt und man nur an den kleinen Schwankungen um diesen Wert herum interessiert ist, dann kann man den Eingang durch eine Offsetspannung gleichen Betrags, aber entgegengesetzter Polung passend verschieben. In unserem Beispiel muß der Offset-D/A-Wandler - 10,0 Volt liefern. Addiert man Eingangs- und Offsetspannung, so erhält man einen bestimmten kleinen Wert, der die Abweichung des Eingangssignals von der Offsetspannung angibt. Dann erhöht man die Eingangsverstärkung in den Wandler so, daß diese Differenz mit dem vollen Bereichsumfang erfaßt werden kann.

Zusammenfassung der Techniken zur Auflösungsverbesserung

Durch diese Methoden läßt sich ein A/D-Wandler mit einer Auflösung von 8 Bit so verbessern, daß er viel mehr Bits an Information über die Größe der Eingangsspannung erfaßt. Ein Beispiel für ein vom Wandler geliefertes solches Datenwort zeigt Bild 5-46.

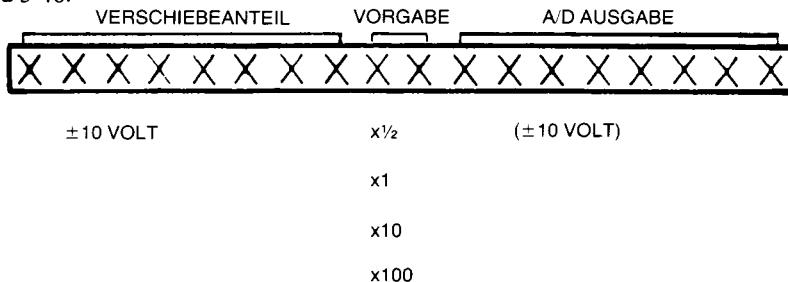


Bild 5-46: Datenformat für A/D-Wandlung mit Bereichsverschiebung und Differenzmessung

Natürlich müssen hierbei Verstärker und Offset-D/A-Wandler so genau arbeiten, daß durch sie keine wesentlichen Zusatzfehler in die Messung eingehen.

D/A-Wandler Interfaces

Ein D/A-Wandler benötigt ein parallel anliegendes Binärwort, das so lange stabil bleiben muß, wie der analoge Ausgangswert benötigt wird. Für acht oder weniger Bits läßt sich das einfach erreichen, da die meisten Mikrocomputer Zwischenspeicher (latches) mit acht Bits Breite in der Ausgabeeinheit besitzen. Bild 5-47 zeigt ein solches Interface. Falls der D/A-Wandler aber mehr als acht Bits auflöst, müssen einige Zusatzanforderungen erfüllt werden.

Sehen wir uns z.B. den Fall an, in dem ein 12-Bit-D/A-Wandler mit dem System verbunden werden soll. Wenn wir hier zwei getrennte 8-Bit-Speicher, mit den niederwertigen 8 Bits vom ersten, den höherwertigen 8 Bits vom zweiten von ihnen einsetzen, dann entsteht ein Problem. Wenn der erste Zwischenspeicher geladen ist, dann beginnt der D/A-Wandler sofort mit seiner Arbeit. Ein paar Mikrosekunden später allerdings ändern wir auch den zweiten Zwischenspeicherinhalt, womit erst der Wert vorliegt, den der Wandler eigentlich umsetzen soll. Das ergibt einen sogenannten *Glitch*, einen Störspannungssprung, am D/A-Ausgang. Dieser läßt sich nur vermeiden, wenn sich für den Wandler aller Eingangsbits zugleich ändern. Bild 5-48 zeigt, wie man einen weiteren Zwischenspeicher in den Datenpfad der niederwertigen acht Bits einfügt, durch den diese erst verändert werden, wenn man einen neuen Wert in den höherwertigen Teil einschiebt. Zuerst sendet der Computer das niederwertige, erst danach das höherwertige Byte, wobei dessen höchstwertiges Bit auf „1“ gesetzt ist. Dieses Bit wirkt als Übernahmeimpuls (strobe) für den eingefügten Zusatzspeicher im niederwertigen Teil, wodurch dieser gegenüber dem höherwer-

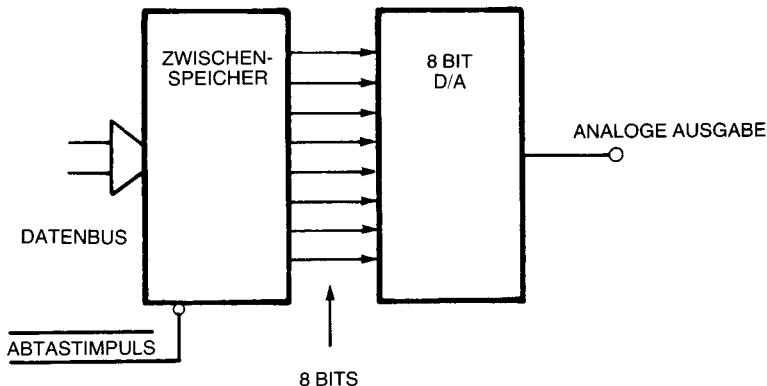


Bild 5-47: Parallel Ausgang D/A Interface

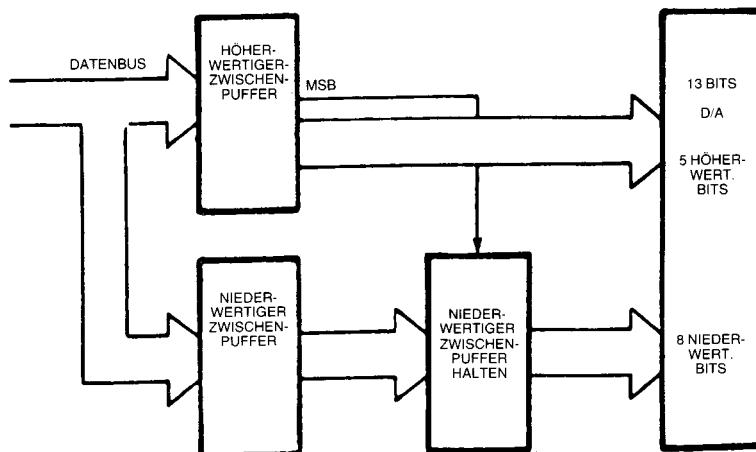


Bild 5-48: Zuschalten eines weiteren Zwischenspeichers

tigen Teil nur durch die Durchlaufzeit des Zusatzspeichers verzögert am D/A-Eingang anlangt. Wenn auch diese Verzögerung zu groß ist, kann man auch in den höherwertigen Teil einen solchen Hilfspeicher einbauen, durch den die Verzögerung ausgeglichen wird und die Bits alle genau gleichzeitig eintreffen. Die neuen D/A-Wandler besitzen bereits passende Speicher auf dem Chip, was das Interface weiter vereinfacht.

Ein Beispiel für ein D/A-Interface

Bild 5-49 enthält die Schaltung für ein D/A-Interface für einen SC/MP-Mikroprozessor. Das Achtfach-Latch 74LS374 speichert die Information, die vom D/A-Wandler umgesetzt werden muß. Obwohl dieser Wandler eine Auflösung von 12 Bits bietet, werden in diesem Beispiel hier nur 8 Bits verwendet. Die *unbenutzten Eingänge* sind auf +5 Volt gezogen. Das ist nicht zwingend. Man kann ungenutzte D/A-Eingänge auf +5 oder auf 0 Volt legen, je nach eingesetztem Kodierungsschema.

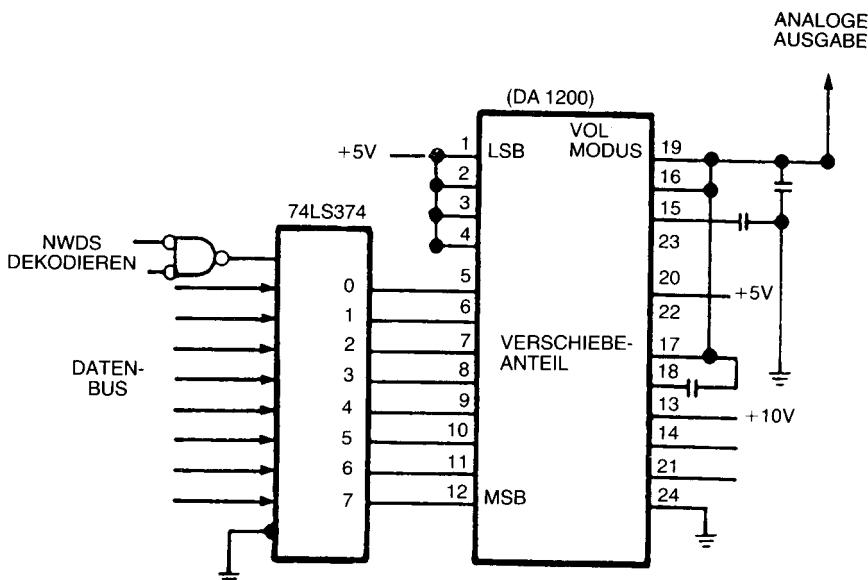


Bild 5-49: SC/MP/D/A-Interface

Datenerfassungssysteme

Datenerfassung bedeutet gleichzeitiges Übernehmen der Daten aus mehreren Analogeingängen. Dabei liefern Eingangswandler ein Rohsignal, das geglättet und schließlich in digitale Form gebracht werden muß. Das Flußdiagramm einer typischen Datenerfassungsschleife zeigt Bild 5-50.

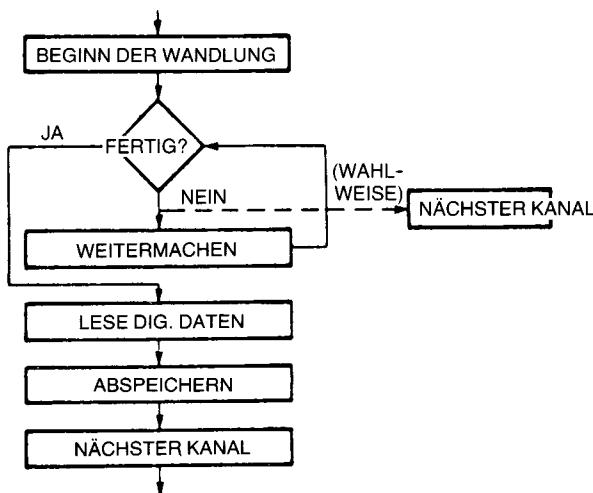


Bild 5-50: Typische Datenerfassungsschleife

Datenerfassung ist durch die folgenden Punkte gekennzeichnet:

- Mehrere Sensoren liefern analoge Daten in verschiedenen Formaten und mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten.
- Schnelle Signale müssen gespeichert werden.
- Wegen der hohen Kosten für die Hardwareelemente und die Verbindungsleitungen müssen mehrere Einheiten dieselbe Leitung und dieselbe Hardware miteinander teilen, was Multiplextechniken erfordert.
- Außerdem können Methoden zur Signalformung und -verarbeitung (wie z.B. Filterung) notwendig werden.

Einsatz von Multiplexern

Ein *Multiplexer* ist ein Gerät, das N Eingangssignale übernimmt, aber nur eines von ihnen, abhängig von einem Auswahlkode, weitergibt. Man setzt einen Multiplexer ein, wenn mehrere Eingangssignale von derselben Hardware verarbeitet werden sollen. Im Fall von A/D-Wandlern in Datenerfassungssystemen kann ein solcher Multiplexer vor oder nach der Abtast-und-Halte-Schaltung (S/H-Schaltung) eingesetzt werden (vorausgesetzt, man setzt solche ein).

Am preiswertesten ist es, wenn man den Multiplexer wie in Bild 5-51 gezeigt, vor die S/H-Schaltung setzt. Dabei benutzt man einen einzigen A/D-Wandler zusammen mit einer einzigen S/H-Schaltung für alle Eingangssignale.

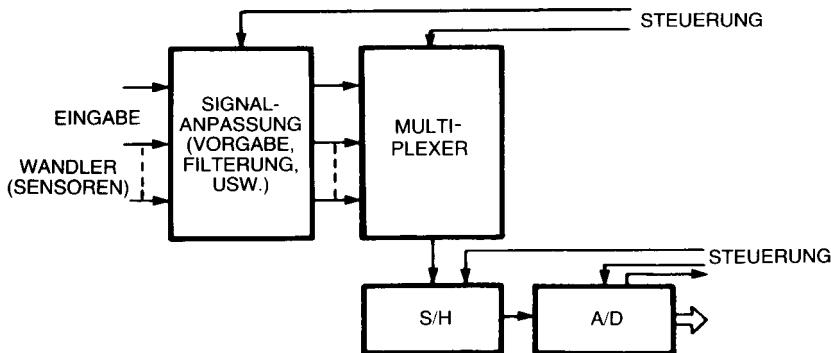


Bild 5-51: Einsatz eines Multiplexers zur Datenerfassung

Leider muß man in Hochgeschwindigkeitssystemen und in Systemen, in denen alle Daten zugleich abgetastet werden müssen, für jeden Eingang eine eigene Abtast- und Halte-Schaltung vorsehen. (Das tritt z.B. bei der Erfassung impulsartig auftretender physikalischer Phänomene ein, wo die Information auf allen Eingängen nur einen kurzen Moment zur selben Zeit anliegt und deshalb zugleich „eingefroren“ werden muß.) Bild 5-52 gibt die Schaltung für einen solchen Fall wieder.

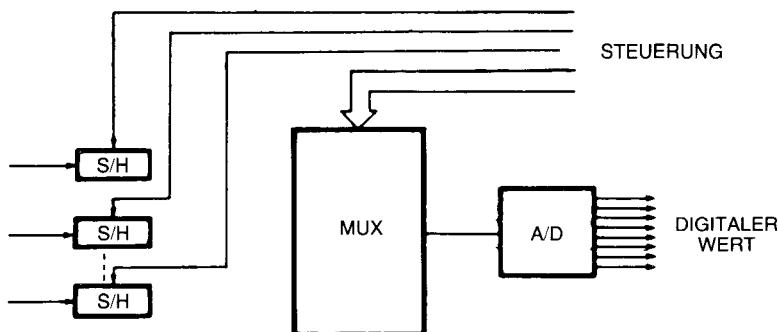


Bild 5-52: Einsatz mehrerer Sample and Hold um die Geschwindigkeit zu erhöhen

Ein 8-zu-1-Multiplexer

Bild 5-53 zeigt, wie ein 8-zu-1-Multiplexer aufgebaut sein kann. Je nach dem an den Auswahleingängen S_0 bis S_2 anliegenden Kode wird eine der acht Eingangsinformationen an den Ausgang weitergegeben. So bewirkt der Kode „000“ z.B. die Auswahl der Daten von Eingang D_0 , während z.B. „110“ (mit S_0 als niederwertigstem Bit!) die Daten von Eingang D_6 an den Ausgang weiterleitet.

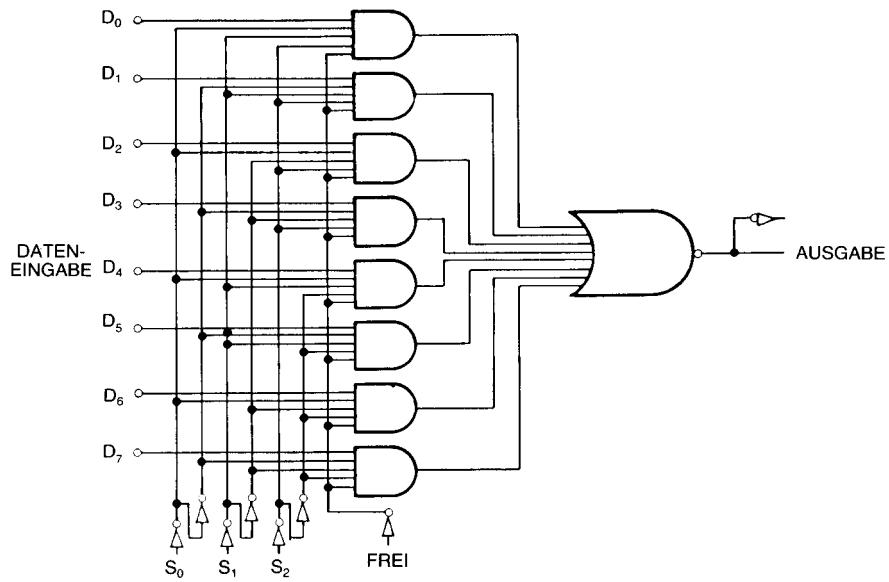


Bild 5-53: Ein 8 Leitungs-Multiplexer

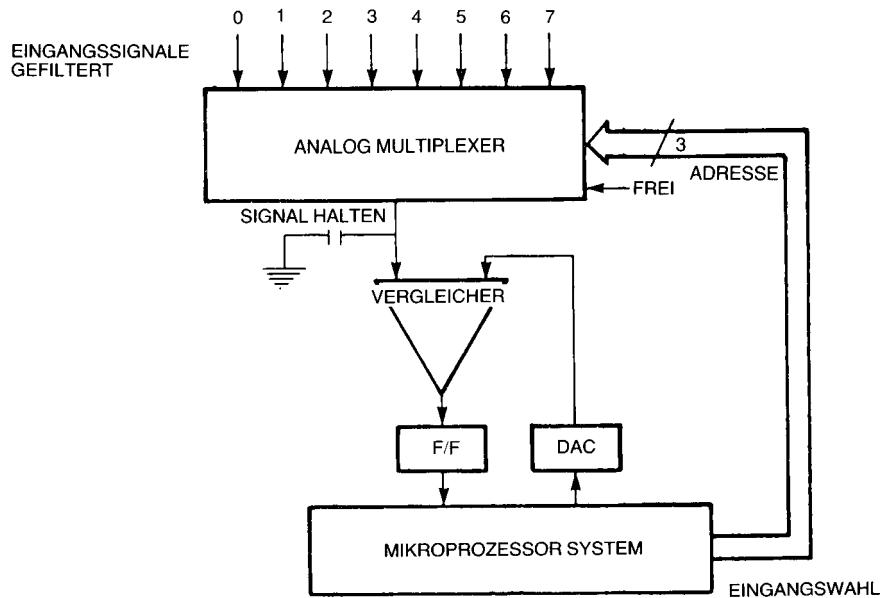


Bild 5-54: Multiplexer für Analogen Eingang

Bild 5-54 zeigt, wie man einen derartigen 8-zu-1-Multiplexer in einem Wandler mit schrittweiser Annäherung einsetzen kann. Bild 5-55 gibt an, wie man einen solchen Multiplexer zusammen mit einem monolithischen A/D-Wandler und einer einzigen Abtast-und-Halte-Schaltung einsetzt. Hier ist es Aufgabe des Mikroprozessors, den Auswahlkode an den Leitungen S_0 bis S_2 zu erzeugen. Zumeist werden diese Signale auf den Adreßbus gelegt.

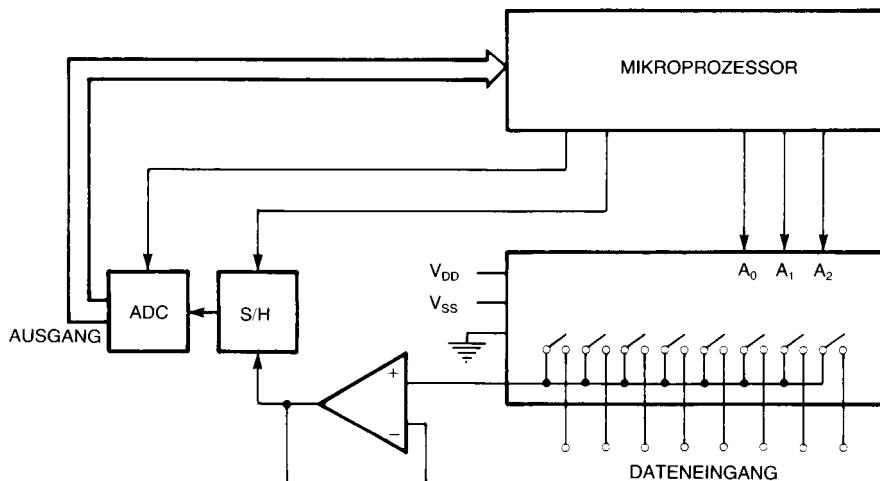


Bild 5-55: 8 oder 16 Bit Multiplexer im Datenerfassungssystem

Ein 16-Kanal-Multiplexer

Ganz entsprechend kann man bei einem 16-Kanal-Multiplexer einen von 16 Eingängen durch einen 4-Bit-Kode auswählen. Dabei wird der Kode in der Regel über die Adreßleitungen A_0 bis A_3 übermittelt und aus den höheren Adreßbits passend ein Aktivierungssignal für den Multiplexer (ENABLE) abgeleitet. Bild 5-56 zeigt die Struktur eines solchen Multiplexers.

Wenn alle 16 Leitungen nacheinander abgetastet werden müssen, dann kann ein Hardwarezähler den Programmaufwand reduzieren. Bild 5-57 zeigt eine solche Schaltung und Bild 5-58 den Ablauf der Umschaltung zwischen den Eingangsleitungen.

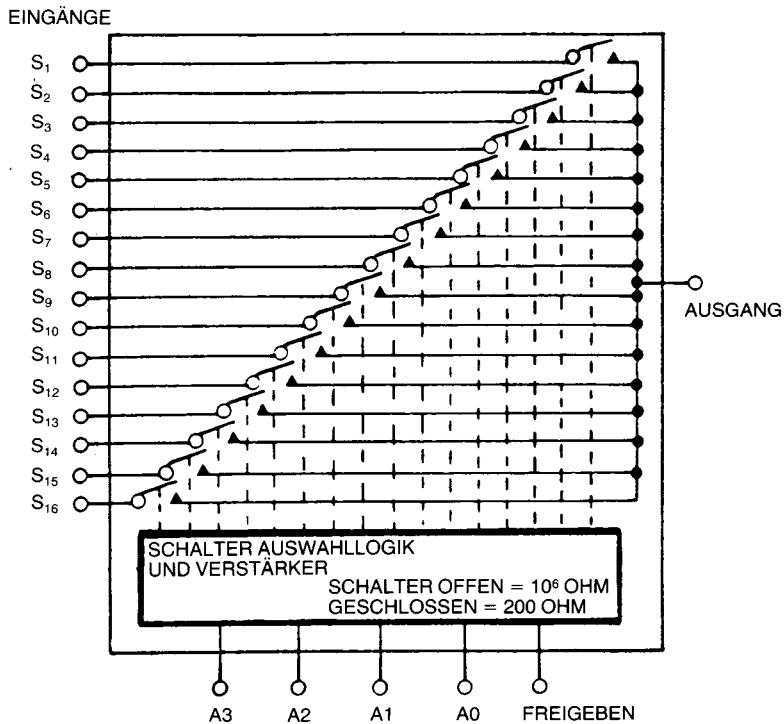


Bild 5-56: Ein Analoger Multiplexer

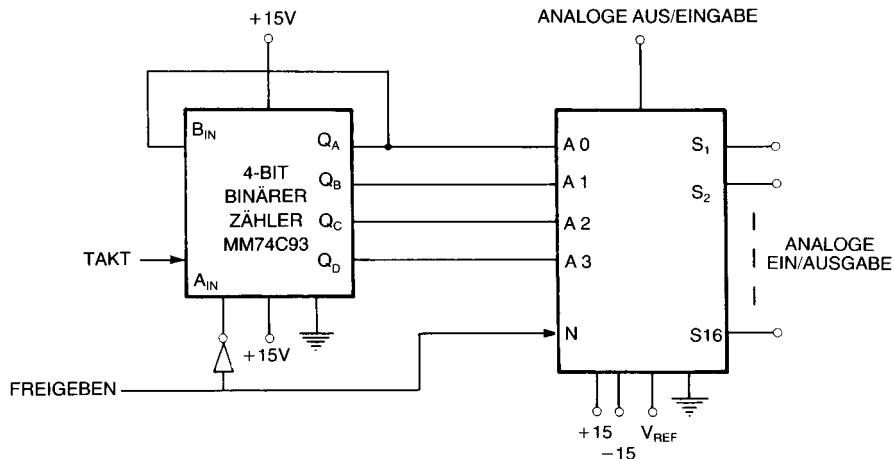


Bild 5-57: 16 Kanal Sequentieller Multiplexer

FREIGABE	MULTIPLEXER SEQUENZ- RATE	MULTIPLEXER EINGÄBE				DG506 SCHALTERZUSTÄNDE (BEDEUTET AUS)															
		A ₀	A ₁	A ₂	A ₃	S ₁	S ₂	S ₃	S ₄	S ₅	S ₆	S ₇	S ₈	S ₉	S ₁₀	S ₁₁	S ₁₂	S ₁₃	S ₁₄	S ₁₅	S ₁₆
0	0	X	X	X	X	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	0	0	0	0	0	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	1 IMPULS	1	0	0	0	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	2 IMPULSE	0	1	0	0	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	3 IMPULSE	1	1	0	0	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	4 IMPULSE	0	0	1	0	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	5 IMPULSE	1	0	1	0	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	6 IMPULSE	0	1	1	0	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	7 IMPULSE	1	1	1	0	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	8 IMPULSE	0	0	0	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	9 IMPULSE	1	0	0	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	10 IMPULSE	0	1	0	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	11 IMPULSE	1	1	0	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	12 IMPULSE	0	0	1	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	13 IMPULSE	1	0	1	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	14 IMPULSE	0	1	1	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	15 IMPULSE	1	1	1	1	—	—	—	—	—	AN	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1	16 IMPULSE	0	0	0	0	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

Bild 5-58: Wahrheitstabelle sequentieller Mux

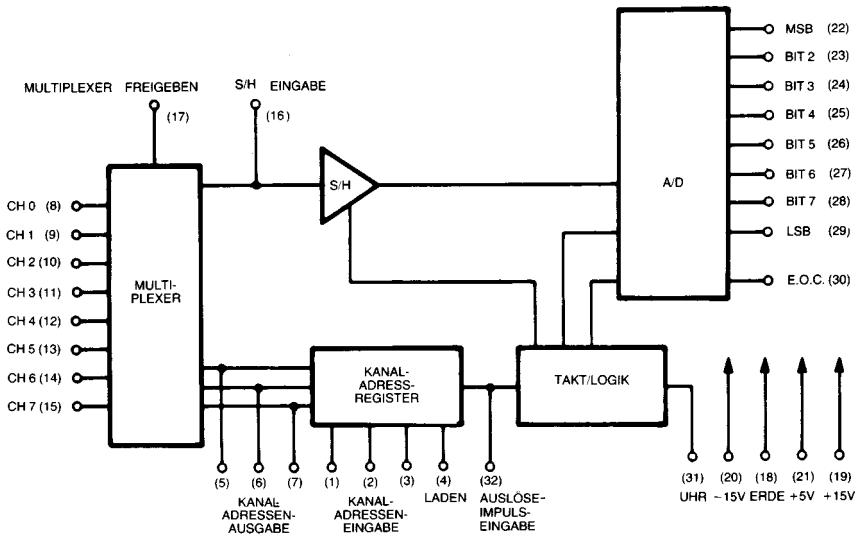


Bild 5-59: Micronetworks 8-Bit 8-Kanal DAS
in einem Dual inline Gehäuse

Hybride Datenerfassung

Man kann mit Hilfe hybrider Technologien ein vollständiges Datenerfassungssystem mit 8 oder 16 Kanälen in einem DIP-Gehäuse unterbringen. Solche Geräte sind von einer Vielzahl von Anbietern erhältlich und bieten in der Regel auf kleinstem Raum eine Genauigkeit von 8 bis 12 Bits und mehr.

So ist z.B. der in Bild 5-59 dargestellte 8-Bit-D/A-Wandler von Micronetworks in einem DIP-Gehäuse mit 32 Anschlüssen untergebracht.

Data Translation und andere Firmen bieten ebenfalls eine breite Auswahl von hybriden Bausteinen für die meisten Mikroprozessoren auf dem Markt und die vielfältigsten Kombinationen von Genauigkeit und Geschwindigkeit an.

Erfassung mittels Programmen

Wir haben gezeigt, daß man alle diese Umwandlungstechniken in Hardware oder einer Kombination aus Hardware und Software implementieren kann. Außerdem läßt sich mit Hilfe von Multiplextechniken Hardware einsparen.

Man kann den Mikroprozessor zur Verbesserung dieser Methoden einsetzen, indem man in Software einige Zusatzfunktionen realisiert, z.B. automatischer Abgleich, Datenkomprimierung, Datenfilterung, Gewichtung, Durchschnitts- und Mittelwertsbildung, Speichern von Werten zum späteren Vergleich, Test, ob die Meßwerte sich im sinnvollen Rahmen bewegen (sog. „reasonableness testing“), automatische Bereichsumschaltung, Möglichkeiten, die Funktionsfähigkeit mit Hilfe von Werttabellen beschränkt aufrechtzuerhalten (sog. „soft-fail“-Verhalten) und schließlich Maßnahmen zur einfachen Abänderung des Systems und zur Fehlerdiagnose.

Das Softwareinterface

In den meisten Anschlußsituationen kann man das benötigte Interface durch Hardware, Software oder eine Kombination beider erstellen. In fast allen Fällen wird ein Teil durch Hard-, ein anderer durch Software implementiert. Man hat dabei immer abzuwägen zwischen der durch Software möglichen Verringerung der Bauteilzahl und der auf der anderen Seite durch sie bewirkten Verlangsamung der Systemarbeit. In dem Maße, in dem die Technologie voranschreitet, kann man mehr und mehr Funktionen mit geringen Kosten auf einem einzigen Chip unterbringen. Das bedeutet unter anderem, daß die Funktion gebräuchlicher Softwarealgorithmen auf den Interfacechip übertragen werden kann. Auf diese Weise enthalten komplexe Interfacechips nicht nur die vom Interface bisher benötigten Hardwareeinheiten, sondern auch noch die ein Hardwareversion des vorher zum Programm zu vollziehenden Interfacealgorithmus. Das trifft z.B. bei Analog/Digital-Wandlern nach dem Prinzip der schrittweisen Annäherung oder für Floppy-Disk-Steuerbausteine zu. Im Zuge des technologischen Fortschritts werden mehr und mehr Funktionen in Silizium übertragen werden.

Wir wollen hier dennoch einige der wichtigen Softwaretechniken ansprechen, die in

jedem mit Mikroprozessoren erstellten Steuersystemen Verwendung finden dürfen. Diese Techniken sind sowohl notwendig als auch nützlich. Sie wurden in der Vergangenheit auf Groß- wie auf Minicomputer implementiert. Jetzt kann man sie mit geringen Kosten in einem Mikrocomputersystem einsetzen, so daß jeder Entwickler zumindest von ihnen gehört haben sollte. Wir werden sie hier als notwendigen Bestandteil des Gesamtentwurfs betrachten, als Teil des Interfaces zwischen der Außenwelt und dem Steuerprogramm selbst.

Programmierte Ausfallkompensation

Ausfallkompensation (soft-fail) bezeichnet die bewußte Herabminderung der Systemarbeit für den Fall, daß eine der Systemkomponenten ausfallen sollte. Im Idealfall sollte ein System so lange wie möglich arbeiten und dabei nur einen Teil seiner Leistungsfähigkeit verlieren, entsprechend dem aufgetretenen Fehler. Es sollte nicht total ausfallen, wenn eine beschränkte Fehlfunktion auftritt.

Vier Haupttypen von Ausfällen lassen sich unterscheiden, je nach betroffener Systemeinheit: *Sensorausfälle*, *Steuergerätausfälle*, *Versorgungsausfälle* und *Systemausfälle*. Wir wollen sie uns im folgenden der Reihe nach ansehen.

Sensorausfälle

Jeder dieser Ausfälle kann vorübergehender Natur oder dauernd sein. Sehen wir uns beide Fälle an:

Vorübergehend

Ein Sensorfehler kann durch eine *Plausibilitätsprüfung* entdeckt werden.

Die Plausibilitätsprüfung ist ein Test, bei dem untersucht wird, ob der gemessene Wert in ein vorgegebenes Intervall sinnvoller Meßwerte fällt. Wenn man z.B. unter Normalbedingungen die Temperatur von Wasser mißt, so gilt eine Temperatur zwischen 0 und 100°C als „plausibel“. Entsprechend würde der Plausibilitätsbereich einer Geschwindigkeitsmessung im städtischen Straßenverkehr das Intervall von 0 bis vielleicht 100 oder 150 km/h (um auch die schlimmsten Temposünder noch zu erfassen) beinhalten.

„Nicht plausible“ Daten werden automatisch verworfen und können so keine fehlerhafte Reaktion des Systems hervorrufen. Betrachten wir z.B. eine mikroprozessorgesteuerte Waschmaschine. Wenn wir hier vorgeben, daß Buntwäsche gewaschen werden soll, dann wird beispielsweise die Fehleinstellung die Wäsche solle gekocht werden, automatisch unterdrückt. Auf diese Weise können die Kleider nicht beschädigt werden. Und bei der Bedienung eines Mikrowellenherds sollte die Aufforderung, ein 20-Kilo-Huhn zu kochen, als „nicht plausibel“ verworfen werden. In diesen Fällen handelt es sich in der Regel um Bedienungs- oder um Sensorfehler. Der Hauptvorteil dieser Methode ist, daß Rauschstörungen auf den Eingabeleitungen ausgesiebt und alle Eingabewerte, die unter Umständen die Systemoperation gefährden könnten unterdrückt werden.

Bild 5-60 zeigt die Arbeitsweise eines Plausibilitätstests auf einem Plausibilitätsintervall. Diese umfaßt im Zeitintervall T_0 bis T_1 die Werte im Bereich von L_0 bis H_0 und im darauffolgenden Zeitintervall (nach T_1) die Werte von L_1 bis H_1 . Die gestrichelte Linie in der Zeichnung zeigt den jeweiligen Mittelwert an und gilt als Ersatzwert für den Fall, daß keine brauchbaren Eingabedaten vorliegen.

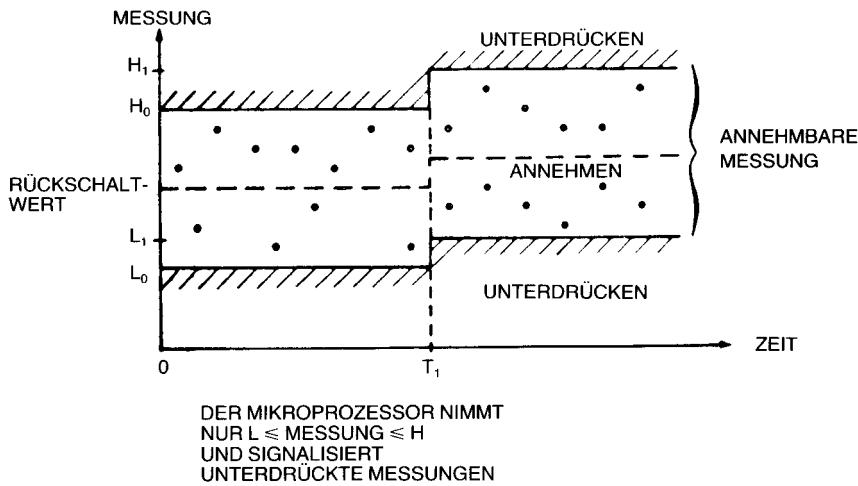


Bild 5-60: Plausibilitätstest

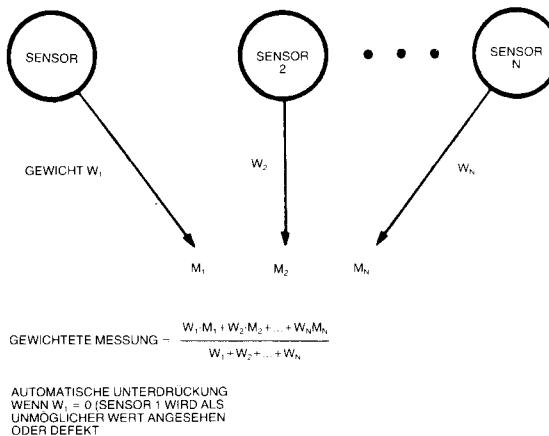


Bild 5-61: Optimierung durch Sensoren die Gewichte aufnehmen

Man kann also jeden Sensorausfall durch Vergleich des von ihm gelieferten Werts mit einem vordefinierten Plausibilitätsintervall entdecken (das sich mit fortschreitender Zeit verändern kann). Immer wenn der Wert die Intervallgrenzen verläßt, wird er unterdrückt und bei Bedarf eine Operation zur Ermittlung des Fehlers eingeleitet.

Dauernder Ausfall

Ein dauernder Ausfall läßt sich ebenfalls mit Hilfe einer Plausibilitätsprüfung entdecken. Man kann den Fehler als *dauernd* bezeichnen, wenn derselbe Sensor in einem gegebenen Zeitintervall mehr als N mal ausgefallen ist (wobei N irgendeinen vordefinierten Wert darstellt). Von diesem Moment an sollte der Sensor nicht mehr benutzt werden. Man kann ihn *durch Software abtrennen*, wenn man die Technik der Sensorgewichtung einsetzt:

Die Technik der Sensorgewichtung

Bild 5-61 soll diese Technik verdeutlichen. Jedem Sensor wird eine Gewichtung W_i zugemessen. Der Wert der Gesamtmessung ergibt sich dann aus der Formel:

$$M_w = \frac{W_1M_1 + W_2M_2 + \dots + W_iM_i + \dots + W_nM_n}{W_1 + W_2 + \dots + W_i + \dots + W_n}$$

In der Regel wählt man die Gewichtungen derart, daß die Summe aller Einzelgewichtungen W_i den Wert 1 ergibt.

Wenn z.B. drei Sensoren die Temperaturen in einem Zimmer messen, so kann man alle drei mit der Gewichtung 0,333 versehen. Wenn sich nun aber im Verlauf der Verwendung herausstellt, daß einer der Sensoren ungünstig plaziert ist und seine Meßwerte daher nicht so stark in den Gesamtwert eingehen sollen wie die der beiden anderen, so kann man ihm z.B. die Gewichtung 0,1 und den beiden die Gewichtung 0,45 zuweisen.

Bei dieser Methode läßt sich ein Sensor ganz einfach „abschalten“, indem man seine Gewichtung auf „0“ setzt. Aus der Formel ergibt sich, daß alle von ihm kommenden Daten unterdrückt werden. Wenn er sich später erholen oder ausgewechselt sein sollte, kann man ihn wieder einblenden, indem man seine Gewichtung auf einen Wert ungleich Null setzt.

Sollte der vom Sensor gelieferte Wert für die Operation des Systems von Bedeutung gewesen sein, so kann man bei seinem Ausfall anstelle der von ihm übernommenen Meßwerte auch für einige Zeit einen Mittelwert über die letzten Werte annehmen und so die Systemoperation aufrechterhalten. Natürlich kann in so einem Fall zusätzlich ein Alarm gegeben werden, der auf den Ausfall hinweist.

Ausfall einer Steuereinheit

Vorübergehender Ausfall

Der einzige brauchbare Weg, den Ausfall einer Steuereinheit festzustellen, bevor irgendwelche Störungen aufgetreten sind, besteht darin, ihre Arbeit ständig zu überwachen. Man braucht eine *Zustandsrückmeldung*. Man braucht in der Regel ein *Toleranzfeld*, um die richtige Arbeitsweise einer Steuereinheit feststellen zu können. Wenn z.B. ein Relais geschlossen werden soll, so kann man ein bestimmtes Zeitintervall bestimmen, in dem das Relais schließen muß.

Hat man eine vorübergehende Störung entdeckt, so besteht die einfachste Methode darin, es „noch einmal zu versuchen“. Man wiederholt einfach den Befehl ein paar mal (bis zu einer bestimmten Höchstzahl), bis die Steuereinheit ihm Folge leistet. Wenn dies nach N Versuchen noch nicht der Fall ist, oder wenn dieser Fehler innerhalb einer bestimmten Überwachungsperiode zu oft auftritt, dann muß man einen *dauernden Ausfall* annehmen. Man kann diese Methode mit dem Bearbeiten eines Zigarettenautomaten mit den Fäusten vergleichen, in dem die Münze steckengeblieben ist. In den meisten Fällen führt diese einfache Wiederholungsmethode zum gewünschten Ergebnis.

Dauernder Ausfall

Wegen der hohen Kosten von Steuereinheiten hat man in der Regel keine Ersatzeinheiten verfügbar, die bei jedem Ausfall einspringen könnten. Ist eine solche dennoch verfügbar, dann muß sie aktiviert werden. Ist das nicht der Fall, so braucht man irgendeine Form von „back-up“-Strategie, bei der das System in eine Betriebsart versetzt wird, die es mit verminderter Leistung weiterlaufen lässt. Gleichzeitig sollte eine Diagnoseroutine und/oder ein Alarm eingeleitet werden.

Versorgungsausfall

Man kann für diesen Fall ein Bootstrap-Programm vorsehen, durch welches das Programm in einer *tabellengesteuerten* Methode gestartet wird. In dieser Betriebsart sind die vom System auszuführenden Aktionen in einer Tabelle gespeichert. Immer wenn die Stromversorgung ausgefallen war, kehrt das System zu dieser Tabelle zurück, um die Aktivitäten in der gegebenen Betriebsart so rasch wie möglich wieder aufzunehmen zu können. Es kann auf einen anderen Modus umschalten, wenn genug Daten für weitere sinnvolle Arbeit vorliegen.

Natürlich kann man eine Hilfsversorgung aus Batterien vorsehen, um kurzfristige Ausfälle der Versorgung zu überbrücken.

Systemausfälle

Ein Systemausfall ist ein Ausfall des Mikroprozessorsystems oder eines seiner Untersysteme. Hier kann ein anderer Prozessor oder eine andere Reserveeinheit die Arbeit (mit) übernehmen.

Zusammenfassung zur Softwareabsicherung

Bild 5-62 zeigt verschiedene Ebenen der Absicherung von und durch Software. Links im Bild finden sich die Sensoren und Steuereinheiten. Die Meßergebnisse der Sensoren werden wie die Aktionen der Steuereinheiten auf Plausibilität überprüft. Außerdem werden die Sensorinformationen vor ihrer Weitergabe als Steuerparameter gewichtet und möglicherweise der Durchschnitt aus ihnen gebildet. Bei den Steuereinheiten wird der Status überwacht, um mögliche Fehlfunktionen entdecken zu können.

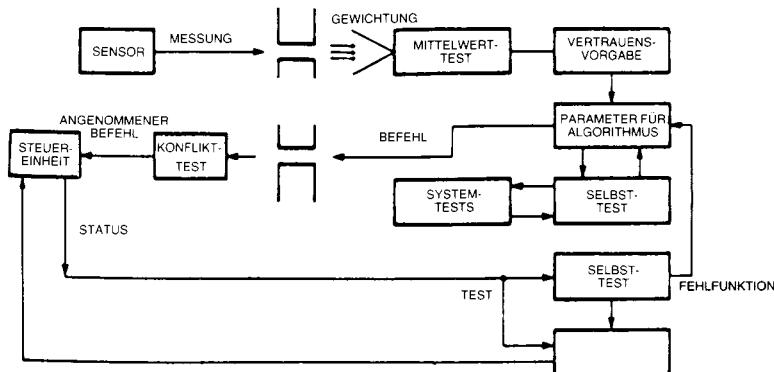


Bild 5-62: Mehrfach Sicherung des A/D Systems

Einsatz der Softwareabsicherung

Die oben beschriebenen Techniken sollten in jedem Steuersystem eingesetzt werden, um eine zuverlässige, sichere und effiziente Operation zu gewährleisten. Wenn man sie systematisch in alle Ein- und Ausgabeoperationen des Systems einbezieht, so lässt sich die Leistungsfähigkeit des Gesamtsystems verbessern, insbesondere in den Fällen, in denen ein oder mehrere Hardwareinterfaces fehlerhaft arbeiten sollen. Der Softwareentwurf sollte in den Gesamtentwurf der Interfaces integriert werden.

Zusammenfassung

Unser Mikroprozessor kann mit Hilfe dieser Wandler zu Übernahmen, Verarbeitung und Ausgabe von analoger Information eingesetzt werden. Durch Digital/Analog-Wandler (D/A-Wandler) erhält der Mikroprozessor die Möglichkeit, analoge Signale zu erzeugen, und Analog/Digital-Wandler (A/D-Wandler) setzen ihn in die Lage, analoge Signale von außen zu übernehmen. D/A- und A/D-Wandler bilden die Basis eines jeden Wandlersystems. Durch Einsatz von Abtast-und-Halte-Schaltungen, von Multiplexern, und Techniken zur Bereichsanpassung kann man jedes Signal qualifizieren, verarbeiten und in fast jeder benötigten Form wieder zurückgeben. Am Ende von Kapitel 6 ist eine detaillierte Fallstudie zum Entwurf einer Analog-Karte wiedergegeben.

KAPITEL 6

STANDARDS UND TECHNIKEN

ZUR BUSERSTELLUNG

Einführung

Die Verwendung von mehreren Modulen in einem System verlangt einen besonders ausgebildeten Kommunikationspfad. Jedes Modul muß in der Lage sein, von seinen Nachbarn zu empfangen und an sie zu senden. Die Komponenten auf dem Modul selbst müssen miteinander verkehren können. Das Problem der Verbindung von Komponenten innerhalb eines Moduls ist in Kapitel 2 und 3 behandelt worden. Die Techniken der Kommunikation zwischen Modulen und Systemen wird in diesem Kapitel über *Bustechniken* behandelt.

Wir unterscheiden zwei Bustypen: parallele und serielle Busse. Sie umfassen:

- parallel:

- S-100-Bus für Mikroprozessoren,
- 6800-Bus für Mikroprozessoren,
- allgemeiner Interfacebus IEEE-488,
- Interfacesystem IEEE-583 CAMAC.

- seriell:

- Asynchrone Kommunikation über EIA-RS232C,
- Asynchrone und synchrone Kommunikation über EIA-RS422&423,
- ASCII-Standard zum Informationsaustausch,
- Synchrone Kommunikation.

Parallele Busse sind nützlich bei Datenverkehr mit hohen Geschwindigkeiten zwischen Modulen im Fall von Mikroprozessorbussen und für Systemkommunikation im Fall des IEEE-488-Busses. CAMAC ist die einzige Ausnahme – der CAMAC-Standard behandelt alle Kommunikationspfade von der Komponentenebene an aufwärts.

Serielle Busse benötigen weniger Leitungen und werden zum Anschluß von Terminals für den Datenverkehr an das Computersystem eingesetzt. Terminals (Datenstationen) wie Bildschirmgeräte (CRT, cathode-ray-tube-terminal), Zeilen- und Matrixdrucker, Fernschreiber und ferngesteuerte Datenüberwachungsgeräte, alle beruhen auf einer Form von bitserieller Kommunikation.

Serielle Standards umfassen Übertragungsraten, elektrische Eigenschaften und Datenformate. Es gibt zwei Grundformen serieller Standards: asynchrone und synchrone. Der asynchrone Standard wird für Übertragungsraten von weniger als 20.000 Bit/s eingesetzt, der synchrone Standard für Übertragungsraten über 10.000 Bit/s. Es lassen sich beide Standards einsetzen.

Ein Beispiel eines Interfaces für einen preiswerten Analog/Digitalwandler an den S-100-Bus wird am Ende des Kapitels vorgestellt.

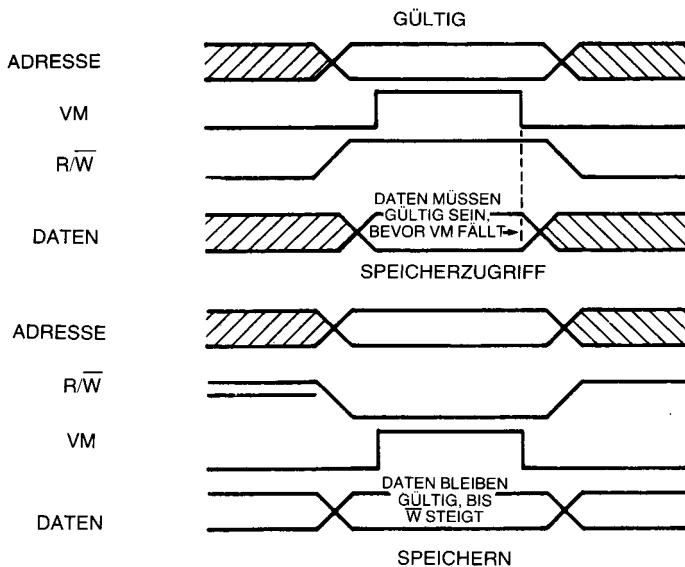


Bild 6-1: Zeitablauf auf dem Steuerbus

Parallele Busse

Parallele Busse transportieren zur selben Zeit über verschiedene Leitungen alle Bits der Information. Man muß Leitungen für den Datenbus, für den Adressbus und für den Steuerbus vorsehen. Jede Gruppe von Busleitungen trägt dann die zu dem gerade laufenden Arbeitszyklus gehörende Information.

In einem typischen Mikroprozessorsystem benötigen wir 8 Daten-, 16 Adress- und 5 bis 12 Steuerleitungen.

