

ECOLE NATIONALE POLYTECHNIQUE

المعهد الوطني للعلوم الهندسية

المكنية

DEPARTEMENT : ELECTRONIQUE

ECOLE NATIONALE POLYTECHNIQUE
BIBLIOTHEQUE

PROJET DE FIN D'ETUDES

SUJET

ETUDE DE
LA FIABILITE D'UN
MINIORDINATEUR

Proposé par :

Mr. A.F BORSALI
Chargé de recherche au CEN.

Etudié par :

TABBI BOUTHEINA
QUALHA ASSIA

Dirigé par :

Mr. A.F BORSALI



PROMOTION : JANVIER 1985

DEDICACES

A Mes Parents

A mon frère Djamel

A toute ma famille

A tous mes amis

Boutheina

A Mes Parents

A mon mari

A toute ma famille

A tous mes amis

ASSIA

REMERCIEMENTS

Nous remercions Monsieur TâTah , Directeur du CDCE et les responsables de nous avoir acceptées au centre .

Nous remercions vivement Monsieur Borsali de nous avoir confié ce travail et de nous avoir accueillies avec autant de bienveillance au sein du « Laboratoire instrumentation et Contrôle - Commande »

Nous tenons à remercier Melle Kasdi Karima pour son aide précieuse , pour ses conseils judicieux et pour le soutien moral qu'elle nous a apportés dans les moments difficiles .

Notre plus profonde gratitude à toute l'équipe du laboratoire
en particulier

M^R HADJ AÏSSA . B.

M^R EL HADI . M

M^R Gue ttach . F

Que ceux qui nous ont aidés , de près ou de loin à effectuer ce travail , trouvent ici nos sincères remerciements .

TABLE DE MATIERE

1.1	Chapitre I	Introduction à la Fiabilité
1.1		Introduction
1.2		but de la Thèse
1.3		Historique
1.4		Position du Problème
1.10		La fiabilité et les différentes fonctions qui y interviennent
1.13		Méthodes d'amélioration
1.13		Plan de la Thèse
2.1	Chapitre II	Conception et réalisation d'un Miniordinateur
2.1		Conception
2.1		Position du Problème
2.2		Développement du système
2.4		Carte MPU
2.4		Microprocesseur
2.6		Mémoires
2.7		Bloc d'entrées sorties
2.7		Présentation du PIA
2.8		Clavier
2.8		Afficheur
2.8		Interruptions
2.10		Méthodes de travail du Miniordinateur
2.12		Organigramme
2.23		Réalisation

- 2-23 Circuit d'Interface de bus
- 2-25 Circuit de lecture écriture
- 2-26 Circuit de reinitialisation
- 2-31 Adressage
- 2-38 Fonctionnement du clavier
- 2-42 Moniteur de gestion
- 2-43 Afficheur
- 2-48 Test et Résultats
- 2-49 Manuel d'utilisation
- 2-50 Calcul de l'Alimentation

- 3-1 Chapitre III Fiabilité du Système
- 3-2 Fiabilité des éléments
- 3-10 Calcul du Taux de pannes de l'Alimentation
- 3-15 Calcul du Taux de panne du Miniordinateur
- 3-18 Fiabilité du Système
- 3-21 Etude de la fiabilité de l'appareil sans réparation
- 3-21 Etude de la fiabilité avec réparation
- 3-24 Etude de la fiabilité avec maintenance préventive
- 3-28 Interprétation graphique

- 4-1 Chapitre IV Conclusion générale
- A-0 Annexe
- A-1 Annexe 1 Microprocesseur
- A-4 Circuit d'horloge
- A-5 Buffers

A-6 Annexe 2	Mémoires
A8 Annexe 3	PIA
A.11 Annexe 4	Commutateur
A.12	Portes
A.13 Annexe 5	Latch
A.14 Annexe 6	Programmation
A25	Implantation des mémoires
A-28	Organigramme de Temporisation de 15s .
A.29	Disposition des Circuits intégrés
A.30 Annexe 7	Lois de distribution de fiabilité .
A.36 Annexe 8	Calcul de fiabilité et programme de $P(t)$ et $Q(t)$
A-40	Calcul de $P(i)$
A.42	Calcul de K_{p0}
A46 Annexe 9	Circuit imprimé de l'Alimentation
A47	Circuit imprimé du clavier

B.1 BIBLIOGRAPHIE

CHAPITRE I

INTRODUCTION A LA FIABILITE

Introduction

Depuis son indépendance, l'Algérie a acquis dans ses biens d'équipement, un important parc matériel qui est souvent soumis à une utilisation intensive, dans des conditions différentes de celles prévues lors de sa fabrication.

Cette situation explique les pannes fréquentes et les besoins importants en matière de pièces détachées et de maintenance.

Depuis ces dernières années, un effort considérable est réalisé dans le but de choisir un matériel plus approprié et de former un personnel hautement qualifié dans la maintenance du matériel. [1]

On se pose souvent la Question :

Pourquoi ce matériel qui a fait ses preuves dans d'autres pays, se trouve ici en immobilisation totale après un certain temps de travail?

Cette question trouve sa réponse dans le fait que lors de la conception de tout appareil, l'Ingénieur définit de façon fonctionnelle puis,

passer au calcul en tenant compte de tous les facteurs qui peuvent y intervenir.

Parmi ces facteurs, on cite les conditions de température et autres du milieu environnant, les conditions de fonctionnement, les conditions d'exploitation.

L'étude de la fiabilité prend en compte ces conditions. Elle est basée sur un calcul prévisionnel qui nous définit : [2, 3, 4, 5, 6, 7]

- La durée de vie d'un matériel

- La probabilité de défaillance du matériel après un temps de travail t ; et autres paramètres.

En se basant sur ce calcul, on peut dresser un calendrier de maintenance, ce qui revient à prévoir le nombre de pièces de rechange pendant une période d'utilisation.

Pour ce faire, il faut procéder à la gestion de stock.

but de La Thèse

Dans ce qui suit, nous allons concevoir et réaliser un miniordinateur conçu autour du microprocesseur MC 6800 de Motorola. Nous définirons par la suite son schéma fonctionnel puis nous étudierons les différentes paramètres de fiabilité mentionnés plus haut.

Historique

Si le concept de fiabilité est très ancien, ce n'est qu'autour des années 1960, lors de la guerre de Corée aux ETATS UNIS que la théorie de la fiabilité a été développée. [3]

Et, ce n'est qu'au début des années 1970 que cette notion a été exploitée pour développer le matériel utilisé par le grand Public. Cette théorie a d'abord été dictée par la nécessité de disposer d'un matériel sûr dans le domaine militaire, évitant ainsi l'utilisation ruineuse d'un équipement peu fiable.

Position du Problème

Le développement d'une telle théorie a été motivé au départ par le fait de voir un matériel affecté par des pannes fréquentes.

Dans le tableau n° 1, une classification des pannes est proposée, classification faite relativement à certains critères. [6]

Le premier critère se rapporte aux paramètres de fonctionnement qui s'ils sont hors de leurs limites entraînent une panne brutale ou progressive.

Le second critère est propre à l'utilisateur qui devra se soucier de savoir si l'appareil est encore utilisable après la panne (panne locale), ou pas du tout (panne totale). Il est ensuite nécessaire de déterminer le lien possible entre pannes.

Il peut exister des pannes en entraînant d'autres, il s'agit de pannes dépendantes.

Par opposition, nous pouvons distinguer des pannes indépendantes non gênantes quant

CLASSIFICATION

DES PANNES

Tableau N°1

Critère de Classification	Type de panne
Caractère de changement des paramètres principaux jusqu'au moment de l'apparition de la panne.	- Panne brutale . - Panne progressive .
Possibilité d'utilisation de l'objet après l'apparition de la panne.	- Panne Totale . - Panne locale .
Liaison entre panne.	- Panne indépendante . - Panne dépendante .
Stabilité dans l'Incapacité de travail .	- Panne stable . - Panne Fugitive - Panne autoreparable . - Panne Fugitive multiple .
Visibilité de la Panne .	- Panne visible . - Panne non visible .
Nature de la panne .	- Panne Naturelle . - Panne Artificielle .
Possibilité de Réparation .	- Panne réparable . - Panne non réparable .

<p>Cause de Panne :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Construction : <ul style="list-style-type: none"> • ERREUR de Conception • Méthode de Conception inadéquate - Production <ul style="list-style-type: none"> • Non Respect de la gamme de production. • Technologie inadéquate. - Exploitation <ul style="list-style-type: none"> • Non respect des règles d'exploitation • Conditions d'exploitations externes anormales. 	<ul style="list-style-type: none"> - Panne due à la Conception. - Panne due à la production. - Panne d'exploitation.
<p>EPOQUE de l'Apparition de la Panne.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Panne durant les essais. - Panne de jeunesse - Panne d'exploitation normale. - Panne de Vieillesse

à elles, en ce sens qu'elles n'entraînent pas l'arrêt définitif de l'appareil.

Nous pouvons définir plusieurs sortes de pannes

- Des pannes stables pour lesquels l'intervention d'un opérateur hautement qualifié est nécessaire.

- Des pannes autoréparables, pour lesquelles un déclenchement automatique d'un matériel de secours est prévu.

- Des pannes fugitives que nous pouvons illustrer par l'exemple suivant: Apparition aléatoire de deux chiffres sur une calculatrice alors que la touche n'a été manœuvrée qu'une fois.

On définit d'autre part, des pannes fugitives multiples lorsque le dernier phénomène décrit se perpétue.

Le souci du réparateur de détecter si la panne est visible ou pas constitue le cinquième critère.

Le sixième critère étudie les causes de la panne. Les dernières sont d'origines diverses:

- Au niveau de la conception où le souci de performance l'emporte sur la fiabilité, de même que la recherche de la nouveauté l'emporte sur la sécurité. Ces effets donnent naissance aux pannes de conception.

- Au niveau de la production où l'on ignore la fiabilité afin de minimiser le prix de revient. Une technologie inadéquate et le non respect de la gamme de production augmentent les risques de pannes de production.

- Au niveau de l'utilisation, le non respect des modes d'emploi et les conditions externes anormales entraînent la panne d'exploitation.

Le septième critère tient compte de la nature de la panne ; à savoir déterminer si celle-ci est naturelle ou artificielle.

Quant au huitième critère, il tient compte de la mise au point de l'appareil.

Une panne peut aussi survenir lors des essais, pendant la période de jeunesse, de l'exploitation normale, ou de vieillesse.

Le dernier critère étudie la réparabilité de l'appareil, à savoir si celui-ci est réparable ou pas.

Cette Analyse nous permet dès lors de citer les grands traits de la théorie de la fiabilité :

- Étude de la fiabilité d'un composant en définissant sa durée de vie.

- Étude de la fiabilité du système en précisant sa probabilité de travail sans panne.

- Étude des différentes méthodes pour améliorer la fiabilité du système.

- Étude de la maintenance du système en établissant un calendrier de maintenance préventive.

- Procédure à suivre pour la gestion de stock des pièces détachées.

Fiabilité et différentes fonctions qui y interviennent

La commission électronique internationale donne à la fiabilité, la définition suivante : [3]
"Caractéristique d'un équipement exprimée par la probabilité qu'il remplisse une fonction donnée sous des conditions données et en un temps donné".

Le mot équipement est pris au sens large et peut être aussi bien un composant (résistance, capacité); un sous ensemble (alimentation, carte MPU); un système complexe (une chaîne de mesure : compteur, convertisseur, amplificateur, filtre, appareil de mesure, alimentation).

Cette définition comprend quatre éléments significatifs :

- Probabilité.
- Fonction requise.
- Conditions données.
- temps donné.

La fiabilité est l'une des caractéristiques d'un équipement.

Nous entendons par caractéristique une puissance de sortie, un gain, autrement dit toute grandeur chiffrée.

La fiabilité a un aspect probabiliste qui peut être soit une mesure, soit un calcul effectué avec un programme d'essai.

La mesure n'est qu'une estimation par une approche statistique, par des essais ou par une expérience opérationnelle.

Le calcul prévisionnel permet d'évaluer la charge de maintenance, le dépannage et le volume de pièces de rechanges.

Par ailleurs, la fiabilité d'un système dépend de la fonction qu'il doit remplir.

Elle n'est pas à priori la même selon qu'il s'agisse d'une calculatrice ou d'un poumon artificiel.

L'expression chiffrée de la fiabilité n'a de sens qu'accompagnée des conditions d'emploi et d'environnement climatique.

C'est ainsi que l'on parle de fiabilité intrinsèque correspondant à un fonctionnement

en laboratoire dans les conditions normales, par opposition à la fiabilité opérationnelle correspondant aux conditions réelles d'exploitation.

A ces facteurs, vient s'ajouter le temps. En effet, la fiabilité est la prévision de la qualité dans le futur.

L'utilisation permanente d'un système entraîne son usure et par conséquent augmente les risques de pannes. C'est pourquoi la fiabilité ne peut être une fonction croissante du temps.

Les produits dont le fonctionnement dépend du temps se subdivisent en trois classes :

- Ceux pour lesquels le fonctionnement est continu pendant la durée d'utilisation tel un Radar de Veille.

- Ceux qui fonctionnent de façon intermittente tel un appareil de mesure en laboratoire

- Ceux qui fonctionnent une seule fois tel une allumette ou une balle.

Dans le premier cas, on dit que les missions sont à caractère continu par opposition au caractère discontinu attribué aux produits qui fonctionnent une seule fois. Quant au cas intermédiaire, il est dit à caractère semi continu.

Méthode d'amélioration

Pour les produits de la première classe, nous souhaitons avoir une probabilité de panne voisine de zéro. Pour ce faire, plusieurs méthodes sont utilisées pour diminuer les risques de pannes. Parmi ces moyens, citons l'utilisation de circuits correcteurs, la simplification. Cependant il existe d'autres moyens plus coûteux telle la sélection des composants et l'emploi de la Redondance physique des composants.

Plan de la thèse

Dans un second chapitre, nous proposons d'étudier et de réaliser un miniordinateur. Quant au troisième chapitre, il sera consacré à l'étude de la fiabilité du système conçu. Dans un dernier chapitre on étudiera les moyens d'améliorer la fiabilité de ce système.

Chapitre II

Conception et Réalisation d'un Miniordinateur

Conception

Position du Problème

Pour l'étude de la fiabilité, nous aurions pu prendre un schéma électronique quelconque et en faire une étude théorique. Nous avons préféré réaliser un montage pour affronter de plus près, les difficultés qui pourraient apparaître lors de la conception de la réalisation et de la mise au point de l'appareil.

De l'intérêt que nous portons à la microinformatique [8] nous avons opté pour la réalisation d'un Miniordinateur conçu autour du MC6800 et des éléments de sa famille. Ces derniers étant disponibles dans le laboratoire "Instrumentation et Contrôle" du CDCE au CEN.

Le Miniordinateur doit pouvoir :

- être programmé via un périphérique d'entrée
- exécuter un programme
- communiquer les résultats sur un périphérique de sortie.

L'unité qui permet la gestion des données introduites et l'exécution du programme est le Bloc MPU, qui représente l'unité de calcul et de traitement du

système .

Comme périphérique d'entrée , l'utilisation d'un clavier 16 touches , vu sa disponibilité - nous a paru adéquate .

Le périphérique de sortie est réalisé à partir d'un groupe d'afficheurs permettant aussi bien la lecture des résultats que celles des données introduites par clavier .

Voir schéma synoptique du système fig 2-1 .

Developpement du Systeme

Notons que l'on utilisera les composants de la famille du MC 6800 de Motorola dans un souci de compatibilité .

Un programme devant être introduit . Il est alors nécessaire de prévoir un espace physique où sera logé celui-ci . On utilise à cet effet , une mémoire vive destinée à contenir un programme spécifique à chaque utilisation .

Pour gérer l'introduction des données et le chargement du programme utilisateur en mémoire , le besoin d'un moniteur de contrôle d'opération se fait sentir . Ce dernier doit être présent en permanence dans une EPROM .
Ce moniteur doit faire partie intégrante du système .

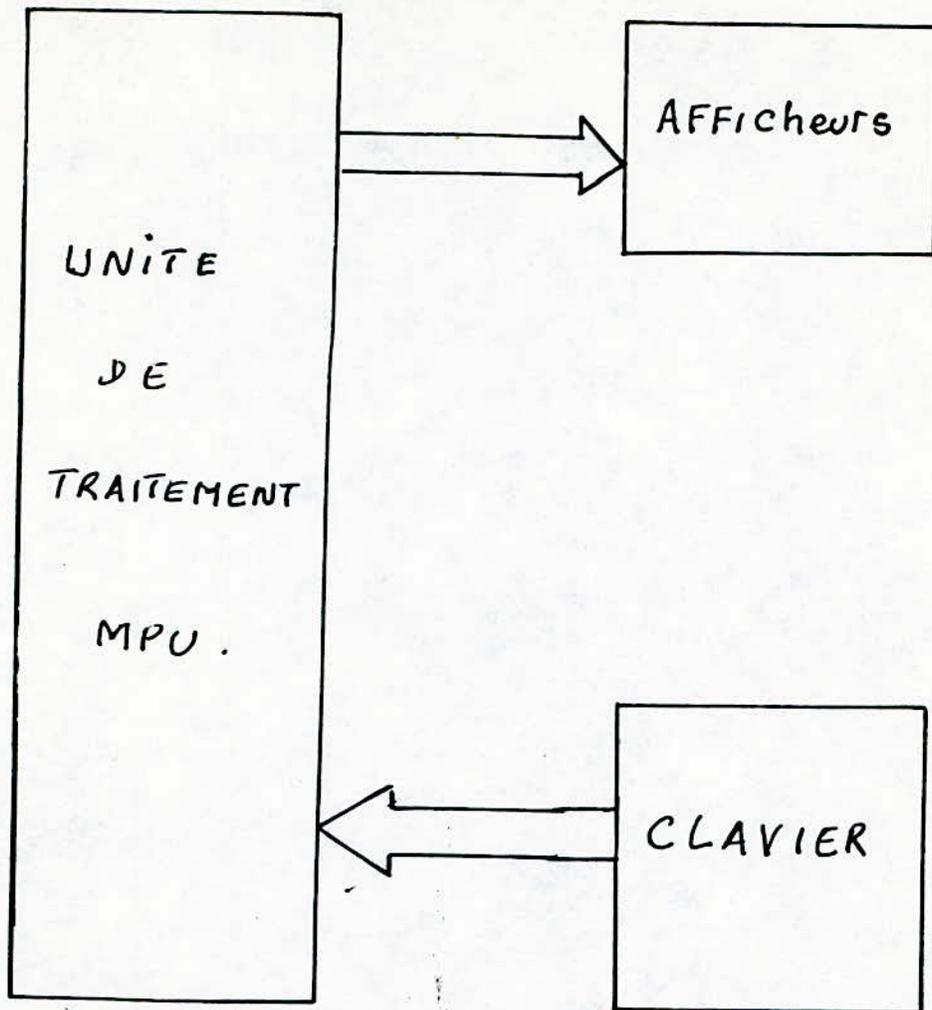


fig 2-1 Schéma synoptique du Miniordinateur

Un organe d'entrées sorties s'impose afin de permettre le dialogue avec l'utilisateur; d'où le synoptique de la figure 2-2.

Les différentes unités sont liées par trois bus

- Le bus de données
- Le bus d'adresses
- Le bus de Contrôle

Le nom de Minordinateur a été choisi du fait que le système est monocarte. Comme le système n'effectue que les opérations que permet le microprocesseur; il n'est pas capable de réaliser les fonctions telles que, Multiplication, sinus, Ces opérations devront être programmées par l'utilisateur.

Carte MPU [9,10,11]

Le module MPU a pour pièce maîtresse le microprocesseur MC 6800 de Motorola en plus des accessoires (buffer, logique de lecture écriture ...)

Microprocesseur MC 6800 (Brochage en Annexe 1)

Il est monolithique 8 bits, il nécessite une alimentation de +5V (cas de tous les circuits TTL). Il est piloté par une horloge dont la fréquence est de 1 MHz.

Voir Brochage et signaux de l'horloge en Annexe 1.

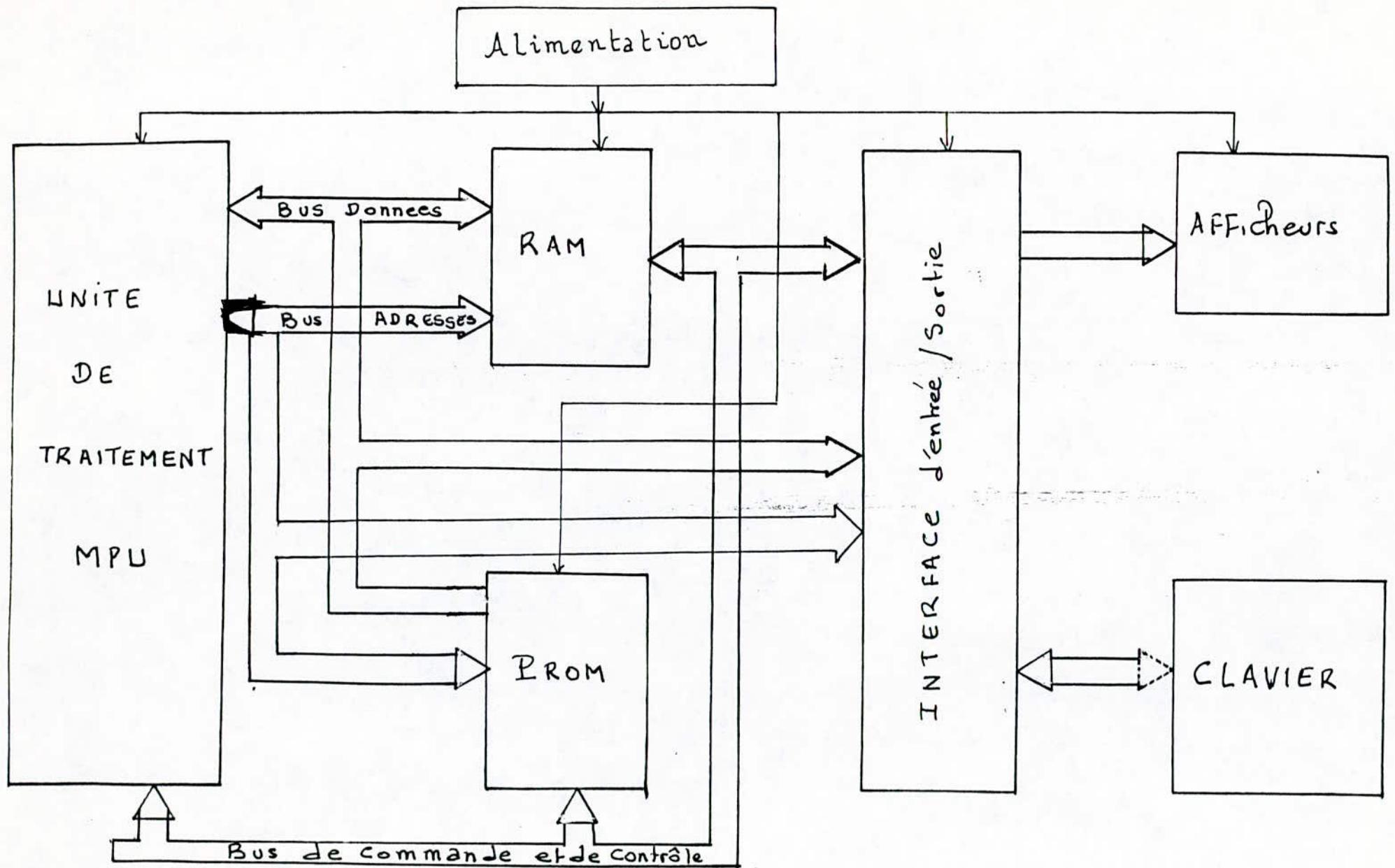


fig 2.2 Bloc diagramme du Miniordinateur

Il utilise deux registres internes : les accumulateurs A et B .

La Majorité des instructions se fait sur ces accumulateurs , Pour cela , ils sont dits Registres de travail .

Il possède un registre d'état qui permet les instructions de saut conditionnel et la validation des interruptions . (Voir Constitution internes en Annexe 1)

Les modes d'adressage du MC 6800 sont établis en Annexe 1 .

Mémoires

Le programme moniteur est stocké dans une EPROM MCM2716 , de Capacité 2K octets . Comme mémoires vives , une RAM TMM 2016 dont la capacité est de 2K octets et RAM MC6810 de 128 octets sont utilisées .

Ces mémoires sont adressés par le microprocesseur . Il en est de même pour l'interface d'entrées sorties . Ce dernier est considéré par le microprocesseur comme une mémoire .

Pour le brochage de ces mémoires voir annexe 2

Bloc d'entrées sorties

Notre carte d'entrées sortie doit permettre le

- transfert des données de l'utilisateur vers l'unité de calcul et inversement.

Pour cela, nous avons utilisé pour l'introduction des données un clavier hexadécimal 16 touches, et pour la communication des résultats 7 afficheurs.

Le PIA 6821 est utilisé pour les deux périphériques. Le microprocesseur communique avec les afficheurs également à travers ce même interface.

Présentation du PIA.

C'est un circuit d'interface parallèle programmable du type MC 6821. Il comprend deux parties symétriques : le port A et le Port B.

Chaque port contient trois registres :

- Un registre OR sur lequel se fait les opérations de lecture et d'écriture.
- Un registre DDR de direction de données.
- Un registre CR pour définir le mode de fonctionnement des lignes C_1 et C_2

Pour plus de détail sur le PIA, et sa constitution interne sont donnés en Annexe 3

Clavier

Le clavier comprend 16 touches numériques. Le traitement d'une donnée venant du clavier se fait selon la technique d'inversion ligne colonne.

Afficheurs

Lorsque la donnée est introduite, elle doit être systématiquement affichée. Comme afficheurs, nous utilisons les FND 507 qui sont en nombre de 7, dont le premier sera réservé au tiret, les quatre suivants indiquent l'adresse et sur les deux derniers figure le code.

Les Interruptions

Dans notre système, on utilise les interruptions suivantes :

NMI : Interruption non masquable utilisée pour l'exécution du programme utilisateur. Dès que ce dernier appuie sur E (exécute) ; le Microprocesseur se branche en FFFC - FFFD où il trouvera respectivement les poids forts et les poids faibles de l'adresse du sous programme d'exécution.

IRQ : Interruption masquable ; utilisée pour l'interruption venant du clavier par l'intermédiaire de CB₁, sachant que IRQB est relié à IRQ du microprocesseur. Le dernier se branchera en FFF8 - FFF9 où il trouvera l'adresse du sous programme de lecture du clavier.

Reset : interruption que l'utilisateur devra manoeuvrer pour une initialisation ou pour sortir de la boucle d'erreur ; le microprocesseur se branche en FFFE-FFFF où il trouvera l'adresse d'origine du programme moniteur.

SWI : interruption logicielle, lorsqu'elle est reçue, le microprocesseur se branche en -FFFA-FFFF où il trouvera le sous programme correspondant.

Méthode de travail du Miniordinateur

Dès que l'utilisateur met le système sous tension et allume l'interrupteur, le micro ordinateur effectue le programme d'allumage de la 7^e led du 7^e afficheur et exécute la routine d'initialisation puis se met en attente d'interruption en provenance du clavier.

L'utilisateur doit introduire la première instruction en spécifiant d'abord l'adresse d'implantation de son programme (avec 4 touches).

Le microprocesseur reconnaît la touche, recherche son code dans la table et stocke sa valeur en mémoire puis l'affiche.

Il calcule l'adresse suivante, l'affiche et se remet en attente d'interruption.

A ce niveau, l'utilisateur ne doit appuyer que sur deux touches. Le microprocesseur reconnaît les deux touches, recherche leurs codes 7 segments, les stocke en mémoire et les affiche.

Il refait la même procédure jusqu'à la fin du programme en organisant l'implantation du programme utilisateur et se remet enfin en attente d'une interruption. Dès que l'utilisateur appuie sur le bouton exécut, le microprocesseur se branche au sous programme NMI qui lui permet d'exécuter

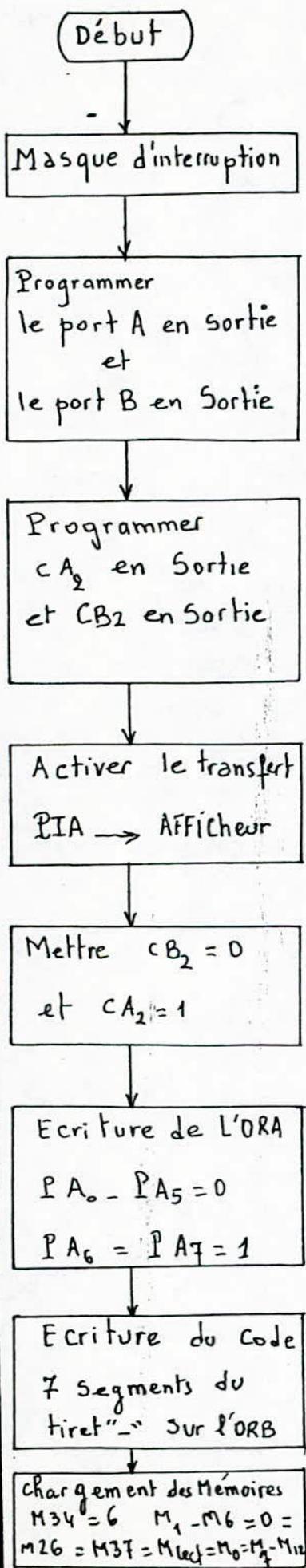
le programme . Après l'exécution , il se branchera au sous programme d'affichage des résultats .

A présent , nous dressons l'organigramme de gestion du clavier , et affichage des données introduites .

En sous programme , on donne celui de la lecture des registres internes du microprocesseur ainsi que celles des mémoires .

Le programme ainsi que la distribution des mémoires sont donnés en Annexe 6 .

ORGANIGRAMME

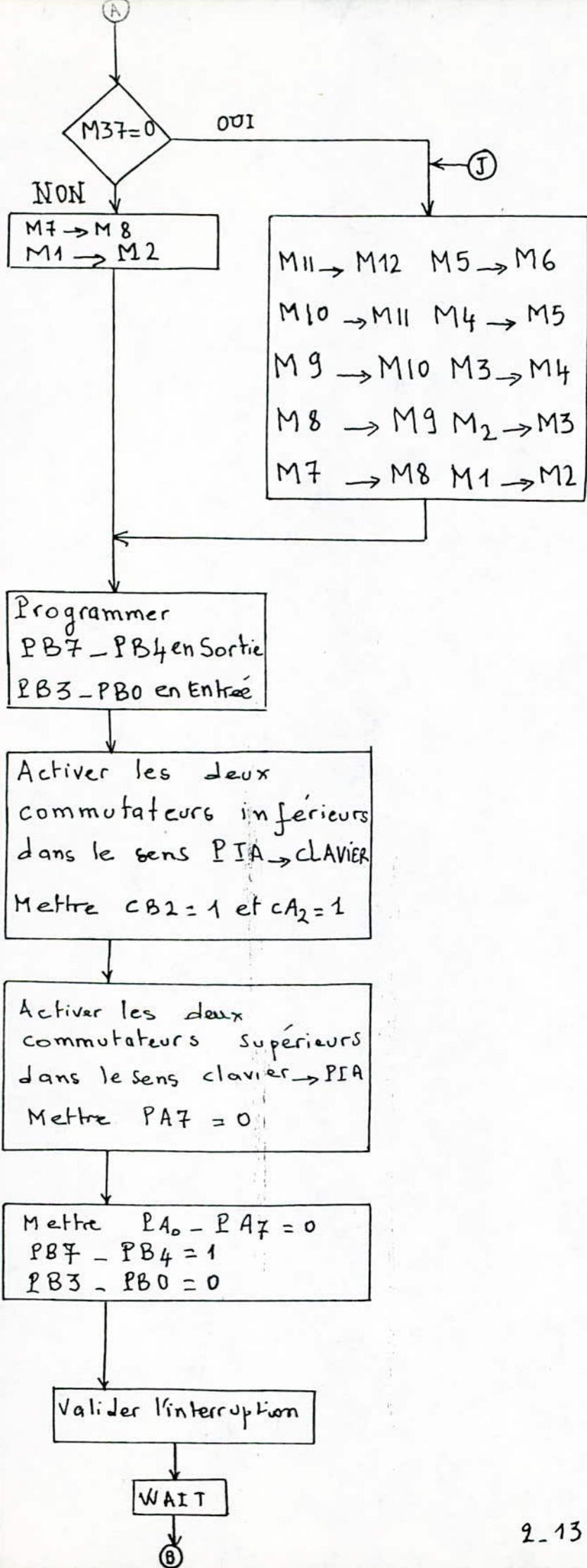


Commentaires

Programmation du port A pour exciter le 7^e afficheur .

Programmation du port B pour afficher le "-" indiquant que le microprocesseur est apte à recevoir des données et que la routine d'initialisation a été effectuée .

chargement des mémoires nécessaires au traitement des données introduites



Est ce la premiere instruction?

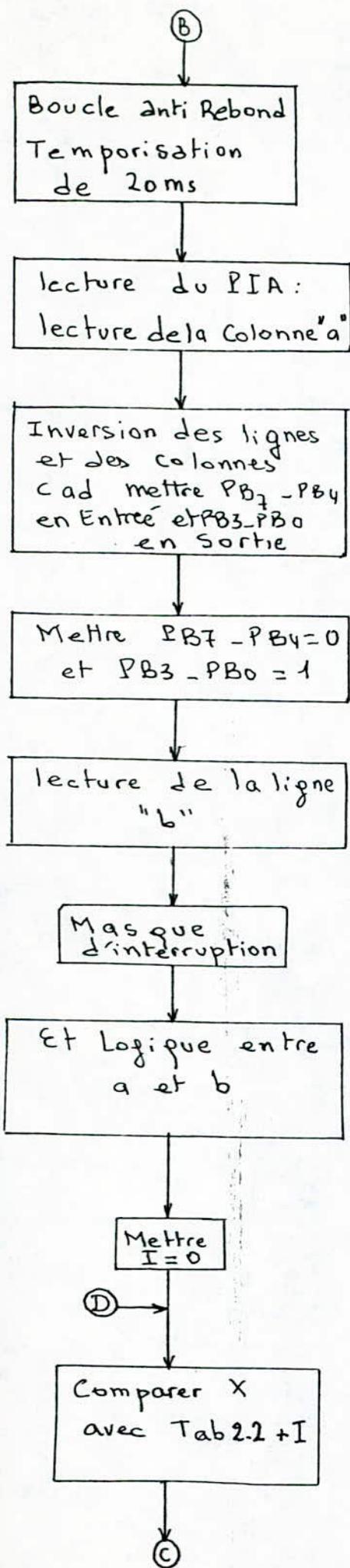
- Si oui , on doit introduire 6 digits donc on doit décaler toutes les mémoires ; celles qui contiennent le n° de digit et celles qui contiennent le code 7 segment.
- Si non , on doit introduire seulement 2 digits , on doit donc la mémoire contenant le n° de digit et la mémoire qui contient le code 7 segment correspondant.

