



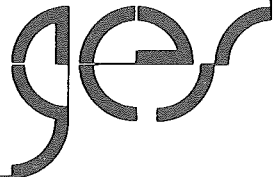
# SER

## Die Serielle Schnittstelle für den NDR - Computer

Ausgabe 2

Graf Elektronik Systeme GmbH  
Magnusstr. 13 · Postfach 1610  
8960 Kempten (Allgäu)  
Telefon: (08 31) 62 11  
Teletex: 831804 = GRAF  
Telex: 17 831 804 = GRAF.

Filiale Hamburg  
Ehrenbergstraße 56  
2000 Hamburg 50  
Telefon: (0 40) 38 81 51  
Filiale München  
Georgenstraße 61  
8000 München 40  
Telefon: (0 89) 2 71 58 58



# Inhaltsverzeichnis

	Seite
1. Einführung	1
2. Technische Daten	2
3. Prinzipielle Beschreibung	2
3.1 Das Prinzip der Datenumwandlung	2
3.2 Umwandlungstechnik parallel-seriell	3
3.3 Das V24-Format	4
3.4 Belegung des Canon-Steckers	4
4. Aufbauanleitung	5
4.1 Achtung C-MOS	5
4.2 Stückliste	5
4.3 Bestückungsanleitung	6
4.4 Setzen der Jumper	7
5. Test der Baugruppe	8
5.1 Test des Senders mit der CPU 280	8
5.2 Test des Senders und des Empfängers mit der CPU 280	9
5.3 Test mit der CPU 68k	10
5.4 Test mit dem Oszilloskop	10
6. Fehlersuche	11
6.1 Sichtprüfung	11
6.2 Messungen	11
7. Schaltungsbeschreibung	12
7.1 Vergleichslogik	12
7.2 Weitgabelogik	12
7.3 Takterzeugung	13
7.4 Der Baustein SY 6551	13
8. Anwendungsbeispiele	16
8.1 Anschluß des Epson Druckers FX-80	16
8.2 Beispiel: Betrieb des Epson Druckers mit der CPU-280	16
8.3 Modem Programm mit der SBC2	18
8.4 Die SER-Baugruppe unter CP/M.	24
9. Baulemente	28
9.1 Datenblätter zum Baustein SY 6551	31
10. Schaltbild SER	35
11. Bestückungsplan	37
11.1 Layout der Lötseite	38

# 1. Einführung

Mit der SER-Baugruppe haben Sie eine zuverlässige und ausgereifte Baugruppe erworben, mit der Sie in Zukunft eine sichere Verbindung von Ihrem Computer zur Außenwelt haben.

Da wir bei der Entwicklung unsere Erfahrung der letzten Jahre, verbunden mit neuester Technologie einbringen konnten, haben Sie nun die Gewähr, eine nachbausichere und funktionstüchtige Schaltung einzusetzen.

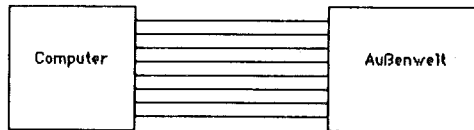
Die serielle Schnittstelle kann mit der CPU Z80, der SBC2 sowie mit dem 68008-System betrieben werden.

## Welche Aufgabe hat nun die serielle Schnittstelle?

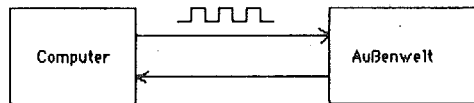
Jeder Computer muß mit der Außenwelt in Verbindung treten können, um sinnvolle Aufgaben verrichten zu können. Dazu wird eine Schnittstelle zwischen Computer und Außenwelt benötigt.

Im Prinzip kann man zwei verschiedene Schnittstellen unterscheiden:

1. Parallele Schnittstelle; der Computer ist über mehrere Leitungen mit der Außenwelt verbunden. Alle Datenbits (meistens 8) werden gleichzeitig über 8 Leitungen übertragen. Eine Steuerleitung (z.B. Strobe genannt) zeigt die Gültigkeit der Daten an. Ein bekanntes Beispiel für eine parallele Schnittstelle ist die Centronics-Schnittstelle für parallelen Druckeranschluß.  
Vorteil: Schnelle Datenübertragung  
Nachteil: Viele Leitungen, nur kurze Entfernungen sind überbrückbar.



## 2. Serielle Schnittstelle;



Über eine serielle Schnittstelle wird eine Verbindung vom Computer zur Außenwelt und umgekehrt hergestellt. Dabei werden die Dateninformationen nacheinander in einzelne Datenbits zerlegt, und über eine einzige Leitung übertragen. Eine serielle Schnittstelle wird verwendet, wenn eine nicht allzu hohe Übertragungsrate verlangt wird, oder größere Entfernungen überbrückt werden sollen.

Bei unserem NDR-Computer ergeben sich vielseitige Anwendungen für diese Baugruppe.

- Sie kann hier verwendet werden:
- zum Anschluß eines Akustikkopplers
  - für den Anschluß einer Maus
  - als Verbindung zwischen zwei Rechnern.
  - für den Anschluß eines zweiten Druckers.

## 2. Technische Daten

Betriebsspannungen: -12V, +12V und +5V

Stromaufnahme: ca. 100 mA

Bus Format: NDR-Klein-Bus 36-polig

Größe der Leiterplatte: 100x75x1,5 mm

Anschluß der Peripheriegeräte: Über V24-Anschluß

Per Software einstellbar: Anzahl der Stop Bits (eins oder zwei)  
Wortlänge (5, 6, 7, 8 oder 9 Bit lang)  
Ferner sind 15 verschiedene Baud-Raten einstellbar.

Der Baustein benötigt eine externe Taktzuführung (1,8432 MHz)

## 3. Prinzipielle Beschreibung

### 3.1 Das Prinzip der Datenumwandlung

Wie geht nun die Datenumwandlung genau vor sich?  
Am SER-Baustein liegt ein 8-Bit-Datenwort an. Nun gibt es mehrere Möglichkeiten, so ein Datenwort in eine Form zu bringen, in der es seriell auf einer Leitung übertragen werden kann. Hier möchten wir nur die Gebräuchlichste erklären. Für die Übertragung wird ein bestimmtes Format verwendet. Es ist in Abb. 1 dargestellt.

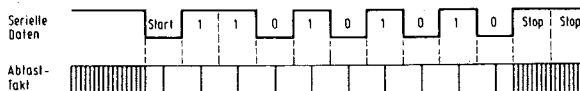


Abb. 1

Das Datenwort wird in die einzelnen Bits zerlegt, die dann nacheinander auf die Leitung "geschoben" werden. Dabei wird das niederwertigste Datenbit D0 zuerst übertragen. Nun muß aber der Empfänger das Wort wieder zusammensetzen. Dazu muß er aber wissen, wann das erste Datenbit übertragen wird und wie lange dieses auf der Leitung ist. Dazu wird vor die Daten ein sogenanntes Startbit gesetzt. Der Pegel springt von 1 auf 0 trägt also keinerlei Dateninformation. Damit wird dem Empfänger mitgeteilt, daß die Übertragung beginnt. Nach den 8 Datenbits schließen sich noch ein oder zwei Stopbits an, die den Pegel HIGH haben. Diese sorgen dafür, daß zwei kurz aufeinander folgende Übertragungs-formate vom Empfänger auseinandergehalten werden können.

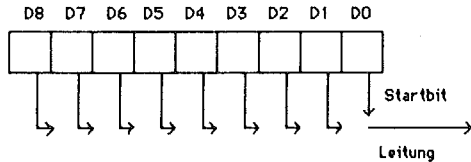
Die Anzahl der Stopbits kann per Konvention gewählt werden. Nun kann aber statt dem ersten Stopbit ein Paritätsbit mitgesandt werden. Es stellt die Quersumme über die Datenbits dar, so daß im Empfänger geprüft wird, ob die Übertragung ohne Fehler durchgeführt wurde. Damit der Empfänger die Informationen auch lesen kann, muß er natürlich mit der gleichen Frequenz oder Baudrate arbeiten wie der Sender. Ein Bit hat also eine bestimmte Zeitdauer, in der es auf die Leitung geschaltet ist. Die Zeitdauer  $t$  liegt im Millisekundenbereich (z.B. 3,3ms) über die Formel  $f=1/t$  kann die Baudrate ermittelt werden ( $f=1/3,3ms=300Hz$  diese 300Hz entsprechen dann den 300Baud).

Nun wird aber ein ganzes Format übertragen. Dabei muß die Baudrate durch die Anzahl aller Bits eines Formats geteilt werden. Die Gesamtübertragungsrate errechnet sich also folgendermaßen:

$$f^* = f / (1 \times \text{Startbit} + N \times \text{Datenbit} + K \times \text{Paritätsbit} + M \times \text{Stopbit})$$

Dazu ein Beispiel:  $f = 1200$  Baud, 8 Daten, keine Parität, ein Stopbit  
 $f^* = 1200 \text{ Hz} / (1 + 8 + 0 + 1) = 120 / \text{s}$   
Insgesamt können also 120 Zeichen pro Sekunde übertragen werden.

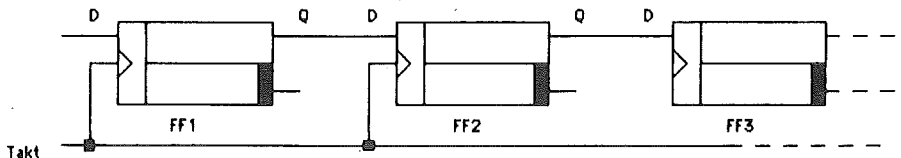
Die seriellen Daten werden beim Empfänger abgetastet. Der Abtasttakt hat den 16-fachen Wert der Baudrate, damit der Abtasttakt ziemlich in der Mitte des zu lesenden Signales zu liegen kommt. Wenn der Takt in der Mitte des zu lesenden Signales liegt, werden damit Verzerrungen umgangen, die eventuell zu einem fehlerhaften Lesen der Daten führen könnten.



Sobald ein Signal mit LOW-Pegel abgetastet wird, erfolgt eine weitere Abtastung erst nach  $t/2$ , also der halben Zeitdauer eines Datenbits. Liegt danach wieder ein LOW an, handelt es sich tatsächlich um das Startbit und die folgenden Abtastungen werden jeweils nach der Zeitdauer  $t$  durchgeführt. Wird aber ein anderes Signal erkannt, so wird die erste LOW-Abtastung ignoriert und die Abtastung mit  $t/16$  weitergeführt. Wurde das Startbit erkannt, so werden nun die Datenbits abgetastet und in das Schieberegister geschaltet.

### 3.2 Umwandlungstechnik parallel - seriell

Die Datenleitungen D0-D7 liegen parallel an einem 11-Bit Schieberegister an. Ein Schieberegister kann aus mehreren D-Flip-Flops bestehen, die hintereinandergeschaltet sind. Der Eingang D eines Flip-Flops liegt dabei am Ausgang Q des Vorhergehenden. Die Daten werden bei der parallel-seriellen Umwandlung jeweils an die Clear-Eingänge gelegt. Das Signal am Clear-Eingang, das normalerweise während dem Taktbetrieb den Pegel 1 hat, kann durch einen Puls auf 0 den Ausgang Q auch auf 0 setzen. Es liegen aber unsere Daten an, so daß diese von den Clear-Eingängen an die entsprechenden Ausgänge Q geschaltet werden. Bei jeder positiven Flanke wird nun ein Datenbit jeweils von einem Flip-Flop zum nächsten weitergeschoben



Am ersten D-Eingang aber liegt ständig ein HIGH-Signal an, das nach den Daten in das Schieberegister gefüllt wird. Nach elf Takten sind die Daten aus dem Schieberegister auf die Leitung geschickt, und das Schieberegister ist mit 1 gefüllt.  
Nun wird das nächste Datenwort an das Schieberegister geschaltet und die nächste Übertragung kann beginnen. Mit einem externen Zähler muß dabei festgestellt werden, ob die erste Übertragung schon beendet ist. Er muß bis 11 zählen und vor einer neuen Übertragung wieder zurückgesetzt werden. Außer den Datenbits liegen natürlich auch das Startbit, eventuell ein Paritätsbit und die Stopbits an dem Schieberegister an. Die Start- und Stopbits sind in ihren Pegeln aber festgelegt.

Diese Sender- und Empfängerlogik sind im Baustein 6551 integriert. Die SER-Karte arbeitet mit dem asynchronen Übertragungsverfahren. Das heißt, der Empfänger kann sich den Takt aus den empfangenen Daten selbst wieder erzeugen. Die beiden Taktgeneratoren des Senders und des Empfängers müssen nicht synchron laufen. Beim synchronen Verfahren würde man eine zusätzliche Leitung benötigen, über die man die Taktfrequenz übertragen kann, oder man müsste sie durch ein Modulationsverfahren mit den Daten übertragen, was sehr aufwendig wäre. Der Vorteil des synchronen Verfahrens läge darin, daß man mit höheren Baudraten arbeiten könnte.

### 3.3 Das V24 - Format

Die V24-Schnittstellen (so wird die +/-12V-Schnittstelle auch bezeichnet) sind die wohl am meisten verbreiteten Schnittstellen. Die V24-Schnittstelle soll hier nicht näher erläutert werden denn dies würde den Rahmen des Handbuches sprengen.

