Floppy-Modul

🔧Fix Me!

Robotron

1.3. Floppy-Disk-Modul 1.6640.0100 FD-Modul

ZfK Rossendorf

Beim Anschluß von Laufwerken MFS 1.6 (z.B. TEAC FD55-FV) sind folgende Jumper im Laufwerk zu setzen:
ML - Motor startet mit Select-Signal
HL - Head-Load-Signal aktiv
(RE) - Reset auf Track0 bei Spannungszuschaltung (optional)

Da auf der Interfacekarte kein Motor-on-Register vorhanden ist, wird der Motoranlauf durch Head-Load vom FDC-Schaltkreis gesteuert, wobei zur Vermeidung der Belastungsspitze beim Motoranlauf mit der maximalen Verzögerung von 0.5 sec gearbeitet wird.

Beim Anschluß von Laufwerken MFS 1.4 muß das Einschalten des Motors gleichfalls am Laufwerk über /SEx erfolgen. Evtl. ist dazu am Laufwerk dieser Kontakt zu /SEx mit einer Diode zu brücken. Der Schaltkreis U8272 aktiviert alle 200µs die /SEx-Leitungen für die Dauer von 2Sµs. Einige Laufwerke (z.B. Robotron K5600.20) starten in dieser Zeit bereits den Motor, so dass das Laufwerk mit 1kHz vibriert. In solchen Fällen muß im Laufwerk ein Verzögerungsglied von ca. 50µs in die Motorstartlogik geschaltet werden, damit ein Starten verhindert wird. Beim K5600.20 erreicht man das durch Auswechseln von C10.1 (10µF) gegen 10nF und von R3.7 (100 Ohm) gegen 4.7kOhm sowie Schliessen des Schalters S1.3).

BIC

Bübchen-Floppy-Karte

From:
https://hc-ddr.hucki.net/wiki/ - **Homecomputer DDR**

Permanent link:
https://hc-ddr.hucki.net/wiki/doku.php/z9001/cpm/floppymodul?rev=1372589120

Last update: **2013/06/30 10:45**