Dans les deux cas précédent on passe à la programmation du port B.

On programme les quatres premières lignes du port en Sortie et les quatres derniers en entrée.

Les commutateurs devant être activés : les deux premiers dans le sens CL -> PIA et les deux derniers dans le sens PIA -> CL écriture de l'ORA et l'ORB

Valider l'interruption
Attente



Etant donné que les touches du clavier sont mécaniques, l'état stable n'est atteint qu'après 20ms, ce qui nécessite une temporisation de 20ms qui permet d'avoir un état stable "0" ou "1".

lecture de la colonne.

On inverse les lignes et les colonnes ce qui revient à programmer les quatre premières lignes en entrées et les quatre autres en sorties.

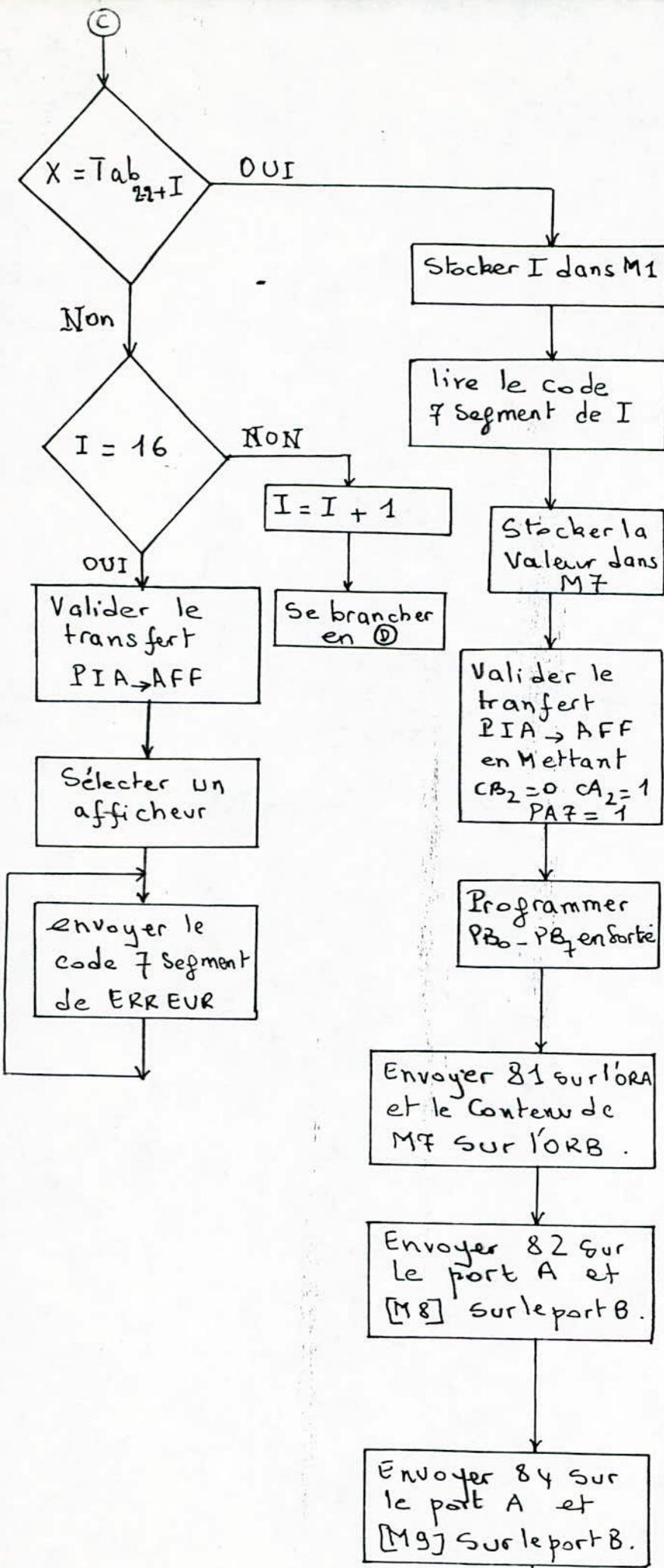
Ecriture de l'ORB.

lecture de la ligne.

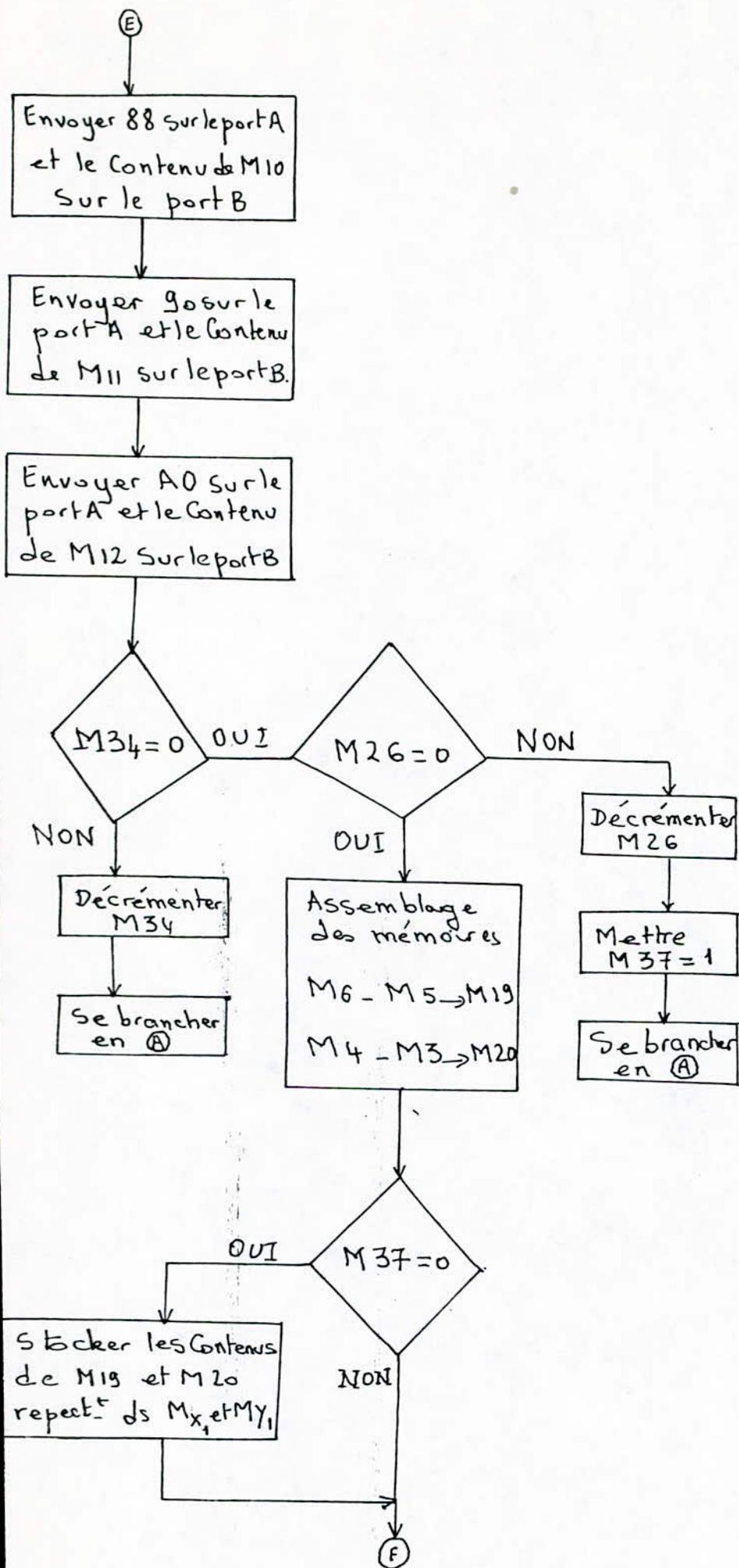
Masquer l'interruption afin d'ignorer toutes interruptions venant du clavier.

Effectuer un et logique entre la ligne et la colonne lues = Code générée de la touche introduite.

Recherche du numéro de touche dans Tab₂ en commençant par le début de la table.



Si le code ne concorde pas avec Tab_{27} , on affiche ERREUR.
 Si le code générée concorde avec l'une des valeurs de la Tab_{27} on stocke la valeur de la touche dans $M1$ puis lire son code 7 segment et le stocker de $M7$.
 Valider le tranfert $PIA \rightarrow AFF$ en mettant programmer le port B en sortie
 Activer à chaque fois un afficheur et envoyer le code 7 segment sur l'afficheur déjà prévu.



Et ce les 6 premiers digits sont introduits ?

- Si non , Décrémenter M34 et Se brancher en A

- Si oui : Est ce que le code est introduit ?

* Si non Decrementer M26

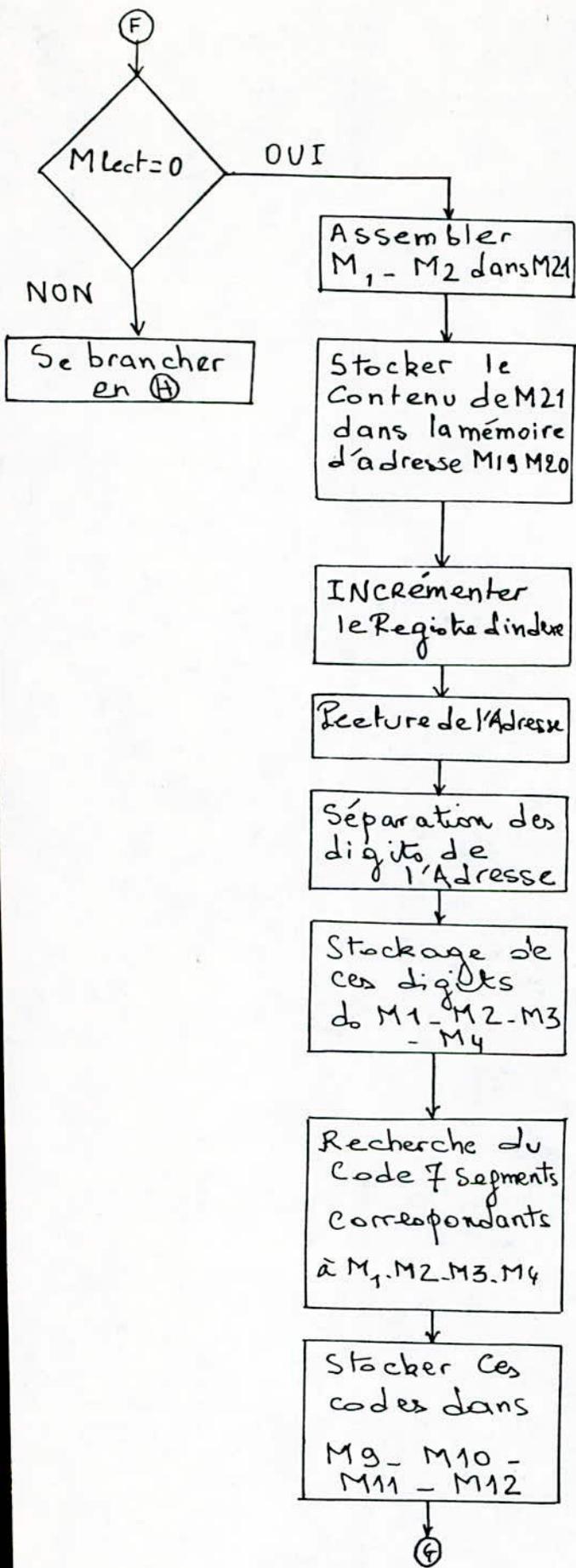
Mettre M37 à 1 et se brancher en A.

* Si oui Assemblage des mémoires

Est ce la première instruction

Si oui sauvegarder le contenu de M19 M20 dans Mx, My.

Si non tester M37
Est ce un programme de lecture des résultats



Est ce Mlect = 0 ?

- si non , se brancher au sous programme de lecture .

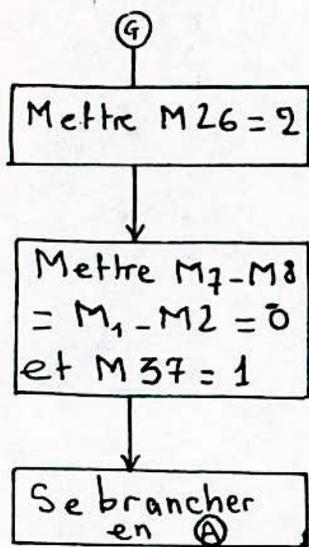
- si oui assembler M1-M2 dans M21

Reconnaissance de l'adresse et du code .

Passer à l'adresse suivante

Séparation des digits et les Stocker en M1-M2-M3-M4

Rechercher le code 7 segment de chacun d'eux et les Stocker en M9-M10-M11-M12



Mettre $M26 = 2$ car d'aurénavant
on envoie que deux digits
Initialiser les mémoires
 $M7 - M8, M1 - M2$
Mettre $M37$ à 1 car ce
n'est plus la première instruction
Recommencer la procédure.

Sous programme de lectures des Registres internes du Microprocesseur.



Un seul programme est

utilisé pour afficher

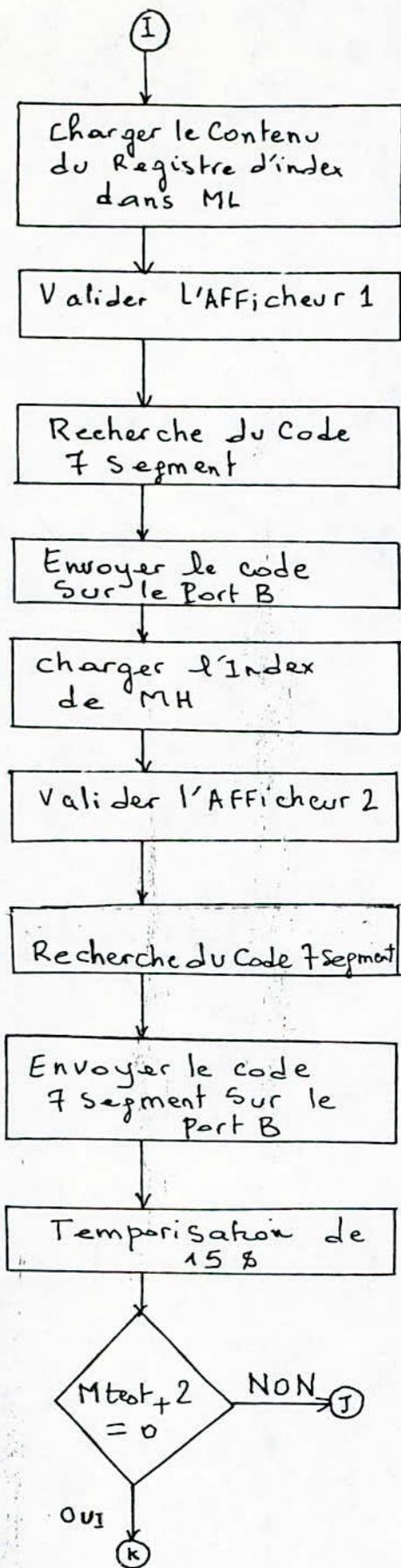
- le Contenu de l'Acc A
- " " " B
- " " " X
- " " des mémoires

Affichage des Contenus
des Accumulateurs

Sauvegarde de l'indexe

lecture des poids faibles
de A.

- lecture des poids forts de A.

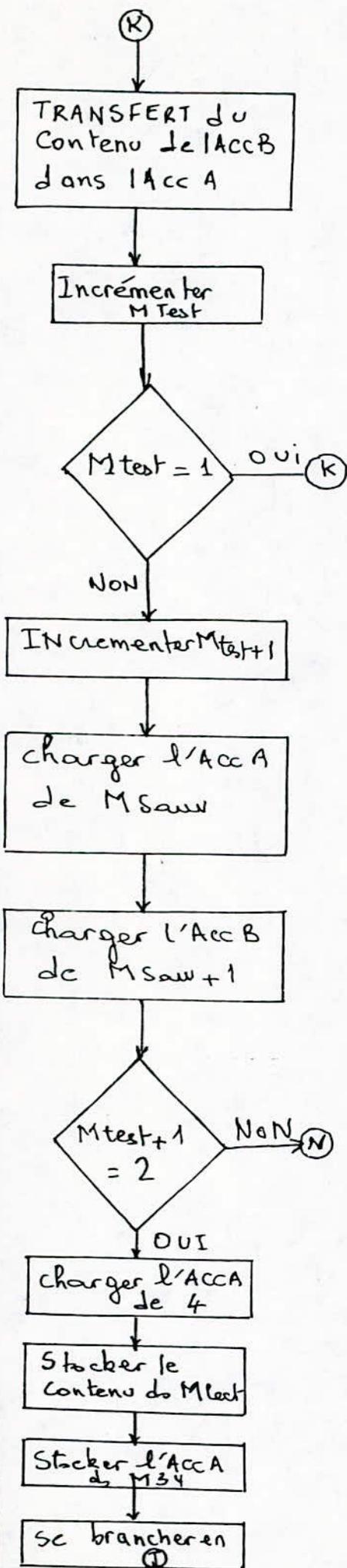


Affichage des poids forts .

Affichage des poids faibles .

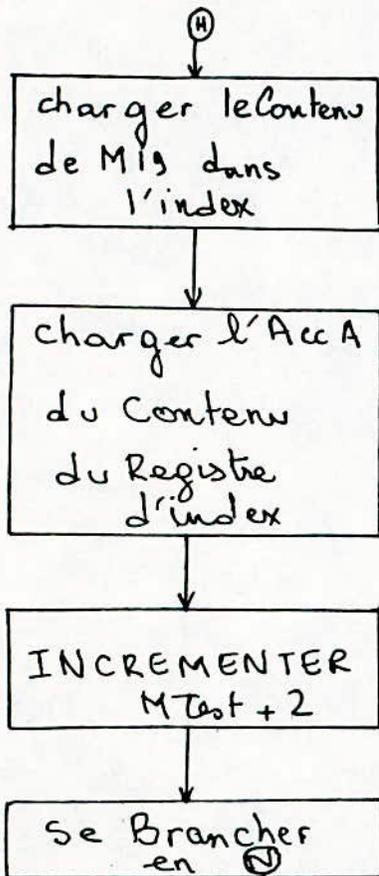
Temporisation de 15μ pour une lecture disée.

Passage à L'Acc B (même procédure)



AFFichage du contenu du Registre d'index.

Organigramme de lecture des mémoires



lecture des contenus
des mémoires

Réalisation

Le module MPU doit comporter en plus du MC6800 les circuits suivants: Schéma N° 1

Circuit d'interface de bus

Ce sont des circuits caractérisés par des lignes d'entrées et de sorties ayant les mêmes informations, et des lignes commandant l'activation de l'Interface. Le microprocesseur MC 6800 communique avec plusieurs boîtiers, une amplification du signal transmis par les bus s'avère nécessaire.

En plus de l'amplification et de l'adaptation, ces interfaces protègent le microprocesseur et permettent de déconnecter les bus d'adresses de données.

Les interfaces sont à trois états

- état haute impédance
- état logique "0"
- état logique "1"

Interface du bus d'adresses

Pour lire ou écrire une donnée dans une mémoire, le microprocesseur place l'adresse contenue dans son compteur ordinal sur l'interface d'adresse. Les adresses n'ont donc qu'un sens: le sens sortant du microprocesseur vers les circuits externes.

Ces interfaces d'adresses sont des circuits unidirectionnels. Ils sont dits "buffers".

Les "buffers" utilisés sont du type 8T95. Les lignes d'adresses étant sur 16 bits, on aura donc besoin de 3 buffers, sachant que la capacité de chacun est de 6 fils de transmission.

Ces circuits sont non inverseurs et ont deux entrées d'activation ENABLE 1 et ENABLE 2.

Voir brochage et table de vérité en Annexe 1.

Nous avons choisi pour l'activation de ces interfaces le niveau 0 provenant de la masse.

Interface du bus de données

Selon qu'il s'agit d'une lecture ou d'une écriture, les données sont entrantes ou sortantes (le courant sera dans un sens ou dans l'autre).

L'interface utilisé est du type 8T28 non inverseur. Il est constitué de deux amplificateurs montés en tête bêche pour chaque ligne du bus, pour assurer une transmission bidirectionnelle.

(Voir Brochage en Annexe 1).

Les entrées "Driver, ENABLE" sont validées par l'état 1 alors que les sorties Receiver ENABLE sont validées par l'état 0.

Les lignes de données sont en nombre de 8; deux circuits 8T28 s'avèrent nécessaires sachant que la

capacité est de 4 lignes par bitier.

Circuit de lecture écriture [10 - 11]

Il détermine le sens de transfert des données suivant qu'il reçoit un ordre de lecture ou d'écriture ; par action sur les lignes d'activation du 8T28.

Opération d'écriture

Elle n'a lieu que si la ligne de commande R/W est à 0. Pour que le transfert de données ait lieu, le bus de données doit être activé c'est à dire $DBE = 1$. Enfin, pour pouvoir adresser le mot à écrire, le bus adresse doit être disponible ($BA = 0$). Le signal de commande d'écriture est alors :

$$S_e = \overline{R/W} \cdot \overline{BA} \cdot DBE$$

C'est ce signal qui attaque la ligne "Driver Enable" commandant l'activation du sens sortant des buffers de données (voir logigramme fig 2-4).

Opération de lecture

Elle n'a lieu que si le signal R/W est à l'état haute impédance. En plus de cette condition, ce signal doit être nécessairement un signal de lecture soit $R/W = 1$. La présence du signal \overline{I}_2 (TTL) est indispensable car les éléments à lire (mémoires, PIA) ne sont activés que

pendant ce temps.

Il faut en plus, que le bus de données soit actif soit $DBE = 1$. D'où le signal qui attaque la ligne Receiver enable sera $S_L = R/w \cdot \frac{1}{2}$.
(Voir logigramme fig 2-5).

Circuit de reinitialisation [10-11]

Nous avons prévu deux circuits de reinitialisation, l'un automatique déclenché par la mise sous tension du système, l'autre manuel en vue de permettre à l'utilisateur une possibilité de reinitialisation sans couper l'alimentation.

Circuit d'initialisation automatique

Le microprocesseur MC 6800 ainsi que tous les éléments qui l'entourent doivent être initialiser après chaque mise sous tension.

Dès la réception d'un niveau zéro sur la ligne Reset, le microprocesseur MC 6800 exécute une routine d'initialisation. Il a fallu concevoir un système qui génère un signal de niveau bas après chaque mise sous tension.

Ce circuit représente le monostable SN74121 (fig 2-6). Il est attaqué sur son entrée trigger par un niveau de tension passant à travers un réseau RC (voir schéma).

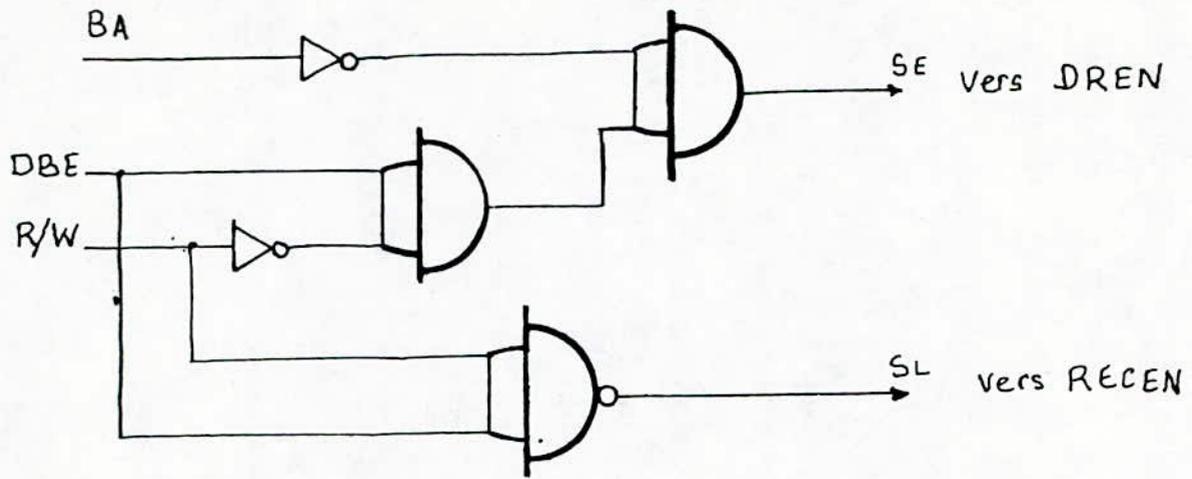


Fig 25 Logique de lecture écriture

R/W	BA	DBE	SE
0	0	0	0
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	0
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	0
1	1	1	0

Table de Verité' du
Signal d'écriture
 $SE = \overline{R/W} \cdot \overline{BA} \cdot DBE$

R/W	Φ_2	SL
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0

Table de Verité'
du Signal de
lecture : $SL = \overline{R/W} \cdot \Phi_2$

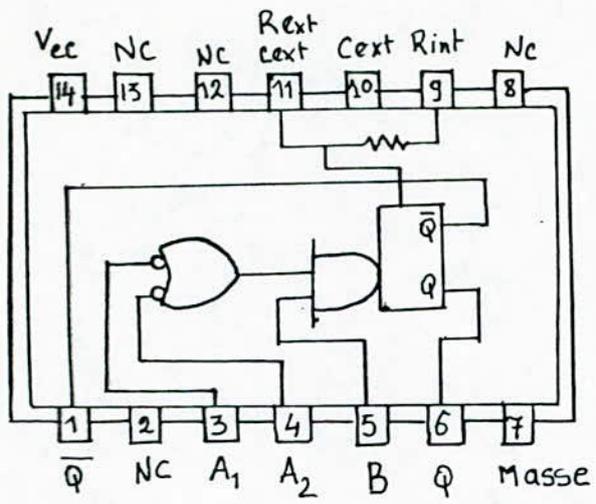


Fig 2-6 : 5N74121 Monostable

Entrees			Sorties	
A1	A2	B	Q	Q̄
0	∅	1	0	1
∅	0	1	0	1
∅	∅	0	0	1
1	1	∅	0	1
1	↓	1	⏏	⏏
↓	1	1	⏏	⏏
↓	↓	1	⏏	⏏
0	∅	↑	⏏	⏏
∅	0	↑	⏏	⏏

Table de Vérité du 5N74121

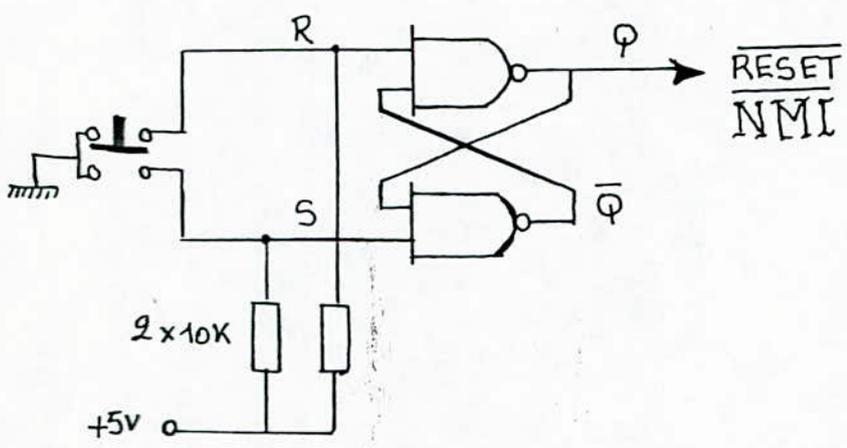


Fig 2-7 : Reset manuel et NMI

S	R	Q
0	0	Interdit
0	1	0
1	0	1
1	1	Q _{t-1}

Table de Vérité de La bascule R-S
 Q_t : état présent
 Q_{t-1} : état précédent

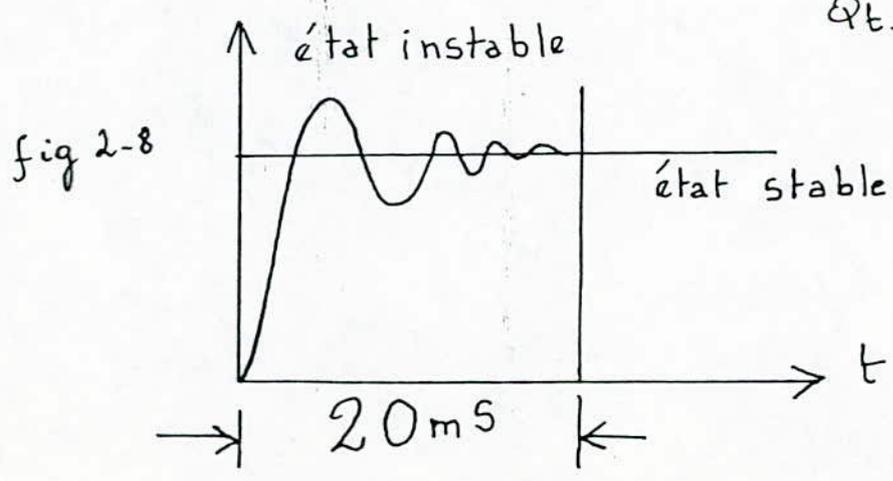


fig 2-8

sachant que la largeur de l'impulsion générée par le monostable est donnée par : $T = 0,7 R_{ext} \cdot C_{ext}$
Pour une routine d'initialisation complète, on a choisi une durée de 23 ms d'où $R_{ext} = 33 \text{ K}\Omega$ pour $C = 1 \mu\text{F}$.

Circuit de Reinitialisation Manuelle

Par simple pression sur le bouton Reset, le système est reinitialisé et ceci à chaque fois que l'on juge nécessaire.

Le Reset provient d'une bascule RS (fig 2-7)

Circuit de déclenchement de l'interruption NMI

Le vecteur NMI en FFFC FFFD contient une adresse (FA80) où débute un sous programme d'exécution du programme utilisateur.

Cependant pour effectuer cette routine complètement le microprocesseur a besoin d'un signal $\overline{\text{NMI}}$ à l'état bas ("0" logique). Il s'agit alors de réaliser un circuit qui envoie une demande d'interruption non masquable NMI au microprocesseur et qui la maintient durant l'exécution du programme utilisateur.

Le circuit de déclenchement de l'interruption NMI provient d'une bascule RS (fig 2-7)

L'utilisateur n'aura qu'à actionner le bouton poussoir

mis à sa disposition sur le panneau avant de l'appareil.

Boucle anti rebond

Pour éviter de lire le PIA pendant que la touche est dans un état de rebondissement fig 2-8.31 est nécessaire, soit d'utiliser une circuiterie anti rebondissement pour chaque touche, ce qui est très encombrant ; soit de procéder à une temporisation qui permettra la stabilisation de l'état.

La temporisation est obtenue par simple logiciel et ne nécessite aucun circuit supplémentaire. Nous avons opté pour cette dernière méthode

Addressage

Étant donné que notre espace mémoire est très inférieur à 64K, nous avons utilisés pour le décodage du bus d'adresse, - des portes logiques, réalisant ainsi un décodage linéaire.

Décodage des Mémoires

En se référant à la table 2-1 d'implantation des adresses, une première division de l'espace mémoire apparaît.

Lorsque : $A_{12} = 1$

$A_{13} = 1$

$A_{14} = 1$

$A_{15} = 1$

seule l'EPROM est sélectionnée

Lorsque $A_{12} = 0$

$A_{13} = 0$

$A_{14} = 0$

$A_{15} = 0$

les RAMS et le PIA le sont

Dans ce dernier sous ensemble la ligne A_{11} permet de séparer le bloc (MC 6810, PIA) de la TMM 2016 (RAM utilisateur).

De plus, la ligne A_8 permet de distinguer la RAM pile (MC 6810) du PIA (MC 6821).

En définitif, l'espace mémoire peut être divisé par les sélections suivantes:

Circuits	Addresses	A15	A14	A13	A12	A11	A10	A9	A8	A7	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
MCM 2716 (2ROM)	F800	1	1	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	FFFF	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
MCM 6810 (RAM FILE)	0800	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	087F	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
TMM 2016 (RAM Utilisateur)	0000	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	07FF	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
PIA (MC 6821)	0900	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
	0903	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	0	0	0	1	1

1. $A_{12} = 1$, $A_{13} = 1$, $A_{14} = 1$ $A_{15} = 1$: EPROM

2. $A_{12} = 0$, $A_{13} = 0$, $A_{14} = 0$ $A_{15} = 0$: $\begin{cases} \text{ram} \\ \text{RAM} \\ \text{PIA} \end{cases}$

2-1 $A_{11} = 0$: RAM

2-2 $A_{11} = 1$: ram , PIA

2-2-1 $A_8 = 0$: ram

2-2-2 $A_8 = 1$: PIA

De ce qui précède , nous pouvons déduire que les signaux de sélection boitiers sont les suivants :

EPROM : $S = A_{15} \cdot A_{14} \cdot A_{13} \cdot A_{12}$

RAM (util): $S = \overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}}$

ram (pile): $S = \overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot A_{11} \cdot \overline{A_8}$

PIA : $S = \overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot A_{11} \cdot A_8$

Les constructeurs ont prévu pour le décodage de ces mémoires , les entrées de sélection "chip select" sur les boitiers .

Mémoire EPROM

Elle est adressée de F800 à FFFF . Elle est effaçable aux rayons ultra violet , elle est reprogrammable et monotension +5V.

C'est dans cette EPROM que sera logé le programme moniteur.

Elle est caractérisée par 11 lignes d'adresses qui recevront $A_0 - A_{10}$ et par une entrée de validation de boîtier chip Enable E.

Son décodage se fera par :

$$\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}} \cdot \overline{VMA} \cdot \overline{\Phi_2} \quad \text{vers } \overline{CS}$$

d'où le circuit de décodage de la figure 2-9

Mémoire RAM utilisateur (TMM 2015)

Elle possède une entrée de sélection et 11 entrées d'adresses qui recevront les lignes $A_0 - A_{10}$. Elle nécessite pour sa sélection l'état des lignes :

$$A_{12} = 0, \quad A_{13} = 0, \quad A_{14} = 0, \quad A_{15} = 0, \quad A_{11} = 0.$$

Le signal d'activation du boîtier sera :

$$\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}} \quad \text{vers } \overline{CS}$$

d'où le circuit de décodage de la figure 2-10

Mémoire RAM pile (MC 6810)

Elle possède 6 entrées de sélection CS dont quatre sont activées par un niveau bas et deux par un niveau haut.