- Die 8 Datenleitungen dienen zum Datentransfer vom und zum Prozessor.
- Die 16 Adreßleitungen bestimmen die Speicherstelle oder das E/A-Tor, für die die Information bestimmt ist oder von der sie kommen soll.
- Die 5 grundlegenden Steuerleitungen dienen zur Festlegung eines Schreib/Lesezyklus, zur Angabe, daß eine gültige Adresse anliegt, als Unterbrechungsanforderung, zur DMA-Anforderung und zur Anforderung von Wartezyklen.

Der Steuerbus in diesem Grundsystem gehorcht dann den in Bild 6-1 angegebenen Zeitbeziehungen.

Die oben angegebenen 29 Signale werden alle für die meisten einfachen Busse benötigt. Zwar können die Zeitbeziehungen anders definiert sein und getrennte Schreib- und Leseleitungen Verwendung finden, jedoch arbeiten alle Busse in prinzipiell der gleichen Art.

Zukünftige Systeme werden mindestens 16 Datenleitungen und möglicherweise bis zu 24 Adressleitungen benötigen. Außerdem sind eine Reihe zusätzlicher Steuerleitungen für eine flexible Handhabung der verschiedenen Ein/Ausgabeoperationen wünschenswert.

Der S-100-Bus

Der „Hobbycomputermarkt“ wurde im August 1976 auf einer Konferenz in Atlantic-City entdeckt. Zu jener Zeit jedoch war die Stellung eines Herstellers stärker als die aller anderen. Dieser Hersteller war MITS, eine Gesellschaft, die einen Mikrocomputer namens Altair herausgebracht hatte. Der Bus, den sie verwendeten, umfaßte 100 Leitungen. Andere Hersteller (vor allem IMSAI) stellten rasch fest, daß sie am einfachsten in diesen neuen Markt einsteigen könnten, wenn sie ihre Speicher und anderen Peripherieeinheiten kompatibel zu diesem Bus machen würden. Die Gruppe von Herstellern derartiger Erzeugnisse wuchs bis heute auf mehr als 100 an, die über 600 verschiedene Karten und Systeme für diesen Bus anbieten. Damit war der MITS-Entwurf zu einem de-facto-Standard geworden und erhielt die Bezeichnung S-100, d.h. Standard-100-(Leitungs-)Bus. Die Bussignale und -definitionen sind in Tabelle 6-2 bis 6-8 wiedergegeben.

Der Bus ist nicht ideal. Einige seiner Schwachstellen sind: Die Taktleitungen verlaufen unmittelbar neben den Steuersignalen, es gibt Probleme mit der Kontaktanordnung und der Verteilung der Stromversorgung.

Die Taktleitungen für die Signale Ø1, Ø2 und den Ursprungstakt (2 MHz) verlaufen in unmittelbarer Nachbarschaft von neun anderen Steuersignalen. Alle diese Taktimpulse haben steile Flanken und sind ständig vorhanden. Aus diesem Grund werden die Taktinformationen sehr leicht in die anderen Leitungen eingekoppelt (Übersprechen benachbarter Leitungen), falls nicht besondere Abschirmmaßnahmen (Masseeleitungen zwischen den einzelnen Signalleitungen zusätzlich eingefügt) durchgeführt werden. Da ständig ein 2-MHz-Takt anliegt, muß der Bus für Widerstandsfähigkeit gegen 4-MHz-Störungen ausgelegt werden, obwohl keines der anderen Signale mit dieser Frequenz auftritt.

Was würde geschehen, wenn man eine Karte bei eingeschalteter Stromversorgung aus der Fassung zu ziehen versuchte? Die Wahrscheinlichkeit, daß die -18 V Versorgung den Anschluß für 8 V berührt, ist sehr groß. Wenn dies passiert..., nun, hoffen wir, es passiert nicht! Im besten Fall werden nur die Spannungsregler zerstört, im schlimmsten ist jeder an +5 V angeschlossene Chip beschädigt.

Idealerweise sollten die Karten gegen versehentliches Herausnehmen oder Einsteken bei eingeschalteter Stromversorgung und gegen Richtungsvertauschung geschützt sein. Symmetrische Anordnung der Versorgungsanschlüsse, wodurch bei falsch eingesetzter Karte die Versorgung ausgeschaltet wird, sind eine gute Idee, und sorgfältiges Heranführen der Versorgungsspannung zwischen Masseanschlüssen ist eine andere gute Idee. Schwankungen der Versorgungsspannung von Modul zu Modul setzen die Störfestigkeit herab und bewirken viele Schwierigkeiten. Als Abhilfe könnte man hochwertige Spannungsregler verwenden, die mehr kosten, als die eingesetzten (was allerdings wieder unzumutbar ist). Es gibt kein Patentrezept für derartige Probleme - eine zentrale Stromversorgung hat wieder ihre eigenen Tücken.

Die Unterbrechungsleitungen (interrupt) sind für Unterbrechungsanforderungen an eine spezielle Unterbrechungssteuerkarte auf dem Bus vorgesehen. Man hat für

ihren Einsatz keinen allgemein verbindlichen Weg standardisiert, da auch Z-80, 6502 (und sogar 6800) in S-100-Systemen benutzt werden können (und benutzt werden).

Eine andere Verschwendungen liegt bei den Steuersignalen vor. Der S-100-Bus hat wesentlich mehr als irgendeiner überhaupt jemals benötigen wird, was daher kommt, daß der Bus entworfen wurde, bevor ein Systemsteuerchip für den 8080 erhältlich war. Viele der Signale sind in dem ursprünglichen Problem von Intel, der Begrenzung der Anschlußzahl bei den Chips, wie in Kapitel 2 diskutiert, begründet. Diesem und ähnlichen Mängeln soll durch eine Standardisierung des S-100-Bus durch das amerikanische Normenkomitee IEEE abgeholfen werden.

Der vorgesehene Standard wird fast alle 100 Busleitungen benutzen und für 16-Bit-Prozessoren ausgelegt sein. Er definiert 24 Adreßleitungen, mit denen 16 Megabytes angesprochen werden können. Der Steuerbus wurde etwas vereinfacht und zugleich für Multiprozessorbetrieb (mehr als eine CPU im System) ausgelegt. Außerdem wurden die Zeitbeziehungen, insbesondere für den DMA-Verkehr, exakter definiert. Diese neue Norm verspricht ausreichende Flexibilität für die Zukunft und wird voraussichtlich Ende 1980 freigegeben werden.

Der Bus enthält folgende Leitungsgruppen: 8 x Dateneingang, 8 x Datenausgang, 16 x Adressen, 3 x Stromversorgung, 8 x Unterbrechung und 39 x für Steuerungen. Andere Anschlüsse sind nicht belegt oder für zukünftige Anwendungen reserviert. Der *Datenbus* wird aus dem normalen bidirektionalen Bus beim 8080 in zwei unidirektionale Busse umgesetzt. Der eine davon dient zur Dateneingabe in den Prozessor, der andere zur Ausgabe von Daten aus dem Prozessor. In diesem System bringt das keine besonderen Vorteile, da die meisten Peripherieeinheiten die beiden Busse wieder zu einem verbinden. Es ist allerdings auch nicht unbedingt ein Nachteil, sieht man einmal von dem Bedarf von zusätzlich acht Leitungen ab.

Der *Adreßbus* ist der übliche Satz von 16 gepufferten Adreßleitungen, wie wir sie in jedem Standardmikroprozessorsystem finden.

KONTAKT#	SYMBOL	AKTIVER PEGEL	BESCHREIBUNG
1	+8V		Positive 8 Volt, unreguliert.
2	+16V		Positive 16 Volt, unreguliert.
3	XRDY	H	External ready (Externes Fertigsignal für den Bus-Master. Der Bus ist dann bereit, wenn sowohl XRDY als auch RDY „true“ sind).
4	VI0	L	Vectored interrupt line 0 (Leitung für vektorisierte Unterbrechung).
5	VI1	L	Vectored interrupt line 1.
6	VI2	L	Vectored interrupt line 2.
7	VI3	L	Vectored interrupt line 3.

Bild 6-2: Der S-100-Bus (IEEE 696)

KONTAKT#	SYMBOL	AKTIVER PEGEL	BESCHREIBUNG
8	VI4	L	Vectored interrupt line 4.
9	VI5	L	Vectored interrupt line 5.
10	VI6	L	Vectored interrupt line 6.
11	VI7	L	Vectored interrupt line 7.
12	NMI	L	Non-maskable interrupt (nicht maskierbare Unterbrechung).
13	PWRFAIL	L	Power fail (Stromausfall).
14	DMA3	L	Temporary master priority bit 3 (Prioritätsanzeige eines temporären Busmasters).
15	A18	H	Extended address bit 18 (Leitung für erweiterte Adresse).
16	A16	H	Extended address bit 16.
17	A17	H	Extended address bit 17.
18	SDSB	L	Status disable (schaltet die Leitungstreiber für die 8 Statussignale ab).
19	CDSB	L	Control disable (schaltet die Leitungstreiber für die 5 Kontrollausgabesignale ab).
20	GND		Ground (Masse, identisch mit Kontakt 100).
21	NDEF		(undefiniert).
22	ADSB	L	Address disable (schaltet die Leitungstreiber für die 16 Adresssignale ab).
23	DODSB	L	Data out disable (schaltet die Leitungstreiber für die 8 Datenausgabesignale ab).
24	Ø	H	Taktsignal für den Bus.
25	pSTVAL	L	Status valid strobe (zeigt gültigen Status an).
26	pHLDA	H	Hold acknowledge (wird von einem permanenten Busmaster benutzt, um die Anfrage nach Übergabe der Masterrechte zu quittieren).
27	RFU		(wird später definiert).
28	RFU		(wird später definiert).
29	A5	H	Address bit 5.
30	A4	H	Address bit 4.

Bild 6-3: Der S-100-Bus (IEEE 696), Fortsetzung

KONTAKT#	SYMBOL	AKTIVER PEGEL	BESCHREIBUNG
31	A3	H	Address bit 3.
32	A15	H	Address bit 15.
33	A12	H	Address bit 12.
34	A9	H	Address bit 9.
35	DO1/DATA1	H	Data out bit 1, bidirectional data bit 1.
36	DO0/DATA0	H	Data out bit 0, bidirectional data bit 0.
37	A10	H	Address bit 10.
38	DO4/DATA4	H	Data out bit 4, bidirectional data bit 4.
39	DO5/DATA5	H	Data out bit 5, bidirectional data bit 5.
40	DO6/DATA6	H	Data out bit 6, bidirectional data bit 6.
41	DI2/DATA10	H	Data in bit 2, bidirectional data bit 10.
42	DI3/DATA11	H	Data in bit 3, bidirectional data bit 11.
43	DI7/DATA15	H	Data in bit 7, bidirectional data bit 1.
44	sM1	H	(Statussignal, das anzeigt, daß im augenblicklichen Zyklus ein Operationskode geholt wird).
45	sOUT	H	(Statussignal zur Identifizierung von Buszyklen, in denen Daten an ein Ausgabegerät geschickt werden).
46	sINP	H	(Statussignal zur Identifizierung von Buszyklen, in denen Daten von einem Eingabegerät gelesen werden).
47	sMEMR	H	Memory read (Statussignal zur Identifizierung von Buszyklen, in denen Daten vom Speicher zum Busmaster transferiert werden und die keine Instruktionsholzyklen nach Quittierung eines Unterbrechungssignals sind).
48	sHLTA	H	(Statussignal zur Quittierung der Ausführung einer Halt-Anweisung).
49	CLOCK		(2 MHz Taktgeber).
50	GND		(Masse, identisch mit Kontakt 100).
51	+8V		(Positive 8 Volt, unreguliert, identisch mit Kontakt 1).
52	-16V		(Negative 16 Volt, unreguliert).
53	GND		(Masse, identisch mit Kontakt 100).
54	SLAVE CLR	L	(Signal zum Zurücksetzen von Bus-Slaves. Muß zusammen mit POC aktiv sein und kann extern erzeugt werden).

Bild 6-4: Der S-100-Bus (IEEE 696), Fortsetzung

KONTAKT#	SYMBOL	AKTIVER PEGEL	BESCHREIBUNG
55	DMA0	L	Temporary master priority bit 0.
56	DMA1	L	Temporary master priority bit 1.
57	DMA2	L	Temporary master priority bit 2.
58	sXTRQ	L	Sixteen bit request (Statussignal zur Aufforderung an 16-Bit Slaves, das Signal SIXTN aktiv zu setzen).
59	A19	H	Extended address bit 19.
60	SIXTN	L	(Signal, das von 16-Bit Slaves als Antwort auf das sXTRQ-Signal erzeugt wird, um anzugeben, daß ein 16-Bit Transfer möglich ist).
61	A20	H	Extended address bit 20.
62	A21	H	Extended address bit 21.
63	A22	H	Extended address bit 22.
64	A23	H	Extended address bit 23.
65	NDEF		(Undefiniert).
66	NDEF		(Undefiniert).
67	PHANTOM	L	(Signal, das normale Slavegeräte abschaltet und Phantomslaves hinzuschaltet. Wird in erster Linie zum Urladen von Systemen ohne Frontplatte benutzt).
68	MWRT	H	Memory write strobe (zeigt Schreibzyklen für den Hauptspeicher an. Es wird folgendermaßen generiert: MWRT = (pWR AND NOT(sOUT))).
69	RFU		(wird später festgelegt).
70	GND		(Masse, identisch mit Kontakt 100).
71	RFU		(wird später festgelegt).
72	RDY	H	(eine der beiden Bereiteingaben für den Busmaster).
73	INT	L	(Hauptsignal für Unterbrechungsanforderungen).
74	HOLD	L	Hold request (wird von einem temporären Master benutzt, um Kontrolle über den Bus zu erhalten).
75	RESET	L	(Setzt Busmaster zurück. Muß zusammen mit POC aktiv sein und kann extern generiert werden.)
76	pSYNC	H	(Kontrollsignal, das den Start eines Buszyklus anzeigt).

Bild 6-5: Der S-100-Bus (IEEE 696), Fortsetzung

KONTAKT#	SYMBOL	AKTIVER PEGEL	BESCHREIBUNG
77	pWR	L	Write (zeigt an, daß auf dem DO-Bus oder dem Datenbus gültige Daten anliegen).
78	pDBIN	H	Data bus in (Kontrollsignal, mit dem vom augenblicklich adressierten Slave Daten auf dem DI-Bus oder dem Datenbus angefordert werden).
79	A0	H	Address bit 0.
80	A1	H	Address bit 1.
81	A2	H	Address bit 2.
82	A6	H	Address bit 6.
83	A7	H	Address bit 7.
84	A8	H	Address bit 8.
85	A13	H	Address bit 13.
86	A14	H	Address bit 14.
87	A11	H	Address bit 11.
88	DO2/DATA2	H	Data out bit 2, bidirectional data bit 2.
89	DO3/DATA3	H	Data out bit 3, bidirectional data bit 3.
90	DO7/DATA7	H	Data out bit 7, bidirectional data bit 7.
91	DI4/DATA12	H	Data in bit 4, bidirectional data bit 12.
92	DI5/DATA13	H	Data in bit 5, bidirectional data bit 13.
93	DI6/DATA14	H	Data in bit 6, bidirectional data bit 14.
94	DI1/DATA9	H	Data in bit 1, bidirectional data bit 9.
95	DI0/DATA8	H	Data in bit 0, bidirectional data bit 8.
96	sINTA	H	Interrupt acknowledge (Statussignal zur Identifizierung von Buszyklen, die auf eine akzeptierte Unterbrechungsanforderung folgen).
97	sWO	L	Write out (Statussignal zur Identifizierung eines Buszyklus, in dem Daten von einem Busmaster zu einem Slave transferiert werden).
98	ERROR	L	(Statussignal zur Anzeige eines Fehlers während des augenblicklichen Buszyklus).
99	POC	L	Power-on clear (Zurücksetzen aller angeschlossenen Geräte beim Einschalten der Spannung).
100 .sW	GND		(Masse)

Bild 6-6: Der S-100-Bus (IEEE 696), Fortsetzung

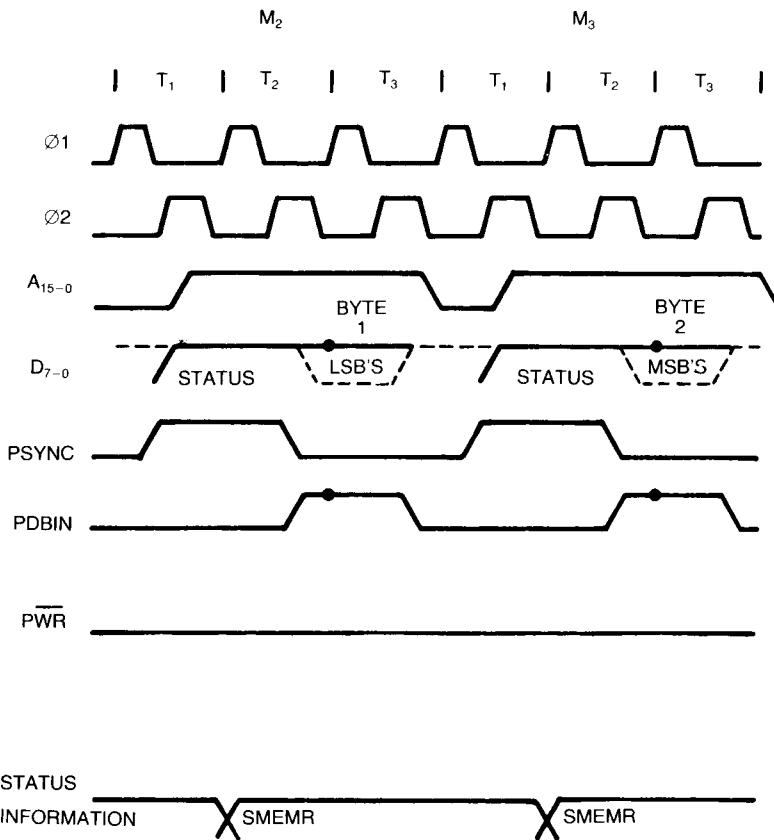


Bild 6-9: Speicherlesezyklus auf dem S-100-Bus

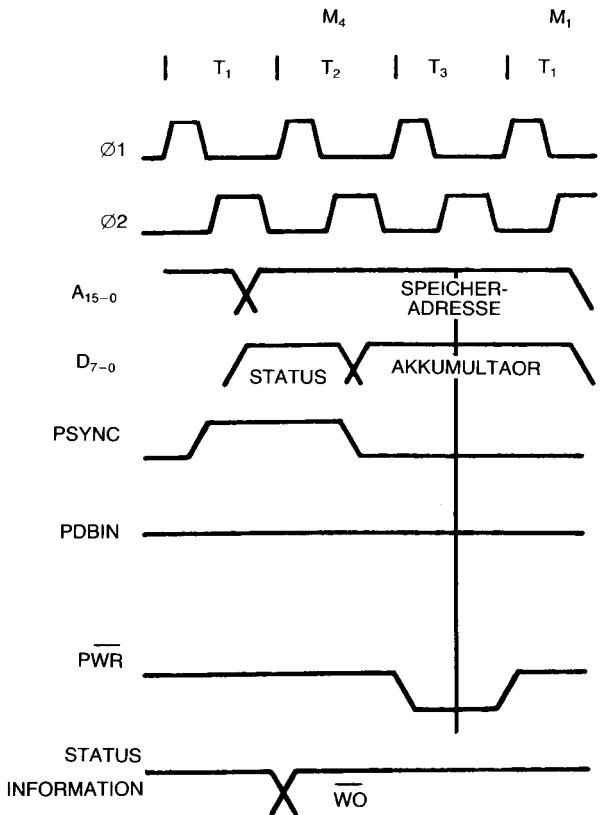


Bild 6-10: Speicherschreibzyklus auf dem S-100-Bus

Die *Stromversorgung* ist besonders interessant. Es gibt für ihren Entwurf zwei verschiedene Grundprinzipien: Entweder regelt man die Spannung in einem zentralen Versorgungsmodul, oder man verwendet eine einfache unstabilisierte Versorgung und regelt die Spannungen auf den Karten selbst. Altair entschied sich für das Letztere. Es ist im Großen und Ganzen eine gute Entscheidung, da sie die Versorgung der einzelnen Module vereinfacht und Kopplungen über die Versorgungsleitungen weitgehend unterbunden sind. Allerdings steigen dadurch die Kosten, weil die vielen Spannungsregler wesentlich teurer sind als ein guter zentraler Regler. In Anbetracht der vielen verschiedenen Spannungen, die einzelne Module benötigen, ist der Entwurf aber wieder von Vorteil. (Ein anderer – wesentlicher – Nachteil liegt in der starken Wärmelastung zwischen den meist dicht gepackten Karten. Es ist daher unbedingt auf gute Wärmeabführung zu achten. – A.d.Ü.).

Am Ende dieses Kapitels werden wir den Entwurf einer S-100-kompatiblen Peripherieeinheit besprechen.

In Bild 6-9 und 6-10 sind die Zeitdiagramme für Schreib- und Lesezyklen für den Speicher angegeben. Sie verdeutlichen die grundlegenden Zeitbeziehungen in einem 8080-System und die für diese Übertragung benutzten grundlegenden Signale. Beachten Sie, daß PWR und PDBIN die wichtigsten unter den Steuersignalen sind. Diese beiden Signale steuern die Richtung des Datenübertrags auf den Bussen: Lesen oder Schreiben. Zusammen mit der Statusinformation können alle Speicheroperationen durch diese paar Leitungen festgelegt werden.

Ein Systembus für den 6800

Hierzu soll der Systemsteuerbus des 6800-Mikrocomputers Altair-680B betrachtet werden. Im Vergleich zu den Problemen mit dem S-100-Bus ist dieser Bus gut entworfen. Das System besitzt acht bidirektionale Datenleitungen, sechzehn unidirektionale Adressleitungen und neun Steuerleitungen.

Daten- und Adressbus entsprechen den in anderen Systemen verwendeten Bussen. Die Steuerleitungen bieten das Minimum der benötigten Steuerfunktionen. Es sind: Takt Ø2 (CLOCK), Rücksetzleitung RESET/HALT, Schreib/Leseleitung, R/W, Adressfreigabe VMA, Datenbusfreigabe DBE, Schreib/Lesefreigabe R/W-P, Busfreigabe BA und Tri-State-Steuerung TSC. Die Unterbrechungsanforderungen IRQ (interrupt request) für normale und NMI (non-maskable interrupt) für nicht-maskierbare Unterbrechungen sind in Bild 6-11 bei der Besprechung der Steuersignale nicht mit aufgeführt. Sie sind jedoch ebenfalls Bestandteil des Steuerbusses. Dieser Bus liefert saubere übersichtliche Signale zum Lesen und Schreiben von Informationen. Er stellt ein Beispiel eines durchdachten Busentwurfs dar. Unglücklicherweise jedoch werden auf ihm ohne ersichtlichen Grund noch die Taktsignale Ø und Ø 1 durch das System geführt, es sei denn, die Konstrukteure wollten die Störsicherheit des Systems etwas senken. Alle Taktinformation, die ein Bus benötigt, ist ein gut von den anderen Leitungen isolierter Hochgeschwindigkeitstakt, wenn man die Notwendigkeit umgehen will, zu unüblichen teuren abgeschirmten Busplatinen (backplanes, motherboards) greifen zu müssen.

Tabelle 6-11: Steuerbus für 6800-Systeme

Der Steuerbus des Systems besteht aus den folgenden Signalleitungen:

CLOCK: Taktsignal. Der Systemtakt ist ein asymmetrisches, nichtüberlappendes Zweiphasensignal von 500 kHz, das auf V_{cc} -Pegel arbeitet. Phase eins (Ø1) wird für interne Operationen der Chips verwendet. Phase zwei (Ø2) steuert alle Datenübertragungen. Aus diesem Grund wird im ganzen System nur Ø2 zur Schaltung des Speichers und der Interfaces, wie des asynchronen seriellen Interfaces ACIA (Asynchronous Communication Interface Adapter), verwendet.

RESET: Rücksetzleitung. Dieser Eingang dient zur Initialisierung des Systems nach einem Versorgungsspannungsfehler (power down condition), der entweder nach dem Ersteinschalten oder nach einem Versorgungsspannungszusammenbruch aufgetreten ist. Man benutzt den Eingang weiter zur Neuinitialisierung der MPU während des Betriebs. Die MPU beginnt mit der positiven Flanke von RESET, ausgelöst durch Betätigen eines Konsolenschalters, eine Rückstartsequenz. Während dieser Folge von Rückstartoperationen wird der Programmzähler mit dem Inhalt des Rücksetzzeigers (reset vector) in hexadezimal FFFE, FFFF geladen, der die Startadresse des Systemmonitors enthält.

HALT: Die Haltleitung dient zur externen Steuerung der Programmabarbeitung. Ist sie (bei RUN) auf H-Pegel, so holt die MPU den vom Programmzähler adressierten Befehl und beginnt mit der Programmabarbeitung. Ist die Haltleitung auf L-Pegel, so wird jede Aktivität in der MPU gestoppt. Das Busfreigabesignal BA (Bus Available) geht dann auf H-Pegel und zeigt an, daß die Schreib-Leseleitung R/W, die Daten- und die Adreßleitungen alle abgeschaltet, d.h. im Zustand hoher Impedanz sind. Solange BA auf H-Pegel liegt, sind die Konsolenfunktionen zur Adressierung und Dateneingabe eingeschaltet.

R/W: Schreib/Leseleitung (read/write). Diese Leitung steuert die Richtung des Datenverkehrs. Liegt sie auf H-Pegel (READ), so werden die Daten aus Speicher oder Peripherieeinheiten in die MPU eingelesen. Hat sie L-Pegel (WRITE), so werden die Daten aus der MPU in den Speicher oder die Peripherieeinheiten eingeschrieben. Solange der Prozessor angehalten ist, befindet sich R/W im abgeschalteten Zustand hoher Impedanz.

VMA: Speicherbestimmung (Valid Memory Address). Der VMA-Ausgang zeigt dem Speicher oder den Peripherieeinheiten, wie einer ACIA, an, daß der Adreßbus eine stabile, gültige (valid) Speicheradresse trägt.

DBE: Datenbusfreigabe (Data Bus Enable). Der DBE-Eingang ist das Steuersignal für die Tri-State-Puffer des Datenbusses in der MPU. Es schaltet die Bustreiber des 6800 ein, wenn es auf H-Pegel liegt. Dieser Eingang wird unmittelbar von Phase 2 (Ø2) des Taktsignals getrieben. Während eines Lesezyklus der MPU (READ) sind die Bustreiber innerhalb der MPU so abgeschaltet.

R/W-P: Schreib/Lesefreigabe (Read/Write-Prime). Dieses Signal wird durch NAND-Verknüpfung des Schreib/Lesesignals R/W und von Ø2 erzeugt. Das Signal R/W-P gewährleistet, daß die Daten immer nur dann gelesen oder geschrieben werden, solange der Datenbus eingeschaltet ist und nicht während der Dauer ungültiger Daten auf dem Bus.

- BA: Busfreigabe (Bus Available). Dieses Signal zeigt an, daß der Prozessor angehalten und alle Adreß- und Datenleitungen einschließlich der Schreib/Leseleitung R/W für einen Zugriff von außen frei sind. Insbesondere dient BA dazu, die Bedienerkonsole für einen Zugriff von außen zu aktivieren. BA ist auch während eines Wartezyklus der MPU auf H-Pegel, d.h. aktiv.
- TSC: Tri-State-Steuerung (Tri-State-Control). Der TSC-Eingang arbeitet ähnlich wie DBE, nur mit dem Unterschied, daß, wenn er auf H-Pegel liegt, hier die Adreß- statt der Datenleitungen und die Schreib/Leseleitung R/W verfügbar, d.h. innerhalb des 6800 abgeschaltet werden. Man kann dieses Signal z.B. für DMA-Zugriffe benutzen.

IEEE-488-1975 (IEC-Bus)

Dieser Bus ist weniger zur Verbindung einzelner Modulen als vielmehr zur Verbindung ganzer Systeme gedacht. Mit einem IEC-Bus lassen sich solche Einheiten wie Computer, Voltmeter, Stromversorgungen, Frequenzgeneratoren u.a. ausrüsten. Der IEC-Bus ist das Ergebnis einer dreijährigen Diskussion in der IEC (International Electrotechnical Commission). Der IEC-Entwurf wurde 1974 vom Institut für Elektronik- und Elektroingenieure (IEEE, Institute of Electronic and Electrical Engineers) verbessert und als IEEE-488-1975 übernommen. Die Entwicklung dieses Busses wurde in erster Linie von Hewlett-Packard beeinflußt. Diese Firma ist auch im Besitz des Patents für die verwendete Quittungstechnik (handshake technique). Alle Hersteller von IEC-kompatiblen Interfaces müssen daher eine Lizenz von HP zur Anwendung dieser Quittungstechnik besitzen. (Der Bus wird manchmal auch als HPIB oder Hewlett-Packard Interface Bus bezeichnet.)

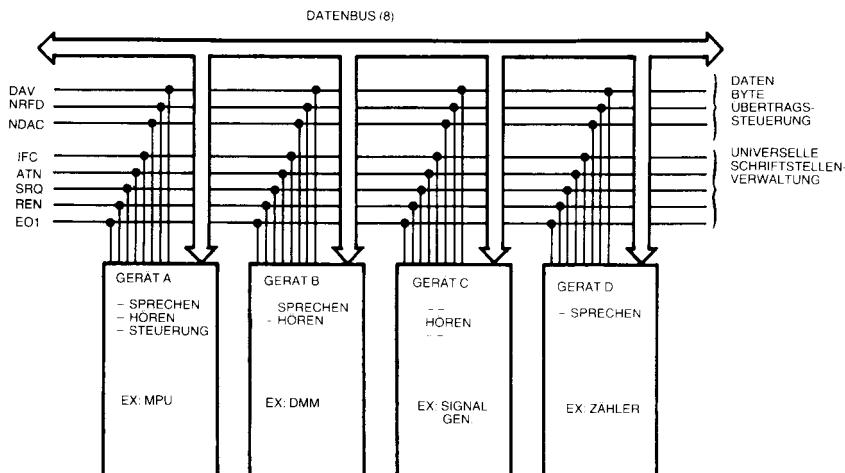


Bild 6-12: Bussignale beim IEEE-488-Bus

In der Grunddefinition verbindet der Bus Einheiten, die eine oder mehrere der folgenden Funktionen ausführen können:

1. Steuern anderer Einheiten - *controller*,
2. Information von der Steuereinheit übernehmen („hören“) - *listener*,
3. Information an die Steuereinheit abgeben („sprechen“) - *talker*.

Der Bus besteht aus acht bidirektionalen Datenleitungen, drei Steuerleitungen für die Byteübertragung und fünf allgemeinen Steuerleitungen.

Die acht Datenleitungen übertragen: Befehle für die angeschlossenen Einheiten (nur 7 Bit breit), Adressen und Daten (8 Bit).

Da dieses System *keinen Adreß- oder vollständigen Steuerbus* besitzt, wird der Datenbus für alle diese Funktionen mit herangezogen. Der Rest der Leitungen steuert die Funktion und den Einsatz des Datenbusses.

Die Leitungen zur Übertragungssteuerung werden zur Durchführung des Quittungsbetriebes herangezogen, der zur Datenausgabe aus einer und Dateneingabe in die andere Einheit notwendig ist.

Die restlichen fünf Leitungen steuern den Allgemeinzustand des Systems. Es handelt sich dabei um: das Aufforderungssignal Attention, das Rücksetzsignal Interface Clear, das Bedienungsanforderungssignal Service Request, die Fernsteuerschaltung Remote Enable und das Übernahmesignal End-or-Identify.

Attention: Ist dieses Signal inaktiv, so wird angezeigt, daß der Datenbus ein bis acht Bits Daten überträgt. Ist es aktiv, so enthält der Datenbus einen Befehl oder eine Adresse von sieben Bits Breite.

Interface Clear: Dient dazu, das System in einen festgelegten Anfangszustand zu bringen. Es entspricht den Systemrücksetzsignalen in anderen Bussen.

Service Request: Dieses Signal wird von einer der gesteuerten Einheiten benutzt, um der Steuerung mitzuteilen, daß sie bedient werden will.

Remote Enable: Bestimmt, ob die adressierte Einheit selbstständig oder ferngesteuert (remote) arbeiten soll. Arbeitet in Verbindung mit anderen Kodes.

End-or-Identify: Dient zur Übergabe von Flaggen an die Steuereinheit, wie z.B. „Ende der Datenübertragung“.

Der Quittungsverkehr tritt ein, wenn eine Einheit auf neue Information warten muß. Eine Leitung fragt dann an: „Wie geht's?“. Die andere erwidert: „Gut, ich habe etwas für dich“. Darauf folgt die Antwort: „Bitte gib es mir, ich bin fertig“. Der Dialog setzt sich dann fort mit „Gut, hier ist es“, und endet „Danke, fein dich getroffen zu haben“.

In unserem Fall haben wir drei Leitungen: „Gültige Daten auf den Datenleitungen“ DAV (data valid on data lines), „Nicht für Datenübernahme bereit“ NFRD (not-ready-for-data; diese Leitung ist aktiv, wenn die Daten übernommen worden sind und intern verarbeitet werden) und „Noch keine Daten übernommen“ NDAC (not-data-accepted; hier bezeichnet ein aktiver Zustand, daß das Modul bereit ist, Daten zu übernehmen). Das Zeitdiagramm der Quittungsoperationen findet sich in Bild 6-13. Beachten Sie, daß *alle „hörenden“ Einheiten* die Übertragung bestätigen müssen, bevor die nächste Datenübertragung auf dem Bus eingeleitet werden kann. Falls Ihnen dies kompliziert vorkommen sollte – es ist kompliziert! Der Einsatz dieses

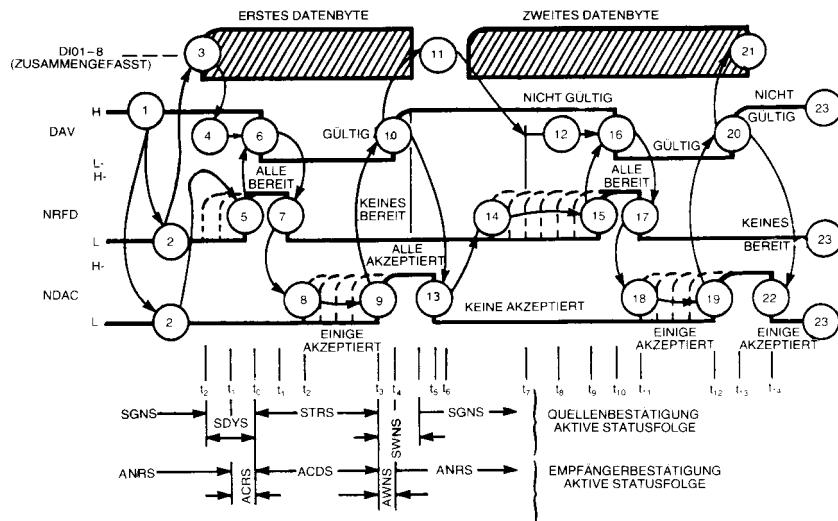


Bild 6-13: Zeitablauf beim Quittungsbetrieb auf dem IEEE-488-Bus

Standards erfordert die vollständige Kenntnis aller von der Vorschrift zugelassenen Zustände des Systems. In Bild 6-14 und 6-15 sind einige einfache Beispiele vorgestellt. Im „Talker“-Beispiel sendet die Steuerung an den Talker über ATN und den Datenbus die Adresse und den „Sprech“-Befehl. Nachdem er seine Adresse und den Befehl erkannt hat, sendet der Talker an einen Listener über den Datenbus und die Quittungssignale die bei ihm anstehende Information aus. Am Ende der Übertragung kann die EOI-Leitung (end-of-identify) zur Signalisierung des Blockendes herangezogen werden.

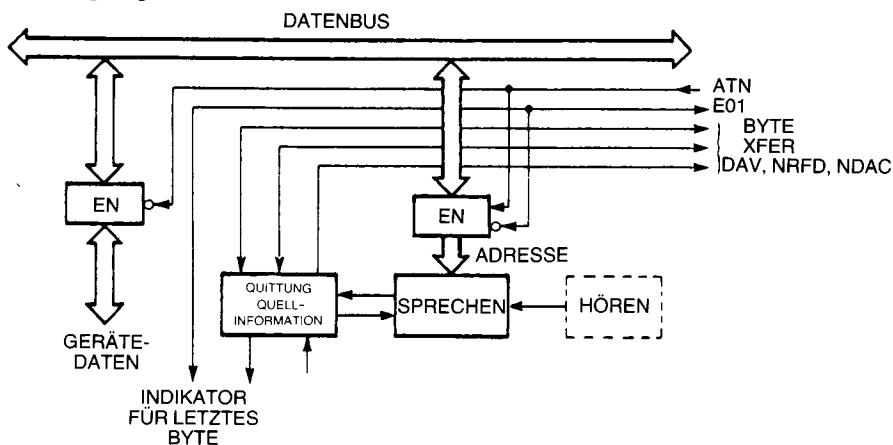


Bild 6-14: Anschluß eines „Talkers“

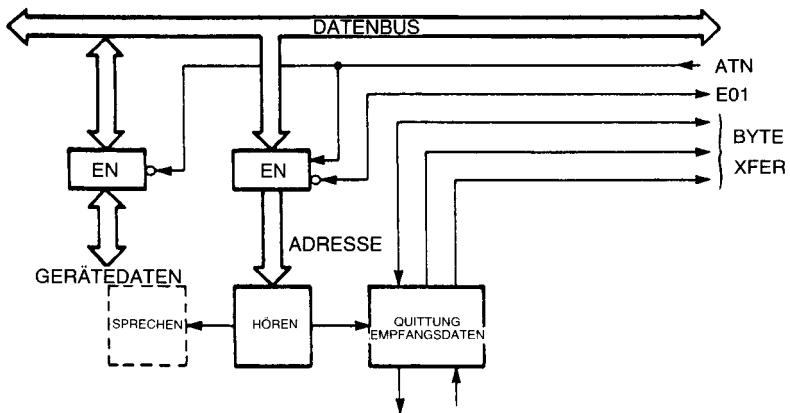


Bild 6-15: Anschluß eines „Listeners“

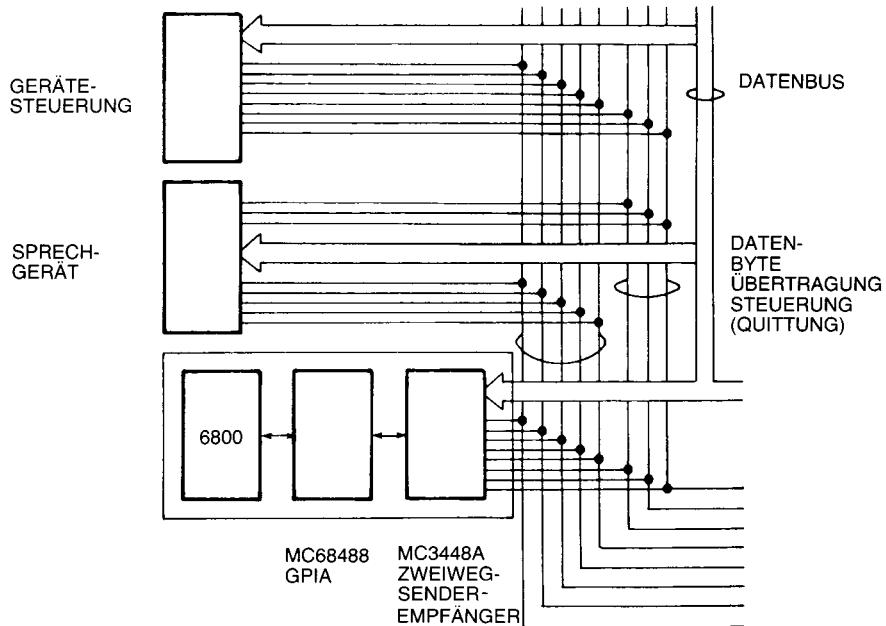


Bild 6-16: Blockschaltung für ein IEEE-488-Interface

Das „Listener“-Beispiel arbeitet entsprechend. Die Steuerung sendet über den Datenbus eine Adresse aus, wobei wie oben die ATN-Leitung (attention) zur Signalisierung des Beginns einer Information herangezogen wird. In diesem Fall bestimmt der folgende Befehl, daß die adressierte Einheit von dem Talker Daten übernehmen, also ihm „zuzuhören“ hat. Dann erfolgt über den Datenbus die Informationsübertragung Byte für Byte, wobei die Quittungssignale entsprechend der obigen Darlegung eingesetzt werden. Das EOI-Signal gibt dann die Beendigung der Übertragung an.

Zusammengefaßt läßt sich sagen, daß der IEEE-488-Bus für intelligente Datenerfassungssysteme einen beachtlichen Fortschritt darstellt. Wenn mehr Hersteller dazu kompatible Einheiten erzeugen, wird der Standard auch größere Verbreitung erlangen. Tatsächlich enthält der Heimcomputer PET von Commodore ein Interface für den IEC-Bus. Das zeigt einen neuen Trend im Heimcomputerbereich wie bei industriellen Anwendungen auf.

Als Beispiel soll hier gezeigt werden, wie man ein 6800-System an den IEC-Bus anschließen kann. Die Schaltung in Bild 6-16 enthält die 6800-CPU, den neuen Businterfacechip 68488 von Motorola und die für den IEC-Bus benötigten Sender und Empfänger (bus transceivers).

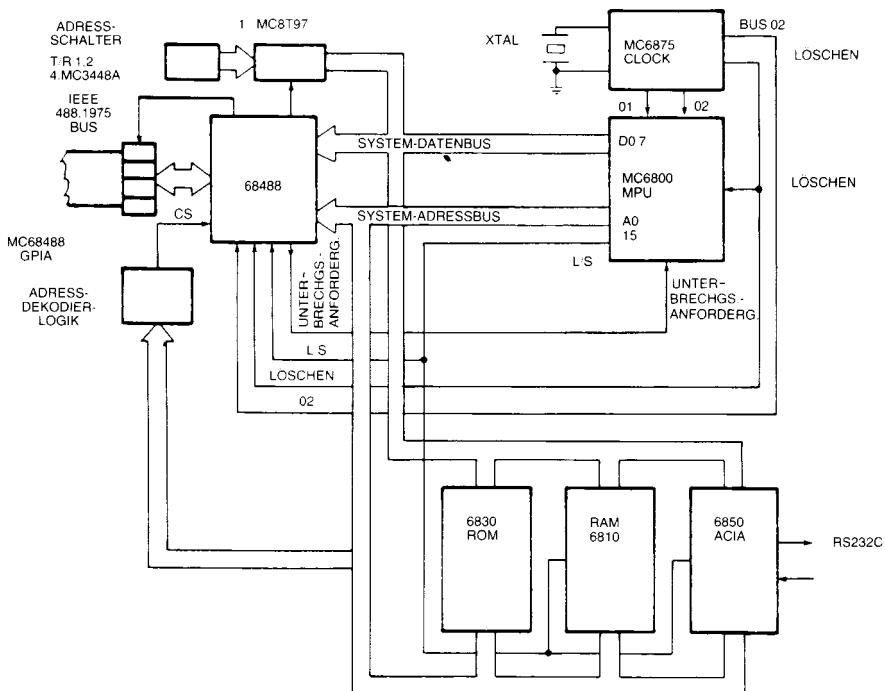


Bild 6-17: Ein kleines GPIB-6800-System

Dieser Chip ermöglicht einen einfachen Anschluß des 6800 an den IEC-Bus. Die Einheit kann sowohl als Talker als auch als Listener arbeiten. In Bild 6-17 ist ein kleines 6800-System mit einem derartigen GPIA-Interfacechip dargestellt. Das ROM-Programm übernimmt vom seriellen RS232C-Kanal die Daten und gibt sie im Bedarfsfall auf den 488-Bus weiter. Wenn über den 488-Bus Daten empfangen werden, werden sie über das ACIA auf den seriellen Kanal weitergegeben.

Bild 6-18 ist eine Subroutine für die Listenerfunktion und ACIA-Ausgabe. Die Routine setzt voraus, daß der Talker die Daten nicht schneller sendet, als sie das ACIA ausgeben kann. Das System läßt sich weiter ausbauen, etwa zum Puffern der Daten, zur Umwandlung in ASCII-Kode, falls sie nicht ohnehin schon diese Form haben, zur Anfügung von EOI-Meldungen usw.

Setzt man mehr Logikbausteine ein, läßt sich dem System die volle Steuerfunktion hinzufügen.

LDA A #\$XX	Akku A enthaelt Parameter fuer das ACIA Kontrollregister
STA A \$5008	Baud Rate, Paritaet und Zeichenzahl ins ACIA Kontrollregister schreiben
LDA A \$5004	Geraeteadresse von den Adress-Schaltern lesen
STA A \$5004	Adresse ins Adressregister schreiben
LDA A #\$00	Akku A loeschen
STA A \$5003	reset Bit loeschen
STA A \$5000	Falls gewuenscht, alle Interrupts im Interrupt-Masken Register maskieren
STA A \$5002	Adress-Modus Register auf Standardwert setzen

Anmerkung:

Zu diesem Zeitpunkt fordert der controller das Geraet wie folgt auf, in den LISTEN Modus zu gehen:
 ATN wird gesetzt, mla (meine listen Adresse), die X0100110`(\$26) waere, wird auf den D101-8 Leitungen gesendet.
 ATN wird nun zurueckgesetzt. Lesen des Adress-Statusregisters bei \$5002 ergibt \$86, ma (Bit 7), LACS (Bit 2), und LPAS (Bit 1) sind HIGH. Das Geraet ist nun im LISTEN Modus. B1 (Bit 0) des Interrupt-Status Registers ist LOW. B1 geht nach HIGH ueber, wenn im Dateneingabe-Register bei \$5007 ein Datenbyte bereit liegt. Ein Lesen des Registers setzt B1 (Bit 0) zurueck.

LOOP1	LDA A \$5000	Inhalt des Interrupt-Status Registers lesen
	TAP	Akku A ins Condition Code Register bringen
	BCC LOOP1	Schleife durchlaufen, bis carry bit gesetzt ist. Dies zeigt an, dass B1 in ROR gesetzt ist
	BVS LOOP2	Sprung zu LOOP2, falls overflow bit gesetzt ist, was anzeigt, dass END, Bit 1, in RUR gesetzt ist, d.h. der controller hat EOI gesendet.
	LDA A \$5007	Dateneingabe-Register lesen, dies setzt B1 zurueck.
	STA A \$5009	Datenbyte in ACIA bringen
	INX	Zeiger weitersetzen
	BRA LOOP1	Springe zu LOOP1 und pruefe, ob B1 gesetzt ist
LOOP2	INX	Zeiger weitersetzen
	LDA A \$5007	Letztes Byte aus dem Dateneingabe-Register holen
	STA A \$5009	Dieses in den ACIA transferieren
	RTS	Ruecksprung; der Block ist uebertragen

Adressentabelle

Hexadezimale Adresse	MC68488 Register (r/W)
\$5000	Interrupt Status/Interrupt Maske
\$5001	Kommando Status/ -
\$5002	Adress-Status/Adress-Modus
\$5003	Zusatzkommando/Zusatzkommando
\$5004	Adress-Schalter/Adresse
\$5005	Serielle Sendaufforderung/Serielle Sendauff.
\$5006	Kommando Durchgang/Parallele Sendaufforderung
\$5007	Dateneingabe/Datenausgabe
\$5008	ACIA Kontrolle
\$5009	ACIA Daten

Bild 6-18: Software für die „Listener“-Funktion

CAMAC

Im IEEE-583-Standard wird der sogenannte „Computer-Automated-Measurement-and-Control-Standard“, CAMAC, dargestellt. Dieser Standard zur computer-gesteuerten automatisierten Messung und Steuerung enthält auch Einzelheiten über einige aus CAMAC abgeleitete Standards.

Das CAMAC-Konzept umfaßt alle Bereiche von Verbindungen zwischen Instrumenten. Er enthält Vorschriften über die physikalischen Abmessungen für Gestelle und solche für den Datenverkehr zwischen den einzelnen Karten, den sogenannten „dataway“ (Datenpfad). Zusätzlich gibt es Festlegungen für den zwischen den einzelnen Gestelleinheiten verlaufenden Bus, den „parallel highway“ und für den seriellen Datenverkehr zwischen Gestelleinheiten, den „serial highway“, beides also „Schnellstraße“ für den Datenaustausch zwischen größeren Einheiten.

Der CAMAC-Standard ist für die Nuklearindustrie entwickelt worden und enthält in allen seinen Teilen daher strenge Festlegungen. CAMAC-Systeme werden eingesetzt, wenn sehr exakte Übereinstimmungen nötig sind.



