

Transmission de données 100ko/min pour Sharp MZ

Nous avons besoin de 3 signaux sur le Sharp MZ :

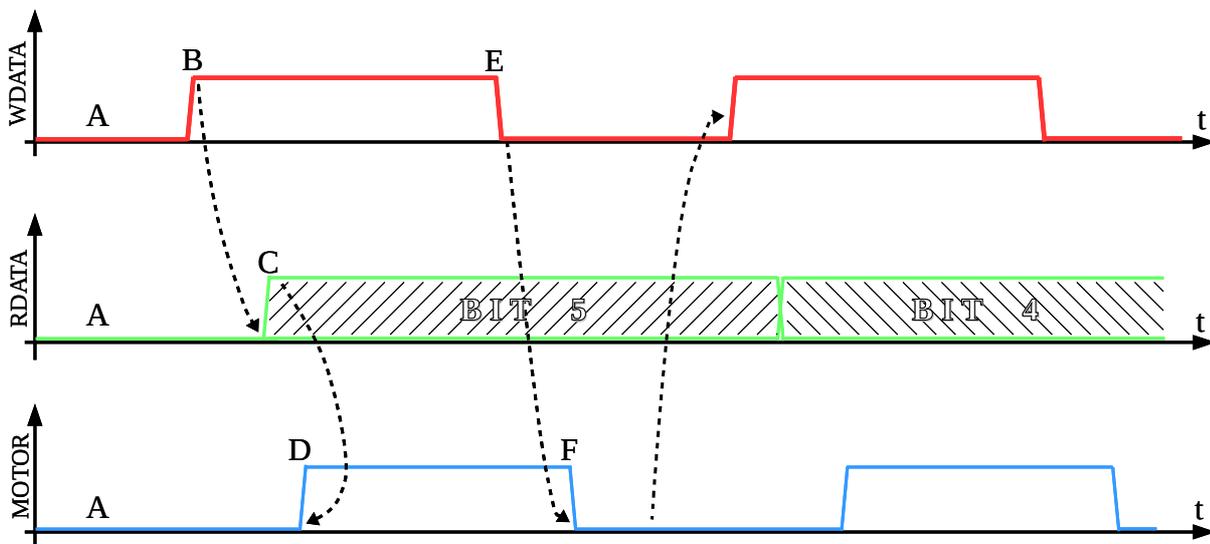
- WDATA	Adresse \$E002	Bit 1	PC1	Bit en Sortie
- MOTOR	Adresse \$E002	Bit 4	PC4	Bit en Entrée
- RDATA	Adresse \$E002	Bit 5	PC5	Bit en Entrée

Initialisation : On positionne WDATA=0, MOTOR=0 et RDATA=0 (Point A sur le graphe).

Séquence de transmission rapide :

- 1 - Le Sharp MZ demande le positionnement d'une donnée : WDATA passe de 0 à 1 (B).
- 2 - L'arduino attend ce signal et positionne un bit à 0 ou 1 en utilisant la ligne RDATA (C).
- 3 - L'arduino informe le Sharp MZ que le bit est positionné et prêt à lire : MOTOR passe de 0 à 1 (D).
- 4 - Le Sharp MZ lit le bit contenu dans RDATA, puis informe de la fin de lecture en positionnant WDATA à 0 (E).
- 5 - L'arduino accuse réception de ce dernier signal en positionnant MOTOR à 0 (F).

Le cycle peut recommencer pour un nouveau bit.



Afin d'avoir un taux de transfert le plus grand possible, j'ai utiliser les méthodes suivantes :

- Le transfert des bits se fait dans l'ordre 5 puis 4 puis 3 puis 2 puis 1 puis 0 puis 7 puis 6. Le Sharp MZ, à chaque réception, effectue une rotation de bit avec l'instruction RLCA, ce qui fait revenir le premier bit reçu sur la position 5 de l'octet (correspondant a PC5 de la ligne RDATA). Donc nous n'avons pas besoin de faire d'autres rotation de bit afin de récupérer l'octet transmis.
- Le programme de transfert se situe dans les commentaires du programme MZF appelé en mode conventionnel par le moniteur Sharp MZ car il ne fait que 53 octets, et le chargement initial est fortement accéléré :

Sur Sharp MZ-700, on a pour l'entête :

2s d'attente : 2000000
 100 bits de GAP : $100*504$
 40 bits a 1 : $40*958$
 40 bits a 0 : $40*504$
 2 bits a 1 : $2*958$
 Entête : Maximum 80 octets de \$FF avec 1 bit de synchronisation : $9*80*958$
 CheckSum : Maximum 2 octets de \$FF avec 1 bit de synchronisation : $2*9*958$
 1 bit de fin : $1*958$

soit 2818758 μ s donc 2,82s max

Après chargement, le programme se trouve en \$1108, dans les commentaires donc.