Elle possède en plus 7 entrées d'adresses qui recevront les lignes $A_0 - A_6$. Elle nécessite pour sa sélection l'état des lignes :

$$A_{15} = 0, \quad A_{14} = 0, \quad A_{13} = 0, \quad A_{12} = 0, \quad A_{11} = 0, \quad A_9 = 0$$

$A_{10} = 0$, d'où les signaux d'activation :

$$\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}} \quad \text{vers } \overline{CS_1}; \quad \Phi_2 \quad \text{vers } CS_3;$$

VMA vers CS_0 , A_8 vers \overline{CS}_2 , A_9 vers \overline{CS}_4 , A_{10} vers CS_5 .
Voir fig 2.11

Interface PIA 6821

Pour assurer la communication avec les afficheurs. Ces derniers doivent être connectés au PIA par l'intermédiaire de 8 fils, et ceux, pour les 7 afficheurs. Par ailleurs, le clavier nécessite 8 fils. Il aurait fallu utiliser 4 PIA pour assurer ces liaisons. Néanmoins, l'utilisation de commutateur réduit le nombre de PIA à un. Et pour ne pas perdre l'information, cette dernière doit être mémorisée par des "latches".

L'emploi d'un seul PIA assure aussi bien le dialogue avec le clavier qu'avec les afficheurs. Ce qui facilite la programmation et réduit le coût.

Cependant, ce choix nous permet de distinguer le sens de transfert des informations : lorsque l'information vient du clavier, les afficheurs doivent être nécessairement déconnectés pour éviter un fonctionnement erroné et vis versa. Pour ce faire, nous envisageons deux modes de fonctionnement bien distinctes : le sens $CLAV \rightarrow PIA$ et le sens $PIA \rightarrow$ afficheurs. Ceci est réalisé par l'emploi de commutateur permettant de connecter l'un ou l'autre des

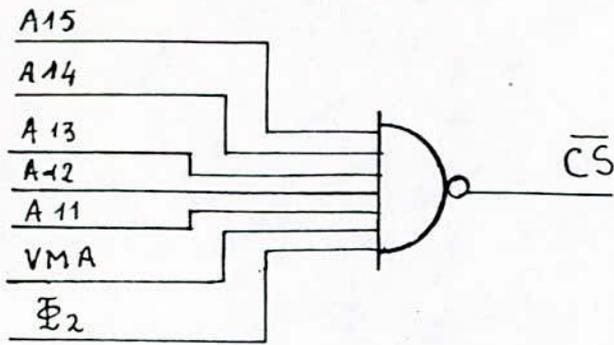
phériques .

Etant donné que les informations sont sur 8 bits , nous utilisons : le port B du PIA pour les entrées et sorties d'informations et , le port A pour la commande des "latchs" .

Le P.I.A dispose de deux entrées de sélection RS_0 et RS_1 qui recevront respectivement A_0 et A_1 . Il est adressé de 0900 à 0903 , il sera décodé si : $A_{12} = 0$, $A_{11} = 1$, $A_8 = 1$, $A_{15} = 0$, $A_{14} = 0$, $A_{13} = 0$. Il possède trois entrées de sélection CS d'où le circuit de décodage de la fig 2-12 .

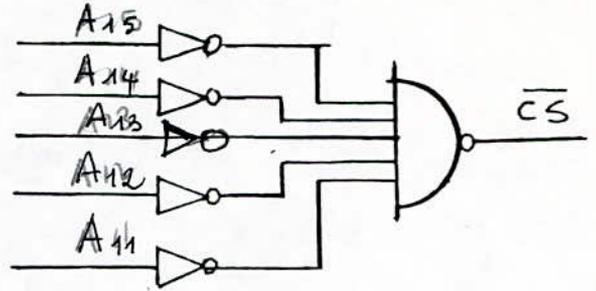
Les signaux d'activation sont :

- $\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot A_{11} \cdot A_8$ vers $\overline{CS_2}$
- $A_9 \cdot A_{10}$ vers CS_1
- VMA vers CS_0
- A_0 vers RS_0
- A_1 vers RS_1



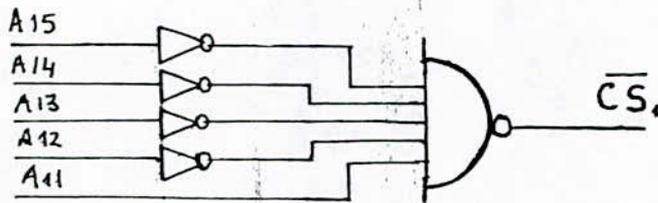
$$S = \overline{A_{15} \cdot A_{14} \cdot A_{13} \cdot A_{12} \cdot A_{11} \cdot VMA \cdot \Phi_2}$$

fig 2-9 Décodage de l'EPROM



$$S = \overline{\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}}}$$

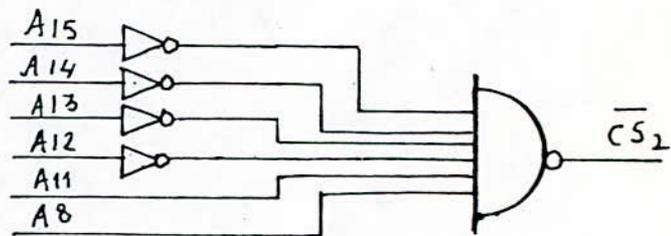
fig 2-10 Décodage de TMM 2016



$$S = \overline{\overline{A_{15}} \cdot \overline{A_{14}} \cdot \overline{A_{13}} \cdot \overline{A_{12}} \cdot \overline{A_{11}}}$$

VMA	CS ₀
Φ ₂	CS ₃
A ₈	CS ₂
A ₉	CS ₄
A ₁₀	CS ₅

fig 2-11 : Decodage de la MC 6810



A ₁₀	CS ₁
A ₉	
VMA	CS ₀
A ₀	RS ₀
A ₁	RS ₁

fig 2-12 Decodage du PSA

Déscription du fonctionnement du clavier

Le clavier est organisé en une matrice 4 lignes et 4 colonnes liée aux lignes d'entrées sorties du port B du PIA (Schéma n° 2)

La technique utilisée est celle d'inversion ligne et colonne.

Dans un premier temps, on met quatre lignes à 1 et 4 colonnes à 0. Ce qui se fait directement par une écriture sur l'ORB.

Lors de l'appui sur une touche, le niveau 1 se trouvant sur la ligne va passer sur la colonne où a été établi le contact. Ainsi une lecture du Port B permet de détecter le numéro de colonne.

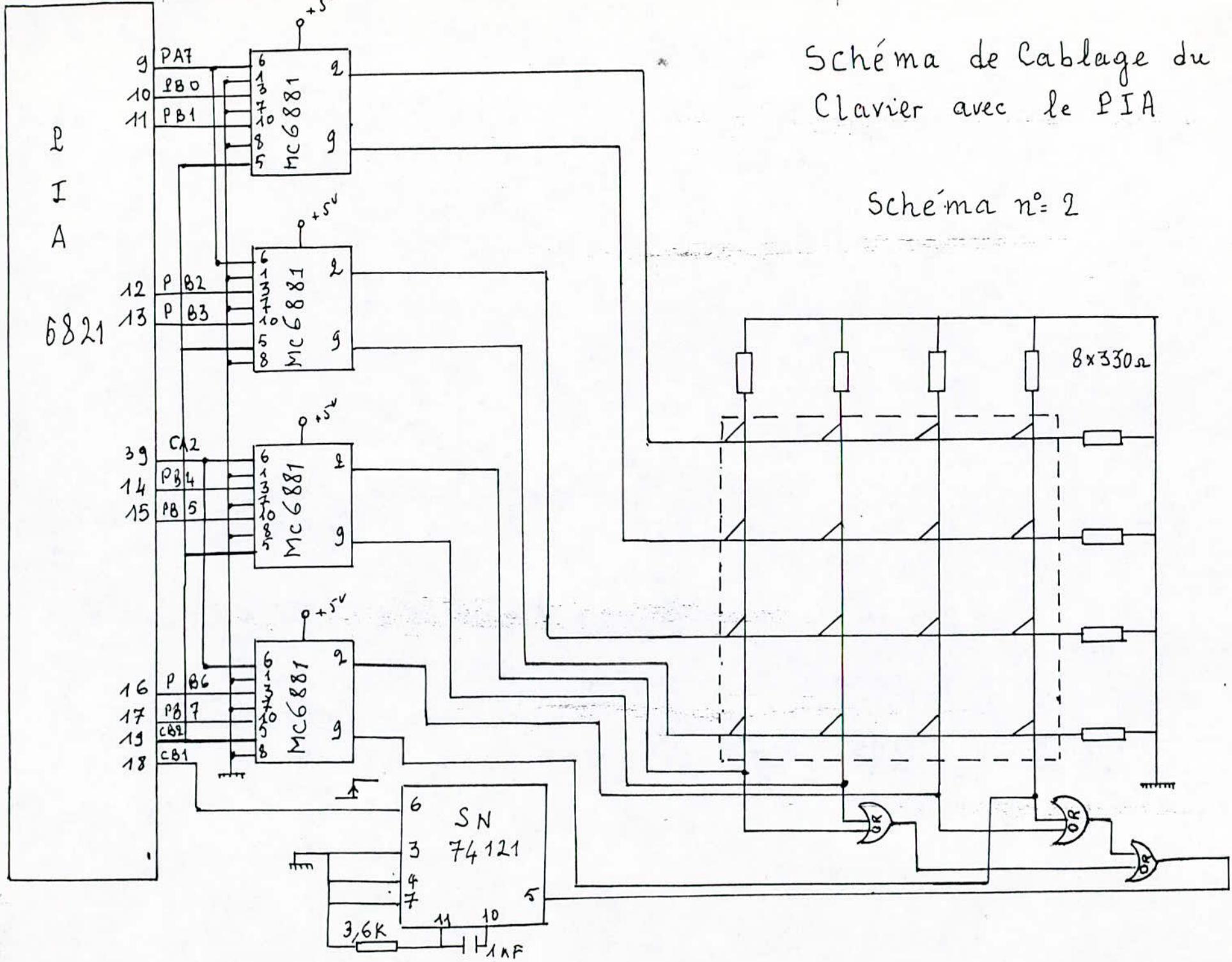
Dans un deuxième temps, on inverse les niveaux logiques des lignes et des colonnes par simple écriture sur l'ORB. Cette fois-ci, le niveau 1 se trouvant sur la colonne concernée va passer sur l'une des lignes. Une lecture de l'ORB nous donne le numéro de la ligne.

Avec les numéros des lignes et des colonnes obtenus la position de la touche est déterminée.

Seulement sa valeur n'est pas ce code de position. Le tableau 2-2 chargé au préalable en mémoire morte nous permet d'associer à ce code la valeur effective

Schéma de Cablage du Clavier avec le PIA

Schéma n° 2



2-39

TAB 2-2 Table de Reconnaissance des touches enfoncées

code généré

N° touche	PB7	PB6	PB5	PB4	PB3	PB2	PB1	PB0	Code Hexa	Mémoire
0	0	0	0	1	1	0	0	0	18	FC10
1	0	0	0	1	0	1	0	0	14	FC11
2	0	0	0	1	0	0	1	0	12	FC12
3	0	0	0	1	0	0	0	1	11	FC13
4	0	0	1	0	1	0	0	0	28	FC14
5	0	0	1	0	0	1	0	0	24	FC15
6	0	0	1	0	0	0	1	0	22	FC16
7	0	0	1	0	0	0	0	1	21	FC17
8	0	0	0	0	1	0	0	0	48	FC18
9	0	1	0	0	0	1	0	0	44	FC19
A	0	1	0	0	0	0	1	0	42	FC1A
B	0	1	0	0	0	0	0	1	41	FC1B
C	1	0	0	0	1	0	0	0	88	FC1C
D	1	0	0	0	0	1	0	0	84	FC1D
E	1	0	0	0	0	0	1	0	82	FC1E
F	1	0	0	0	0	0	0	1	81	FC1F

de la touche. On voit que cette procédure nécessite aussi la distinction de deux sens. Le sens PIA \rightarrow clavier lors de l'écriture sur les lignes et le sens clavier \rightarrow PIA lors de la lecture du numéro de ligne ou de colonne.

Cette distinction est assurée par l'emploi du même commutateur utilisé pour déconnecter les afficheurs.

Il en résulte trois sens de transfert possibles

PIA \rightarrow AFFicheur	:	le clavier est déconnecté
PIA \rightarrow clavier	}	les afficheurs sont déconnectés
clavier \rightarrow PIA		

Le commutateur utilisé est du type MC 6881 de Motorola. C'est un extenseur de bus bidirectionnel non inverseur [18,19]. Il est à trois canaux. La sélection d'un des périphériques est assurée par les entrées dites de Contrôle et de Sélection.

En fait, un commutateur ne permet que le transfert de deux données. Notre bus étant sur 8 bits, il a fallu utiliser quatre circuits MC 6881 (Voir Brochage en Annexe 4).

Pour les différentes sélections de commutateur, on utilise les lignes de commandes:

CB₂ pour l'entrée de Sélection

CA₂ pour l'entrée de Contrôle pour les deux 1^{er} boîtiers.

PA₄ pour l'entrée de Contrôle pour les deux dernier boîtiers.

La table de vérité correspondante est donnée en Annexe 4.

Moniteur de gestion

Pour la gestion des données du clavier, en fait, nous ne programmons pas une fois le port en sortie et ensuite en entrée, car cette fonction peut être réalisée par les commutateurs; c'est à dire: On positionne deux commutateurs en sortie pour permettre la mise à 1 des quatre lignes. La mise à zéro étant directement réalisée par le schéma puisque les lignes sont mises à la masse à travers des résistances, ce qui simplifie la programmation. Les quatre colonnes sont connectées à un circuit logique "ou" dont la sortie attaque à travers un monostable la ligne d'interruption EB, du PIA. Au moment du passage à 1 d'une des colonnes du clavier, un niveau logique 1 se présente à l'entrée du monostable. Ce dernier délivre alors une impulsion qui activera sur son front montant l'interruption du microprocesseur et son branchement au Programme de lecture du clavier.

Les afficheurs Schéma n° 3

Les données à afficher arrivent en série (digit par digit). Il est alors nécessaire de ne sélectionner que l'afficheur concerné à chaque transfert d'information.

Pour cela, un seul afficheur doit être activé à chaque fois, les autres devant être nécessairement verrouillés.

Pour permettre le verrouillage, on utilise un latch pour chaque afficheur. (Voir Brochage en Annexe 5). Lorsque ce latch est activé, l'information qui se présente à son entrée passe vers l'afficheur. Lorsqu'il est désactivé, l'information est bloquée et l'afficheur garde l'état précédent.

Pour l'activation des latches, nous avons utilisé les 7 lignes PA₀ - PA₆ du port A du PIA ; une ligne pour chaque afficheur. La ligne PA₇ est consacrée à l'activation des commutateurs comme indiqué plus haut.

Le système fonctionne en mode "écho" c'est à dire que chaque donnée introduite doit être automatiquement affichée pour permettre à l'utilisateur de vérifier ses erreurs.

En cas d'appui simultané sur deux touches, le code généré ne se trouvant pas dans Tab_{2,2}, le programme affiche un E (erreur) permanent.

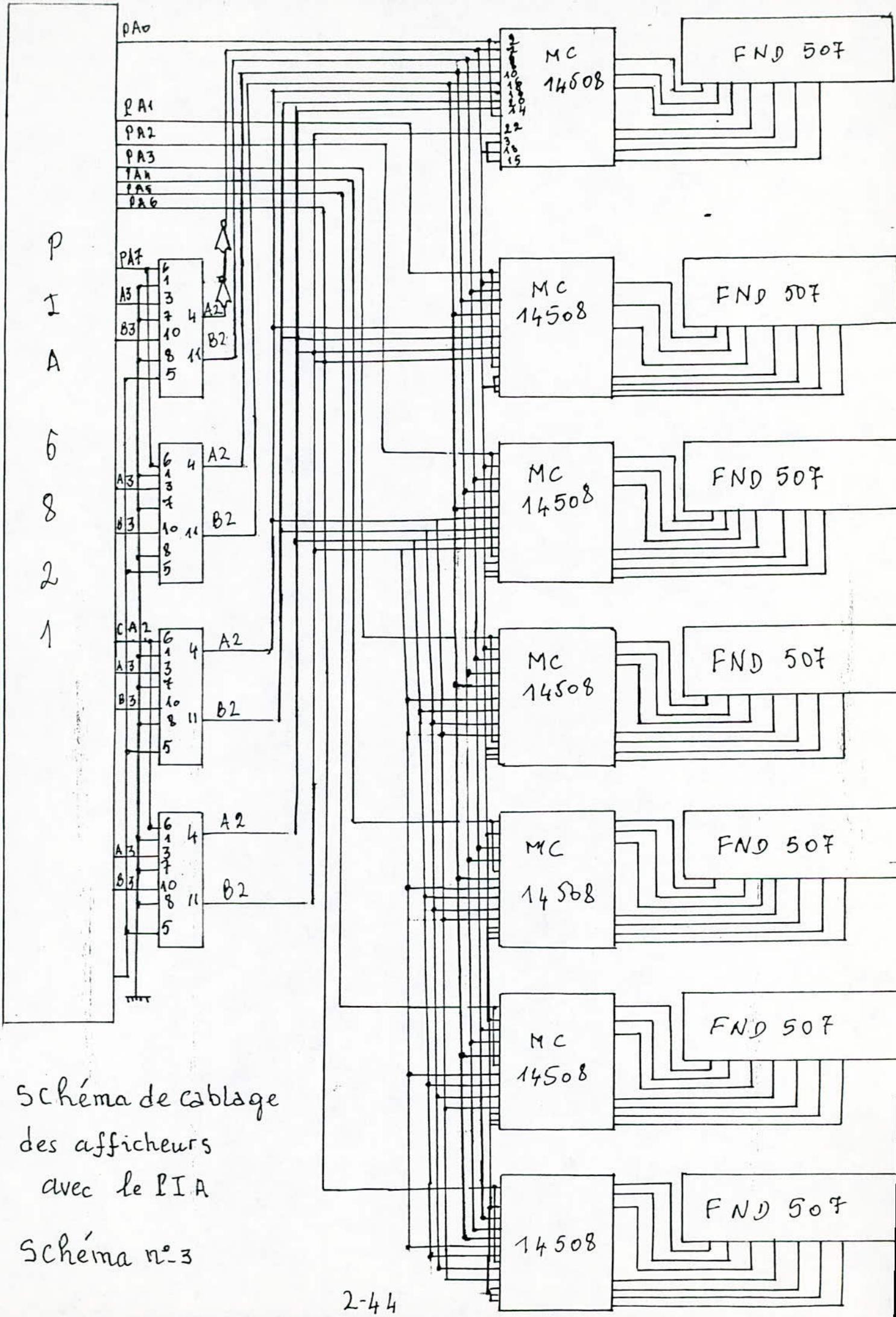


Schéma de câblage
 des afficheurs
 avec le PIA
 Schéma n°3

Après le décodage de la touche enfoncée, le microprocesseur va se pointer dans une seconde table tab 2.3 contenant le code 7 segment de la valeur introduite.

Le code est ensuite envoyé sur le port B du PIA et est affiché.

Les afficheurs fonctionnent en décalage c'est à dire que la première donnée ou digit transmis est visualisée sur l'afficheur le plus à droite. Quand le second digit se présente sur le port B, la première information est décalée vers la gauche et la donnée instantanée est visualisée sur l'afficheur le plus à droite.

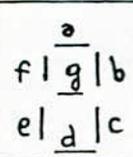
- Dans le tableau 2-4 sont indiqués les adresses du PIA.

- Dans les tableaux 2-5 et 2-6 sont données les vecteurs d'interruptions de l'éprom.

- Enfin dans les tableaux 2-7 et 2-8 sont indiqués les adresses d'implantations des TAB 2-2 et TAB 2-3 ainsi que le fond de pile.

La figure 2-13 montre l'implantation des éléments sur la carte.

TAB2-3: Table d'equivalence Hexadécimale 7 segments

	PB7	PB6	PB5	PB4	PB3	PB2	PB1	PB0	Code Hexa	TAB. FCO0 - FCOF
	a	b	c	d	e	f	g	x		
0	1	1	1	1	1	1	0	0	FC	FC00
1	0	1	1	0	0	0	0	0	60	FC01
2	1	1	0	1	1	0	1	0	DA	FC02
3	1	1	1	1	0	0	1	0	F2	FC03
4	0	1	1	0	0	1	1	0	66	FC04
5	1	0	1	1	0	1	1	0	B6	FC05
6	1	0	1	1	1	1	1	0	BE	FC06
7	1	1	1	0	0	0	0	0	E0	FC07
8	1	1	1	1	1	1	1	0	FE	FC08
9	1	1	1	1	0	1	1	0	F6	FC09
A	1	1	1	0	1	1	1	0	EE	FC0A
B	0	0	1	1	1	1	1	0	3E	FC0B
C	1	0	0	1	1	1	0	0	9C	FC0C
D	0	1	1	1	1	0	1	0	7A	FC0D
E	1	0	0	1	1	1	1	0	9E	FC0E
F	1	0	0	0	1	1	1	0	8E	FC0F

Cette table est chargée en mémoire morte

TAB 2-4

REGISTRES	Adresses §
ORA DDRA	0901
CRA	0900
ORB DDRB	0903
CRB	0902

Vecteurs d'INTERRUPTIONS EPROM

TAB 2-5

INTERRUPTIONS	Adresses	Contenu	Fonctions
$\overline{\text{RESET}}$	FFFE	F8	ORIGINE DU PROGRAMME Moniteur
	FFFF	00	
$\overline{\text{NMI}}$	FFFC	FA	Sous programme d'exécution du programme utilisateur
	FFFD	80	
$\overline{\text{IRQ}}$	FFF8	F8	Sous programme de lecture du clavier
	FFF9	6C	

TAB 2-6

SWI	FFFA	FF	Sous programme de lecture et d'affichage des Résultats
	FFFB	00	

TAB 2-7

TAB 2-2	FC10 - FC1F	2-47
TAB 2-3	FC00 - FC0F	

TAB 2.8

ram	Adresse
Fond de pile	§087F

Test et Résultats

Du point de vue matériel, nous avons testé le bloc MPU, puis le décodage des mémoires et du PIA. Ces essais ont été concluants.

Quant à la partie logicielle on a pu tester l'affichage du tiret seulement ou le manque de matériel. Ces essais et ces tests ont été développés sur le système de Motorola EXORCISER.

Le travail que nous avons fait nous a permis d'avoir accès à plusieurs nouveaux systèmes tel l'EXORCISER de Motorola.

Nous avons aussi, pendant la réalisation de la carte maîtresse plus ou moins la technique de Wrapping.

Nous avons aussi approfondi nos connaissances en microinformatique, en électronique et en fiabilité.

Ce travail nous a donc permis de compléter nos lacunes aussi bien sur le plan pratique sur le plan théorique.

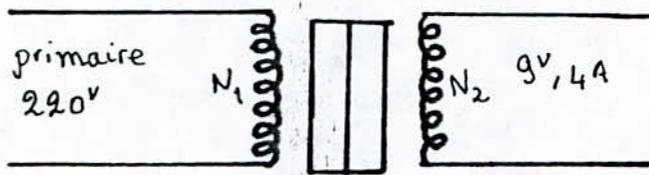
Manuel d'utilisation

- Mettre le système en marche
- L'utilisateur doit :
 - Introduire son programme en hexadécimal
 - Donner en première information l'adresse d'implantation de son programme.
 - Introduire les 4 digits de son adresse d'origine dans le sens du poids fort puis poids faible
- L'Incrémentation de ses adresses programme est automatique.
- En cas d'affichage de "ERREUR", faire un Reset et recommencer la procédure.
- Le programme doit être logé dans les adresses 0000 - 07FF.
- Le programme doit se terminer^{*} obligatoirement par 3F.
- Une fois le programme écrit, appuyer sur le bouton E d'exécution.
- Les résultats contenus dans les registres internes sont affichés automatiquement.
- Il est possible juste en donnant par clavier l'adresse d'une mémoire de lire son contenu.

Calcul de l'alimentation

- L'alimentation utilisée est monobloc et délivre
- 5V sous 4A. Les circuits intégrés composant le miniordinateur nécessitent une telle alimentation.
Voir schéma n° 4

Calcul du transformateur



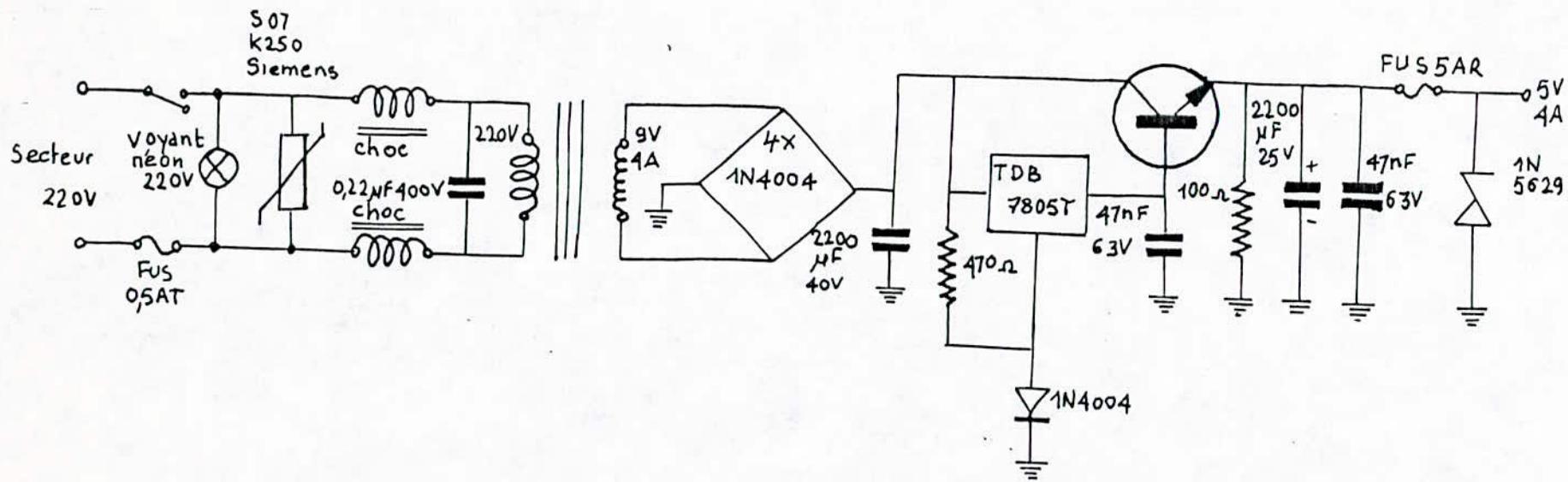
1. Calcul de la puissance.

La puissance délivrée par le transformateur est

$$P = 9 \times 4 = 36 \text{ watt.}$$

2. Caractéristiques du transformateur 35 Q 25 sont les suivants :

- Puissance maximale transmise = 38W
- Dimension du transformateur hors tout = $E \times 2F \times H$.
= $54 \times 59 \times 56$.
- Section du fer : $37,2 \text{ cm}^2$
- Longueur de la ligne de force : $12,4 \text{ cm}$
- Nombre de spires par volt : $7,12$
- Intensité du cuivre : $4,5 \text{ A/mm}^2$
- puissance / volume : $0,24 \text{ W/cm}^3$
- perte totale : $0,78 \text{ W}$
- Puissance apparente $4,7 \times 2 = 9,4 \text{ W}$



SCHEMA DE L'ALIMENTATION

Schéma n° 4

3. Choix du Rendement

Le tableau 14 en Annexe donne pour cette puissance un rendement minimum de $76\% = \eta$.

4. Nombre de Spires au primaire

Le nombre de spires/volt = 7,12, comme la tension d'entrée est $V_1 = 220\text{V}$, le nombre de spire au primaire est donc $N_1 = 220 \times 7,12 = 1567$ spires

5. Nombre de Spires au secondaire

Le nombre de spire du secondaire à vide est

$$N_2 = V_2 \cdot \text{nombre de spires/volt} = 9 \times 7,12$$

Pour obtenir le nombre de spire du secondaire en charge, il faut augmenter N_2 par un pourcentage de $\frac{100 - \eta}{2} = \frac{100 - 76}{2} = 12\%$

Enfinement $N_2 = 9 \times 7,12 \times 1,12 = 71,76$
 $N_2 = 72$ spires.

6. Calcul du courant au primaire

$$I_1 = \frac{P}{\eta \cdot V_1} = \frac{36 \cdot 100}{76 \cdot 220} = 0,215 \text{ A}$$

7. Diamètre des fils

Au primaire : $d_1 = 1,13 \sqrt{\frac{0,215}{4,5}} = 24,7/100 \text{ mm}$

Au secondaire : $d_2 = 1,13 \sqrt{\frac{4}{4,5}} = 1,06 \text{ mm}$

8. Epaisseur de l'enroulement

$$e = l - 3 e_c \quad \text{où } l \text{ est la largeur de la fenêtre } = 12 \text{ cm}$$

e_c est l'épaisseur du carton = 0,15 cm pour une puissance comprise entre 10 et 100 W

$$\text{D'où } e = 1,2 - 3 \times 0,15 = 0,75 \text{ cm}$$

Longueur de spire moyenne

$l_{\text{moy}} =$ longueur de spires moyenne

$$l_{\text{moy}} = 2(c + d + 6e_c) + 3e$$
$$= 2(3,5 + 2 + 6 \cdot 0,15) + 3 \cdot 0,75$$

c : étant la largeur du noyau magnétique

d : étant l'épaisseur du noyau magnétique

$$l_m = 15,05 \text{ cm}$$

Calcul de la résistance ohmique des enroulements

Longueur totale du primaire = $15,05 \times 1567 = L_1$ /

$$L_1 = 235,83 \text{ m}$$

Longueur totale du secondaire = $15,05 \times 72 = L_2$

$$L_2 = 10,836 \text{ m}$$

or la résistance $R = \rho \frac{L}{S}$, comme $\rho = 0,0175 \text{ } \Omega \text{ mm}^2/\text{m}$

et $S = \pi \frac{d^2}{4}$ donc $S_1 = \pi \frac{d_1^2}{4}$

$$S_2 = \pi \frac{d_2^2}{4}$$

$$\text{D'où } R_1 = 86,13 \text{ } \Omega \text{ et } R_2 = 0,22 \text{ } \Omega$$

Détermination des pertes dans le cuivre

$$P_c = R_1 I_1^2 + R_2 I_2^2 = 4,8 \text{ W}$$

Les pertes dans le fer sont données par $P_f = 0,78 \text{ W}$

Le rendement est alors $\eta = \frac{36}{36 + 0,78 + 4,8} \approx 87,1^\circ$

Dans ce cas, le courant primaire sera ramené à

$I_1 = 0,189A$ au lieu de $0,215A$.

Nous pouvons calculer la chute de tension ohmiques du transformateur et rectifier le nombre de spires exacte au secondaire.

La chute de tension est $V_{chute} = R_1 I_1 \frac{V_2}{V_1} + R_2 I_2$ on trouve $V_c = 1,32V$.

Principe de fonctionnement de l'alimentation
Voir schéma électrique fig 4 ;

La sortie du transformateur attaque un pont redresseur 4x1N 4004 qui donne en sortie, un signal redressé positivement. Le régulateur 7805 permet de réguler la tension à 5V et comme le courant qu'il délivre est insuffisant nous avons fait suivre celui-ci d'un 2N 3055 : un transistor à collecteur commun avec compensation de la chute de tension introduite au moyen d'une diode polarisant la connexion de référence du régulateur. Une résistance de 100 Ω régularise le fonctionnement à vide. C'est au niveau de la sortie que sont prévues les protections, après un post filtrage efficace jusqu'en HF (présence de la capacité de 47nF). Le fusible prévu à la sortie joue un double rôle - protection contre les courts circuits non pas du régulateur (il est protégé) mais du montage qui pourrait ne pas supporter le courant de limitation du régulateur pendant une longue période.

- protection contre les surtensions permanentes en cas de venue en court circuit du Régulateur. La Zener devient conductrice et absorbe un courant suffisant pour faire fondre le fusible sans permettre à la tension de sortie d'atteindre une valeur dangereuse.

La diode Zener joue d'autres rôles :

- protection de l'alimentation contre l'application de tensions extérieures positives ou négatives.
- Absorption de surtensions transitoires lors des commutations de puissance.

La protection vis à vis du primaire se fait au niveau du primaire du transformateur.

Un filtre HF constitué de deux Selfs de choc à ferrites et d'une capacité de $0,22 \mu F, 400V$ qui élimine les parasites pouvant introduire des erreurs de fonctionnement surtout en environnement industriel.

CHAPITRE III

FIABILITE DU SYSTEME

L'objectif principal de ce chapitre consiste à traiter de la fiabilité du système étudié au chapitre II. Pour ce faire, nous subdivisons ce chapitre en trois parties :

- L'étude de la fiabilité des éléments (composant, sous ensemble ou ensemble).

- Le calcul de la fiabilité de l'alimentation prévue dans le système.

- L'élaboration d'un modèle fiabiliste du Miniordinateur.

En fin de ce chapitre, un tableau sera dressé donnant la fiabilité pour différentes situations. Les graphes qui en découlent seront tracés et commentés.

Fiabilité des éléments.

La Conception d'un équipement se fait en deux étapes. Tout d'abord l'élaboration d'une maquette, ensuite la production en petite, moyenne ou grande série.

Le passage de la première à la seconde étape se réalise si et seulement si :

- Les essais sont concluants du point de vue fonctionnel.

- Les essais sur maquette sont concluants du point de vue durabilité, c'est à dire si dans le temps et dans les conditions de travail, les caractéristiques de l'appareil sont satisfaisantes.

En fin, - Si la production le permet.

Lors des essais de durabilité, il ya apparition d'imperfections qui nécessitent des corrections systématiques sur la maquette initiale.

La fiabilité est caractérisée par le taux de panne qui est, une fonction du temps dont l'allure de la courbe est la suivante :

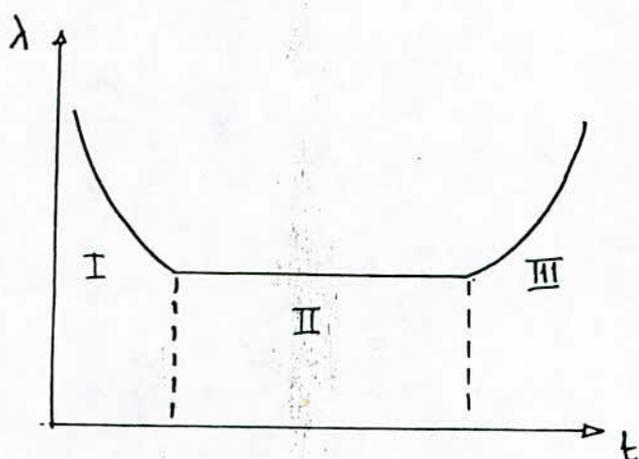


fig. 3-1: Variation du taux de panne λ en fonction du temps :

$$\lambda = f(t)$$

Cette courbe délimite trois parties :

- La première partie est caractérisée par un taux de panne décroissant tant à cause de la mise au point que des conditions de travail.

Dans ce cas, la réparation consiste à changer un élément par un autre qui peut être différent.

Quant à la seconde partie, le taux de panne est constant et minimum. C'est la période d'exploitation normale de l'appareil où

la panne survient de façon aléatoire étant donné que la mui au point a déjà été faite. A ce niveau, la réparation consiste à remplacer un élément par un autre similaire.