Wir wollen hier jedoch die wichtigsten Daten- und Handshake-Signale die bei der SER verwendet werden, kurz auflisten:

#### Daten und Handshake-Signale:

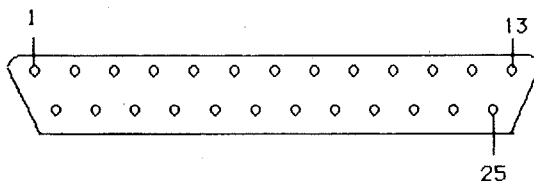
TxD	Transmit Data	Sendedaten
RxD	Receive Data	Empfangsdaten
CTS	Clear to send	Sendebereitschaft
RTS	Request to send	Sendeteil einschalten
DSR	Data set ready	Dateneinrichtung betriebsbereit
DTR	Data Terminal ready	Betriebsbereitschaft
DCD	Data carrier detect	

### 3.4 Belegung des Canon - Steckers

Wenn Sie ein Peripherie-Gerät (z.B. einen Akustikkoppler) an Ihren NDR-Computer über die SER anschließen wollen, dann müssen Sie natürlich wissen welches Signal an welchem Pin des Canon-Steckers anliegt, damit Sie ein Verbindungskabel zwischen der SER und dem entsprechenden Gerät ganz leicht selbst herstellen können.

Signal	Pin-Nr. am Canon-Stecker
RxD	3
TxD	2
DSR	5 (kann mit J1 auch auf-CTS bzw -DCD eingestellt werden)
RTS	4
Masse	1, 7

Canon-Stecker, von oben gesehen



# 4. Aufbauanleitung

## 4.1 Achtung C-MOS

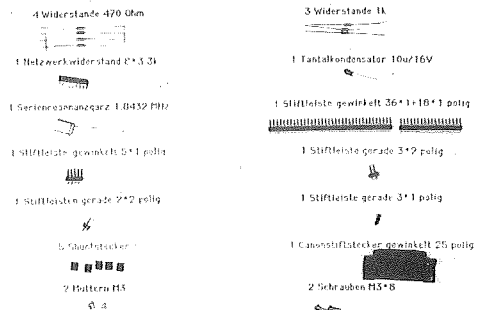
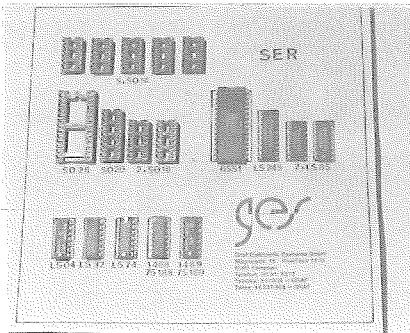
C-MOS-Bausteine sind hochempfindlich gegen elektrostatische Aufladung! Bewahren oder transportieren Sie C-MOS-Bausteine nur auf dem leitenden Schaumstoff auf! (Alle Pins müssen kurzgeschlossen sein)  
 Tip: Fassen Sie ein geerdetes Teil (z.B. Heizung, Wasserleitung oder an den Schutzkontakt der Steckdose, bevor Sie einen Baustein berühren.

## 4.2 Stückliste

Prüfen Sie nun zunächst den Bausatz auf Vollständigkeit.

1	10396	Handbuch SER		Ausgabe 2
1	10397	SERP		Leiterplatte SER r4
1	60080	74LS05	J4	6 Inverter (o.K.)
1	80121	74LS32	J3	4 OR-Gatter mit je 2 Eingängen
1	60137	74LS74	J9	2 D-Flip-Flops
2	80138	74LS85	J7, J8	4 Bit Vergleichler
1	60115	74LS245	J6	8 Bit Bus Transceiver
1	60022	6551	J5	serieller Baustein
1	10810	1488	J1	V.24 Schnittstellentreiber
1	10811	1489	J2	V.24 Empfänger
5	60183	S014		Socket 14-polig
2	60185	S016		Socket 16-polig
1	60187	S020		Socket 20-polig
1	60190	S028		Socket 28-polig
3	60626	W1K	R6 - R8	Widerstand 1 kOhm
4	60651	W470	R2 - R5	Widerstand 470 Ohm
1	60518	NETZ8/33	RN1	Netzwerkwidestand 8*3.3 kOhm
1	60163	Q1. 84328	Q1	Serienresonanzquarz
1	60248	C10uF	C3	Tantal-Elko 10uF
1	10405	ST001	ST2	18-polige gew. Steckerleiste
1	10406	ST002	ST2	36-polige gew. Steckerleiste
5	60486	MOD22SH		Shuntstecker
1		JMP2		2*3-polige ger. Stiftleiste
1		JMP2		1*3-polige ger. Stiftleiste
2		JMP1		2*2-polige ger. Stiftleiste
1		ST1		1*5-polige gew. Stiftleiste
1		ST3		25-poliger Canon-Stift-Stecker
-		JMP3		mit Drahtbrücke einstellen
-		JMP4		default-Einstellung
-		R1, C1, C2		werden nicht bestückt

### Bauteile SER



## 4.3 Bestückungsanleitung

Auf einer Seite der Leiterplatte steht der Hinweis "löts" (Lötseite); auf dieser Seite wird ausschließlich gelötet. Die Bauteile sind nur auf der anderen Seite aufzustecken.

Beim Einlöten der Bauelemente beginnt man am Besten mit den zwei gewinkelten Steckerleisten. Es sollte darauf geachtet werden, daß die 54-polige Leiste parallel zur Leiterplatte liegt, um gut auf den Bus gesteckt werden zu können. Dabei sollten zuerst die beiden äußeren Stifte und einer in der Mitte verlötet werden. Dann empfiehlt es sich nachzuschauen, ob die Stecker parallel zur Leiterplatte liegen und ob keine "Bäuche" zwischen den verlöteten Stiften liegen. Sollten sich "Bäuche" gebildet haben, sollte wiederum in der Mitte der "Bäuche" ein Stift unter Druck angelötet werden. Liegt die Steckerleiste dann richtig, können die restlichen Stifte angelötet werden.

Nun wird die Leiterplatte mit den IC-Sockeln bestückt. Dabei muß darauf geachtet werden, daß die Sockel richtig aufgesteckt werden. Im Bestückungsplan sind die Richtungen mit einer Kerbe gekennzeichnet. Sie muß mit der Richtung der Kerbe in der Fassung übereinstimmen. Außerdem ist die Lage der Fassungen auch auf der Bestückungsseite der Leiterplatte durch den Bestückungsaufdruck deutlich gekennzeichnet.

Es sollten alle Fassungen auf einmal aufgesteckt werden und zum Verlöten umgedreht werden; dabei ist es hilfreich, wenn man beim Umdrehen die Fassungen mit einem Stück Karton auf die Leiterplatte drückt. So wird erreicht, daß die Fassungen alle eben und gerade liegen. Beim Löten sollten vorerst nur 2 Pins je Fassung (möglichst diagonal) verlötet werden. So können anschließend schräg liegende Fassungen noch problemlos korrigiert werden. Bevor die restlichen Pins verlötet werden, sollte noch auf die Bestückungsseite geschaut werden, ob die Fassungen richtig liegen und die Richtungen der Fassungen stimmen.

Die Widerstände R2 bis R8 sind durch Farbcode gekennzeichnet:

braun - schwarz - rot	1 kOhm
gelb - violett - braun	470 Ohm

Der Widerstand R1 (10 MOhm) wird nicht bestückt.

Der Netzwerkwiderstand RN1 hat einen gemeinsamen Anschluß der auf dem Netzwerkwiderstand und auf dem Bestückungsdruck durch einen kleinen weißen Punkt gekennzeichnet ist.

Der Tantal Elektrolyt Kondensator C3 ist gepolt und darf nicht falsch herum eingesetzt werden. Der Pluspol ist sowohl auf dem Bauelement als auch auf dem Bestückungsdruck durch ein "+" gekennzeichnet.

Die Kondensatoren C1 und C2 werden nicht bestückt.

Der Quarz ist ungepolt und kann ohne auf die Polung zu achten eingelötet werden. Bei dem hier verwendeten Quarz handelt es sich um einen Serienresonanzquarz.



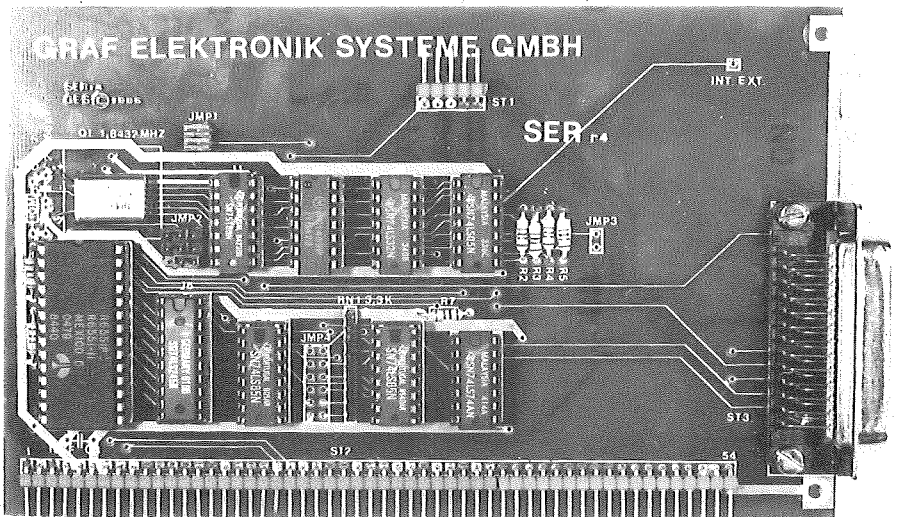
Zuletzt werden die Stiftstecker bestückt:

JMP2:	2x3-poliger und 1x3-poliger Stiftstecker
JMP1:	2x2-poliger Stiftstecker
ST1:	1x5-poliger gewinkelter Stiftstecker
ST3:	25-poliger gewinkelter Stiftstecker

## 4.4 Setzen der Jumper

Wenn Sie die SER-Baugruppe fertig aufgebaut haben, dann müssen sie nur noch die Jumper (JMP) aufstecken und die Baugruppe ist betriebsbereit.

- JMP1: Mit JMP1 werden die Signale DCD (Data carrier detect) und DSR (Data set ready) der seriellen Schnittstelle auf den Baustein 6551 geführt. Diese beiden JMP bleiben im normalen Betrieb offen.
- JMP2: Mit JMP2 können verschiedene Handshake-Signale des 6551 auf Masse oder auf CTS (ST3/5) gelegt werden. Grundeinstellung (siehe Bestückungsdruck) kann mit Shuntsteckern eingestellt werden.
- JMP3: Mit JMP3 kann ein Interruptsignal auf den Bus gelegt werden. Der Interrupt wird von dem Baustein 6551 angefordert (siehe Datenblatt 6551).
- JMP4: JMP4 dient zur Porteinstellung. Hier ist die Porteinstellung "default" auf FOH - F3H eingestellt.



# 5. Test der Baugruppe

Die Platine ist bis jetzt erst mit den Sockeln und mit den passiven Bauelementen bestückt. Mit diesem Aufbau wird der erste Test durchgeführt. Man mißt, ob an allen IC-Sockeln die Versorgungsspannung von 5V ankommt. Zusätzlich muß man die +12/-12 Volt-Spannung messen. Diese Spannungen liegen an Pin 1 und Pin 14 des IC's 1488 an.

**Achtung:** Die SER-Baugruppe benötigt zum Betrieb neben der +5V-Spannung auch die Spannungen +12V und -12V auf dem Bus! Hier ist also das Netzgerät NE1 oder NE2 einzusetzen, das diese Spannungen liefert.

Nun können alle IC's eingesetzt werden. Dabei muß auf die Richtung der IC's geachtet werden. Die Markierung auf dem IC muß mit der Kerbe in der Fassung übereinstimmen. Der Eingang CTS wird mit dem Ausgang KTS verbunden, um zu garantieren, daß der CTS-Eingang auf 0V liegt und die Schaltung für die Tests richtig arbeiten kann. Für die Tests wird die Port-Adresse F0 h - F3 h eingestellt. Wie dazu die Jumper gesteckt werden müssen, sehen Sie im Abschnitt 4.4.

Achten Sie beim Einsetzen der Baugruppe in den Bus darauf, daß Sie die Baugruppe richtig einstecken. Ein falsches Einstecken, z.B. um ein Bus-Loch zu weit rechts oder falsch herum zerstört einige Bausteine, besonders der Baustein 1488 (IC1) ist damit besonders gefährdet, denn er erhält, wenn Sie ihn zu weit rechts einstecken anstatt +12V, -12V an Pin 14, dies führt dann zwangsläufig zur Zerstörung des Bausteins.

## 5.1 Test des Senders mit der CPU Z80

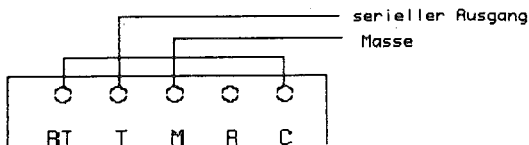
Um den Sendeteil zu testen geben wir das folgende Programm auf Adresse 8800 ein:

Adr.				Reg. af
		START1:		
8800	3E 1C	LD A,1C	;einstellen 4800 baud	
8802	D3 F3	OUT F3,A		1C 10
8804	3E 0B	LD A,0B	;einstellen command reg.	1C 10
8806	D3 F2	OUT F2,A		0B 10
8808	0E 6A	LD C,6A	;einladen testmuster	0B 10
		LOOP1:		
880A	DB F1	IN A,F1	;status test	0E 10
880C	E6 10	AND 10	;transmitter ready	1C 10
880E	28 FA	JR Z,LOOP1		10 10
8810	79	LD A,C		10 10
8811	D3 F0	OUT F0,A	;auf datenport	6A 10
8813	18 F5	JR LOOP1	;und wiederholen	6A 10

Die Status- und Kommandoregisterinhalte werden im Kapitel 7 erläutert.