Pour que le programme puisse s'exécuter automatiquement par le moniteur, on est obligé de charger 3 octets en mémoire, de mnémonique, JP \$1108 soit C3 08 11 car dans le moniteur 1Z-013A on a :

```
0126 2A 06 11      LD HL,(EXADR)
0129 7C             LD A,H
012A FE 12        CP 12H
012C 38 E1        JR C,LOAD-2
```

Tout programme dont l'adresse d'exécution est inférieure a 12xxH ne s'exécutera pas.

Sur Sharp MZ-700, on a pour le programme :

2s d'attente : 2000000
 100 bits de GAP : $100*504=50400$
 20 bits a 1 : $20*958=19160$
 20 bits a 0 : $20*504=10080$
 2 bits a 1 : $2*958=1916$
 3 octets (C3 08 11 soit 11000011 1 00001000 1 00010001 1) : $(7+3)*958+17*504=18148$
 CheckSum (01110000 1 00000000 1) : $(3+2)*958+13*504=11342$
 1 bit de fin : $1*958=958$

soit 2112004 μ s donc 2,11 s

Total pour transférer le petit programme et l'exécuter : $2818758+ 2112004=4930762 \mu$ s donc 4,93 s

Ensuite on passe en mode transfert rapide.

Exemple de taux de transfert :

Programmes EUGEA ou SIDEROLL-F de 44544 octets

Transfert en 20,64 s

Soit au total $20,64+4,93=25,6$ s

Sur 60-4,93=55,07 s on est sur un transfert rapide soit 118848 octets par min réel.

ANNEXES

Sharp MZ : Programme stocké en \$1108

ORG \$1108

01	SIZE_H SIZE_L	LD BC, SIZE	
21	ADR_H ADR_L	LD HL, ADDRESS	
3E	02	LD A, \$02	INIT
32	02 E0	LD (\$E002), A	DWRITE = 0
	Boucle1:		
E5		PUSH HL	
21	02 E0	LD HL, \$E002	
11	08 00	LD DE, \$0008	
	Boucle2:		
7E		LD A, (HL)	WAIT /MOTOR = 0
E6	10	AND \$10	
20	FB	JR NZ, Boucle2	
AF		XOR A	
77		LD (HL), A	DWRITE = 1
	Boucle3:		
7E		LD A, (HL)	WAIT /MOTOR = 1
E6	10	AND \$10	
28	FB	JR Z, Boucle3	
7E		LD A, (HL)	READ BIT
E6	20	AND \$20	
B2		OR D	
07		RLCA	
57		LD D, A	AND STORE
3E	02	LD A, \$02	DWRITE = 0
77		LD (HL), A	
1D		DEC E	
20	E8	JR NZ, Boucle2	
E1		POP HL	
72		LD (HL), D	STORE DATA TO RAM
0B		DEC BC	SIZE--
79		LD A, C	TEST IF BC=0
B0		OR B	
23		INC HL	ADRESS++
20	D9	JR NZ, Boucle1	NOT END ? REPEAT !
C3	EX_H EX_L	JP EXECUTION	PROGRAM EXECUTION

Arduino 2560 + PCB + RepRapDiscount Full Graphic Smart Controller

Extrait du programme

```
for (i = 0 ; i < mzf_taille ; i++)
{
  donnee = (uint8_t)(entree.read () & 0xFF) ;
  for (j = 0 ; j < 8 ; j++)
  {
    // Attente demande donnee
    while (digitalRead (MZ_CASSETTE_WRITE) == 0) { }

    // Positionne le bit
    digitalWrite (MZ_CASSETTE_READ, ((donnee & ordre [j]) != 0) ? LOW : HIGH) ;

    // Informe le positionnement du bit
    digitalWrite (MZ_CASSETTE_SENSE, LOW) ; // signal /SENSE a 0 (Lecteur disponible SENSE=1)

    // Attente de la lecture de la donnee
    while (digitalRead (MZ_CASSETTE_WRITE) == 1) { }

    // Reinitialisation
    digitalWrite (MZ_CASSETTE_SENSE, HIGH) ; // signal /SENSE a 1 (Lecteur non disponible SENSE=0)
  }
}
```