Enfin, la dernière partie représente un taux de pannes croissant. Ceci est dû au fait que les composants du système sont usés ce qui entraîne des pannes fréquentes. Et la réparation revient plus cher que s'il fallait changer radicalement l'appareil.

En Général, la plupart des appareils (élément, sous ensemble ou ensemble) sont mis en exploitation dès que le taux de panne est constant.

On peut cependant prévoir le temps de fonctionnement de l'appareil en fonction du taux de panne.

La Théorie de la probabilité et des statistiques [15] nous donnent différentes lois pour définir ce phénomène. (Voir Tableau 3.1 et annexe 3).

A partir du taux de panne, on définit :

- La probabilité de travail sans panne

de l'appareil : $P(t) = f(\lambda(t))$.

- La probabilité de panne désignée par $Q(t)$ telle que $Q(t) = 1 - P(t)$ qui est la fonction complémentaire de $P(t)$.

- La densité de distribution de panne désignée par $f(t) = \frac{dQ(t)}{dt} = - \frac{dP(t)}{dt}$

D'après le tableau 3-2, la connaissance d'une fonction permet de déterminer les autres.

Par ailleurs, en fonction de la réparabilité et de la périodicité de la maintenance, nous avons d'autres formules (voir tableau 3-3).

Loi d'évolution des éléments dans le temps quand $\lambda = C \cdot t^{\alpha}$. [3]

Si N_0 est le nombre d'éléments mis en fonctionnement à $t = 0$; et N_s : le nombre de ceux qui n'ont pas eu de défaillance au temps t , c'est à dire ceux qui ont survécus ; N_f : le nombre de ceux qui n'ont pas eu une défaillance avant t .

Avec $N_0 = N_s + N_f$; la fonction de Fiabilité $P(t)$ est telle que ; $P(t) = \frac{N_s}{N_0}$: probabilité cumulée.

TABLEAU 3-1

Fonctions	Distribution exponentielle	Distribution de Weibull	Distribution Gamma: $\alpha < 1$	Distribution Gamma: entier
$f(t)$	$f(t) = \lambda(t) e^{-t \lambda(t)}$	$f(t) = \alpha \lambda_0^{\alpha-1} e^{-\lambda_0 t^\alpha}$	$f(t) = \frac{\lambda_0^\alpha t^{\alpha-1} e^{-\lambda_0 t}}{\Gamma(\alpha)}$	$f(t) = \frac{\lambda_0^\alpha t^{\alpha-1} e^{-\lambda_0 t}}{\Gamma(\alpha)}$
$F(t)$	$F(t) = 1 - e^{-t \lambda(t)}$	$F(t) = 1 - e^{-\lambda_0 t^\alpha}$	$F(t) = \int_0^{\lambda_0 t} \frac{x^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)} e^{-x} dx$	$F(t) = \int_0^{\lambda_0 t} \frac{x^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)} e^{-x} dx$
$P(t)$	$e^{-\lambda t}$	$e^{-\lambda_0 t^\alpha}$	$\int_{\lambda_0 t}^{\infty} \frac{x^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)} e^{-x} dx$	$e^{-\lambda_0 t} \sum_{i=0}^{k-1} \frac{(\lambda_0 t)^i}{i!}$
$Q(t)$	$1 - e^{-\lambda t}$	$1 - e^{-\lambda_0 t^\alpha}$	$1 - P(t)$	$1 - P(t)$
T_0	$1/\lambda$	$\int_0^{\infty} x^{1/\alpha} e^{-x} dx \cdot \lambda_0^{-1/\alpha}$	α/λ_0	$\frac{k}{\lambda_0}$
K_D	$\frac{1}{1 + \lambda T_R}$			
$D(t)$	T_0^2			
$\sigma(t)$	T_0			
$P_k(t)$	$\frac{(\lambda t)^k}{k!} e^{-\lambda t}$			
$\lambda(t)$	$\lambda = \text{constante}$	$\propto \lambda_0 t^{\alpha-1}$	$\frac{\lambda_0^\alpha t^{\alpha-1} e^{-\lambda_0 t}}{\Gamma(\alpha)} \int_{\lambda_0 t}^{\infty} \frac{x^{\alpha-1}}{\Gamma(\alpha)} e^{-x} dx$	$\lambda_0 (\lambda_0 t)^{k-1} \left[(k-1)! \sum_{i=1}^{k-1} \frac{(\lambda_0 t)^i}{i!} \right]^{-1}$
Remarques	ne tient pas compte de l'historique de vieillissement	$\alpha = 1 \Rightarrow$ Distribution exp $\alpha < 1 \Rightarrow \lambda(t) = f \downarrow$ $\alpha > 1 \Rightarrow \lambda(t) = f \uparrow$	$\alpha = 1$ - Distribution exp	

36

Fonctions	Distribution normale : $\tau \ll \tau$	Distribution normale $\sigma \ll \tau$	Distribution Log-normale
$f(t)$	$\frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)^2}$	$\frac{1}{c\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)^2} \quad t \geq 0$ $f(t) = 0 \quad t < 0$	$\frac{1}{t\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{\ln t - \ln \tau}{\sigma}\right)^2}$
$F(t)$	$F(t) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^t e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{u-\tau}{\sigma}\right)^2} du$		
$P(t)$	$\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)$	$\frac{1}{2} - \frac{\frac{1}{\sigma}\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)}{\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)}$	$\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{\ln t - \ln \tau}{\sigma}\right)$
$Q(t)$	$1 - P(t)$	$1 - P(t)$	
T_0	τ	$\tau = \tau + \frac{\sigma e^{\left(\frac{\tau}{\sigma}\right)^2/2}}{\sqrt{2\pi} \left[\frac{1}{2} + \Phi\left(\frac{\tau}{\sigma}\right)\right]}$	$\tau e^{\frac{\sigma^2}{2}}$
K_D			
$D(t)$	σ^2		
$\sigma(t)$			
$P_k(t)$			
$\lambda(t)$	$e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)^2} \left\{ \sigma\sqrt{2\pi} \left[\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right) \right] \right\}$	$\frac{e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right)^2}}{\sigma\sqrt{2\pi} \left[\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{t-\tau}{\sigma}\right) \right]}$	$\frac{e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{\ln t - \ln \tau}{\sigma}\right)^2}}{t\sigma\sqrt{2\pi} \left[\frac{1}{2} - \Phi\left(\frac{\ln t - \ln \tau}{\sigma}\right) \right]}$
Remarque	$\Phi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^x e^{-\frac{u^2}{2}} du$ τ : valeur moyenne de la grandeur aléatoire. σ : écart type.	c : coef de Normalisation tel que $\int_0^\infty f(t) dt = 1$ $c = \frac{1}{2} + \Phi\left(\frac{\tau}{\sigma}\right)$ Utiliser qd le défaut est dominant	

TABLEAU 3-2

Fonctions Connues	FONCTIONS à définir			
	$P(t)$	$Q(t)$	$f(t)$	$\lambda(t)$
$P(t)$	-	$1 - P(t)$	$-\frac{d}{dt} P(t)$	$-\frac{1}{P(t)} \frac{d}{dt} P(t)$
$Q(t)$	$1 - Q(t)$	-	$\frac{d}{dt} Q(t)$	$\frac{1}{1 - Q(t)} \frac{d}{dt} Q(t)$
$f(t)$	$\int_t^\infty f(x) dx$	$\int_0^t f(x) dx$	-	$\frac{f(t)}{\int_t^\infty f(x) dx}$
$\lambda(t)$	$e^{-\int_0^t \lambda(x) dx}$	$1 - e^{-\int_0^t \lambda(x) dx}$	$\lambda(t) e^{-\int_0^t \lambda(x) dx}$	-

. Objet non réparable

TABLEAU 3-3

Probabilité de travail sans panne durant $[0, t_0]$

$$P(t_0) = P(0, t_0) = P(\theta_1 \geq t_0)$$

$$Q(t_0) = Q(0, t_0) = P(\theta_1 < t_0)$$

$$\hat{P}(t_0) = \frac{N t_0}{N_0}$$

Densité de distribution de panne : $f(t) = \frac{dQ(t)}{dt} = -\frac{dP(t)}{dt} = \frac{dF(t)}{dt}$

Taux de panne : $\lambda(t) = \frac{1}{1 - F(t)} \frac{dF(t)}{dt} = \frac{f(t)}{P(t)}$

Temp moyen de travail jusqu'à la 1^{re} panne :

$$T_1 = M(\theta_1) = \int_0^\infty x f(x) dx = \int_0^\infty x dQ(x) = \int_0^\infty P(x) dx$$

. Objet réparable

$$P_k(t_0) = P(\theta_k \geq t_0) ; R(t, t+t_0) = \sum_{k=1}^{\infty} P_k(t, t+t_0) < \theta_k$$

$$K_D = \frac{1}{T+r} \int_0^\infty P_\infty(t) dt, \text{ où } P_\infty(t) = \lim_{k \rightarrow \infty} P_k(t) = 1 - F_\infty(t)$$

$$T_k = M(\theta_k) = \int_0^\infty t f_k(t) dt = \int_0^\infty P_k(t) dt ; K_D = \frac{T}{T+r}$$

$$N(t) = [1 - F_k(t)]^{-1} \cdot \frac{d}{dt} [F_k(t)]$$

$$K_A = 1 - K_D$$

Le taux de défaillance associé à la probabilité conditionnelle que l'élément ait une défaillance sur l'intervalle $[t, t+dt]$ s'il fonctionne en t est:

$$\lambda(t) = - \frac{1}{N_s} \cdot \frac{dN_s}{dt} = \frac{1}{N_s} \cdot \frac{dN_f}{dt}$$

Or, on a vu plus haut que $P(t) = \frac{N_s}{N_0}$ donc

$$\frac{dP(t)}{dt} = \frac{dN_s}{dt} \cdot \frac{1}{N_0} = - \frac{1}{N_s} \cdot - \frac{dN_s}{dt} \cdot \frac{N_s}{N_0}$$

$$\Leftrightarrow \frac{dP(t)}{dt} = - \lambda(t) \cdot P(t) \Rightarrow \frac{dP(t)}{P(t)} = - \lambda(t) dt$$

et comme $\lambda = \text{constante}$ $P(t) = e^{-\lambda t}$

La Fiabilité suit donc la loi exponentielle

Par conséquent la probabilité de panne sera

$$Q(t) = 1 - P(t).$$

A l'état initial c'est à dire, à partir du moment où l'appareil est sorti du stock et est utilisé de façon permanente, la probabilité de travail est égale à 1.

Lorsque le temps de travail augmente, la probabilité de pannes augmente.

Quand $t \rightarrow \infty$ $P(t) \rightarrow 0$ et $Q(t) \rightarrow 1$

On peut aussi connaître la moyenne de temps de

Bon fonctionnement que l'on désigne par T_0 .

Elle est donnée par l'expression mathématique :

$$T_0 = \int_0^{\infty} t f(t) dt \quad \text{ou } f(t) \text{ est la densité}$$

de probabilité de défaillance où la probabilité pour que l'élément ait une défaillance entre t et $t+dt$.

$$T_0 = \int_0^{\infty} \lambda e^{-\lambda t} dt \quad \text{car } f(t) = \lambda e^{-\lambda t}$$

$$\Rightarrow T_0 = \frac{1}{\lambda}$$

Calcul du taux de pannes de l'alimentation

L'alimentation est conçue à partir d'éléments dont les paramètres sont donnés dans le tableau 3-4. Ces paramètres sont inchangés quant à la plage de température.

Le taux de panne de chaque élément est considéré constant.

Le modèle de la fiabilité est un modèle série (fig. 3-2) sous prétexte que si l'un des éléments est en panne, l'alimentation ne fonctionne pas.

Le taux de panne globale sera la somme des taux de panne des éléments et par conséquent la fiabilité ne peut être supérieure à celle du moins fiable de ses composants.

Composants	tension d'alimentation	Puissance	Précision	Température
Condensateur	40 ^v , 25 ^v , 63 ^v , 400 ^v		± 5%	5 - 50
Résistance		- 0,25 W - 0,5 W	± 5%	5 - 50
Pont de diode	10 ^v		± 5%	5 - 50
Régulateur				5 - 50
Transistor				5 - 50
Fusible	0,5 AT, 5 AR			5 - 50
TRANSFORMATEUR	220 ^v - 9 ^v		± 10%	5 - 50
Diode Zener	5 ^v		± 5%	5 - 50
Self de choc				5 - 50
Connexions				5 - 50
Diodes				5 - 50

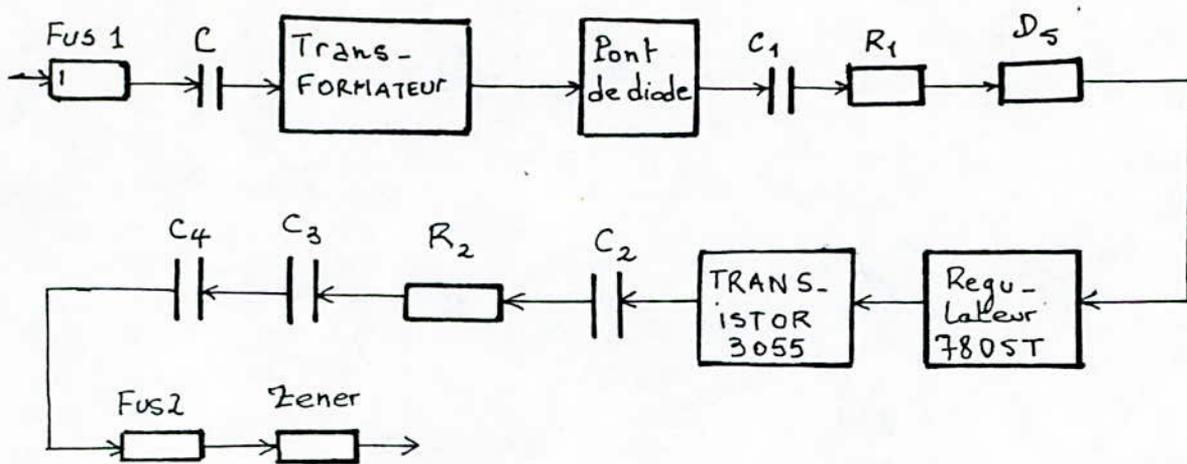


fig. 3.2 : Modèle de Fiabilité de l'Alimentation

Pour pouvoir étudier la fiabilité de cette alimentation il faut définir son taux de panne λ_{al} tel que :

$\lambda_{al} = \sum \lambda_i$ où λ_i est le taux de panne de chaque composant. Le taux de panne globale est donné par la formule [3] :

$$\lambda = \lambda_b \prod_i \pi_i + \sum E \quad \text{où}$$

λ_b : le facteur de température ambiante

$\sum E$: le facteur de l'environnement

$\prod_i \pi_i$: le produit des coefficients π_i qui sont :

π_c : le facteur de constitution de l'élément.

π_F : le facteur du mode de fonctionnement.

π_b : Le facteur de boîtier.

π_{CE} : Le coefficient de Contrainte en fonction de V_{CE} .

π_p : Le facteur de puissance nominale.

π_{FT} : la fréquence de transition

π_E : le facteur d'environnement

π_Q : le facteur de qualité.

Ce taux de panne peut être donné sous forme de tableau. [15, 16]

Dans le tableau 3.5 nous avons rassemblé les calculs, et les tableaux utilisés pour ces calculs sont en Annexe 3. Nous proposons de faire une étude comparative des taux de panne pour différentes valeurs du facteur de qualité π_Q .

$\pi_Q = 2$ pour un niveau de qualité supérieur HQ

$\pi_Q = 15$ pour un niveau de qualité moyenne LQ

On obtient $\lambda_{HQ} = 7,43 \cdot 10^{-7} / h \Rightarrow T_0 = 1346239 h$

$\lambda_{LQ} = 3,81 \cdot 10^{-6} / h \Rightarrow T_0 = 263334 h$

TABLEAU 3-5

Composants	nombre n	ΣE $10^3/h$	λ_b $10^9/h$	π_{RS}	π_E	π_R	π_Q		π_b	π_C	π_F	π_{CE}	π_p	π_{FT}	λ_{HQ} $10^6/h$	$n\lambda_{HQ}$ $10^6/h$	λ_{MQ} $10^6/h$	$n\lambda_{MQ}$ $10^6/h$
							HQ	MQ										
Condensateur	5	5	30	1	10										28×10^{-3}	140×10^{-3}	0,305	1,525
Resistance	2	20	0,8		1,5	1									$21,2 \times 10^{-3}$	$42,4 \times 10^{-3}$	$21,2 \times 10^{-3}$	$42,4 \times 10^{-3}$
Pont de Diode	1		7		1		2	15	1,5	8					168×10^{-3}	168×10^{-3}	1260×10^{-3}	1260×10^{-3}
Régulateur	1		7		1		2	15	2	4					84×10^{-3}	84×10^{-3}	630×10^{-3}	630×10^{-3}
transistor	1	0			10				1	1	2		2,5	1	50×10^{-3}	50×10^{-3}	0,05	0,05
Fusible	2	20	0,8		1,5	1									$21,2 \times 10^{-3}$	$42,4 \times 10^{-3}$	0,021	0,042
TRANSFORMATEUR	1														110×10^{-3}	110×10^{-3}	0,110	0,110
diode zener	1	20	0,8		1,5	1									$21,2 \times 10^{-3}$	$21,2 \times 10^{-3}$	$21,2 \times 10^{-3}$	$21,2 \times 10^{-3}$
Self comme Resistor	2														28×10^{-3}	56×10^{-3}	55×10^{-3}	110×10^{-3}
Connexions [76.17]	30														$0,027 \times 10^{-3}$	$0,810 \times 10^{-3}$	$4,65 \times 10^{-6}$	$0,139 \times 10^{-3}$
Diodes	1	20	0,8		1,5	1									28×10^{-3}	28×10^{-3}	$21,2 \times 10^{-3}$	$21,2 \times 10^{-3}$
$\Sigma n \lambda$																743		3,81

314

Calcul du taux de panne du Miniordinateur

Le modèle est identique à celle de l'alimentation c'est à dire série du point de vue fiabilité. Il est représenté par le schéma ci dessous.

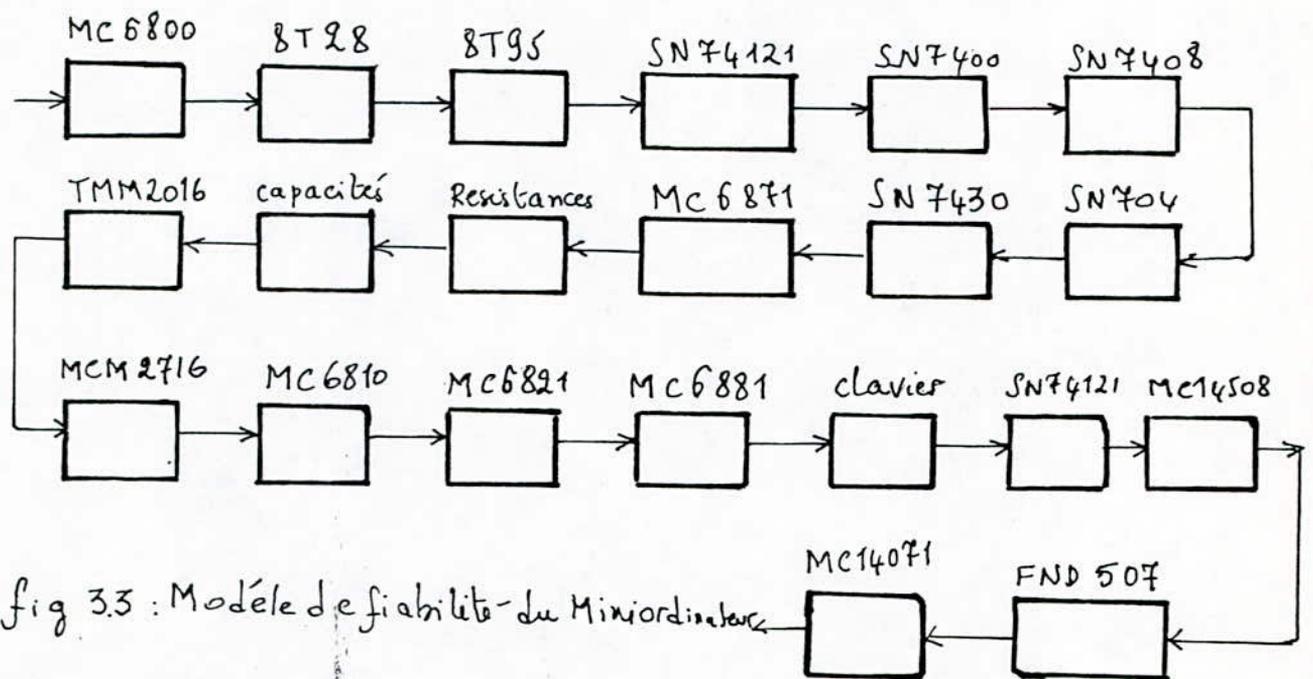


fig 3.3 : Modèle de fiabilité du Miniordinateur

De la même manière que précédemment, un tableau 3 nous donne les valeurs du taux de panne dans le cas d'un matériel de qualité supérieur, et le cas d'un matériel de qualité moyenne.

La Formule appliquée est inchangée, on obtient alors :

$$\lambda_{HQ\ Mini} = 3,28 \cdot 10^{-5} / h \quad \Rightarrow \quad T_0 = 30490 h$$

$$\lambda_{MQ\ Mini} = 5,36 \cdot 10^{-5} / h \quad \Rightarrow \quad T_0 = 18660 h$$

Composants	nombre	ΣE	$\lambda_{10-60\%}$	π_{RS}	π_E	π_R	π_Q		π_b	π_c	π_F	π_{CE}	π_p	π_{FT}	$\lambda_{HQ} \times 10^{-8}/h$	λ_{Hg}	$\lambda_{MO} \times 10^{-6}/h$	$\lambda'_{MCO} \times 10^{-6}/h$	
							π_{QH}	π_{QM}											
MC6800	1														13	13	13	13	
8T28	2		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$30 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$210 \cdot 10^{-3}$	
8T95	3		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$45 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$315 \cdot 10^{-3}$	
MC6871	1		5		1		2	15	2	7					$140 \cdot 10^{-3}$	$280 \cdot 10^{-3}$	1,050	1,050	
SN7400	2		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$30 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$210 \cdot 10^{-3}$	
SN7404	3		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$45 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$315 \cdot 10^{-3}$	
SN7408	1		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$15 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	
SN7430	4		5		1		2	15	1,5	1					$15 \cdot 10^{-3}$	$60 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$420 \cdot 10^{-3}$	
MCM2716	1		5		1		2	15	1,5	7					$105 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	0,787	0,787	
MC6810	1														8	8	8	8	
TMM2016	1		5		1		2	15	1,5	7					$105 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	$105 \cdot 10^{-3}$	
MC6821	1														8	8	8	8	

Composant	nombre	ΣE	λ_b $10^{-6}/h$	π_{AS}	π_E	π_R	π_Q		π_b	π_c	π_F	π_{CE}	π_P	π_{FT}	λ_{HQ} $10^{-6}/h$	λ_{Mg} $10^{-3}/h$	$\lambda_{M\phi}$ $10^{-6}/h$	$\lambda_{M\phi}$ $10^{-9}/h$
							π_{QH}	π_{MQ}										
MC6881	4		5		1		2	15	1,5	7					105×10^{-3}	420×10^{-3}	787×10^{-3}	3,148
Clavier	1														10^{-3}	16×10^{-3}	10^{-2}	16×10^{-2}
MC14508	7		5		1		2	15	1,5	7					105×10^{-3}	735×10^{-3}	787×10^{-3}	5509×10^{-3}
FND507	7		5		1		2	15	1,5	7					105×10^{-3}	735×10^{-3}	787×10^{-3}	5509×10^{-3}
Resistance	22	20	0,8		1,5	1									$2,12 \times 10^{-3}$	$466,4 \times 10^{-3}$	$2,12 \times 10^{-2}$	$466,4 \times 10^{-3}$
Capacitor	18	5	30	1	10										$0,305 \times 10^{-3}$	$5,49 \times 10^{-3}$	305×10^{-3}	$5,49 \times 10^{-3}$
MC 14071	1		5		1		2	15	1,5	1					105×10^{-3}	105×10^{-3}	787×10^{-3}	787×10^{-3}
Connexions [16-17]	100														6×10^{-3}	0,6	$4,65 \times 10^{-6}$	$4,65 \times 10^{-3}$
$\Sigma n_i \lambda_i$																0,328		0,536

3.17

Comme l'alimentation est en série du point de vue fiabilité avec le Miniordinateur, le taux de panne du système sera $\lambda_E = \lambda_{Mini} + \lambda_{al}$

$$\lambda_{E_{HQ}} = 3,35 \cdot 10^{-5} / h \Rightarrow T_0 = 29812 h$$

$$\lambda_{E_{MQ}} = 5,74 \cdot 10^{-5} / h \Rightarrow T_0 = 17418 h$$

Dans ce qui suit, nous allons étudier la fiabilité du système en tenant compte de certains critères représentés dans le tableau 3.7.

Ce tableau nous donne les principaux paramètres de la fiabilité. Ces derniers sont classés selon qu'il s'agisse d'un travail sans panne, de la réparabilité ou du Stockage

Fiabilité du système

Pour notre système nous retiendrons la réparabilité comme critère de base.

Nous étudierons la fiabilité d'après le tableau 3.8

Dans le premier critère, la fiabilité de l'appareil ne tient pas compte des réparations. Dans ce cas, les fonctions à étudier seront:

$$P(t), Q(t), T_0.$$

Quant au second critère l'étude de la fiabilité tient compte de la réparation. Et ce, en réparant l'appareil dès l'apparition de la panne. La fonction étudiée dans ce cas sera la probabilité d'apparition de i pannes dans le temps

Principaux Paramètres de fiabilité

TABLEAU 3.7

Sans panne

- Probabilité de travail sans panne : $P(t)$
- Temps moyen jusqu'à la panne : T_0
- Temp moyen entre deux pannes : T
- Intensité de panne (taux) : λ
- Fonction principale du flux de panne
- Paramètre du flux de Panne.

Réparabilité

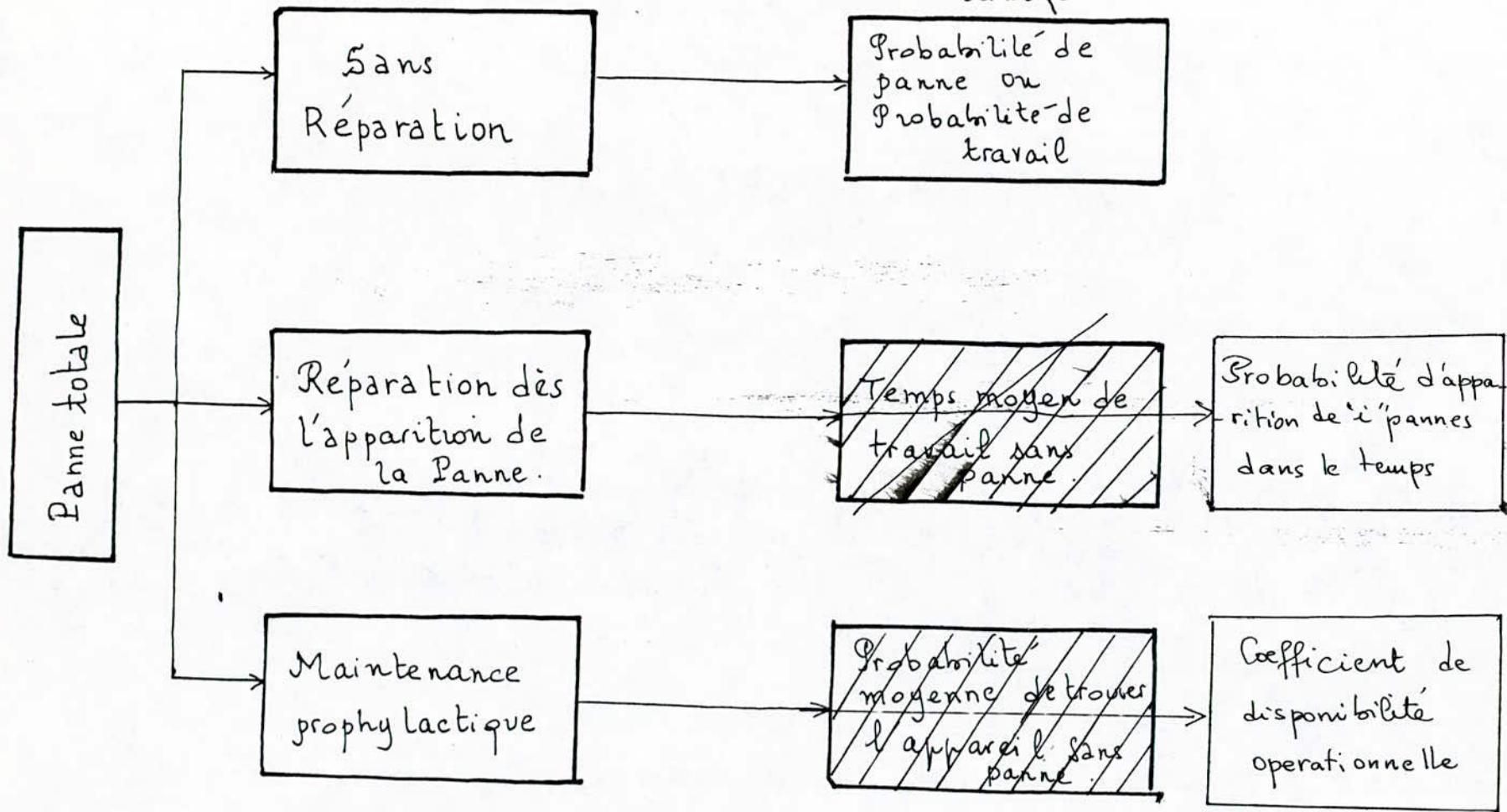
- Probabilité de réparation
- Temp moyen de réparation
- Temp moyen d'arrêt
- Taux de Réparation
- Coefficient de disponibilité : K_D
- Coefficient d'arrêt : K_A
- Coefficient d'utilisation technique : K_{ut}
- Coefficient de disponibilité opérationnelle : K_{D_0}

Stockabilité

- Délais moyen de stockage
- λ durant le stockage
- Paramètre du flux de panne en stockage
- Délais de stockabilité P_0
- Délais de stockabilité médian

Caractère de réparation

Modèle de fiabilité et caractéristique TABLEAU 3-8



Différente variante de l'étude de la fiabilité du système

Enfin, le dernier critère suppose l'existence d'une maintenance périodique. La fonction étudiée dès lors sera le coefficient de disponibilité opérationnelle désigné par K_{00} avec détermination de la période optimale T des révisions prophylactiques.

1^{er} Cas : Etude de la fiabilité de l'appareil sans réparation.

D'après les taux de pannes calculés précédemment, on définit la probabilité de travail sans panne : $P(t) = e^{-\lambda t}$ et la probabilité de pannes : $Q(t) = 1 - e^{-\lambda t}$. Les courbes sont tracées pour les deux valeurs de λ sur un même graphique (3.4). Sur le graphe 3.5 nous avons tracés le début de ces courbes.

Le programme et les calculs de $P(t)$ et $Q(t)$ sur le calculateur TI 59 sont donnés en Annexe 8.

2^e Cas Etude de la fiabilité avec réparation

La fonction exponentielle exprime la probabilité de survie d'un dispositif jusqu'à l'instant t de son fonctionnement et non pendant la durée T de sa vie.

L'espérance mathématique du nombre de défaillance dans le temps t est : $m = \lambda t$.