Bild 6-19: Instrumente für Anschluß an den IEEE-488-Bus (Hewlett-Packard)

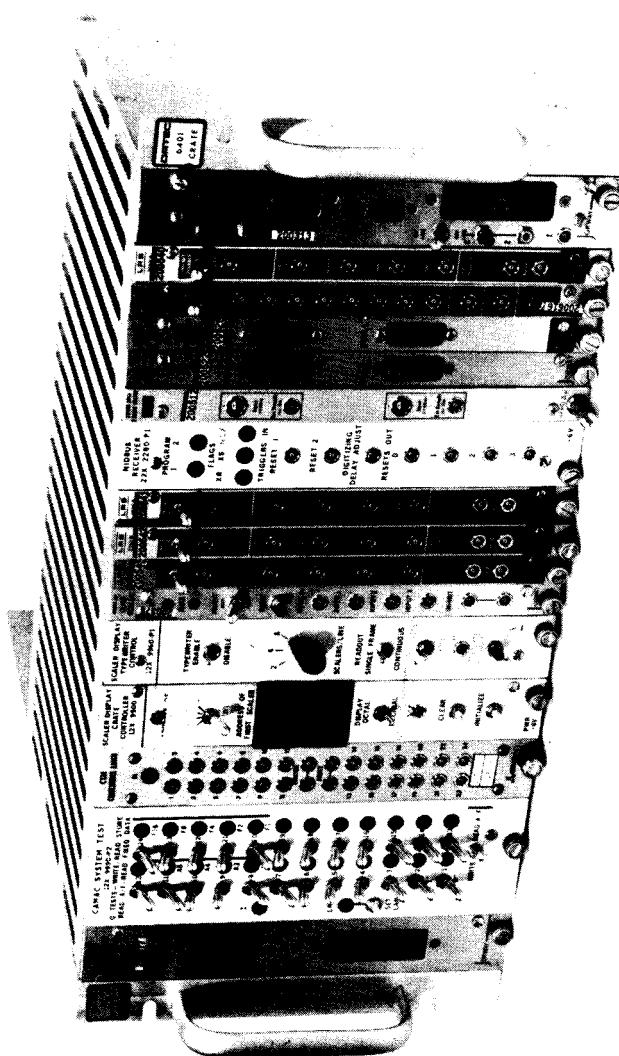


Bild 6-21: CRATE mit Stromversorgung

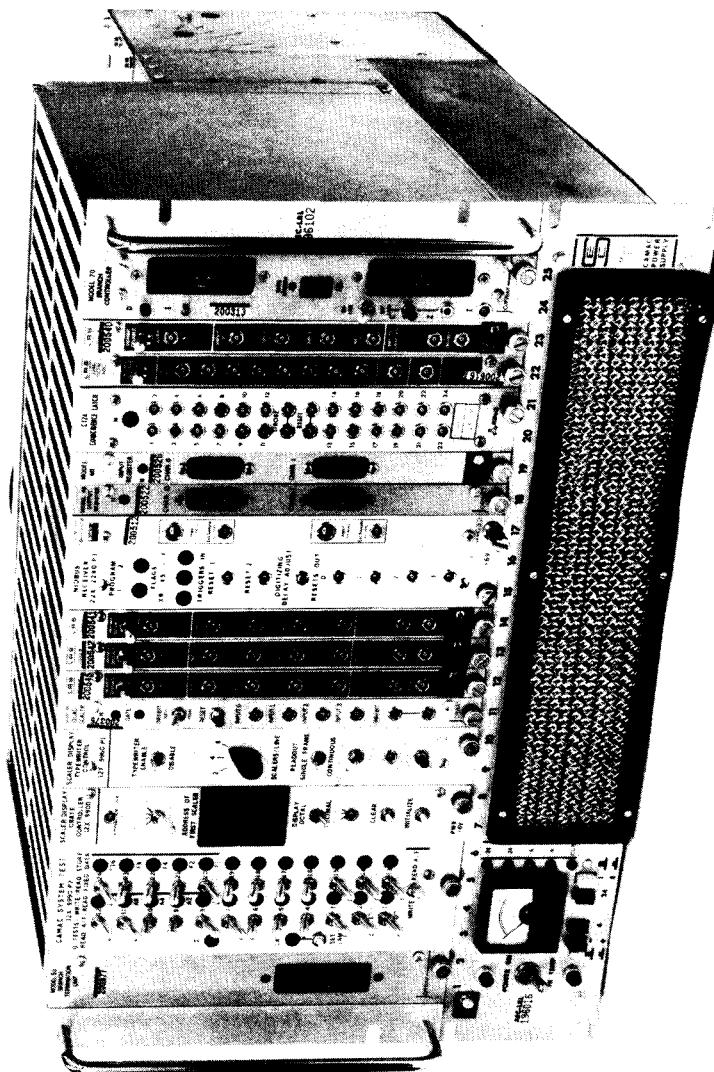


Bild 6-21: CRATE mit Stromversorgung und Lüfter

Physikalische Abmessungen

In Bild 6-20 ist ein CAMAC-„CRATE“ (eigentlich eine „Lattenkiste“ zum Einschub von Fahrrädern, hier im übertragenen Sinne ein Gehäuse zur Aufnahme von Einschüben, aber als vollständige Einheit betrachtet) wiedergegeben. Ein CRATE ist die Grunduntereinheit im System. Es enthält eine Steuerung und bis zu 24 Peripherieeinheiten. Dabei ist sowohl die Größe jeder Karte als auch die Art der Stecker festgelegt.

Stromversorgung

Die Stromversorgung produziert vier stabilisierte Spannungen: ± 6 V und ± 24 V. Der Standard umfaßt Stabilität, Regelung und Störspitzenunterdrückung. Bedenken Sie, daß die Stromversorgung, obwohl zumeist ignoriert, doch die wichtigste Einheit im ganzen System ist. Alle Fehler in der Stromversorgung zeigen sich an irgendeiner anderen Stelle im System. Daher tut CAMAC etwas, was kein anderer Standard tut: es garantiert, daß von allen Problemen, die im System auftauchen können, die Stromversorgung das geringste ist. Bild 6-21 zeigt CRATE und Stromversorgung. (Die Bilder werden mit Genehmigung des Lawrence Berkeley Laboratory wiedergegeben.)

Dataway

Der CAMAC-Dataway-Bus enthält die folgenden Leitungen: drei Steuerleitungen, fünf Befehlsleitungen, fünf Adreßleitungen, 24 Lese- und 24 Schreibleitungen, zwei Leitungen zur Zeitsteuerung (timing) und vier Statusleitungen. Die Leitungen sind in Tabelle 6-22 beschrieben.

Die *drei Steuerleitungen* sind: Initialisieren (initialize), Sperren (inhibit) und Löschen (clear). Diese Signale dienen dazu, alle Einheiten am Dataway in einen bekannten Status zu bringen.

Die *fünf Befehlsleitungen* bestimmen die auszuführende Funktion. Die damit ermöglichten 32 Funktionen sind im Standard alle festgelegt. Einige der Funktionen dienen zum Schreiben, Lesen oder zur Statusübertragung. Andere sind zukünftigem Einsatz vorbehalten oder nicht definiert.

Die *24 Lese- und Schreibleitungen* formen den Datenbus. Falls zusätzliche Adreßinformation notwendig ist, kann der Datenbus zu deren Übertrag herangezogen werden. Die 24 Bits gestatten durch den gleichzeitigen Übertrag von drei 8-Bit-Bytes einen wirkungsvollen Einsatz des Busses. Da einige CAMAC-Systeme Mikroprozessoren enthalten, können diese 24 Leitungen die Adressen und die Daten vom Prozessor parallel übertragen. Der Datenverkehr kann bis zu 10^6 Einheiten pro Sekunde erreichen. Damit hat der Bus die größte Bandbreite aller bis jetzt besprochenen Busse.

CAMAC kann 24 Bit $\times 10^6$ Übertragungen pro Sekunde ausführen, das sind 24 Millionen Bit/s. In nuklearen Anwendungen ist das wichtig, da hier in jedem Experi-

ment große Datenmengen rasch übertragen werden müssen.

Die *zwei Zeitsignale (timing)* enthalten die zur Festlegung, wann die Daten gültig sind, notwendige Information.

Die *vier Statusleitungen* werden zur Überwachung der Bedienungsanforderungen der Peripherieeinheiten an die Steuerung verwendet. In jedem CRATE können 24 verschiedene Anforderungen ausgegeben werden.

Zusammengefaßt kann festgestellt werden, daß der CAMAC-Standard ein *vollständiges Konzept* verkörpert. Er umfaßt alle Aspekte des Kommunikationsproblems. Er enthält sowohl Standards zur Datenformatierung und zur Kommunikation zwischen CRATEs als auch Softwareübereinkünfte.

Liste der Dataway Signale, die an jeder der normalen Stationen 1 bis 24 eines aus 25 Stationen bestehenden CAMAC-Crates verfügbar sind.

Bezeichnung	Ziel	Bedeutung im Modul
Allgemeine Steuersignale		
Initialisieren	Z	Setzt Register bzw. Steuerfunktionen in einem Modul zu einem Initialstatus (besonders während des Einschaltvorgangs).
Sperren	I	Sperrt Funktionen für die Dauer des Signals.
Löschen	C	Löscht Register oder Flip-Flops
Adressierte Befehle		
Funktionskodes	F1,2,4,8,16	Übertragung auf Dataway im Binärkode. Definiert die auszuführende Funktion im Modul während der Befehlausführung.
Adressierung		
Stationsnummer	N	Wählt den Modul aus. Von der Crate-Steuerung gibt es eine individuelle Leitung zu jeder Station.
Unteradresse	A1,2,4,8	Ebenfalls binär kodiert. Wählt eine Adresse innerhalb des Moduls aus, an die der Befehl gerichtet ist. Es gibt 16 mögliche Unteradressen
Daten		
Lesebus	R1 – R24	Überträgt digitale Information vom Modul zur Crate-Steuerung. Das Format ist in bitparallelen Worten mit maximal 24 Bits.
Schreibbus	W1 – W24	Überträgt digitale Information von der Crate-Steuerung zum Modul. Das Format ist entsprechend dem Lesebus.
Zeitverhalten		
Abtastimpulse 1 und 2	S1,S2	Diese Abtastimpulse werden durch CC während jeder Dataway Operation erzeugt. Sie werden von den Modulen zum Zwecke der zeitlichen Überprüfung bzw. der Funktionsausführung eines Befehls benutzt.

Status			
Sperrzustand	L	Signal des Moduls an die Crate-Steuerung zur Anforderung der Bedienung bzw. Behandlung. Es gibt eine spezielle Leitung von jedem Modul zur Steuerstation.	
Q-Antwort	Q	Eine 1-Bit-Antwort auf gewisse Befehle, die durch die Crate-Steuerung erzeugt werden.	
Befehl akzeptieren	X	Zeigt die Bereitschaft eines Moduls zur Ausführung des laufenden Befehls an.	
Belegt	B	Eine Dataway-Operation befindet sich in der Ausführung.	

Bild 6-22: Signale auf dem CAMAC-„Dataway“

Serielle Standards

Serielle Datenübertragung benötigt nur eine oder zwei Leitungen, um alle notwendigen Signale zwischen verschiedenen Modulen oder Systemen zu übertragen. Zum Transfer von Adressen, Daten und Steuerinformation muß die Information Bit für Bit gesendet werden.

Es sollen hier die asynchronen und synchronen seriellen Standards RS232C, RS422 und 423 beschrieben werden. Daneben werden Datenstandards wie ASCII und das Datenübertragungsprotokoll SDLC behandelt.

EIA-RS232C

Der RS232C-Standard der Electronics Industry Association (EIA) umfaßt sowohl die elektrischen Voraussetzungen für die bitserielle Übertragung als auch die physikalischen Festlegungen, die dafür notwendig sind. Er ist (mit unwesentlichen Abweichungen) in Europa als V-24-Standard übernommen. Er definiert die Quittungssignale zur Steuerung der Standardeinheiten zum Anschluß an Telefonleitungen und der Standardmodems (Modulatoren:Demodulatoren).

Elektrisch basiert der Standard auf Impulsen von plus und minus 12 V, in denen die Information verschlüsselt wird. Mechanisch werden vom RS232C-Standard Stecker mit 25 Anschlüssen vorgeschrieben (meist sogenannte Subminiatur D-Stecker), mit den in Tabelle 6-23 gezeigten Festlegungen für die Leitungen. Es sind nur die ersten 15 in der Tabelle beschrieben, obwohl der Standard alle 25 Leitungen festlegt.

– ERDE	(NACH KOMMUNIKATION AUSSTATTUNG)
– DATEN ÜBERTRAGEN	(VON KOMMUNIKATION)
– DATEN AUFZEICHNEN	(NACH KOMMUNIKATION)
– ANFORDERUNG ZUM SENDEN	(VON KOMMUNIKATION)
– LÖSCHEN FÜR SENDEN	(NACH KOMMUNIKATION)
– DATEI BEREIT	(VON KOMMUNIKATION)
– DATEI BEREIT	(NACH KOMMUNIKATION)
– DATENTERMINAL BEREIT	(VON KOMMUNIKATION)
– RINGINDIKATOR	(VON KOMMUNIKATION)
– EMPFANGSLEITUNGS-SIGNALDETEKTOR	(VON KOMMUNIKATION)
– DATENRATEN-AUSWAHL	(NACH KOMMUNIKATION)
– DATENRATEN-AUSWAHL	(VON KOMMUNIKATION)
– ÜBERTRAGUNGS-ZEITSTEUERUNG	(NACH KOMMUNIKATION)
– ÜBERTRAGUNGS-ZEITSTEUERUNG	(VON KOMMUNIKATION)
– EMPFANGS-ZEITSTEUERUNG	(VON KOMMUNIKATION)
– SEKUNDÄRDATEN UND ANFORDERUNGEN	

Bild 6-23: EIA-RS232C-Signale

Der Standard unterscheidet zwischen einem primären und einem sekundären Kanal. Die Leitungen im sekundären Kanal umfassen Daten- und Steuersignale mit einer wesentlich niedrigeren Übertragungsrate. Bis auf die Geschwindigkeit sind primärer und sekundärer Kanal gleich aufgebaut. Der sekundäre Kanal wird kaum je benutzt, wird er aber eingesetzt, so trägt er Steuerinformationen für die an die Enden der Kommunikationsleitungen angeschlossenen Modems.

Die Hauptsignalleitungen sind die Sendeleitung (transmit data) und die Empfangsleitung (receive data). Diese Leitungen werden zur Übertragung serieller Information zwischen den beiden Systemen benutzt. Dabei kann die Übertragungsrate einer der folgenden Standardraten (in Bit/s) entsprechen:

19.200	1.200	110
9.600	600	75
4.800	300	50
2.400	150	

Hin und wieder benutzt man auch andere Geschwindigkeiten. Fernschreiber (8-Kanal-Versionen) arbeiten mit 110, 150 oder 300 Bit/s. Bildschirmgeräte (CRT terminals) benutzen üblicherweise eine der über 1.200 Bit/s liegenden Geschwindigkeiten.

Sehr oft werden serielle Daten über Telefonleitungen übertragen. Damit die Daten gesendet werden können, müssen sie erst in den Tonfrequenzbereich umgesetzt, moduliert, werden. Bei Übertragungsraten unter 300 Bit/s benutzt man die als Frequenzumtastung (FSK, frequency shift keying) bezeichnete Technik. Ein „Markbit“, d.h. eine logische „1“ wird dabei durch einen Ton bestimmter Frequenz wiedergegeben, eine als „Spacebit“ bezeichnete logische „0“ durch eine zweite, davon verschiedene Frequenz. Wegen der kleinen verfügbaren Bandbreite setzt man für Übertragungsraten oberhalb 300 Bit/s Phasenumtasttechniken ein. Zumeist ist der Störpegel auf Telefonleitungen für hohe Übertragungsraten jedoch einfach zu hoch. Es müssen dann teurere speziell für den Datenverkehr ausgelegte Leitungen verwendet werden.

Die restlichen Signalleitungen werden zur Angabe des Zustands der Modemzwi-schenglieder (Modulatoren/Demodulatoren) bei der Übertragung verwendet. Zur Steuerung der Modems benutzt man Signale wie die Sendeanforderung „request-to-send“, Sendebereitschaftsanzeige „clear-to-send“, die Anzeige der Verfügbarkeit eines Datenblocks im Computer „data-set-ready“ oder die Bereitschaftsanzeige zur Übernahme des Blocks aus dem Computer „data-terminal-ready“.

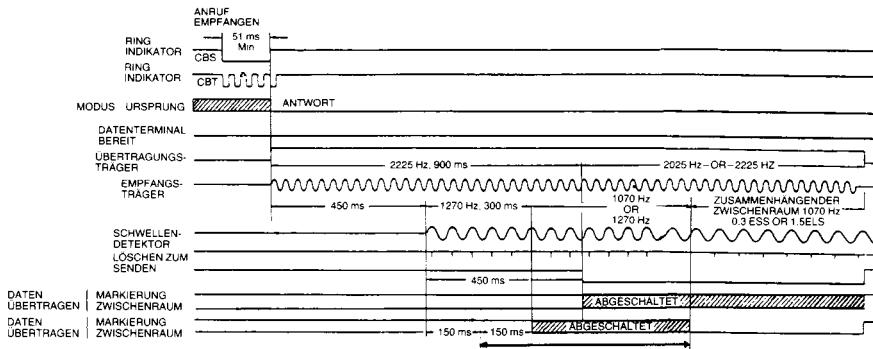


Bild 6-24: EIA-232C: Modem-Quittungsbetrieb

Der in Bild 6-24 gezeigte Zeitablauf soll einen typischen Übertragungsvorgang verdeutlichen. Beachten Sie, daß die Signale zwischen Modem (der Übertragungseinheit) und dem Computer (oder dem Terminal) einen ähnlichen Quittungsbetrieb wie bei den meisten anderen Bussen – insbesondere im IEC-Bus – ausführen. In unserem Fall liegt der Unterschied darin, daß die Quittungsoperationen nur am Anfang und am Ende eines ganzen Blocks seriell übertragener Daten erfolgen. RS232C ist ein bekannter Standard, da ihn die meisten über Telefon anwählbaren Timesharingssysteme verwenden. Ein ähnlicher Standard arbeitet mit *Stromschleifen*. Dieser wird bei mechanisch arbeitenden Fernschreibern eingesetzt. Es ist eine gute Praxis, alle Einheiten, die Stromschleifenbetrieb haben, über einen speziellen Wandler an den EIA-RS232C-Standard anzupassen. Auf diese Weise lassen sich alle Übertragungsarbeiten standardisieren. In Bild 6-25 ist ein Stromschleifen/EIA-Wandler für eine Teletype gezeigt. Weiter ist es sinnvoll, die sogenannte „*automatisch rückgeführte Schleife*“ (auto-loop back) aus Bild 6-26 einzusetzen. In diesem Fall setzt der Computer, das Terminal oder das Modem nicht den vollen Umfang des Standards ein. Die angegebenen Brücken dienen dazu, den Einheiten ein „OK“ auf den entsprechenden Steuerleitungen vorzutäuschen, damit die Daten weitergegeben werden können.

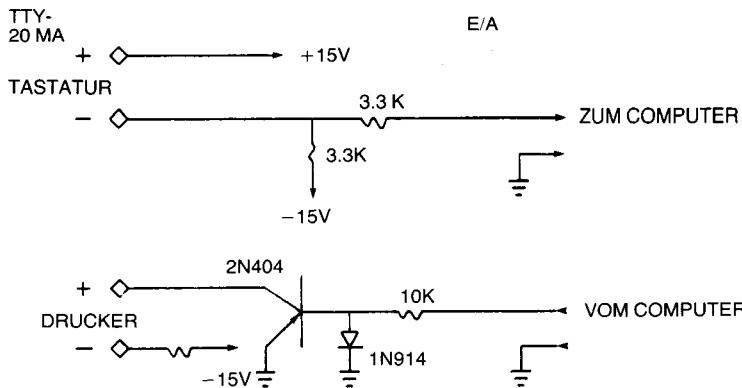


Bild 6-25: Stromschleifen/EIA-Wandler

KURZSCHLIESSEN VON 4,5,8,20
IN JEDEM STECKER

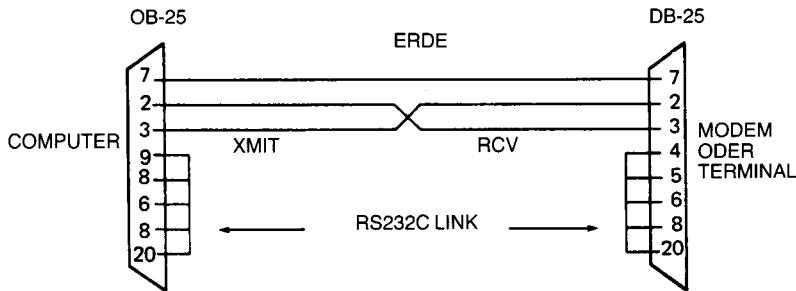


Bild 6-26: Automatisch rückgeführte Schleife

Die gebräuchlichste asynchrone Datenstruktur findet sich in (8-Kanal-) Fernschreibern und den meisten Bildschirmgeräten. Sie besteht aus 10 (oder 11) Bit langen Folgen, wie sie in Kapitel 4 beschrieben sind. Das Startbit, acht Datenbits und ein oder zwei Stopppbits stellen ein *Zeichen* (character) dar. Die bekanntesten Zeichenkodes sind der ASCII- und der EBCDIC-Kode.

ASCII bedeutet „American Standard Code for Information Interchange“ (amerikanischer Standardkode für den Informationsaustausch). Er ist international genormt und hier auch unter der Bezeichnung ISO-7-Bit-Kode (Internationales Telegraphenalphabet Nr. 5) bekannt. Bei ihm werden 7-Bit-Worte zur Verschlüsselung von 128 Zeichen verwendet. Ein zusätzliches achtes Bit kann zur Paritätsinformation eingesetzt werden. Beachten Sie, daß viele der kodierten Zeichen zur Steuerung der Datenverbindung dienen. Man benutzt Kodes wie STX (start-of-text, Textanfang), ETX (end-of-text, Textende) usw. für die Formatierung und Übertragung von Zeichenblocks.

EIGENSCHAFTEN	RS232	RS422	RS423
MAXIMALE LEITUNGSLANGE	30,5 m	1,5 km	1,5 km
MAXIMUM BITS SEK.	2×10^4	10^6	10^5
DATUM „1“ = MARKIERUNG DATUM „0“ = ZWISCHENRAUM	-1,5V = -36V +1,5V = +36V	VA > VB VA < VB	VA = VB = +
KURZSCHLUSS	100 mA	100 mA	100 mA
ABSCHALTVERLUST, MAXIMALE SPANNUNG BEI ABSCHALTUNG	300 μ A	100 μ A	100 μ A
EMPFANGEREINGABE (MINIMAL)	1,5V (mit einem Abschluß)	100 mV (differential)	100 mV (differential)

Bild 6-27: Vergleich: RS232C, RS422 und RS423

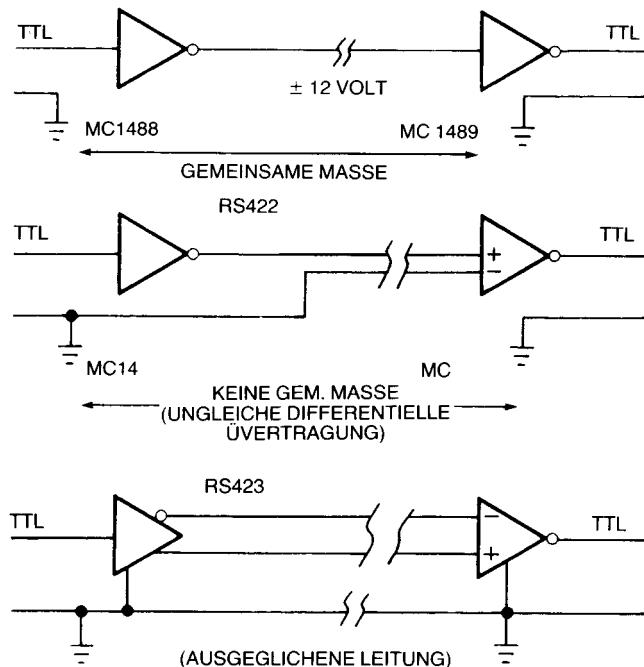


Bild 6-28: Treiber für RS422 und RS423

RS422 und 423

Der RS232C-Standard überträgt die Daten in Form von auf eine gemeinsame Masse bezogenen Spannungen. Empfänger- und Sendeteil haben so nur je einen Anschluß zur unmittelbaren gegenseitigen Verbindung (XMIT [exmit, senden] und RCV

[receive, empfangen]). Die Standards RS422 und RS423 arbeiten dagegen mit differentiellen Spannungen. Hier werden auf der Empfangsseite außer Masse zwei Leitungen eingesetzt, und die Differenz der Spannungspegel auf ihnen zur Signaldekodierung verwendet. Der Vorteil liegt in der Tatsache, daß auf dem Übertragungsweg Einstrahlstörungen auf beide Signalleitungen gleichzeitig und in gleicher Weise einwirken. Der Unterschied in den Signalpegel bleibt also im wesentlichen (vom individuellen Rauschen auf den Leitungen abgesehen) gleich. Auf diese Weise lassen sich wesentlich längere Leitungen einrichten. Außerdem wird wegen der Einschränkung der Störeffekte auch die mögliche Übertragungsrate höher.

Die Unterschiede zwischen den drei Standards sind in Bild 6-27 dargestellt. Bild 6-28 zeigt die Art der für die Verbindung eingesetzten Sendetreiber und Empfänger. RS422 und 423 werden aufgrund der weiten Verbreitung von RS232C und dem geringen Bedarf für derart hohe Übertragungsraten und Leitungslängen nur selten eingesetzt.

Natürlich können die übertragenen Daten in vielerlei Art formatiert sein. Die Prinzipien der asynchronen und synchronen Datenübertragung und die Standards für den Informationsaustausch sollen als nächstes betrachtet werden.

Asynchroner Datenverkehr

Wenn die Daten in kleinen Einheiten gleicher Länge, ohne zusätzliche Taktinformation, übertragen werden, spricht man von *asynchronem*, taktfreiem Datenverkehr. Wenn die Daten mit synchronisierenden Zeichenkodes im Datenblock gesendet werden, dann spricht man von *synchronem* Datenverkehr, bei dem der Takt mit in die Übertragung einbezogen ist.

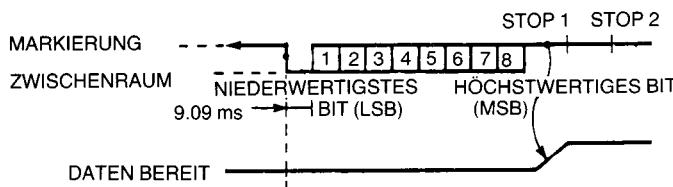


Bild 6-29: Datenformat für asynchronen seriellen Datenverkehr

EBCDIC ist ein 8-Bit-Kode, in dem im wesentlichen dieselben Zeichen wie im ASCII verschlüsselt sind. Er bedeutet „Extended Binary-Coded-Decimal Information Code“ (Erweiterter BDC-Kode zum Informationsaustausch) und ist von IBM entwickelt worden. Man kann ASCII in EBCDIC einfach durch ein Kode-ROM

umwandeln. Das Prinzip lautet: man adressiert mit den Worten des einen Kodes Worte im ROM, deren Inhalt der Darstellung des Zeichens im anderen Kode entspricht. So braucht man zur Umsetzung von ASCII-in EBCDIC-Zeichen ein ROM mit sieben Adreßeingängen und 8-Bit-Worten am Ausgang, also ein 128 x 8 ROM. Dieses enthält dann zu jeder ASCII-Adresse die zugehörige EBCDIC-Darstellung, insgesamt 128 Zeichen. Will man umgekehrt EBCDIC in ASCII auf die gleiche Weise umsetzen, so bräuchte man den ASCII-Zeichenvorrat entsprechend auch nur 128 Bytes. Da der EBCDIC-Kode aber die betreffenden Zeichen in 8 Bits verschlüsselt und da beispielsweise in EBCDIC das Zeichen „|“ die binäre Darstellung 1100 0000, der Leerschritt „ „ dagegen den Kode 0100 0000 besitzt, die Zeichen also nicht ohne zusätzliche Maßnahmen auf 7 Bits reduzierbar sind, muß man hier ein 256 x 8 ROM verwenden. Inhaltlich bräuchte man nur die 128 Bytes für die ASCII-Darstellung zu berücksichtigen. Davon stellen 7 Bits den eigentlichen Kode dar,

BIT POSITIONEN								0	0	0	0	1	1	1	1
b ₇	b ₆	b ₅	b ₄	b ₃	b ₂	b ₁	HEX 1	0	1	2	3	4	5	6	7
↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	HEX 0	0	NUL	DLE	SP	0	€	„	„
								1	SOH	DC1	!	1	A	Q	„
								2	STX	DC2	*	2	B	R	„
								3	ETX	DC3	#	3	C	S	„
								4	EOT	DC4	\$	4	D	T	„
								5	ENQ	NAK	£	5	E	U	„
								6	ACK	SYN	£	6	P	V	„
								7	BEL	ETB	£	7	Q	W	„
								8	BS	CAN	(8	H	X	„
								9	HT	EM)	9	I	Y	„
								10	LF	SUB	*	:	J	Z	„
								11	VT	ESC	+	;	K	[„
								12	FF	RS	,	<	L	\	„
								13	CR	GS	-	=	M]	„
								14	SO	RS	.	>	N	^	„
								15	SI	US	/	?	O	□	„
															DEL

Bild 6-30: Kodetabelle für ASCII-Zeichen

ACK	Acknowledge (Bestätigung)
BEL	Bell (Klingel)
BS	Backspace (Rücktaste)
CAN	Cancel (Löschen)
CR	Carriage return (Wagenrücklauf/Zeilenwechsel)
DC1	Direct control 1 (Direktsteuerung 1)
DC2	Direct control 2 (Direktsteuerung 2)
DC3	Direct control 3 (Direktsteuerung 3)
DC4	Direct control 4 (Direktsteuerung 4)
DEL	Delete (Entfernen)
DLE	Data link escape (Kontrollinf. im Datenstrom)
EM	End of medium (Datenträgerende)
ENQ	Enquiry (Anforderung)
EOT	End of transmission (Übertragungsende)
ESC	Escape (Kennzeichng. von Kontrollinform.)
ETB	End transmission block (Übertragungsblockende)
ETX	End text (Textende)
FF	Form feed (Formularvorschub)
FS	Form separator (Formattrennung)
GS	Group separator (Gruppentrennung)
HT	Horizontal tab (Horizontaler Tabulator)
LF	Line feed (Zeilenvorschub)
NAK	Negative acknowledge (Negativ-Bestätigung)
NUL	Null (Null)
RS	Record separator (Salztrennung)
SI	Shift in (Dauerumschaltung)
SO	Shift out (Rückschaltung)
SOH	Start of heading (Beginn Deskriptorinform.)
SP	Space (Zwischenraum)
STX	Start text (Textstart)
SUB	Substitute (Ersetzen)
SYN	Synchronous idle (Synchronisierung)
US	Unit separator (Trennzeichen zwischen Teilgr.)
VT	Vertical tab (Vertikaler Tabulator)

Bild 6-30a: (Fortsetzung) Bedeutung der ASCII-Abkürzungen

EBCDIC 8 BITS		EBCDIC 3 BITS		EBCDIC 8 BITS		EBCDIC 8 BITS		EBCDIC 8 BITS		EBCDIC 8 BITS	
HEXA- DEZIMAL	DEZIMAL										
0	2D	5A	\$	88	h	B6		E3			
1	2E	5B	*	89	i	B7		E4			
2	2F	5C)	8A		B8		E5			
3	30	5D	;	8B		B9		E6			
4	31	5E		8C		BA		E7			
5	32	5F		8D		BB		E8			
6	33	60		8E		BC		E9			
7	34	61		8F		BD		EA			
8	35	62		90		BE		EB			
9	36	63		91		BF		EC			
A	37	64		92		C0		ED			
B	38	65		93		C1		EF			
C	39	66		94		C2		F0			
D	3A	67		95		C3		F1			
E	3B	68		96		C4		F2			
F	3C	69		97		C5		F3			
10	3D	6A		98		C6		F4			
11	3E	6B		99		C7		F5			
12	3F	6C	%	9A		C8		F6			
13	40	BLANK		6D	—	9B		C9			
14	41	6E		9C		CA		F7			
15	42	6F	?	9D		CB		F8			
16	43	70		9E		CC		F9			
17	44	71		9F		CD		FA			
18	45	72		A0		CE		FB			
19	46	73		A1		CF		FC			
1A	47	74		A2		D0		FD			
1B	48	75		A3		D1		FE			
1C	49	76		A4		D2		FF			
1D	4A	77		A5		D3		J			
1E	4B	78		A6		D4		K			
1F	4C	79		A7		D5		L			
20	4D	(A8		D6		M			
21	4E	+		A9		D7		N			
22	4F	&		AA		D8		O			
23	50	7D	@	AB		D9		Q			
24	51	7E	,	AC		DA		R			
25	52	7F	“	AD		DB					
26	53	80		AE		DC					
27	54	81	a	AF		DD					
28	55	82	b	BO		DE					
29	56	83	c	B1		DF					
2A	57	84	d	B2		E0					
2B	58	85	e	B3		E1					
2C	59	86	f	B4		E2		S			
		87	g	B5							

Bild 6-31: Kodetabelle für EBCDIC-Zeichen

während das achte Bit der Information darüber dient, ob der ausgegebene Kode ein gültiges ASCII-Zeichen darstellt oder nicht. Das ist notwendig, weil der EBCDIC-Kode mehr Zeichen als der ASCII-Kode umfaßt, einige Zeichen also nicht unmittelbar wiedergegeben werden können. Man kann für diese Zeichen ein ASCII-Äquivalent definieren und das achte Bit zur Signalisierung der Umschaltung vom „normalen“ ASCII-Kode weg benutzen.

Aber, wer benutzt eigentlich noch EBCDIC? IBM. Und wer setzt ASCII ein? Im Grunde alle anderen. Man verwendet zwar auch noch andere Kodes zur Informationsweitergabe, wie den fünf Bits umfassenden Baudot-Kode, aber deren Bedeutung nimmt ständig ab. Im Prinzip lassen sich diese Kodes auch mit ROMs ineinander übersetzen. Man muß jedoch wie oben den verschiedenen Umfang der Definition der Kodes berücksichtigen. Auch auf Eigenheiten in der Darstellung des Kodes ist zu achten. So wird ein Zeichen im Baudot-Kode zwar durch fünf Bits weitergegeben, was $2^5 = 32$ Zeichen entspräche. Das ist jedoch zuwenig für die meisten Anforderungen. Also hat man zwei Zeichen zur „Walzenumschaltung“ definiert und belegt fast jedes Bitmuster im Kode doppelt: einmal mit einer Buchstaben-, einmal mit einer Zeichenbedeutung. Praktisch bedeutet das für das Umsetzungs-ROM von Baudot in ASCII, daß es über sechs Adreßeingänge verfügen muß, von denen fünf die eigentliche Kodierung, der sechste aber Informationen über die Walzenstellung tragen. Dieses sechste Bit muß von einer Zusatzlogik noch ein- oder ausgeschaltet werden, je nachdem ob ein Befehl zur Buchstabenumschaltung (1111_2) oder zur Zeichenumschaltung (11011_2) ausgegeben worden ist. Ferner muß man Sorge tragen, daß diese in ASCII nicht wiedergebaren Umschaltkodes bei der Umsetzung unterdrückt werden.

Natürlich läßt sich die Umsetzung von einem Kode in den anderen auch durch Software vornehmen.

Synchroner Datenverkehr

Ein asynchrones Übertragungsformat enthält mindestens zwei zusätzliche Bits pro Zeichen: Start und Stopp. Werden die Daten in einem kontinuierlichen Bitstrom, ohne diese Start- und Stoppinformation gesendet, so kann der Empfänger die Synchronisation verlieren und die ankommenden Daten verfälschen. Dies zu verhüten, setzt man etwa alle hundert Bits in den Datenstrom ein Synchronisierzeichen ein. An der Empfängerseite wird dieses Zeichen durch eine besondere Logik erkannt und mit seiner Hilfe die Dekodierschaltung wieder einsynchronisiert. Dieser Vorgang muß so oft geschehen, daß der Empfänger auf den Sendetakt eingerastet bleibt. Mit Hilfe dieser als *synchroner Datenverkehr* bezeichneten Methode werden alle 800 Bits nur 8 zusätzliche Bits benötigt. Das sind nur 1% zusätzliche Daten gegenüber 20% bei asynchroner Übertragung.

Verschiedene Formen derartiger synchroner Datenverkehrsprinzipien (SDLC, synchronous data link control), auch Datenübertragungsprotokoll, genannt, sind entwickelt worden. Die bekanntesten der derzeit benutzten stammen von IBM, Borroughs und anderen. Alle diese Steuergrundsätze benutzen die gleichen Grundfor-

mate.

Die Daten werden in Blöcken aus mehreren Zeichen übertragen, die man *Rahmen* (frames) nennt. Jeder Rahmen besteht aus einzelnen *Feldern* (fields). Jedes Feld enthält seinerseits ein oder mehrere Datenbytes. In unserem betrachteten Beispiel enthält ein Rahmen sieben Felder. Die Struktur eines derartigen Rahmens ist in Bild 6-32 wiedergegeben.

Alle Sender und Empfänger belegen dieselbe Leitung. Es kann nur eine Einheit zur Zeit senden, mehrere jedoch empfangen. Jede Einheit, die Daten aussenden möchte, muß warten, bis die Leitung wieder frei ist.

Der Anfang eines Rahmens wird durch ein Startzeichen dem Empfänger signalisiert. Alle SDLC-Interfaces beginnen dann mit der Übernahme. Falls nicht ihre Adresse übermittelt wird, schalten sie in Wartezustand zurück. Finden sie ihre Adresse vor der eigentlichen Datenübertragung vor, so wird der ganze Rahmen übernommen und auf Fehlerfreiheit überprüft. Die empfangende Einheit sendet dann ihrerseits einen Rahmen an den Sender zurück, mit dem sie angibt, ob die Daten fehlerfrei übernommen worden sind oder wieviele Fehler entdeckt wurden und ob Wiederholung der Übertragung notwendig ist.

Es können zwei oder mehr Arten von Rahmen übermittelt werden. Sie unterscheiden sich in der verschiedenen Information der in ihnen enthaltenen Steuerbytes. Ein *Informationsrahmen* enthält Daten für den Empfänger. Ein *Protokollrahmen* enthält Daten, die die Überwachung und Verwaltung der Übertragungen im Netzwerk betreffen.

Der Datenteil eines Rahmens enthält ein ganzzahliges Vielfaches von 8-Bit-Bytes von Daten. Diese Daten können binär, in ASCII oder sonstwie formatiert sein.

Die Prüfzeichen CRCC und LRCC dienen zur Erkennung und Korrektur von Einzelbitfehlern und zur Erkennung von Zweibitfehlern. Ihre 32 Bit enthalten genug redundante Information hierfür.

Als Stopnzeichen dient dasselbe Zeichen wie für den Start des Rahmens verwendet worden ist. Es gibt das Ende des Rahmens an.

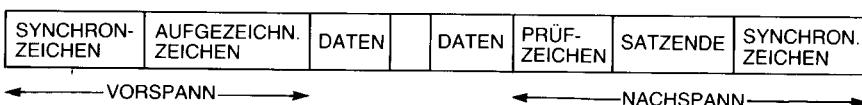


Bild 6-32: Datenformat für synchrone Übertragung

Im Übertragungsprozeß können automatisch Synchronisationszeichen oder -bits zur Aufrechterhaltung geordneter Zeitbeziehungen in die Datenblöcke eingefügt werden. Wie im Fall der Adressmarkierungen bei Disketten, werden als Start- und Stopnzeichen spezielle, einfach erkennbare Bitkombinationen eingesetzt.

Die neuen integrierten Steuerbausteine zur synchronen seriellen Datenübertra-

gung wie der SDLC-Steuerbaustein von Intel, der XDSA von Motorola oder das SSI (synchronous serial interface) von Zilog können alle die verschiedenen Übertragungsarten durch die Kombination von Prozessorsoftware und Steuerchiphardware handhaben. Ein typischer Steuerbaustein erkennt Startzeichen, fügt Synchronisationsbits automatisch in den Text ein oder entfernt sie aus ihm und führt die Überprüfung der gesendeten Blöcke durch. Die Software muß die Rahmen aus den einzelnen Feldern zusammensetzen oder die empfangenen Rahmen in die einzelnen Felder zerlegen. Außerdem muß das Programm für die Protokollrahmen zur Initialisierung einer Übertragung sorgen.

Fehlererkennung und Fehlerkorrektur

Die meisten Einheiten wie Kassetten, Disketten, dynamische Speicher und Modeme machen beim Lesen oder Schreiben der Daten Fehler. Zur Erkennung dieser Fehler gibt es drei Grundmethoden: *Paritätsbits*, *Prüfsummen* und *Cyclic-redundancy-check-Zeichen*. Um die Fehler nicht nur zu erkennen sondern auch korrigieren zu können, wird zusätzliche Information benötigt. Hier sollen zwei Fehlerkorrekturmethoden beschrieben werden: der *Hamming-Kode* und die *Kreuzparität*.

Parität

In jedem Datenbit ist die Zahl der auftretenden Einsen entweder gerade oder ungerade. Man kann zu der Information nun ein achtes oder neuntes Bit hinzufügen, mit dem die Zahl der Einsen immer gerade oder immer ungerade gesetzt wird. Dieses Zusatzbit heißt Paritätsbit.

Durch das Aufnehmen oder Speichern von mit Paritätsbits versehenen Bytes lassen sich Fehler erkennen. Nachdem das Byte gelesen worden ist, erzeugt man aus der Information ein neues Paritätsbit. Stimmt diese nicht mit den aufgenommenen überein, so muß wenigstens in einem Bit des Bytes ein Fehler aufgetreten sein. *Beachten Sie aber, daß Bitpaare, die beide ihren Wert von 0 in 1 oder von 1 in 0 geändert haben, auf diese Weise nicht erkannt werden können (die Parität bleibt hier unverändert).*

Prüfsummen

Zum Test, ob ein ganzer Datenblock fehlerfrei ist, erzeugt man ein oder zwei Testzeichen und fügt sie am Ende des Blocks an. Zur Überprüfung liest man den ganzen Block (außer den Testzeichen) und berechnet daraus die Testzeichen neu. Stimmen diese nicht mit den vorher aufgenommenen überein, so muß ein Fehler im Block aufgetreten sein.

Eine Prüfsumme lässt sich durch Aufaddieren aller Bytes im Block durch einen „add-with-carry“-Befehl, d.h. Addition mit Übertrag, erstellen. Man erhält dann eine Achtbitzahl, die zur Information in dem Block in einem engen Verhältnis steht. Eine andere Möglichkeit besteht durch EXKLUSIV-ODER-Verknüpfen aller Bytes des

Blocks. Als Ergebnis erhält man die Parität über den ganzen Block anstatt über ein Einzelbyte. (Beim 8080 läßt sich auch die Möglichkeit der 16-Bit-Addition im HL-Registerpaar zur Prüfsummenberechnung nutzen. – A.d.Ü.) Je mehr Prüfsummeninformation man bereitstellt, um so zuverlässiger arbeitet die Fehlererkennung.

Cyclic Redundancy

Dies ist im Abschnitt über Diskettenspeicherung erklärt. Außer den dort vorgestellten Algorithmen für das Diskettenformat werden auch noch andere Algorithmen eingesetzt.

Hamming-Kode

Fügt man dem gespeicherten Byte gezielt redundante Information bei, so lassen sich Einzelbitfehler nicht nur erkennen, sondern auch korrigieren.

Bei N Bit in einem Byte muß man nach dem Hamming-Verfahren noch $(\log_2 N) + 1$ Bit hinzufügen. Das bedeutet, daß für acht Datenbits ein Zwölfbitwort gespeichert werden muß. Die vier zusätzlichen Bits dienen für die verschiedenen Untergruppen des ursprünglichen acht Bits als Paritätsinformation nach folgendem Schema:

b0	b3	b6 →	h2	
↓	↓	↓	↓	Zeilenparität
b1	b4	b7 →	h3	
b2	b5			
↓	↓			
h0	h1			

Spaltenparität

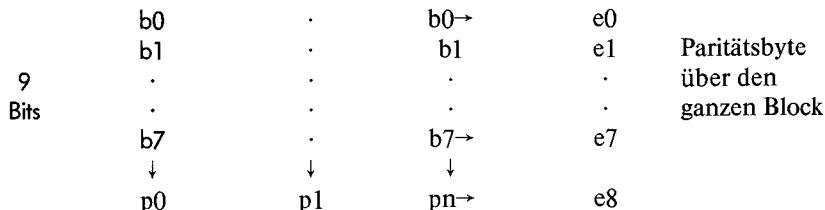
b0 b1 b2 b3 b4 b5 b6 b7 = Informationsbits

h0 h1 h2 h3 = Hammingbits

Die Korrekturschaltung erzeugt zu jedem Informationsbyte die zugehörigen Hammingbits. Stimmt nun z.B. h1 nicht mit dem aufgezeichneten h1 überein, ist aber der Rest in Ordnung, so muß in b5 ein Fehler aufgetreten sein. Also wird b5 invertiert. Sind h1 und h2 falsch, so muß b3 invertiert werden. Auf diese Weise lassen sich alle Einzelbitfehler korrigieren und Zweibitfehler erkennen.

Kreuzparität

Erweitert man das Hamming-Konzept auf Datenblocks, so lassen sich durch Paritätsbildung über den Block (EXKLUSIV-ODER-Verknüpfung der einzelnen Bytes) und Hinzufügen von Paritätsbits zu jedem Byte alle Einzelbitfehler im Block lokalisieren und korrigieren.



Parität über die einzelnen Bits

Sind 10 und p0 falsch, so muß bei b0 im ersten Byte invertiert werden.

Diese Fehlererkennungs- und -korrekturtechniken sind hier vereinfacht dargestellt. Es gibt eine ganze Reihe von Problemen, die besondere Untersuchungen nötig machen. Darunter fallen Situationen wie: Was ist, wenn in dem obigen Beispiel e8 und p0 falsch sind – welches Bit muß dann korrigiert werden? Über Fehlerkorrekturtechniken sind viele mathematische Untersuchungen geschrieben worden, auf die der Leser in Problemfällen verwiesen werden soll.

Eine Fallstudie: Eine preiswerte Analogkarte für den S-100-Bus

Die Schaltung in Bild 6-33 zeigt einen Digital/Analogwandler mit der Möglichkeit, auch Analog/Digitalumwandlungen durchführen zu können. Die Schaltung

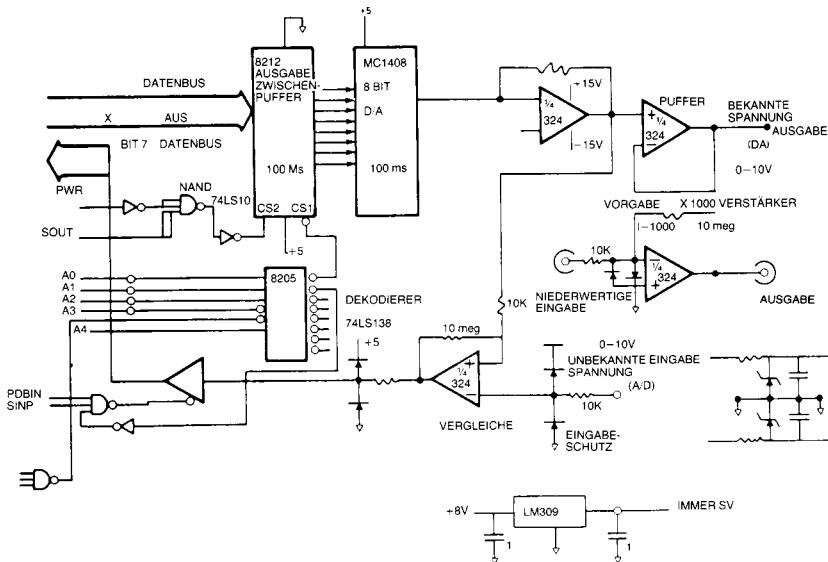


Bild 6-33: A/D-, D/A-Karte für den S-100-Bus

besteht aus 6 ICs: ein dreifach-NAND-Gatter mit je drei Eingängen, einem Dekodierer 74LS138, einem Tri-State-Bustreiber 74LS125, einem Achtfachzwischenspeicher 8212, einem D/A-Wandler MC 1408 und einem Vierfachoperationsverstärker LM324. Mit diesen Bauteilen wurde ein S-100-kompatibler Aufbau für analoge Messungen entworfen.

Eigenschaften dieses Moduls sind:

- S-100-Bus kompatibel durch eine Belastung jeder Leitung mit nur einem LSI-TTL-Eingang,
- Auflösung für D/A- und A/D-Wandlung jeweils 8 Bit,
- D/A-Wandlung in 20 µs,
- A/D-Wandlung in 1 ms,
- Eingang und Ausgang überstreichen einen Bereich von 0–10 V, wobei für niedrige Eingangsspegele eine zusätzliche Verstärkung von 1 bis 1000 vorgesehen ist.

Die Schaltung soll nun Stück für Stück beschrieben werden, mit Erklärung der Funktion jedes Bauteils.

Die Hardware

Der Datenausgangsbus, der den Datenverkehr zu den Speichern und zu den Ausgabetoren vollzieht, ist an einen Zwischenspeicher 8212 angeschlossen. Jedes Bit des Busses wird nur mit einem Eingang des Speichers belastet. Jeder Speichereingang stellt ein fan-in von 2/3 eines Low-Power-Schottky-TTL-Eingangs dar.