Das Testprogramm stellt eine Ausgabeschleife dar, die kontinuierlich den Wert 6A auf die Datenleitung gibt (entspricht dem "j" im ASCII-Code).

Um den Test durchzuführen benötigen Sie eine Brücke von RT nach C.



Wenn Sie die brücke hergestellt haben, dann kontrollieren Sie nocheinmal ob die Jumper richtig gesteckt sind. Nun gehen Sie im Menü auf "Einzelschritt" und tasten die Schritte einzeln durch. Vergleichen Sie nun den jeweiligen Inhalt des Registers "af" (links unten, auf dem Monitor) mit den Angaben rechts neben dem Programm. Sollten Sie Abweichungen feststellen, z.B. das der Wert 6A nicht überschrieben wird, so kann ein Hardwarefehler vorliegen. (ein IC defekt oder ähnliches)

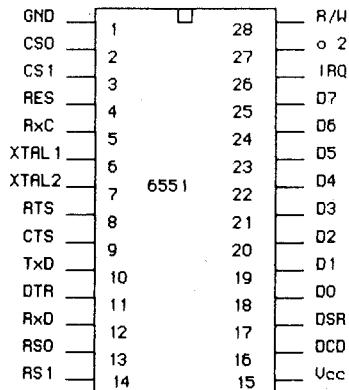
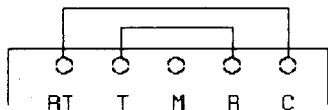
Mit diesem Programm können Sie die SER auch testen indem Sie einen Drucker mit V24-Schnittstelle an die SER anschließen. Dabei müssen Sie wissen mit welcher Baudrate und mit wieviel Start und Stopbits der Drucker arbeitet. Dies können Sie dann in Zeile 8800 und in Zeile 8804 einstellen, die notwendigen Hexadezimalcodes finden Sie im Kapitel Anwendungen. Haben Sie alles richtig eingestellt, dann können Sie das Programm starten. Der Drucker muß nun lauter "j" drucken.

## 5.2 Test des Senders und des Empfängers mit der CPU Z80

Zum Test des Sender- und Empfängerteils geben wir das folgende Programm auf Adresse 8800 ein. Dieses Programm gibt den Wert 6A (hex) aus und liest ihn wieder ein.

Adr.					af
		START2:			
8800	3E 1C	LD A,1C	;einstellen 4800 baud		
8802	D3 F3	OUT F3,A		1C 10	
8804	3E 0E	LD A,0E	;einstellen command reg.	1C 10	
8806	D3 F2	OUT F2,A		0E 10	
8806	0E 6A	LD C,6A	;testmuster	0B 10	
		LOOP2:			
880A	DE F1	IN A,F1	;status test	0E 10	
880C	E6 10	AND 10	;transmitter ready	10 10	
880E	28 FA	JR Z,LOOP2		10 10	
8810	79	LD A,C		10 10	
8811	L3 F0	OUT F0,A	;auf datenport	6A 10	
		LOOP3:			
8813	DB F1	IN A,F1	;nun empfang abwarten	6A 10	
8815	E6 08	AND 8		18 10	
8817	28 FA	JR Z,LOOP3	;warten bis empfangen ist	08 18	
8819	DB F0	IN A,F0	;und wert holen	08 18	
881B	4F	LD C,A	;nun neuer wert	6A 18	
881C	18 EC	JR LOOP2	;muß identisch alten sein	6A 18	

Zum vorläufigen Test müssen Sie kein Gerät anschließen. Sie müssen jedoch an der 5-poligen Steckerleiste folgende Verbindungen herstellen.



Wenn Sie die Brücken hergestellt haben, kontrollieren Sie nochmals ob alle Jumper richtig gesteckt sind.  
 Wenn alles stimmt, dann gehen Sie im Menü auf "Einzelschritt" und tasten die Schritte einzeln durch.  
 Vergleichen Sie nun die Inhalte des Registers "af" (links unten auf dem Monitor) mit den Angaben rechts neben dem Programm. Sollten sich Abweichungen, z.B. in den Zeilen 880C, 8815, 881E, 881C ergeben, so liegt ein Fehler auf der Platine vor (z.B. ein IC defekt)  
 Wenn nach Beendigung des ersten Durchgangs das Programm nicht von Zeile 881C nach 880C springt, sondern in irgendeine andere Zeile, so kann ebenfalls ein Hardwarefehler vorliegen.

### 5.3 Test mit der CPU 68k

Wenn Sie im Besitz einer CPU 68k sind, so haben Sie sicher auch das Büchlein "68008 Grundprogramm".  
 In diesem Buch sind auf Seite 142-146 einige Testprogramme zum Testen der SEK aufgeführt. Da die Beschreibungen dort recht ausführlich sind, wollen wir uns auf diesen Hinweis beschränken.  
 In diesem Buch findet man auch die Codes zum Einstellen der Baudrate und die Codes zum Einstellen der Start- und Stopbits. (Seite 146)

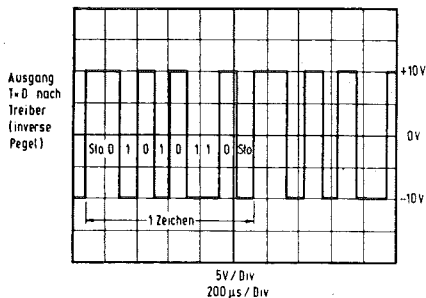
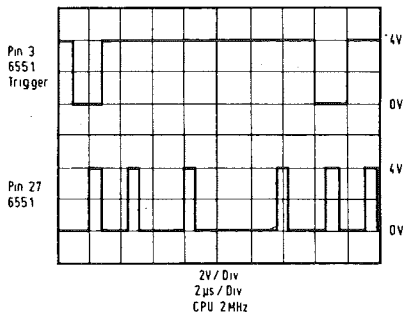
Achtung Druckfehler: Bei den Programmen SI, SO, SIST, SOST, wo es heißt MOVE:B 0B,D0 hat sich ein Druckfehler eingeschlichen. Richtig muß es heißen MOVE.B 0B,D1.

### 5.4 Test mit dem Oszilloskop

Wenn Sie glücklicher Besitzer eines Oszilloskops sind können Sie die Baugruppe natürlich auch mit dem Oszilloskop durchprüfen.  
 Wir wollen uns hier jedoch auf die wichtigsten Messungen beschränken .

Geben Sie eins der beiden Testprogramme ein, starten Sie es, dann können Sie Messungen durchführen, passen Sie aber auf, daß Sie mit der Prüfspitze keinen Kurzschluß herstellen denn dies kann zur Zerstörung von Bauteilen führen.

In dem Oszillogramm links ist eine Reihe von Impulsen dargestellt. Das ist die Erzeugung des Signales PHI 2.  
 Wenn Sie ein Programm eingegeben haben, das Werte ausgibt (Test des Sendeteils), so können Sie am Ausgang TxD das Oszillogramm rechts messen.



# 6. Fehlersuche

Sollte Ihre SER-Baugruppe bei den in Kapitel Test beschriebenen Tests nicht funktionieren, so heißt es jetzt systematisch auf Fehlersuche zu gehen. Wir wollen Ihnen nun ein paar Vorschläge machen, wie eine systematische Fehlersuche mit und ohne Oszilloskop vor sich gehen kann:

Sind die bisher verwendeten Baugruppen in Ordnung? (Funktioniert das System ohne die SER?)

Sind die Jumper richtig gesteckt?

Sind die +/-12V auf dem Bus angeschlossen? (NE2?)

## 6.1 Sichtprüfung

1. Machen Sie zuerst eine Sichtprobe. Können Sie irgendwo auf der Platine unsäubernere Lötstellen (zuviel Lötzinn, manchmal zieht das Lötzinn auch Fäden) erkennen, die eventuell einen Kurzschluß verursachen könnten? Dann müssen Sie diese Lötstellen nachlöten und die unzulässige Verbindung beseitigen.

2. Haben Sie auch alle IC's richtig herum am richtigen Platz aufgesteckt? (vergleiche mit Bestückungsplan)

3. Sind alle gepolten Bauteile (Elkos, Dioden, usw.) richtig herum eingelötet?

4. Ist der Netzwerkwiderstand richtig herum eingelötet?

5. Haben Sie auch keine Lötstelle vergessen zu löten? (sehen Sie lieber noch einmal nach)

6. Sehen Sie irgendwo "kalte Lötstellen"? Kalte Lötstellen erkennt man daran, daß sie nicht glänzen, sie sind im Vergleich mit richtig gelöteten Lötstellen trübe.

7. Haben Sie auch nicht zu heiß gelötet? Wenn der LötKolben zu heiß eingestellt ist und (oder) Sie zu lange auf der Lötstelle bleiben, dann kann es passieren, daß sich die Leiterbahnen von der Platine lösen, und Unterbrechungen bilden. Ferner kann es auch passieren, daß Durchkontaktierungen unterbrochen werden, oder daß Bauteile durch zu heißes löten zerstört werden.

Sollten Sie nach der Sichtprüfung noch keinen Fehler entdeckt haben, so wird es notwendig, daß man sich ein Meßgerät (Multimeter, Prüfstift, Oszilloskop) zur Hand nimmt.

## 6.2 Messungen

1. Nehmen Sie alle IC's aus ihren Fassungen. Nehmen Sie sich die Layouts zur Hand und kontrollieren Sie alle Leiterbahnen, mit einem Durchgangsprüfer oder mit einem Ohmmeter, auf Durchgang. Bereits kontrollierte Leiterbahnen können Sie auf dem Layout mit Bleistift durchstreichen.

Wenn Sie alle Leiterbahnen kontrolliert haben und nichts gefunden haben, dann ist die Wahrscheinlichkeit groß, daß ein Bauteil defekt ist.

Wenn Sie einen Prüfstift, oder ein Oszilloskop haben, dann können Sie jetzt überprüfen ob Sie an den jeweiligen Ausgängen die richtigen Signale haben. Welche Signale wo anliegen müssen können Sie aus der Schaltungsbeschreibung aus dem Schaltplan und Ihren eigenen Überlegungen entnehmen.

Falls Sie keine Meßgeräte haben, dann müssen Sie alle Bauteile systematisch austauschen, bis Sie die Defekte gefunden haben. Verwenden Sie dazu eventuell eine zweite Baugruppe (die eines Freundes oder eines Bekannten).

Sollten Sie gar nicht zurande kommen, hilft Ihnen unser Pauschal-Reparatur-Service, dessen Bedingungen Sie der Preisliste entnehmen können.

# 7. Schaltungsbeschreibung

Die Schaltung der SER-Baugruppe kann im wesentlichen in drei Blöcke aufgeteilt werden:

1. Vergleichslogik
2. Weitergabelogik
3. Takterzeugung

Nehmen Sie zum besseren Verständnis der Beschreibung das Schaltbild dazu.

## 7.1 Vergleichslogik

Die SER-Karte muß von der CPU angesprochen werden, wenn sie arbeiten soll. Dazu werden die Steuerleitungen RD\*, WR\*, IORQ\* und die Adressleitungen verwendet. Die Adressleitungen A2 bis A7 sind an die Vergleichsbausteine 74 LS 85 geführt. Dort werden die auf den Adressleitungen ankommenden Adressbits mit denen verglichen, die an den entsprechenden Vergleichseingängen eingestellt sind. Der Eingang des ersten Vergleichers liegt auf 5V. Stimmt nun die ankommende Adresse mit der eingestellten überein, so schalten die Vergleicher diesen Pegel an den Ausgang des zweiten durch. Zusammen mit dem Freigabesignal CS1\* und dem Peripheriezugriffssignal gibt das Signal vom Vergleicherausgang den Baustein 74 LS 245 frei. Das Signal G\* muß dabei LOW sein. Die beiden Adressleitungen A0 und A1 sind direkt an den SER-Baustein geführt. Diese dienen dazu, vier interne Register des 6551 anzusprechen. Zwei Eingänge des zweiten Vergleichers werden dabei nicht gebraucht und sind daher mit den Vergleichseingängen auf Masse gelegt.

## 7.2 Weitergabelogik

### a) Parallele Datenseite:

Die Datenleitungen D0 bis D7 sind an den Baustein 74 LS 245 geführt. Dieser dient als Puffer zwischen Datenbus und SER-Baustein. Liegt der Eingang G\* auf dem Pegel LOW, so wird der Baustein freigegeben. Das Signal entscheidet nun, in welcher Richtung die Datenweitergabe erfolgen soll. Liegt am Eingang DIR das Signal RD\* auf 5V, so schaltet der Chip die Daten vom Bus an den Baustein 6551.

### b) Serielle Datenseite:

Auf der seriellen Seite werden nun nur noch Datenleitungen gebraucht. Die Leitung TxD überträgt Daten vom SER-Baustein an ein angeschlossenes Gerät. Auf der Leitung RXD werden Daten zum Baustein 6551 hin weitergegeben.

Nun werden aber noch Kontrolleitungen gebraucht. Über diese kann die Schnittstelle, also die SER oder die Schnittstelle des angeschlossenen Geräts, die gerade serielle Dateninformationen empfängt, die Übertragung unterbrechen, um die empfangenen Daten verarbeiten zu können. Die Datenleitung TxD und die Kontrolleitung RTS\* sind an den Übertragungstreiber M 1488 geführt, an dem die Spannungen +12V/-12V anliegen. Dieser hebt die Pegel 0V und 5V auf -12V bzw. auf +12V an. Außerdem werden die Signale dabei invertiert. Also +12V entspricht 0V und -12V entspricht 5V. Der Empfangstreiber MC 1489 dagegen wird mit der 5V-Spannung betrieben. Das Signal CTS\* ist auf einen Jumper geführt, wo es an einen von drei Eingängen des 6551 geschaltet wird.