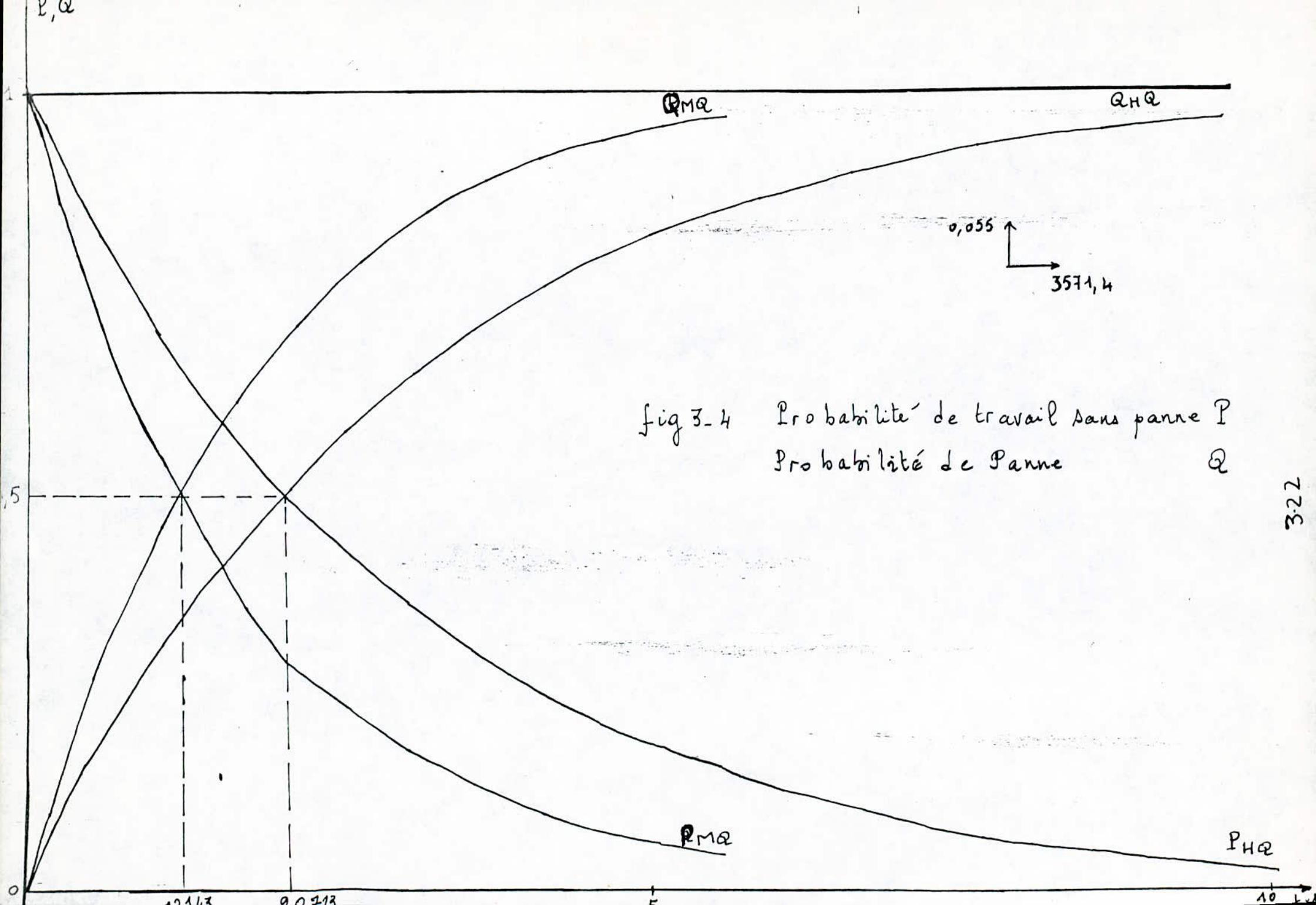


fig 3-4 Probabilité de travail sans panne P
 Probabilité de Panne Q

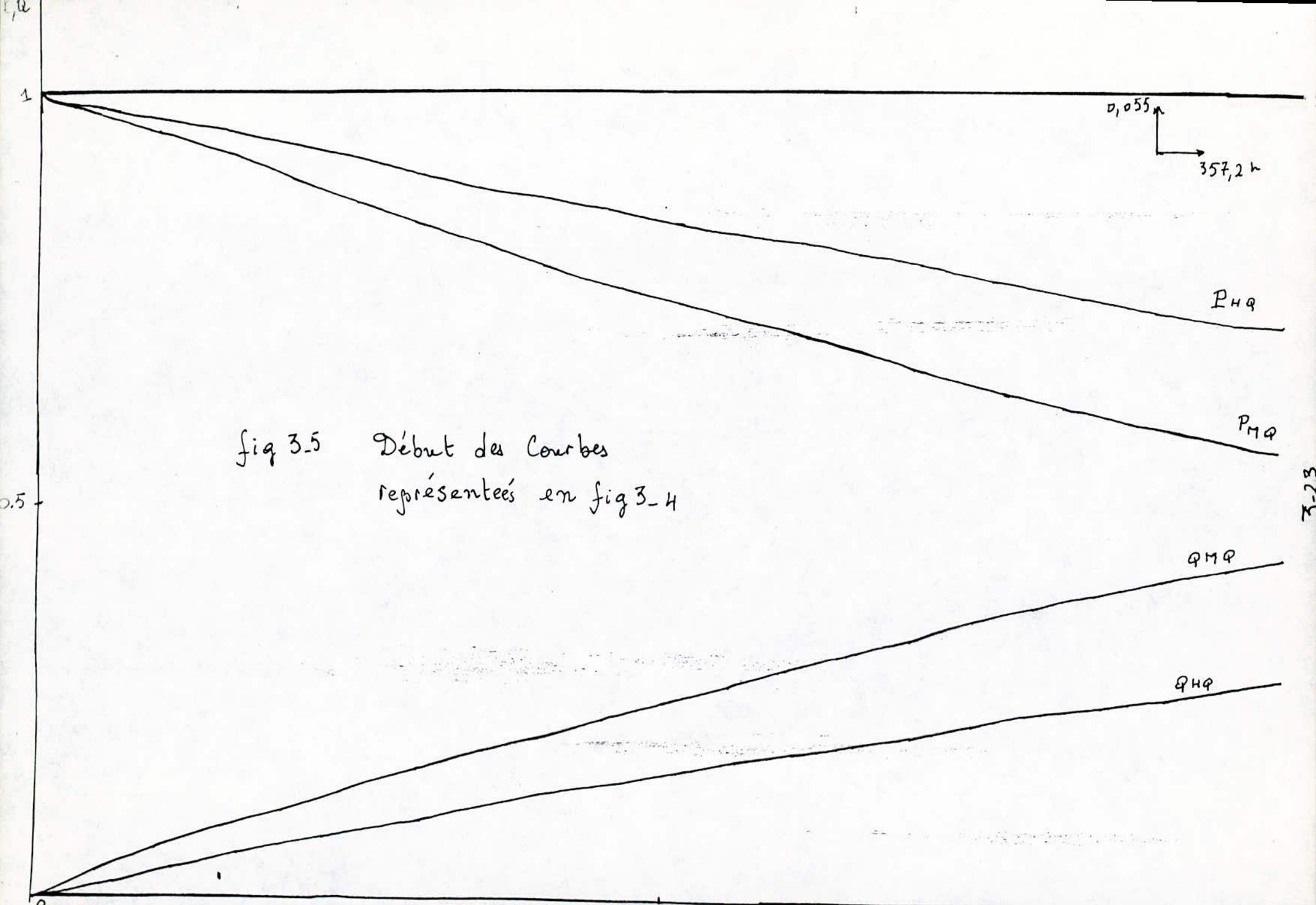


fig 3.5 Début des Courbes
représentées en fig 3-4

3-23

La distribution de Poisson est désignée par $P(i)$ tel que :

$$P(i) = \frac{(\lambda t)^i}{i!} e^{-\lambda t} \quad \text{avec } \lambda t = \text{constante.}$$

Elle nous donne la probabilité individuelle des i défaillances ou i varie de 0 à ∞ .

Le graphe 3.6 nous montre la relation entre ces deux lois. Les représentations de la distribution de Poisson s'appuient au départ sur la distribution exponentielle.

A présent nous calculons la probabilité d'apparition de i pannes pour différentes valeurs de t .

Nous obtenons les graphes 3.7 et 3.8.

3^e cas Etude de la fiabilité avec maintenance prophylactique [10-12]

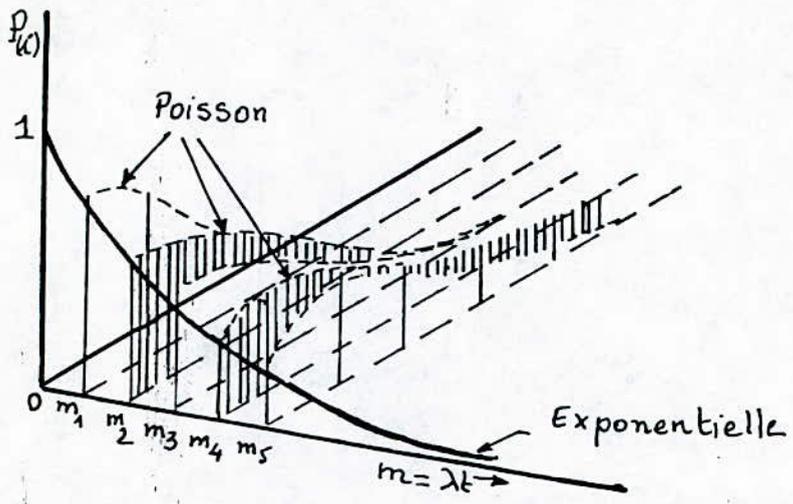
A présent, il s'agit de déterminer la période optimale de maintenance pour cela, on introduit la notion du coefficient de disponibilité opérationnelle.

Le coefficient de disponibilité est définie tel que

$$K_D = \frac{T_0}{T_0 + T_R} \quad \text{où } T_R \text{ est le temps de réparation}$$

et T_0 est la période de maintenance

Le coefficient de disponibilité opérationnel dans un régime stationnaire est le produit de deux probabilités : la probabilité d'avoir le système



graphe 3.6 :

Présentation de la distribution de poisson.

fig 3.7. Probabilité d'apparition
de "i" pannes.

pour $\lambda = 3.35 \cdot 10^5 \text{ h}^{-1}$

[1] $\lambda t = 0,01675$

[2] $\lambda t = 0,1675$

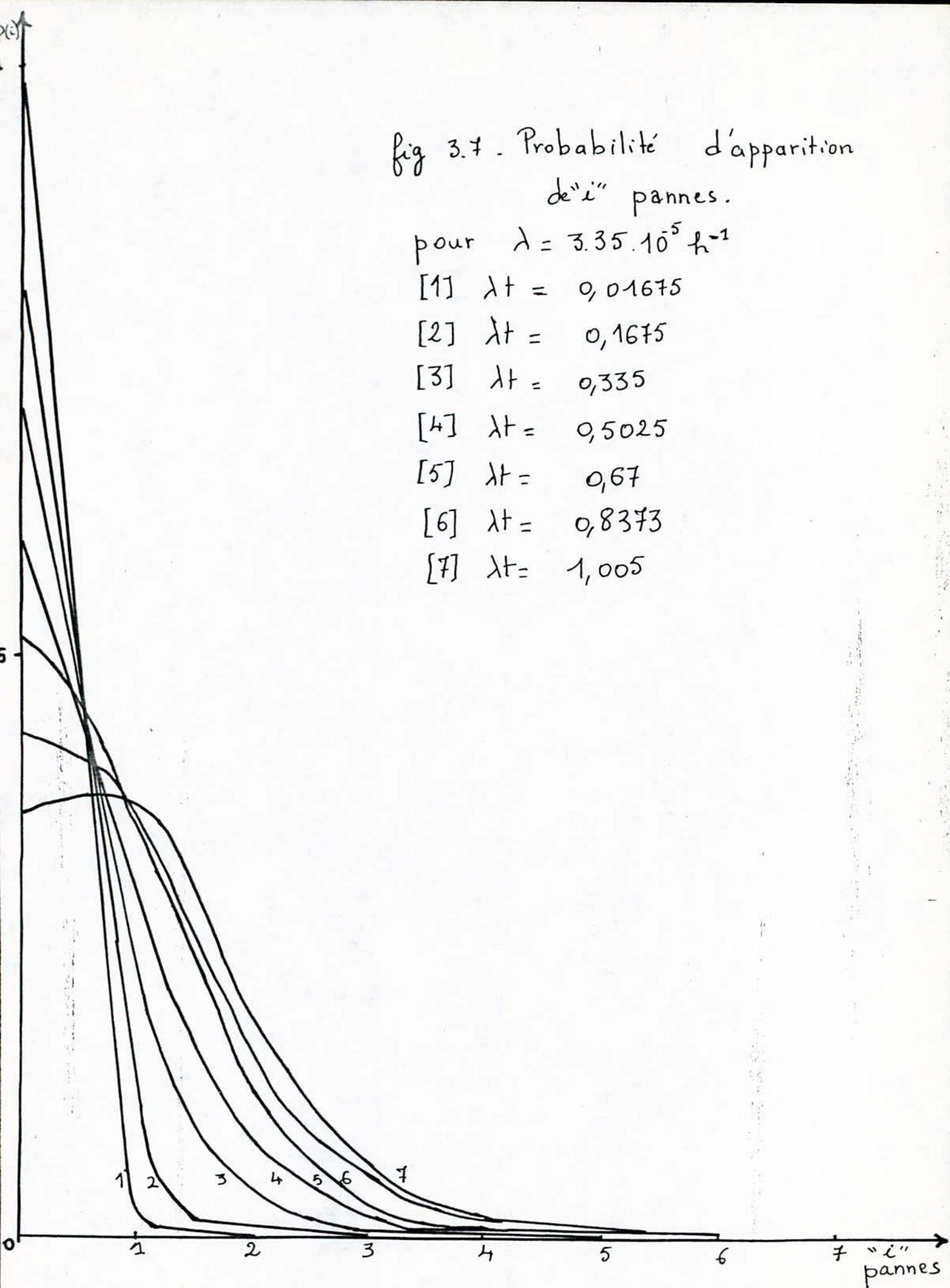
[3] $\lambda t = 0,335$

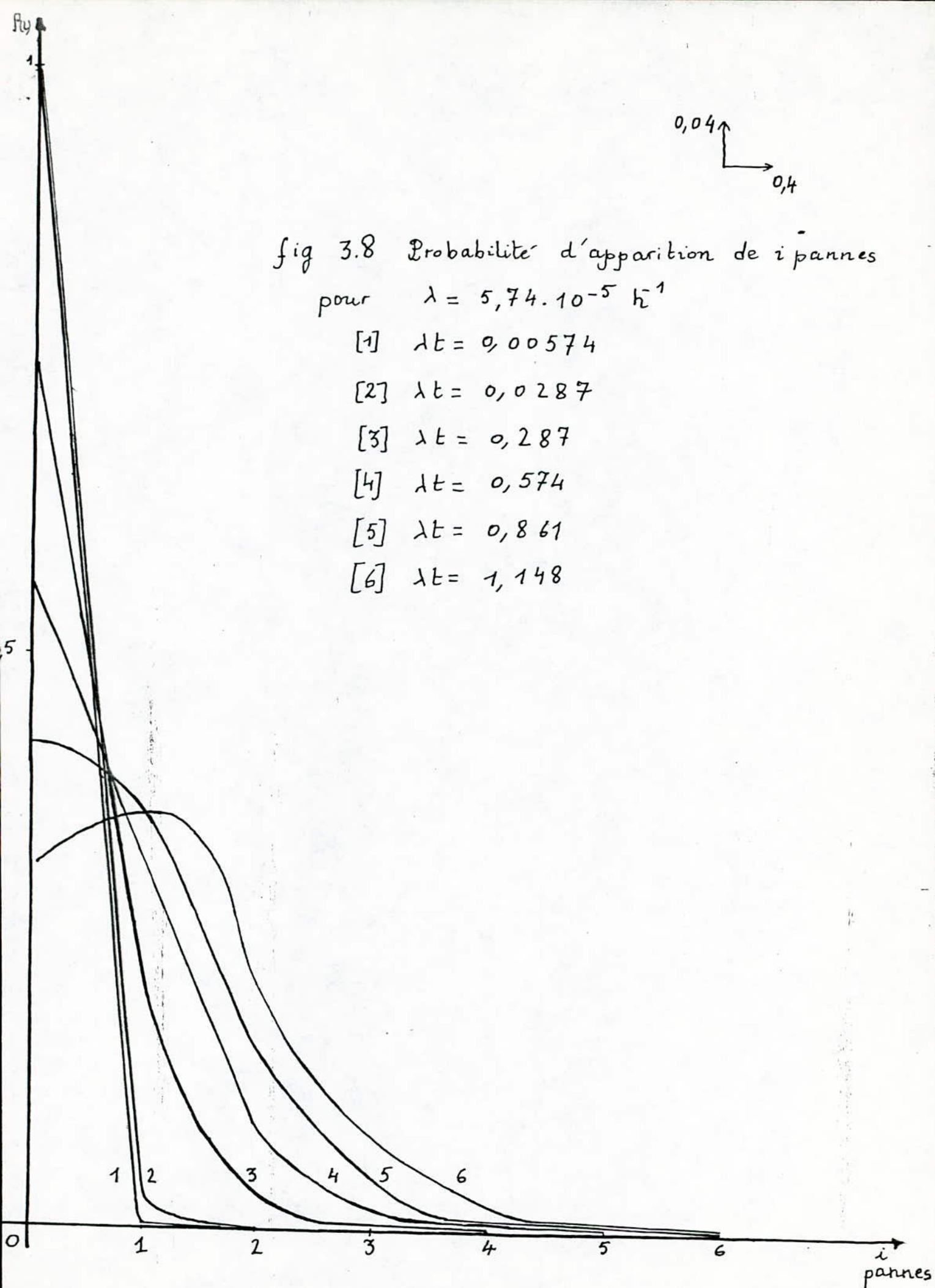
[4] $\lambda t = 0,5025$

[5] $\lambda t = 0,67$

[6] $\lambda t = 0,8375$

[7] $\lambda t = 1,005$





opérationnel au temps t et la probabilité de ne pas avoir de panne dans l'intervalle $[t, t+\tau]$ où $\tau = T_0 + T_R$.
 Ce coefficient est donné par la formule

$$K_{D_0} = K_D e^{-\lambda \tau}$$

Nous tracerons ces courbes en faisant varier T_0 dans les deux cas de Qualité cités plus haut.

Ces courbes présentent des maximums dont les projections sur l'axe des temps correspondent à la période T_0 optimale

Le programme et les calculs de K_{D_0} sont donnés en Annexe 8

Le graphique correspondant est donné en fig 3-9

On obtient $T_0 = 172^h$

$$\text{pour: } \begin{cases} T_R = 1^h \text{ et} \\ \lambda_{HQ} = 3,35 \cdot 10^{-5} h^{-1} \end{cases}$$

et $T_0 = 131^h$

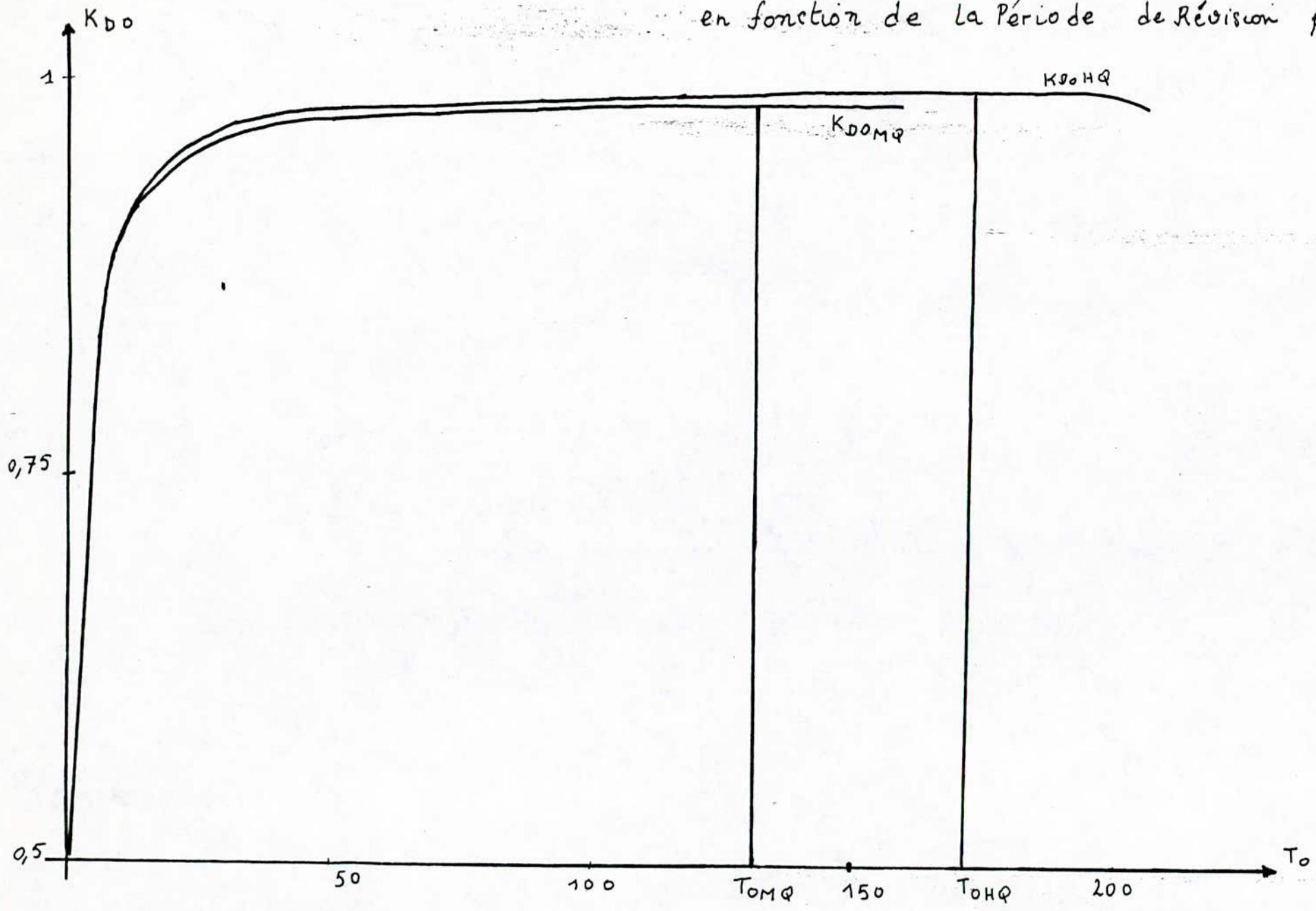
$$\text{pour: } \begin{cases} T_R = 1^h \text{ et} \\ \lambda_{MQ} = 5,74 \cdot 10^{-5} h^{-1} \end{cases}$$

Interprétation des graphiques

Le graphique 3-4 nous montre que la qualité des éléments influe énormément sur la durée de vie du système et par conséquent sur sa fiabilité. Cela se traduit par le fait que la courbe représentant P_{HQ} est au dessus de celle de P_{MQ} .

Le graphique 3-7 et 3-8 nous montre que la probabilité d'avoir i pannes augmente dans le temps.

fig 3-9 Coefficient de disponibilité opérationnelle
 en fonction de la Période de Révision pour $T_R = 1h$



3-29

Nous remarquons, à titre d'exemple que pour $t=500^h$, la probabilité d'avoir deux pannes est donnée par $P_{Hq} = 0,00013$ et $P_{Mq} = 0,00040$.

Le coefficient de disponibilité représente la rentabilité de l'appareil travaillant sans arrêt jusqu'à la révision; ce qui est l'équivalent du rendement d'un moteur en électrotechnique par exemple.

Le graphique 3-9 représente le coefficient de disponibilité opérationnel donné par $K_{D_0} = \frac{T_0}{T_0 + T_R} e^{-\lambda T}$. On voit que pour $T_0 \rightarrow 0$ $K_{D_0} \rightarrow 0$; ce qui s'explique par le fait qu'au temps $T_0 = 0$, la rentabilité de l'appareil est nulle car il est absurde d'avoir un temps de réparation supérieur à la durée de travail.

De même quand $T_0 \rightarrow \infty$ K_{D_0} tend vers 0 ce qui se traduit par le fait qu'à l'infini la probabilité de travail $e^{-\lambda T}$ tend vers zéro et la probabilité de panne est égale à 1.

On voit que la courbe passe par un maximum qui correspond à la période optimale T_0 de la révision préventive.

Chapitre IV Conclusion générale

Cette étude nous a permis de voir l'importance que joue l'étude de la fiabilité - lors de la conception, de la réalisation, de la mise au point et de l'utilisation d'un système quelconque.

Nous avons montré le rôle des conditions de travail sur la durée de vie du système. D'autre part, nous avons montré le rôle que joue la maintenance dans l'augmentation de la viabilité du système.

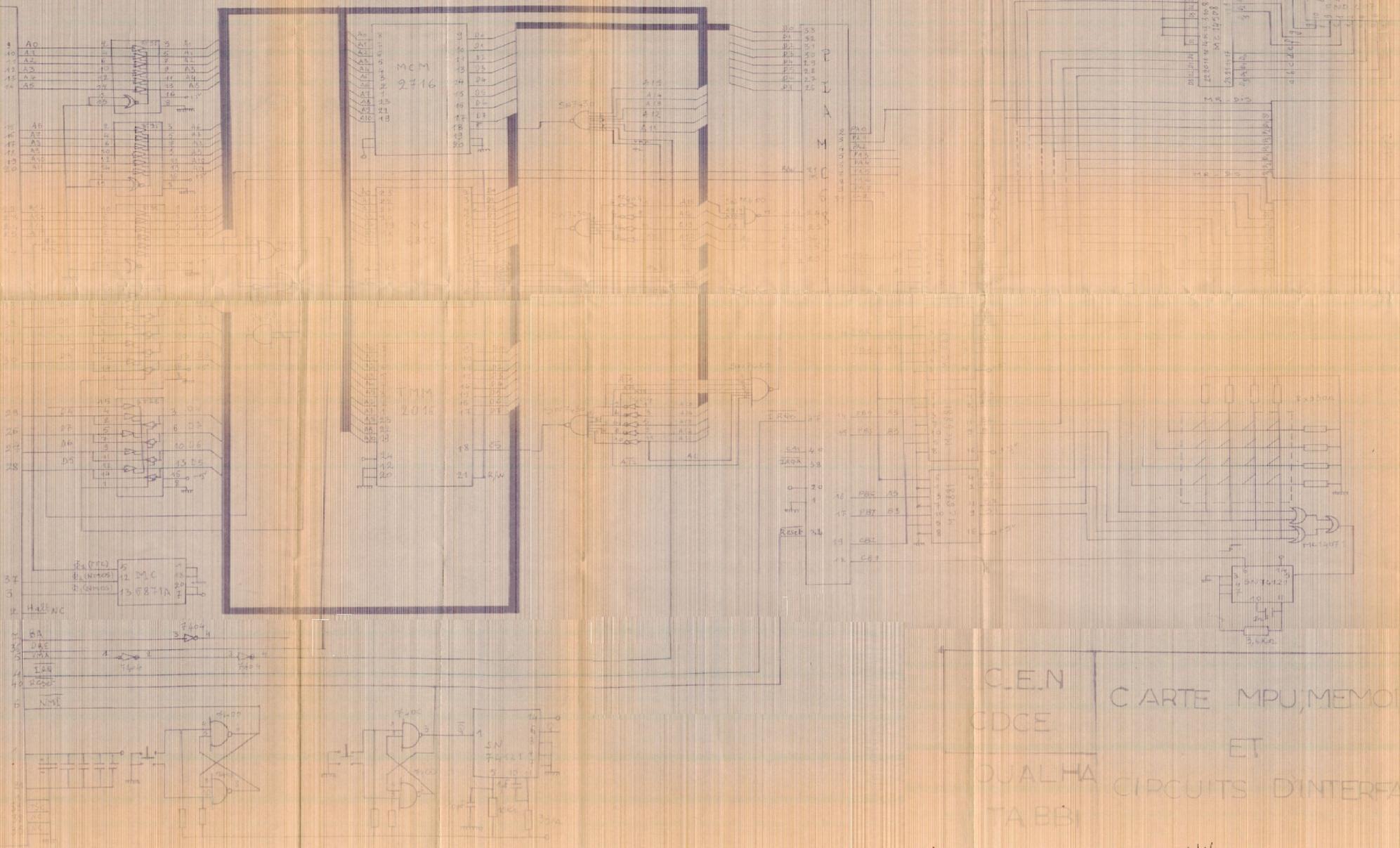
On distingue différentes méthodes d'amélioration de la fiabilité du système. Parmi ces méthodes

- L'utilisation d'un matériel plus fiable donc très coûteux car il nécessite un travail soigné, une technologie avancée et des produits de qualité supérieure. Pour ce faire, ils sont produits en petite quantité.

- L'utilisation d'éléments standards en Redondance. (Voir tableau 4-1) ; ce qui confère au système une bonne fiabilité et un coût raisonnable.

- L'utilisation d'éléments dont la technologie est plus évoluée et réalisant la même fonction.

MC 6800



CLE.N
CDCE
DUALHA
TABBI

CARTE MPU, MEMOIRE
ET
CIRCUITS D'INTERFACE

Classification de la Redondance

Tableau 4-1

Critère de Classification	Type de la Redondance.
Methode de Branchement	Redondance parallèle - Redondance séquentielle
Multiplicité de la Redondance	Redondance unitaire Redondance multiple
Schema de Branchement de la Redondance (reserve)	Redondance commune Redondance particulière
Etat de la Redondance (reserve)	Redondance non chargée (froide) Redondance demi chargée Redondance chargée (chaude)
Caractéristique de la Redondance	Redondance réparable (Reserve) Redondance non réparable Reserve
Fixabilité de la Reserve	Reserve fixe Reserve glissante
Homogénéité de la Redondance	Redondance homogène Redondance complexe.

D'après les calculs effectués au chapitre précédent le clavier est le dispositif le moins fiable, c'est un élément auquel on doit exiger une bonne fiabilité. Il est clair, que sans ce périphérique d'entrée on ne peut accéder au microprocesseur.

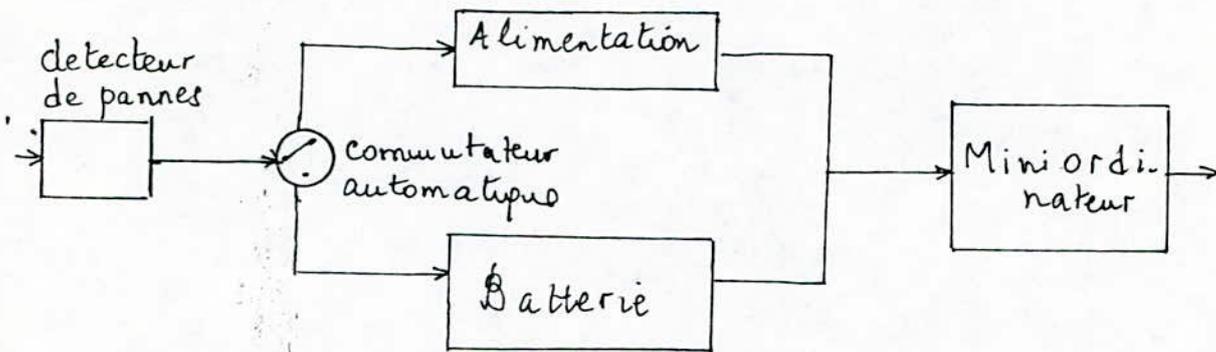
Certe il n'est pas commode d'employer la redondance pour les touches du clavier car cela augmenterait la complexité du montage.

Pour palier à cela, on propose d'utiliser des circuits plus performants tels les "Microswitchs" et les touches résistives. Cette alternative nous revient chère. Néanmoins, si on devait renouveler les touches du clavier à chaque fois qu'il est nécessaire, le prix correspondant dépasserait probablement ^{celui} qu'il aurait fallu verser si on achetait des Microswitchs.

L'alimentation est aussi importante pour nous, étant donné que lors de l'utilisation du Miniordinateur, une simple coupure de l'alimentation du secteur anéantit la quantité des mémoires vives. Ce qui représente une perte de temps pour l'utilisateur que de reintroduire son programme.

Pour ce faire, nous proposons d'employer la redondance de l'alimentation et ce, en

mettant en parallèle sur l'alimentation, une batterie d'accumulateur ou des piles délivrant la même tension +5V.



Dès qu'il y a coupure d'alimentation ou lors d'une panne secondaire, le commutateur effectue la liaison entre le miniordinateur et l'élément de réserve.

Un troisième élément important pour le traitement des données en provenance du clavier; il s'agit de la mémoire morte qui contient le moniteur de gestion. Celle-ci peut être facilement détériorée par des rayons ultraviolet. A ce moment là, le traitement des données devient impossible puisque le guide nécessaire à ce traitement n'est plus présent.

On juge nécessaire de munir la carte d'une EPROM supplémentaire contenant le moniteur de

gestion en Reserve, et qui peut être utilisé en cas de besoin.

- Quant aux circuits intégrés de la carte, nous proposons un calendrier de maintenance préventif qui consiste à procéder à une remise au point lors de la Révision qui a lieu tous les $T_0 + T_R$.

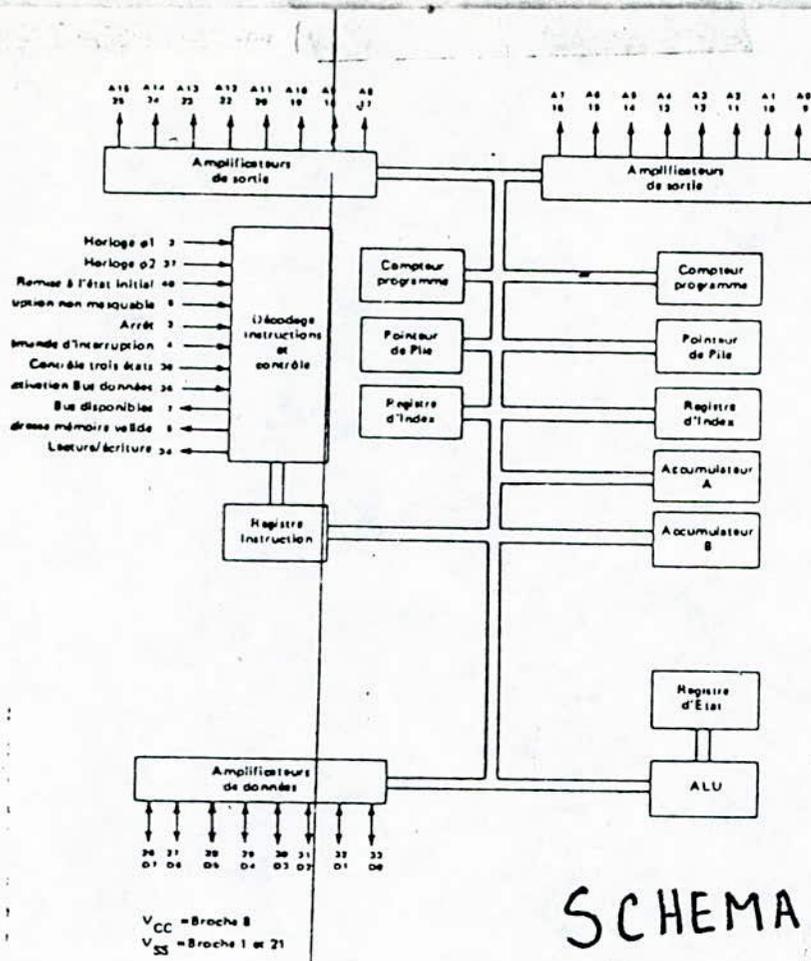
Durant ces révisions on changera les éléments selon le tableau 4-2.