Der Dekodierer 74LS138 dekodiert zusammen mit dem 74LS10 und dem 74LS04 die Ausgabe auf die hexadezimale Toradresse „F8“. Die Adresse wird durch 1/3 des 74LS10 teilweise dekodiert derart, daß der Dekodierer durch eine „1“ im Bit A7, A6 und A5 angewählt wird. Die Bits A0, A1, A2, A3 und A4 werden dann durch den 74LS138 dekodiert. Der erste Ausgang stellt auf den niederwertigen Adressbits „F0“ dar. Damit wird einer der Auswahleingänge des Zwischenspeichers 8212 angesteuert.

Der andere Wahlausgang wird durch die Bedingung PWR falsch und SOUT wahr angesteuert. Das geschieht durch Invertieren von PWR und anschließende NAND-Verknüpfung mit SOUT. Der Ausgang des NAND-Gatters durchläuft einen Inverter und gelangt an den zweiten Auswahleingang des 8212.

Auf diese Weise wird der Inhalt des Datenausgangsbusses in den Zwischenspeicher übernommen, wenn Adresse F0 anliegt und die Steuersignale angeben, daß eine Ausgabeoperation stattfinden soll. Der Zeitablauf findet sich dazu in Bild 6-34.

Die gespeicherten Daten werden an einen D/A-Wandler MC1408 weitergegeben. Am Ausgang dieses Wandlers entsteht dann ein dem binären Eingang entsprechender Strom. Um diesen in eine Spannung umzuformen, setzt man einen Strom/Spannungswandler aus 1/4 des Vierfach-Operationsverstärkers LM324 ein.

Am Ausgang liegt nun eine Spannung zwischen 0 und 10 Volt für die hexadezimalen Eingaben „00“ bis „FF“. Der folgende Operationsverstärker aus dem LM324 dient zur Pufferung des Ausgangs gegen Belastungsschwankungen, die jetzt den Wandler nicht mehr beeinflussen können.

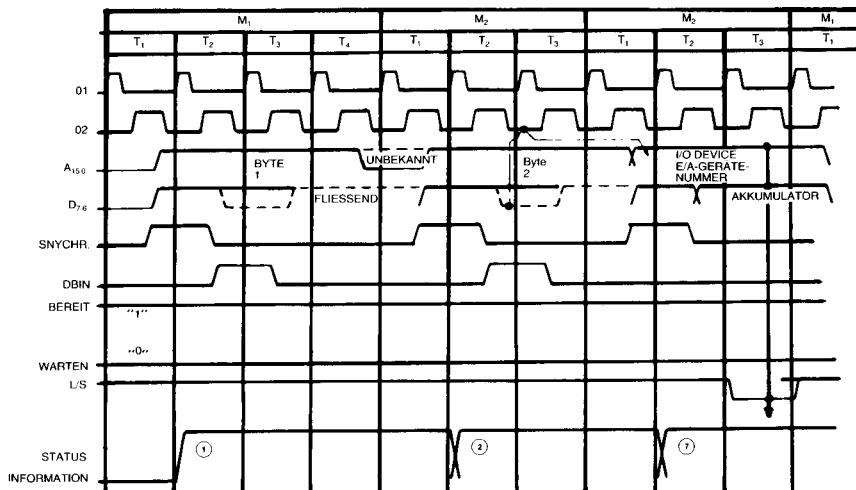


Bild 6-34: Ausgabezyklus auf dem S-100-Bus

Der dritte Operationsverstärker wird zur Analog/Digitalumwandlung herangezogen. Der Operationsverstärker vergleicht den unbekannten Eingang mit dem Ausgang des D/A-Wandlers. Ist das Signal am unbekannten Eingang zu klein, so wird ein aus dem vierten Operationsverstärker gebildeter einstellbarer Verstärker zur Anpassung des Signals herangezogen. Beachten Sie die bei ihm verwendeten Schutzdioden, die ein Zerstören der Eingangskomponenten verhindern, solange die Eingangsspannungssprünge unter 100 V bleiben.

Der Ausgang des Komparators wird durch ein Widerstands/Diodennetzwerk auf TTL-Pegel begrenzt, womit die Tri-State-Treiber im 74LS125 angesteuert werden können. Der Treiber selbst wird durch einen Eingabebefehl und die hexadezimale Adresse „F9“ aktiviert. Die Dekodierung geschieht entsprechend der für das Ausgabetor, mit der Ausnahme, daß über den zweiten Ausgang des 74LS138 die Adresse „F1“ dekodiert wird. Zusätzlich werden die Signale PDBIN und SINP mit der Adresse UND-verknüpft, mit deren Ergebnis dann der Treiber auf Bit 7 des Eingabebusses geschaltet werden kann.

Über dieses Bit 7 können wir über „F1“ eine Eingabe abrufen, das Bit in die Carry-Flagge schieben und damit testen, ob wir unter oder über dem unbekannten Eingangsspeigel liegen. Durch Ausgeben eines neuen Wertes an „F0“ und erneutes Testen von „F1“ erhalten wir die Grundlage der Analog/Digitalwandlung. Der Zeitablauf für eine Eingabeoperation findet sich in Bild 6-35.

Die Stromversorgung erfolgt über einen +5 V-Regler für alle V_{cc} -Anschlüsse und Zenerdiode für die von den Operationsverstärkern benötigten ± 15 V.

Beachten Sie, daß drei der Bustreiber als Inverter benutzt werden. Bild 6-36 zeigt das Vorgehen dafür.

Wenn der Eingang auf L-Pegel liegt, wird der Treiber eingeschaltet und der Ausgang auf eine logische „1“ gezogen. Liegt der Eingang auf H-Pegel, so ist der Treiber abgeschaltet und sein Ausgang durch den Widerstand von 240 Ohm auf den logischen

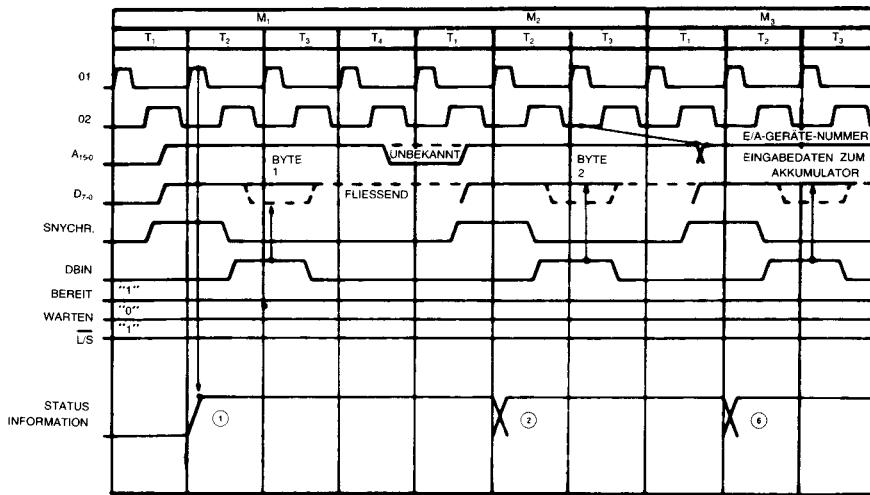


Bild 6-35: Eingabezyklus auf dem S-100-Bus

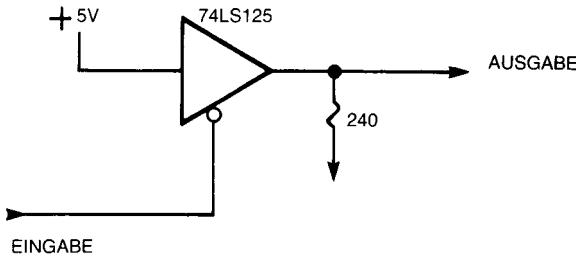


Bild 6-36: Verwendung eines 74LS125 als Invertierer

Wert „0“ gebracht. Wir hätten für diesen Zweck auch einen Sechsfach-Inverter einsetzen können, das hätte jedoch die Bauteilzahl erhöht.

Die Software

Bei Digital/Analogwandlung wird der auszugebende binäre Wert an das Ausgabetor „F0“ gegeben. Jeder Schritt gibt $10,0 \text{ V} / 256 = 39,0625 \text{ mV}$ wieder. Das heißt, daß für eine Ausgabe einer bestimmten Spannung U_{aus} , die Binärzahl sich aus:

$$\frac{U_{\text{aus}}}{39,0625 \times 10^{-3}} = \text{Num}_{10} \quad \text{konvertiert in} \quad \text{Bin}_2$$

errechnet. Für 2,5 V Ausgabe sind das:

$$\frac{2,5}{39,0625 \times 10^{-3}} = 64_{10} \quad 0100\ 0000_2 = 40_{16}$$

Hexadezimal 80 ergeben 5 V, da der Wandler linear arbeitet. Zur Umwandlung von im Speicher abgelegten Werten brauchen wir an Software für einen Wert:

MOV A,M: den auszugebenden Wert vom Speicher holen

OUT OFOH: und ausgeben

FRAGE: Was ist die höchste Frequenz, die wir mit diesem Wandler erzeugen können?

ANTWORT: Aus dem Abtasttheorem ergibt sich die Forderung, daß wir – in unserem Fall – mindestens doppelt so rasch die Meßwerte ausgeben müssen, wie die Höchstfrequenz des Signals beträgt. Daraus erhalten wir:

$$\frac{1}{\text{Wandlungszeit}} \cdot 1/2 = f_{\max}$$

oder:

$$\frac{1}{20 \times 10^{-6}} \cdot 1/2 = 250 \text{ kHz.}$$

In der Praxis läuft unser Programm nicht schnell genug, um die auszugebenden Werte der möglichen Bandbreite entsprechend zu übertragen; wir können mit dem Wandler aber Musik oder Geräusche aus dem Sprachbereich erzeugen.

Analog/Digitalwandlung

Um A/D-Umwandlungen durchführen zu können, müssen wir eine Softwareroutine zur schrittweisen Annäherung schreiben. Man kann auch eine andere Technik, Umwandlung durch Zählen, benutzen.

Die Technik der schrittweisen Annäherung ist in Kapitel 5 besprochen worden. Um sie in ein 8080-Programm umsetzen zu können, müssen wir das zugehörige Flußdiagramm in Bild 6-37 untersuchen.

Ein Programm zur Ausführung dieser Umwandlung findet sich in Bild 6-38. Beachten Sie, daß wir in ihm die Befehle „NOP“ und „CMP E,M“ zum Ausgleich für den Zeitbedarf des Befehls „JC“ verwenden. Auf diese Weise braucht die Umwandlung für jeden Zweig des Flußdiagramms dieselbe Zeit.

Aus den Abarbeitungszeiten für die einzelnen Befehle ergibt sich eine Umwandlungszeit von 373,5 µs, vorausgesetzt, daß kein Wartezyklus benötigt wird. Wir können nur ungefähr alle 380 µs eine Abtastung vornehmen.

FRAGE: Wie groß ist die höchste noch erfassbare Frequenz?

ANTWORT: Aus dem Abtasttheorem ergibt sich wieder:

$$\frac{1}{\text{Umwandlungszeit}} \cdot 1/2 = f_{\max}$$

oder:

$$\frac{1}{380 \times 10^{-6}} \cdot 1/2 = 1316 \text{ Hz}$$

Das bedeutet, daß unser Wandler kaum schnell genug ist, um Sprache digital erfassen zu können.

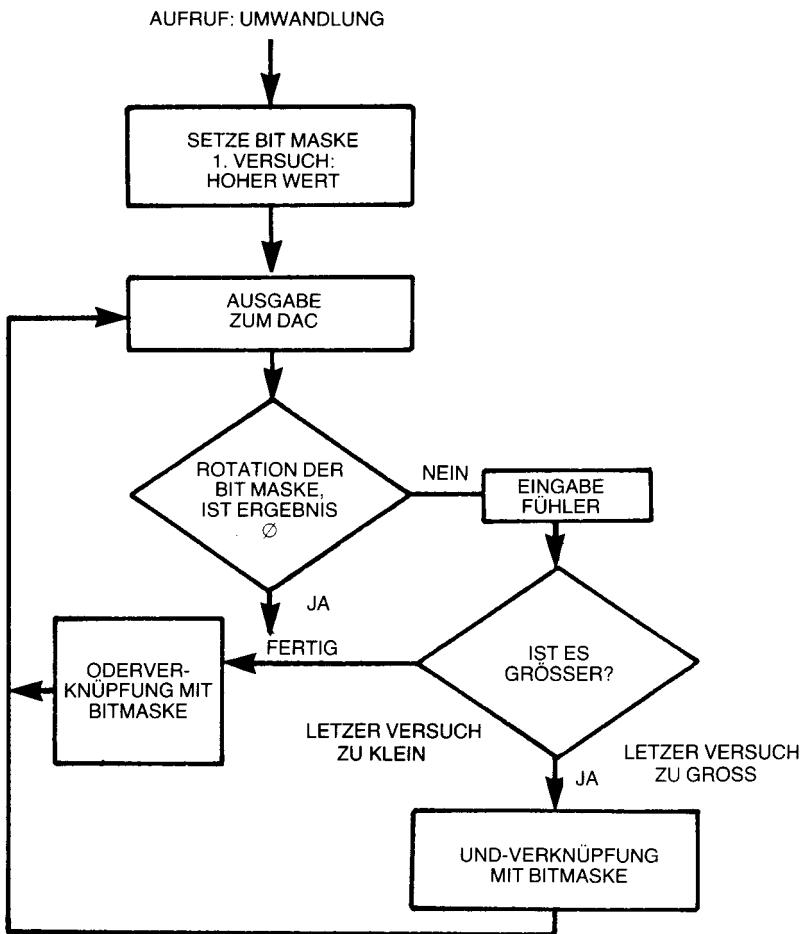


Bild 6-37: Flußdiagramm zur Schrittweisen Annäherung

```

MVI      D,80H ; Temporaere Maske ins D Register
MVI      B,80H ; Maske ins B Register
MVI      C,80H ; Schaetzwert ins C Register

SCHAETZ:
MOV      A,C
OUT      DAC ; Schaetzwert ausgeben
MOV      A,B
RRD
RC
MOV      B,A ; Fertig, falls carry-Bit gesetzt
IN      FUEHL
RLC
JC      GROESS
MOV      A,D
RRD
MOV      D,A
MOV      A,C
ORA      B
MOV      C,A
CMP      E,M
JMP      SCHAETZ

GROESS:
MOV      A,D
CMP
AND      C
MOV      A,D
RRD
MOV      D,A
NOP
JMP      SCHAETZ

```

Bild 6-38: Programm zur A/D-Wandlung

Stromversorgungen

Nachdem wir nun die einzelnen Schaltungen fertig aufgebaut haben, stellt sich das Problem, woher die benötigten $+5,0\text{ V}$ ($\pm 5\%$) mit einer Belastung von 10 A zu nehmen sind. Die *Stromversorgungen*, die das Herz eines Systems sind, werden in der Regel am ehesten beim Aufbau eines Systems übersehen. Ist aber die Stromversorgung nicht richtig ausgelegt, so hat das System kaum eine Chance, jemals richtig zu arbeiten.

Die Güte einer Stromversorgung bemäßt sich einfach aufgrund der folgenden Kriterien:

- Größe von Strom und Spannung,
- Stabilisierung
- Wirkungsgrad.

Um den Entwurf einer Stromversorgung zu beschreiben, wäre noch ein Buch dieser Größe notwendig. Der Bau von Stromversorgungen ist in der Praxis sehr viel schwieriger zu erlernen als es der Entwurf digitaler Schaltungen oder des Programmierens ist. Es gibt eine Reihe guter Fachbücher zum Entwurf von Stromversorgungen, die zur Vertiefung des hier angerissenen geeignet sind.

Höhe von Strom und Spannung

Stromversorgungen bemessen sich nach der Leistung, die sie bei gegebenen Strom- und Spannungsvoraussetzungen liefern können.

So liefert z.B. eine Stromversorgung mit fünf Volt bei maximal fünf Ampere eine Maximalleistung von 25 Watt.

Zur Bestimmung der im System benötigten Spannungen genügt es, kurz in den Datenblättern nachzuschlagen. Die Frage ist nur, wieviel Strom das Gesamtsystem benötigen wird. Auch die Anforderungen an die Größe des zu liefernden Stroms lassen sich aus den Datenblättern entnehmen. In der Regel findet man dort Mindest-, typische und Höchstanforderungen angegeben, manchmal für den zu liefernden Strom, manchmal einfach in der Form der Verlustleistung (power dissipation). Für eine grobe Schätzung des benötigten Gesamtstroms braucht man nur die Angaben für alle einzusetzenden Komponenten zusammenzuzählen. Die Stromversorgung sollte aber in der Lage sein, doppelt so viel Strom wie der ermittelte Durchschnitt aller typischen Anforderungen zu liefern. Für die Güte der Stabilisierung empfiehlt es sich, noch die Maximal- und die Minimalanforderungen zu ermitteln, aus denen sich die Grenzanforderungen des Systems ergeben.

Stabilisierung

Stromversorgungen sind nicht vollkommen. Sie können nicht unter allen Umständen, was auch immer angeschlossen ist, immer genau 5.000 V liefern. Aus diesem Grund beurteilt man ihre Güte auch nach der *Stabilisierung*, d.h. Konstanthaltung der Ausgangsspannung unter wechselnden Bedingungen.

Man unterscheidet dabei folgende Anforderungen: die *Langzeitstabilität* und den *Lastausregelungsfaktor*. Diese sind Antworten auf äußere Faktoren. Daneben sind noch zwei Punkte wesentlich, die vom inneren Aufbau der Versorgung abhängen, nämlich die Größe des *Überschwingens* beim Ein- oder Ausschalten der Versorgung und die *Schwingneigung* bei bestimmten Lastverhältnissen.

Ist die Belastung konstant und bewegt sich die Netzspannung, an die das Stromversorgungsgerät angeschlossen ist, im Rahmen der vom Hersteller zugelassenen Toleranzgrenzen, so ergibt die Änderung der Ausgangsspannung, gemessen über einen längeren Zeitraum und für verschiedene Temperaturbereiche das Kriterium der *Langzeitstabilität* des Netzteils.

Besteht unser System z.B. aus dem Einchipmikrocomputer 8085, so benötigt man eine Versorgungsspannung von 5 V, die maximal $\pm 5\%$ abweichen darf: der garantierte Arbeitsbereich der Versorgung liegt zwischen 4,75 und 5,25 V. Um wirklich sicherzugehen, muß die Stromversorgungseinheit doppelt so gut sein, wie hier gefordert wird. Wählt man sie nicht sorgfältig genug aus, so kann es sein, daß das System gerade an der Grenze des erlaubten Bereichs arbeitet. Zusammen mit anderen Grenzwerten, wie z.B. der Belastung der Busse, der Temperatur oder der Taktfrequenz kann es sein, daß das System niemals richtig arbeitet!

Ein anderer wichtiger Punkt ist die Änderung der Ausgangsspannung bei Belastungsänderungen. Man ermittelt das durch Messen des Unterschiedes der Ausgangsspannung unter Vollast und bei Leerlauf oder durch schrittweises Verändern des Laststroms. Die gemessenen Werte geben Auskunft über den *Lastausregelungsfaktor* des Netzgerätes. Wenn man z.B. eine Stromversorgung hat, die 5 A bei 5 V liefern soll und an ihre Ausgänge einen Widerstand von 1 Ohm anschließt, so sollte sie auch einen Strom von 5 A mit 5 V Ausgangsspannung liefern. Mißt man diese Ausgangsspannung und entfernt dann den Widerstand, so sollte eigentlich eine neue Messung *keinen Unterschied* der Ausgangsspannungen zeigen. In der Wirklichkeit sind Spannungsänderungen von maximal 0,5% übliche Werte.

Außer diesen Regeleigenschaften sind die Kriterien des *Überschwingens* und der *Schwingneigung* äußerst wichtig. Das Überschwingen ist der Faktor, um den die Ausgangsspannung beim Ein- oder Ausschalten der Versorgungseinheit kurzfristig den festgelegten Wert überschreitet. Die Schwingneigung gibt an, ob und wie das Gerät bei bestimmten Lastbedingungen ins Schwingen gerät oder nicht.

Bei Versorgung von Standard-TTL-Schaltungen darf das Überschwingen 8 V nicht überschreiten, andernfalls würden die Bausteine zerstört. Die meisten kommerziellen Stromversorgungen zeigen wenig oder gar kein Überschwingen.

Dagegen tendieren die meisten selbstgebauten Netzgeräte zu Unstabilität. Das liegt am Entwurf und den Aufbautechniken. Bedenken Sie, daß die höchste Frequenz in einem geregelten Netzgerät nicht die Netzfrequenz ist, sondern daß die Regelschaltungen Rückkopplungen auf den Eingang im Megahertzbereich zulassen. Woher das? Nun, um die oben aufgestellten Anforderungen erfüllen zu können, muß die Regelschaltung sehr rasch auf alle Last- und Eingangsänderungen reagieren können. Je genauer die Stabilisierung sein soll, um so schneller muß die Regelschaltung arbeiten. Je schneller sie aber arbeitet, um so größer wird die Schwingneigung aufgrund von Entwurfsfehlern.

Wirkungsgrad

Wenn eine Stromversorgung an den Verbraucher 25 W liefert, wieviel Leistung entnimmt sie ihrerseits dafür dem Netz? Das Verhältnis von Abgabeleistung zu Aufnahmleistung bezeichnet man als *Wirkungsgrad*. Übliche Stromversorgungen besitzen einen Wirkungsgrad von 40%. Das heißt für unsere 25-Watt-Versorgung, daß sie dem Netz 62,5 W entnimmt. Es gibt unter den sogenannten *Schaltnetzteilen* Ausführungen mit sehr hohem Wirkungsgrad bis 90%, jedoch sind derartige Geräte beachtlich teurer als linear geregelte Netzteile.

Auswahl des geeigneten Netzteils

Die meistgenannte Frage in diesem Zusammenhang ist: „Soll ich es kaufen oder selber bauen?“. Betrachten wir erst das Kaufen.

Die besten Einheiten sind als OEM-Einheiten bezeichnet. OEM (Original Equipment Manufacturer) bezeichnet Hersteller, die vorgefertigte Geräte beziehen, um

Wechselstrom-Eingabe:	105 – 125 V, 47 – 440 Hz (Ausgabestromverminderung um 10% bei 50 Hz)
Gleichstrom-Ausgabe:	s. Spannungstabelle, Anpassungsintervall ±5% Minimum ±0,1% für 10% Leitungsschwankung ±0,02% für 50% Ladungsschwankung
Leitungsregulierung:	1,5 mV PK-PK, 0,4 mV RMS max.
Ladungsregulierung:	30 Sekunden für 50% Ladungsschwankung
Ausgabe-Ripple:	
Übergangs-Antwort:	
Kurzschluß u.	
Überlastungsschutz:	Automatische Strombegrenzung
Umkehrspannungsschutz:	Vorgesehen an Ausgabe- und Übergangselementen
Fernabfrage:	Vorgesehen, offener Abfrageschutz eingebaut
Stabilität:	± 0,5% während 24 Std. nach Anlauf
Temperaturbereich:	0 °C – 50 °C voll arbeitsfähig, lineare
Temperaturkoeffizient:	Verminderung bei 70 °C
Effizierung:	±.01% /°C maximal, .002% durchsehen
Schwingung:	5V Einheiten: 45%, 12 u. 15V Einheiten: 60% pro Mil-Std.-810 B, Methode 514, Prozedur 1, Kurve AB (bis 50 Hz)
Stoß:	pro Mil-Std.-810 B, Methode 516, Prozedur V

Bild 6-39: Merkmale einer Stromversorgung von Power-One

sie in ihre Endprodukte einzubauen. OEM-Geräte sind teuer, bei Stromversorgungen rechnet man mit 50 Dollar für ein 35-Watt-Gerät (5V, 7A). Der Vorteil eines OEM-Netzteils liegt darin, daß der Käufer den Gegenwert von einigen hunderttausend Dollars Forschungs- und Entwicklungsarbeit im Netzteilbau erhält. Das Herz seines Systems wird gesund sein. Allgemein kann man die Kosten für eine OEM-Stromversorgung mit 1,50 Dollar pro Watt ansetzen.

Wenn man das Netzteil selbst bauen möchte, so sind viele Entwurfsentscheidungen zu machen. Man muß den Transformator, die Gleichrichter, die Kondensatoren alle nach bestimmten Richtlinien und Formeln auswählen. Der Reglerbaustein selbst muß zu der Transformator/Gleichrichter/Kondensatorkombination passen, um Stabilitäts- und Wirkungsgradprobleme von vornherein auszuschalten.

Für alle Anforderungen von weniger als 3A bei 5V sind einfache monolithische Reglerbausteine erhältlich, wie der bekannte LM309 oder die 78XX-Serie. Die Datenblätter für diese Spannungsregler enthalten Schaltungsvorschläge für die wesentlichsten Anwendungen. Bei mehr als 15 W kann man nur empfehlen, die einschlägige Fachliteratur zu Rate zu ziehen - und für den Aufbau selbst Glück wünschen. Und falls das Netzteil arbeiten sollte, seien Sie nicht zu stolz - hätten Sie einige Hundert davon herzustellen, mit Bauteilen, deren Genauigkeit begrenzt ist: möglicherweise würde die Hälfte von ihnen nicht arbeiten, weil die Grenzeffekte sich gegenseitig verstärken.

Bild 6-39 zählt die wichtigsten Eigenschaften eines OEM-Netzteils der Power-One Corporation auf. In Bild 6-40 ist das Gerät selbst zu sehen.

Zusammenfassung

Wir haben eine Karte zur Erfassung und Ausgabe analoger Daten gebaut. Sie ist zum Anschluß an den S-100-Bus entworfen. Software zur Anwendung der Möglichkeiten dieses D/A- und A/D-Wandlers wurde erstellt.

Die hier beschriebenen Busse und Standards sollen die Arbeit der Interfaceerstellung einfacher machen. Eine Einheit in ein bestehendes System einfügen zu können, ohne zusätzliche Arbeit aufwenden zu müssen, ist der Traum eines jeden Konstrukteurs von Interfaces. Wir haben gesehen, daß die vielen Anwender des S-100-, CAMAC-, IEEE-488- und EIA-RS232C-Standards eine große Nachfrage nach kompatiblen Einheiten, Modulen und ganzen Systemen für diesen Standard erzeugen. Wenn immer möglich: *Arbeiten Sie mit standardisierten Geräten!* Und bleiben Sie bei dem einmal gewählten Standard! Sie machen sich den Aufbau einfacher und gewinnen Zeit, sich den eigentlichen Problemen Ihrer Anwendung zuzuwenden.

Wir haben Standards für parallele und serielle Busse, Kommunikationsmethoden zwischen Modulen und Beispiele zur praktischen Anwendung von Businterfaces vorgestellt. Der S-100-Bus ist der mit mehr als 600 verschiedenen kompatiblen Karten am weitesten verbreitete parallele Bus. Der serielle Standard RS232C ist der verbreiteste Standard für den Datenverkehr, und es gibt verschiedene Arten der Datenformierung, die in Zusammenarbeit mit Modemen die Datenspeicherung auf Tonbandkassetten, wie in Kapitel 4 beschrieben, ermöglichen.

Das Herz des Systems bilden die Stromversorgungseinheiten. Wir haben einige der Entwurfsprobleme, insbesondere die Anforderungen an die Stabilisierung besprochen. Der Einsatz eines OEM-Gerätes ist möglicherweise die beste Lösung, da die Hersteller der Stromversorgungen Spezialisten für die Anforderung an derartige Einheiten sind.

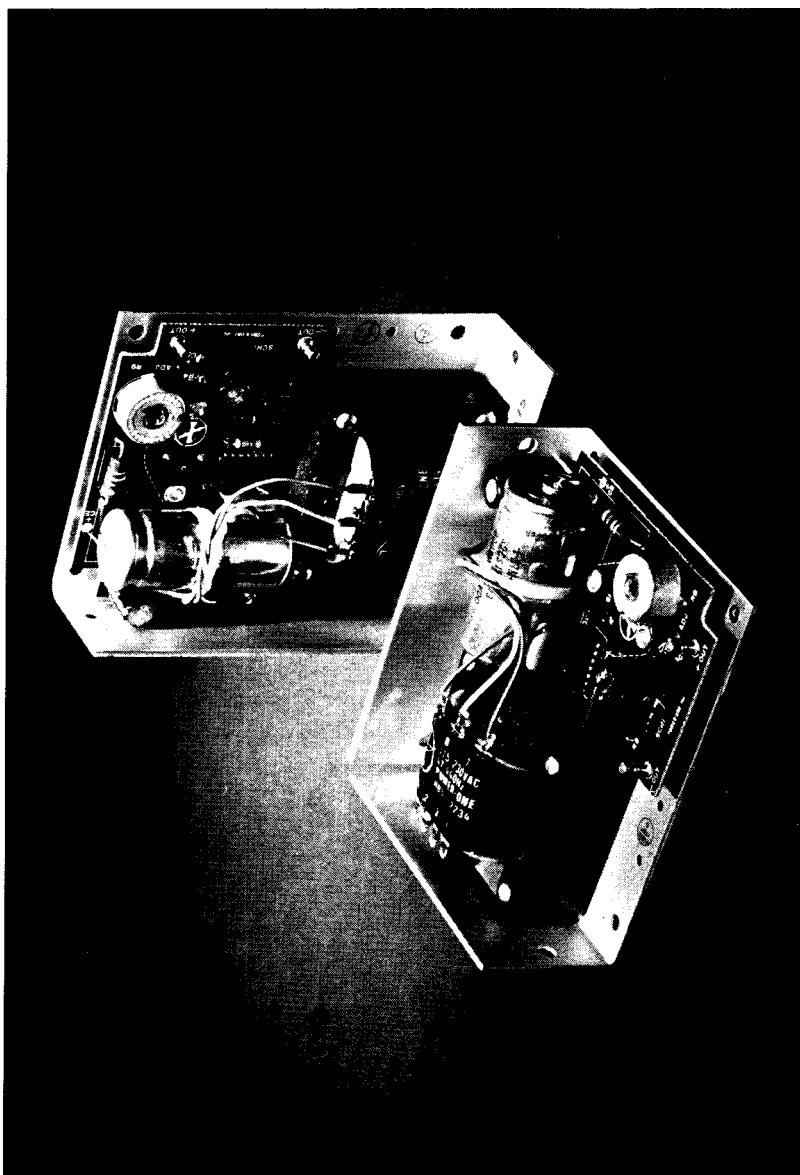


Bild 6-40: Stromversorgung von Power-One (OEM-Gerät)

KAPITEL 7

DER MULTIPLEXER – EINE FALLSTUDIE

Einführung

Dieses System ist gedacht, 32 EIA-RS232C-kompatible Terminals auf einer einzigen bidirektionalen Hochgeschwindigkeitsübertragungsleitung zusammenzufassen. Jedes Terminal besitzt einen gepufferten Ausgang und zeichenweise Eingabe von der Übertragungsleitung her. Auf diese Weise kann der Zentralcomputer Zeit bei der Durchführung der Multiplexaufgaben einsparen.

Obwohl für eine PDP-11/70 entworfen, kann das System auch, nur durch Änderung im Kode des Zentralcomputers, mit nahezu allen anderen Maschinen zusammen betrieben werden. Diese Funktion wird für ungefähr 50 Dollar pro Kanal geboten, im Vergleich zu sonst üblichen runden 250 Dollar. Das System ist auch noch kosteneffektiv bei Zusammenfassung von weniger als 32 Terminals.

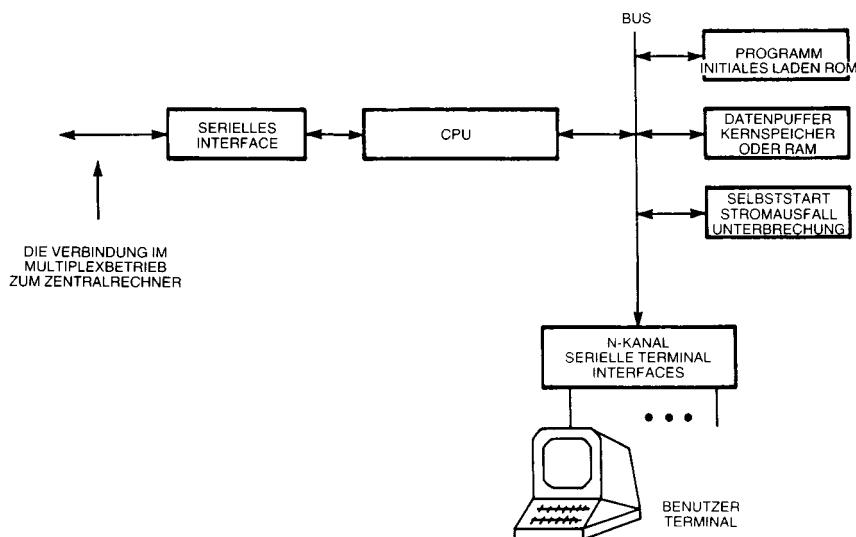


Bild 7-0: Ein 32-Kanal-Multiplexer

Das System benutzt einen 8080-Mikroprozessor, ein USART 8251, eine Unterbrechungssteuerung 8259 und andere Bausteine aus der 8080-Familie. Es besitzt keine Möglichkeit zur Modemsteuerung, da es zum Betrieb auf der Terminalseite vorgesehen ist, was noch mehr Mannstunden an Zeit spart und die Kosten für die Anschlußleitungen weiter senkt. Darin sind sogar noch nicht die Ersparnis für die Notwendig-

keit von weniger Telefonleitungen und Modemen als sonst berücksichtigt.

Die Eigenschaften

Die Aufgabe, eine größere Zahl von Terminals an ein Time-Sharing-System anzuschließen, stellt den Ingenieur immer vor eine große Zahl von Problemen. Die meisten davon beziehen sich auf Schwierigkeiten bei der Verbindung von Modemen, der Belegung von Telefonleitungen, Einfügen von speziellen Testinterfaces und den Verbindungen innerhalb der Maschinen.

Ferngesteuerte Datenkonzentratoren, die außerhalb des Zentralsystems liegen, lassen viele der Probleme gar nicht erst auftreten. Allerdings taucht dann ein neues Problem auf: die Kosten. Die Entwicklungsvorgabe lautet hier, 32 Terminals mit einer Eingaberate von immer unter 30 Zeichen pro Sekunde und einer möglichst großen Ausgaberate zu bedienen. Nehmen wir an, daß der 8080A grob gesehen bei einer Zeichenübertragungsrate von 9600 Baud zwischen den einzelnen Zeichen 300 Befehle ausführen kann, wenn 32 Terminals zu bedienen sind, so muß die Abfrage-schleife für die Terminals mit weniger als 300 Befehlen ausgelegt sein. Alle dabei verbleibende Zeit muß für die Ausgabe verwendet werden. Der Kode muß daher Byte für Byte erstellt und insgesamt sorgfältig optimiert werden. Es wurde ein Prototyp mit der Vorgabe entworfen, daß in einer vereinfachten Betriebsart mindestens 16 Terminals bedient werden können.

Typische Eingabeeigenschaften sind eine maximal auftretende Übertragungsrate von 150 Baud, bei Zusammenfassung aller 32 Terminals eine solche von 50 Baud. Von daher kann der Multiplexer nach seiner Fertigstellung ein Maximum von 150 Baud bei Bearbeitung aller Terminals auf einmal oder von 300 Baud bei der Bearbeitung eines einzigen Terminals übertragen. Für die Ausgabe wurde ein Minimum von 300 Baud für alle Terminals auf einmal oder typisch 6000 Baud für den Fall einer speziellen Anforderung durch einen einzigen Benutzer vorgesehen.

Aufbau

Ein Blockdiagramm des Aufbaus findet sich in Bild 7-1. Jedes Terminal besitzt sein eigenes USART, da jedes von ihnen ein ihm zugeordnetes serielles Interface braucht. Die USARTs sind in Gruppen von je vier zusammengefaßt und dann auf Karten, die auf dem Systembus des 8080A liegen, aufgebaut. Es stehen im System 8 192 Bytes RAM für den Datenspeicher und 1.024 Bytes EPROM für Programme zur Verfügung. Außerdem befinden sich auf dem Bus noch eine Unterbrechungssteuerung und eine Karte für den Hochgeschwindigkeitskanal.

Zur Aufnahme der an das Terminal gerichteten Ausgabe besitzt jedes von ihnen über sein USART einen Pufferspeicher von 128 Zeichen. Das belegt 4.096 Bytes des verfügbaren Speicherraums im RAM. Der Durchgangspuffer von den Terminals zum Zentralrechner ist 256 Zeichen lang. Diese Längen wurden zur Optimierung der Übertragung über den Kommunikationskanal gewählt. Die zugrundeliegende Methode soll allerdings hier nicht weiter besprochen werden.

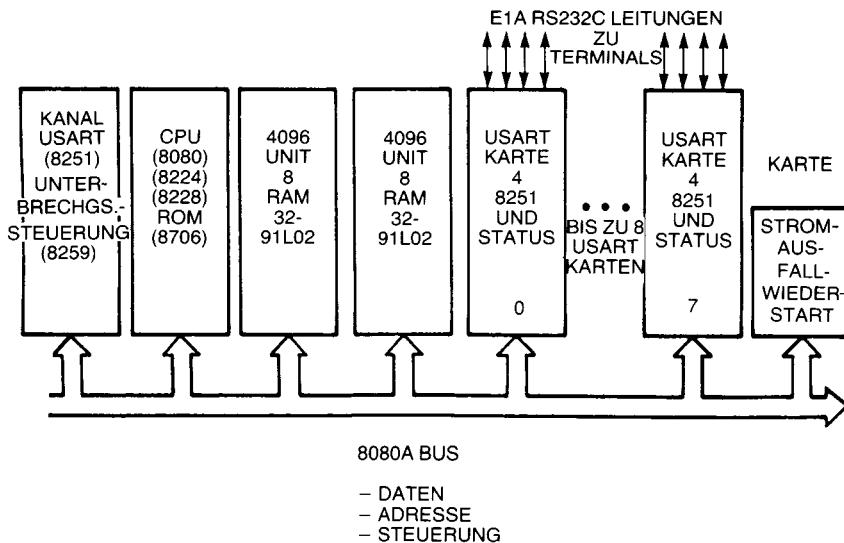


Bild 7-1: Blockschaltung des Multiplexers

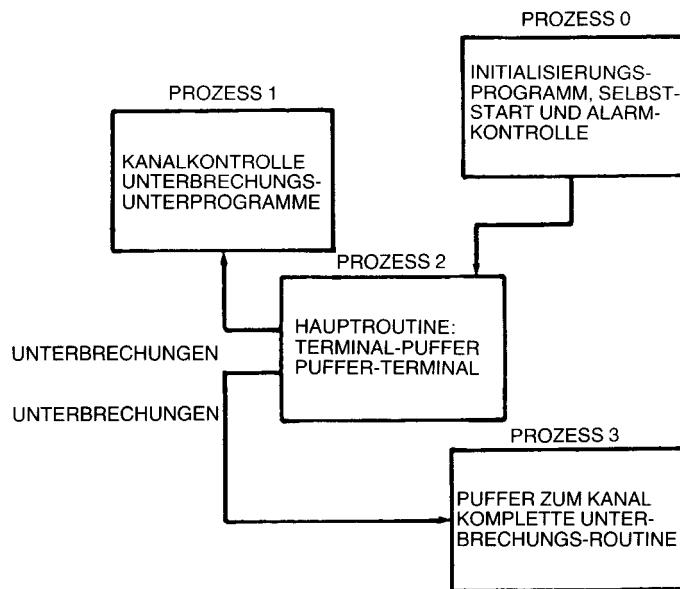
Es gibt drei gleichzeitig ablaufende Prozesse im System: die Abfrageroutine zur Ein/Ausgabebedienung der Terminals, den Unterbrechungsprozeß für den Übertragungsvorgang Zentralrechner/Terminal und den Unterbrechungsprozeß zur Ausgabe des Datenpuffers an den Zentralrechner. Sie sollen im folgenden Abschnitt besprochen werden.

Software

Flußdiagramme zur eingesetzten Software finden sich in Bild 7-2 bis 7-5. Die Software lässt sich in vier Teile gliedern: Die Initialisierungsroutine, die Abfrageroutine, die Unterbrechungsroutine zum Füllen der Terminalpuffer aus dem Zentralrechner und die Routine zum Entleeren des Datenpuffers an den Zentralrechner.

Die Initialisierung wird nur beim Rücksetzen durchgeführt. Danach folgen die anderen Prozesse, davon aber immer nur einer zur gegebenen Zeit. Sie stehen untereinander nur über die Ausgabedatenpuffer in Verbindung und belegen außer Zeigertabellen keinen anderen gemeinsamen Speicherplatz.

Die *Initialisierungsroutine* löscht den gesamten Speicher, setzt die Tabellen, sucht alle in das System eingesteckten Karten, setzt die USARTs zurück und druckt Fehlermeldungen aus, wenn eine Karte zur Fehlersuche eingesetzt ist. Grob gesehen ist dies die ganze Verwaltungsarbeit. Der Stapelzeiger wird definiert, die USARTs werden rück- und dann neu in Arbeitsart (mode), Geschwindigkeit und Bitzahl pro Wort gesetzt. Dieser Teil des Programms belegt 60% des gesamten Kodes in dieser Anwendung.



INSGESAMT WERDEN 526 BYTES (WENIGER ALS EIN 3/4 DES 2708 ROM)
FÜR DAS 8080A PROGRAMM GEBRAUCHT

Bild 7-2: Multiplexersoftware: Programmablauf insgesamt

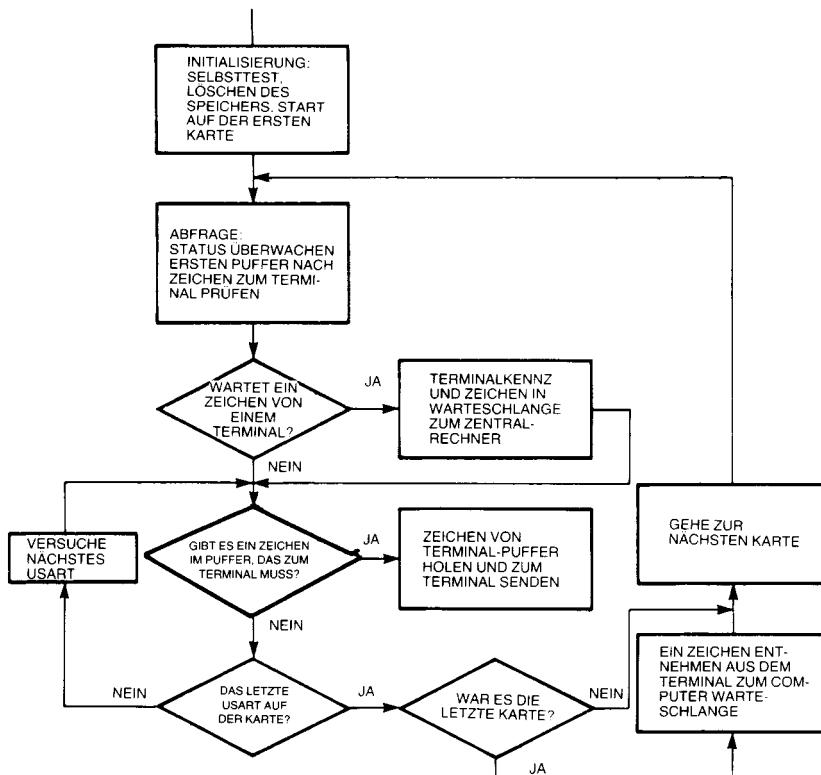


Bild 7-3: Multiplexersoftware: Abfrageschleife

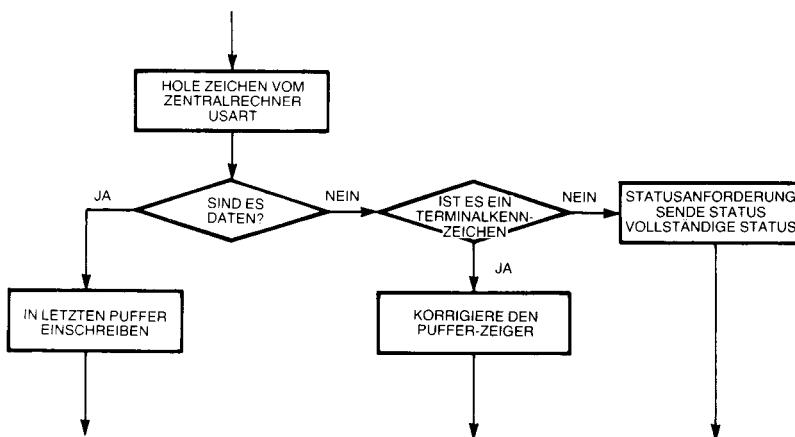


Bild 7-4: Multiplexersoftware: Unterbrechung für Übertragung
vom Zentralrechner

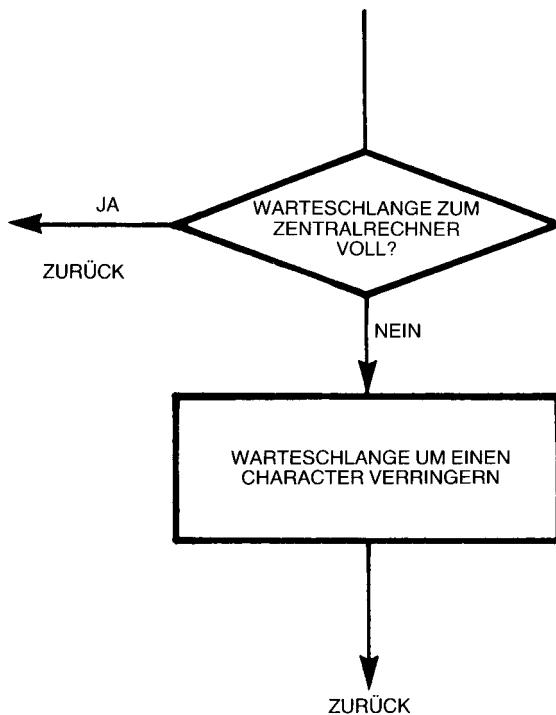


Bild 7-5: Multiplexersoftware: Unterbrechung für den Durchlauspeicher zur Ausgabe an den Zentralrechner

Die *Abfrageroutine* arbeitet mit einer durch die Initialisierung gesetzten Liste. Sie testet, ob auf einem Terminal ein Zeichen eingegeben worden ist oder ob in einem der Ausgabepuffer ein Zeichen zur Ausgabe an das Terminal vorliegt. Damit werden alle 32 Terminals in einem Durchlauf bedient. Wenn der Kanal zum Zentralrechner aktiv ist (es braucht eine Millisekunde, um bei 9600 Baud ein Zeichen zu übertragen), so werden die Zeichen in einen Durchlaufspeicher geschoben, der bearbeitet wird, wenn die Unterbrechungsmeldung „Kanal ist nicht aktiv“ auftritt. Ist der Kanal nicht aktiv, so wird dem Durchlaufspeicher ein Zeichen entnommen und das nächste auszugebende Zeichen an das Ende des Textes im Durchlaufspeicher gesetzt. Dadurch besitzt die Routine zur Bearbeitung des Durchlaufspeichers Priorität vor den anderen und fährt mit der Unterbrechungsarbeit fort, solange der Kanal nicht vom Zentralrechner her belegt wird, um auf diese Art alle Zeichen aus dem Durchgangspuffer über den Kanal auszusenden. Für die Datenübertragung wird folgendes Format benutzt: zuerst wird die Terminalkennzeichnung gesendet und dann über den Durchlaufspeicher ein Zeichen an den Zentralrechner ausgegeben. Jede Karte besitzt ihre eigene Prioritätstabelle, so daß in jedem Durchlauf für jede Karte nur eine Eingabe ausgeführt wird. Ist ein Zeichen ausgesendet worden oder liegen keine Zeichen auf der Karte vor, so wird der Pufferspeicher des Terminals getestet, ob ein Zeichen zur Ausgabe an es vorliegt. Diese Zeichen sind durch die Unterbrechungsroutine zum Füllen der Terminalpuffer dort abgelegt worden. Liegt ein Zeichen vor, so wird es aus dem Puffer an das USART gegeben, damit es an das Terminal weitergegeben werden kann. Zudem werden alle Zeiger auf einen neuen Wert gesetzt. Liegen keine Zeichen von den Terminals her vor und ist keiner der Puffer belegt, so fragt das System weiter jede Karte nach seiner Eingabe und jeden USART-Puffer nach einer Ausgabe ab.

Die *Unterbrechungsroutine für den Durchlaufspeicher* testet diesen, ob ein Zeichen vorliegt und gibt es im Bedarfsfalle weiter. Sonst kehrt sie zum unterbrochenen Programm zurück. Diese Routine wird dann solange nicht durch eine Unterbrechung neu aufgerufen, bis die Abfrageroutine ihr durch Senden eines Zeichens Priorität gibt.

Die *Unterbrechungsroutine vom Zentralrechner* wartet, bis die 11/70 oder sonst eingesetzte Zentralmaschine eine Information übermittelt, bevor sie mit der Abarbeitung einsetzt. Wurde ein Zeichen übernommen und freigegeben, so wird eine Unterbrechungsanforderung erzeugt, die dann diesen Unterbrechungsprozeß einleitet. Hier wird das übernommene Zeichen geprüft und, falls es sich um Daten handelt, in den zugehörigen Pufferspeicher weitergegeben. Danach wird mit der Abfrage fortgefahrene. Andere vom Zentralrechner kommende Zeichen betreffen Statusanforderungen, Datenzielbestimmungen und Rückstartbefehle für die Software.