Die Ausgangsleitungen von seriellen Schnittstellen werden alle mit +12V/-12V betrieben, um Übertragungen auch über größere Entfernungen (auch km Bereich) zu gewährleisten. Solche Schnittstellen werden auch als V24-Interface bezeichnet.

### 7.3 Takterzeugung

Über das Signal IORQ\* und RFSH\* und den Takt PH der CPU wird ein D-Flip-Flop angesteuert, das einen nahezu kontinuierlichen Takt für den Baustein 6551 erzeugt. Der SER-Baustein benötigt aber ebenso eine Grundfrequenz, um intern verschiedene Baudraten zu erzeugen. Dazu wird der Quarz mit der "krummen" Frequenz 1,8432 MHz verwendet.

### 7.4 Der Baustein SY 6551

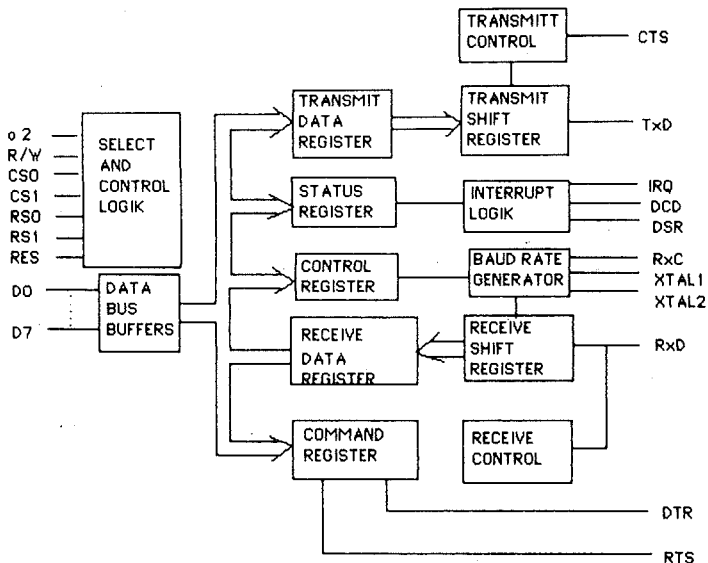
Dieser Baustein ist sozusagen das Herz der seriellen Schnittstelle. Er hat die Aufgabe, parallel vom Mikroprozessor ankommende Daten, seriell an die Peripherie auszugeben. Er hat aber auch die Aufgabe serielle Daten die von der Peripherie kommen in parallele Daten für den Prozessor umzuwandeln.

Der SY 6551 kann über einen 8-Bit breiten bi-direktionalen Datenbus in direkte Kommunikation mit einem Mikroprozessor treten. Ein weiterer Vorteil des Bausteins liegt darin, daß man die Wortlänge, die Anzahl der Start- und Stopbits und die Anzahl der Parity-Bits per Software verändern kann.

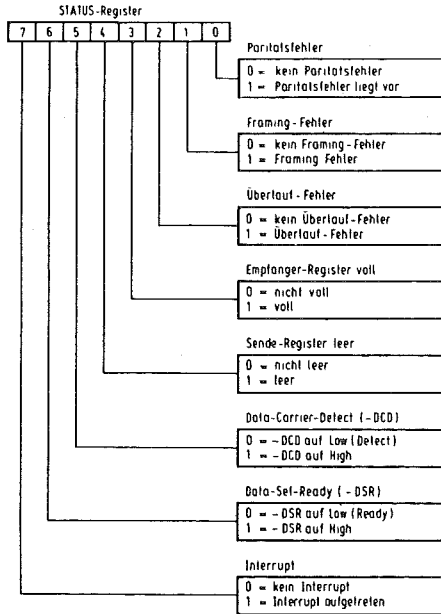
Der SY 6551 beinhaltet einen sogenannten Baud-Rate-Generator der 15 verschiedene Baudraten erzeugen kann. Damit die 15 verschiedenen Baud Raten erzeugt werden können, muß für den Baustein extern eine Frequenz von 1,8432MHz erzeugt werden.

Ferner hat er programmierbare Interrupt-und Statusregister, die wesentlich zur Vereinfachung der Softwareentwicklung beitragen.

Der SY 6551 hat mehrere interne Register, die das folgende Blockschaltbild zeigt.



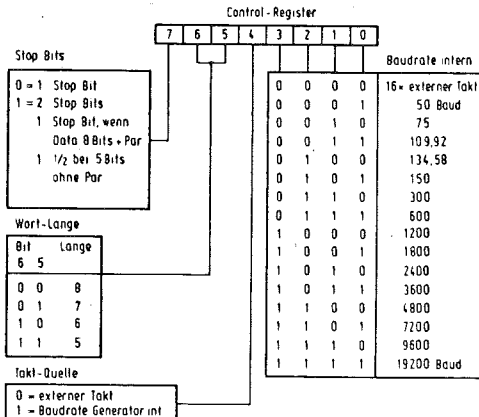
Das Status-Register wird bei uns über die Adresse F1 angesprochen. Das Status Register hat die Aufgabe zu kontrollieren, ob Daten vom Empfangsteil angekommen sind. Die folgende Abbildung zeigt uns die Bedeutung der einzelnen Bits im Status-Register.



Für uns sind zunächst die Bits 3 und 4 interessant, die anderen beschreiben den Zustand bei Fehlern oder den Zustand von Signalleitungen, wie DSR\*, DCD\* und Interruptmeldungen. Bit 4 ist genau dann auf 1, wenn das Senderegister leer ist, und ein neues Zeichen in das Register 0 geschrieben werden kann, welches dann über die Leitung übertragen wird.

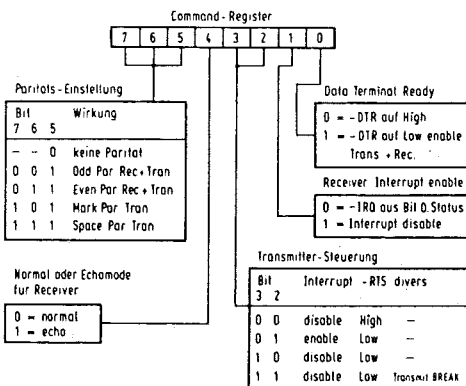
Bit 3 des Status-Registers ist genau dann auf 1 wenn ein Datenwort empfangen wurde und in Register 0 bereitsteht. Wird Register 0 ausgelesen, so geht dieses Bit solange wieder auf 0 zurück, bis ein neues Datenwort empfangen wurde. Wird in Register 1 geschrieben, so wird der serielle Port des 6551 zurückgesetzt, ähnlich als ob er einen physikalischen Reset über die Leitung RESET empfangen hätte. Dabei ist es egal, welcher Wert in Register 1 geschrieben wurde.

Das Control-Register (Adresse F3) wird zur Voreinstellung der Wortlänge, der Anzahl der Start- und Stopbits und der Baud-Rate benötigt. Eine Übersicht zeigt die folgende Abbildung:





Das Command-Register (Adresse F2) wird zur Kontrolle der spezifischen Übertragungs- und Empfangsfunktion benutzt. Die folgende Abbildung zeigt eine kleine Übersicht:



# 8. Anwendungsbeispiele

An unsere serielle Schnittstelle können verschiedene Peripherie-Geräte angeschlossen werden. Was ist nun beim Anschluß der verschiedenen Geräte zu beachten?

Zuerst müssen Sie in der Beschreibung des verwendeten Geräts nachlesen, welche Baud-Rate verwendet wird, wieviel Start- und Stopbits und welche Parität verwendet wird.

Die Baudrate, die Start- und Stopbits können bei unserer SER per Programm eingestellt werden. Die entsprechenden Werte werden im Hexadezimalen-Code eingegeben. Die entsprechenden Tabellen finden Sie bei der Beschreibung des Bausteins SY 6551. Dort sind die Werte jedoch im Binären-Code angegeben. Sie müssen also noch vom Binären-Code in den Hexadezimalen-Code umwandeln. Dazu kurz ein Beispiel.

## 8.1 Anschluß des Epson Druckers FX - 80

Beim Epson Drucker benötigt man zum Betrieb folgende Werte:

- Baudrate 4800 Baud
- Wortlänge 8 Bit
- Stop-Bits 1
- Parität keine
- Transmitter Steuerung disable low
- Receiver Interrupt disable
- Data Terminal Ready auf low enable

So, diese Angaben sollen nun im Hex-Code die SER initialisieren.

Sie gehen am Besten wie folgt vor.

Nehmen Sie sich die Tabelle für das Control-Register zur Hand. Sie sehen hier, daß im Control-Register 8 Bit stehen können. Ob die einzelnen Bit 0 oder 1 sein sollen können Sie nun feststellen.

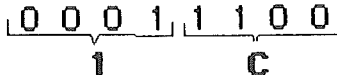
Wir benötigen 1 Stop-Bit (siehe oben) also muß in Bit 7 eine 0 stehen.

Die Wortlänge beträgt 8 Bit, folglich erhalten Bit 5 und 6 eine 0.

Den Takt erhalten wir intern über den Quarz, also steht in Bit 4 eine 1.

Die Baudrate soll 4800 Baud betragen, es muß also in Bit 0-3 1100 stehen.

Im Control-Register ergibt sich also folgende binäre Zahl:



Diese Zahl muß nun in den Hex-Code umgewandelt werden. Es ergibt sich 1 C im Hex-Code.

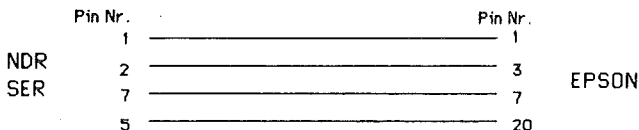
Genau nach dem selben Schema gehen wir bei der Codierung des Command-Registers vor.

Als Ergebnis müssen Sie 0 B im Hex-Code erhalten.

## 8.2 Beispiel: Betrieb des Epson Druckers mit der CPU Z80 Blockschaltbild

- Sie benötigen folgende Bausteine:
- Bus 3
  - GDP
  - KEY
  - CPU Z80
  - ROA 64 mit GRUND-Programm
  - SER

Ferner benötigen Sie noch ein Anschlußkabel CP/M - Epson



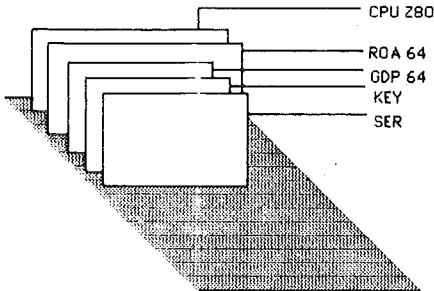
Wenn Sie die Bus-Platine bestückt haben, schließen Sie den Drucker an und schalten Sie ihn ein.  
 Mit dem folgenden kleinen Programm können Sie Zeichen über die Tastatur eingeben und über die SER auf den Drucker übertragen.  
 Das Programm wird auf Adresse 8800 eingegeben.

```

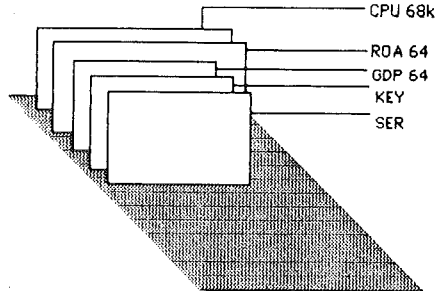
3E 1C          LD  A,1C          ;einstellen 4800 baud
D3 F3          OUT F3,A
3E 0B          LD  A,0B          ;einstellen command reg.
D3 F2          OUT F2,A
TERMINAL:=§    ;name des programms
CD CI          CALL CI          ;zeichen einlesen
CD WAIT        CALL WAIT        ;warten bis GDP fertig
D3 70          OUT CMD          ;ausgabe als kommando
CD WAIT        CALL WAIT        ;warten bis fertig
4F             LD  C,A           ;nun neuer wert

      LOOP:
DB F1          IN  A,F1          ;status test
E6 10          AND  10           ;transmitter ready
28 FA          JR  Z,LOOP
79             LD  A,C
D3 F0          OUT  F0,A         ;auf datenport
CD WAIT        ;warten bis beendet
C3 TERMINAL    ;wieder zurück
18 F5          JR  LOOP         ;und wiederholen
  
```

Jedes Zeichen, das nun auf der Tastatur eingetippt wird, erscheint auf dem Bildschirm, wird im Textspeicher des Druckers gespeichert und die eingegebenen Zeichen werden gedruckt, sobald der Speicher des Druckers voll ist. Bei dem obigen Programm ist es allerdings nur möglich eine Zeile auf dem Bildschirm darzustellen, da hier der Zeilenvorschub fehlt (vom Drucker werden aber alle eingegebenen Zeichen , egal ob man sie sieht oder nicht, gedruckt).



Konfiguration mit CPU 280



Konfiguration mit CPU 68k

Mit der CPU 280 kann ferner über die SER ein Akustikkoppler angeschlossen werden.

Die Initialisierung erfolgt wieder per Programm.

Zum Betrieb benötigen Sie folgende Konfiguration:

- GDP, KEY
- ROA 64k mit GRUND-Programm
- CPU 280
- BankBoot mit FLOMON Eprom
- ZEAT-Betriebssystem
- SER
- eventuell noch FLO2 und Floppy-Laufwerk

An die SER kann auch die Microsoft - Maus, die über eine V24-Schnittstelle verfügt, angeschlossen werden.