Tableau 42

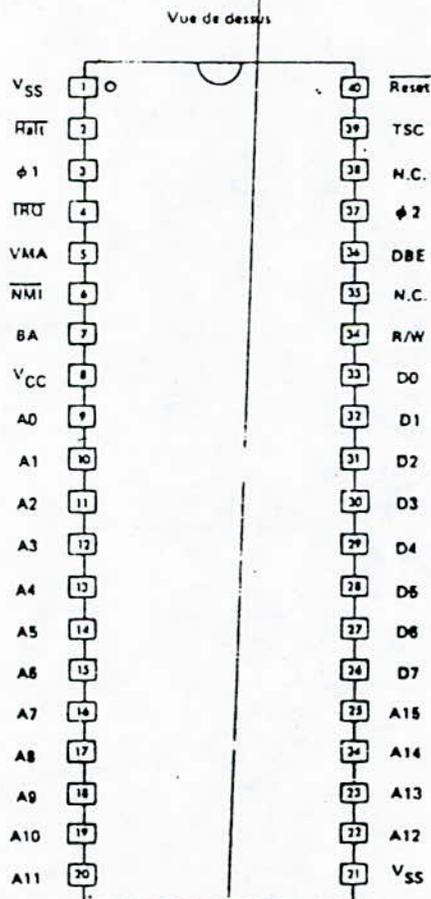
éléments	$T = 1/\lambda$ (h)	pour $T_0 = 131$ h et $T_R = 1^h$			
Mc 6800	76923	Changer pendant la 587 ^e révision			
8T 28	952400	"	"	" 7326 ^e	" - les 2 éléments
8T 95	952400	"	"	" 7326 ^e	" les 3 éléments
MC6871	952400	"	"	" 7326 ^e	"
SN7400	952400	"	"	" 7326 ^e	" les 2 "
SN7404	952400	"	"	" 7326 ^e	" les 3 "
SN7408	952400	"	"	" 7326 ^e	"
SN7430	952400	"	"	" 7326 ^e	" les 4 "
SN74121	952400	"	"	" 7326 ^e	" les 2 "
MCM2716	1270648	"	"	9699	"
MC 6810	125000	"	"	954	"
TMM2016	952400	"	"	7326	"
MC6881	1270648	"	"	9699	" les 4 "
PIA6821	125000	"	"	954	"
MC14508	1270648	"	"	9699	" les 7 éléments
FND507	1270648	"	"	9699	" les 7 "
MC14071	1270648	"	"	9699	"

Annexe

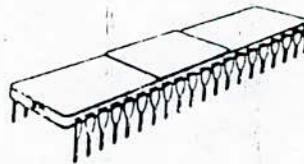
Annexe 1



SCHEMA FONCTIONNEL



Boîtier CB-182



Suffixe K
Boîtier Céramique

Sur demande
Suffixe E
Boîtier Plastique

Brochage

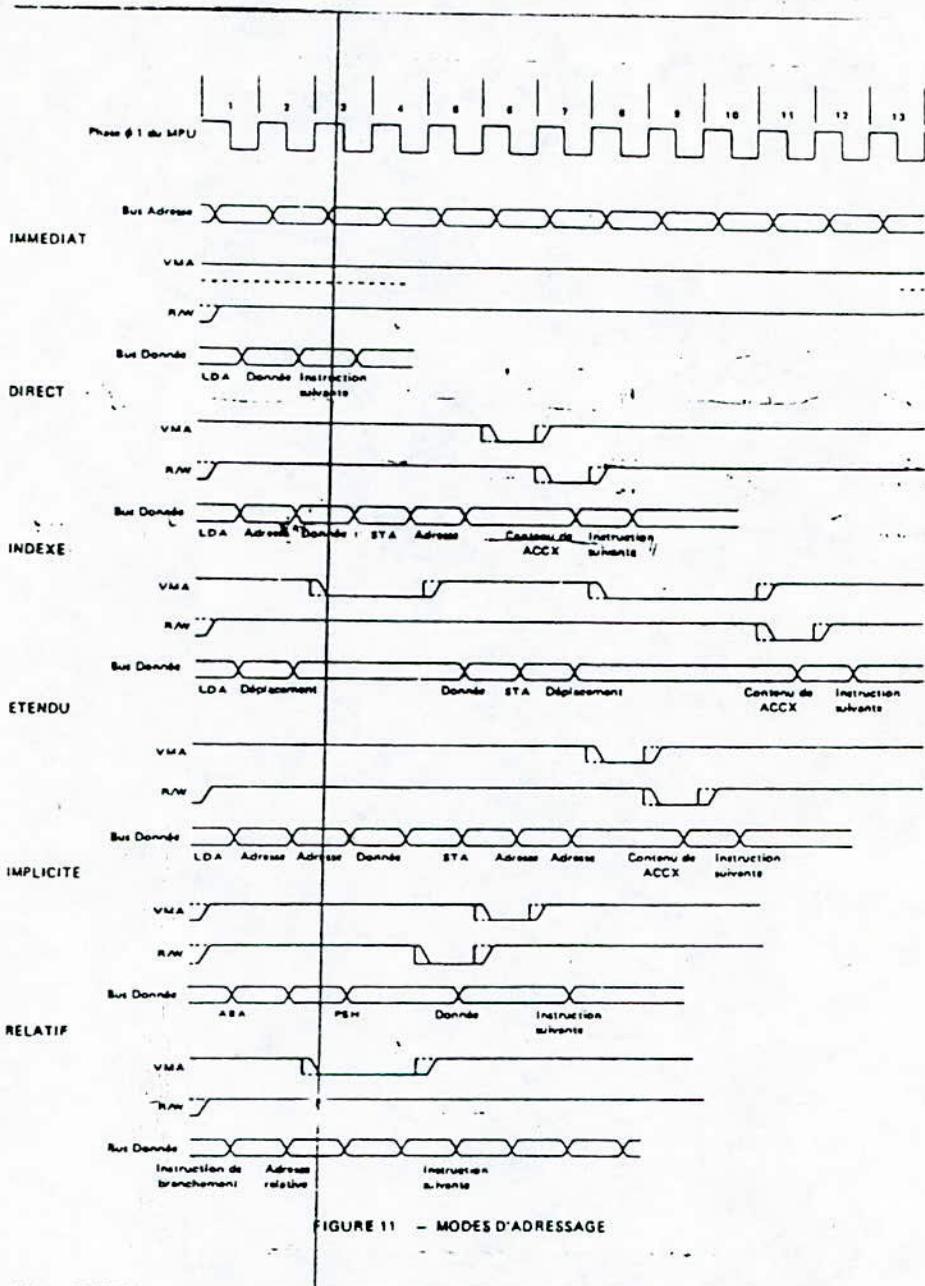


FIGURE 11 - MODES D'ADRESSAGE

Le microprocesseur utilisent différents modes d'adressage pour le traitement des données :

- Adressage implicite : l'opérande est la valeur manipulée par l'instruction

- Adressage direct : Le champ opérande contenu dans l'instruction est l'adresse de la valeur à manipuler. L'opérande est une valeur sur 8 bits

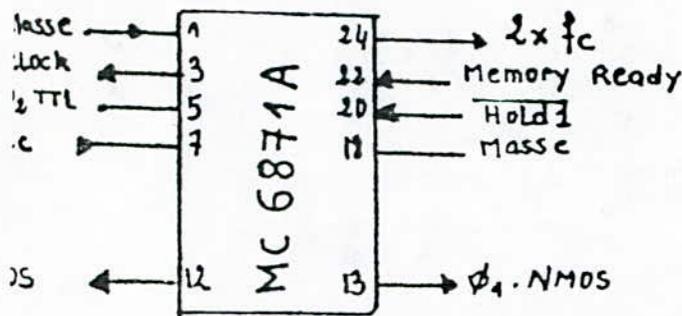
- Adressage étendu : identique au précédent seulement, le microprocesseur peut accéder le reste de la mémoire de 256 à 65536.

- Adressage relatif : utilisé pour les instructions de branchement. Il donne une adresse relative par rapport à la valeur courante du Compteur Ordinal.

- Adressage indexé : se fait grâce au registre d'index qui lui est sur 16 bits.

Le Microprocesseur MC 6800 ne possède pas d'adressage indirect.

CIRCUIT d'horloge



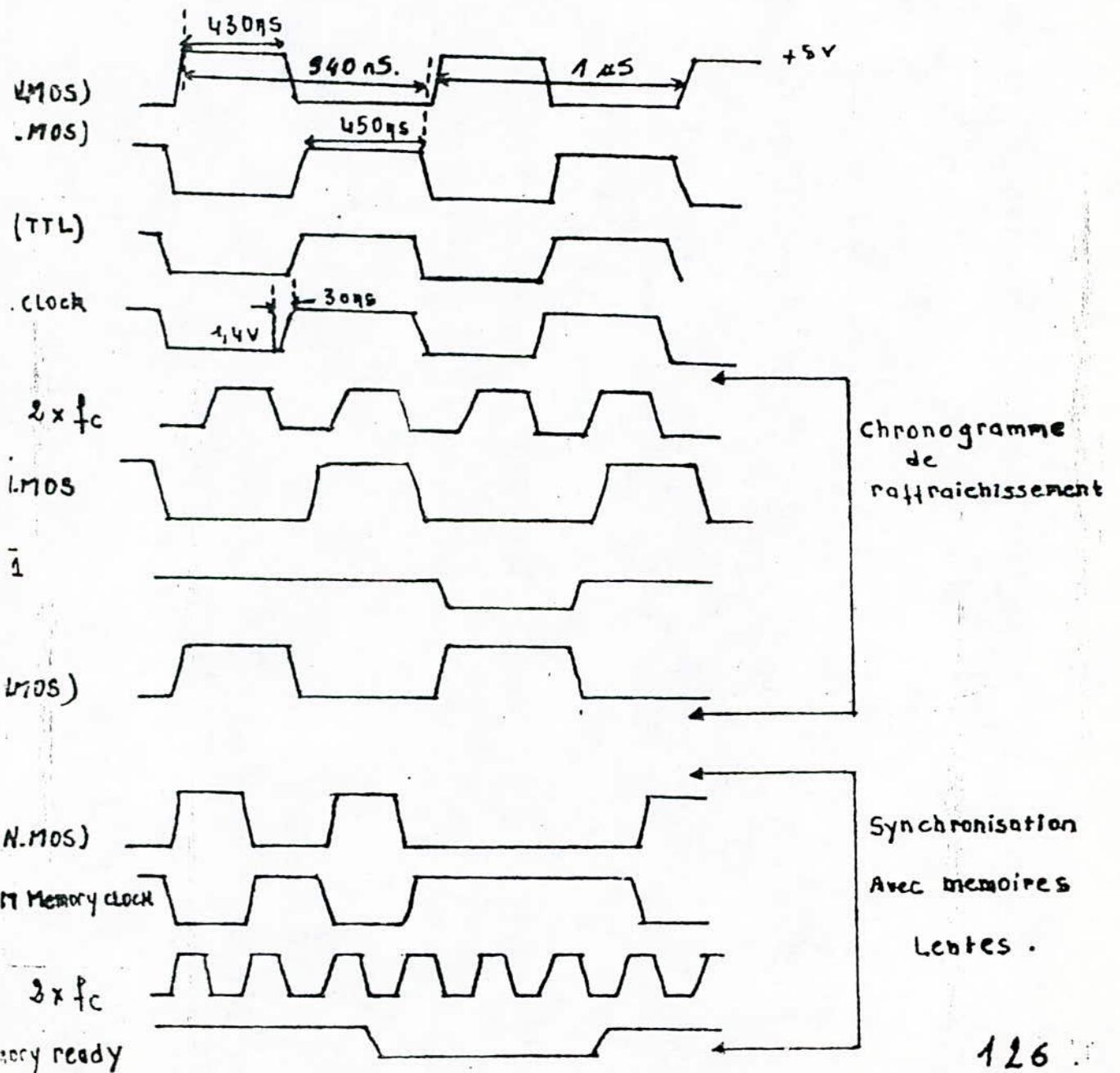
"1" Logique = +40 μ A

"0" Logique = -1,6 mA

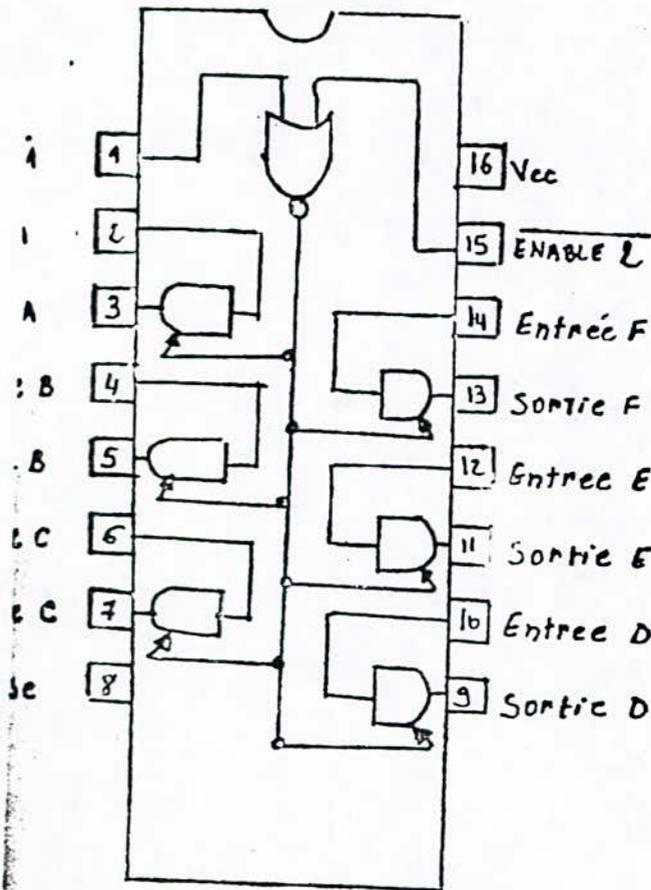
$$f_e = 1 \div 0,01 \text{ MHz}$$

$$-0,2 \text{ V} \leq \text{Memory-ready} \leq +0,4 \text{ V}$$

$$-0,2 \text{ V} \leq \overline{\text{Hold}} \leq +0,4 \text{ V}$$



MC 8T95

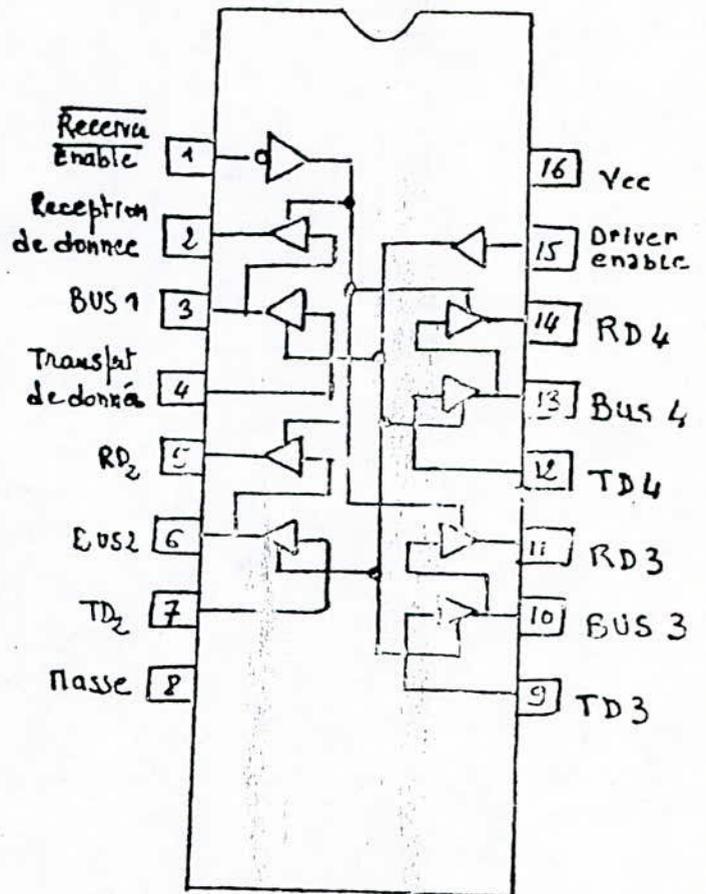


brochage du 8T95

Enable2	Enable1	Entree	Sortie
0	0	0	0
0	0	1	1
0	1	∅	isolée
1	0	∅	isolée
1	1	∅	isolée

TABLE DE VERITE du 8T95

MC 8T28

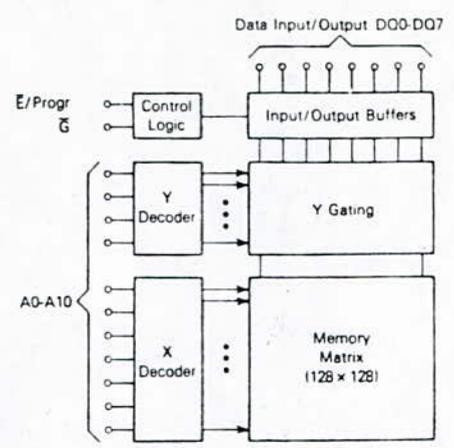


brochage du 8T28

Rech	RECEN	TD	RD	BUS
0	0	∅	0	0
0	0	∅	1	1
0	1	∅	∅	isolée
1	1	0	∅	0
1	1	1	∅	1

TABLE DE VERITE du 8T28

BLOCK DIAGRAM



MCM2716
MCM27L16

2048 x 8-BIT UV ERASABLE PROM

The MCM2716/27L16 is a 16,384-bit Erasable and Electrically Reprogrammable PROM designed for system debug usage and similar applications requiring nonvolatile memory that could be reprogrammed periodically. The transparent lid on the package allows the memory content to be erased with ultraviolet light.

For ease of use, the device operates from a single power supply and has a static power-down mode. Pin for pin mask programmable ROMs are available for large volume production runs of systems initially using the MCM2716/27L16.

- Single 5 V Power Supply
- Automatic Power down Mode (Standby)
- Organized as 2048 Bytes of 8 Bits
- Low Power Version 27L16/27L16-25 Active 50 mA Max Standby 10 mA Max
27L16-25 Active 70 mA Max Standby 15 mA Max
- TTL Compatible During Read and Program
- Maximum Access Time = 450 ns MCM2716
360 ns MCM2716-25
250 ns MCM2716-25
- Pin Equivalent to Intel's 2716
- Pin Compatible to MCM68A316E
- Output Enable Active Level is User Selectable

MOS

(N-CHANNEL, SILICON-GATE)

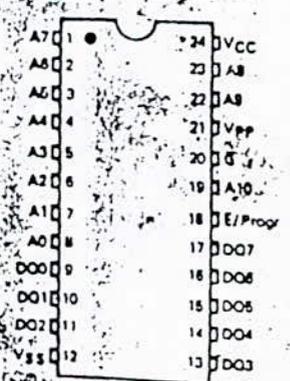
2048 x 8-BIT
UV ERASABLE PROM



C SUFFIX
FRIT-SEAL CERAMIC PACKAGE
CASE 823A

L SUFFIX CERAMIC PACKAGE
ALSO AVAILABLE - CASE 718

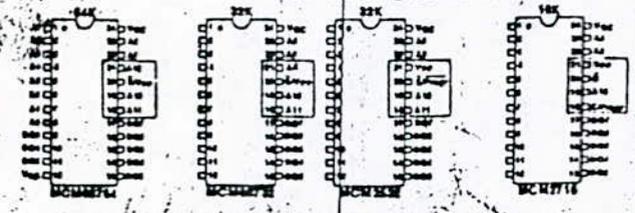
PIN ASSIGNMENT



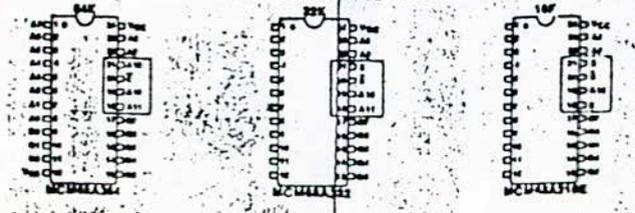
* Pin Names
A Address
DQ Data Input/Output
E/Prog Output Enable/Program Output Inhibit
GND Ground

† See industry standard for enclosure

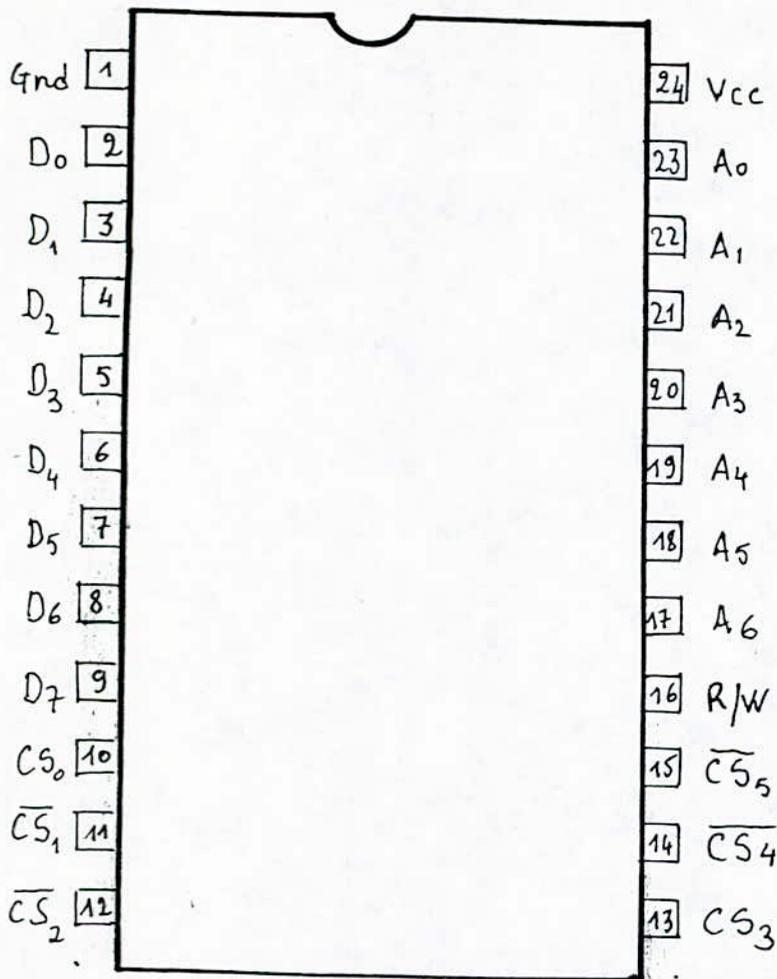
MOTOROLA'S PIN-COMPATIBLE EPROM FAMILY



MOTOROLA'S PIN-COMPATIBLE ROM FAMILY

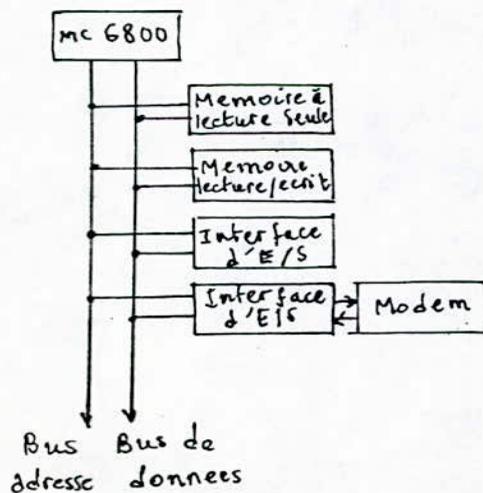


INDUSTRY STANDARD PINOUTS



BROCHAGE DU MC 6810

Schema Fonctionnel de la Famille EF6800



SCHEMA FONCTIONNEL de la RA 6810

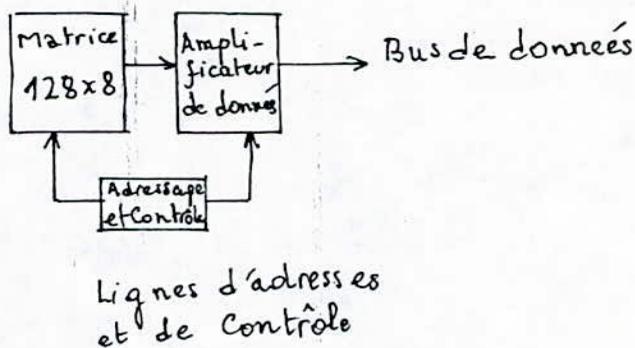
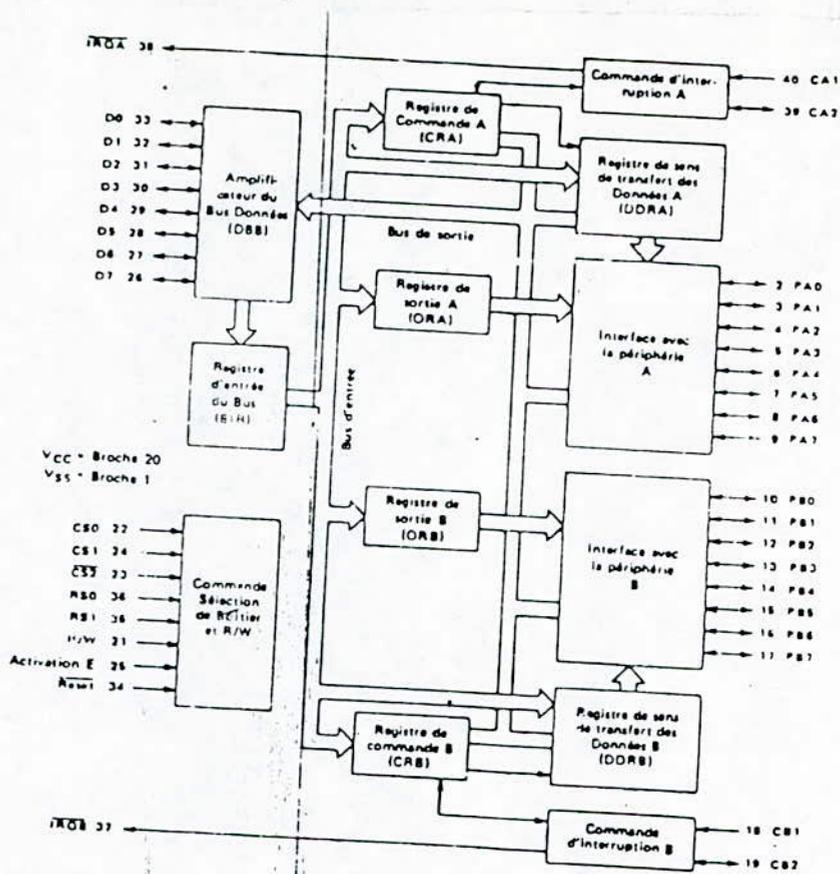
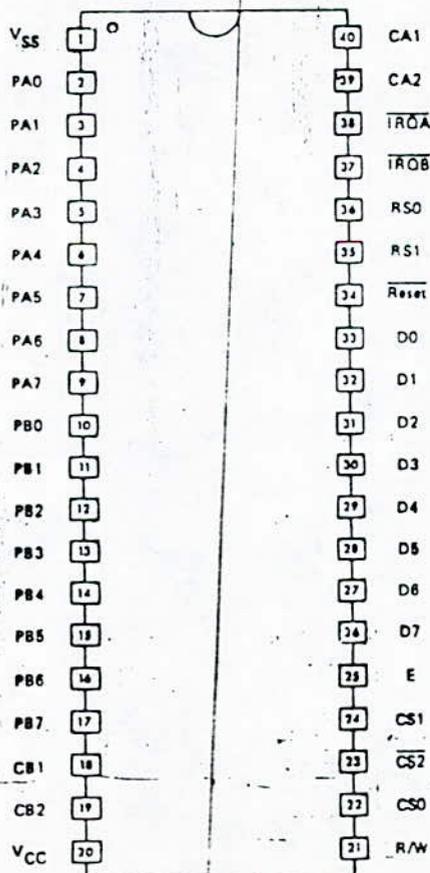


Schéma fonctionnel

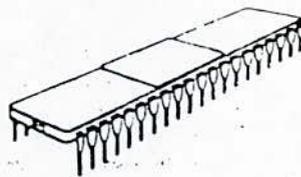


brochage

Vue de dessus



Boîtier CB-182



Suffixe K
Boîtier Céramique
Sur demande,
Suffixe E
Boîtier Plastique

Présentation du PIA

C'est un circuit d'interface parallèle programmable, se présente en un Boîtier de 40 Broches

Il est constitué de deux parties symétriques appelées port A et port B. Chacun d'eux contient 3 registres:

- Un registre OR image des lignes $P_0 - P_7$; où le microprocesseur viendra:
 - soit écrire les données à envoyer vers un périphérique si $P_0 - P_7$ sont programmés en sorties
 - soit lire les données venant d'un périphérique si $P_0 - P_7$ sont programmés en entrées.
- Un Registre DDR de direction de transfert des données. Chaque bit de ce registre permet de définir le sens de travail des lignes $P_0 - P_7$. Si un bit est à un, la ligne qui lui correspond est programmée en sortie; si le bit est à 0, elle est programmée en entrée.
- Un Registre CR: Il permet de définir le mode de fonctions des lignes de dialogue C_1 et C_2 ; C_1 est en entrée pouvant générer une

interruption et C_2 peut être programmé en entrée ou en sortie.

Le PIA ne dispose que de deux broches de sélection c'est pour cela qu'il est vu du microprocesseur comme étant 4 positions mémoire.

En fait les registres OR et DDR de chaque port ont la même adresse ; l'ambiguïté est alors levée au niveau du bit b_2 du registre de contrôle.

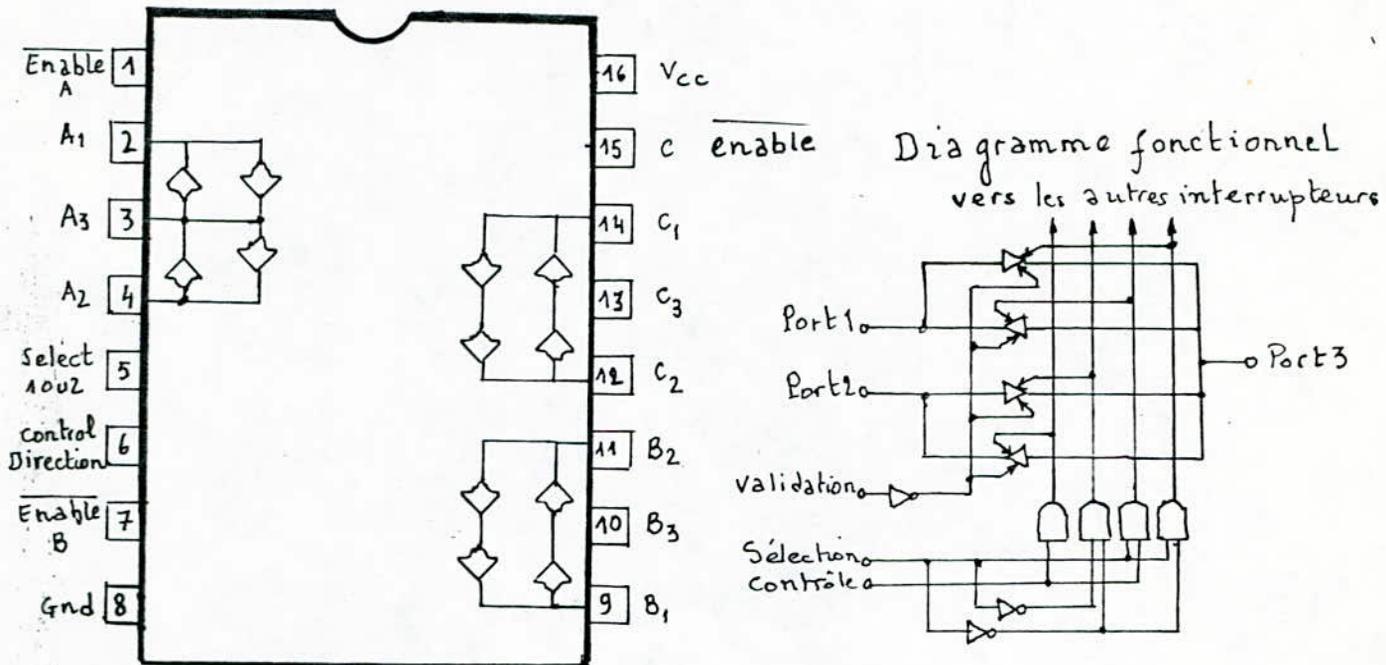
Signaux échangés avec le microprocesseur

Le PIA est sélectionnée par les chips Select CS_0 , CS_1 , \overline{CS}_2 et par les quatre combinaisons de RS_0 et RS_1 permettant la sélection des registres internes.

La sélection se fait comme suit :

CS_0	CS_1	\overline{CS}_2	RS_0	RS_1	Registres
1	1	0	0	0	ORA ou DDRA
1	1	0	0	1	CRA
1	1	0	1	0	ORB ou DDRB
1	1	0	1	1	CRB

Annexe 4



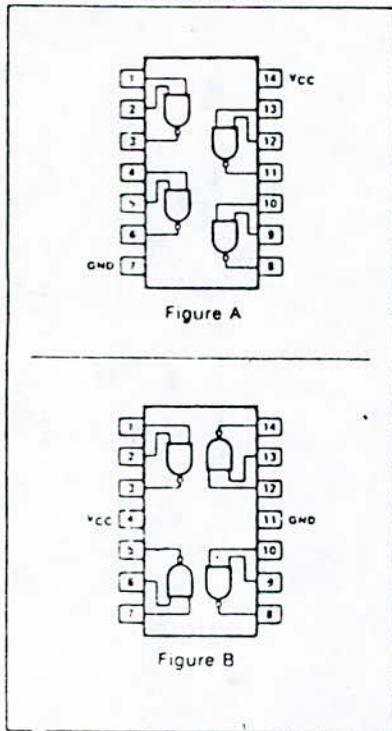
BROCHAGE DU MC 6881

ENABLE	SELECT	Control	SENS de TRANSFERT
0	0	0	2 → 3
0	0	1	3 → 2
0	1	0	1 → 3
0	1	1	3 → 1
1	X	X	Haute impédance

TABLE DE VÉRITÉ DU MC 6881

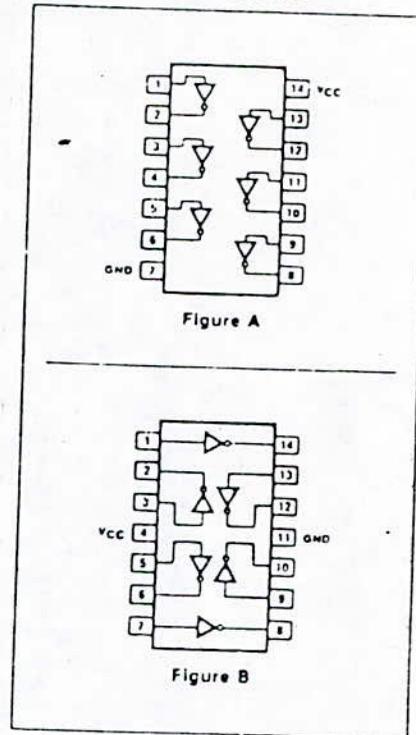
54/74 SERIES "00"

PIN CONFIGURATIONS



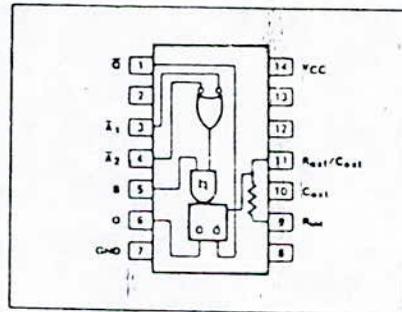
54/74 SERIES "04"

PIN CONFIGURATIONS



54/74 SERIES "121"

PIN CONFIGURATION



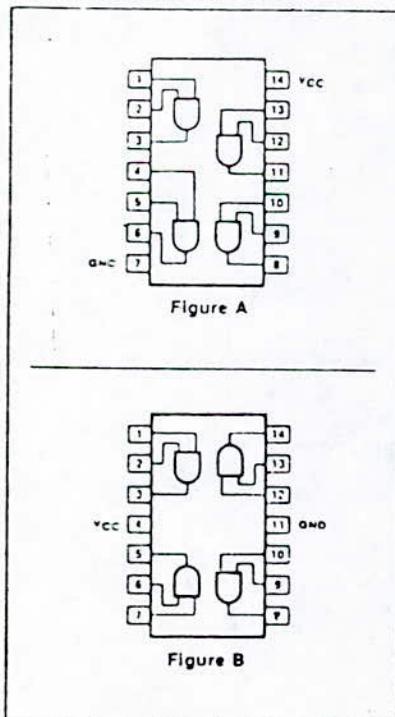
FUNCTION TABLE

INPUTS			OUTPUTS	
\bar{A}_1	\bar{A}_2	B	O	\bar{O}
L	X	H	L	H
X	L	H	L	H
X	X	L	L	H
H	H	X	L	H
H		H	↕	↕
	H	H	↕	↕
		H	↕	↕
L	X		↕	↕
X	L		↕	↕

H = HIGH voltage level
 L = LOW voltage level
 X = Don't care
 ↕ = LOW-to-HIGH transition
 ⌋ = HIGH-to-LOW transition

54/74 SERIES "08"

PIN CONFIGURATIONS





MOTOROLA
Semiconductors
BOX 20912, PHOENIX, ARIZONA 85036

MC14508B

DUAL 4-BIT LATCH

The MC14508B dual 4-bit latch is constructed with MOS P-channel and N-channel enhancement mode devices in a single monolithic structure. The part consists of two identical, independent 4-bit latches with separate Strobe (ST) and Master Reset (MR) controls. Separate Disable Inputs force the outputs to a high impedance state and allow the devices to be used in time sharing bus line applications.