Die Unterbrechungsroutine vom Zentralrechner kann die Abfrageroutine jederzeit unterbrechen. Sie rettet erst den Statuszeiger der Maschine und übernimmt dann das die Unterbrechung auslösende Zeichen. Ist das höchstwertige Bit (MSB, most significant bit) eine „1“, so handelt es sich bei dem Zeichen um eine Zielbestimmung oder um einen Befehl. Ist es eine Zielbestimmung, so wird sie gespeichert, damit die

folgenden Daten in den von dem letzten derartigen Zeichen angelegten Puffer geladen werden können.

Das höchstwertige Bit kann auch einen Befehl anzeigen. Die zugelassenen Befehle sind: „Statusanforderung“, „Statusänderung“ und „Softrückstart“. Die „Statusanforderung“ bewirkt, daß eine Statuskennzeichnung, gefolgt vom Status des betreffenden USART ausgesendet wird. „Statusänderung“ übernimmt das nächste Zeichen und überträgt es in das Steuerregister des USART. Das kann zum Ein- oder Ausschalten von Toren benutzt werden oder zum Ändern der Baudrate um den Faktor Vier dienen. „Softrückstart“ führt zur Neuinitialisierung des ganzen Systems. Beim Einsatz dieser Steuerbefehle ist Vorsicht angebracht: Man darf nicht annehmen, daß die Datenpuffer von ihnen unberührt bleiben! Das liegt daran, daß diese Befehle mehr Ausführungszeit benötigen, als für die Abfrage der Terminals vorgesehen ist. Das kann zum Unterdrücken von Unterbrechungsanforderungen führen, wodurch Zeichen verlorengehen können. Man benutzt diese Befehle normalerweise nach einem Zusammenbruch des Zentralrechners zur Neuinitialisierung des Systems. Lautet das höchstwertige Bit „0“, so heißt das, daß es sich bei dem Zeichen um Daten handelt. Dieses Zeichen wird dann in den letzten Platz in dem durch die Datenzielbestimmung angegebenen Puffer eingeschrieben. Alle folgenden Zeichen werden, bis das Ziel neu bestimmt wird, ebenfalls in diesem Puffer abgelegt.

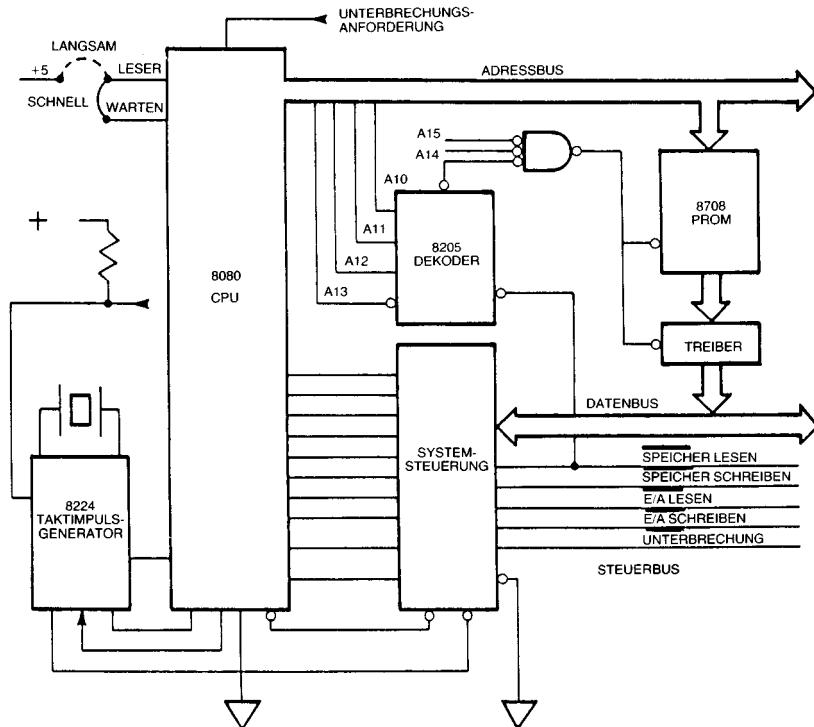


Bild 7-6: Schaltung der CPU-Karte

CPU und PROM-Moduln

In Bild 7-6 finden wir die Schaltung der 8080-CPU-Karte. Die Karte enthält alle notwendigen CPU-Interfaceschaltungen, ein programmierbares ROM 2708 und die benötigten Buspuffer.

Der 8080 benötigt einen Taktgeber und einen Systemsteuerbaustein. Diese Funktionen werden von den Chips 8224 und 8228 durchgeführt. Der 8228 liefert die benötigten Zweiphasentaktsignale für den 8080 mit Hilfe eines 18 MHz-Quarzes. Außerdem führt er die nötige Synchronisation für das RESET-Signal aus.

Der Systemsteuerbaustein 8228 liefert die Steuerbussignale an das System und puffert gleichzeitig den Datenbus, so daß alle Moduln im System ohne Beschränkungen durch Überlast des Busses betrieben werden können.

Die Karte enthält auch ein EPROM 2708 mit 1.024 Bytes. Beachten Sie, daß dessen Anwahl voll dekodiert geschieht. Das EPROM antwortet nur auf eine Adressierung im Bereich von hexadezimal „0000“ bis „03FF“. Hier befindet sich das Multiplexerprogramm. Die Auswahl geschieht folgendermaßen: Die Adreßbits A10 bis A15 müssen auf L-Pegel sein, damit zusammen mit *MEMR* = L das EPROM aktiviert

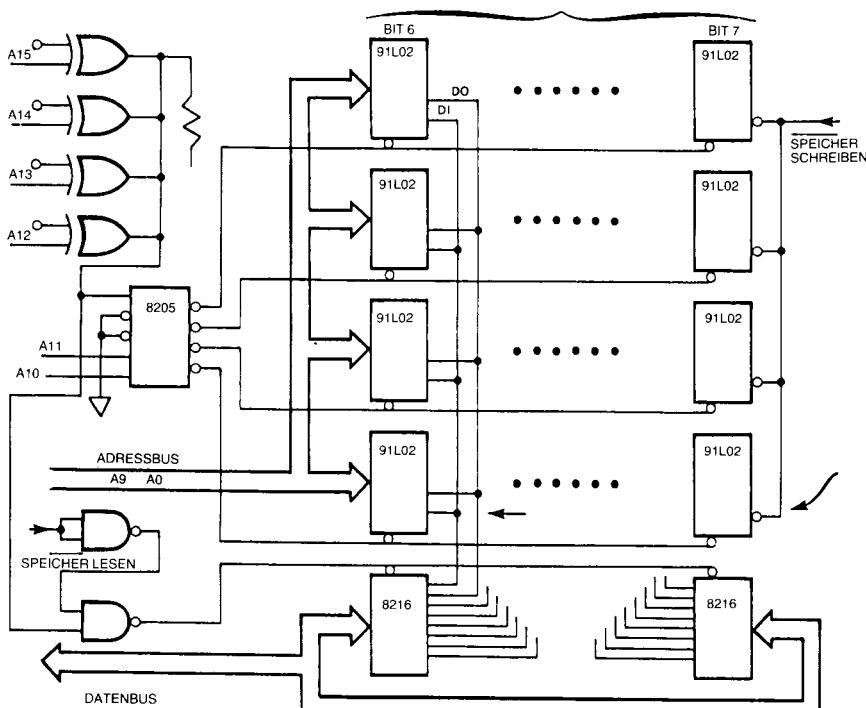


Bild 7-7: RAM-Karte

werden kann. Die ersten vier dieser Signale gehen zusammen mit *MEMR* an einen 1-aus-8-Dekodierer, einem 8205. Sind alle von ihnen auf Null, so wird dessen erster Ausgang aktiviert. Dieser Ausgangspegel wird mit den verbliebenen zwei Adressbits verknüpft. Sind alle gleich Null, wird das *CS*-Signal auf L-Pegel gezogen und damit das EPROM aktiviert. Zur gleichen Zeit wird auch der EPROM-Bustreiber aktiviert, ein 8212. Dieser legt den Inhalt der EPROM-Zellen auf den Datenbus, von wo sie vom Prozessor gelesen werden können.

RAM-Moduln

In diesem System gibt es zwei Speicherkarten. Sie sind beide identisch mit der Ausnahme, daß die eine auf den Adressen „1000“ bis „1FFF“ (hexadezimal), die andere im Bereich „2000“ bis „2FFF“ arbeitet. Diese beiden Karten bieten 8.192 Bytes RAM-Speicher.

Jede der Karten enthält 32 statische RAM-Chips zu je 1.024 x 1 Bit, Bustreiber und Adressauswahllogik.

Ein einzelnes RAM kann 1.024 Bit Information speichern. Um 4.096×8 Bit speichern zu können, müssen wir diese Chips in Form einer *Speichermatrix* anordnen. Beachten Sie, daß wir für jedes Bit pro Byte einen separaten Chip benötigen und daß wir für 4.096 Bytes vier solcher Achtergruppen einsetzen müssen.

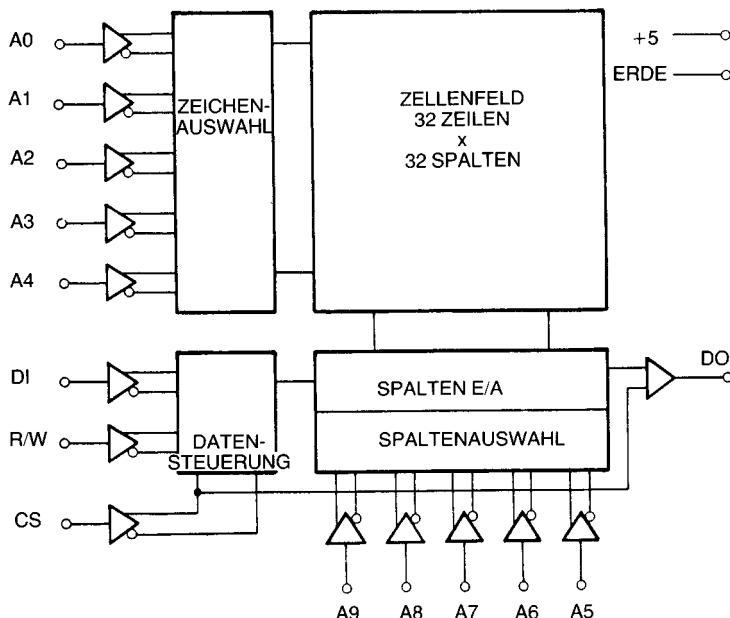


Bild 7-8: Innenschaltung des 91L02C

Da für jede Gruppe von 1.024 Bytes acht 21L02-Chips aktiviert werden müssen, sind die Auswahlleitungen jeder Achtergruppe zusammengeschaltet. Diese vier Gruppenauswahleingänge werden dann von einem 1-aus-8-Dekodierer getrieben.

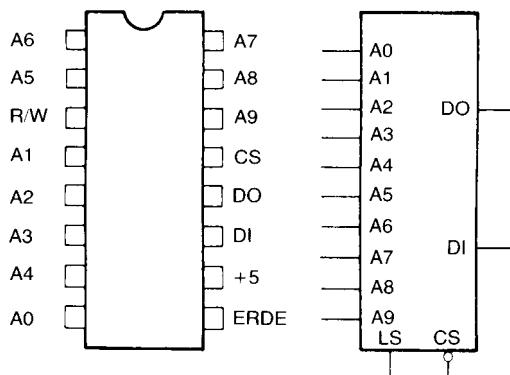


Bild 7-8a: Anschlüsse des 91L02C

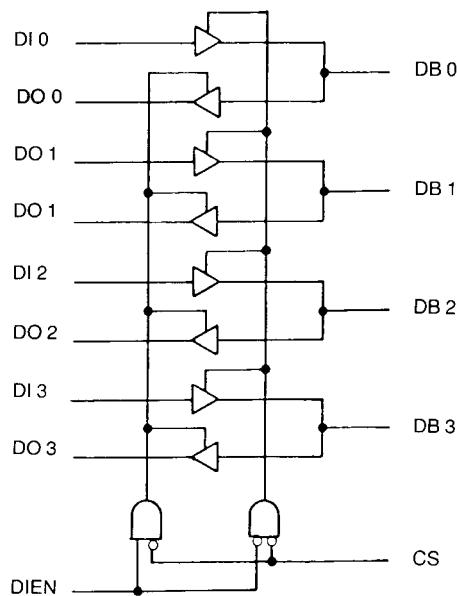


Bild 7-9: Bidirekionaler Bustreiber 8216

Betrachtet man die Chipauswahlleitungen als gruppenorientiert in einer „Richtung“ laufend, so werden die Datenbits senkrecht dazu, nämlich bitorientiert, zusammengefaßt. Alle Anschlüsse für Bit 0 werden zusammengefaßt, ebenso alle für Bit 1 usw., wobei zwischen einzuschreibenden (DI, data in) und ausgelesenen (DO, data out) Bits beim 21L02 zu unterscheiden ist (vgl. Bild 7-8 und 8a). Da die 21L02-Chips den Bus nicht unmittelbar treiben können, laufen alle Datenausgänge über einen bidirektionalen Bustreiber (Empfänger und Sender) auf den Bus. Dieser trennt die Datenbusleitungen nach Dateneingabe und Datenausgabe (vom Prozessor aus gesehen) auf. Daher gehen auch alle Leitungen der DI-Bits auf den 8216. Die Innen schaltung des 8216 findet sich in Bild 7-9.

Da der 8216 nur vier Bit des Datenbusses bearbeitet, benötigen wir zwei dieser Bausteine. Damit haben wir eine Standardmethode, den Bus zu treiben oder von ihm Daten zu empfangen. Das Signal *DIEN* (data in enable, Dateneingabe aktivieren) bestimmt, ob der Bus vom 8216 getrieben oder ob der 8216 vom Bus Daten über nimmt. Beachten Sie, daß die Anschlußkennzeichnung der 8216 auf die CPU bezogen und damit der der 21L02-Chips entgegengesetzt ist: DI beim 8216 bedeutet Daten *in den Bus* eingeben und entspricht so DO (Daten *aus dem Speicherausgeben*) beim 21L02 und umgekehrt. Der Auswahl eingang *CS* schaltet die Treiber für den Datenbus und die DO-Anschlüsse ein, wenn er auf L-Pegel liegt. Ist *CS* auf H-Pegel, so sind die DB- und DO-Anschlüsse alle im Zustand hoher Impedanz, d.h. abgeschaltet.

Die Richtung des Datenflusses wird vom *MEMR*-Signal bestimmt. Hat dieses L-Pegel, so gibt das RAM seine Daten an die DI-Anschlüsse der 8216 aus. Dort werden die Bustreiber aktiviert, die die Daten auf den Datenbus des 8080 legen. Sonst ist die Speichermatrix immer auf Datenübernahme vom Bus geschaltet. Diese Daten werden aber nur dann in den Speicher eingeschrieben, wenn das Schreibsignal *MEMW* (memory write) auf L-Pegel geht und die Chips angewählt sind.

Die Adreßauswahl erfolgt derart, daß der Speicherbereich der Karte durch Drahtbrücken ausgewählt werden kann. Die zehn niederwertigen Adreßbits gehen unmittelbar auf die Adreßeingänge der 21L02s. Die beiden nächsten Bits sind auf einen 1-aus-8-Dekodierer geführt, der eine der vier Chipgruppen aktiviert. Der Auswahl eingang dieses Dekodierers 8205 wird von einigen EXKLUSIV-ODER-Gattern, deren Ausgänge zusammengefaßt sind (wired AND, verdrahtetes UND-Gatter), gesteuert.

Die Speicherkarte ist nur dann aktiviert, wenn alle Ausgänge dieser vier EXKLUSIV-ODER-Gatter auf H-Pegel liegen. Jedes dieser Gatter vergleicht ein Adreßbit mit einem Pegel „0“ oder „1“, der durch die Drahtbrücke festgelegt ist. Sind beide gleich, so ist der Ausgang auf „0“. Sind sie verschieden, erhalten wir „1“ am Ausgang. Zur Festlegung des Adreßbereichs der Karte müssen diese Drahtbrücken auf die den benötigten Adreßbits entgegengesetzten Pegel gelegt werden. Wenn wir z.B. für A15-A12 den Kode „0010“ benötigen, so müssen die Drahtbrücken entsprechend auf „1“, „1“, „0“ und „1“ gelegt werden. Die Karte antwortet dann nur, wenn die Adresse im Bereich von 0100 XXXX XXXX XXXX₂ liegt. Das sind die Seiten „20“ bis „2F“ hexadezimal oder der Adreßbereich von hexadezimal „2000“ bis „2FFF“.

Übung für den aufmerksamen Leser: Wie müssen die Brücken für den Bereich „1000“ bis „1FFF“ liegen?

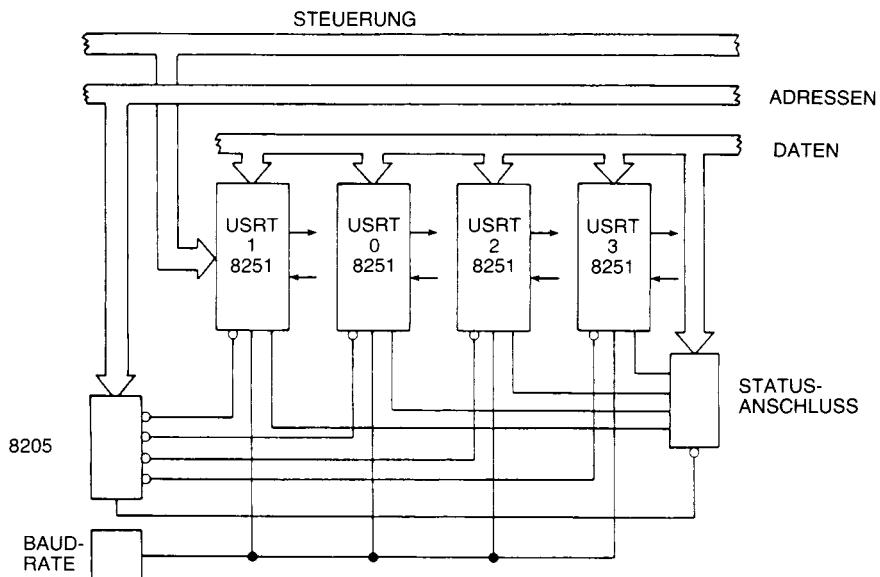


Bild 7-10: USART-Karte

Die USART-Karte

In Bild 7-10 ist die zentrale Karte für jedes Interface gezeigt. Diese Karte enthält vier USARTs 8251, einen Taktgenerator für die Übertragungsrate und ein PROM zur Statuserzeugung.

Der 8251 ist das Grundelement des seriellen Interfaces. Zu je vieren auf einer Karte zusammengefaßt, sind ihre Datenbusanschlüsse zu einem gemeinsamen Kartenbus zusammengefaßt. Dieser Bus ist entsprechend den Speicherkarten über einen Puffertreiber aus 8216s an den Systemdatenbus gelegt. Dies wird gemacht, weil ein 8251 nicht mehr als acht andere LS-TTL-Eingänge treiben kann. Ein 8251 wird durch eine mit einem 8205 arbeitende Adresskodierung angewählt. Beachten Sie, daß diese Einheiten Ein/Ausgabetore in Memory-Mapping-Technik darstellen. Das geschieht dadurch, daß dieselben Signale, die zur Speichersteuerung dienen (*MEMW*, *MEMR*), auch die USARTs steuern, so daß diese wie Speicherstellen erscheinen. Entsprechend unserer Speicheraufteilung adressieren wir die Ein/Ausgabeeinheiten, wenn Adreßbit A15 auf H-Pegel liegt. Das entspricht den Speicherstellen „8000“ bis „8FFF“ hexadezimal. Beachten Sie, daß die niederwertigen acht Adreßbits, weil nicht dekodiert, in unserer in den Speicher eingefügten E/A-Verteilung als „don't cares“, d.h. für die Adressierung belanglos auftreten.

Die erste Karte beginnt bei „80XX“ (wobei XX besagt, daß diese Adreßbits keine weitere Wirkung haben) und endet, da jedes USART zwei Register (Ein/Ausgabe und Steuerung) besitzt, bei hexadezimal „87XX“. Die nächste Karte erstreckt sich von „88XX“ bis „8FXX“ usw., bis die letzte Karte den Bereich „B8XX“ bis „BFXX“ belegt. Die geraden Seitenadressen sind die Statusregister, die ungeraden die Register zur Daten-Ein/Ausgabe.

Beachten Sie, daß die Karte auch ein spezielles PROM trägt, das über einen eigenen Dekodierer dekodiert wird. Es hat die Adressen „70XX“ für die erste und „77XX“ für die letzte Karte. Das PROM hat die Aufgabe, die Adresse desjenigen USART auf den Datenbus zu geben, das ein Zeichen von seinem Terminal übernommen hat. Das geschieht so: Jede der „RxRDY“-Leitungen (Receive Ready, Empfang fertig) der USARTs zeigt an, ob ein Zeichen empfangen worden ist. Diese vier Leitungen, von jedem USART eine, sind an die *Adresseingänge* des PROMs angeschlossen.

Durch die Dekodierung wird eines von 16 möglichen Bytes angewählt. Das fünfte Adreßbit wird durch eine Drahtbrücke auf entweder „0“ oder „1“ gelegt. Damit kann dasselbe PROM in Karte 0 und in Karte 1 eingesetzt werden, indem für Karte 1 die verbliebenen 16 Bytes im PROM entsprechend programmiert werden. Legt die Drahtbrücke Adreßbit 5 auf Null, so werden die 16 ersten Speicherstellen angewählt, liegt sie (bei Karte 1) auf „1“, die 16 folgenden Speicherstellen. Was steht nun in den Bytes? Sie sind einfach eine Tabelle der USART-Adressen „81“, „83“, „85“ und „87“ hexadezimal für Karte 0 und „89“, „8B“, „8D“, „8F“ für Karte 1. Für die anderen sechs Karten müssen entsprechende PROMs eingesetzt werden.

Die Werte sind derart angeordnet, daß die erste Speicherstelle im PROM ein Nullbyte darstellt. Wenn eines der USARTs ein Zeichen empfangen hat, sind alle RxRDY-Leitungen auf L-Pegel, womit das Statusbyte aus lauter Nullen besteht, was angibt, daß „nichts“ auf der Karte zu tun vorliegt. Hat es nicht den Wert Null, so wartet ein Zeichen auf Abruf. Die nächste Speicherstelle enthält den Wert „81“, womit einfach mitgeteilt wird, welches USART wartet: Hat das erste USART ein Zeichen übernommen und alle anderen nicht, so empfängt das Programm aus dem Status-PROM eine hexadezimale „81“ als Adresse. Das Programm kann diesen Wert unmittelbar zur Adressierung des wartenden Zeichens verwenden. Mehr noch kann der Wert „81“ in die Datenadresse für den Zentralrechner eimaskiert werden, um ihm die Datenherkunft beim Senden des Bytes anzugeben.

Die beiden nächsten Speicherstellen enthalten „83“, die nächsten vier „85“ und die nächsten acht „87“. Auf diese Weise wird eine Prioritätstabelle derart gebildet, daß nach Bedienen eines USARTs im folgenden Arbeitsgang das nächste wartende an die Reihe kommt.

Durch dieses Adressieren des Status-PROMs wird gewährleistet, daß das Programm zur Entscheidung, welches der 32 USARTs ein Zeichen übernommen hat, zur Übernahme dieses Zeichens und Erzeugung der richtigen Herkunftsinformation nur wenige Befehle benötigt.

Zwei weitere Interfacechips zur Übernahme der seriellen TTL-Ein/Ausgabedaten der USARTs und deren Umformung in EIA-RS232C-Signale sind noch hinzugefügt. Es handelt sich bei ihnen um einfache ICs zur Pegelumsetzung.

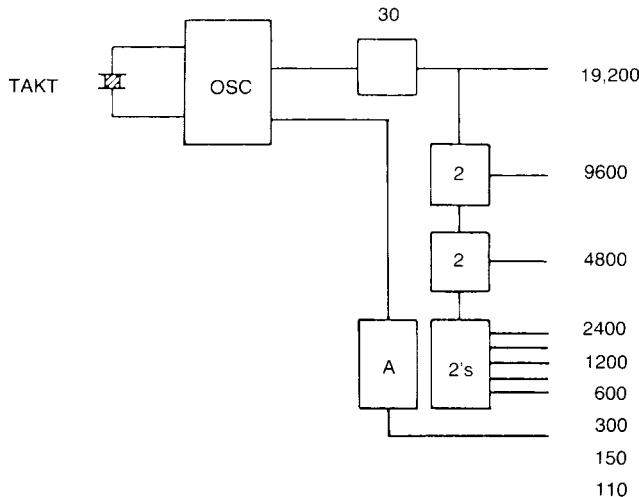


Bild 7-11: Baudrate-Generator

Der verbleibende Teil besteht aus einem astabilen Multivibrator, der durch einen Quarz synchronisiert wird und zur Taktzeugung für die serielle Ausgabe über die USARTs dient. Auf jeder Karte befinden sich zwei einfache Teilerschaltungen, die den USARTs alle gebräuchlichen seriellen Übertragungsraten zur Verfügung stellen. Dies ist in Bild 7-11 dargestellt.

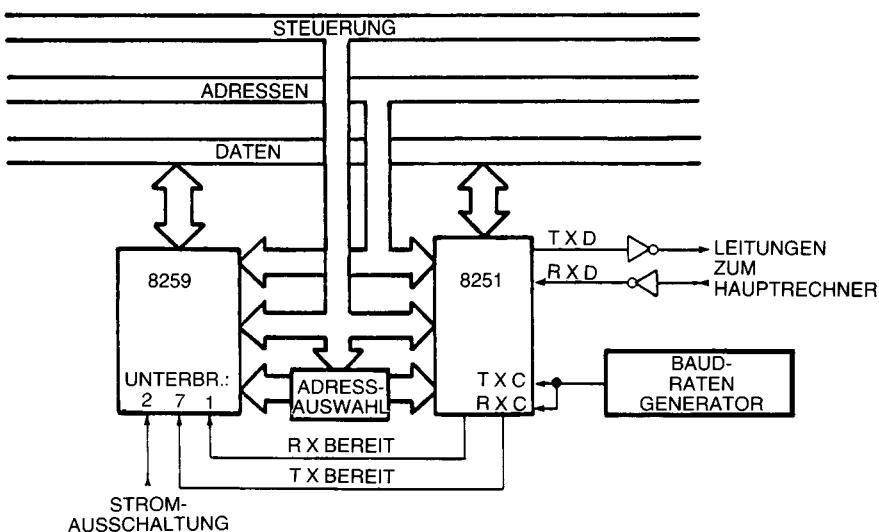


Bild 7-12: Interfacekarte zum Zentralrechnerverkehr

Das Interface zum Zentralrechner

Dieses Modul enthält: das USART für die Verbindung zum Zentralrechner, die Unterbrechungssteuerung und einen Baudrategenerator für die Übertragungsraten beim Verkehr zwischen Zentralrechner und Multiplexer. Es findet sich in Bild 7-12. Die Einheiten auf dieser Karte werden als E/A-Tore adressiert und nicht als Speicherstellen. Das USART belegt die hexadezimalen Adressen „F9“ und „FA“ für Steuerung und Datenverkehr.

Ferner ist hier ein weiteres Exemplar des oben beschriebenen Taktgenerators für die Übertragungsraten, der Baudrate-Generator. Er erzeugt die Signale für die Eingänge TxC (transmitter clock, Sendertakt) und RxC (receiver clock, Empfängertakt) der USART für den Datenverkehr zwischen Zentralrechner und Multiplexer, da dessen Übertragungsraten von allen anderen im System benutzt verschiedenen sind.

Der Unterbrechungssteuerbaustein 8259 übernimmt die Signale RxRDY (receiver ready, Empfänger bereit) und TxRDY (transmitter ready, Sender bereit) und erzeugt zwei Unterbrechungszeichen (interrupt vectors), Nummer 1 und Nummer 7. Nummer 1 dient dazu, die Übernahme eines Zeichens vom Zentralrechner anzuzeigen und seine Verarbeitung anzufordern. Nummer 7 zeigt an, daß das USART mit einem neuen an den Zentralrechner zu sendenden Zeichen geladen werden kann.

Der Unterbrechungssteuerbaustein wird von der Initialisierungsroutine so programmiert, daß er die Unterbrechungsprogramme an deren richtigen Platz aufruft und die Unterbrechungen mit abwechselnder Priorität (rotating priority mode) bearbeitet. Wenn eine Unterbrechung bearbeitet worden ist, setzt die Software die zugehörige Bitflagge im 8259 zurück und fährt mit der Abfrageschleife fort, bis eine neue Unterbrechungsanforderung eintrifft.

Bild 7-13 zeigt den Initialisierungsprozeß für diesen programmierbaren Unterbrechungssteuerbaustein PIC (programmable interrupt controller) und Bild 7-14 stellt den am Speicheranfang stehenden Kode zur Unterbrechungshandhabung vor.

Anschlüsse F7 und F8 sind PIO

STEUERG.	ADR.	DATEN	OPERATION
SCHREIBEN E/A	F8	32	setzt unter Adresse für Aufruf
SCHREIBEN E/A	F7	00	setzt unter Adresse für Aufruf
SCHREIBEN E/A	F8	F2	setzt unter Adresse für Aufruf
SCHREIBEN E/A	F7	00	setzt unter Adresse für Aufruf
SCHREIBEN E/A	F7	70	gibt Unterbrech. 1 und 7 frei
SCHREIBEN E/A	F8	A0	setzt zirkularen Prioritäts-Löschen-Modus

Bild 7-13: Ladeformat für die PIC-Initialisierung

```

ORG 0H
RST0: NOP
LXI SP,1FFFH      ; Stapelzeiger setzen
DI      ; Interrupts ausschalten
JMP INIT          ; Systemstart bei reset

RST1: PUSH B      ; rst Vektor fuer Richtung Host->Mux
PUSH D      ; Status Vektor auf den Stapel bringen
PUSH H
PUSH PSW
CALL INT70        ; INT70 liest das vom Host gesendete
                   ; Zeichen, dekodiert es und kehrt
                   ; zurueck
MVI A,0000*H
OUT 00F8H          ; Interrupt 1 des Interrupt controllers
                   ; ruecksetzen
POP H
POP D
POP B
RTS 5              ; Schlange aktualisieren
EI      ; Interrupts einschalten
RET

ORG 0020H
RST4: CALL SND50    ; Software - reset
RST 0

ORG 0228H
RST5: PUSH PSW      ; Akku und flags auf den Stapel retten
IN 00FAH          ; USRT Status einlesen
ANI 0001H          ; Ist txrdy gesetzt ?
JZ POPAF          ; Nein, USRT aktiv, Ruecksprung
RST 7              ; Ja, Sprung zu RST 7 um den FIFO
                   ; zu verwalten und zu pruefen, ob
                   ; dieser Daten enthaelt, die zur
                   ; 11/70 uebertragen werden sollen
POPAF: POP PSW
RET

ORG 0038H
RST7: PUSH B      ; rst Vektor fuer Richtung Mux->Host
PUSH D      ; Status Vektor retten
PUSH H
PUSH PSW
CALL OINT          ; OINT gibt ein Zeichen aus dem FIFO
                   ; aus
MVI A,00008H
OUT 00F8H
POP PSW          ; Status Vektor restaurieren
POP H
POP D

```

Bild 7-14: Beispiel zur Unterbrechungssteuerung

- RST0; Hardware-Initialisierung
- RST1; Zeichen vom Zentralrechner ist angekommen.
- RST4; Löschen für Software, wenn Programm im ROM ausfällt.
- RST5; Belegt-Prüfung für Kanal zum Zentralrechner
Multiplexer-Warteschlange zum Zentralrechner soll übertragen werden.
- RST7; Kanal zum Zentralrechner ist frei, prüfe die Warteschlange im Puffer nach neuen Zeichen wenn neue da sind, übertrage sie, wenn nicht, Sprung zurück.

Bild 7-15: Softwarezeiger

Der Kanal zum Zentralrechner ist in beiden Richtungen auf eine Übertragungsrate von 9.600 Baud gesetzt. Die von jedem Terminal eingegebenen Zeichen müssen zurück an den Bildschirm gegeben werden, da es sich um ein Vollduplexsystem handelt. Für jedes empfangene Zeichen muß der Zentralrechner eine entsprechende Ausgabe zurücksenden. Es werden 24 Terminals ADM-3 von Lear-Siegler eingesetzt, die auf eine Übertragungsrate von 9.600 Baud für Ein- und Ausgabe eingestellt sind. Ferner sind vier mit 300 Baud arbeitenden Terminals und vier mit 300 Baud arbeitende Telefonanschlüsse an den Multiplexer angeschlossen.

Die typische durchschnittliche Eingabe beträgt 10 Zeichen pro Sekunde. Die durchschnittliche Ausgaberate liegt bei 200 Zeichen pro Sekunde. Die Puffer im Zentralrechner, die Zeichen zur Ausgabe bereithalten, sind zu 95% der Zeit leer, was anzeigt, daß der Zentralrechner seine Daten so rasch weitergeben kann, wie der Kanal es ermöglicht, anstatt nur so rasch, wie die Terminals es erlauben. Maximal sind Eingaberaten von 15 Zeichen pro Sekunde und Ausgaberaten von 620 Zeichen pro Sekunde gemessen worden. Die Maximal- und typischen Werte wurden über eine 17-Stunden-Betriebszeit gemessen, in der die meisten der am Multiplexer angeschlossenen Terminals benutzt worden sind.

Die aufgetretenen Fehler waren ganz auf den Kanal zurückzuführen, oder doch zumindest nicht von anderen Fehlern, wie Benutzerfehlern und Zentralrechnerfehlern, zu unterscheiden.

Fotografien der gedruckten Schaltungen finden sich in Bild 7-16, 7-17, 7-18 und 7-19.

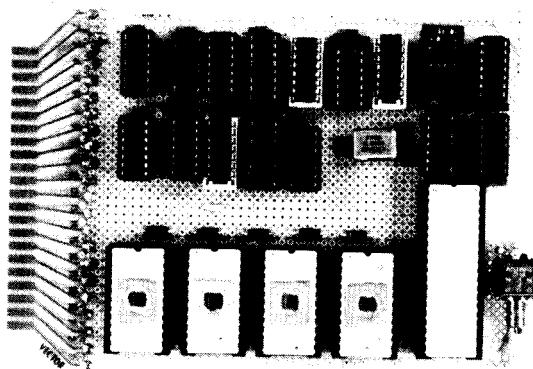


Bild 7-16: CPU-Karte

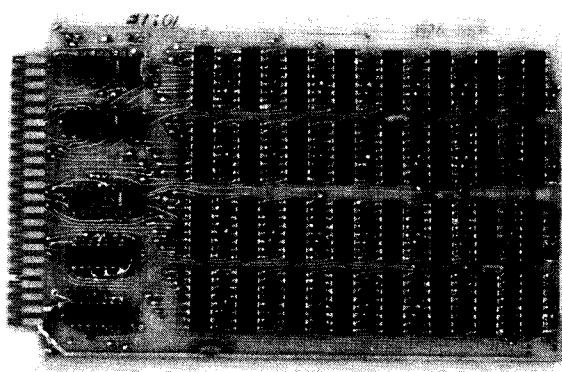


Bild 7-17: RAM-Karte

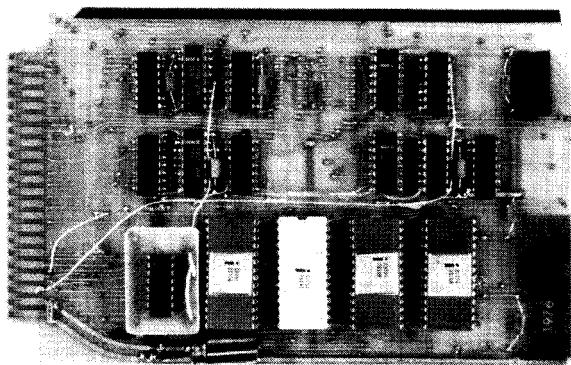


Bild 7-18: USART-Karte für die Terminals

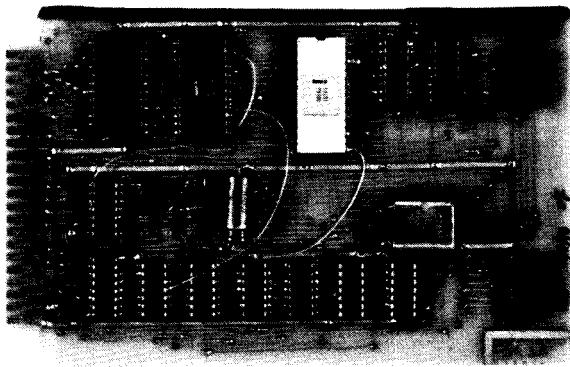


Bild 7-19: Interfacekarte zum Zentralrechnerverkehr

Schlußbemerkungen

In diesem Kapitel wurde ein vollständiges Interface beschrieben. Durch ein schrittweises Vorgehen, bei dem dargestellt wurde, wie jedes Bauteil in ein Modul eingefügt ist, wie die einzelnen Modulen ein Unter- und dann das Gesamtsystem bilden, sollte der Leser in die Lage versetzt werden, die meisten anderen Mikroprozessoranwendungen zu verstehen. Die hier behandelte Anwendung setzt die meisten in den vorhergehenden Kapiteln besprochenen Techniken ein: Unterbrechungen, Speicher- und E/A-Verwaltung, Einfügen spezieller Techniken zur Verringerung des Softwareaufwandes durch Hardwarelösungen und ein Interface zu einer externen Einheit.

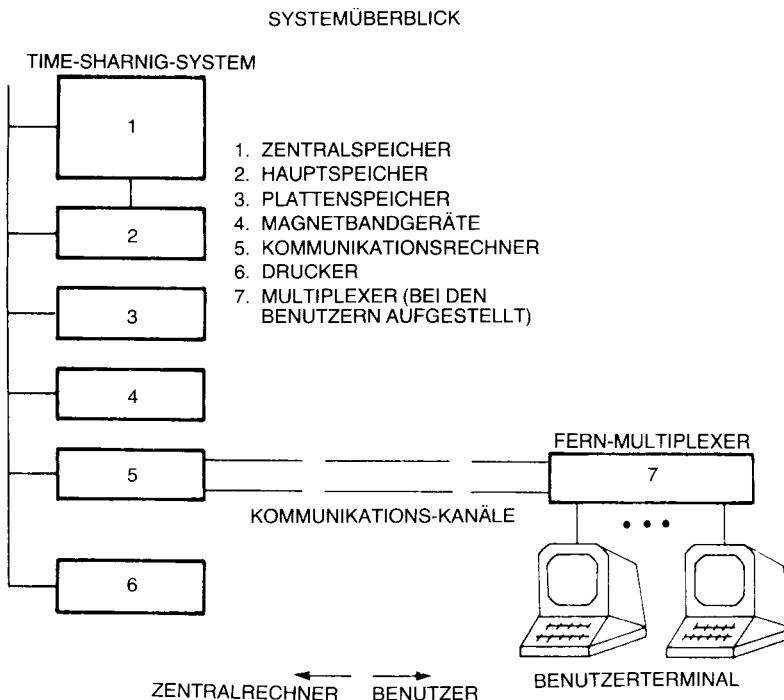


Bild 7-20: Struktur des Gesamtsystems

KAPITEL 8

TESTEN

Einführung

Was tun Sie, wenn Ihr Gerät nicht arbeitet? Was ging daneben und warum? Der Fehlersuchprozeß, auch als Testlauf oder „debugging“ (entwanzen) bezeichnet ist ein integraler Bestandteil im Entwurf und Aufbau eines jeden Gerätes. Üblicherweise gilt das Gesetz von Murphy: Wenn irgendetwas schiefgehen kann, so wird es auch schiefgehen! Gegenüber einem falschen oder gar nicht arbeitenden System hat der Entwickler eine Reihe von Techniken zur Verfügung, die ihm helfen, die Probleme aufzufinden und zu beseitigen. In diesem Kapitel hier sollen die Ursachen der verbreitetsten Probleme und ihre Beseitigung dargestellt werden. Probleme wie der Ausfall von Bauteilen, Fehler in der Software oder durch Störspannungen hervorgerufene Fehler werden untersucht und Methoden, sie aufzufinden, werden vorgestellt werden.

Es werden auch die Instrumente beschrieben, die zum Erkennen und Einkreisen dieser Probleme notwendig sind: Voltmeter, Logiktester, Inhaltsanalysatoren, Oszilloskop, Digitalanalysatoren, In-Circuit-Emulatoren, Emulatoren und Simulatoren.

Zum Schluß soll die Geschichte eines Testfalls, das Problem „Ein Bit aus 16.384“ zu finden, vorgestellt werden. Das Beispiel beschreibt die Fehlersuchphase beim Aufbau des in Kapitel 7 beschriebenen Multiplexers.

Was funktioniert nicht?

In einem System können vier grundlegende Probleme auftreten: Verdrahtungsfehler – Kurzschlüsse und Unterbrechungen, Bauteilfehler – einschließlich falsch dimensionierter Bauteile, Softwarefehler (die eigentlichen „Bugs“) und Störspannungsprobleme – entweder intern oder extern hervorgerufen.

Verdrahtungsfehler lassen sich durch Widerstandsmessungen von Punkt zu Punkt im System auffinden. Testen Sie jede Leitung: *Stellen Sie sicher, daß sie zum richtigen Anschluß und zu keinem anderen der Integrierten Schaltung führt.* Überprüfen Sie den Verdrahtungsplan zweimal. *Vertrauen Sie nicht darauf, daß die Schaltzeichnung fehlerfrei ist, bis das System arbeitet.*

Verdrahtungsfehler sind die am häufigsten auftretenden und unangenehmsten Probleme. Sie sind leicht zu beheben – aber sie gehen in die Zeit. Die meisten Schaltkarten werden „durchgeklingelt“ mit einem einfachen Durchgangsprüfer, der einen Ton abgibt, wenn der Stromkreis geschlossen ist und der stumm bleibt, wenn eine Unterbrechung vorliegt. Ein derartiger Tester läßt beide Hände und Augen frei für die Verfolgung der Leiterbahnzüge.

Bauteilfehler

Bauteile wie Widerstände, Kondensatoren, Spulen, Transformatoren und Übertrager, Transistoren, Dioden, Integrierte Schaltkreise und Stecker können alle erfahrungsgemäß Fehler verursachen. Widerstände brennen durch, Kondensatoren laufen aus oder verlieren sonst ihre Kapazität. Kurz gesagt, *kein Bauelement ist vollkommen. Ein jedes fällt früher oder später aus.* Jedes Bauelement besitzt eine Zuverlässigkeitströge, bekannt als *MTBF (mean time between failures)*, mittlere Arbeitszeit zwischen Ausfällen). Dies ist eine statistische Angabe, bei der in Stunden festgehalten wird, *wie lange das Bauteil in einer gegebenen Umgebung arbeiten kann.* Die Fehlerrate üblicher Bauelemente, eine Tabelle, in der die Ausfälle in Prozent auf 1000 Stunden Betriebsdauer verzeichnet sind, zeigt Bild 8-1 für Bauteile, die zum Einsatz in der Militärluftfahrt vorgesehen sind.

Komponente	(%/1,000 hr) Fehlerraten
1. Kondensator	0.02
2. Anschlußkontakt	0.005
3. Diode	0.013
4. Integrierte Schaltkreise, SSI, MSI und LSI	0.015
5. Quarz Kristall	0.05
6. Widerstand	0.002
7. getötete Verbindung	0.0002
8. Tranformatator	0.5
9. Transistor	0.04
10. Variabler Widerstand	0.01
11. Verdrahtete Verbindung	0.00002

Bild 8-1: Ausfallrate

Einige Teile halten länger, andere kürzer als dieser Durchschnitt. Natürlich setzt diese Tabelle voraus, daß *alle Teile sachgerecht verwendet werden*. Die Zahlen sind aus beschleunigten Lebensdauerprüfungen über große Mengen eines jeden Teils ermittelt.

Die *Fehlerrate* ist definiert als $1/MTBF$. Kennt man die Fehlerrate eines jeden Bauteils in einem System, so kann man die Fehlerrate des gesamten Systems ermitteln. Als Regel gilt, die Fehlerraten aller im System eingesetzten Bauteile zu addieren. Das ergibt die Fehlerrate des Systems – deren Kehrwert den MTBF-Wert des Systems ergibt.

Ein Beispiel: Nehmen wir an, wir haben drei LSI-Chips, einen Quarz, zehn Widerstände, zehn Kondensatoren, eine Schaltkarte mit Steckanschlüssen, einen Transformator, vier Dioden und einen IC-Spannungsregler. Dieses System soll in derselben Umgebung eingesetzt werden, in der die Bauelemente getestet worden sind. Wie groß ist dann die Fehlerrate des Systems? Aus Tabelle 8-1 erhalten wir:

vier ICs	0,06
Quarz	0,05
zehn Widerstände	0,02
zehn Kondensatoren	0,50
Schaltkarte (10 Anschlüsse, 500 Lötstellen)	ca. 0,60
Transformator	0,50
Dioden	0,052

Insgesamt also etwa $1,82\% / 1000 \text{ h}$

Das ergibt für das System einen MTBF-Wert von:

$$1 / 1,82\% / 1000 \text{ h} = \text{ca. } 60.000 \text{ h}$$

Nehmen wir an, wir haben 1000 dieser Systeme hergestellt und in einer bestimmten Umgebung benutzt. Nach 1000 Stunden sind dann ziemlich sicher 18 von ihnen ausgefallen. Nach 10.000 Stunden werden es 180 sein.

Wie oft fällt ein Teil nun aus? Diese einfache Frage, die wir oben auf einer Durchschnittsbasis beantwortet haben, sagt uns nichts über die *Fehlerverteilung*. Sie gibt nur den *Mittelwert* wieder. Die meisten Bauelemente haben eine Ausfallcharakteristik, wie in Bild 8-2 gezeigt.

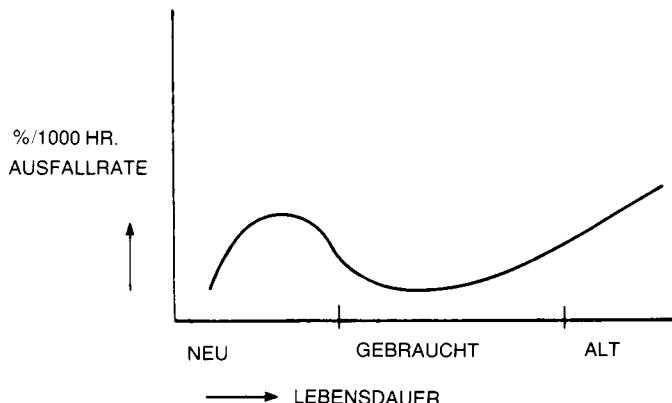


Bild 8-2: Verhältnis von Ausfallrate und Lebensdauer

Die meisten Ausfälle treten ein, wenn die Bauteile neu oder wenn sie alt sind. In der „Zwischenzeit“ fallen weniger Bauelemente aus.

„Neu“ und „alt“ sind für jede Bauteilart anders. Eine genauere Untersuchung der Systemzuverlässigkeit erfordert einfache, aber zeitraubende Rechnungen, in die die Ausfallverteilung eines jeden Bauelementes eingehen muß.

„Einbrennen“ (burn-in) der Bauteile reduziert die „Jugendausfälle“ des Systems, also den Teil der Kurve, der vor dem Ausliefern der Bauteile an den Käufer liegt.

Die Ausfallangaben sind nur für die angegebenen Umgebungsverhältnisse zutreffend. Es gibt verschiedene Methoden, die MTBF-Werte zu bestimmen, je nachdem ob es sich um kommerzielle, industrielle oder militärische Anwendungen handelt. Eine für ein Kinderspielzeug entwickelte Einheit mag fünf Jahre halten, solange sie als Spielzeug verwendet wird, in den Weltraum geschossen fällt sie möglicherweise nach fünf Minuten schon aus. Die Umgebung, in der die Elemente eingesetzt werden, bestimmt die statischen Grundlagen zur Festlegung ihrer Zuverlässigkeit. Wir haben bis jetzt nur den Gesichtspunkt der *Zuverlässigkeit* untersucht. Ein davon verschiedenes Problem ist die *Qualität*. Entgegen dem ersten Eindruck bedeutet hohe Qualität nicht unbedingt auch hohe Zuverlässigkeit. Qualität bezieht sich darauf, wie gut sich ein Bauteil während seiner Lebensdauer verhält. Das Teil kann stark rauschen und Unmengen Hitze erzeugen – aber es kann länger arbeiten als ein Teil, das schön ruhig ist und weniger warm wird. Zuverlässigkeit kann nur aufgrund einer vollkommenen statistischen Untersuchung bestimmt werden. Qualität ist einfach durch Vergleich einzelner Bauteile zu messen.

