Floppy-Modul

🔧Fix Me!

In den Floppy-Modulen arbeitet ein FDC vom Typ U8272 (Intel 8282A, NEC 765A). Es können 2 Laufwerke 5¼“ oder 3½“ angeschlossen werden.

Dieser Controller hat eine Besonderheit mit RDY: Das Signal wird ständig vom Laufwerk abgefragt, auch wenn gar kein Schreib- oder Lesevorgang erfolgt. Deshalb muss RDY unabhängig vom „Kopf laden“-Status generiert werden.

Außerdem wird KEIN Motor-On-Off-Signal generiert. Das robotron-Modul besitzt für die Motor-Signale eigene Ports und Treiber (A302), beim Rossendorf-Modul fehlt dies!

Robotron

1.3. Floppy-Disk-Modul 1.6640.0100 FD-Modul



Das Modul wird über I/O-Adressen abgesteuert

Port 98h: FDC Datenregister
Port 99h: FDC Steueregister
Port 0A0h: einfacher FF-Port (D175) (Motor Laufwerk 0 ein/aus, Motor Laufwerk 1 ein/aus, Terminal Count aktivieren/deakt., FDC Reset)

ZfK Rossendorf





Das Modul wird über I/O-Adressen abgesteuert

Port 10h: FDC Datenregister
Port 11h: FDC Steueregister
Port 12h: Terminal Count aktivieren

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



Die neuaufgelegte Platine von U.Zander ist durch Jumper auf 100% Kompatibilität zum robotron-Floppy-Modul umsteckbar.

s.a. BIC-Floppy-Modul mit BOOT-ROM

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=1763625130

Last update: **2025/11/20 07:52**