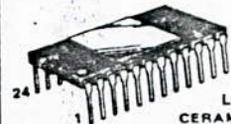
These complementary MOS latches find primary use in buffer storage, holding register, or general digital logic functions where low power dissipation and/or high noise immunity is desired. Additional characteristics can be found on the Family Data Sheet.

- Quiescent Current = 5.0 nA/package typical @ 5 Vdc
- High Fanout > 50
- Input Impedance = 10^{12} ohms typical
- 3-State Output
- Supply Voltage Range = 3.0 Vdc to 18 Vdc
- Capable of Driving Two Low-power TTL Loads, One Low-power Schottky TTL Load to Two HTL Loads Over the Rated Temperature Range.

McMOS MSI

(LOW-POWER COMPLEMENTARY MOS)

DUAL 4-BIT LATCH



L SUFFIX
CERAMIC PACKAGE
CASE 716

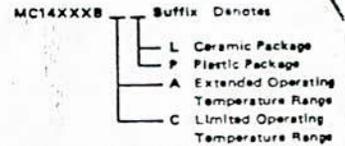


P SUFFIX
PLASTIC PACKAGE
CASE 709

MAXIMUM RATINGS (Voltages referenced to V_{SS})

Rating	Symbol	Value	Unit
DC Supply Voltage	V _{DD}	-0.5 to +18	Vdc
Input Voltage, All Inputs	V _{in}	-0.5 to V _{DD} + 0.5	Vdc
DC Current Drain per Pin	I	10	mA _{dc}
Operating Temperature Range - AL Device	T _A	-55 to +125	°C
CL/CP Device		-40 to +85	
Storage Temperature Range	T _{stg}	-65 to +150	°C

ORDERING INFORMATION

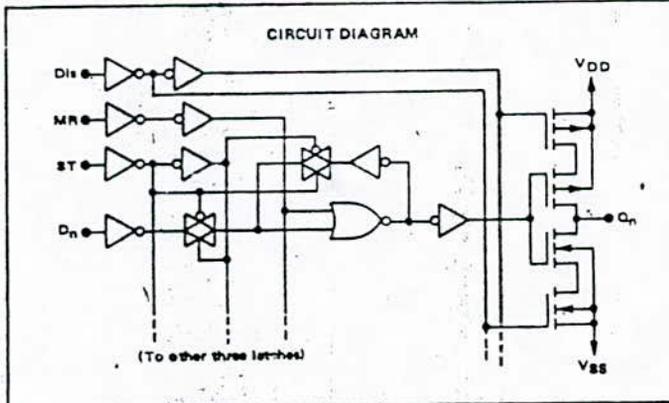


TRUTH TABLE

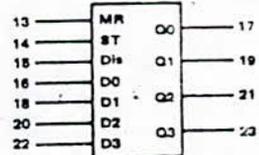
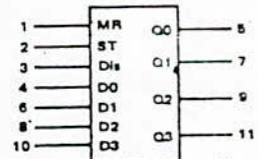
MR	ST	Disable	D3	D2	D1	D0	Q3	Q2	Q1	Q0
0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	1
0	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0
0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0
0	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0
0	1	0	1	0	0	1	0	0	0	0
0	0	0	X	X	X	X	Latched			
1	X	0	X	X	X	X	0	0	0	0
X	X	1	X	X	X	X	High Impedance			

X = Don't Care

CIRCUIT DIAGRAM



BLOCK DIAGRAM



V_{DD} = Pin 24
V_{SS} = Pin 12

Programmation

Adresses	Langage assembleur	Octets	Code machine	Commentaires
F800	SEI	1	0F	Masque d'interruption
F801	CLR \$0900 (CRA)	3	7F 0900	Accès au DDRA
F804	CLR \$0902 (CRB)	3	7F 0902	Accès au DDRB
F807	LDA A ≠ \$FF	2	86 FF	PA ₀ -PA ₇ en sortie
F809	STAA \$0901 (DDRA)	3	B7 0901	
F80C	STAA \$0903 (DDRB)	3	B7 0903	PB ₀ -PB ₇ en sortie
F80F	LDA A ≠ \$3C	2	86 3C	Accès à l'ORA
F811	STAA \$0900 (CRA)	3	B7 0900	CA, non utilisé
F814	LDA A ≠ \$C0	2	86 C0	écriture de l'ORA
F816	STAA \$0901 (ORA)	3	B7 0901	PA ₀ -PA ₅ =0 PA ₆ -PA ₇ =1
F819	LDA A ≠ \$37	2	86 37	Accès à l'ORB
F81B	STAA \$0902 (CRB)	3	B7 0902	
F81E	LDA A ≠ \$02	2	86 02	écriture de l'DRB
F820	STAA \$0903 (ORB)	3	B7 0903	PB ₀ =0 =PB ₂ -PB ₇ PB ₁ =1
F823	LDA A ≠ \$06	2	86 06	Charger M ₃₄ de la valeur 6
F825	STAA \$M34	3	B7 0813	
F828	LDX \$M80	3	FE 0880	Mettre à zéro
F82B	^{Lp₀} CLR \$M ₀ , X	3	7F, 0800, x	les mémoires suivantes:
F82E	INX	1	08	- M _{lect}
F82F	CPX ≠ \$0010	3	8C 0010	- M ₂₆
F832	BNE Lp ₀	2	26 -09	- M ₁ - M ₆
F834	CLRA	1	4F	- M ₇ - M ₁₂
F835	CMPA \$M37	3	B1 080F	
F838	BNE Lp ₁	2	26 +13	

Adresses	Langage assembleur	octets	Codemachine	Commentaires
F83A	LDX #000A	3	CE DA	Décalage des mémoires dans le cas de la première instruction.
F83D	L_{p2} LDAA § M ₁ , X	3	B6 0801, X	
F840	STAA § M ₂ , X	3	B7 0802, X	
F843	DEX	1	09	
F844	CPX #0000	3	8C 0000	
F847	BNE L_{p2}	2	26 -A	
F849	BRA L_{p3}	2	20 .E	
F84B	L_{p1} LDAA § M7	3	B6 0807	Décalage des mémoires dans le cas autre que le précédent
F84E	STAA § M8	3	B7 0808	
F851	LDAA § M ₁	3	B7 0801	
F854	STAA § M ₂	3	B7 0802	
F857	L_{p3} CLR § 0902 (CRB)	3	7F 0902	Accès au DDRB
F85A	LDAA #F0	2	86 F0	Programmer PB ₇ -PB ₄ en
F85C	STAA § 0903 (DDR _B)	3	B7 0903	Sortie et PB ₃ -PB ₀ entrée
F85F	LDAB #03F	2	C6 3F	Accès à l'ORB
F861	STAB § 0902 (CRB)	3	B7 0902	
F864	STAA § 0903 (ORB)	3	B7 0903	PB ₇ -PB ₄ = 1 PB ₄ -PB ₀ = 0
F867	LDS #087F	3	BE 087F	chargement du stack pointer de 087F
F86A	CLI	1	0E	Valider l'interruption
F86B	WAI	1	3E	Attente.
F86C	LDX #09C4	3	CE 09C4	Boucle anti Rebond
F86F	L_{p4} DEX	1	09	
F870	CPX #0000	3	8C 0000	Temporisation de
F873	BNE L_{p4}	2	26 -4	20ms.

Adresses	Langage assembleur	Octets	code machine	Commentaires
F875	LDAB \$0903 (ORB)	3	F6 0903	Lecture de la colonne
F878	STAB \$M40	3	F7 0821	
F87B	CLR \$0902 CRB	3	7F 0902	Accès au DDRB
F87E	LDAA #80F	2	86 0F	Inversion des
F880	STAA \$0903 (DDR8)	3	B7 0903	lignes et des colonnes.
F883	LDAB # \$3F	2	C6 3F	Accès à l'ORB
F885	STAB \$0902 (CRB)	3	F7 0902	
F888	STAA \$0903 (ORB)	3	B7 0903	PB ₀ -PB ₃ =1 PB ₇ -PB ₄ =0
F88B	LDAB \$0903	3	F6 0903	Lecture de la ligne
F88E	SEI	1	0F	Masque d'interruption
F88F	ANDB \$M40	3	F4 0838	détection du code
F892	CLRA	1	4F	Chargement de
F893	^{Lp} LDX # \$FC10	3	CE FC10	l'index avec l'adresse
F896	CMPB 0, X	3	F1 0, X	du début de la Tab ₂₋₂
F899	BEQ Lp5	2	27 +09	Comparaison du
F89B	CMPA # \$10	2	81 0010	Contenu de X avec le
F89D	BEQ ERR	2	27, +08	Code générée
F89F	INCA	1	4C	- Si le code est détecté
F8A0	BRA Lp6	2	20, -0E	passer à l'affichage
F8A2	STAA \$M1	3	B7 0801	- si non se brancher
F8A5	ERR JSR \$F980	3	8D F980	au sous programme
F8A8	LDX \$M0	3	CE, 0800	d'ERREUR
F8AB	LDAB Tab ₂₃ , X	3	F6 F00, X	Stocker le code 7 segments
F8AE	STAB \$M7	3	F7 0807	correspondant au code généré dans M7

60

Adresses	Langage assembleur	octets	code machine	Commentaires
F8B1	CLR § 0902 (CRB)	3	7E 0902	Accès au DDRB
F8B4	LDAA #§ FF	2	86 FF	PB ₀ - PB ₇ en sortie
F8B6	STAA § 0903 (DDR _B)	3	B7 0903	
F8B9	LDAA #§ 34	2	86 34	Accès à l'ORB
F8BB	STAA § 0902 (CRB)	3	B7 0902	
F8BE	CLR § M50	3	7F 0890	Mise à zéro de l'index
F8C1	LDX § M50	3	FE 0890	
F8C4	CLRA	1	4F	
F8C5	INA	1	4C	
F8C6	^{L₇} ADDA # § 80	2	8B 80	
F8C8	STAA § 0901	3	B7 0901	
F8CB	LDAB § M ₇ , X	3	F6 0807, X	Activation des
F8CE	STAB § 0903	3	F7 0903	latches un par un
F8D1	INX	1	08	et l'envoi
F8D2	ASLA	1	48	simultanée des
F8D3	CPX # § 06	3	8C 0006	codes 7 segments
F8D6	BEQ L ₇	2	27 - 11	sur l'ORB.
F8D8	CLRA	1	4F	
F8D9	CMPA § M34	3	B1 0813	Est ce que les
F8DC	BEQ L ₈	2	27 + 08	5 digits sont
F8DE	DEC § M34	3	7A 0813	introduits ?
F8E1	JMP § F835	3	7E F835	Si non Décrémente
F8E4	^{L₈} CMPA § M26	3	B1, 080E	M ₃₄ et recommencer
F8E7	BEQ L ₁₃	2	27	la procédure
F8E9	DEC M26	3	7A 080E	Si oui passer à
				l'adresse suivante

Adresses	Langage assembleur	octets	code Machine	Commentaires
F8EC	INC § M37	3	7C 080F	
F8EF	JMP § F835	3	FE F835	
F8F2	L ₁₃ LDAA § M6	3	B6 0806	
F8F5	ASLA	1	48	Décalage 4 fois à gauche du contenu de M6
F8F6	ASLA	1	48	
F8F7	ASLA	1	48	
F8F8	ASLA	1	48	
F8F9	ORAA § M5	3	BA 0805	ou logique entre
F8FC	STAA § M19	3	B7 0810	les contenus de
F8FF	LDAA § M4	3	B6 0804	M5 et M6 et
F902	ASLA	1	48	stockage du résultat
F903	ASLA	1	48	dans M19
F904	ASLA	1	48	décalage 4 fois à gauche du contenu de M4
F905	ASLA	1	48	
F906	ORAA § M3	3	BA 0803	
F909	STAA § M20	3	B7 0811	ou logique entre
F90C	CLRA	1	4F	M3 et M4
F90D	CMPA § M37	3	B1 080F	et stockage du
F910	BNE L ₁₀	2	26	résultat de M20
F912	LDAA § M19	3	B6 0810	Si c'est la première instruction, stocker les deux premiers digits de Mx ₁ et les deux derniers de My ₁
F915	STAA § Mx ₁	3	B7 081E	
F918	LDAA § M20	3	B6 0811	
F91B	STAA § My ₁	3	B7 081F	
F91E	CLRA	1	4F	Si Mlect = 0 poursuivre le traitement des données. Sinon se brancher au Sp lecture
F91F	CMPA § Mlect	3	B1 080D	
F922	BEQ L _p x	2	27, +5	
		56		

adresses	Langage assembleur	octets	code machine	Commentaires
F924	JSR § FFEO	3	BD FFEO	
F927	L _x LDAA § M ₂	3	B6 0802	
F92A	ASLA	1	48	décalage 4 fois à gauche du contenu de M ₂
F92B	ASLA	1	48	
F92C	ASLA	1	48	
F92D	ASLA	1	48	
F92E	ORAA § M ₁	3	BA 0801	ou logique entre M ₁ et M ₂ et Stocker le résultat dans M ₂₁
F931	STAA § M ₂₁	3	B7 0814	
F934	L _{Dx} § M ₁₉	3	FE 0810	Stocker le contenu de M ₂₁ dans l'adresse M ₁₉ M ₂₀
F937	STAA 0, X	3	B7 0, X	
F93A	INX	1	08	
F93B	STX § M ₅₀	3	FF0870	
F93E	LDAA § M ₄₉	3	B6 0869	
F941	LDAB § M ₅₀	3	F6 0870	Séparation des digits et les stocker respectivement dans M ₁ , M ₂ , M ₃ , M ₄
F944	ANDB ≠ § FO	2	C4 FO	
F946	STAB § M ₁	3	F7 0801	
F949	LDAB § M ₅₀	3	F6 0870	
F94C	ANDB ≠ § OF	2	C4 OF	
F94E	STAB § M ₂	3	F7 0802	
F951	ANDA ≠ § FO	2	84 FO	
F953	STAA § M ₃	3	B7 0803	
F958	LDAA § M ₄₉	3	B6 0869	
F95B	ANDA ≠ § OF	2	84 OF	
F95D	STAA § M ₄	3	B7 0804	
		58		

Addresses	Langage assembleur	Octets	Code machine	Commentaires
F950	LDX Tab _{2,3} + M ₁	3	FEFC00+M ₁	Recherche des codes 7 segment correspondant et les stocker en M ₁₁ M ₁₂ Recherche du code 7 segment et les stocker en M ₉ et M ₁₀
F963	STX § M ₁₂	3	FF080C	
F969	LDX Tab _{2,3} + M ₂	3	FEFC00+M ₂	
F96C	STX § M ₁₁	3	FF080B	
F96F	LDX Tab _{2,3} + M ₃	3	FEFC00+M ₃	
F972	STX § M ₁₀	3	FF080A	
F975	LDX Tab _{2,3} + M ₄	3	FEFC00+M ₄	
F978	STX § M ₉	3	FF0809	
F97B	LDAA #§02	2	8602	
F97D	STAA §M26	3	B7080E	
F980	CLR § M7	3	7F0807	Mise à zéro des mémoires M ₇ , M ₈ , M ₁ , M ₂
F983	CLR § M8	3	7F0808	
F986	CLR § M ₁	3	7F0801	
F989	CLR § M ₂	3	7F0802	
F98C	LDAA #§01	2	8601	Mettre M37 à 1
F98E	STAA §M37	3	B7080F	
F991	JMP §F835	3	FEF835	Recommencer la procédure
		49		
F9A0	CLR §0900 (CRA)	3	7F0900	Accès au DORA
F9A3	CLR §0902 (CRB)	3	7F0902	Accès au DDRB
F9A6	LDAA #§FF	2	86FF	PA ₀ - PA ₇ en Sortie
F9A8	STAA §0901 (DORA)	3	B70901	
F9AB	STAA §0903 (DDRAB)	3	B70903	PB ₀ - PB ₇ en Sortie
F9AE	LDAA #§3C	2	863C	
		16		
		65		

Adresses	Langage assembleur	octets	codemachine	Commentaires
F9 B0	STAA \$ 0900(CRA)	3	B7 0900	Accès à l'ORA
F9 B3	LDAA # \$38	2	86 38	
F9 B5	STAA \$ 0902(CRB)	3	B7 0902	Accès à l'ORB
F9 B8	LDAA # \$81	2	86 81	Activer l'afficheur 1
F9 BA	STAA \$ 0901(CRA)	3	B7 0901	PA ₀ =1 = PA ₇
F9 BD	^{L₅₀} LDAA # \$9E	2	86 9E	PA ₂ -PA ₆ =0
F9 BF	STAA \$0903(CRB)	3	B7 0903	PB ₀ =0 PB ₇ =1
F9 C2	BRA L ₅₀	2	20 -07	PB ₅ =PB ₆ =0 PB ₁ -PB ₄ =1
		20		
FA 80	^{S_{PNMI}} LDAA \$MX ₁	3	B6 081E	charger l'Acc A des
FA 83	LDAB \$MX ₁	3	B6 081F	poids forts de
FA 86	BSR Ex	2	8D +1	l'adresse d'implantation
FA 88	Ex PSHA	1	36	du programme utilisateur
FA 89	PSHB	1	37	et l'Acc B des poids faibles
FA 8A	INS	1	31	Ranger l'Acc A et
FA 8B	INS	1	31	l'Acc B successivement
FA 8C	RTS	1	39	au Sommet de la pile.
		13		
FF00	^{S_{Rect}} CLR \$ 0900 (CRA)	3	7F 0900	Accès à l'ORA
FF03	CLR \$ 0902 (CRB)	3	7F 0902	Accès à l'ORB
FF06	LOAA # \$FF	2	86 FF	Programmer le port A
FF08	STAA \$0901(CRA)	3	B7 0901	et le port B en sortie
FF0B	STAA \$ 0903(DORB)	3	B7 0903	
		14		
		47		

Adresses	Langage machine	Octets	Code machine	Commentaires
FF0E	LDA # \$3C	2	86 3C	
FF10	STAA \$0900(CRA)	3	B7 0900	Accès à l'ORA
FF13	LDA # \$38	2	86 38	
FF15	STAA \$0902(CRB)	3	B7 0902	Accès à l'ORB
FF18	CLR \$Mtest+2	3	7F 0817	Mise à zéro des
FF1B	CLR \$(Mtest+2)'	3	7F 0840	Mémoires : Mtest,
FF1E	CLR \$Mtest+1	3	7F 0816	(Mtest)'; Mtest+1; (Mtest+1)'
FF21	CLR \$(Mtest+1)'	3	7F 0850	Mtest+2; (Mtest+2)'
FF24	LD CLR \$Mtest	3	7F 0815	
FF27	CLR \$(Mtest)'	3	7F 0860	
FF2A	STX \$Msave	3	FF 081C	Sauvegarde de
FF2D	LD STAA \$Mx	3	B7 0820	Contenu de l'index
FF30	ANDA # \$0F	2	84 0F	Sauvegarde de
FF32	STAA \$ML	3	B7 081B	l'AccA dans MH
FF35	LDA \$Mx	3	B6 0820	charger le poids
FF38	ANDA # \$FO	2	84 FO	fort de l'AccA de MH
FF3A	STAA \$MH	3	B7 0819	et le poids faible
FF3D	LDX # \$ML-1	3	CE 081A	dans ML.
FF40	LDA # \$81	2	86 81	Valider l'afficheur 1
FF42	STAA \$0901(ORA)	3	B7 0901	Recherche des
FF45	LDA tab _{2,31} x	3	B6 F00,x	Code 7 segment
FF48	STAA \$0903(ORB)	3	B7 0903	de ML et MH et
FF4B	LDX # \$MH-1	3	CE 0818	leurs affichages.
FF4E	LDA # \$82	2	86 82	Valider l'afficheur
		66		2

Adresses	Langage assembleur	Octets	code machine	Commentaires
FF50	STAA $\$0901(ORA)$	3	B7 0901	
FF53	LDAA tab_{2-3}, X	3	B6 F00,x	
FF56	STAA $\$0903(ORB)$	3	B7 0903	
FF59	Lp_{40} LDAA $\neq \$FF$	2	86 FF	Temporisation de 15 Δ pour permettre à l'utilisateur de lire aisément
FF5B	Lp_{30} DECA	1	4A	
FF5C	CMPA $\neq \$00$	2	81 00	
FF5E	BNE Lp_{30}	2	26 -04	
FF60	LDX $\neq \$393A$	3	CE 393A	
FF63	DEX	1	09	
FF64	CPX $\neq \$0000$	3	8C 0000	
FF67	BNE Lp_{40}	2	26 10	
FF69	TST $\$M_{test+2}$	3	7D 0817	Est ce que $M_{test+2} = 0$
FF6C	BEQ Lp_y	2	27, +5	Si non se brancher
FF6E	JMP $\$FF9F$	3	7E F83A	en Lp_y
FF71	Lp_y TBA	1	17	Si oui recommencer
FF72	INC $\$M_{test}$	3	7C 0815	la procedure precedente
FF75	INC $\$(M_{test})'$	3	7C 0860	en transférant
FF78	DEC $\$(M_{test})'$	3	7A 0860	d'abord B dans A
FF7B	TST $(M_{test})'$	3	7D 0860	
FF7E	BEQ LD1	2	27 -4F	
FF80	INC $\$M_{test+1}$	3	7C 0816	
FF83	INC $\$(M_{test+1})'$	3	7C 0850	
FF86	LDAA $\$M_{sauv}$	3	BA 081C	lecture de l'index
FF89	LDAB $\$M_{sauv+1}$	3	BA 081D	charger les poich de L'AccA dans M_{sauv} .
		60		

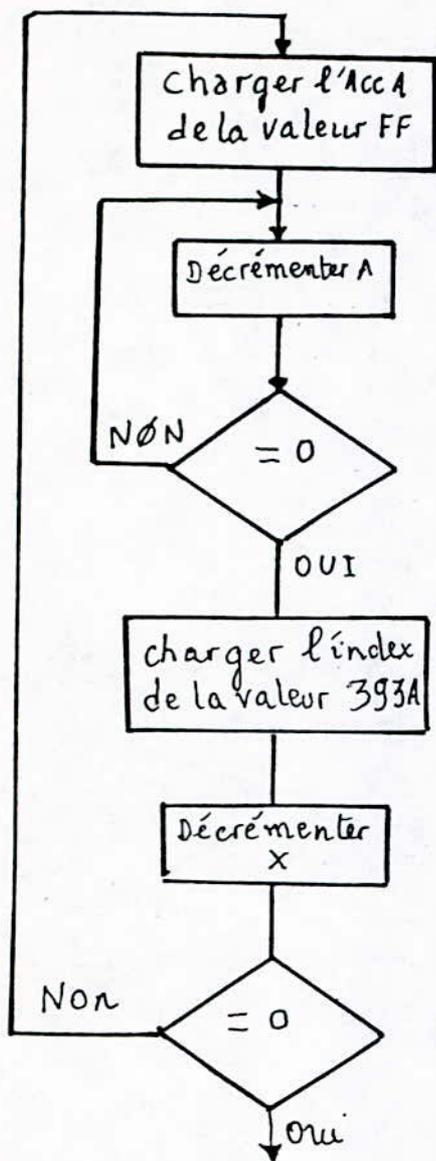
Adresses	Langage assembleur	Objets	code machine	Commentaires
FF8C	DEC $\$ (M_{test+1})'$	3	7A 0850	Charger les poids faibles de l'index de M_{sauv+1} Mise à zéro de M_{26} Mettre: M_{lect} à 4; M_{34} à 4 et se brancher à l'adresse F8F2
FF8F	TST $\$ (M_{test+1})'$	3	7D 0850	
FF92	BNE LD ₀	3	26 -69	
FF95	LDAA $\# \$04$	2	86 04	
FF97	CLR $\$ M_{26}$	2	7F 080E	
FF99	STAA $\$ M_{lect}$	3	B7 080D	
FF9C	STAA $\$ M_{34}$	3	B7 0813	
FF9F	JMP $\$ F8F2$	3	FE F8F2	
		22		
FFE0 ^{Sp_{lect}m}	LDX $\$ M_{19}$	3	CE 0810	Charger l'index de $M_{19} - M_{20}$ charger l'AccA du Contenu de l'index Incrémenter M_{test+2} pour dire qu'on passe à la lecture des mémoires.
FFE3	LDAA 0,X	3	B6 0810x	
FFE6	INC $\$ M_{test+2}$	3	7c 0817	
FFE9	BRA LD ₀	2	20 -C7	
		11		

Mémoires	Adresses Mémoires	Contenues des Mémoires
M ₀	800	0
M ₁	801	6 ^e digit
M ₂	802	5 ^e digit
M ₃	803	4 ^e digit
M ₄	804	3 ^e digit
M ₅	805	2 ^e digit
M ₆	806	1 ^e digit
M ₇	807	Code 7 segment du 6 ^e digit
M ₈	808	Code 7 segment du 5 ^e digit
M ₉	809	Code 7 segment du 4 ^e digit
M ₁₀	80A	Code 7 segment du 3 ^e digit
M ₁₁	80B	Code 7 segment du 2 ^e digit
M ₁₂	80C	Code 7 segment du 1 ^e digit
M _{lect}	80D	0 si on est en introduction de données 4 si on est en programme de lecture de résultats

Mémoires	Adresses Mémoires	Contenues des Mémoires
M ₂₆	80E	nombre de touches à enfoncer pour le code
M ₃₇	80F	numéro de commande
M ₁₉	810	octet de poids fort de l'adresse du début de programme utilisateur.
M ₂₀	811	octet de poids faible de l'adresse du début de programme utilisateur
M ₃₄	813	Nombre de touches à enfoncer
M ₂₁	814	octet qui représente le code opération
M _{test}	815	0 si lecture de l'acc A
M _{test1}	816	0 est ce la lecture de l'Acc A est terminée
M _{test2}	817	0 Est ce la lecture des accumulateurs A et B est terminée
M _{H-1}	818	Poids fort du résultat à afficher
M _H	819	Poids faible du résultat à afficher
M _{L-1}	81A	Poids fort du résultat à afficher
M _L	81B	Poids faible du résultat à afficher.

Mémoires	Adresses Mémoires	Contenu des mémoires
M_{sauv}	81C	Les poids forts de l'index
M_{sauv+1}	81D	Les poids faibles de l'index
M_{x1}	81E	Poids forts de l'adresse du début de programme utilisateur
M_{x1}	81F	Poids faibles de l'adresse du début de programme utilisateur.
M_x	820	Contenu de l'AccA lors de sa lecture
M_{40}	838	0
$M_{(test+2)'}^1$	840	mémoire qui suit M_{test+2} et est utilisée comme mémoire sur laquelle s'effectue le travail.
$M_{(test+1)'}^1$	850	mémoire qui suit M_{test+1}
$M_{(test)'}^1$	860	mémoire qui suit M_{test}
M_{50}	870	$M_{19} - M_{20}$
M_{80}	880	0 nécessaire lors de la mise à zéro de mémoires M_{26} , M_{1-6} et M_{7-12}
M_{60}	890	0

Organigramme : Temporisation de 15s



$$T = (9 + 4X) Y$$

avec $T = 15s$

on fixe $X = FF$ c'est à dire

256, on trouve $Y = 393A$.

MCM 2716 TMM 2016 Mc 6810

SN7430

SN 7404

SN7404

SN7430

SN7430

SN7400

8T26

MC 6800

MC 6871A

8T26

8T95

8T95

8T95

SN7408

SN7408

SN7430

MC 6821

MC 6881

MC 6881

MC 14508

MC 14508

MC 14508

MC 6881

MC 6881

MC 14508

MC 14508

MC 14508

MC 14508

Carte MPU - Mémoires - ENTRÉES SORTIES
DISPOSITION DES CIRCUITS INTÉGRÉS

Annexe 7

Lois de distribution utilisées en Fiabilité

Les calculs de fiabilité utilisent différentes distributions de Probabilité et de Statistiques. Ces distributions dépendent des paramètres estimés par des essais et des variables. Les variables peuvent être discrètes ou continues. Le temps est la variable continue pour la fiabilité.

Distributions à variables discrètes

Une variable x est dite discrète si elle ne peut prendre qu'un nombre fini de valeurs. A chaque variable discrète, on associe une fonction de distribution telle que $f(x_i) \geq 0$ et $\sum f(x_i) = 1$. On définit la fonction cumulée $F(x_i)$ aussi dite fonction de répartition telle que $F(x_i) = \sum_i f(x_i)$. D'autres grandeurs caractéristiques viennent s'ajouter:

- L'espérance mathématique : $E(x) = \sum x_i f(x_i)$
- La variance : $V(x) = \sum (x_i - m)^2 f(x_i)$
- écart type : $\sigma = \sqrt{V(x)}$

Distribution de Binomiale: $B(x, n, p)$

La variable aléatoire est x_i et est distribuée selon la loi Binomiale si $f(x) = C_n^x p^x q^{n-x}$ où n est un entier et x prend des valeurs de 0 à n ; p et q sont des paramètres tel que $0 \leq p \leq 1, 0 \leq q \leq 1$

La fonction cumulée est $f(x) = \sum_{x_i=0}^{x_i=x} C_n^{x_i} p^{x_i} q^{n-x_i}$

On en conclut que : $E(x) = np$ et $V(x) = npq$.

La distribution binomiale permet de calculer la fiabilité d'un ensemble composé d'éléments identiques à un instant donné si l'on connaît à cet instant la fiabilité d'un élément.

Pour un ensemble constitué de n éléments identiques, la probabilité de fonctionnement du système est la probabilité pour laquelle on a $0, 1, \dots, x$ éléments en pannes représenté par $F(x) = \sum_{x_i=0}^{x_i=x} C_n^{x_i} p^{x_i} q^{n-x_i}$ en supposant que le système est composé de n éléments en série et qui fonctionne si et seulement si $n-x$ éléments sont bons.

Distribution Multinomiale

C'est une distribution de la forme :

$$f(x_1, \dots, x_{k-1}) = \frac{n!}{\prod_{i=1}^k x_i!} \prod_{i=1}^k p_i^{x_i}$$

$$\sum_{i=1}^k x_i = n \quad 0 \leq p_i \leq 1 \quad \sum p_i = 1$$

Cette loi s'applique à des systèmes dont les éléments sont identiques et admettent plusieurs états complémentaires possibles.

Distribution de Poisson

C'est une distribution de la forme : $f(x) = \frac{m^x}{x!} e^{-m}$

$$\text{et } f(x) = \sum_{k=0}^x \frac{m^k}{k!} e^{-m}$$

Cette loi est utilisée sur systèmes réparables admettant deux états : Bon et Mauvais.

Si t est un temps de fonctionnement, que l'on décompose en n parties égales. Si le système est en panne dans l'intervalle de temps $\frac{kt}{n}$, il sera réparé au début de l'intervalle $\frac{(k+1)t}{n}$.

Si x est le nombre de pannes pendant t , p est la probabilité pour que le système soit en panne durant $\frac{t}{n}$.

La probabilité pour que le système soit une panne durant t est $n^x p$.

Si le système admet une fiabilité du type exponentielle $m = \lambda t = \lim_{n \rightarrow \infty} n p$

$P(x, \lambda t) = \frac{(\lambda t)^x e^{-\lambda t}}{x!}$ est la probabilité pour

que le système réparable ayant λ comme taux de panne, admette x pannes durant t .

Distributions à variables continues

Les principales distributions continues utilisées en fiabilité sont les distributions:

- exponentielle
- Normales
- Log normales
- De Weibull
- Gamma
- de Student
- du χ^2 .

Distribution de la loi Normale.

Elle est utilisée en probabilité et en statistique la densité de probabilité est $f(t) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-t_0}{\sigma}\right)^2}$ où t_0 est la moyenne et σ l'écart $\sqrt{V(t)}$ type. La courbe est symétrique autour de la droite d'abscisse $t = t_0$.

$$E(t) = t_0 \quad : \text{moyenne}$$

$$V(t) = \sigma^2 \quad : \text{Variance}$$

La fonction de répartition est $F(t) = \int_{-\infty}^t \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{t-t_0}{\sigma}\right)^2} dt$

La densité de probabilité normale est $f(t) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}}$ permet de décrire la période de fin de vie d'un dispositif.

Distribution de la loi Normale.

La fonction de Distribution est donnée par

$$f(t) = \begin{cases} \frac{1}{t\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{\log t - \mu}{\sigma}\right)^2} & \text{pour } t > 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

La fonction de répartition est : $F(t) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} \int_0^t e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{\log t - \mu}{\sigma}\right)^2} \frac{dt}{t}$

La courbe log normale convieut mieux que la courbe Normale pour présenter la fiabilité du système car au temp $t=0$ $f(t)=0$ ce qui signifie qu'un équipement neuf ne sera pas en panne.

Distribution de Weibull.

Elle est représentée par :

$$F(t) = \begin{cases} 1 - e^{-\left(\frac{t-\delta}{\alpha}\right)^\beta} \\ 0 \end{cases} \quad t \leq \tau$$

$$f(t) = \frac{\beta}{\alpha} \left(\frac{t-\delta}{\alpha}\right)^{\beta-1} e^{-\left(\frac{t-\delta}{\alpha}\right)^\beta}$$

$$E(t) = n P \left(1 + \frac{1}{\beta}\right)$$

$$\lambda(t) = \frac{\beta}{\alpha} \left(\frac{t-\delta}{\alpha}\right)^{\beta-1}$$

Il est important de mentionner que certains composants ne suivent pas la loi exponentielle mais une loi de Weibull c'est le cas des relais, des capacités au Tantale, transistor au Si.

Distribution Gamma.

Elle est représentée par $f(t) = \frac{\lambda}{\Gamma(r)} (\lambda t)^{r-1} e^{-\lambda t} \quad t \geq 0 \quad \lambda > 0$
 $= 0 \quad t < 0 \quad r \in \mathbb{N}$

Si $r < 1$, λ décroît et tend vers une valeur constante différente de 0. C'est le cas de la période où les défaillances de jeunesse sont associées aux défaillances aléatoires.

Si $r = 1$ c'est la distribution exponentielle.

Si $r > 1$ λ croît et tend vers une valeur constante non nulle. Cas de l'usure avec remplacement uniquement après défaillance.

La fonction de répartition de la loi Gamma donne la probabilité pour qu'au bout de la r -ième défaillance, le temps n'ait été inférieur ou égal à t .

Distribution de la loi de Student.

Le temps t admet comme densité de probabilité $f(t, r) dt = \frac{1}{\sqrt{r\pi}} \frac{\Gamma(\frac{r+1}{2})}{\Gamma(\frac{r}{2})} \frac{1}{(1 + \frac{t^2}{r})^{\frac{r+1}{2}}} dt$

r est le degré de liberté. Γ est la fonction Gamma étudiée précédemment.