Software

Software kann fehlerhaft sein. Nehmen wir z.B. an, in einem Programm ist eine spezielle Routine für den Fall eines Versorgungsspannungsfehlers. Das Problem ist, daß beim Kodieren ein Fehler in dem Programmteil gemacht wurde, der die Maschine in den alten Zustand zurückversetzt, wenn die Versorgungsspannung zurückkehrt. *Wenn diese Routine niemals getestet worden ist, wird sie wahrscheinlich nie auffallen, bis einmal die Versorgungsspannung ausfällt. Erst dann wird man wissen, daß die Maschine die Anforderungen nicht erfüllt.*

Ein weiteres Beispiel, eine arithmetische Operation, die einen Überlauffehler feststellt, wenn eine bestimmte Eingabe den Wert „0“ hat, und die daraufhin das System anhält. Das System kann über Monate gut arbeiten und dann aus undurchsichtigen Gründen alle zwei Tage anhalten. Derartige Softwareprobleme, sogenannte „Bugs“ (Wanzen) sind oft am schwersten zu finden.

Geräte, mit denen sich herausfinden läßt, wer an dem Fehler schuld trägt, Ingenieur oder Programmierer, werden nach der Besprechung des Einflusses von Störspannungen vorgestellt werden. Trotzdem läßt sich sagen, daß in Mikrocomputersystemen die meisten Fehler auf Softwareprobleme zurückzuführen sind. Kein Programm ist jemals vollkommen. Ein Programm wird in Genauigkeit, Geschwindigkeit und Flexibilität eingeschränkt. Ein guter Programmierer traut der von ihm geschriebenen Software nicht, solange sie nicht eine Reihe von Jahren gelaufen ist.

Störspannungen

Störspannungen gibt es überall. Immer wenn ein Leiter von einem Strom durchflossen wird, tritt auch ein elektromagnetisches Feld auf. So sind überall Felder von Transformatoren, Motoren und elektrischen Leitungen herrührend zu finden.

Darüberhinaus wird jeder Draht bei der Überfülle von Rundfunksendern, Fernschreibsendern, CB-Funkstationen und Amateurfunksendern, wie kurz er auch sein mag, zur Antenne. Aber Störspannungen können nicht nur von der Außenwelt kommen, sie können auch in dem Gerät selbst erzeugt werden.

Vier Beispiele dazu:

1. Wenn integrierte Schaltkreise umschalten, so erzeugen sie auf ihren Versorgungsleitungen kleine Stromschwankungen wegen bestimmter Eigenschaften ihres inneren Aufbaus. Schalten nun zu viele ICs auf einmal, so kann die Versorgungsspannung sich kurzfristig so stark ändern, daß der Zustand anderer Teile der Schaltung beeinflußt wird. Zur Unterdrückung derartiger Störimpulse schaltet man Pufferkondensatoren hoher Güte (keramische Scheibenkondensatoren o.ä.) zwischen die Versorgungsleitungen in unmittelbarer Nähe eines jeden derartigen ICs (oder zumindest jeder kleinen Gruppe von ihnen; besonders wichtig bei TTL-ICs, die diesen Effekt sehr stark ausgeprägt haben.).
2. Liegen zwei Leitungen nahe nebeneinander, so induziert ein Impuls auf der einen Leitung wegen der kapazitiven und induktiven Kopplung beider Leitungen in der anderen ebenfalls einen Impuls. Dieser Effekt ist um so stärker, je höher die Frequenz der Signale und je größer die Flankensteilheit der Impulse ist. Der induzierte Impuls kann z.B. ein Flipflop irgendwo an unerwarteter Stelle in der Schaltung umstellen oder vorhandene Daten auf der Leitung verfälschen. Zur Abhilfe kann man die Leitungen mit Masseschirmen versehen oder mit Masseleitungen paarweise verdrillt über längere Strecken führen.
3. Die Stromversorgungseinheit kann nicht richtig ausgelegt sein. Ist sie zu schwach oder schlecht stabilisiert, so liegt z.B. auf der 5-V-Leitung ein Brummanteil von 50 Hz, der mit steigender Belastung des Netzteils sich rasch verstärkt. Das kann den Inhalt des Speichers beeinflussen und fehlerhafte Lese- und Schreiboperationen hervorrufen. Ein richtig ausgelegtes Netzteil berücksichtigt den Brummanteil bei hoher Belastung durch entsprechende Kondensatordimensionierung schon vor der Regelungseinheit.

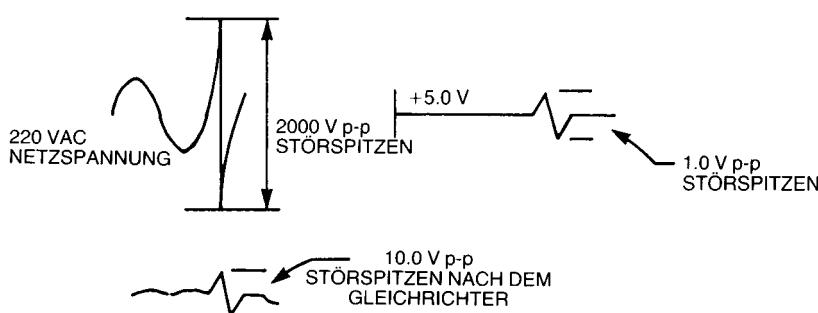


Bild 8-3: Störspannungsspitze auf der Netzleitung

4. In Bild 8-3 ist ein typischer Störimpuls auf der Netzeitung gezeigt, der z.B. vom Anschalten eines Fernschreibers kommen kann. Beachten Sie, was damit in einem einfachen Netzteil ohne Netzstörfilter geschieht (Bild 8-4). Wenn dieser Spannungssprung in einem kritischen Moment im System auftritt, so können Daten verlorengehen und so Arbeitsfehler des Systems bewirken. Als Abhilfe sollte man ein Netzfilter und einen Transformator mit Schutzwicklung zwischen Primär- und Sekundärseite vorsehen, wie in Bild 8-5 gezeigt. Damit werden derartige Störimpulse aus dem Niederspannungsteil weitgehend ferngeholt 1.

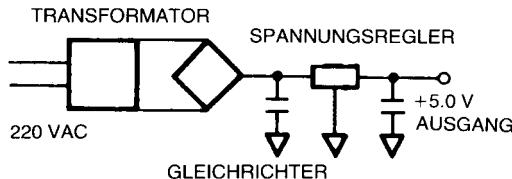


Bild 8-4: Stromversorgung ohne Netzstörfilter

Zusammenfassung der üblichsten Fehlerursachen

Bauelemente fallen mit einer vorhersagbaren Rate aus, Software kann unzuverlässig sein und Störspannungen können durch unser System vagabundieren. Wie soll man diese Fehler alle in einer rationalen Art und Weise auffinden? Der nächste Abschnitt behandelt die zum Aufspüren und Identifizieren von Fehlern notwendigen Geräte. Zusammen mit dieser Werkzeugbesprechung sollen die charakteristischen Merkmale eines jeden Problems behandelt werden.

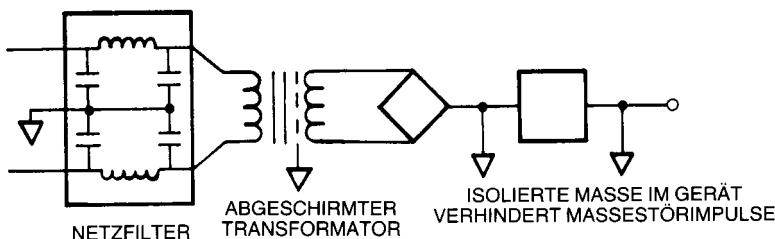


Bild 8-5: Stromversorgung mit Netzstörfilter

Die Geräte zur Fehlersuche

Wir werden hier die derzeit erhältlichen Geräte und die Art der mit ihnen auffindbaren Fehler besprechen. Die Grenzen ihres Einsatzes werden dabei berücksichtigt. Tabelle 8-6 bringt eine kurze Zusammenfassung der Probleme und für sie geeigneten Geräte. Die Besprechung wird sich an diese Tabelle halten und bei jedem Problem näher darauf eingehen, was ein Gerät zu seiner Einkreisung beitragen kann und wieviel Zeit es dabei bedarf.

Einfache Probleme

Die häufigsten Fehler sind Kurzschlüsse und Unterbrechungen in Kondensatoren und falsche Spannungen. Glücklicherweise sind sie am einfachsten zu finden. Für die groben Fehler, wie Unterbrechungen und Kurzschlüsse kann ein Ohmmeter dienen, und zur Prüfung von Spannungen und Strömen kann man ein digitales oder analoges Multimeter einsetzen. Wenn Sie Ihre Bauteile und Schaltungen kennen, ist es einfach (wenngleich zeitraubend) zu prüfen, daß alle Signale dahin gehen, wo sie hingehören und die Schaltung die richtigen Ströme bei den richtigen Spannungen zieht.

FEHLERSUCHE: PROBLEME + WERKZEUGE

VORHANDENE MESSGERÄTE

Damit können Sie folgende Probleme lösen: Multim. L.T. I.A. Oszillosk. dig. B.A. I.C.E. EMU

Kurzschluß offene Verbindungen falsche Spannungen	ja	vielleicht	nein	ja	vielleicht	vielleicht	nein
defekte Widerstände Kondensatoren	ja	nein	nein	ja	nein	nein	nein
unbekannte Logik-Signale Fehlerbaum vorhanden	ja	ja	ja	ja	ja	nein	nein
unbekannte Logik-Signale Fehlerbaum verfügbar	ja	ja zeitraubend	nein zeitraubend	ja	ja	ja	nein
Softwareproblem	nein	nein	nein	vielleicht	ja	ja	ja

UM EIN TYPISCHES PROBLEM ZU LÖSEN BENÖTIGT MAN ZUMINDEST:

langsam	ja	ja	ja
in durchschnittlicher Zeit	ja		ja
so schnell es geht	ja		ja

TABELLE MIT ABKÜRZUNGEN

L.T.	LOGIKTESTER
I.A.	INHALTSANALYSATOR
DIG.B.A.	DIGITALER BEREICHSSANALYSATOR
I.C.E.	IN-CIRCUIT-EMULATOR
EMU	SOFTWARE EMULATOR ODER SIMULATOR

Bild 8-6: Fehlerarten und Geräte zur Fehlersuche

Das Multimeter

Zur Spannungsmessung wird das Instrument parallel zu dem entsprechenden Schaltungsteil gelegt. Bild 8-7 zeigt das Messen der Versorgungsspannung am Reglerausgang. Mit dem Multimeter lassen sich alle derartigen Spannungen messen, man sollte aber bedenken, daß die Messung nichts aussagt über einen starken Brumm- oder Störpegel auf den Versorgungsspannungsleitungen.

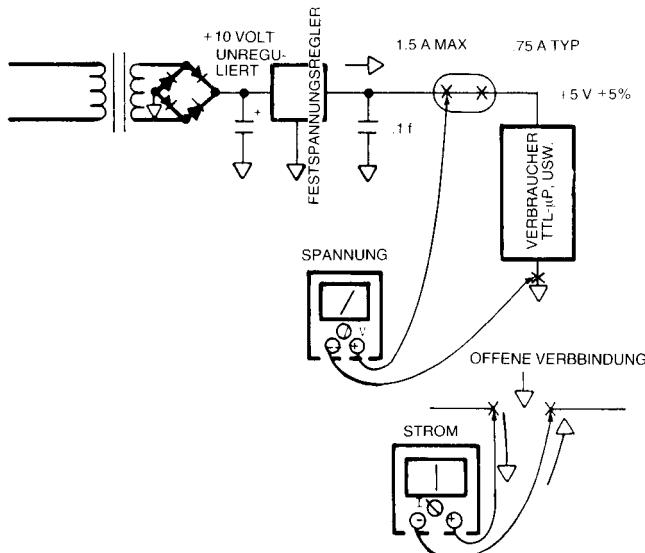


Bild 8-7: Messen von Strom und Spannung mit einem Multimeter

Um einen Strom zu messen, muß das Instrument in Reihe mit dem Bauteil geschaltet werden. Das heißt, daß der Stromkreis unterbrochen werden muß. Falls möglich, sollten auftrennbare Brücken dafür vorgesehen werden, damit für Strommessungen keine Drähte oder Leiterbahnzüge beschädigt zu werden brauchen. Es ist jedoch keinerlei dynamisches Verhalten der Schaltung meßbar, obwohl dies Probleme verursachen kann. Im Beispiel der Netzteilprüfung haben wir zuerst mit dem Instrument die Spannung über dem Verbraucher gemessen und ihn dann abgetrennt, um ihn über das auf Strommessung geschaltete Instrument wieder anzuschließen. Ver gewissern Sie sich, daß die Meßwerte im vorgegebenen Rahmen liegen. Abweichungen hier können Fehler sonstwo im System anzeigen.

Fehlerhafte Bauteile

Widerstände, Kondensatoren, Dioden und Transistoren können alle durch Vergleich mit einem funktionierenden Bauelement überprüft werden. Sie können mit dem Multimeter vermessen werden, um ihre prinzipiell richtige Funktionsweise

sicherzustellen. Für Transistoren und Dioden sind zusätzliche Testeinrichtungen zur Aufnahme ihrer Grundeigenschaften notwendig.

Integrierte Schaltungen sind schwierig zu testen, wenn man nicht über teure Spezialgeräte verfügt. Während des Reparaturprozesses sollte man immer einige Exemplare jedes Bauteils in Reserve haben, um bei Verdacht auf fehlerhafte Funktion das IC einfach auswechseln zu können. Wenn die Schaltung dann insgesamt richtig funktioniert, sollten sämtliche Lagerbauteile in den Prototyp eingesetzt werden, um sicherzustellen, daß Grenzeffekte keine Produktionsprobleme aufwerfen können, die auf Toleranzabweichungen der Bauelemente beruhen.

Üblicherweise treten einfache Probleme auf, die das System völlig außer Betrieb setzen. Aussetzfehler sind gewöhnlich auf Steckerprobleme oder kalte Lötstellen zurückzuführen. Diese sollten zuerst überprüft werden, bevor man annimmt, daß irgendetwas anderes defekt ist. Alle Aussetzprobleme erfordern ein Oszilloskop (vorzugsweise mit Speicherröhre) oder einen Logikanalysator zur raschen, wirkungsvollen Fehlersuche.

Alle statischen Probleme lassen sich lösen. Das ist der erste Schritt: Vergewissern Sie sich vollständig über die richtige statische Funktion Ihres Gerätes, bevor Sie weitergehen!

Entwurfsprobleme

Man denkt, man wüßte, was man braucht – aber in der Regel tut man es doch nicht. Jeder von uns macht Fehler, und jeder sollte bereit sein, sie sich einzugehen. Das gilt auch für den Entwurf elektronischer Geräte. Entwurfsfehler lassen sich in zwei Hauptgruppen aufteilen: *Falsche Auslegung* und *falscher Einsatz*. Beispiele zu beiden werden folgen.

Falscher Einsatz

Zu großer Stromfluß durch einen Widerstand bewirkt, daß er verschmort. Zu hohe Spannung an einem Kondensator führt zum Kurzschluß. Jedes Bauelement hat seine Grenzen. Das Problem des „zu viel“ ist weit verbreitet. So bewirken z.B. zu viele Eingangsbelastungen auf einer einzigen Ausgabeleitung, daß das System scheinbar zufällig und temperaturabhängig hin und wieder falsche Daten liest oder schreibt.

Falsche Auslegung

Wenn man glaubt, daß ein Bauteil 30 Lasteinheiten auf dem Bus treiben könne, während es in Wirklichkeit nur 20 sind, so ist dies ein Fall falscher Bauteilauslegung. Es war bei der Auswahl des Bauteils im Datenblatt einfach übersehen worden. Nicht so offensichtlich ist es, wenn die Zeitbeziehungen für die in Frage kommenden Signale im Datenblatt falsch verstanden worden sind. Z.B. kann die Forderung, daß bei einem Speicherchip die Adressinformation 20 ns vor Eintreffen der Daten

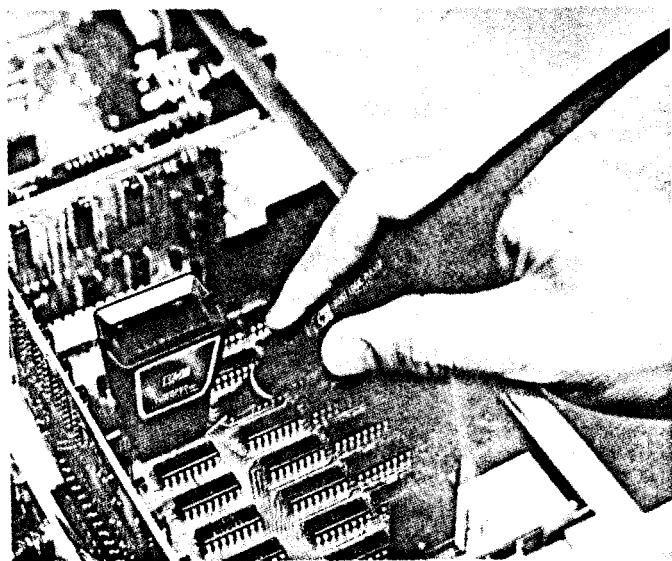
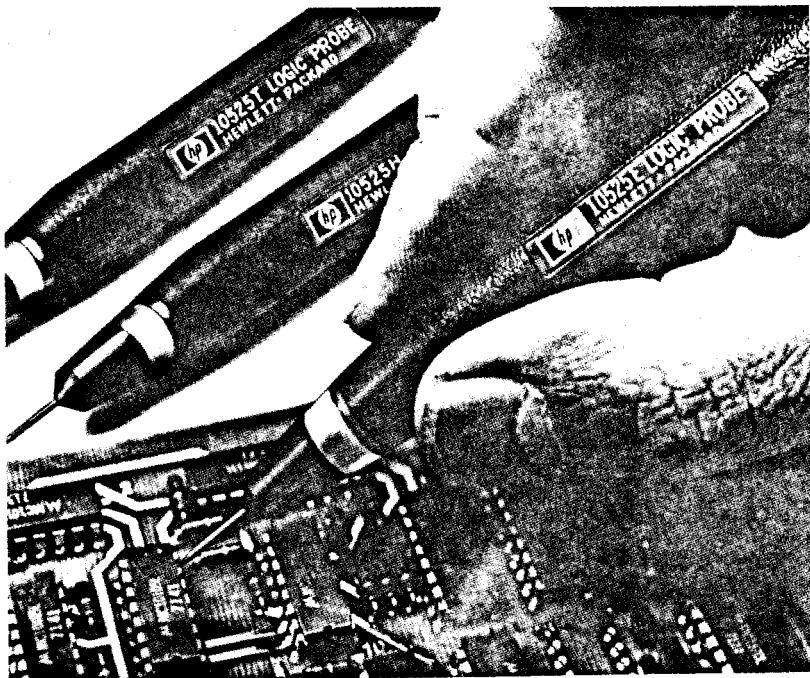


Bild 8-8: Logiktester

und des Schreibimpulses stabil sein muß, im Datenblatt übersehen worden sein und zu Widersprüchen mit dem Zeitablauf im System führen, was das Bauteil unbrauchbar macht.

Die Beseitigung von Entwurfsfehlern erfordert einen großen Meßgerätepark für wirkungsvolle Arbeit. Ist jedoch der Zeitbedarf zweitrangig, so kann man mit einem Multimeter und einem Oszilloskop auskommen. Diese Probleme äußern sich in erster Linie durch Aussetzfehler im Fall von überlasteten Busleitungen und durch brennende oder schmorende Bauteile, wenn Spannung oder Strom zu hoch sind. Brennende und schmorende Teile sind rasch erkannt und der Fehler leicht zu beheben: man fügt ein belastungsfähiges Bauteil ein oder verbessert die Schaltung bzw. den Aufbau.

Die Aussetzfehler erfordern, daß alle Treiber- und Lasteinheiten überprüft, daß die Eigenschaften der Bauelemente kontrolliert werden und das System verschiedenen Temperaturen ausgesetzt wird, um die ausfälligen Komponenten auffinden zu können.

Kältespray und eine Glühbirne zum punktuellen Aufheizen verdächtiger Stellen können die empfindlichen Bauteile rasch und einfach auffinden helfen, indem man sie abwechselnd erhitzt und abkühlt.

Logiktester

Mit *Logiktestern* lassen sich logische Pegel überprüfen und damit statische Probleme wirkungsvoll einkreisen. Die Tester geben an, ob ein Signal eine „1“, eine „0“ oder im undefinierbaren Zustand ist. Dazu dient eine LED-Anzeige oder ein Glühlämpchen. Achten Sie auf die undefinierbaren Zustände: Wenn nicht gerade ein Tri-State-Bus abgeschaltet ist, so ist mit Sicherheit etwas falsch. Bild 8-8 zeigt einige Logiktester im Einsatz.

Dynamische Probleme

Das System läuft nicht richtig, obwohl es statisch in Ordnung ist. *Mit dem Multimeter, dem Logiktester usw. erhalten wir keinen Aufschluß über das Zeitverhalten. Daher sind sie bei dynamischen Fehlern nicht sehr viel wert.* Wir benötigen hier Instrumente, die die Richtigkeit im logischen Zeitablauf anzeigen.

Das Oszilloskop

Für alle Zeitabläufe wird das *Oszilloskop* am häufigsten verwendet. Über eine oder mehr Leuchtspuren lassen sich Ereignisse genau in Amplitude und Dauer messen, als Funktion der Zeit dargestellt. In Mikroprozessorsystemen sollten Ereignisse mit einer Dauer von 10 ns noch darstellbar sein. Auf einem 10-MHz-Oszilloskop erscheint eine Rechteckwelle von 10 MHz als Sinuskurve. Um daher diese Ereignisse genau verfolgen zu können, empfiehlt sich ein Oszilloskop mit einer Bandbreite von 50 oder 100 MHz. Bild 8-9 veranschaulicht eine oszillographische Darstel-

lung eines typischen TTL-Steuersignals.

Die Definitionen der Logikbereiche entsprechen den Standard-TTL-Bedingungen. Eine logische Null entspricht einer Spannung im Bereich von -0,6 bis +0,8 V. Eine logische Eins liegt im Bereich von +2,0 bis +5,5 V. Alle Ereignisse im Bereich von +0,8 bis +2,0 V werden als undefinierbar betrachtet. Zur Ausschaltung von Störproblemen müssen Übergänge von einem Pegel zum anderen in sehr viel weniger als einer Mikrosekunde stattfinden. Das Oszilloskop zeigt an, ob falsche Logikpegel anliegen. Sind z.B. zwei normale TTL-Ausgänge miteinander verbunden, so ist eine Entwurfsregel verletzt worden. Im Fall, daß die beiden Ausgänge verschiedene Pegel annehmen, wird ein Baustein von beiden zerstört. Tritt dies nur für wenige Mikrosekunden und nur selten ein, so kann möglicherweise nicht dergleichen passieren. Trotzdem aber entstehen dadurch Probleme. In Bild 8-10 ist der Signalverlauf

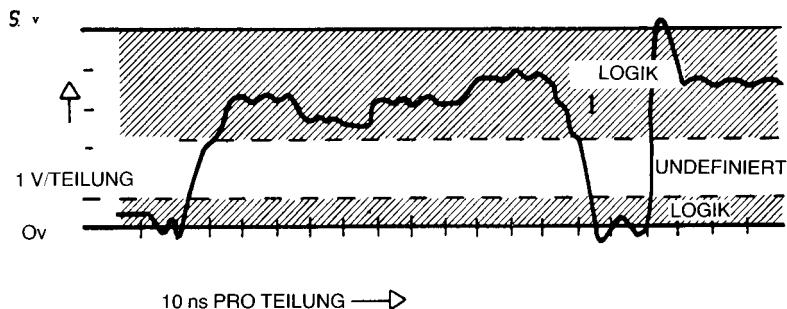


Bild 8-9: Oszillosgramm eines TTL-Signals

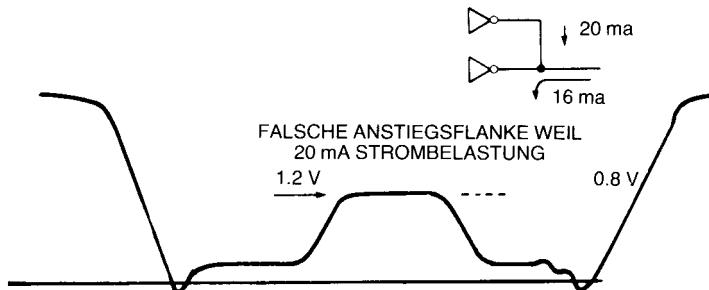
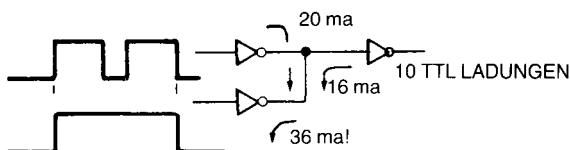


Bild 8-10: Ausgangsfehler bei TTL-Schaltungen

in so einem Fall dargestellt. Beachten Sie, daß der Pegel für logisch „0“ inkorrekt ist. Derartige Messungen zeigen zusammen mit der Kenntnis über die Arbeitseigenschaften der eingesetzten Logikfamilie dem Prüfer, wo der Fehler liegt. Durch Überwachen von Chipauswahleingängen, von Steuer- und Busleitungen mit dem Oszilloskop werden Belastungsfehler, Fehler im Zeitablauf und Problemen durch Störspannungen deutlich gemacht. Überzeugen Sie sich, daß die Logikpegel richtig eingehalten werden. Eine „0“ für TTL muß zwischen -0,6 und +0,8 V liegen, eine „1“ zwischen 2,0 und 5,5 V. Alles andere löst irgendwann Fehler aus.

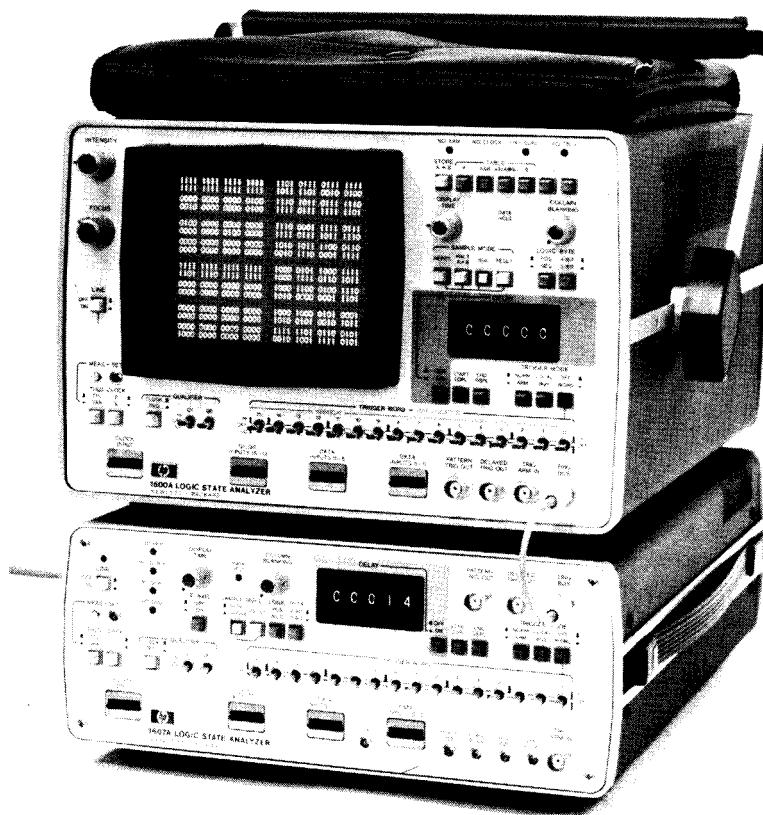


Bild 8-11: Analysator HP 1600S

Zustandsmessung

Es kommt vor, daß bei Betrachtung eines einzigen Bits oder einzigen Signalstroms alle logischen Pegel und der Zeitablauf korrekt sind, das System aber trotzdem nicht arbeitet. In diesem Fall müssen wir alle betreffenden Leitungen zugleich beobachten können. Wir könnten 16 Oszilloskope dafür zusammenfassen, und frühe Analysatoren waren in der Tat im Grunde Mehrkanalgeräte, aber es ist nicht sehr einfach, 32 winzige Signalzüge auf einem Oszilloskopschirm zu verfolgen. Aus diesem Grund wurden *Logikanalysatoren*, genauer eigentlich *digitale Bereichsanalysatoren* entwickelt.

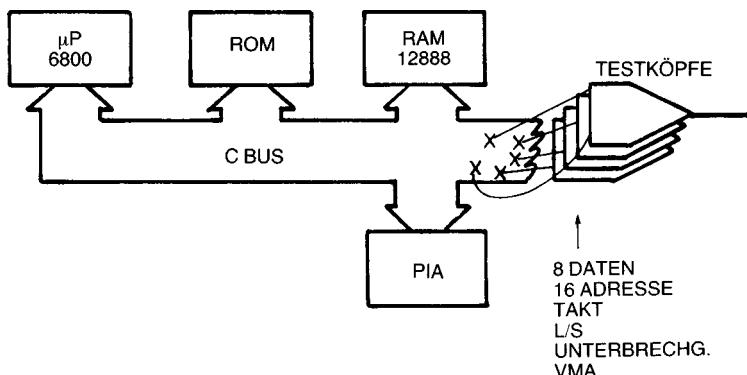


Bild 8-12: Anschluß eines Analysators

Logikanalysatoren

Was macht nun ein Logikanalysator? Er ermöglicht die *gleichzeitige* Überwachung von bis zu 32 Punkten im System auf ihren logischen Zustand im Zeitablauf hin. Diese Bits werden binär, oktal, hexadezimal oder in der Form von oszillographischen Signalpegeln dargestellt. Er beginnt mit der Anzeige von Information, wenn eine vorgegebene Bitkombination an einer bestimmten Stelle im System, die *Triggerinformation*, auftritt. Er speichert bei jedem Taktzyklus oder öfter eine neue Gruppe von Signalpegeln und ist in der Lage, einige Taktzyklen *vor* und *nach* dem Triggerzeitpunkt auf dem Schirm darzustellen. Jede Einzelgruppe derartiger Signalpegel wird als *Zustand* (state) bezeichnet.

Die derzeit erhältlichen Analysatoren lassen sich in zwei Gruppen einteilen: Die einen legen den Schwerpunkt auf die *Zeitbeziehungen*, die anderen auf die *Zustandsinformation*.

Zeitorientierte Analysatoren sind eine Form von Mehrkanaloszilloskopen. Diese Geräte sind nützlich, wenn logische Zufallssprünge (glitches), Störspannungen, oder Probleme mit den logischen Pegeln erwartet werden.

Zustandsorientierte Analysatoren sind gedacht, den Programmfluss im System

durch Überwachen aller wesentlichen Punkte der Schaltung darzustellen. Statusanalysatoren sind wertvoll beim Berichtigen von Software und bei komplexen Software/Hardwarefehlern.

Beispiel für einen Zustandsanalysator

Der Analysator 1600S von Hewlett-Packard hat 32 Kanäle, zwei Taktgeneratoren, vier Triggerzeitpunktbestimmer und viele andere Eigenschaften. Das Instrument macht einen „Schnapschuß“ des Systemzustands bei jedem Taktzyklus. Wir wollen den 1600S einmal zur Untersuchung eines Unterbrechungszyklus in einem 6800-Prozessorsystem einsetzen.

Tabelle 8-13 zeigt das Format der auf dem 1600S in dieser Anwendung angezeigten Daten. Der Takteingang wurde an Ø2 angeschlossen.

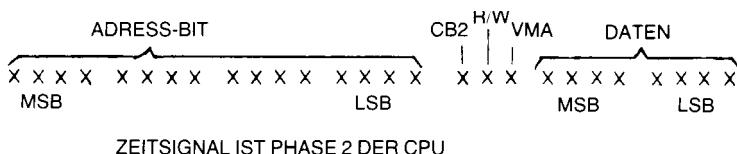


Bild 8-13: Anzeigeformat des HP 1600S zur Anzeige der Unterbrechungseinleitung beim 6800

Der 1600S wurde durch das Unterbrechungssignal getriggert. Der Zustandsfluß ist in Bild 8-14 wie auf dem Bildschirm des Analysators dargestellt. Die wiedergegebenen Daten sind:

1. Der gerade laufende Befehlszyklus wird abgeschlossen. Es handelt sich um einen Befehl „F2“ an der Stelle „1382“ hexadezimal.
2. Jetzt wird die Statusinformation auf den Stapel geschoben, bevor zu der vom Unterbrechungszeiger angegebenen Unterbrechungsroutine gesprungen wird. Beachten Sie, daß der Stapel sich von „3FF“ hexadezimal abwärts erstreckt. Programmzähler, Indexregister, Akkumulatoren und Flaggen werden in aufeinanderfolgenden Speicherstellen im Stapel abgelegt.
3. Der Mikroprozessor holt nun den Inhalt aus den Adressen „FFF8“ und „FFF9“ hexadezimal. Dieser wird in den Programmzähler übertragen.
4. Die Unterbrechungsroutine beginnt bei „1351“ hexadezimal. Von diesem Punkt ab wird die Abarbeitung fortgesetzt.

Mit einem derartigen Gerät können wir uns Übersichtskarten davon erstellen, wo das System war, wo es ist und wohin es geht.

Einige Analysatoren können eine korrekte Abfolge von Zuständen speichern und sie mit den gegebenen Zuständen ständig vergleichen, wobei bei einem Unterschied ein Stopp ausgelöst wird. Andere zeigen für jedes Bit auf einer Speicherseite eine „1“, „X“ oder „0“ an, ob das Bit gerade gelesen oder geschrieben worden ist. Einige können mehr Daten als andere speichern. Trotzdem beruhen alle von ihnen

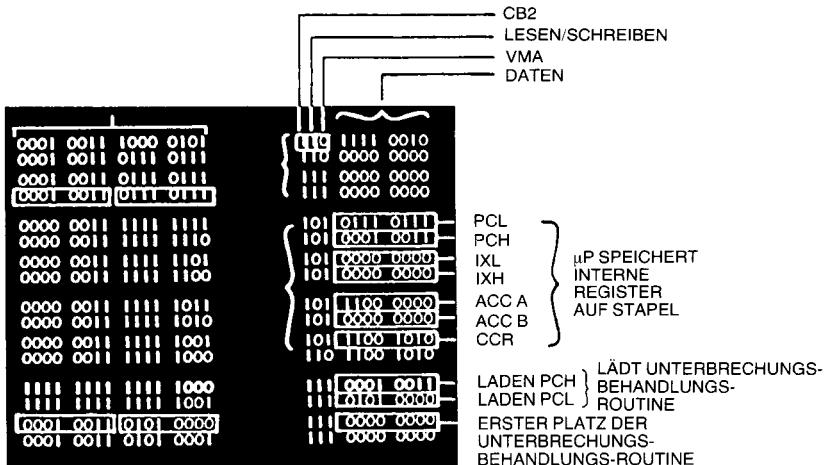


Bild 8-14: Unterbrechungseinleitung beim 6800

auf den gleichen Grundeigenschaften, eine Reihe von Zuständen im System über einen bestimmten Zeitausschnitt überwachen zu können.

In-Circuit-Emulation

In-Circuit-Emulation heißt soviel wie Nachbildung des Prozessors im zu prüfenden Objekt. Dieses Verfahren erlaubt „in den Mikroprozessor selbst“ zu sehen, d.h. dynamisch beobachten, wohin er geht, was er gerade liest und schreibt. Es ermöglicht, den Prozessor selbst zu überwachen. Ein In-Circuit-Emulator enthält die Möglichkeit, Haltepunkte (breakpoints) im Programm zu definieren und verfügt über Testroutinen, die es ermöglichen, einen bestimmten Ausschnitt aus dem Kode festzuhalten, dort den Prozessorablauf zu unterbrechen, und die Registerinhalte darzustellen. Durch Vergleich mit den erwarteten Werten kann ein Fehler eingekreist werden.

In Bild 8-15 und 8-16 sind ein Zeitanalysator von Biomation und ein In-Circuit-Emulator mit Zustandsanalysator von Hewlett-Packard dargestellt.

Inhaltsanalysatoren

Es gibt eine ganze Reihe von Geräten, die man erst dann einsetzen kann, wenn ein erstes System bereits gebaut und getestet worden ist. Diese Systeme beziehen sich auf das Verhalten des Originalsystems, um herauszubekommen, welche Fehler bei den sonst produzierten Systemen aufgetreten sind.

Diese Techniken beziehen sich auf einen *Fehlerbaum*. Das bedeutet: Alles, was in dem System fehlerhaft werden kann, wurde fehlerhaft gemacht und dann in jedem

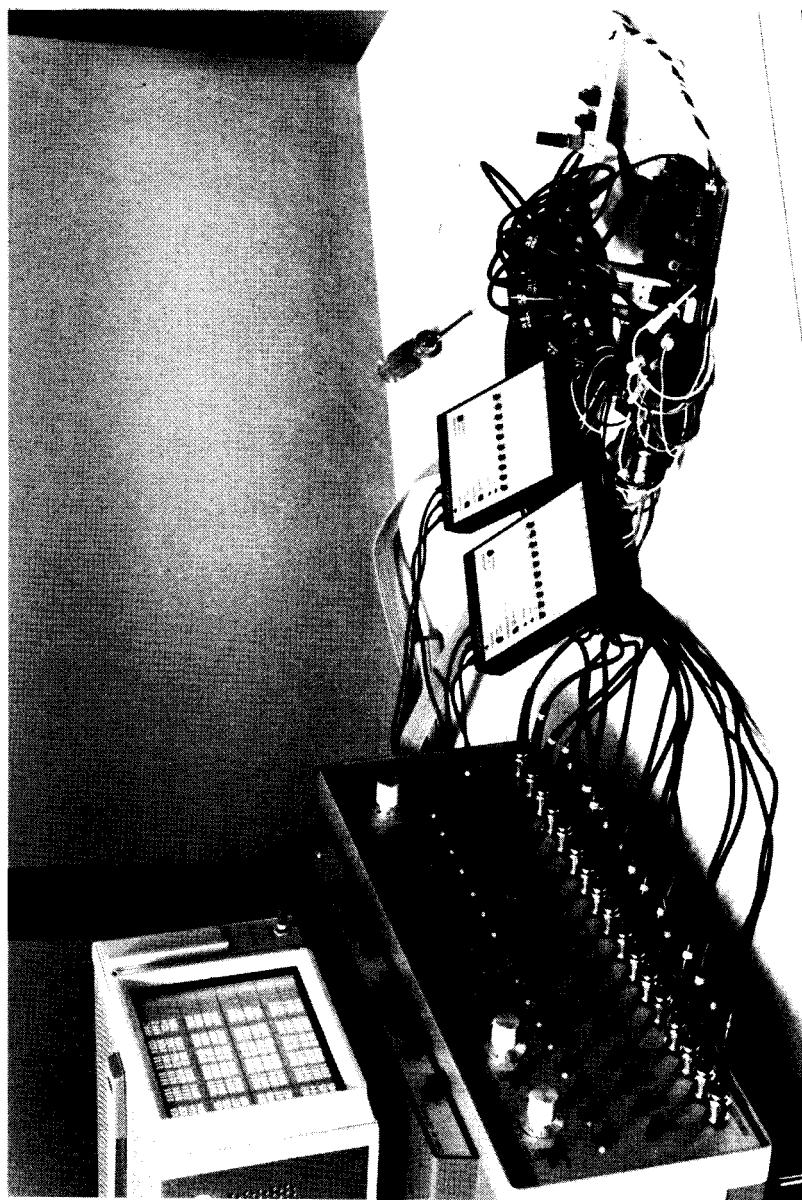


Bild 8-15: Logikanalysator von Biomation



Bild 8-16: Mnemonischer Analysator und ICE für 8080-Systeme von HP



Bild 8-17: Inhaltsanalytator HP5004A

Fall der Zustand von bestimmten Testpunkten gemessen, um herauszufinden, wie sich ein solcher Fehler nach außen darstellt. Einige derartige Fehlerbäume sind kurz: Wenn die Sicherung durchbrennt, ersetze sie; brennt sie noch einmal durch, rufe die Reparaturabteilung. Andere Bäume führen den Prüfer, abhängig von den gemessenen Werten, durch das ganze System.

Ein Inhaltsanalytator

Dieses Gerät beruht auf der Tatsache, daß jede sich wiederholende Folge von Signalwerten in einem rundgeschlossenen Schieberegister gespeichert werden kann, dessen Inhalt, taktweise einmal durch eine Anzeige geschoben, einen bestimmten Wert hat. Ein Gerät kann so aufgebaut werden, daß die Wahrscheinlichkeit, daß zwei verschiedene Bitströme denselben Inhalt („Signatur“) besitzen, extrem klein ist.

Auf diese Werte hat jeder Testpunkt in einem System seine eigene Signatur, wenn es korrekt arbeitet. Er hat aber auch für jedes Problem seine unverwechselbare Signatur. Durch Anwendung einer Fehlerbaummethode, die durch den Einsatz des Analytators selbst entwickelt wird, können alle fehlerhaften Systeme schnell bis hinunter zu dem defekten Teil untersucht werden.

Das Gerät findet jedoch keine Initialisierungsfehler bei der Software oder die Ursache von Aussetzfehlern im System.

In Bild 8-18 sehen wir ein mit einem Inhaltsanalytator HP5004A erstelltes Flußdiagramm zur Fehlersuche. Die dort stehenden Signaturen wurden mit einem richtig arbeitenden Instrument erstellt und das Diagramm so entwickelt, daß die Reparatur beschleunigt wird.

Softwareorientierte Testtechniken

Das Grundprinzip aller Testtechniken ist der Vergleich einer gegebenen Karte, eines Bauteils oder Systems mit dem, „was es tun sollte“. Natürlicherweise besteht das Problem darin, zu wissen, was es tun sollte, oder eine annehmbare Vorgehensweise zu finden, einen solchen Vergleich systematisch durchzuführen. Außerdem treten noch zwei dies ergänzende Probleme auf: nämlich die Messungen selbst durchzuführen und die Geschichte der letzten n Signale festzuhalten. Zu diesem Zweck ist eine Reihe von Hard- und Softwarehilfen entwickelt worden. Die Testinstrumente und -techniken zum Durchführen solcher Vergleichsarbeiten sind im vorhergehenden Abschnitt beschrieben worden. Wie in der Welt der Computer üblich, kann man auch hier entweder Software oder Hardware einsetzen. Der Zweck dieses Abschnittes ist es, die softwareorientierten Testtechniken zu erklären.

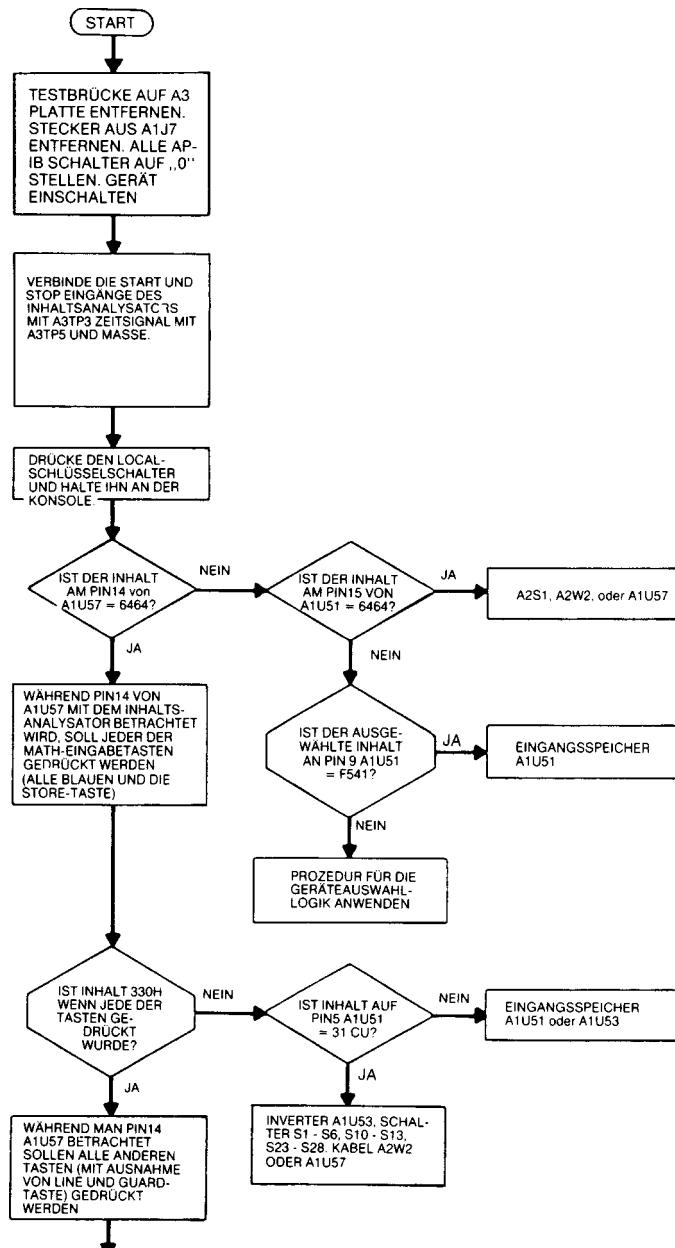


Bild 8-18: Fehlerbaum

Vergleichstest

Bei dieser Methode wird ein Gerät oder eine Karte mit einer bekannten „guten“ derartigen Einheit verglichen. Sie belegen denselben Eingang, und man vergleicht die Ausgangssignale. Dies ist eine Hardwaremethode, zu der oben die benötigten Geräte vorgestellt worden sind. Die nächsten drei Techniken sind im wesentlichen Softwaretechniken.

Selbstdiagnose

Bei der Methode der Selbstdiagnose entscheidet das Mikroprozessorsystem selbst, ob es richtig arbeitet, und wenn nicht, welches Teil im System defekt ist. Das Grundprinzip der Selbstdiagnose ist es, eine Folge von Befehlen, die im Grenzarbeitsbereich liegt („worst case“), ausführen zu lassen und das Ergebnis auszuwerten. Für den Fall der MPU selbst gibt es eine derartige Worst-Case-Folge von Befehlen normalerweise vom Hersteller des Bausteins. Üblicherweise bearbeitet eine solche Folge alle Maschinenbefehle in einer vorgeschriebenen Reihenfolge. Zusätzlich können einige kritische Befehlsfolgen eingeschlossen sein, von denen bekannt ist, daß sie hin und wieder zu Fehlern führen. Diese Information kann natürlich in der Regel nur vom Hersteller selbst stammen.

Die meisten von ihnen sind auch bereit, derartige Testprogramme zur Verfügung zu stellen. Es tritt hier natürlicherweise die Frage auf: *Was geschieht, wenn die MPU nun wirklich selbst defekt ist?* Ist sie defekt, so wird das Programm ziemlich sicher nicht richtig abgeschlossen, und das System bricht, ohne eine Warnung nach außen abzugeben, zusammen. Beim Durchführen einer solchen Selbstdiagnose muß daher ein automatischer Warnmechanismus eingesetzt werden. Zum Beispiel kann das System über den Drucker die Meldung „Beginn der Selbstdiagnose zur Zeit X“ ausgeben. Zum Zeitpunkt X plus, sagen wir, einer Minute muß das System den Testlauf abgeschlossen und über den Drucker die Meldung „Selbstdiagnose abgeschlossen“ oder eine Fehlermeldung ausgegeben haben. Tritt eine derartige Meldung nicht ein, so kann man annehmen, daß im System ein Fehler vorliegt. Bei Bedarf lassen sich auch andere Einheiten zur Anzeige einsetzen. Zum Beispiel kann eine externe Alarmeinheit (z.B. eine Hupe) mit eigenem Zeitgebermechanismus beim Beginn des Testlaufs aktivieren. Wird der Zeitgeber nicht innerhalb eines festgelegten Zeitabschnittes abgeschaltet, so wird der Alarm ausgelöst und so automatisch ein MPU-Fehler angezeigt.

Derartige Selbstdiagnosetests werden verbreitet in Systemen eingesetzt, die Warteperioden für den Prozessor besitzen. Es ist einfach, ein Programm zum Test aller grundlegenden Befehle zu schreiben und irgendwo in einem ungenutzten ROM-Bereich abzulegen. Jedesmal, wenn der Mikroprozessor nicht vom System selbst gebraucht wird, kann ein solches Programm durchgeführt und so die korrekte Funktion der Maschine überprüft werden. Zusätzlich kann es helfen, bei Anwendung über einen längeren Zeitraum, Aussetzfehler zu finden. Natürlich muß das Programm nicht notwendig im Rom stehen, es kann auch bei Bedarf von einer externen

Einheit in den RAM-Bereich geladen werden.

Selbstdiagnose wird auch zur Überprüfung der Fähigkeiten von Speicher- und E/A-Einheiten eingesetzt. Das Problem des Speichertests wird im einzelnen in einem Abschnitt weiter unten bei der Besprechung von Algorithmen zur Bitmustererzeugung dargestellt. Im Fall von ROM-Speichern lässt sich am einfachsten die Methode des *Prüfsummentests* einsetzen. Hier wird jeder Block von 16, 32 oder 256 Worten von einer ein oder zwei Bytes langen Prüfsumme gefolgt. Üblicherweise werden dazu die 2n Halbbytes aufsummiert. Von dem Ergebnis wird dann alles bis auf die vier niederwertigen Bits abgestrichen und deren Wert in ASCII kodiert als Prüfzeichen gespeichert. Ein einfaches in der Sicherheitszone des ROM (der Zone, die als in Ordnung angenommen wird) stehendes Programm kann den Inhalt aus dem Rest des ROM auslesen, die Prüfbytes berechnen und sie dann mit den gespeicherten Werten vergleichen. Wenn hier der Vergleich negativ ausfällt, ist ein Fehler im ROM aufgetreten.