Mit der CPU 68k ist wie mit der CPU 280 ebenfalls ein Druckerbetrieb Möglich. Man benötigt dieselben Baugruppen wie beim Betrieb mit der CPU 280

## 8.3 Modem Programm mit der SBC2.

(Hinweis: Der folgende Abschnitt wurde in LOOP3 veröffentlicht. Sollten Sie LOOP - Die Zeitung für Computerbauer - noch nicht abonniert haben, tun Sie es bitte!)

Wenn man z.B. mit der GES-Mailbox in Verbindung treten will, so benötigt man einen Akustik-Koppler, die SER-Baugruppe und ein MODEM-Programm.

Das Programm muß dafür sorgen, daß Daten, die über den Akustikkoppler an die SER-Baugruppe gelangen in Empfang genommen werden und auf dem Bildschirm angezeigt werden. Umgekehrt müssen Zeichen, die über die Tastatur eingegeben an die SER-Baugruppe und somit an den Akustikkoppler übertragen werden.

Die Ausgabe auf dem Bildschirm hat ein paar Besonderheiten.

Es müssen neben den normalen Zeichen auch Steuerzeichen verarbeitet werden. Das Steuerzeichen CR (Code 0dh) muß bewirken, daß der Cursor an den Zeilenanfang springt, das Steuerzeichen LF (Code 0ah) muß den Cursor in die nächste Zeile bringen.

Das Listing für das vollständige Programm ist hier abgedruckt und kann mit dem Menüpunkt AENDERN eingegeben werden.

Dabei tippt man einfach nur den Code ab und ggf. die Symbole.

Das Programm wird auf Adresse 8800 gestartet. Dann erscheint links oben ein kleiner waagrechter Strich, das ist der Cursor. Die SER-Baugruppe wird hier auf 300 Baud eingestellt, um mit einem Akustikkoppler arbeiten zu können.

Ein paar Besonderheiten des Terminal-Teils. Wenn der Cursor in der letzten Zeile angekommen ist, und ein weiteres LF ausgeführt wird, so wird der Bildschirm bei diesem Programm nicht gescrollt, sondern der Cursor wandert wieder auf die oberste Position zurück.

Dort stehen aber normalerweise die alten Daten. Damit diese nicht weiter stören, werden sie nach einem Schema gelöscht. Wenn ein CR eingegeben wird, so werden alle Zeichen die hinter dem CR stehen gelöscht, das Gleiche gilt für das Zeichen LF. Eine Ausnahme davon ist die Eingabe eines CRs nach einen vorgehenden CR oder BS oder die Eingabe eines LFs nach einem CR oder BS. Dadurch wird erreicht, das Bildschirmformatierungen, wie bei einem normalen Terminal ausgegeben werden.

Wenn man den Bildschirm löschen will, so drückt man die Tasten CTRL-@ oder CTRL-S.

Der Cursor wird dann wieder in die obere linke Bildschirmhälfte zurückgestellt.

Das zweite Bild zeigt ein Beispiel, wenn man sich in die GES-Mailbox (Telefon: 0831-69330) eingewählt hat. Der Cursor steht hier rechts neben den drei Pfeilen.

```

.z80
;*****
;* Kleines Modem-und Terminal-      *
;* Programm fuer die SBC2-CPU.      *
;* V 1.0 Rolf-Dieter Klein         *
;* 850522                           *
;*****

0000'      aseg
           org 8800h

           ; auf Adresse 8800

0060      page equ 60h   ; Seitenregister
0070      gdp equ 70h   ; GDP-Baugruppe
00F0      ser equ 0f0h  ; Basisadresse SER-Baugruppe

0018      moveto equ 18h
0024      ci equ 24h
0027      csts equ 27h
003B      wait equ 3bh

8800      C3 884C      jp start      ; Sprung zum Hauptprogramm

           ; Unterprogramme

8803      stst:
8803      DB F1      in a,(ser+1)
8805      E6 08      and 8
8807      C9      ret      ; 0=FALSE

8808      si:
8808      CD 8803    call stst
880B      28 FB      jr z,si      ; warten bis da
880D      DB F0      in a,(ser)
880F      C9      ret

8810      so:
8810      DB F1      in a,(ser+1)
8812      E6 10      and 10h
8814      28 FA      jr z,so      ; warten bis ausgegeben
8816      79      ld a,c
8817      D3 F0      out (ser),a  ; und ausgeben
8819      C9      ret

881A      cmd:
881A      CD 003B    call wait
881D      D3 70      out (gdp),a
881F      C9      ret

8820      cursorein:
8820      CD 0018    call moveto
8823      3E 03      ld a,3
8825      CD 881A    call cmd      ; PENUP
8828      3E AC      ld a,10101100b

```

```

882A  CD 881A      call cmd      ; Down
882D  3E 02        ld a,2       ; PENDOWN
882F  CD 881A      call cmd
8832  3E F8        ld a,11111000b
8834  CD 881A      call cmd
8837  CD 881A      call cmd      ; 6 Dots
883A  CD 0018     call moveto
883D  C9          ret

883E                      cursoraus:
883E  3E 01        ld a,1
8840  CD 881A      call cmd      ; ERASER
8843  CD 8820     call cursorein
8846  3E 00        ld a,0       ; PEN
8848  CD 881A      call cmd
884B  C9          ret

; Hauptprogramm

884C                      start:          ; Bildschirm geloescht.
884C  AF          xor a
884D  32 895F     ld (crmarker),a
8850  32 8960     ld (lfmarker),a
8853  CD 003B     call wait
8856  3E 00        ld a,0
8858  D3 60        out (page),a ; Seite 0,0
885A  3E 11        ld a,11h    ; 80 Zeichen pro Zeile
885C  D3 73        out (gdp+3),a ;
885E  3E 04        ld a,4
8860  CD 881A     call cmd      ; Bildschirm loeschen
;
8863  21 0000     ld hl,0     ; x=0
8866  11 00F6     ld de,256-10 ; y=max
8869  CD 0018     call moveto ; dort beginnen
;
886C  3E 16        ld a,16h    ; 300 Baud, 2 Stopp, 8 Bit
886E  D3 F3        out (ser+3),a
8870  3E 09        ld a,9
8872  D3 F2        out (ser+2),a ; Freigabe SER
;
8874                      schleife1:
8874  CD 8820     call cursorein
8877                      schleife:
8877  CD 0027     call csts    ; wenn Tastaturzeichen
887A  28 1B        jr z,weiter ; dann ausgeben, sonst weiter
887C  CD 0024     call ci
887F  FE 00        cp 0        ; CTRL-$ loescht Schirm
8881  20 10        jr nz,schll
8883  3E 04        ld a,4
8885  CD 881A     call cmd      ; Bildschirm loeschen
8888  21 0000     ld hl,0     ; Position neu einstellen
888B  11 00F6     ld de,256-10
888E  CD 0018     call moveto
8891  1B E4        jr schleife
8893                      schll:

```

```

8893 4F ld c,a
8894 CD 8810 call so
8897 weiter: ; dann fragen, ob Daten ankommen
8897 CD 8803 call stst
889A 28 D8 jr z,schleife ; nein, dann zurueck
889C CD 883E call cursoraus ;
889F CD 8808 call si ; Zeichen holen.
88A2 E6 7F and 7fh ; ohne Bit 7
88A4 FE 20 cp 20h ; <20h
88A6 38 23 jr c,spez ; Sonderzeichenbehandlung
88A8 F5 push af ; altes Zeichen loeschen
88A9 3E 01 ld a,l ; Eraser
88AB CD 881A call cmd
88AE CD 0018 call moveto
88B1 3E 0A ld a,0ah ; 5*8 Block
88B3 CD 881A call cmd
88B6 3E 00 ld a,0
88B8 32 895F ld (crmarker),a ; Zeichenausgabe erfolgt
88BB CD 881A call cmd ; Pen
88BE CD 0018 call moveto ; alte Position
88C1 F1 pop af ; dann neues ausgeben
88C2 CD 881A call cmd ; sonst einfach ausgeben
88C5 01 0006 ld bc,6
88C8 09 add hl,bc ; neue x-Position
88C9 18 AC jr schleife ; und wieder von vorne

88CB spez:
88CB FE 0A cp 0ah ; Linefeed
88CD 28 43 jr z,lf
88CF FE 0D cp 0dh ; Carriage return
88D1 28 08 jr z,cr
88D3 FE 08 cp 8
88D5 28 76 jr z,bs
88D7 FE 7F cp 7fh
88D9 28 72 jr z,bs ; Backspace
88DB C3 8877 jp schleife ; Rest ignorieren

88DE cr: ; carriage return
; Rest auffuellen

88DE 3A 895F ld a,(crmarker)
88E1 B7 or a
88E2 20 20 jr nz,noclr ; nicht loeschen wenn cr cr
88E4 3E 01 ld a,l ; eraser aufrufen
88E6 CD 881A call cmd
88E9 crlp:
88E9 CD 0018 call moveto ; neue Position
88EC 3E 0A ld a,0ah ; Block
88EE CD 881A call cmd
88F1 01 0006 ld bc,6
88F4 09 add hl,bc ; neuer Wert
88F5 E5 push hl
88F6 AF xor a
88F7 01 01E0 ld bc,6*80
88FA ED 42 sbc hl,bc
88FC E1 pop hl

```

```

88FD  38 EA          jr c,cr1p
;
88FF  3E 00          ld a,0
8901  CD 881A        call cmd
;
8904          noclr:           ; ohne loeschen
8904  21 0000        ld hl,0         ; x auf 0 setzen
8907  CD 0018        call moveto     ; neue Position
890A  3E 01          ld a,1
890C  32 895F        ld (crmarker),a
890F  C3 8877        jp schleife    ; und zurueck

8912          lf:           ; y verringern
8912  3A 895F        ld a,(crmarker)
8915  B7            or a
8916  20 22          jr nz,lfl      ; cr lf, dann nicht loeschen
8918  E5            push hl
8919  3E 01          ld a,1         ; eraser aufrufen
891B  CD 881A        call cmd
891E          lflp:
891E  CD 0018        call moveto     ; neue Position
8921  3E 0A          ld a,0ah       ; Block
8923  CD 881A        call cmd
8926  01 0006        ld bc,6
8929  09            add hl,bc       ; neuer Wert
892A  E5            push hl
892B  AF            xor a
892C  01 01E0        ld bc,6*80
892F  ED 42          sbc hl,bc
8931  E1            pop hl
8932  38 EA          jr c,lflp
;
8934  3E 00          ld a,0
8936  CD 881A        call cmd
8939  E1            pop hl
893A          lfl:
893A  AF            xor a
893B  32 895F        ld (crmarker),a
893E  01 FFF6        ld bc,-10
8941  EB            ex de,hl
8942  09            add hl,bc       ; neuer y-Wert
8943  EB            ex de,hl
8944  DA 8877        jp c,schleife  ; bis <0
8947  11 00F6        ld de,256-10   ; dann wieder von vorne
894A  C3 8877        jp schleife

894D          bs:
894D  3E 01          ld a,1         ; nachfolgendes cr loescht nicht
894F  32 895F        ld (crmarker),a
8952  01 FFFA        ld bc,-6
8955  09            add hl,bc
8956  DA 8877        jp c,schleife
8959  21 0000        ld hl,0         ; bleibt dann auf 0
895C  C3 8877        jp schleife

```



895F 00 crmarker: defb 0  
 8960 00 lfmarker: defb 0

end

Macros:

Symbols:

894D	BS	0024	CI	881A	CMD
88DE	CR	88E9	CRLP	895F	CRMERKER
0027	CSTS	883E	CURSORAUS	8820	CURSOREIN
0070	GDP	8912	LF	893A	LF1
891E	LFLP	8960	LFMERKER	0018	NOVETO
8904	NOCLR	0060	PAGE	8893	SCHL1
8877	SCHLEIFE	8874	SCHLEIFE1	00F0	SER
8808	SI	8810	SO	88CB	SPEZ
884C	START	8803	STST	003B	WAIT
8897	WEITER				

No Fatal error(s)

G E S

GRAF Elektronik Systeme Mailbox

Ausgabe stop =CTRL-S  
 Ausgabe weiter=CTRL-Q  
 Zum Menue =CTRL-X

- 1 Informationen
  - 2 Briefkasten
  - 3 Preise und Lieferzeiten
  - 4 GES Aktuell
  - 5 Parameter aendern
  - 6 Gespraech beenden
- >>> \_

## 8.4 Die SER-Baugruppe unter CP/M

Normalerweise wird durch den Floppy-Monitor EFLOMON beim NDR-KLEIN-Computer nur die CAS-Baugruppe und die CENT-Baugruppe bedient. Dabei ist RDR: und PUN: (das sind die "logischen CP/M-Geräte) mit der CAS-Baugruppe verbunden und LST: mit CENT, also mit dem Drucker.

Wenn man die SER-Baugruppe verwenden will, also Daten über eine serielle Schnittstelle aus- oder eingeben will, so muß man ein besonderes Programm verwenden, das als Listing hier abgedruckt ist.

Das Programm beginnt bei der Marke **start**:

Zunächst wird die SER-Baugruppe initialisiert. Die Adresse ist dabei auf OF0H bis OF3H eingestellt. Hier werden 9600 Baud mit einem Stopp-Bit und 8 Datenbits eingestellt. Benötigt man andere Werte, so muss man die Belegung der Register entsprechend ändern.