E/A-Interfaces und -Einheiten zu testen ist normalerweise in Anbetracht der feinen Zeitbeziehungen, die zu beachten sind, recht kompliziert. Man kann jedoch mit einem groben Test die Grundfunktion der Einheiten selbst überprüfen. Ist die Möglichkeit gegeben, die Wirkung von Befehlen an diese Einheiten zu erfassen (feedback), so sendet man durch das Prüfprogramm z.B. einen Befehl der Art „Schließe Relais A“ aus. Nach n Millisekunden muß dann über die Rückführung das Schließen des Relais bestätigt werden können. Auf diese Art kann das System alle externen Steuereinheiten ansprechen und ihre korrekte Funktion überprüfen. Eine Eingabeeinheit lässt sich auf besondere Weise bereits während des Systembetriebes testen. Man vergleicht hier die Eingabewerte mit in Tabellen abgelegten Parametern und entscheidet, ob sie „sinnvoll“ sind. So sind z.B. bei der Messung von Wassertemperaturen Werte über 100°C und unter 0°C sinnlos und können als solche erkannt werden. Entsprechend wird eine Ampelsteuerung durch Mikrocomputer, die auch die Geschwindigkeit der Autos mit einbezieht, eine Messung von 300 km/h als unmöglich ansehen. Selbstverständlich sind in der Praxis solche Tests viel feiner als in den vereinfachenden Beispielen hier. Derartige Tests können Aussetz- und Dauerfehler von Eingabeeinheiten feststellen und eine entsprechende Meldung auslösen.

Verhaltensspeicherung

Bei der Methode der Verhaltensspeicherung benutzt man einen Großcomputer zur Nachbildung oder Simulation der zu testenden Einheit oder Karte. Zunächst werden, wenn möglich unter dynamischen Bedingungen, die Eigenschaften der zu testenden Einheit oder Karte mittels eines speziellen Programms gemessen. Diese Daten werden aufgezeichnet und dienen als Grundlage für das Vergleichsprogramm. Dann wird an die Einheit das Vergleichsprogramm gelegt. Es erzeugt bestimmte Eingabesignale. Die Ausgangssignale werden gemessen und mit der vorhergehenden, in Tabelle gespeicherten Systemantwort verglichen. In einem solchen System sind zwei Phasen notwendig. Die erste Phase, die Charakterisierung, bein-

hält den Einsatz des Computersystems zur Aufnahme der wesentlichen Systemantworten, die später als Bezugsbasis dienen. Sind diese Antworten festgehalten so läuft das System in Phase zwei nur noch im Vergleichsmodus durch Abarbeiten eines speziellen Testprogramms und Messen der darauf erfolgenden Antworten. Diese Methode wird insbesondere in der Produktion und beim Test der eingehenden Ware eingesetzt. Die für das System aufzuwendenden Kosten liegen einschließlich der Programme je nach Komplexität zwischen 50.000 und 500.000 Dollar.

Algorithmische Bitmustererzeugung

Algorithmische Bitmustererzeugung (algorithmic pattern-generation) wird im wesentlichen zum Test von RAM-Speichern benutzt. Das Prinzip beruht darauf, in den Speicher ein bestimmtes Bitmuster zu schieben und dann nachzuprüfen, ob

1. es richtig eingeschrieben worden ist,

2. nichts sonst irgendwo im RAM eingeschrieben wurde.

Fehler bei 1. zeigen defekte Speicherzellen, bei 2. defekte Adressierung und/oder Fehler in der Speichermatrix an. Zwei verschiedene Grundmethoden zur algorithmischen Bitmustererzeugung werden für RAM-Tests eingesetzt, der Test mit festem Muster (fixed pattern) und der Test mit variablem Muster (galloping pattern).

Test mit festem Muster

Beim Test mit festem Muster werden in jede Speicherzelle nacheinander gleichbleibende, Schritt für Schritt komplementierte oder zyklisch umlaufende Bitmuster eingeschrieben und dann gelesen. Damit können grobe RAM-Fehler entdeckt werden. Jedoch ist diese Methode ungeeignet bei *musterabhängigen* Problemen. Die Musterabhängigkeit ist eine typische Fehlerquelle bei Chips hoher Dichte. Wegen der geometrischen Chipauslegung könnten unter Umständen zu einer bestimmten Zeit eingeschriebene bestimmte Bitmuster nicht adressierte Bits irgendwo anders verändern. Dieser Fehler kann sowohl im RAM als auch im Prozessor selbst eintreten. Tritt er im Prozessor auf, so handelt es sich um einen grundlegenden Entwurfsfehler, bei dem der Benutzer nicht viel tun kann. Das beste, was ihm zu tun bleibt, ist ein Selbsttest mit einem vom Hersteller entwickelten Worst-Case-Testprogramm, von dem sich gezeigt hat, daß wegen der besonderen Befehlskombination andere Bausteine ausgesunken sind. Dieses Problem soll hier nicht weiter betrachtet werden, da es sehr selten auftritt, wenn der Chip mehr als ein Jahr produziert worden ist. Im Fall von Speichern jedoch, speziell bei Speichern hoher Dichte, treten musterabhängige Fehler immer wieder einmal auf. Sie können relativ einfach mit Hilfe eines Tests mit variablem Bitmuster entdeckt werden. Das wird im nächsten Abschnitt beschrieben.

Test mit variablem Muster

Diese Technik beruht darauf, nacheinander binäre Werte in eine Speicherzelle zu schreiben und diese dann mit dem gesamten Rest des Speichers zu vergleichen, bevor zur nächsten Speicherstelle übergegangen wird. Wird z.B. beim Einschreiben eines bestimmten Musters in Stelle 0 der Inhalt von Stelle 102 berührt, so kann dies hiermit entdeckt werden. Üblicherweise wird bei einem solchen Test der Speicher zunächst auf einen bestimmten Wert initialisiert, z.B. alles Einsen oder alles Nullen in den Speicherzellen. Der Grundalgorithmus des Tests lautet dann:

1. Der Inhalt einer Speicherstelle L1 wird mit dem Inhalt aller anderen Speicherstellen im zu testenden Bereich verglichen. Sie müssen gleich sein.
2. Die Adresse L1 wird dann um Eins weitergezählt und mit Schritt 1 fortgefahren, bis alle Speicherstellen getestet sind.
3. Das bei der Initialisierung gesetzte Bitmuster wird dann komplementiert und bei Schritt 1 weitergemacht.

Zu diesem Grundalgorithmus gibt es viele Variationen. Im Englischen tauchen sie unter Bezeichnung, wie „galloping patterns“ (abgekürzt „galpat“), „marching ones and zeros“ oder „walking ones and zeros“ auf.

Idealerweise sollten in jede Speicherstelle alle möglichen Bitmuster eingeschrieben und nach Einschreiben eines Musters in jedes Wort andere Worte getestet werden, ob sein Inhalt verändert wurde. Zusätzlich müßte nach dem Test jedes der übrigen Worte zurück zur ursprünglich zu testenden Speicherstelle gegangen werden, um nachzuprüfen, daß sich dort in der Zwischenzeit nichts geändert hat. Es kann der Fall eintreten, daß durch den Test der übrigen Speicherstellen der Originalinhalt der zu testenden Stelle in einem Schritt sich ändert, um in einem anderen dann wieder seinen ursprünglichen Wert anzunehmen. Ein hier möglicher Fehler würde nicht erkannt, wenn man nicht bei jedem Testschritt zu der zu testenden Stelle zurückkehren und deren Inhalt nachprüfen würde. Es ist klar, daß ein derart umfassender Test sehr viele Arbeitsschritte ausführen muß. Ein einfacher Speichertester läuft bei 32 K Speicher üblicherweise einige Minuten. Er schreibt z.B. lauter Einsen oder lauter Nullen oder belegt jede Speicherstelle mit ihrer eigenen Adresse und rotiert dann diese Adressen durch den gesamten Speicher. Bei Verwendung variabler Muster kann der Test leicht eine halbe Stunde benötigen, ja sogar einige Stunden laufen müssen. Aus diesem Grund werden derartige Tests üblicherweise nur während der Systemherstellung oder wenn ein Speicherfehler dieser Art vermutet wird, eingesetzt. Es ist nicht praxisgerecht, ihren Einsatz vorzusehen, wenn das System arbeitet, sofern nicht eine vereinfachte Version benutzt wird.

Simulation und Emulation

Betrachten wir zuerst die Definition, um was es sich dabei handelt. *Simulation* betrifft die funktionale Nachbildung von Hardwareeinheiten durch ein Programm. Man sagt, daß die Hardware durch Software simuliert wird. Das Programm erzeugt dieselben Ausgaben wie die Hardwareeinheit als Antwort auf dieselben Eingaben.

Unglücklicherweise wird diese Funktion jedoch sehr viel *langsamer* als durch Hardware ausgeführt.

Emulation bedeutet im wesentlichen eine *Echtzeitsimulation*. In der Praxis simulieren viele Emulatoren die Funktion eines vollständigen Systems sogar *schneller* als das Modell. So können z.B. sogenannte Bit-slice-Systeme aus Schottky-TTL oder ECL-Bausteine aufgebaut den Befehlssatz anderer Computer nachbilden. Sie arbeiten alle Befehle für den nachzubildenden Prozessor mit derselben Geschwindigkeit oder schneller ab.

Simulation setzt man bei zwei wesentlichen Einheiten ein: dem Mikroprozessor selbst und dem ROM-Speicher. ROM-Simulation oder -Emulation wird durch Abarbeiten der eigentlich im ROM stehenden Programme aus RAM-Speichern durchgeführt. Das geschieht normalerweise in der Entwicklungsphase eines jeden Programms. Ein erster Programmennentwurf enthält in der Regel eine Reihe von Fehlern (bugs) und sollte nicht unmittelbar in die endgültigen ROM- oder PROM-Speicher geschrieben werden. In einem typischen Entwicklungssystem wird ein derartiges Programm im RAM-Speicher abgelegt und dort ausgetestet und von Fehlern befreit (debugged). Die Hauptprobleme liegen darin, die Adressen des fertiggestellten Programms in die vom ROM benötigten umzuwandeln und dieselbe Abarbeitungsgeschwindigkeit zu gewährleisten. Üblicherweise belegt die RAM-Karte eine bestimmte Adresse, die nicht der des ROM im fertiggestellten System entspricht. Das zweite Problem betrifft die Synchronisation, wenn zuerst ein langsames RAM benutzt wurde und das Programm dann in ein schnelleres ROM übertragen worden ist. Emulations- oder Simulationsfähigkeiten für ROMs sind ein normaler Bestandteil eines jeden Entwicklungssystems für Mikrocomputer und sollen hier nicht weiter behandelt werden.

Simulation und Emulation eines Mikroprozessors ist wesentlich komplizierter. Man simuliert den Mikroprozessor in zwei Fällen:

1. Wenn die MPU selbst nicht verfügbar ist;
2. Um die Fehlersuche in Programmen und Systemen zu vereinfachen.

Diese beiden Fälle sollen nicht in allen Einzelheiten besprochen werden. Man kann z.B. mit einem sogenannten Cross-Assembler auf einer IBM 370 ein 8080-Objektprogramm erstellen. Dabei muß die richtige Abarbeitung des sich ergebenden Kodes für den 8080 getestet werden. Das geschieht auf dieser Großcomputeranlage durch einen Simulator. Man benutzt ein Simulatorprogramm, das alle 8080-Befehle in simuliertem Zeitablauf abarbeitet. Auf diese Weise kann der logische Aufbau eines Programmes vollständig geprüft werden. Eine wesentliche Begrenzung eines derartigen Simulators liegt in der Tatsache, daß keine Ein/Ausgabeoperation getestet werden können, falls nicht der Benutzer in bestimmten Speicherstellen dafür geeignete Werte ablegt, die zur rechten Zeit abgerufen werden können. Auf diese Weise werden Ein/Ausgaberegister als Speicherstellen nachgebildet.

Unglücklicherweise sind E/A-Operationen in der Regel von zufälligem Charakter und fast immer komplexer Natur. Aus diesem Grund wird ein Simulator lediglich zum Test der Gesamtlogik eines Programms eingesetzt. Das ist schön, um numerische Algorithmen, wie ein Fließkommakomplett, zu testen. Es ist aber unbrauchbar

zur Überprüfung von komplexen E/A-Interfaces.

Eine der wichtigsten Testhilfen für jedes System, bei dem der Benutzer reale Ein- und Ausgaben in Echtzeit prüfen muß, ist die Emulation des Mikroprozessors selbst. Dies wird als „In-Circuit-Emulation“, d.h. Emulation in der Anwenderschaltung bezeichnet.

In-Circuit-Emulation

In-Circuit-Emulation wurde zuerst von Intel in seinem System MDS eingesetzt und ist jetzt bei jedem führenden Mikroprozessorentwicklungssystem ebenso wie bei den großen Herstellern unabhängiger Systeme verfügbar. In Bild 8-9 findet sich eine Darstellung eines derartigen In-Circuit-Emulators (ICE). In das MDS-System von Intel auf der rechten Seite wurde eine spezielle Karte eingesetzt, die die Emulation durchführt. Links befindet sich das in Entwicklung befindliche System. Der 8080 selbst wurde dort aus seiner Fassung entfernt und durch ein spezielles, „Nabelschnur“ genanntes Kabel ersetzt. Dieses Kabel findet sich im Vordergrund der Darstellung. Es enthält 40 Leitungen, die über einen Adapter mit einem 40-poligen Stecker mit denselben Anschlußdefinitionen wie beim 8080 verbunden sind. Der Unterschied liegt darin, daß die auf diesen Leitungen laufenden Signale nicht von dem 8080 selbst, sondern auf oder unter Kontrolle der Emulationskarte im Entwicklungssystem erzeugt werden. Worin liegt nun der Grund, den 8080 durch einen Softwareemulator zu ersetzen? Die von dem Emulator gebotene Fähigkeit liegt darin, das in Entwicklung befindliche System vollständig von der Konsole aus steuern und prüfen zu können. Man kann die Arbeit des 8080 anhalten. Man kann die Registerinhalte überprüfen und bei Bedarf ändern. Um dies mit dem eingesetzten 8080 vollziehen zu können, müßte man das Gehäuse öffnen, die Chipabdeckung (lid) entfernen und unter einem Mikroskop Mikrosonden einsetzen, um die Register auslesen zu können – vorausgesetzt, das wäre überhaupt möglich. Von außen hat man nur die Werte auf den Bussen zur Verfügung. Durch Einsatz eines Emulators kann man die Arbeit des 8080 mit Hilfe von Haltepunkten im Programm automatisch anhalten. Diese Möglichkeit wird unten genauer beschrieben. Man kann Register- und Speicherinhalte überprüfen und bei Bedarf ändern. Es ist möglich, an der Tastatur zu sitzen und Ein/Ausgabeoperationen, wie das Schließen eines Relais, durchzuführen, indem man eine Taste drückt. Man kann dann den Prozessor neu stoppen und die Busse, die Register oder den Speicher überprüfen. Dazu lassen sich alle Operationen in Zusammenarbeit mit den wirkungsvollen Softwarehilfen durchführen, die in einem Entwicklungssystem verfügbar sind. Prüfen und Ändern von Speicherinhalten kann mit symbolischen Befehlen statt durch hexadezimale oder binäre Angabe erfolgen. Das wird als symbolische Fehlersuche (symbolic debugging) bezeichnet.

Durch Haltepunkte (breakpoints) hat man die Möglichkeit, eine oder mehrere Adressen zu definieren, bei denen das Programm automatisch anhält. Man wählt die in Frage kommenden Adressen aus und gibt eine Liste von Haltepunkten an den Emulator. Wird während der Abarbeitung die angegebene Stelle erreicht, so hält der

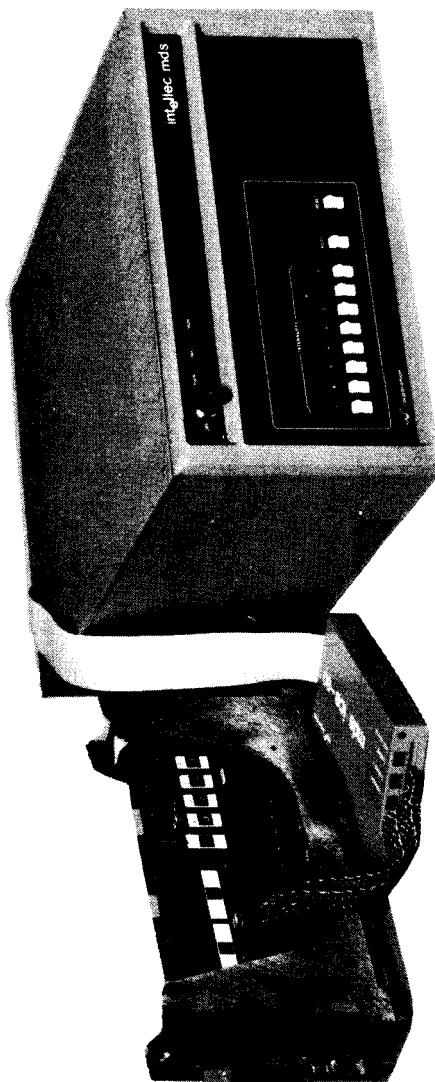


Bild 8-19: Software-Entwicklungssystem

emulierte Mikroprozessor automatisch an, und der Benutzer kann die Registerinhalte, Busse oder den Speicher nachprüfen. Darüber hinaus kann ein Emulator eine als „Trace-back“ bezeichnete Operation durchführen. Dabei wird über eine längere Zeit der Zustand der Busse festgehalten. Im Fall des ICE von Intel stehen bis zu 44 Maschinenzyklen vom Haltepunkt aus rückwärts zur Verfügung. Immer wenn ein

Haltepunkt auftritt, hält der In-Circuit-Emulator die Abarbeitung an und gibt dem Benutzer die Möglichkeit zur symbolischen Fehlersuche. Normalerweise ist jedoch ein bei einem Haltepunkt entdeckter Fehler nicht durch den Befehl am Haltepunkt, sondern durch einen früher ausgeführten Befehl entstanden.

Das Problem ist jetzt, diesen Befehl aufzufinden, der den Fehler verursacht hat. Es ist das Problem, die „Spur“ (trace) der abgearbeiteten Befehle festzuhalten. Mit der Möglichkeit des „Trace-back“ lassen sich die vorhergehenden Signale untersuchen und die Stellen, an denen der Fehler eingetreten sein könnte, auffinden. Ist die Aufzeichnung der „Geschichte“ des Programms nicht umfassend genug, so kann man einen weiter vorne liegenden Haltepunkt definieren und das Programm neu laufen lassen, wodurch man einen weiteren Ausschnitt aus der „Programmgeschichte“ erhält. Dieser Prozeß kann so lange fortgesetzt werden, bis der Fehler schließlich gefunden ist.

Ein In-Circuit-Emulator kann auch da eingesetzt werden, wo die zu testende Software und Hardware nicht sehr umfangreich ist. Er gibt die Möglichkeit zur Fehlersuche, die bei den anderen Methoden nicht so ohne weiteres gegeben ist: Man kann das gesamte System, einschließlich der vorgesehenen E/A-Karten, in Echtzeit laufen lassen und hat trotzdem volle Kontrolle über die Funktion. Für dieses Stadium der Systementwicklung ist ein In-Circuit-Emulator ein unbedingt notwendiges Werkzeug.

Vorgehen bei der Inbetriebnahme eines Prozessorsystems

Sind alle Logikpegel auf Richtigkeit überprüft, so ist das System bereit, einige *einfache* Programme auszuführen. Machen Sie hier nicht den zweiten Schritt vor dem ersten! Versuchen Sie so einfache Sachen, wie: Adressiere nacheinander jede mögliche Speicherstelle, springe immer wieder zu „0000“ hexadezimal, übernehme eine Eingabe von einem Datentor und gib die Daten wieder über ein Ausgabetor aus. Legen Sie diese Tests jeden für sich in einem eigenen PROM ab, damit sie individuell eingesetzt werden können.

Der Adreßtest soll jedes Bit der Adreßleitungen über einen längeren Zeitraum ständig umschalten. Eine gute Methode ist hier, von den beiden „Enden“ des Adreßraums zur Mitte hin zu arbeiten, indem erst die niedrigste, dann die höchste Speicherstelle adressiert wird, dann die zweitniedrigste, dann die vorletzte usw. Auf diese Weise werden die Adreßbits am häufigsten umgeschaltet.

Der Sprungtest sollte so kurz sein, daß alle Leitungen mit einem Oszilloskop auf ihr dynamisches Verhalten überprüft werden können. Auch sollten in diesem Test alle Adreßleitungen von A2 bis A15 auf Null liegen.

Der Ein/Ausgabetest ermöglicht das Nachprüfen jedes Eingabebits. Wird das Bit auf H-Pegel gehalten, so sollte das entsprechende Ausgabebit denselben Pegel, also auch „H“ haben. Ist dies nicht der Fall, so liegt irgendwo in der Ein/Ausgabeschaltung oder im Mikroprozessor ein Fehler vor.

Dann erst kann es interessanter werden. Probieren Sie größere Programme, gehen Sie schrittweise bis zu Ihrem endgültigen einzusetzenden Programm weiter. *An die-*

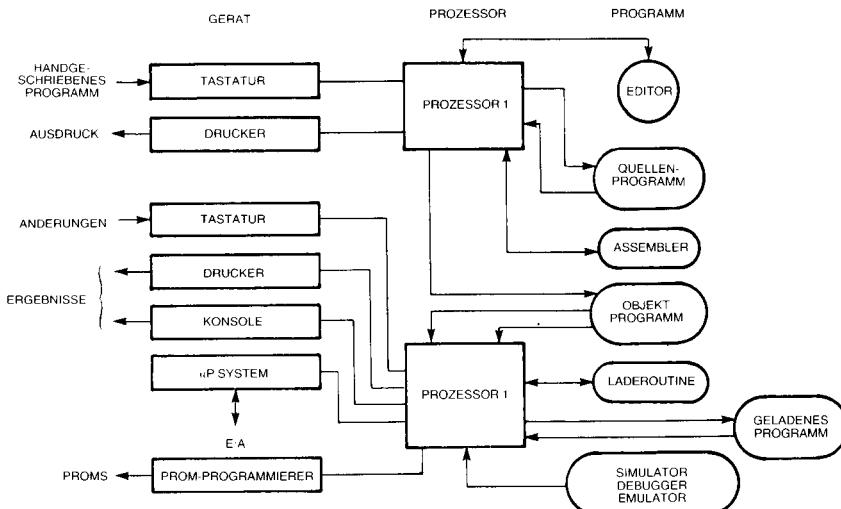


Bild 8-20: Flußdiagramm zur Fehlersuche

sem Punkt sollten alle Probleme nur noch auf Software beruhen. Wenn Sie sicher sind, daß es an der Hardware liegt, sind Sie zu schnell vorgegangen. Gehen Sie zurück und schreiben Sie einige einfache Tests, um herauszufinden, ob Sie recht haben. Bedenken Sie: Wenn einige wenige Befehle richtig arbeiten, dann arbeiten normalerweise alle Befehle richtig! Ein hilfreicher Punkt ist hier, daß für die meisten Prototypsituationen die Software-ROMs kleiner Entwicklungssysteme erhältlich sind. Sie werden üblicherweise als „Hex (Octal) Debug and Test Programs“ oder als Systemmonitoren (System Monitors) bezeichnet. Bild 8-20 verdeutlicht den Gang der Fehlersuche in einer typischen Situation.

Für Mikrocomputer typische Probleme

Das folgende ist eine Liste von Fehlern, die die Autoren gefunden haben:

- Ein fehlerhaftes Adreßbit des Prozessors bewirkte, daß jedes Programm über „1FFF“ hexadezimal nicht richtig abgearbeitet wurde.
- Ein „leckes“ EPROM verlor seine Daten, schon bevor es aus dem PROM-Programmiergerät wieder ins System zurückgesetzt werden konnte.
- PMOS- und NMOS-Schaltkreise können nicht immer unmittelbar ohne Puffer miteinander verbunden werden. Das gilt für alle Logikfamilien. Die Angabe „TTL-kompatibel“ besagt nur, daß die Schaltung mit TTL-Bausteinen zusammenarbeitet, nicht aber, daß sie mit etwas anderem, das als TTL-kompatibel bezeichnet wird, verbunden werden kann. Hier können sonst ernste Probleme entstehen. Ein Beispiel: Eine PMOS-Adreßleitung, angeschlossen an ein NMOS-RAM kann bewirken, daß ein Bit im RAM zufällig verfälscht wird! Diese Art von

Problemen ist üblicherweise temperatur- und versorgungsspannungsunabhängig. Ihr System sollte aber über einen weiten Temperaturbereich und innerhalb festgelegter Versorgungsspannungsgrenzen arbeiten. Prüfen Sie alle Eigenschaften im einzelnen nach.

- Dynamische RAMs können in einem einzelnen Bit zufällige Fehler aufweisen und tun es auch. Das ist der Grund, warum in großen Speichersystemen Methoden zur Fehlererkennung und Fehlerkorrektur eingesetzt werden.
- Behalten Sie über Ihre Busse Übersicht. Als Regel gilt: Schalten Sie auf eine Busleitung nicht mehr als einen Eingang und einen Ausgang zur gleichen Zeit. Lassen Sie dies unbeachtet, können Störspannungsfehler wegen Überlastung der Busse auftreten. Die Leitung, auf der diese Regel allgemein verletzt wird, ist die RESET-Leitung.

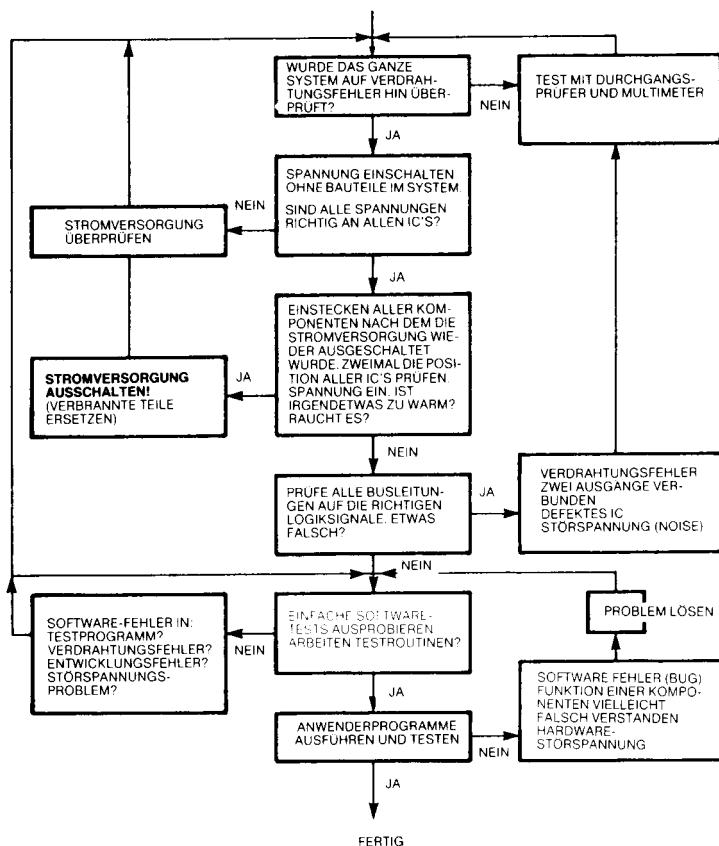


Bild 8-21: Flußdiagramm zur Systeminbetriebnahme

- Setzen Sie kein IC verkehrt herum oder einen Anschluß versetzt ein! Vergewissern Sie sich, wo oben, unten, links und rechts ist. Prüfen Sie alle eingesetzten ICs nach, ob kein Anschluß untergebogen, statt in die Fassung eingesetzt ist. Wenn Sie Zweifel haben, fragen Sie beim Hersteller nach, wo Anschluß 1 liegt.

Ein Flußdiagramm zur Inbetriebnahme eines Systems findet sich in Bild 8-21.

Das eine Bit unter 16384!

Die Fehlersuche für den in Kapitel 8 beschriebenen Multiplexer benötigte insgesamt sechs Mannmonate. Dabei waren zwei Vollzeit-Ingenieure mit der Angelegenheit beschäftigt und setzten alle der oben in diesem Kapitel beschriebenen Hilfsmittel ein. Damit ergeben sich die zur Fehlersuche im System aufgewendeten Kosten zu:

- Gehälter für 6 Monate: \$ 10.000
- Geräte für 6 Monate: \$ 15.000 (falls gemietet)
\$ 8.000 (Fünf Jahre Abschreibung).

Dieser Ausschnitt stellt die bei der Arbeit auftretenden Probleme in ihrer geschichtlichen Reihenfolge vor.

1. Woche:

Wire-wrap-Version des Entwurfs fertig. Beginn des „Durchklingelns“ der Leitungen.

2. Woche:

Durchklingeln beendet. Jedes Modul hatte etwa 20 Fehler bei je 1000 Verbindungen. Versorgung angeschaltet, und eine Karte hatte einen Kurzschluß nach Masse. Sicherung der Stromversorgung durchgebrannt. Kurzschluß gefunden durch Anlegen eines starken Stroms an die leere Karte, d.h. „Ausbrennen“ der fehlerhaften Stelle. Es war ein kurzgeschlossener Pufferkondensator auf einer Speicherplatine.

3. Woche:

Logische Pegel usw. für jede Karte einzeln geprüft. Im Schnitt hatte jede Karte einen weiteren Verdrahtungsfehler. Gedruckte Schaltungen als Ersatz für die Wire-wrap-Prototypen entworfen.

4. Woche:

Prototypsystem verarbeitet alle einfachen Testprogramme. Fehlerhaften Speicherchip mit RAM-Test, der abwechselnd Einsen und Nullen in jede Speicherstelle schreibt, gefunden.

5. Woche:

Problem mit Busüberlastung bei Einsatz des Systemprogramm-EPROMs auf die CPU-Karte. Einen Puffer auf der Karte eingefügt. Anwendungsprogramm vollzieht jetzt für eine Zeitlang Ein- und Ausgaben ohne Zusammenbruch.

6. Woche:

Sieht so aus, als wären nur noch Softwarefehler übrig. Entwürfe für die gedruckten Schaltungen fertig zur Verdrahtungsprüfung von Herstellern der Karten.

7. Woche:

Entwürfe für die gedruckten Schaltungen verbessert, etwa 5 Fehler pro Karte gefunden. System narrt einen mit einem Fehler: Es läuft für einige Stunden und gibt dann an den Zentralrechner nur noch Unsinn weiter.

8. Woche:

Gedruckte Schaltungen angeliefert und überprüft. Wire-wrap-Prototypen einen nach dem anderen ersetzt, um Fehler zu finden.

9. Woche:

Immer noch beschäftigt, Verdrahtungsfehler auf den gedruckten Schaltungen zu beseitigen. System benimmt sich immer noch verrückt. Umfassender Einsatz des Logikanalysators, um das Problem einzukreisen.

10. Woche:

Fehlerhaften Bustreiber auf der USART-Karte zum Zentralrechner gefunden. Nun nur noch jeden Tag oder so ein Zusammenbruch. System übernimmt manchmal vom Terminal falsche Daten. In-Circuit-Emulator eingesetzt, um die Datenübernahmeroutine auf Trace-Basis zu untersuchen. Fehler tritt nur alle 8 Stunden oder so auf – daher wirklich schwer aufzuspüren.

11. Woche:

Streit zwischen Programmierern und Konstrukteuren – unschöne Sitzung, in der einer dem andern die Schuld in die Schuhe schiebt. Am Freitag Fehler gefunden. Es waren zwei Ursachen.

12. Woche:

Es war ein Bit falsch in dem für das Programm eingesetzten EPROM, und das Carry-Bit wurde vor Eintritt in die Unterbrechungs Routinen nicht gelöscht, wo eine Addition mit Übertrag statt ohne benutzt wurde. Der Befehl legte die Stelle fest, wo die zu übertragenden Daten stehen, daher übernahm das System manchmal falsche Daten, wenn es nach einer Unterbrechungsanforderung das Carry-Bit gesetzt vorauf. Das falsch gesetzte Bit wurde gefunden, nachdem der PROM-Inhalt viermal mit dem Programmausdruck verglichen worden war (solange entzog er sich!). Das Problem mit dem falschen Befehl wurde mit dem Logikanalysator rückwärts verfolgt, nachdem er durch einen Lesebefehl von der falschen Stelle aus getriggert worden war.

Epilog:

Außer einigen statistisch bedingten Ausfällen waren drei identische Systeme seit dem Ende der 12. Woche im Einsatz. Es traten in den Multiplexern weniger Fehler auf, und es war weniger Ausfallzeit zu verzeichnen als in den Zentralcomputern, an die sie angeschlossen waren.

Zusammenfassung

Bauelemente, Software und Störspannungen sind die einzigen Fehlerursachen. Mit den vorgestellten Flußdiagrammen wurden einfache Methoden beschrieben, wie typische Mikroprozessorsystemfehler aufgefunden werden können. Die für einen guten Arbeitsplatz zur Fehlerbeseitigung im Mikroprozessorsystemen nötigen Geräte wurden vorgestellt und zu jedem von ihnen ein Beispiel gegeben. Zum Vergleich ist der für einen Prototyp-Entwicklungsplatz notwendige Gerätelpark in Bild 8-22 dargestellt. Kosten: um die 54.000 Dollar. Wenn man irgendetwas davon wegläßt, so steigt die Zeit, die zum Auffinden und Beseitigen der Fehler notwendig ist.

Zukünftige Hardwarehilfsmittel zur Fehlersuche werden an dem Typus des besprochenen Statusanalysators orientiert sein. Sie werden über eine große Zahl von Zustands-, Trace- und Triggermöglichkeiten verfügen und darüberhinaus die Möglichkeit besitzen, die Zustände in der dem jeweiligen Prozessor angepaßten mnemonischen Form darzustellen (Disassemblerfähigkeiten). Weiter wird ihr Einsatz in Mini- und Großcomputern weite Verbreitung finden, wo einige Systeme einen Analysator zur Selbstdiagnose eingebaut haben werden.

ACHTUNG!

Tun Sie das nicht!

Gehen Sie nicht mit ICs um, wenn Sie nicht sorgfältige Masseverbindungen besitzen oder die Luftfeuchtigkeit groß ist. Statische Aufladungen, wie die an einem trockenen Tag beim Gehen über einen Teppich entstehenden, können einen MOS-Chip mit großer Sicherheit zerstören. Die Gate-Spannungen erreichen dabei Werte von einigen tausend Volt, was zum Durchbruch der Gate-Isolation führt.

Stecken Sie keine Karte in Ihren Computer, wenn nicht

1. Die Stromversorgung ausgeschaltet ist und
2. nach dem Ausschalten 15 Sekunden vergangen sind (bis dahin sollten alle Ladungen abgeflossen sein).

Schalten Sie Ihren Computer nicht EIN oder AUS, wenn Sie eine Diskette in der Station haben: Sie kann durch die Spannungssprünge (Transienten) gelöscht werden. Die Reihenfolge muß immer lauten: Computer EINschalten - Diskette einsetzen - Diskette entfernen - Computer AUsschalten.

Wählen Sie nicht gleichzeitig mehrere Eingabeeinheiten, etwa durch falsche Adressierung, an, es sei denn Sie haben einige MPU-Chips in Reserve.

Glauben Sie nicht, daß eine Spannung stimmt. Prüfen Sie sie!

Geben Sie nicht auf!!!

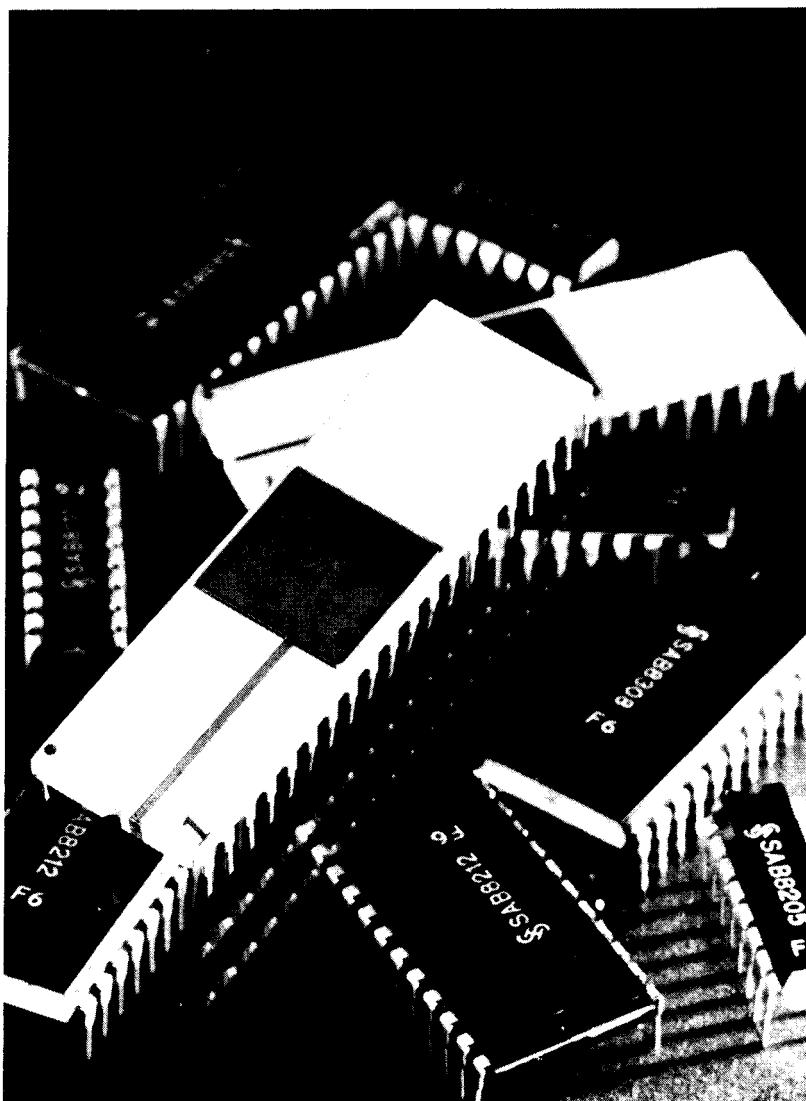


Bild 8-22: ICs der 8080-Familie

KAPITEL 9

ENTWICKLUNGSRICHTUNGEN

Technologische Entwicklung

Beginnend mit den Prinzipien von Verbindungen im System sind wir durch die verschiedenen Bereiche der Interfaceherstellung gegangen. Überall hat sich der Trend zum Einsatz vollständig integrierter Interfaces gezeigt. Die ursprünglich benötigten, mit Elektronik vollgestopften Gestelle sind heute auf einige wenige LSI-Chips reduziert. Die Zukunft wird weitere intelligente Peripheriechips bringen, was eine erhöhte Zuverlässigkeit und Flexibilität ergibt.

Das Herz eines jeden Systems, der Zentralprozessor, ist heute ein einziger LSI-Chip. Die Zusammenfassung von Speichern und Prozessor wird in der Zukunft den Einchipmikrocomputern weiten Platz einräumen. Diese Einchipbausteine enthalten passende ROM-, RAM- und Ein/Ausgabeeigenschaften, um die meisten Interfaceangelegenheiten zu erledigen. Solche Bausteine sind bereits erhältlich: der 9940 von Texas Instruments, der 8048 von Intel, der 3840 von Fairchild und Mostek und andere. Ihre Kennzeichen sind 1K bis 2KROM plus 64 bis 128 Worte RAM plus Taktgenerator und Zeitgeber auf den MPU-Chip. Die 16 freigewordenen Adreßanschlüsse werden nun als zwei 8-Bit-Tore verfügbar.

Der 9940 von Texas Instrument ist ein 16-Bit-Mikrocomputer mit 1 K ROM, RAM und Ein/Ausgabe auf einem Chip. Die Vielseitigkeit von 16-Bit-Befehlen macht einen vollständigen Befehlssatz verfügbar, einschließlich Multiplikation und Division. Unglücklicherweise ist das kleine ROM eine schwerwiegende Einschränkung. Der 8048 von Intel enthält ein 1 K mal 8 PROM und einen Satz von 32 Registern auf einem Chip und verfügt über 27 Ein/Ausgabeleitungen. Eine PROM-Version, der 8748, ermöglicht das Löschen des Programms und die Wiederprogrammierung während der Entwicklungsphase. Die durch den Einsatz eines löschbaren ROMs erlangte Vielseitigkeit macht den 8748 zusammen mit der Zahl von E/A-Leitungen einfach an die verschiedensten Interfaceaufgaben anpaßbar.

Tatsächlich ist auch das erste intelligente Interface von Intel verfügbar. Bezeichnet als UPI (Universal Peripheral Instrument) oder 8041, ist es ein vollständiger Mikrocomputer auf einem Chip, der einer einzigen Peripherieeinheit zugeordnet werden und sie steuern soll. Da er programmiert werden kann, ist er ein universelles programmierbares Interface, mit dem man einen 8080, 8085 oder 8048 an fast jede Peripherieeinheit, die Übertragungsraten von weniger als 20.000 Bit/s benötigt, anschließen kann.

Der 3870 von Mostek und Fairchild enthält 2K ROM plus RAM und ist mit dem F8 softwarekompatibel.

Programmierbare Interfaces

Wegen der geringen Kosten von Einchipcomputern, werden Interfacechips für Peripherieeinheiten „intelligent“, d.h. mit einem Prozessor versehen. Sie übernehmen Befehle von der MPU und führen alle notwendige Steuerung und Zeitgabe durch. Die Dekodierung und Ablaufsteuerung werden üblicherweise von dem Mikrocomputer auf dem Chip durchgeführt.

Es ist interessant zu sehen, daß die Komplexität einer Standard-MPU ungefähr 6.000 Transistoren umfaßt, die eines FDC (Floppy Disk Controller, Diskettensteuerung) oder CRTC (Cathode-Ray Terminal Controller, Bildschirmsteuerung) dagegen 15.000 bis 22.000 Transistoren beträgt.

Einchipinterfaces sind spezielle Prozessoren zur Peripheriesteuerung. Mit dem Fortschritt der Integrationstechniken wird u.U. die gesamte Steuerung auf einem Chip untergebracht werden können.

Kosten

Die Interfacekosten werden wahrscheinlich größer als die für den Prozessor bleiben, da die Komplexität größer ist und nicht so viele davon abgesetzt werden können. Dennoch ist der Aufwand für sie, gemessen an den Kosten für die Peripherieeinheiten selbst, nahezu vernachlässigbar.

„Plastiksoftware“

Sobald ein Softwarealgorithmus endgültig ausgearbeitet und fehlerfrei ist, kann er in LSI-Bausteinen „materialisiert“ mit relativ geringen Kosten vervielfältigt werden. Damit erhält man „Plastiksoftware“ (oft auch „Firmware“ genannt): Programme lassen sich in der Form eines Plastikchips kaufen.

Es ist anzunehmen, daß viele in diesem Buch vorgestellte Algorithmen im nächsten Evolutionsschritt als Teil komplexer LSI-Chips hergestellt werden. Sie sind zur Plastiksoftware geworden.

Das Erstellen von Interfaces wird dann im wesentlichen reduziert auf das Zusammenschalten der benötigten Chips. Wenn dies eingetreten ist, so ist zu hoffen, daß die in diesem Buch vorgestellten Techniken zum Verständnis dieser neuen Methode beitragen werden.

Fassen wir zusammen: Schritt für Schritt sind eine Reihe von Interfacetechniken vorgestellt worden, die vom Anschluß von RAM-, ROM- und E/A-Einheiten bis zum vollständigen intelligenten Disketteninterface reichen. Zusammen mit der Besprechung der Interfaces wurden solche Punkte, wie Stromversorgung und A/D-Wandlung behandelt. Diese Punkte sind zur Vervollständigung der Kenntnisse und Fähigkeiten eines Mikroprozessorsystemkonstrukteurs wesentlich. Das Interface beginnt bei der Steckdose an der Wand und endet erst beim entferntesten Peripheriegerät. Mit dem Fortschritt der Technologie wird der Entwickler von Interfaces mehr und mehr zum Programmierer werden. Um als eigenständiger Berufszweig

bestehen bleiben zu können, müssen Kenntnisse und Fähigkeiten über den Entwurf von Stromversorgung und zur Erstellung analoger Interfaces erarbeitet werden. Dann aber kann man nahezu alles und jedes mit allem und jedem verbinden und es zum Laufen bringen.

Über die Autoren

Austin Lesea hat Mikroprozessorprodukte für Industrie, Lehre und Forschung entwickelt. Er ist Konstrukteur im Lehrlaboratorium für Mikroprozessoren an der Universität von Kalifornien in Berkeley und hat weltweit für über 1000 Teilnehmer Kurse und Seminare auf dem Gebiet der Mikroprozessoren durchgeführt.

Dr. Rodnay Zaks hat über 50 Bücher und Forschungsschriften über Mikroprozessoren veröffentlicht und einige Mikroprozessorprodukte für Forschung und Technik erstellt. Er hat weltweit für über 5000 Teilnehmer Kurse und Seminare abgehalten, die von der Einführungsebene bis zu Mikroprogrammierungstechniken für Bit-Slice-Maschinen reichen.

Dieses Buch ist das Ergebnis der Entwicklungs- und Lehrerfahrungen der Autoren.