Nun folgt eine trickreiche Routine: Die beiden Unterprogramme SI und SO werden auf einen freien Speicherplatz transportiert. Die erste freie Adresse, die nach den Sprungvektoren von FLOMON steht, erfährt man in der Speicherzelle Of031h.

Dort steht eine 16-Bit-Adresse. Das Unterprogramm SI wird zuerst dorthin transportiert und die Startadresse dann beim Sprungvektor RI eingetragen. Damit kann man nun über den CP/M-Kanal RDR: Daten von der seriellen Schnittstelle lesen.

Das Unterprogramm SO wird dahinter abgelegt. Die Startadresse von SO wird dann bei den Vektoren POO und LO abgelegt. Damit kann man über PUN: und LST: Daten über die serielle Schnittstelle ausgeben. Wer einen Drucker an der CENT-Baugruppe betreibt, kann den Vektor bei LO auch unverändert lassen (Adresse 002F, Befehl LD (LO+1),IX weglassen).

Das Programm wurde mit dem M80 übersetzt, wer ihn nicht besitzt, kann das Programm z.B. auch mit dem S-Befehl im DDT eingeben und anschließend mit SAVE abspeichern.

Wenn man das Programm nun von A aus startet, so passiert zunächst nichts Aufregendes, nach einer kurzen Zeit meldet sich nämlich A> wieder zurück: Die Unterprogramme sind installiert.

Nun erfolgt der Test. Man betätigt als erstes einmal CTRL-P. Damit wird der LST-Kanal zur Konsole parallel geschaltet. Wenn man nun am Ausgang des seriellen Kanals einen Drucker angeschlossen hat, so werden dort alle Zeichen, die auf dem Bildschirm erscheinen ebenfalls ausgegeben.

Achtung! Die Leitung, die zum DSR der SER-Baugruppe führt muß beschaltet sein. Am Stecker, muß +12V liegen, damit die SER-Baugruppe freigeschaltet wird, sonst kommen keine Daten an. Normalerweise gibt es einen entsprechenden Ausgang am Drucker, der immer dann auf +12V liegt, wenn der Drucker nicht beschäftigt ist. Prüfen Sie im Fehlerfall auch die Stellung der Brücken auf der SER-Baugruppe gemäß der Bauanleitung.

Zum Test von PUN: kann man z.B. den Befehl:

**PIP PUN:=dateimittext**

angeben. Dabei gibt man anstelle von "dateimittext" einen Dateinamen mit einer Textdatei an.

Dieser Text wird dann über die serielle Schnittstelle ausgegeben. Achtung, nochmals DSR muß beschaltet sein, sonst geht nichts.

Nun zum Test der Eingabe. Dazu gibt man

**PIP CRT:=RDR:**

an. Damit werden alle an der seriellen Schnittstelle ankommenden Daten auf dem Bildschirm ausgegeben. Achtung, kontrollieren Sie die Baudrate, sonst erhält man falsche Daten. Die Ausgabe wird beendet, wenn das Zeichen CTRL-Z über die serielle Schnittstelle gesendet wird. Man kann diesen Test am besten mit einem getrennten Terminal oder einem anderen NDR-KLEIN-Computer durchführen und so beide koppeln.

Mai 1985 Rolf-Dieter Klein.

```
.z80
;*****
;* SER Ein/Ausgabeprogramm *
;* Installiert SER-Unterprogramme *
;* fuer CP/M mit NDR-KLEIN- *
;* Computer. Rolf-Dieter Klein *
;* V 1.0 850522 *
;*****
```

```
00F0          ser equ 0f0h    ; Basisadresse SER-Baugruppe

F006          ri equ 0f006h
F00C          poo equ 0f00ch
F00F          lo equ 0f00fh
```

```
F031          freemem equ 0f031h    ; Dort Adresse, erste
                                           ; freie Speicherzelle
```

```
0000'        start:
0000' 3E 1E          ld a,1eh      ; 9600 Baud. 1Stop 8Bit
0002' D3 F3          out (ser+3),a
0004' 3E 0B          ld a,0bh      ; keine Paritaet, Freigabe
0006' D3 F2          out (ser+2),a    ; Belegung siehe Buch "Mikro-
                                           ; computer selbstgebaut" oder
                                           ; Datenblatt SY6551
                                           ; fuer andere Baudraten.

0008' DD 2A F031     ld ix,(freemem) ; Adresse holen, freier Platz
000C' 21 0040'       ld hl,si      ; Quelle
000F' DD E5          push ix
0011' D1             pop de      ; Ziel
0012' 01 0009       ld bc,1ensi ; Laenge
0015' ED B0          ldir
0017' DD 22 F007     ld (ri+1),ix  ; Vektor RI neu definiert
001B' 11 0009       ld de,1ensi
001E' DD 19          add ix,de    ; naechster Platz

                                           ;
0020' 21 0049'       ld hl,so      ; Quelle
0023' DD E5          push ix
0025' D1             pop de      ; Ziel
0026' 01 0010       ld bc,1enso  ; Laenge
0029' ED B0          ldir
002B' DD 22 F00D     ld (poo+1),ix ; Vektor POO neu definiert
002F' DD 22 F010     ld (lo+1),ix  ; Vektor LD neu definiert
0033' 11 0010       ld de,1enso
0036' DD 19          add ix,de    ; naechster Platz
0038' DD 22 F031     ld (freemem),ix ; neuer freier Platz
003C' CD 0000       call 0        ; und Warm-Start
003F' C9            ret
```

; Verschiebbare Routinen:

```
0040'          si:
0040'  DB F1      in a,(ser+1) ; Zeichen da ?
0042'  E6 08      and 8       ; wenn
0044'  28 FA      jr z,si      ; nein, dann warten
0046'  DB F0      in a,(ser)   ; und sonst holen
0048'  C9         ret

0009          lensi equ $-si

0049'          so:
0049'  DB F1      in a,(ser+1) ; DSR frei, DSR auf +12V
004B'  E6 40      and 40h
004D'  20 FA      jr nz,so     ; nein, dann warten
004F'  DB F1      in a,(ser+1) ; Ausgabe frei?
0051'  E6 10      and 10h
0053'  28 F4      jr z,so      ; nein, dann warten
0055'  79         ld a,c       ; sonst Wert ausgeben
0056'  D3 F0      out (ser),a
0058'  C9         ret

0010          lenso equ $-so
```

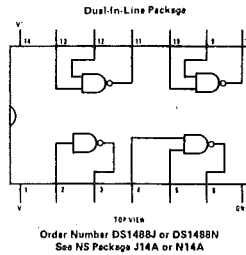
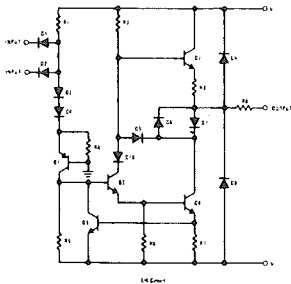
end

# 9. Bauelemente

## DS 1488 Quad Line Driver

Dieser Baustein stellt einen Pegelwandler dar, der ankommende TTL-Signale auf eine Spannung von 12V (EIA Standard No.232C) anhebt. Diese Spannung wird zum Ansteuern von Geräten benötigt die einen V24 Anschluß haben. Gleichzeitig invertiert der Baustein noch die ankommenden Signale. So wird aus +5V am Ausgang -12V. Eine höhere Spannung ist vorteilhaft wenn man Signale über weitere Strecken übertragen will.

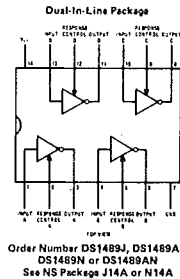
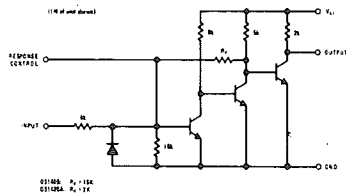
### Schematic and Connection Diagrams



## DS 1489 Quad Line Receiver

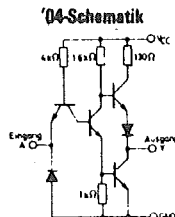
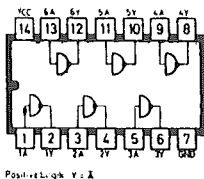
Dieser Baustein stellt praktisch das Gegenstück zum DS 1488 dar, denn er wandelt die von der Peripherie ankommenden 12V-Signale in normale TTL-Signale (5V) zurück. Ferner invertiert er die Signale ebenfalls.

### Schematic and Connection Diagrams



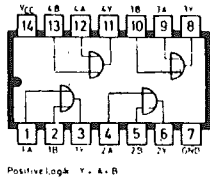
## 74 04 6 Inverter

Der Inverter ( auch NICHT-Glied genannt ) kehrt die Signale einfach um; L wird zu H und H wird zu L. NICHT-Glieder werden dazu verwendet, um von der positiven Logik in die negative Logik zu wechseln oder umgekehrt.



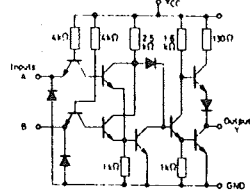
74 LS 32 4 OR- Gatter mit je 2 Eingängen

Ein L-Signal am Ausgang des OR-Gatters entsteht nur wenn beide Eingänge ein L-Signal führen, ansonsten ergibt sich am Ausgang ein H-Signal.



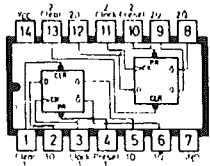
Positive Logik Y = A+B

'32-Schematik



74 LS 74 2 D-Flip-Flop mit Clear und Preset

Ist am D-Flip-Flop an "Preset" und "Clear" ein H-Signal, so wird das Flip-Flop bei Anlegen eines Taktsignals am "Clock"-Eingang, jeweils bei der positiven Flanke jedes Taktpulses abwechselnd gesetzt und rückgesetzt, d.h. die Ausgänge Q und Q\* wechseln bei jeder positiven Taktflanke ihren Zustand. Liegt kein Takt ab (Low Signal) bleibt dieser Zustand erhalten (Speicherzustand). Will man diesen Zustand ändern, ohne einen Takt anzulegen, können die Signale an "Preset" und "Clear" verändert werden. Ist das Flip-Flop gesetzt (Q=H und Q\*=L), kann es mit "Preset"=H und "Clear"=L zurückgesetzt werden (Q=L und Q\*=H).



Wahrheitstabelle

Inputs				Outputs	
Preset	Clear	Clock	D	Q	Q̄
L	H	X	X	H	L
H	L	X	X	L	H
L	L	X	X	H*	H*
H	H	↑	H	L	L
H	H	↑	L	L	H
H	H	L	X	Q <sub>0</sub>	Q̄ <sub>0</sub>

Positive Logik

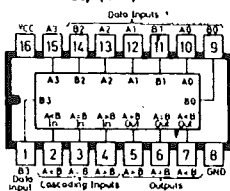
\* Dieser Zustand ist nicht stabil; d.h. er bleibt nicht erhalten, wenn Preset und/oder Clear inaktiv (High) werden.

74 LS 85 4-Bit Vergleicher

- 16 poliger Chip
- 8 Eingänge für A und B
- 3 Eingänge: Cascading Inputs ( A<B, A=B, A>B )
- 3 Ausgänge: Outputs ( A<B, A=B, A>B )

Nur wenn A1=B1, A2=B2, A3=B3 und A4=B4 wird das Signal vom Eingang (Cascading Inpts) "A = B" zum Ausgang (Output) "A = B" durchgeschaltet. Wird dieses Ausgangssignal wieder als Eingangssignal an einen anderen Baustein dieser Reihe gelegt, so können mehr als nur 4-Bit-Wörter miteinander verglichen werden.

'85, '1585, '585



Wahrheitstabellen

Comparing Inputs				Cascading Inputs			Outputs		
A3, B3	A2, B2	A1, B1	A0, B0	A>B	A<B	A=B	A>B	A<B	A=B
A3 > B3	X	X	X	X	X	X	H	L	L
A3 < B3	X	X	X	X	X	X	L	H	L
A3 = B3	A2 > B2	X	X	X	X	X	H	L	L
A3 = B3	A2 < B2	X	X	X	X	X	L	H	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 > B1	X	X	X	X	H	L	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 < B1	X	X	X	X	L	H	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 > B0	X	X	X	H	L	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 < B0	X	X	X	L	H	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	H	L	L	H	L	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	L	H	L	L	H	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	L	L	H	L	L	H

'85, '1584, '584

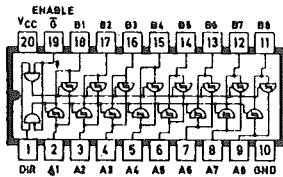
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	X	X	H	L	L	H
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	H	H	L	L	H	L
A3 = B3	A2 = B2	A1 = B1	A0 = B0	L	L	L	L	H	L

74 LS 245

8 Bus- Transceiver, Tri-State

- 20-poliger Chip
- 16 Ein- bzw. Ausgänge (A, B)
- 1 Eingang: G
- 1 Eingang: DIR

Es handelt sich hier um ein reines Tri-State-Element, d.h. er hat drei Funktionsmöglichkeiten. Er kann Daten von der A-Seite zur B-Seite oder umgekehrt durchschalten, oder aber er sperrt in beiden Richtungen. Den sperrenden Zustand nennt man auch "hochohmig". Was das Chip machen soll, bestimmen die Signale DIR (Pin 1) und G (Pin 19).



### Wahrheitstabelle

Enable G	Direction Control Dir.	Operation
L	L	B data to A bus
L	H	A data to B bus
H	X	Isolation

Positive Logik



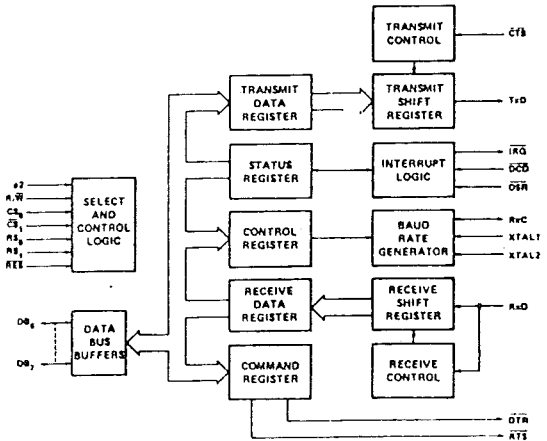
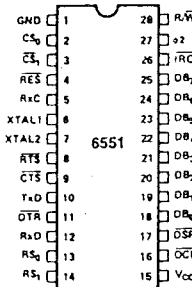
# 9.1 Datenblätter zum Baustein SY 6551

- On-chip baud rate generator: 15 programmable baud rates derived from a standard 1.8432 MHz external crystal (50 to 19,200 baud).
- Programmable interrupt and status register to simplify software design.
- Single +5 volt power supply.
- Serial echo mode.
- False start bit detection.
- 8-bit bi-directional data bus for direct communication with the microprocessor.
- External 16x clock input for non-standard baud rates (up to 125 Kbaud).
- Programmable: word lengths; number of stop bits; and parity bit generation and detection.
- Data set and modem control signals provided.
- Parity: (odd, even, none, mark, space).
- Full-duplex or half-duplex operation.
- 5, 6, 7, 8 and 9 bit transmission.

The SY6551 is an Asynchronous Communication Adapter (ACIA) intended to provide for interfacing the 6500/6800 microprocessor families to serial communication

data sets and modems. A unique feature is the inclusion of an on-chip programmable baud rate generator, with a crystal being the only external component required.

## PIN CONFIGURATION



## ORDERING INFORMATION

Part No.	Package	Clock Rate
SYC6551	Ceramic	1 MHz
SYD6551	Cerdip	1 MHz
SYP6551	Plastic	1 MHz
SYC6551A	Ceramic	2 MHz
SYD6551A	Ceramic	2 MHz
SYP6551A	Plastic	2 MHz

Figure 1. Block Diagram

## ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Rating	Symbol	Allowable Range
Supply Voltage	$V_{CC}$	-0.3V to +7.0V
Input/Output Voltage	$V_{IN}$	-0.3V to +7.0V
Operating Temperature	$T_{OP}$	0°C to 70°C
Storage Temperature	$T_{STG}$	-55°C to 150°C

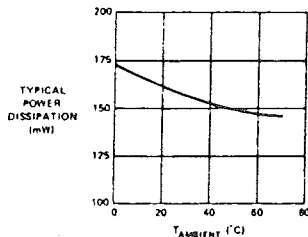
All inputs contain protection circuitry to prevent damage to high static charges. Care should be exercised to prevent unnecessary application of voltages in excess of the allowable limits.

Stresses above those listed under "Absolute Maximum Ratings" may cause permanent damage to the device. This is a stress rating only and functional operation of the device at these or any other conditions above those indicated in the operational sections of this specification is not implied.

D.C. CHARACTERISTICS ( $V_{CC} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $T_A = 0-70^\circ C$ , unless otherwise noted)

Characteristic	Symbol	Min	Typ	Max	Unit
Input High Voltage	$V_{IH}$	2.0	-	$V_{CC}$	V
Input Low Voltage	$V_{IL}$	-0.3	-	0.8	V
Input Leakage Current: $V_{IN} = 0$ to 5V ( $\phi 2$ , $R/W$ , $\overline{RES}$ , $\overline{CS}_0$ , $\overline{CS}_1$ , $\overline{RS}_0$ , $\overline{RS}_1$ , $\overline{CTS}$ , $RxD$ , $\overline{DCD}$ , $\overline{DSR}$ )	$I_{IN}$	-	$\pm 1.0$	$\pm 2.5$	$\mu A$
Input Leakage Current for High Impedance State (Three State)	$I_{TSI}$	-	$\pm 2.0$	$\pm 10.0$	$\mu A$
Output High Voltage: $I_{LOAD} = -100\mu A$ ( $DB_0 - DB_7$ , $TxD$ , $RxC$ , $\overline{RTS}$ , $\overline{DTR}$ )	$V_{OH}$	2.4	-	-	V
Output Low Voltage: $I_{LCAD} = 1.6mA$ ( $DB_0 - DB_7$ , $TxD$ , $RxC$ , $\overline{RTS}$ , $\overline{DTR}$ , $\overline{IRQ}$ )	$V_{OL}$	-	-	0.4	V
Output High Current (Sourcing): $V_{OH} = 2.4V$ ( $DB_0 - DB_7$ , $TxD$ , $RxC$ , $\overline{RTS}$ , $\overline{DTR}$ )	$I_{OH}$	-100	-	-	$\mu A$
Output Low Current (Sinking): $V_{OL} = 0.4V$ ( $DB_0 - DB_7$ , $TxD$ , $RxC$ , $\overline{RTS}$ , $\overline{DTR}$ , $\overline{IRQ}$ )	$I_{OL}$	1.6	-	-	mA
Output Leakage Current (Off State): $V_{OUT} = 5V$ ( $\overline{IRQ}$ )	$I_{OFF}$	-	1.0	10.0	$\mu A$
Clock Capacitance ( $\phi 2$ )	$C_{CLK}$	-	-	20	pF
Input Capacitance (Except XTAL1 and XTAL2)	$C_{IN}$	-	-	10	pF
Output Capacitance	$C_{OUT}$	-	-	10	pF
Power Dissipation (See Graph) ( $T_A = 0^\circ C$ ) $V_{CC} = 5.25V$	$P_D$	-	170	300	mW

## POWER DISSIPATION vs TEMPERATURE



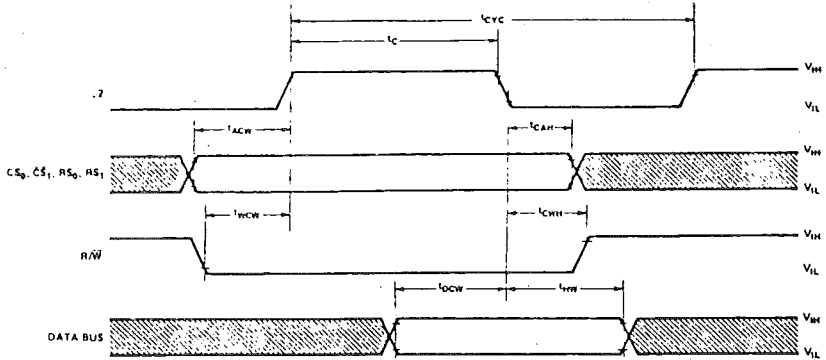


Figure 2. Write Timing Characteristics.

WRITE CYCLE ( $V_{CC} = 5.0V \pm 5\%$ ,  $T_A = 0$  to  $70^\circ C$ , unless otherwise noted)

Characteristic	Symbol	SY6551		SY6551A		Unit
		Min	Max	Min	Max	
Cycle Time	$t_{CYC}$	1.0	—	0.5	—	$\mu s$
$\phi_2$ Pulse Width	$t_c$	400	—	200	—	ns
Address Set-Up Time	$t_{ACW}$	120	—	70	—	ns
Address Hold Time	$t_{CAH}$	0	—	0	—	ns
$R/\bar{W}$ Set-Up Time	$t_{WCW}$	120	—	70	—	ns
$R/\bar{W}$ Hold Time	$t_{CWH}$	0	—	0	—	ns
Data Bus Set-Up Time	$t_{DCW}$	150	—	60	—	ns
Data Bus Hold Time	$t_{HW}$	20	—	20	—	ns

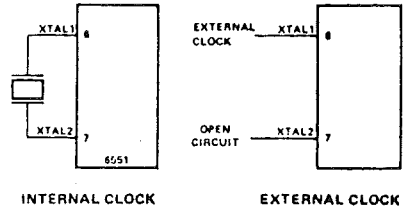
( $t_r$  and  $t_f = 10$  to  $30$  ns)

CRYSTAL SPECIFICATION

1. Temperature stability  $\pm 0.01\%$  ( $0^\circ$  to  $70^\circ C$ )
2. Characteristics at  $25^\circ C \pm 2^\circ C$ 
  - a. Frequency (MHz) 1.8432
  - b. Frequency tolerance ( $\pm\%$ ) 0.02
  - c. Resonance mode Series
  - d. Equivalent resistance (ohm) 400 max.
  - e. Drive level mW 2
  - f. Shunt capacitance pF 7 max.
  - g. Oscillation mode Fundamental

No other external components should be in the crystal circuit

CLOCK GENERATION

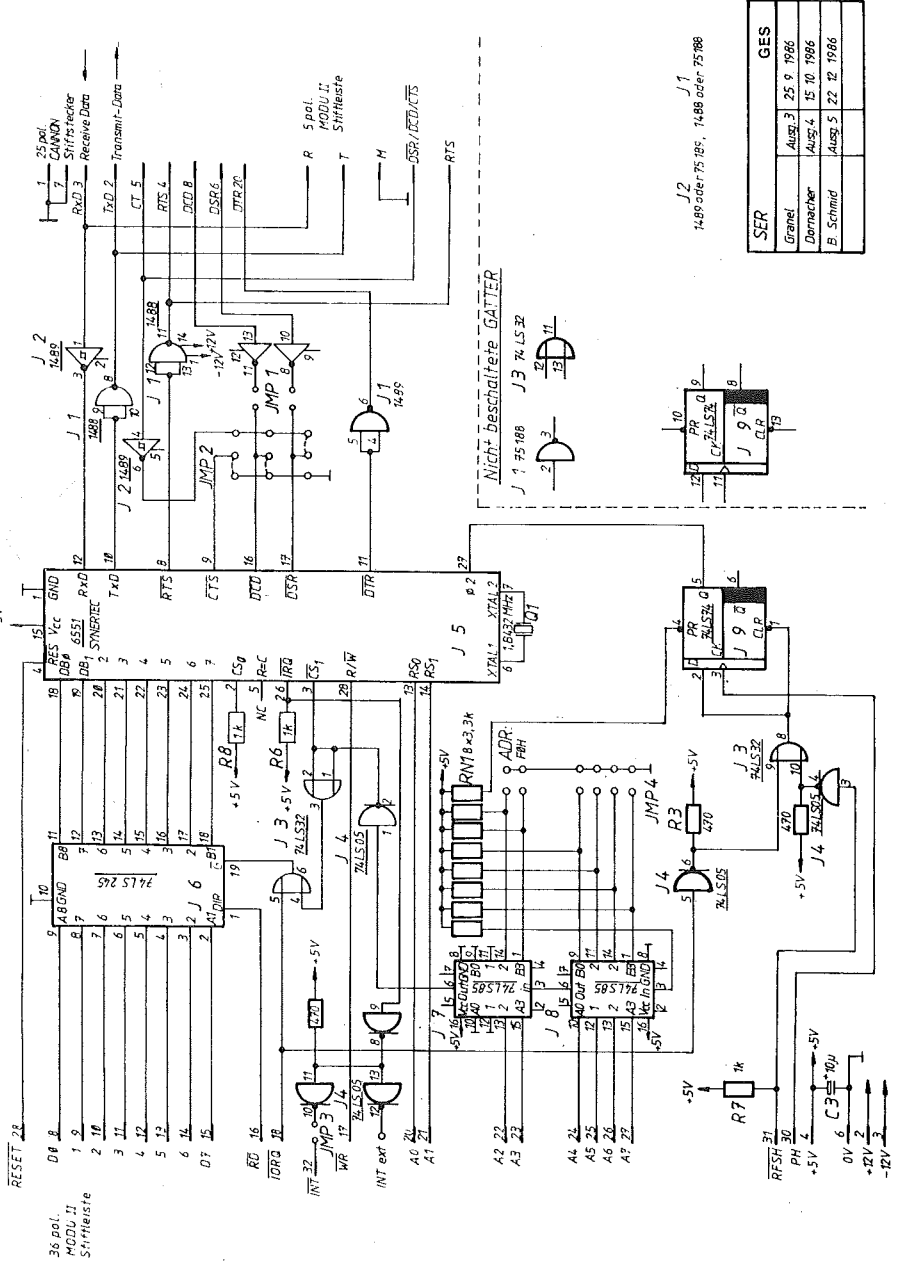


4210 4210  
1111 0000

FØ

# 10. Schaltbild SER

**SER**



38 pol.  
MODU II  
Stiftleiste

25 pol.  
CANNON  
Stiftleiste  
Rx/D 3 - Receive-Data  
Tx/D 2 - Transmit-Data

+5V

RESET 22

DB 8  
1 9  
2 10  
3 11  
4 12  
5 13  
6 14  
7 15  
8 16  
9 17  
10 18  
11 19  
12 20  
13 21  
14 22  
15 23  
16 24  
17 25  
18 26  
19 27  
20 28  
21 29  
22 30  
23 31  
24 32  
25 33  
26 34  
27 35  
28 36  
29 37  
30 38

RES-Vcc GND  
DB 8  
1 9  
2 10  
3 11  
4 12  
5 13  
6 14  
7 15  
8 16  
9 17  
10 18  
11 19  
12 20  
13 21  
14 22  
15 23  
16 24  
17 25  
18 26  
19 27  
20 28  
21 29  
22 30  
23 31  
24 32  
25 33  
26 34  
27 35  
28 36  
29 37  
30 38