ANHANG A

MICROPROCESSOR HERSTELLER

AMD (Advanced Micro Devices)
901 Thompson Place
Sunnyvale, CA 94608
(408) 732-2400
Telex: 346306

AMI (American Microsystems)
3800 Homestead Road
Santa Clara, CA 95051
(408) 246-0330

Data General
4400 Computer Drive
Westboro, Mass. 01581
(617) 366 8911

Digital Equipment Corp.
146 Main St.
Maynard, MA 01754

Electronic Arrays
550 East Middlefield Road
Mountain View, CA 94043
(415) 964-4321

EMM Semiconductor
3216 West El Segundo Blvd.
Hawthorne, CA 90250
(213) 675-9241

Fairchild Semiconductor
1725 Technology Drive
San José, CA 95110
(408) 998-0123

GI (General Instruments)
600 West John Street
Hicksville, NY 16002
(516) 733-3107
TWX: (510) 221-1666

Harris Semiconductor
Box 883
Melbourne, FL 32901
TWX: (510) 959-6259

Hitachi
2700 River Road
Des Plaines, IL 60018
(312) 298-0840

Hughes Microelectronics
500 Superior Avenue
Newport Beach, CA 92663
(714) 548-0671

Intel
3065 Bowers Avenue
Santa Clara, CA 95051
(408) 246-7501
Telex: 346372

Intersil
10090 North Tantau Avenue
Cupertino, CA 95014
(408) 996-5000
TWX: (916) 338-0228

ITT Semiconductors
74 Commerce Way
Woburn, MA 01801
(617) 935-7910

MMI (Monolithic Memories)
1165 East Arques Avenue
Sunnyvale, CA 04086
(408) 739-3535

MOS Technology
950 Rittenhouse Road
Norristown, PA 19401
(215) 666-7950
TWX: (510) 660-4033

Mostek
1215 West Crosby Road
Carrollton, TX 75006
(214) 242-0444
Telex: 30423

Motorola
5005 E. McDowell Road
Phoenix, Arizona 85008
(602) 244-6900

RCA
Box 3200, Rte. 202
Sommerville, N.J. 08876
(201) 685-6000

Rockwell International
3310 Miraloma
P.O. Box 3669
Anaheim, CA 92803
(714) 632-3698

SGS-ATES
79 Massasoit Street
Waltham, MA 02154
(617) 891-3710
Telex: 923495 WHA

Sharp
10 Keystone Place
Paramus, NJ 07652
(201) 265-5600
Telex: 134327

Siemens
3700 East Thomas
Box 1390
Scottsdale, AZ 85252
(602) 947-2231

Signetics
811 East Arques Avenue
Sunnyvale, CA 94086
(408) 739-7700

Solid State Scientific
Montgomeryvale, PA 18936
(215) 855-8400
Telex: (510) 661-7267

Synertek
3050 Coronado Drive
Santa Clara, CA 95051
(408) 984-9800
TWX: (910) 338-0135

TI (Texas Instruments)
Digital Systems Division
P.O. Box 1444
Houston, TX 77001
(713) 494-5115

Thompson-CSF Sescosem
50 Rue JP Timbaud
Courbevoie 92, France
788-50-01
Telex: 610-560

Western Digital Corp.
3128 Redhill Avenue
Newport Beach, CA 92663
(714) 557-3550
TWX: (910) 595-1139

Zilog
10460 Bubb Road
Cupertino, CA 95014
(408) 446-4666
TWX: 910-338-7621

ANHANG B

S-100 HERSTELLER

Advanced Microcomputer Products
P.O. Box 17329
Irvine, CA 92713
(714) 558-8813

Associated Electronics
12444 Lambert Circle
Garden Grove, CA 92641
(714) 539-0735

Affordable Computer Products
Byte Shop No. 2
3400 El Camino Real
Santa Clara, CA 95051
(408) 249-4221

Base-2, Inc.
P.O. Box 9941
Marina del Rey, CA 90291

Ai Cybernetic Systems
P.O. Box 4691
University Park, NM 88003

Byte Shop
1450 Koll Circle, No. 105
San José, CA 95112

ALF Products, Inc.
128 S. Taft
Lakewood, CO 80228

CHP, Inc.
P.O. Box 18113
San José, CA 95158

Alpha Micro Systems
17875 N. SkyPark North
Irvine, CA 92714
(714) 957-1404

Comptek
P.O. Box 516
La Canada, CA 91011
(213) 790-7957

Altair (see MITS)

Computalker Consultants
P.O. Box 1951
Santa Monica, CA 90406

Artec Electronics, Inc.
605 Old Country Road
San Carlos, CA 94070
(415) 592-2740

Computer Data Systems
English Village, Atram 3
Newark, DE 19711

Crestline Micro Systems
P.O. Box 3313
Riverside, CA 92519

Cromemco
2432 Charleston Road
Mountain View, CA 94043
(415) 964-7400

Cybercom
2102A Walsh Avenue
Santa Clara, CA 95050
(408) 246-2707

Computer Kits Inc.
1044 University Avenue
Berkeley, CA 94710
(415) 845-5300

Computer Graphics Associates
56 Sicker Road
Latham, NY 12110

Computer Hobbyist Products, Inc.
P.O. Box 18113
San Jose, CA 95158
(408) 629-9108

COMPU/TIME
P.O. Box 417
Huntington Beach, CA 92648
(714) 638-2094

Computer Power & Light
12321 Ventura Blvd.
Studio City, CA 91604
(213) 760-0405

Crea Comp System, Inc.
Suite 305
4175 Veterans Highways
Ronkonkoma, NY 11779
(516) 585-1606

DAJEN
David C. Jenkins
7214 Springleaf Court
Citrus Heights, CA 95610
(916) 723-1050

Data Sync
201 W. Mill
Santa Maria, CA 93454
(805) 963-8678

DigiComm
6205 Rose Court
Roseville, CA 95678

Digital Systems
1154 Dunsmuir Place
Livermore, CA
(415) 413-4078

Digiteck
P.O. Box 6838
Grosse Point, Michigan 48236

Duston, Forrest
885 Aster Avenue
Palatine, IL 60067

Dutronics
P.O. Box 9160
Stockton, CA 94608

E & L Instruments, Inc.
61 First Street
Derby, Conn. 06418
(203) 735-8774

E.E. & P.S.
Electronic Eng. & Production Servi
Route No. 2
Louisville, Tennessee
(615) 984-9640

Electronic Control Technology
P.O. Box 6
Union City, NJ 07083

El Paso Computer Group
9716 Saigon Drive
El Pase, TX 79925

Environmental Interfaces
3207 Meadowbrook Blvd.
Cleveland, Ohio 44118
(216) 371-8482

Equinox Division
Parasitic Engineering
P.O. Box 6314
Albany, CA 94706
(800) 648-5311

Extensys Corp.
592 Weddell Drive, S-3
Sunnyvale, CA 94086
(408) 734-1525

Forethought Products
P.O. Box 386-A
Coburg, Oregon 97401

Franklin Electric Co.
733 Lakefield Road
Westlake Village, CA 91361
(805) 497-7755

Galaxy Systems
P.O. Box 2475
Woodland Hills, CA 91364
(213) 888-7233

GNAT Computers
8869 Balboa, Unit C
San Diego, CA 12123

Godbout Electronics
Box 2355
Oakland Airport, CA 94614

Hayes
P.O. Box 9884
Atlanta, GA 30319
(404) 231-0574

Heuristic, Inc.
900 N. San Antonio Road
Suite C-1
Los Altos, CA 94022

Hornestead Technologies Corp.
891 Briarcliff Road N.E.
Suite B-11
Atlanta, GA 30306

iCOM Division
6741 Variel Avenue
Conoga Park, CA 91303
(213) 348-1391

IBEX
1010 Morse Avenue, No. 5
Sunnyvale, CA 94086
739-3770

INFO 2000
P.O. Box 316
Culver City, CA 90230

Integrand Research Corp.
8474 Avenue 296
Visalia, CA 93277
(209) 733-9288

International Data Systems
400 North Washington Street,
Suite 200
Falls Church, VA 22046
(703) 536-7373

Kent-Moore Instrument Co.
P.O. Box 507
Industrial Avenue
Pioneer, Ohio 43554
(419) 737-2352

Lewis and Associates
68 Post Street, Suite 506
San Francisco, CA 94104
(415) 391-1498

Lincoln Semiconductor
P.O. Box 68
Milpitas, CA 95035
(408) 734-8020

Logistics
Box 9970
Marina Del Rey, CA 90291

North Star Computers
2465 Fourth Street
Berkeley, CA 94710

MECA
7344 Warnego Trail
Yucca Valley, CA 92284
(714) 365-7686

Micro Data
3199 Trinity Place
San Jose, CA 95124

Microdesign
8187 Havasu Circle
Buena Park, CA 90621
(415) 465-1861

Micro Designs, Inc.
499 Embarcadero
Oakland, CA 94606
(415) 465-1861

MicroGRAPHICS
P.O. Box 2189, Station A
Champaign, IL 61820

MicroLogic
P.O. Box 55484
Indianapolis, IN 46220

Micromation
524 Union Street
San Francisco, CA 94133
(415) 398-0289

Micronics, Inc.
P.O. Box 3514
Greenville, NC 27834

Micropolis Corp.
9017 Reseda Blvd.
Northridge, CA 91324

Midwest Scientific Instruments
220 West Cedar
Olathe, Kansas 66061

MIKRA-D, Inc.
P.O. Box 403
Hollister, Mass. 01746

Mini Micro Mart
1618 James Street
Syracuse, NY 13203

MiniTerm Associates
Box 268
Bedford, Mass. 01730

MITS (Altair)
2450 Alamo S.E.
Albuquerque, NM 87106

Morrow's Micro-Stuff
Box 6194
Albany, CA 94706

MRS P.O. Box 1220 Hawthorne, CA 90250	Realistic Controls Corporation 3530 Warrensville Center Road Cleveland, Ohio 44122
Mullen Computer Boards Box 6214 Hayward, CA 94545	R.H.S. Marketing 2233 El Camino Real Palo Alto, CA 94306
Mountain Hardware Box 1133 Ben Lamand, CA 95005	RO-CHE Systems 7101 Mammoth Avenue Van Nuys, CA 91405
National Multiplex Corp. 3474 Rand Avenue, Box 288 South Plainfield, NJ 07080	S.D. Sales P.O. Box 28810 Dallas, Texas 75228
Objective Design, Inc. P.O. Box 7536 Univ. Station Provo, Utah 84602	Sargent's Dist. Co. 4209 Knoxville Lakewood, CA 90713
PerCom Data Company 4021 Windsor Garland, TX 75042	Scientific Research Instruments P.O. Drawer C Marcy, NJ 13403
Peripheral Vision P.O. Box 6267 Denver, Colorado 80206	Seals Electronics Box 11651 Knoxville, TN 37919
Phonics, Inc. P.O. Box 62275 Sunnyvale, CA 94086	Smoke Signal Boardcasting P.O. Box 2017 Hollywood, CA 90028
Prime Rodix Inc. P.O. Box 11245 Denver, Colorado 80211	Solid State Music MIKOS 419 Portofino Drive San Carlos, CA 94070
Processor Applications, Ltd. 2801 East Valley Veiw Avenue West Covina, CA 91792	Stillman Research Systems (SRS) P.O. Box 14036 Phoenix, AZ 85063
Quay Corporation P.O. Box 386 Freehold, NJ 07728	Suntronics Company 360 Merrimack Street Lawrence, MA 01843

Synetic Designs Company
P.O. Box 2627
Pomona, CA 91766

Xybek
P.O. Box 4925
Stanford, CA 94305

Szerlip Enterprises
1414 W. 259th Street
Harbor City, CA 90710

TEI Inc.
7231 Fondren Road
Houston, Texas 77036

T & H Engineering
P.O. Box 352
Cardiff, CA 92007

Tarbell Electronics
20620 South Leapwood Avenue
Suite P
Carson, CA 90746

Technical Design Labs Inc.
342 Columbus Avenue
Trenton, NJ 08629

Vandenberg Data Products
P.O. Box 2507
Santa Maria, CA 93454

Vector Electronics Company, Inc.
12460 Gladstone Avenue
Sylmar, CA 91342

Vector Graphic Inc.
717 Lakefield Road, Suite F
Westlake Village, CA 91361

Western Data Systems
3650 Charles Street, No. Z
Santa Clara, CA 95050

WIZARD Engineering
8205 Ronson Road, Suite C
San Diego, CA 92111

ANHANG C

UMWANDLUNGS-TABELLE

DEZIMAL	BINÄR	HEXADEZIMAL	OKTAL
0	0000	0	0
1	0001	1	1
2	0010	2	2
3	0011	3	3
4	0100	4	4
5	0101	5	5
6	0110	6	6
7	0111	7	7
8	1000	8	10
9	1001	9	11
10	1010	A	12
11	1011	B	13
12	1100	C	14
13	1101	D	15
14	1110	E	16
15	1111	F	17

ANHANG D

RS232 C SIGNALE

PIN	FUNCTION	
1	Protective chasis ground Schutzmasse Gerät	
2	Transmit data to communication equipment Übertrage Daten (zum Komm. Gerät)	(TxD)
3	Receive data from communication equipment Empfange Daten (vom Komm. Gerät)	(RxD)
4	Request to send to communication equipment Übertragungsanforderung (zum Komm. Gerät)	(RTS)
5	Clear to send from communication equipment Information daß (vom Komm. Gerät) gesendet wird	
6	Data set ready from communication equipment Daten bereit (vom Komm. Gerät)	(DSR)
7	Signal ground Signal Masse	
8	Data carrier detect from communication equipment Datenträger (vom Komm. Gerät)	(DCD)
20	Data terminal ready to communication equipment Datenterminal bereit (zum Komm. Gerät)	(DTR)

ANHANG E

IEEE-488 SIGNALE

D101-D108	<i>Data Lines</i> Datenleitungen	
DAV	<i>Data Valid</i> Gültige Daten	
NRFD	<i>Not ready For Data</i> Nicht bereit für Daten	Wird negativ wenn alle Geräte Daten empfangen wollen
NDAC	<i>Not Data Accept</i> Es wurden keine Daten akzeptiert	Wird negativ wenn alle Geräte Daten empfangen haben
ATN	<i>Attention</i> Achtung	Index für Datenleitung ob Adressen oder Daten über- tragen werden
IFC	<i>Interface Clear</i> Rücksetzsignal	
SRQ	<i>Service Request</i> Unterbrechungsanforderung	
REN	<i>Remote Enable</i> Konsole bedienbar	
EOI	<i>End or Identify</i> Ende der Übertragung	

ANHANG F

ABKÜRZUNGEN IN ENGLISCH (DEUTSCH)

AC	Alternating Current (Wechselspannung)
ACC	Accumulator (Akkumulator)
ACK	Acknowledge (Bestätigungssignal)
A/D	Analog to Digital (Analog nach Digital)
ADCCP	Advanced Data Communication Control Procedure
ALU	Arithmetic-Logic Unit (Arithmetisch-logische Einheit)
ANSI	American National Standards Institute
ASCII	American Standard Code for Information Interchange
ASR	Automatic Send and Receive (Automatisches Senden und Empfangen)
BCD	Binary-Coded-Decimal (binär kodierte Dezimalziffer)
BCR	Byte Count Register (Bitzähler-Register)
BPS	Bits Per Second (Bits pro Sekunde)
BRA	Branch, go to (Verzweigung nach)
BSC	Binary Synchronous Communication (Binär synchrone Übertragung)
C	Carry (Übertrag)
CAD	Computer-Aided-Design (rechnergestützter Entwurf)
CAM	Contents-Addressable Memory (über den Inhalt adressierbare Speicher, Assoziativsp.)
CCD	Charge-Coupled Device (Ladungsgekoppelte Speicher)
CE	Chip Enable (Chip-Freigabe-Signal)
CLK	Clock (Uhr, Quarz, Takt)
CML	Current Mode Logic (Logik mit Stromsteuerung)
CMOS	Complementary MOS (Komplementärer MOS)
CPG	Clock Pulse Generator (Taktimpulsgenerator)
CPS	Characters Per Second (Zeichen pro Sekunde)
CPU	Central Processor Unit (Zentraleinheit)
CR	Card Reader; Carriage Return (Kartenleser; Wagenrücklauf/Zeilenwechsel)
CRC	Cyclic Redundancy Check (zyklische Rekondanzprüfung)
CROM	Control-ROM (Mikroprogrammspeicher – nur zum Lesen)
CRT	Cathode Ray Tube (Kathodenstrahlröhre)
CRTC	CRT Controller (Steuereinheit für CRT)
CS	Chip Select (Chip-Auswahl)
CTS	Clear to Send (Löschen vor dem Senden)
CU	Control Unit (Steuereinheit)
CY	Carry (Übertrag)
D	Data (Datum)
D/A	Digital to Analog (Digital nach Analog)
DC	Direct Current (Gleichspannung)
DC	Don't Care (nichtdefinierter Impuls)
DCD	Data Carrier Detect (Datenträger-Bestimmung)
DIP	Dual In-Line Package (Dual-in-line-Gehäuse)
DMA	Direct Memory Access (direkter Speicherzugriff)
DMAC	DMA Controller (Steuerung für DMA)
DMOS	Double-Diffused MOS (Zweifach-Diffusions-MOS)
DNC	Direct Numerical Control (direkte numerische Steuerung)

DOS	Disk Operating System (Platten-Betriebssystem)
DPM	Digital Panel Meter (digitale Konsolen-Anzeige)
DTL	Diode-Transistor Logic
DTR	Data Terminal Ready (Datenterminal bereit)
D ₀ -7	Data Lines ø Through 7 (Datenleitungen 0 bis 7)
E	Empty; Enable (Clock) (Frei; Freigabe [Quarz])
EAROM	Electrically Alterable ROM (elektrisch änderbare Nur-Lese-Speicher)
EBCDIC	Extended Binary-Coded-Decimal Information Code
ECL	Emitter Coupled Logic
EDP	Electronic Data Processing (Elektronische Daten-Verarbeitung, EDV)
EFL	Emitter Follower Logic (Transistor-Verstärker-Schaltung)
EMI	Electro Magnetic Interference (elektromagnetische Störung)
EOC	End of Conversion (Ende der Umwandlung)
EOF	End of File (Dateiende)
EOR	Exclusive OR (exklusives ODER)
EOT	End of Text, Tape (Textende - auf Band)
EPROM	Erasable PROM (löschbares PROM)
FAMOS	Floating-Gate Avalanche MOS
FDC	Floppy-Disk Controller (Floppy-Disk-Steuerung)
FDM	Frequency-Division Multiplexing (Frequenz-gesteuertes Multiplexing)
FET	Field-Effect Transistor (Feld-Effekt-Transistor)
FF	Flip-Flop
FIFO	First-In-First-Out (Zuerst-Angekommen-Zuerst-Bedient/Zuteilungsdisziplin)
EPLA	Field PLA
FSK	Frequency-Shift-Keying
G	(carry) Generate (Übertrags-Erzeugung)
GP	General-Purpose (Universal)
GPIB	General-Purpose Interface Bus (Universaler Schnittstellen-Bus)
HDLC	High Level Data Link Control (Protokoll für schnelle Datenübertragung)
HEX	Hexadecimal (Hexadezimal; Basis 16)
HPIB	Hewlett-Packard Interface Bus
I	Interrupt/Interrupt Mask (Unterbrechung/Unterbrechungsmaske)
IC	Integrated Circuit = Chip (integrierter Schaltkreis)
INT	Interrupt (Unterbrechung)
I/O	Input-Output (Eingabe/Ausgabe)
IOCS	I/O Control System (EIA-Steuer-System)
IRQ	Interrupt Request (Unterbrechungs-Anforderung)
I ² L	Integrated Injection Logic (integrierte Injektions-Logik)
JAN	Joint Army-Navy (gemeinsames Armee-Marine-Vorhaben)
JP	Jump (Sprung)
K	(1024) Kilo
KSR	Keyboard-Send-Receive (Tastatur-Senden-Empfangen)
LCD	Liquid-Crystal Display (Flüssigkristall-Anzeige)
LED	Light Emitting Diode (lichtemittierende Diode)
LIFO	Last-In-First-Out (Zuletzt-Angekommen-Zuerst-Bedient/Zuteilungsdisziplin)
LOC	Loop On-Line Control (On-line-Schleifen-Steuerung)
LP	Line Printer (Zeilendrucker)
LPM	Lines Per Minute (Zeilen/Minute)
LPS	Low-Power Shottky

LRC	Longitudinal Redundancy Check (Longitudinale Redundanz-Prüfung)
LSB	Least Significant Bit (niederwertigstes Bit)
LSI	Large Scale Integration (Höchstintegration)
MNOS	Metal Nitride Oxide Semiconductor (Metall-Nitrid-Oxyd-Halbleiter)
MOS	Metal Oxide Semiconductor (Metall-Oxyd-Halbleiter)
MPU	Microprocessor Unit (Mikroprozessor-Einheit)
MSB	Most Significant Bit (höchstwertiges Bit)
MSI	Medium Scale Integration (mittlerer Integrationsgrad)
MTBF	Mean Time Between Failures (mittlere Zeit zwischen Ausfällen)
MUX	Multiplexer
N	Negative (Sign Bit) (Negativ/Vorzeichenbit)
NDRO	Non-Destructive Read-Out (Nicht-zerstörendes Lesen)
NMOS	N-Channel MOS (N-Kanal-MOS)
NVM	Non-Volatile Memory (Nicht-flüchtige Speicher)
OCR	Optical Character Reader (Optischer Zeichenleser)
OEM	Original Equipment Manufacturer (Hersteller eines Originalsystems)
OP	Operation (Operation/Funktion)
OV	Overflow (Überlauf)
P	Parity; (carry) Propagate (Parität; Übertragsfortpflanzung)
PABX	Private Automatic Branch Exchange (Automatisches Telefon-Vermittlungs-System)
PBX	Private Branch Exchange (Telefon-Vermittlungs-System)
PC	Printed Circuit; Program Counter (gedruckter Schaltkreis; Programmzähler)
PCI/O	Program Controlled I/O (Programmgesteuerte E/A)
PCM	Pulse Code Mod. (Impulskode-Modulator)
PFR	Power-Fail Restart (Wiederstart nach Netzausfall)
PIC	Priority Interrupt Control (Prioritätsgesteuerte Unterbrechungs-Kontrolle)
PIO	Programmable I/O Chip/Interface (Programmierbarer E/A-Chip/Schnittstelle)
PIT	Programmable Interval-Timer (Programmierbare Intervalluhr)
PLA	Programmable Logic-Array (Programmierbares Logik-Feld)
PLL	Phase-Locked Loop (Phasenkontrollierte Schleife)
PMOS	P-Channel MOS (p-Kanal-MOS)
POS	Point-of-Sale Terminal (Registrierkasse)
PROM	(Field) Programmable ROM (nachträglich programmierbares ROM)
PSW	Program Status Word (Programm-Status-Wort)
PTP	Paper Tape Punch (Lochstreifen-Leser)
PTR	Paper Tape Reader (Lochstreifen-Leser)
Q	AC extension (Akkumulator-Erweiterung)
QPL	Qualified Products List (autorisierte Produktliste)
R	Read (Lesen)
RALU	Register Arithmetic Logic Unit (Register-Arithmetik-Logik-Einheit)
RAM	Random-Access-Memory (Speicher mit wahlfreiem Zugriff)
RDSR	Receiver Data Service Request (Anforderung für Datenempfang)
RDY	Ready (Bereit)
RES	Reset (Löschen)
RF	Radio Frequent (Hochfrequent)
RMS	Root Mean Square (Standardabweichung)
ROM	Read-Only Memory (Nur-Lese-Speicher)
RPROM	Reprogrammable PROM (wiederprogrammierbares ROM)
RPT	Repeat (wiederholen)
RS	Register Select (Register Auswahl)

RST	Restart (Wiederstart)
RTC	Real-Time Clock (Realzeit-Uhr)
RTS	Request-To-Send (Sendeanforderung)
R/W	Read/Write Memory (Lese/Schreibspeicher)
Rx	Receiver (Empfänger)
SAR	Successive Approximation Register (Register zur schrittweisen Annäherung)
SDLC	Synchronous Data Link Control (Synchrone Datenübertragungs-Steuerung/Protokoll)
SEC	Scanning Electron Microscope (Abtast-Elektronen-Mikroskop)
SEM	Standard Electronic Module (Elektronischer Standard-Modul)
S/H	Sample and Hold (Abtast-Signal halten)
S/N	Signal to Noise (Signal-/Rausch-)
SOS	Silicon-On-Sapphire (Silizium auf Saphir)
SR	Service Request (Bedienanforderung)
SSI	Small Scale Integration (geringer Integrationsgrad)
STB	Strobe (Impuls)
SUB	Subroutine (Unterprogramm)
TDM	Time-Division Multiplexing (zeitgesteuertes Multiplexen)
TDSR	Transmitter Data Service Request (Datenübertragungs-Anforderung)
TSS	Time-Sharing System (Teilnehmer-System)
TTL	Transistor Transistor Logic
TTY	Teletypewriter (Fernschreiber)
Tx	Transmitter (Übertragungseinheit)
UART	Universal Asynchronous Receiver Transmitter (Universale asynchrone Empfänger-Übertragung)
uC	Microcomputer
uP	Microprocessor
USART	Universal Synchronous Receiver Transmitter (Universale synchrone Empfänger-Übertragung)
U-V	Ultra-Violet
VMOS	Vertical MOS (Vertikaler MOS)
V _{SS}	Ground (Erde)
W	Write (Schreiben)
WPM	Words Per Minute (Worte pro Minute)
X	Index
XOR	Exclusive OR (Exklusives ODER)
Z	Zero Bit (Bit Null)
Φ	(Clock) Phase (Uhr/Phase)

INHALTSREGISTER

A	B		
Abfrageroutine	351	BA	307
Abfrageschleife	66	BAS-Signal	140
Abfragetechnik (Polling)	65, 69, 71	Baud-Rate	109
Abtast- und Halteschaltung	249	Baud Rate Generator	359
Abtastbaustein	97	Bauteilfehler	368
Abtasttheorem	248, 253	BCD	103
ACIA	62, 111, 116	Befehlszyklus	13
Acknowledge	13	Bestätigungssignal	13
AD 7522	270	Bereichsverschiebung	277
AD 7570	267	Bi-Direktonal	25
ADC	243, 251	Bildschirmgerät	89, 134, 144
A/D	243	Bildschirmsteuerung	144, 150
A/D-Wandler	243, 250, 336	Bitschalter	247
Adressbus	8, 10, 298	Blanking (Dunkelzeit)	137
Adressierungstechniken	47	Bootstrap-Programm	292
Adressmarkierung	176	Breakpoint	393
Algorithmische Bitmustererzeugung	390	Burn-in	369
AM 9517	84	Burst-Modus	223
Analog Multiplexer	286	Bus	8, 34
Analysator	379	Bus, parallel	295
Antwortzeit	75	Bus, seriell	296
Anzeige	103	Bussignale	15
Anzeigezeit	136	Bus Standards	271
Artikulator	212	Bus-Treiber	51, 355
Arbeitssteuerregister	56	Byte	19
Arbeitsweise (Mode)	63		
ASCII	101, 325	C	
Asynchron	13	CAMAC	313
Asynchroner Datenverkehr	324	Charakter Generator	109, 137
Asynchroner Zugriff	224	Chip	17
Auffrischadresse	39, 144, 223	Chip-Select	36
Auffrischen, verdeckt	224	CLOCK	305
Auffrischlogik	227	Counter-Comperator	260
Auffrischspeicher	138, 142	CPU (Central Processor Unit)	17, 26, 80, 352
Auffrischsteuerung	40, 42, 223, 228	CRATE	315
Aufnahmekennzeichnung	175	CRC	180
Ausbeute	17	CRCT	146, 149
Ausfallkompensation	289	Cursor (Kursor)	138
Ausfallrate	368	Cyclic Redundancy Check	133, 160, 178, 330
Auswahlanschlüsse	36		
Auswahlmechanismus	51		
Auswurfsteuerung	169		

D			
D/A Wandler	243, 279	Fehlerkorrektur	177, 330
DAC	243	Fehlerrate	368
Daisy-Chain	72	Fehlersuche	372
Dataway	317	Fehlerursachen	372
Dateiverwaltung	207	Fehlerverteilung	369
Datenbus	9, 10, 19, 298	Festmuster Test	390
Datenerfassung	281	File Management	212
Datenpuffer	57	Firmware	404
Daten-Richtungsregister	53, 55	Flag	65
DBE	306	Floppy Disk	89, 153, 158
DCO	208	Formatierung	157, 172
Dekodierer	22, 275	FSK (Frequency Shift Keying)	129
Demodulator	131		
Demultiplexer	86	G	
Dezimal	427	Galpat	391
Differenzmessung	278	GAP	170
Digitale Kassettensteuerung	131	Gehäusegröße	18
Direct Memory Access (DMA)	65, 77	Glitch	279
Diskette	157	GPIB-6800 System	311
Disketteninterface	186	Gruppenauffrischung	230
Diskettenstation	158		
Diskettensteuerung	181, 184, 190, 195, 201	H	
DMA-Steuerung	78	Halt	306
DMAC	10, 78, 143	Halt-burst	79
Doppelte Dicke (Double-density)	173	Haltepunkte	393
Dual-Slope	256	Haming Code	331
Dual-slope integration	256	Handshaking	53
Dunkelzeit	136	Hardformat	157
Durchlaufspeicher	351	Hardsektorierung	156, 172, 176
Dynabyte	238	Hardware	8, 333
Dynamische Speicher	230	Hardwarefehler	189
Dynamisches RAM	23, 39, 222	Harmoniegenerator	210
		Hexadezimal	91
E		Hidden Refresh	224
EAROM	24	HOLD	78
E/A Steuermethoden	65, 66	Horizontale Syncr.	136
E/A-Tor	44, 50	HPIB	320
EBCDIC	99, 327	Hybridbausteine	275
Ebene (Inf.)	72	Hybride Datenerfassung	288
EIA Bausteine	111		
EIA RS232C	319	I	
Ein-Ausgabe	47	IBM Diskettenformat	175
Einbrennen	369	IEEE-583	Siehe CAMAC
Einchipmicrocomputer	9	IEEE-488-1975	307, 320, 429
Einrampenverfahren	259	IN-Circuit-Emulation	382, 393
Einzelzyklusmodus	223	Indeximpuls	174
Emulation	391	INDEX-Leitung	167
Entprellen	97	Indexloch	167
EOC	265, 275	Indexsektor	167
EPROM	29, 47	Indexverzeichnis	207
EXKLUSIV-ORDER	331	Informationsaufzeichnung	169
		Integration	256
F		Inhaltsanalysatoren	382, 385
F2F	131	Initialisierungsroutine	347
FDC	205	Intelligent	147, 205
Fehlerbaum	382, 387	Interface Chips	10
Fehlererkennung	177, 330	Interface-Schaltungen	10
		Interfacesignale	182

Interface-Zentralrechner	360	Multimeter	374
Interrupts (Unterbrechung)	69, 351	Musik Synthesizer	89, 208, 215
I/O-Mapping	47, 48	N	
Invertierer	335	NAND-Gatter	129
K		Netzfilter	372
Kansas City Standards	129	Nibble	19, 129
Kassettenaufsatz	89, 127-130	NRZ	132
Kennzeichnung	174	O	
KIM 1 Interface	127	Offsetkorrektur	278
Kodeumwandlung	88	Oszilloskop	377
Kodierte Tastatur	96	P	
Komparator	258	Paging	145
Kopfladeprinzipien	171	Paper Tape Reader	89, 117
Kreditkartenleser	123	Parallele E/A	51
Kreuzparität	331	Parallelumwandlung	262
Kursorausgabe	144	Parität	330
Kursorsteuerung	145, 148	Peripheriegeräte	89
L		Phasenkodietechnik	132
Langzeitstabilität	339	Phasenstarrer Osz.	169, 171
Latch	279	PIA	53, 55, 125
LED	102	PIC	73, 360
Lernkurve	18	PIO	53, 93
Lesen/Schreiben	163	Plastic Software	404
Lichtgriffel	144	Plausibilitätsprüfung	289
Line Reversal	93	PLO	171, 182
Lineare Auswahl	20, 32	Polling	65, 69, 71, 351
Listener	310	Power Fail Restart	73
Lochstreifenleser	117	PPI	57, 125
Lock-Out	93	Priorität	68, 73
Logikanalysator	380, 382	Prioritätskodierer	68, 264
LSI	7, 18	Priority-Int-Controller	73, 360
Lücken (GAP)	175	Programme	10
M		Programmierbare E/A	53, 59
Magnetischer Kreditkartenleser	89, 122	Programmierbare Interfaces	404
Maske	69	PROM	24, 30, 44, 193, 353
Matrix-LED-Anzeige	89, 107	Prozessorsignale	11
Mehrtastenausblendung	93	Prüfsummen	330
Mehrtastentrennung	93	Pseudostatischer RAM	228
Memory Mapped I/O	47	PTR	89
MFM	170	Puffer	24
Microprocessor	8	Puffern	57
Minidiskettenstation	157, 166	Punktmatrix	109, 137
Mnemonischer Analysator	384	Q	
Modem	62, 345	Quad-slope	258
Modem-Quittungsbetrieb	321	Quartz	9
Modulator	130	Quittungsbetrieb	53, 309
Monolithischer Wandler	246, 265	R	
Monovibrator	85, 86	RAM	8, 23, 30, 37, 353
MP 21	276	RAM-Karte	363
MPU	8	Raster-Scan	143
MSB	351	Register	55, 185
MTBF	368	Registeradressierung	187
Multiplexer	86, 282	Registerformat	188
Multiplexer 32-Kanal	357		
Multiplizierender D/A-Wandler	268		

Register Select	55	Stapel	76
RESET	306	Statisches Ram	23, 39
Richtungsauswahl	166	Statusänderung	352
Rollover	92	Status Signale	27
ROM	8, 29, 35, 108	Statustor	67
Row Scanning	91	Steuerbus	10, 305
Rotation	115, 122	Steuerregister	55, 63
RS232C	61, 109, 130, 150, 328, 420	Steuersignale	12, 35
RS 422	323	Steuerung	63, 235
R/W	306	Stichproben (samples)	243
R/W-P	306	Stimmerzeugung	211
S		Störspannungen	370
S100 Bus	232, 297, 332	Strobe	239, 279
Sampling	243, 249	Stromschleifen	321
Sammelschiene	250	Stromversorgung	8, 304, 317, 330, 341, 372
SC (Start Conversion)	275	Substrat Material	17
Scaling	277	Synchron	13, 24
Schmidt-Trigger	86	Synchroner Datenverkehr	63, 388
Schreibgatter	160	Systemarchitektur	19
Schreib/Leseelektronik	125	Systemausfälle	293
Schreib/Lesesteuerung	51	Systembus	305
Schreibschutz	168	Systemsteuerbaustein	27
Schreibzyklus	233	T	
Schrittmotor	89, 118	Taktgenerator	9, 26, 34, 44
Schrittweise Annäherung	250, 255	Talker	309
Schwingneigung	339	Tarbell	89, 131
Scrolling	145	Tastatur	89, 96, 99
SDLC	328	Tastenfeldkodierer	96
Sektor	153, 172	Tastenprellen	89
Selbstdiagnose	388	Teilweise Dekodierung	32
Sensorgewichtung	291	Teletype	58, 89, 109
Serielle E/A	59, 110	Tempogenerator	213
Servo-Technik	261	Testen	379
Simulation	391	Testkopf	380
Sofortanwahl	169	Tonband Interface	128
Soft-Fail	87	Trace-Back	394
Softrückstart	352	Transceiver	25, 31
Soft-Sektorierung	157	Transmitter	25
Software	8, 335, 347, 370	Transparent Refresh	39, 224
Softwareabsicherung	293	Treiber	25, 199
Software Entwicklungssystem	394	Triggerinformation	380
Softwareinterface	288	Tri-State-Technik	77
Softwareorientierte Test-Techniken	386	TSC	307
Softwarepriorität	71	U	
Softwarezeiger	362	UART	61, 110, 128, 129, 131
Speicheraufrischung	237	Übertragungsrate	109
Speicheraufteilung	20, 50	Überschwingen	340
Speicherbausteine	22	Umwandlungstechniken	264
Speicherlesezyklus	303	UND-Gatter	74
Speichermatrix	354	Unkodierte Tastatur	91
Speichermodul	33	Unmittelbarer Speicherzugriff	77
Speicherschreibzyklus	304	Unterbrechung	69, 75, 351, 361, 382
Speicherverwaltung	207	USART	61, 63, 127, 347, 357
Spuranzahl	156	V	
Spuren	153, 162	Vectored Interrupt	72
Stabilisierung	339		
Standard Microprocessor	8		

Verdrahtungsfehler	367
Vergleichstest	388
Verhaltensspeicherung	389
Verriegelungsschaltung	232
Verteiler (TTY)	113
Verteilungsstrategie	65
Vertikale Synchr.	136
V/F Wandlung	259
Video	135, 139
Video Monitor	135
Videosteuerung	144
Vierflankenintegration	258
Vierflankenwandler	273
VMA	306
Volldekodierte Auswahl	21
Vorrang	73

W

Wafer	17
Wahrheitstabelle	105, 121, 287
Walking Ones	91
Wandler A/D	243
Wirkungsgrad	340

Z

Zähler	105
Zählermethode	259
Zeichenerzeugung	137
Zeilenabtasten	91
Zeilensprungverfahren	136
Zeilenüberhang	136
Zentraleinheit	17
Zugriffszeit	29
Zusammenbruchroutine	68
Zustandsanalysator	381
Zustandsmessung	380
Zweirampenintegration	256
Zweitastentrennung	93
Zwischenspeicher	51
Z-80	39, 41

Die SYBEX Bibliothek

MEIN ERSTER COMPUTER (2. überarbeitete Ausgabe)

von Rodnay Zaks – eine Einführung für alle, die den Kauf oder die Nutzung eines Mikrocomputers erwägen. 305 Seiten, 150 Abbildungen, Format DIN A5, Ref.Nr.: **3020** (1982)

CP/M HANDBUCH MIT MP/M

von Rodnay Zaks – ein umfassendes Lehr- und Nachschlagewerk für CP/M, das Standard-Betriebssystem für Mikrocomputer. 310 Seiten, 100 Abbildungen, Format DIN A5, Ref.Nr. **3002** (1981)

MIKROPROZESSOR INTERFACE TECHNIKEN (3. überarbeitete Ausgabe)

von Rodnay Zaks/Austin Lesca – Hardware und Software Verbindungstechniken samt Digital/Analog-Wandler, Peripheriegeräte, Standard-Busse und Fehlersuchtechniken. 435 Seiten, 400 Abbildungen, Format DIN A5, Ref.Nr.: **3012** (1982)

PROGRAMMIERUNG DES 6502 (2. überarbeitete Ausgabe)

von Rodnay Zaks – Programmierung in Maschinensprache mit dem Mikroprozessor 6502, von den Grundkonzepten bis hin zu fortgeschrittenen Informationsstrukturen. 350 Seiten, 160 Abbildungen, Format DIN A5, Ref.Nr.: **3011** (1982)

PROGRAMMIERUNG DES Z80

von Rodnay Zaks – ein kompletter Lehrgang in der Programmierung des Z80 Mikroprozessors und eine gründliche Einführung in die Maschinensprache. 630 Seiten, 200 Abbildungen, Format DIN A5, Ref.Nr.: **3006** (1982)

EINFÜHRUNG IN PASCAL UND UCSD/PASCAL

von Rodnay Zaks – das Buch für jeden, der die Programmiersprache PASCAL lernen möchte. Vorkenntnisse in Computerprogrammierung werden nicht vorausgesetzt. Eine schrittweise Einführung mit vielen Übungen und Beispielen. 540 Seiten, 130 Abbildungen, Ref.Nr.: **3004** (1981)

DAS PASCAL HANDBUCH

von Jacques Tiberghien – ein Wörterbuch mit jeder Pascal Anweisung und jedem Symbol, reservierten Wort, Bezeichner und Operator, für beinahe alle bekannten Pascal-Versionen. 510 Seiten, 270 Abbildungen, Format 23 x 18 cm, Ref.Nr.: **3005** (1982)

PASCAL PROGRAMME FÜR WISSENSCHAFTLER UND INGENIEURE

von Alan Miller – eine Sammlung von 60 der wichtigsten wissenschaftlichen Algorithmen samt Programmauflistung und Musterdurchlauf. Ein wichtiges Hilfsmittel für Pascal Benutzer mit technischen Anwendungen. 320 Seiten, 120 Abbildungen, Format 23 x 18 cm, Ref.Nr.: **3007** (1982)

POCKET MIKROCOMPUTER LEXIKON

– die schnelle Informations-Börse! 1300 Definitionen, Kurzformeln, technische Daten, Lieferanten-Adressen, ein englisch-deutsches und französisch-deutsches Wörterbuch. 176 Seiten, Format DIN A6, Ref.Nr. **3008** (1982)

BASIC COMPUTER SPIELE/Band 1

herausgegeben von David H. Ahl – die besten Mikrocomputerspiele aus der Zeitschrift „Creative Computing“ in deutscher Fassung mit Probelauf und Programmlisting. 208 Seiten, 59 Abbildungen, Ref.Nr. **3009**

BASIC COMPUTER SPIELE/Band 2

herausgegeben von David H. Ahl – 84 weitere Mikrocomputerspiele aus „Creative Computing“. Alle in Microsoft-BASIC geschrieben mit Listing und Probelauf. 224 Seiten, 61 Abbildungen, Ref.Nr.: **3010**

BASIC PROGRAMME FÜR WISSENSCHAFTLER UND INGENIEURE

von Alan Miller – eine Bibliothek von Programmen zu den wichtigsten Problemlösungen mit numerischen Verfahren, alle in BASIC geschrieben, mit Musterlauf und Programmlisting. 320 Seiten, 120 Abbildungen, Ref.Nr.: **3015** (Erscheint Herbst 1983)

EINFÜHRUNG IN DIE TEXTVERARBEITUNG

von H. Glatzer – aus was eine Textverarbeitungsanlage besteht, wie man sie nutzen kann und zu was sie fähig ist. Beispiele verschiedener Anwendungen und Kriterien für den Kauf eines Systems. 208 Seiten, 67 Abbildungen, Ref.Nr. **3018** (1983)

EINFÜHRUNG IN WORDSTAR

von A. Naiman – eine klar gegliederte Einführung, die aufzeigt, wie WORDSTAR funktioniert, was man damit tun kann und wie es eingesetzt wird. 208 Seiten, 30 Abbildungen, Ref.Nr.: **3019** (1983)

6502 ANWENDUNGEN

von Rodnay Zaks – das Eingabe-/Ausgabe-Buch für Ihren 6502-Mikroprozessor. Stellt die meistgenutzten Programme und die dafür notwendigen Hardware-Komponenten vor. 288 Seiten, 205 Abbildungen, Ref.Nr.: **3014** (1983)

BASIC ÜBUNGEN FÜR DEN APPLE

von J.-P. Lamoitier – das Buch für APPLE-Nutzer, die einen schnellen Zugang zur Programmierung in BASIC suchen. Abgestufte Übungen mit zunehmendem Schwierigkeitsgrad. 240 Seiten, 185 Abbildungen, Ref.Nr.: **3016** (1983)

CHIP UND SYSTEM: Einführung in die Mikroprozessoren-Technik

von Rodnay Zaks – eine sehr gut lesbare Einführung in die faszinierende Welt der Computer, vom Mikroprozessor bis hin zum vollständigen System. 560 Seiten, 325 Abbildungen, Ref.Nr.: **3017** (Erscheint Herbst 1983)

VORSICHT! Computer brauchen Pflege

von Rodnay Zaks – das Buch, das Ihnen die Handhabung eines Computersystems erklärt – vor allem, was Sie damit nicht machen sollten. Allgemein gültige Regeln für die pflegliche Behandlung Ihres Systems. 224 Seiten, 96 Abbildungen, Ref.Nr.: **3013** (Erscheint April 1983)

MEIN SINCLAIR ZX81

von D. Hergert – eine gut lesbare Einführung in diesen Einplatinencomputer und dessen Programmierung in BASIC. 180 Seiten, 20 Abbildungen, Ref.: **3021** (Erscheint Februar 1983)

The SYBEX Library*

* *Mikrocomputer-Bücher in englischer Sprache von SYBEX; lieferbar ab Lager Düsseldorf.*

YOUR FIRST COMPUTER

by **Rodnay Zaks** 264 pp., 150 illustr., Ref. C200A

The most popular introduction to small computers and their peripherals: what they do and how to buy one.

DON'T (or How to Care for Your Computer)

by **Rodnay Zaks** 222 pp., 100 illustr., Ref. C400

The correct way to handle and care for all elements of a computer system, including what to do when something doesn't work.

INTERNATIONAL MICROCOMPUTER DICTIONARY

140 pp., Ref. X2

All the definitions and acronyms of microcomputer jargon defined in a handy pocket-size edition. Includes translations of the most popular terms into ten languages.

FROM CHIPS TO SYSTEMS:

AN INTRODUCTION TO MICROPROCESSORS

by **Rodnay Zaks** 558 pp., 400 illustr. Ref. C201A

A simple and comprehensive introduction to microprocessors from both a hardware and software standpoint: what they are, how they operate, how to assemble them into a complete system.

INTRODUCTION TO WORD PROCESSING

by **Hal Glatzer** 216 pp., 140 illustr., Ref. W101

Explains in plain language what a word processor can do, how it improves productivity, how to use a word processor and how to buy one wisely.

INTRODUCTION TO WORDSTAR™

by **Arthur Naiman** 208 pp., 30 illustr., Ref. W105

Makes it easy to learn how to use WordStar, a powerful word processing program for personal computers.

VISICALC® APPLICATIONS

by **Stanley R. Trost** 200 pp., Ref. V104

Presents accounting and management planning applications—from financial statements to master budgets; from pricing models to investment strategies.

EXECUTIVE PLANNING WITH BASIC

by **X. T. Bui** 192 pp., 19 illustr., Ref. B380

An important collection of business management decision models in BASIC, including Inventory Management (EOQ), Critical Path Analysis and PERT, Financial Ratio Analysis, Portfolio Management, and much more.

BASIC FOR BUSINESS

by **Douglas Hergert** 250 pp., 15 illustr., Ref. B390

A logically organized, no-nonsense introduction to BASIC programming for business applications. Includes many fully-explained accounting programs, and shows you how to write them.

FIFTY BASIC EXERCISES

by J. P. Lamoitier 236 pp., 90 illustr., Ref. B250

Teaches BASIC by actual practice, using graduated exercises drawn from everyday applications. All programs written in Microsoft BASIC.

BASIC EXERCISES FOR THE APPLE

by J. P. Lamoitier 230 pp., 90 illustr., Ref. B500

This book is an Apple version of *Fifty BASIC Exercises*.

BASIC EXERCISES FOR THE IBM PERSONAL COMPUTER

by J. P. Lamoitier 232 pp., 90 illustr., Ref. B510

This book is an IBM version of *Fifty BASIC Exercises*.

INSIDE BASIC GAMES

by Richard Mateosian 352 pp., 120 illustr., Ref. B245

Teaches interactive BASIC programming through games. Games are written in Microsoft BASIC and can run on the TRS-80, Apple II and PET/CBM.

THE PASCAL HANDBOOK

by Jacques Tiberghien 492 pp., 270 illustr., Ref. P320

A dictionary of the Pascal language, defining every reserved word, operator, procedure and function found in all major versions of Pascal.

INTRODUCTION TO PASCAL (Including UCSD Pascal)

by Rodnay Zaks 422 pp., 130 illustr. Ref. P310

A step-by-step introduction for anyone wanting to learn the Pascal language. Describes UCSD and Standard Pascals. No technical background is assumed.

APPLE PASCAL GAMES

by Douglas Hergert and Joseph T. Kalash 376 pp., 40 illustr., Ref. P360

A collection of the most popular computer games in Pascal, challenging the reader not only to play but to investigate how games are implemented on the computer.

CELESTIAL BASIC: Astronomy on Your Computer

by Eric Burgess 228 pp., 65 illustr., Ref. B330

A collection of BASIC programs that rapidly complete the chores of typical astronomical computations. It's like having a planetarium in your own home! Displays apparent movement of stars, planets and meteor showers.

PASCAL PROGRAMS FOR SCIENTISTS AND ENGINEERS

by Alan R. Miller 378 pp., 120 illustr., Ref. P340

A comprehensive collection of frequently used algorithms for scientific and technical applications, programmed in Pascal. Includes such programs as curve-fitting, integrals and statistical techniques.

BASIC PROGRAMS FOR SCIENTISTS AND ENGINEERS

by Alan R. Miller 326 pp., 120 illustr., Ref. B240

This second book in the "Programs for Scientists and Engineers" series provides a library of problem-solving programs while developing proficiency in BASIC.

FORTRAN PROGRAMS FOR SCIENTISTS AND ENGINEERS

by Alan R. Miller 320 pp., 120 illustr., Ref. F440

Third in the "Programs for Scientists and Engineers" series. Specific scientific and engineering application programs written in FORTRAN.

PROGRAMMING THE 6809

by Rodnay Zaks and William Labiak 520 pp., 150 illustr., Ref. C209

This book explains how to program the 6809 in assembly language. No prior programming knowledge required.

PROGRAMMING THE 6502

by Rodnay Zaks 388 pp., 160 illustr., Ref. C202

Assembly language programming for the 6502, from basic concepts to advanced data structures.

6502 APPLICATIONS BOOK

by Rodnay Zaks 286 pp., 200 illustr., Ref. D302

Real-life application techniques: the input/output book for the 6502.

ADVANCED 6502 PROGRAMMING

by Rodnay Zaks 292 pp., 140 illustr., Ref. G402A

Third in the 6502 series. Teaches more advanced programming techniques, using games as a framework for learning.

PROGRAMMING THE Z80

by Rodnay Zaks 626 pp., 200 illustr., Ref. C280

A complete course in programming the Z80 microprocessor and a thorough introduction to assembly language.

PROGRAMMING THE Z8000

by Richard Mateosian 300 pp., 124 illustr., Ref. C281

How to program the Z8000 16-bit microprocessor. Includes a description of the architecture and function of the Z8000 and its family of support chips.

THE CP/M® HANDBOOK (with MP/M™)

by Rodnay Zaks 324 pp., 100 illustr., Ref. C300

An indispensable reference and guide to CP/M—the most widely-used operating system for small computers.

MASTERING CP/M®

by Alan R. Miller 320 pp., Ref. C302

For advanced CP/M users or systems programmers who want maximum use of the CP/M operating system . . . takes up where our CP/M Handbook leaves off.

INTRODUCTION TO THE UCSD p-SYSTEM™

by Charles W. Grant and Jon Butah 250 pp., 10 illustr., Ref. P370

A simple, clear introduction to the UCSD Pascal Operating System; for beginners through experienced programmers.

A MICROPROGRAMMED APL IMPLEMENTATION

by Rodnay Zaks 350 pp., Ref. Z10

An expert-level text presenting the complete conceptual analysis and design of an APL interpreter, and actual listing of the microcode.

THE APPLE CONNECTION

by James W. Coffron 228 pp., 120 illustr., Ref. C405

Teaches elementary interfacing and BASIC programming of the Apple for connection to external devices and household appliances.

MICROPROCESSOR INTERFACING TECHNIQUES

by Rodnay Zaks and Austin Lesea 458 pp., 400 illust., Ref. C207

Complete hardware and software interconnect techniques, including D to A conversion, peripherals, standard buses and troubleshooting.

Von der Tastatur bis zur Floppy

Interface Technik ist keine Kunst mehr, sondern eine Technik der Anwendung von Komponenten in der Elektronik. Dieses Buch will Ihnen erklären, wie einfach im Grunde genommen die Gesamtschaltung eines Microcomputers ist, wenn man die einzelnen Peripherie-Geräte für sich betrachtet.

Software- und Hardware-Techniken werden in Beispielen mit IEEE-488 und S-100-Bus behandelt.

Über die Autoren

Austin Lesea hat Mikroprozessorprodukte für Industrie, Lehre und Forschung entwickelt. Er ist Konstrukteur im Lehrlaboratorium für Mikroprozessoren an der Universität von Kalifornien in Berkeley und hat weltweit für über 1000 Teilnehmer Kurse und Seminare auf dem Gebiet der Mikroprozessoren durchgeführt.

Dr. Rodney Zaks hat über 50 Bücher und Forschungsschriften über Mikroprozessoren veröffentlicht und einige Mikroprozessorprodukte für Forschung und Technik erstellt. Er hat weltweit für über 5000 Teilnehmer Kurse und Seminare abgehalten, die von der Einführungsebene bis zu Mikroprogrammierungstechniken für Bit-Slice-Maschine reichen.

Dieses Buch ist das Ergebnis der Entwicklungs- und Lehrerfahrungen der Autoren.