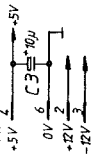
RES-Vcc GND  
DB 8  
1 9  
2 10  
3 11  
4 12  
5 13  
6 14  
7 15  
8 16  
9 17  
10 18  
11 19  
12 20  
13 21  
14 22  
15 23  
16 24  
17 25  
18 26  
19 27  
20 28  
21 29  
22 30  
23 31  
24 32  
25 33  
26 34  
27 35  
28 36  
29 37  
30 38

RES-Vcc GND  
DB 8  
1 9  
2 10  
3 11  
4 12  
5 13  
6 14  
7 15  
8 16  
9 17  
10 18  
11 19  
12 20  
13 21  
14 22  
15 23  
16 24  
17 25  
18 26  
19 27  
20 28  
21 29  
22 30  
23 31  
24 32  
25 33  
26 34  
27 35  
28 36  
29 37  
30 38

Nicht-Beschaltete GÄTTER  
J 1 75108 J 3 74LS32

J 1  
1489 oder 75 185, 1488 oder 75 186

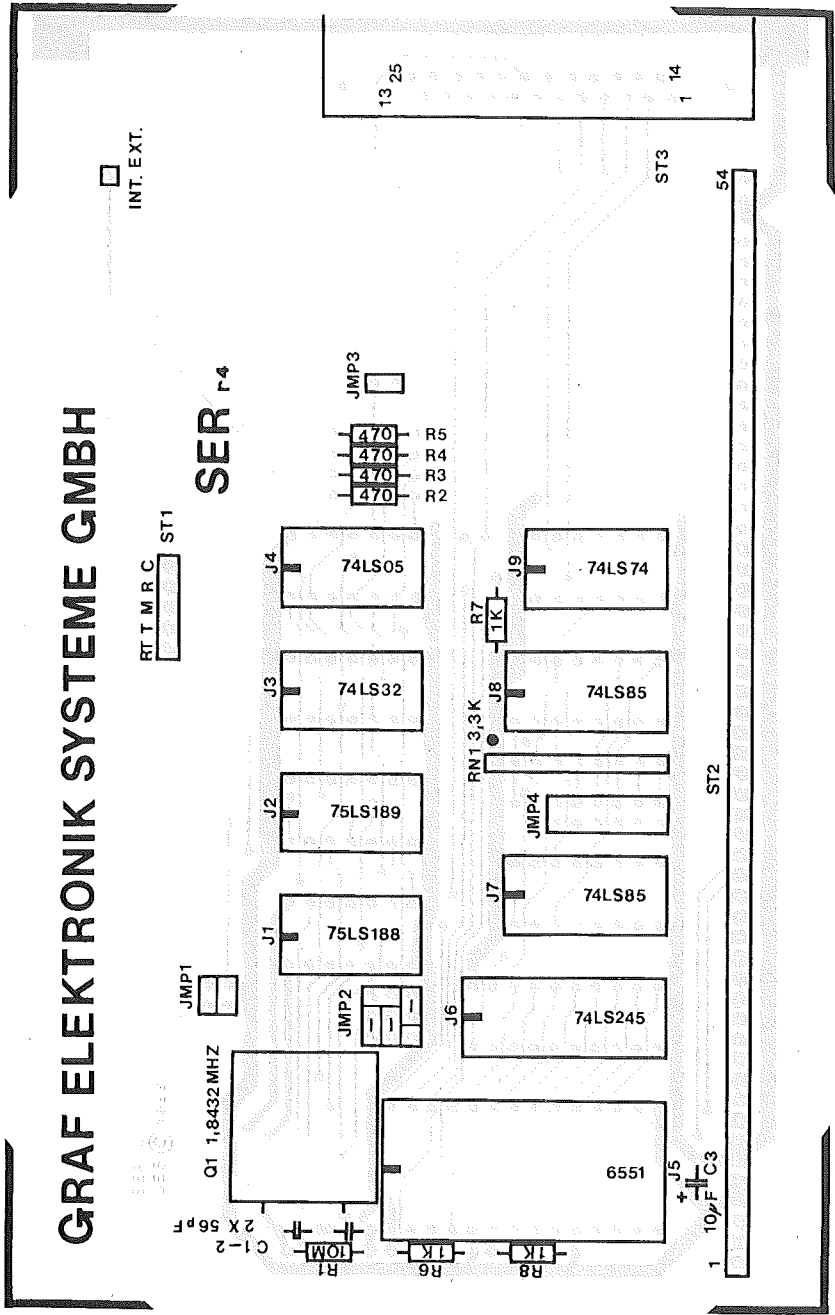
SER	GES
Granel	Ausg. 3 25 9. 1986
Demtacher	Ausg. 4 15 10. 1986
B. Schmid	Ausg. 5 22 12 1986



( )

( )

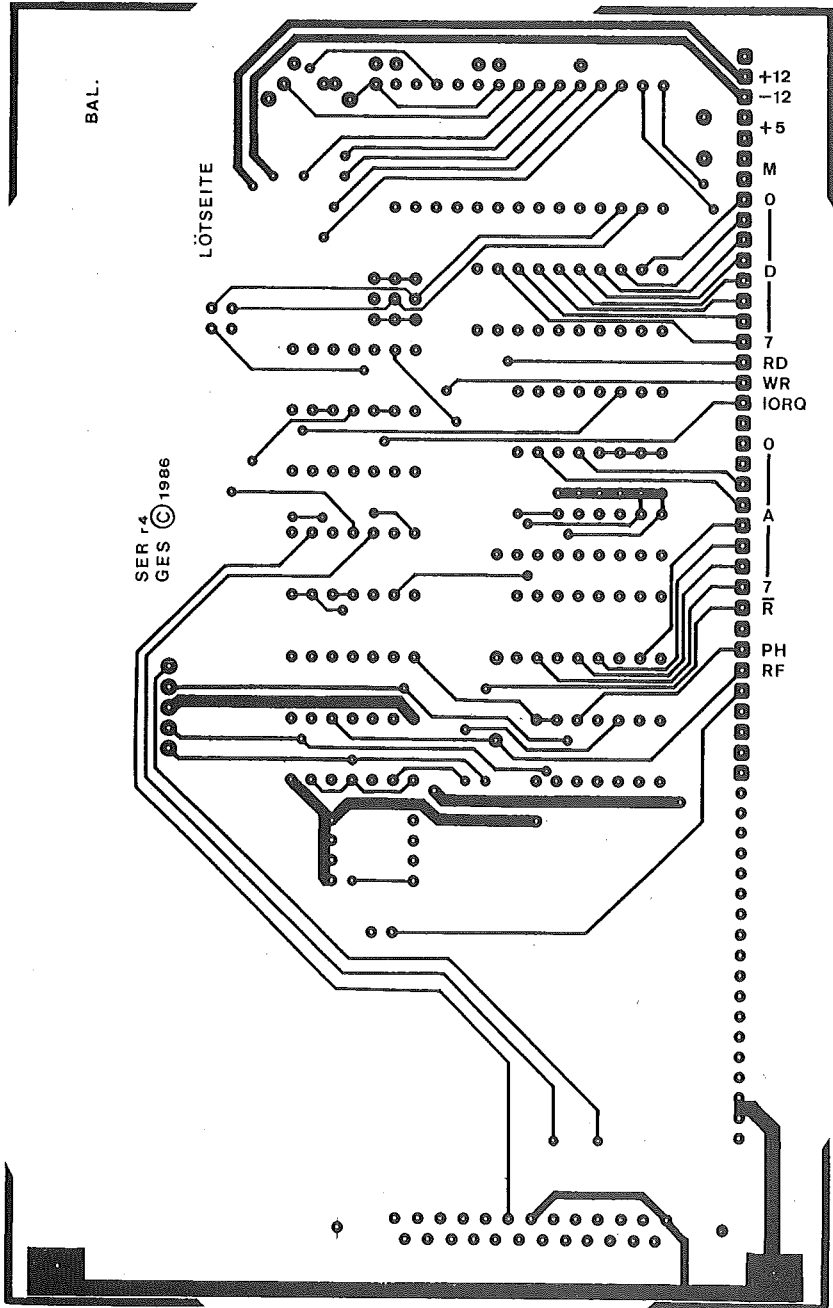
# 1 1. Bestückungsplan



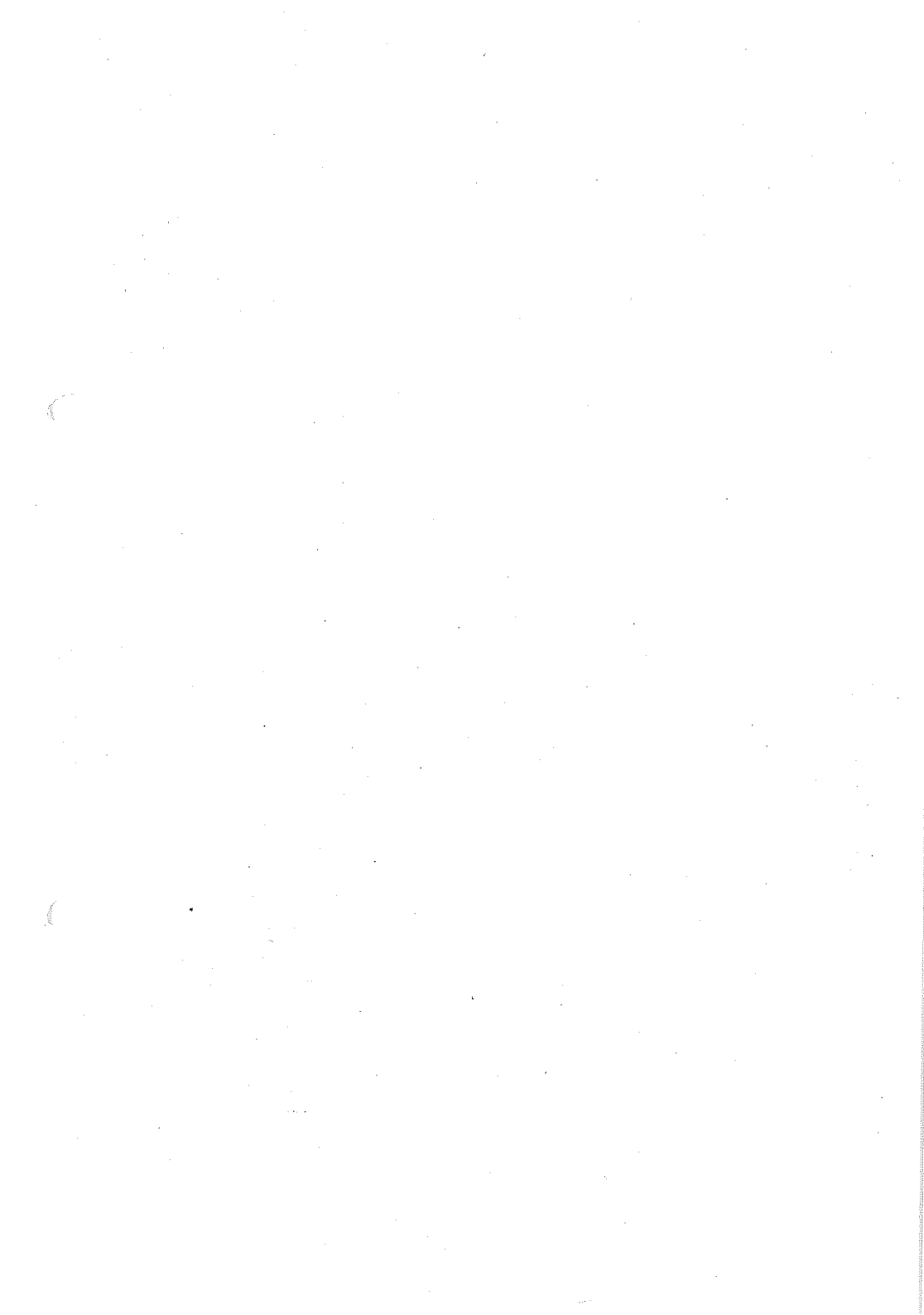


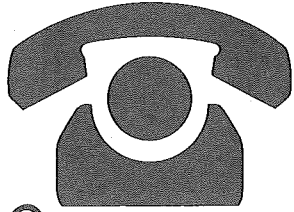


# 11.1 Layout der Lötseite









**Telefonservice**  
**08 31- 62 11**  
**jeden Mittwochabend**  
**bis 20.00 Uhr**

**Graf Elektronik Systeme GmbH**

Magnusstraße 13 · Postfach 1610  
8960 Kempten (Allgäu)  
Telefon: (08 31) 62 11  
Teletex: 831804 = GRAF  
Telex: 17 831804 = GRAF  
Datentelefon: (08 31) 6 93 30

**Verkauf:**

Computervilla  
Ludwigstraße 18 b  
(bei Möbel-Krügel)  
8960 Kempten-Sankt Mang  
Telefon: 08 31 / 6 93 00

**Geschäftszeiten: GES GmbH + Verkauf**

Mo. - Do. 8.00 - 12.00 Uhr, 13.00 - 17.00 Uhr  
Freitag 8.00 - 12.00 Uhr  
Telefonservice

**Filiale Hamburg**

Ehrenbergstraße 56  
2000 Hamburg 50  
Telefon: (0 40) 38 81 51

**Filiale München:**

Georgenstraße 61  
8000 München 40  
Telefon: (0 89) 2 71 58 58

**Öffnungszeiten der Filialen:**

Montag - Freitag  
10.00 - 12.00 Uhr, 13.00 - 18.00 Uhr  
Samstag 10.00 - 14.00 Uhr

**ges**