La distribution en t permet d'effectuer des tests d'hypothèses statistiques.

Distribution de la loi χ^2 .

C'est une loi utilisée pour les tests statistiques et est donnée par $f(x^2) = \frac{1}{2^{\frac{r}{2}} \Gamma(\frac{r}{2})} (x^2)^{\frac{r}{2}-1} e^{-\frac{x^2}{2}}$

Annexe 8 Programme et Calcul de $P(t)$ et $Q(t)$

			$\lambda = 335.10^{-5} h^{-1}$		
000	76	LBL	500.	10500.	20500.
001	22	INV	.9833895013	0.703455964	.5032088431
002	05	5	.0166104987	0.296544036	.4967911569
003	00	0	1000.	11000.	21000.
004	00	0	.9670549112	.6917712096	.4948502933
005	44	SUM	.0329450888	.3082287904	.5051497067
006	10	10	1500.	11500.	21500.
007	01	1	.9509916469	.6802805448	.4866305831
008	75	-	.0490083531	.3197194552	.5133694169
009	53	(2000.	12000.	22000.
010	43	RCL	.9351952013	.6689807457	.4785474064
011	23	23	.0648047987	.3310192543	.5214525936
012	65	x	2500.	12500.	22500.
013	43	RCL	.9196611426	.6578686419	.4705984953
014	10	10	.0803388574	.3421313581	.5294015047
015	54)	3000.	13000.	23000.
016	22	INV	.9043851124	.6469411156	.4627816196
017	23	LNx	.0956148876	.3530588844	.5372183804
018	42	STO	3500.	13500.	23500.
019	24	24	.8893628247	.6361951011	.4550945861
020	95	=	.1106371753	.3638048989	.5449054139
021	42	STO	4000.	14000.	24000.
022	27	27	.8745900646	.6256275832	.4475352381
023	43	RCL	.1254099354	.3743724168	.5524647619
024	10	10	4500.	14500.	24500.
025	99	PRT	.8600626875	0.615235597	.4401014546
026	43	RCL	.1399373125	0.384764403	.5598985454
027	24	24	5000.	15000.	25000.
028	99	PRT	.8457766173	.6050162269	0.43279115
029	43	RCL	.1542233827	.3949837731	0.56720885
030	27	27	5500.	15500.	25500.
031	99	PRT	.8317278459	.5949666056	.4256022731
032	93	.	.1682721541	.4050333944	.5743977269
033	00	0	6000.	16000.	26000.
034	01	1	.8179124316	.5850839136	.4185328071
035	32	X/T	.1820875684	.4149160864	.5814671929
036	43	RCL	6500.	16500.	26500.
037	10	10	.8043264982	0.575365378	.4115807684
038	22	INV	.1956735018	0.424634622	.5884192316
039	77	GE	7000.	17000.	27000.
040	23	LNx	.7909662339	.5658082721	.4047442066
041	61	GTO	.2090337661	.4341917279	.5952557934
042	22	INV	7500.	17500.	27500.
043	76	LBL	.7778278903	.5564099145	.3980212035
044	23	LNx	.2221721097	.4435900855	.6019787965
045	91	R/S	8000.	18000.	28000.
046	00	0	.7649077811	.5471676684	.3914098728
047	00	0	.2350922189	.4528323316	.6085901272
048	00	0	8500.	18500.	28500.
			.7522022814	.5380789405	.3849083596
			.2477977186	.4619210595	.6150916404
			9000.	19000.	29000.
			.7397078264	0.529141181	.3785148398
			.2602921736	0.470858819	.6214851602
			9500.	19500.	29500.
			.7274209105	.5203518821	.3722275195
			.2725790895	.4796481179	.6277724805
			10000.	20000.	30000.
			.7153380864	.5117085778	.3660446348
			.2846619136	.4882914222	.6339553652

30500.	40500.	50500.	60500.	70500.
.3599644509	.2574962814	.1841968972	0.131763056	.0942551323
.6400355491	.7425037186	.8158031028	0.868236944	.9057448677
31000.	41000.	51000.	61000.	71000.
.3539852618	.2532191398	.1811372949	.1295744059	.0926895075
.6460147382	.7467808602	.8188627051	.8704255941	.9073104925
31500.	41500.	51500.	61500.	71500.
.3481053901	.2490130436	.1781285141	.1274221104	.0911498886
.6518946099	.7509869564	.8218214859	.8725778896	.9088501114
32000.	42000.	52000.	62000.	72000.
.3423231859	.2448768127	.1751697106	.1253055656	.0896358435
.6576768141	.7551231873	.8248302894	.8746944344	.9103641565
32500.	42500.	52500.	62500.	72500.
.3366370271	.2408092868	.1722600544	.1232241776	.0881469474
.6633629729	.7591907132	.8277399456	.8767758224	.9118530526
33000.	43000.	53000.	63000.	73000.
.3310453182	.2368093244	0.169398729	.1211773626	.0866327827
.6689546818	.7631906756	0.830601271	.8788226374	.9133172173
33500.	43500.	53500.	63500.	73500.
.3255464904	.2328758034	.1665849316	.1191645462	.0852429384
.6744535096	.7671241966	.8334150684	.8808354538	.9147570616
34000.	44000.	54000.	64000.	74000.
.3201390008	.2290076202	.1638178728	.1171851636	.0838270107
.6798609992	.7709923798	.8361821272	.8828148364	.9161729893
34500.	44500.	54500.	64500.	74500.
.3148213323	.2252036894	.1610967762	.1152386596	.0824346022
.6851786677	.7747963106	.8389032238	.8847613404	.9175653979
35000.	45000.	55000.	65000.	75000.
0.309591993	.2214629438	.1584208784	0.113324488	.0810653224
0.690408007	.7785370562	.8415791216	0.886675512	.9189346776
35500.	45500.	55500.	65500.	75500.
.3044495156	.2177843339	.1557894286	.1114421118	0.079718787
.6955504844	.7822156661	.8442105714	.8885578882	0.920281213
36000.	46000.	56000.	66000.	76000.
.2993924573	.2141668275	.1532016885	.1095910027	.0783946182
.7006075427	.7858331725	.8467983115	.8904089973	.9216053818
36500.	46500.	56500.	66500.	76500.
.2944193993	.2106094097	.1506569321	.1077706415	.0770924444
.7055806007	.7893905903	.8493430679	.8922293585	.9229075556
37000.	47000.	57000.	67000.	77000.
.2895289462	.2071110823	.1481544453	.1059805174	.0758119005
.7104710538	.7928889177	.8518455547	.8940194826	.9241880995
37500.	47500.	57500.	67500.	77500.
0.284719726	0.203670864	.1456935261	.1042201281	0.074552627
0.715280274	0.796329136	.8543064739	.8957798719	0.925447373
38000.	48000.	58000.	68000.	78000.
.2799903894	.2002877893	.1432734839	.1024889798	.0733142707
.7200096106	.7997122107	.8567265161	.8975110202	.9266857293
38500.	48500.	58500.	68500.	78500.
.2753396094	.1969609093	.1408936399	.1007865868	.0720964841
.7246603906	.8030390907	.8591063601	.8992134132	.9279035159
39000.	49000.	59000.	69000.	79000.
.2707660812	.1936892903	.1385533263	.0991124713	.0708989256
.7292339188	.8063107097	.8614466737	.9008875287	.9291010745
39500.	49500.	59500.	69500.	79500.
.2662685215	.1904720146	.1362518865	.0974661637	0.069721259
.7337314785	.8095279854	.8637481135	.9025338363	0.930278741
40000.	50000.	60000.	70000.	80000.
.2618456686	.1873081795	.1339886747	.0958472021	.0685631542
.7381543314	.8126918205	.8660113253	.9041527979	.9314368453

80500.	90500.		10500.
0.067424286	.0482311597	500.	.5473318433
0.932575714	.9517688403	.9717079331	.4526681567
81000.	91000.	.0282920669	11000.
0.066304335	.0474300161	1000.	.5318466942
0.933695665	.9525699839	.9442163073	.4681533058
81500.	91500.	.0557836927	11500.
.0652029869	.0466421799	1500.	.5167996519
.9347970131	.9533578201	.9175024764	.4832003481
82000.	92000.	.0824975236	12000.
.0641199328	0.04586743	2000.	.5021783216
.9358800672	0.95413257	0.891544435	.4978216784
82500.	92500.	0.108455565	12500.
.0630548687	.0451055491	2500.	0.487970659
.9369451313	.9548944509	.8663208002	0.512029341
83000.	93000.	.1336791998	13000.
.0620074959	.0443563234	3000.	.4741649605
.9379925041	.9556436766	.8418107942	.5258350395
83500.	93500.	.1581892058	13500.
.0609775204	.0436195428	3500.	.4607498537
.9390224796	.9563804572	.8179942269	.5392501463
84000.	94000.	.1820057731	14000.
.0599646534	.0428950004	4000.	0.447714288
.9400353466	.9571049996	.7948514795	0.552285712
84500.	94500.	.2051485205	14500.
.0589686106	.0421824931	4500.	.4350475254
.9410313894	.9578175069	.7723634883	.5649524746
85000.	95000.	.2276365117	15000.
.0579891126	.0414818208	5000.	.4227391317
.9420108874	.9585181792	.7505117288	.5772608683
85500.	95500.	.2494882712	15500.
.0570258845	.0407927871	5500.	0.410778968
.9429741155	.9592072129	.7292782008	0.589221032
86000.	96000.	.2707217992	16000.
.0560786561	.0401151986	6000.	.3991571819
.9439213439	.9598848014	.7086454132	.6008428181
86500.	96500.	.2913545868	16500.
.0551471617	.0394488651	6500.	.3878642002
.9448528383	.9605511349	.6885963698	.6121357998
87000.	97000.	.3114036302	17000.
.0542311398	.0387935998	7000.	.3768907203
.9457688602	.9612064002	.6691145552	.6231092797
87500.	97500.	.3308854448	17500.
.0533303335	.0381492187	7500.	.3662277029
.9466696665	.9618507813	.6501839215	.6337722971
88000.	98000.	.3498160785	18000.
.0524444901	.0375155412	8000.	.3558663642
.9475555099	.9624844588	.6317888745	.6441336358
88500.	98500.	.3682111255	18500.
0.051573361	.0368923893	8500.	.3457981692
0.948426639	.9631076107	.6139142614	.6542018308
89000.	99000.	.3860857386	19000.
.0507167017	.0362795884	9000.	.3360148243
.9492832983	.9637204116	.5965453581	.6639851757
89500.	99500.	.4034546419	19500.
0.049874272	.0356769663	9500.	.3265082704
0.950125728	.9643230337	.5796678569	.6734917296
90000.	100000.	.4203321431	20000.
.0490458355	.0350843541	10000.	.3172706766
.9509541645	.9649156459	.5632678551	.6827293234
		.4367321449	

20500.	30500.	40500.	50500.
.3082944334	.1736523443	.0978127885	.0550947968
.6917055666	.8263476557	.9021872165	.9449052032
21000.	31000.	41000.	51000.
.2995721467	.1687393605	.0950454577	.0535360511
.7004278533	.8312606395	.9049545423	.9464639489
21500.	31500.	41500.	51500.
.2910966315	.1639653752	.0923564252	.0520214055
.7089033685	.8360346248	.9076435748	.9479785945
22000.	32000.	42000.	52000.
.2828609061	.1593264559	.0897434711	.0505496125
.7171390939	.8406735441	.9102565289	.9494503875
22500.	32500.	42500.	52500.
.2748581864	.1548187811	.0872044428	.0491194594
.7251418136	.8451812189	.9127955572	.9508805406
23000.	33000.	43000.	53000.
.2670818802	.1504386378	.0847372489	.0477297684
.7329181198	.8495613622	.9152627511	.9522702316
23500.	33500.	43500.	53500.
.2595255818	.1461824178	.0823398569	.0463793946
.7404744182	.8538175822	.9176601431	.9536206054
24000.	34000.	44000.	54000.
.2521830667	.1420466151	.0800102922	.0450672257
.7478169333	.8579533849	.9199897078	.9549327743
24500.	34500.	44500.	54500.
.2450482865	.1380278228	.0777466357	.0437921807
.7549517135	.8619721772	.9222533643	.9562078193
25000.	35000.	45000.	55000.
0.238115364	.1341227304	.0755470227	.0425532094
0.761884636	.8658772696	.9244529773	.9574467906
25500.	35500.	45500.	55500.
.2313785882	.1303281211	.0734096412	.0413492912
.7686214118	.8696718789	.9265903588	.9586507088
26000.	36000.	46000.	56000.
.2248324097	.1266408692	.0713327308	.0401794343
.7751675903	.8733591308	.9286672692	.9598205657
26500.	36500.	46500.	56500.
.2184714361	.1230579372	.0693145804	0.039042675
.7815285639	.8769420628	.9306854196	0.960957325
27000.	37000.	47000.	57000.
.2122904277	.1195763739	.0673535276	0.037938077
.7877095723	.8804236261	.9326464724	0.962061923
27500.	37500.	47500.	57500.
.2062842927	.1161933111	.0654479571	.0368647304
.7937157073	.8838066889	.9345520429	.9631352696
28000.	38000.	48000.	58000.
.2004480837	.1129059622	.0635962991	0.035821751
.7995519163	.8870940378	.9364037009	0.964178249
28500.	38500.	48500.	58500.
.1947769931	.1097116191	.0617970284	.0348082796
.8052230069	.8902883809	.9382029716	.9651917204
29000.	39000.	49000.	59000.
.1892663494	.1066076507	.0600486627	.0338234815
.8107336506	.8933923493	.9399513373	.9661765185
29500.	39500.	49500.	59500.
.1839116132	.1035914999	.0583497619	.0328665453
.8160883868	.8964085001	.9416502381	.9671334547
30000.	40000.	50000.	60000.
.1787083735	.1006606822	.0566989266	.0319366828
.8212916265	.8993393178	.9433010734	.9680633172

Programme et Calcul de Pi()

$$\lambda = 5,74 \cdot 10^{-5} \text{ h}^{-1}$$

```

000 43 RCL
001 09 09
002 99 PRT
003 76 LBL
004 22 INV
005 01 1
006 44 SUM
007 10 10
008 43 RCL
009 10 10
010 42 STD
011 00 00
012 29 CP
013 67 EQ
014 11 A
015 76 LBL
016 12 B
017 43 RCL
018 00 00
019 65 X
020 97 DSZ
021 00 00
022 12 B
023 76 LBL
024 11 A
025 01 1
026 95 =
027 42 STD
028 05 05
029 53 (
030 43 RCL
031 09 09
032 45 YX
033 43 RCL
034 10 10
035 55 +
036 43 RCL
037 05 05
038 54 )
039 65 X
040 53 (
041 53 (
042 43 RCL
043 09 09
044 94 +/-
045 54 )
046 22 INV
047 23 LNX
048 54 )
049 95 =
050 42 STD
051 11 11
052 43 RCL
053 10 10
054 99 PRT
055 43 RCL
056 11 11
057 99 PRT
058 01 1
059 05 5
    
```

```

060 32 X!T
061 43 RCL
062 10 10
063 77 GE
064 23 LNX
065 61 GTD
066 22 INV
067 76 LBL
068 23 LNX
069 91 R/S
    
```

0.00574 $t = 100 \text{ h}$

```

1.
.0057071468
2.
.0000163795
3.
.0000000313
4.
4.4972132-11
    
```

0.0287 $t = 500 \text{ h}$

```

1.
.0278880177
2.
.0004001931
3.
.0000038285
4.
.0000000275
5.
.0000000002
6.
7.5421407-13
    
```

0.287 $t = 5000 \text{ h}$

```

1.
.2153968662
2.
.0309094503
3.
.0029570041
4.
0.000212165
5.
.0000121783
6.
.0000005825
7.
.0000000239
    
```

0.574 $t = 10,000 \text{ h}$

```

1.
.3233157488
2.
.0927916199
3.
.0177541299
4.
.0025477176
5.
0.000292478
6.
.0000279804
7.
.0000022944
8.
.0000001646
9.
.0000000105
10.
.0000000006
    
```

0.861 $t = 15,000 \text{ h}$

```

1.
.3639783924
2.
.1566926979
3.
.0449708043
4.
.0096799656
5.
.0016668901
6.
.0002391987
7.
.0000294214
8.
.0000031665
9.
.0000003029
10.
.0000000261
    
```

1.148 $t=20.000h$

- 1. .3642267368
- 2. .2090661469
- 3. .0800026455
- 4. .0229607593
- 5. .0052717903
- 6. .0010086692
- 7. .0001654218
- 8. 0.000023738
- 9. .0000030279
- 10. .0000003476

0.1675 $t=500h$

- 1. .1416675834
- 2. .0118646601
- 3. .0006624435
- 4. .0000277398
- 5. .0000009293
- 6. .0000000259
- 7. .0000000006

- 1. .0000009712
- 2. 0.000000061
- 3. .0000000034
- 4. .0000000002

0.67 $t=20.000h$

- 1. .3428447471
- 2. .1148529903
- 3. .0256505012
- 4. .0042964589
- 5. .0005757255
- 6. .0000642893
- 7. .0000061534
- 8. .0000005153
- 9. .0000000384
- 10. .0000000026

$\lambda = 3,35 \cdot 10^{-5} h^{-1}$

0.00335 $t=100h$

- 1. .0033387963
- 2. .0000055925
- 3. .0000000062
- 4. 5.2301374-12

0.335 $t=10.000h$

- 1. .2396382589
- 2. .0401394084
- 3. .0044822339
- 4. .0003753871
- 5. .0000251509
- 6. .0000014043
- 7. .0000000672
- 8. .0000000028
- 9. .0000000001

0.8375 $t=25.000h$

- 1. .3624625881
- 2. .1517812088
- 3. .0423722541
- 4. .0088716907
- 5. .0014860082
- 6. 0.000207422
- 7. .0000248166
- 8. 0.000002598
- 9. .0000002418
- 10. .0000000202
- 11. .0000000015

0.01675 $t=500h$

- 1. .0164717741
- 2. .0001379511
- 3. .0000007702
- 4. .0000000032
- 5. 1.0804841-11

0.5025 $t=15.000h$

- 1. 0.304020654
- 2. .0763851893
- 3. .0127945192
- 4. .0016073115
- 5. .0001615348
- 6. .0000135285

1.005 t=30.000h
 1.
 0.367874858
 2.
 .1848571161
 3.
 .0619271339
 4. ✓
 .0155591924
 5.
 .0031273977
 6. ✓
 .0005238391
 7.
 .0000752083
 8.
 0.000009448
 9.
 0.000001055
 10.
 0.000000106
 11.
 .0000000097
 12.
 .0000000008

000 43 RCL
 001 09 09
 002 94 +/-
 003 99 PRT
 004 43 RCL
 005 11 11
 006 99 PRT
 007 98 ADV
 008 76 LBL
 009 22 INV
 010 01 1
 011 44 SUM
 012 10 10
 013 43 RCL
 014 10 10
 015 85 +
 016 43 RCL
 017 11 11
 018 95 =
 019 42 STD
 020 12 12
 021 53 (
 022 43 RCL
 023 10 10
 024 55 ÷
 025 43 RCL
 026 12 12
 027 54)
 028 65 ×
 029 53 (
 030 53 (
 031 43 RCL
 032 09 09
 033 65 ×
 034 43 RCL
 035 12 12
 036 54)
 037 22 INV
 038 23 LNX
 039 54)
 040 95 =
 041 42 STD
 042 13 13
 043 43 RCL
 044 10 10
 045 99 PRT
 046 43 RCL
 047 13 13
 048 99 PRT
 049 93 .
 050 00 0
 051 05 5
 052 32 X!T
 053 43 RCL
 054 13 13
 055 22 INV
 056 77 GE
 057 23 LNX
 058 61 GTD
 059 22 INV
 060 76 LBL
 061 23 LNX
 062 91 R/S

1. T_R

1. T ₀	31.	61.	91.	121.
0.4999665011	.9677120564	.9818295884	.9860866277	.9877580507
0.66659967	32.	62.	92.	122.
0.7498995067	0.968625562	.9820521743	.9861701078	.9877913274
0.7998660112	33.	63.	93.	123.
0.8331658502	.9694833646	.9822667608	.9862511023	.9878235303
0.8569418807	34.	64.	94.	124.
0.8747655314	.9702902389	.9824737172	.9863296897	.9878546853
0.8886209293	35.	65.	95.	125.
0.8996985505	0.971050429	.9826733903	.9864059453	.9878848174
0.9087559708	36.	66.	96.	126.
0.9162982407	.9717677201	.9828661063	.9864799412	.9879139507
0.9226750106	37.	67.	97.	127.
0.9281360307	.9724454991	.9830521722	.9865517466	.9879421086
0.9328644511	38.	68.	98.	128.
0.9369976346	.9730868056	.9832318771	.9866214279	0.987969314
0.9406406232	39.	69.	99.	129.
0.9438751161	0.973694375	.9834054938	.9866890489	.9879955887
0.9467656129	40.	70.	100.	130.
0.9493637132	.9742706759	.9835732795	.9867546709	.9880209542
0.951711188	41.	71.	101.	131.
0.9538422137	0.974817942	.9837354773	.9868183526	.9880454311
0.955785023	42.	72.	102.	132.
0.957563143	0.975338199	.9838923167	.9868801505	.9880690395
0.9591963366	43.	73.	103.	133.
0.9607013262	.9758332884	.9840440152	.9869401192	.9880917989
0.9620923568	44.	74.	104.	134.
0.9633816384	.9763048882	.9841907783	.9869983108	.9881137281
0.9645796969	45.	75.	105.	135.
0.9656956547	.9767545305	0.984332801	.9870547757	.9881348455
0.9667374571	46.	76.	106.	136.
	0.9771836168	.9844702679	.9871095623	.9881551688
	47.	77.	107.	137.
	.9775934319	.9846033544	.9871627173	.9881747155
	48.	78.	108.	138.
	.9779851558	.9847322268	.9872142856	.9881935022
	49.	79.	109.	139.
	0.978359874	.9848570431	.9872643105	.9882115453
	50.	80.	110.	140.
	.9787185869	.9849779538	.9873128338	.9882288606
	51.	81.	111.	141.
	0.979062218	.9850951016	.9873598958	.9882454635
	52.	82.	112.	142.
	0.979391621	.9852086227	.9874055351	0.988261369
	53.	83.	113.	143.
	.9797075865	.9853186466	.9874497894	.9882765917
	54.	84.	114.	144.
	.9800108473	.9854252967	.9874926947	.9882911456
	55.	85.	115.	145.
	.9803020843	.9855286909	.9875342861	.9883050446
	56.	86.	116.	146.
	.9805819303	.9856289414	.9875745971	0.988318302
	57.	87.	117.	147.
	.9808509746	.9857261554	.9876136604	.9883309309
	58.	88.	118.	148.
	.9811097664	.9858204353	.9876515075	0.988342944
	59.	89.	119.	149.
	.9813588184	0.985911879	.9876881688	.9883543535
	60.	90.	120.	150.
	.9815986097	0.98600058	.9877236737	.9883651715

151. .9883754097
 152. .9883850795
 153. 0.988394192
 154. 0.988402758
 155. 0.988410788
 156. .9884182923
 157. .9884252808
 158. .9884317634
 159. .9884377495
 160. .9884432485
 161. .9884482693
 162. .9884528208
 163. .9884569116
 164. 0.98846055
 165. .9884637444
 166. .9884665026
 167. .9884688325
 168. .9884707417
 169. .9884722376
 170. .9884733276
 171. .9884740187
 172. .9884743178 X
 173. .9884742318
 174. .9884737672
 175. .9884729306
 176. .9884717282
 177. .9884701662
 178. .9884682507
 179. .9884659876
 180. .9884633827

181. .9884604416
 182. .9884571698
 183. .9884535728
 184. .9884496559
 185. .9884454242
 186. .9884408828
 187. .9884360366
 188. .9884308906
 189. .9884254494
 190. .9884197178
 191. .9884137002
 192. .9884074012
 193. 0.988400825
 194. .9883939761
 195. .9883868585
 196. .9883794764
 197. .9883718339
 198. .9883639348
 199. 0.988355783
 200. .9883473823
 201. .9883387364
 202. 0.988329849
 203. .9883207237
 204. .9883113638
 205. 0.988301773
 206. .9882919544
 207. .9882819115
 208. .9882716474
 209. .9882611654

0.0000574 A
 1. T_k
 1. T_o
 K_o
 .4999426033
 .6665518765
 .7498278198
 .7997704329
 .8330463827
 .8567985263
 .8745982922
 .8884298075
 .8994835482
 .9085170903
 .9160354841
 0.92238838
 .9278255283
 .9325300792
 .9366393953
 .9402585185
 .9434691484
 .9463357843
 .9489100258
 0.951233644
 .9533408153
 .9552597723
 .9570140423
 0.958623388
 .9601045318
 .9614717188
 0.962737159
 .9639113783
 .9650034991
 .9660214666

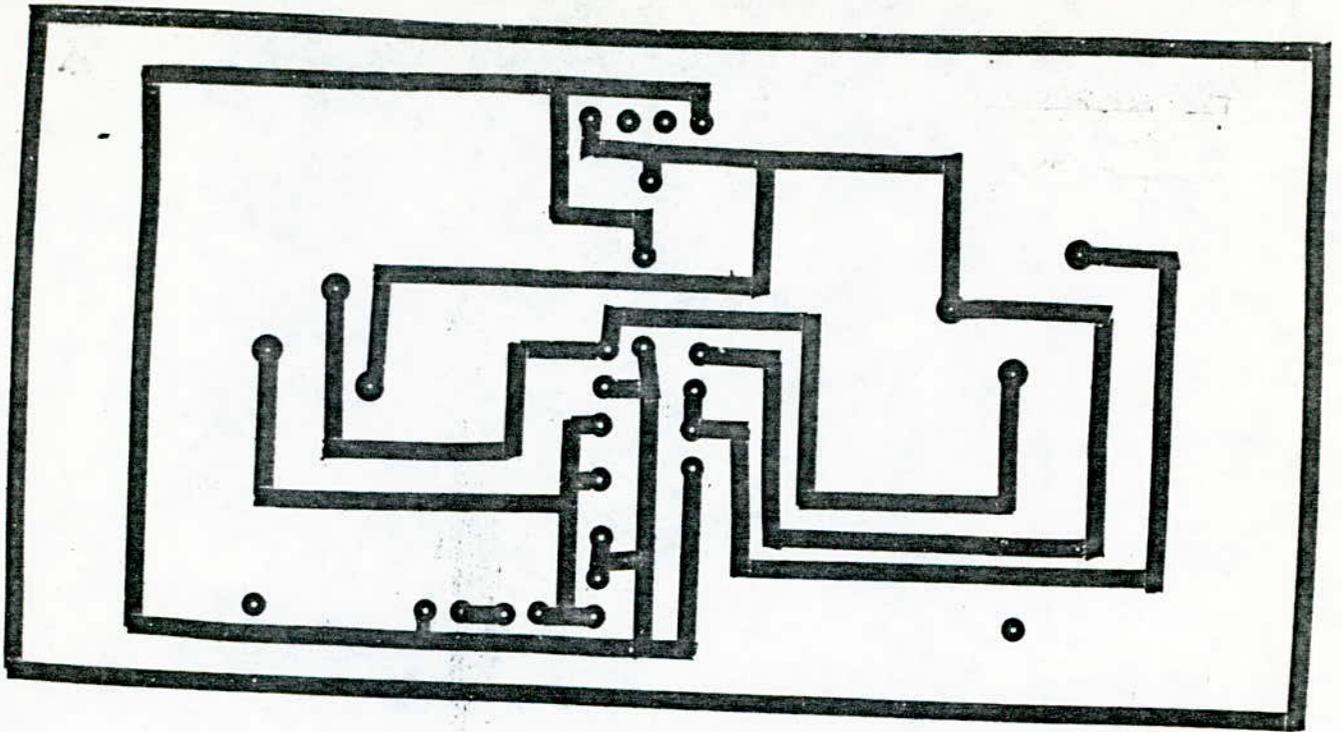
31. .9669722332
 32. .9678619082
 33. .9686958825
 34. .9694789305
 35. .9702152965
 36. .9709087657
 37. .9715627251
 38. 0.972180214
 39. .9727639679
 40. .9733164557
 41. .9738399107
 42. .9743363588
 43. .9748076415
 44. .9752554368
 45. .9756812766
 46. .9760865627
 47. .9764725797
 48. .9768405077
 49. .9771914322
 50. .9775263536
 51. .9778461953
 52. 0.978151811
 53. .9784439914
 54. .9787234694
 55. .9789909256
 56. .9792469931
 57. .9794922609
 58. .9797272784
 59. .9799525584
 60. .9801685798

61. .9803757907
62. 0.980574611
63. .9807654341
64. .9809486292
65. .9811245432
66. .9812935022
67. .9814558134
68. .9816117657
69. .9817616319
70. .9819056693
71. .9820441209
72. .9821772164
73. 0.982305173
74. .9824281965
75. .9825464817
76. .9826602133
77. .9827695666
78. 0.982874708
79. .9829757955
80. .9830729795
81. .9831664028
82. .9832562015
83. .9833425052
84. .9834254373
85. .9835051156
86. .9835816523
87. .9836551548
88. .9837257253
89. .9837934617
90. .9838584576

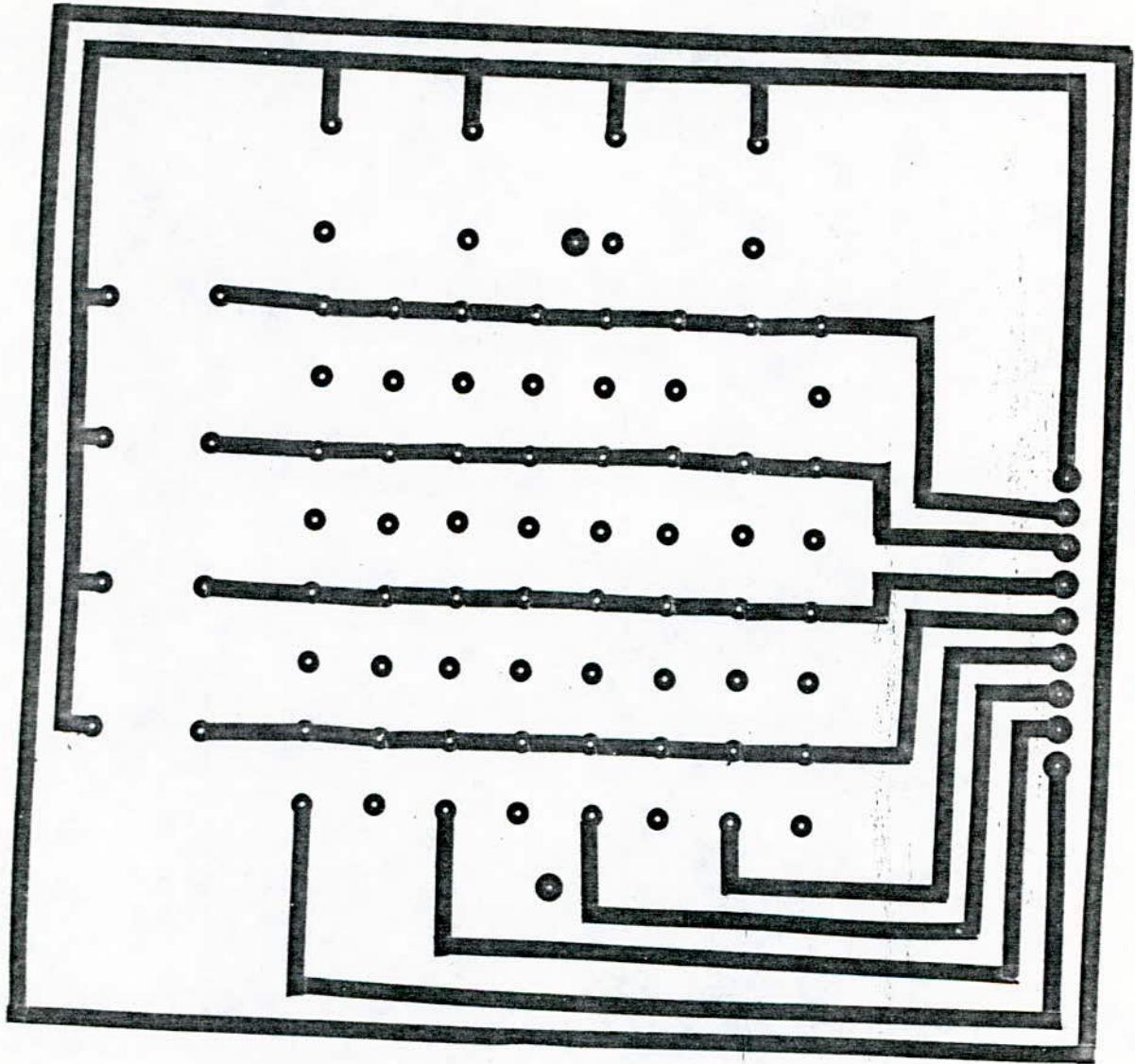
91. .9839208024
92. .9839805818
93. .9840378777
94. .9840927686
95. .9841453299
96. .9841956336
97. 0.984243749
98. .9842897425
99. .9843336779
100. .9843756163
101. .9844156167
102. .9844537355
103. .9844900271
104. .9845245438
105. .9845573359
106. 0.984588452
107. .9846179386
108. .9846458406
109. .9846722015
110. .9846970628
111. 0.984720465
112. .9847424467
113. .9847630455
114. .9847822975
115. .9848002377
116. .9848168997
117. .9848323162
118. .9848465186
119. .9848595373
120. .9848714019

121. .9848821406
122. .9848917812
123. .9849003502
124. .9849078734
125. .9849143759
126. .9849198817
127. .9849244143
128. .9849279965
129. .9849306503
130. .9849323969
131. .9849332571 X
132. 0.984933251
133. .9849323979
134. .9849307169
135. .9849282262
136. .9849249436
137. .9849208865
138. .9849160716
139. .9849105152
140. .9849042331
141. .9848972409
142. .9848895534
143. .9848811851
144. .9848721503
145. .9848624627
146. .9848521357
147. .9848411824
148. .9848296153
149. .9848174468
150. 0.984804689

Annexe 9



Circuit imprimé
de l'alimentation.



Circuit Imprimé du Clavier

BIBLIOGRAPHIE

- [1] Journal el Moudjahid
- [2] Fiabilité (extrait de l'encyclopédie Larousse)
- [3] Fiabilité J. GARNIER
- [4] Fiabilité des systèmes J. de CorLieu
- [5] Fiabilité des systèmes R. Chapouille & R. De PAZZIS
- [6] Fiabilité et Contrôle des ordinateurs Y. JOURAVLEV L. Koteliouk
N. TSIKLINSKI (en Russe)
- [7] Fiabilité et renouvellement des équipements R. Faure & J.L. Laurière
- [8] Théorie et pratique des microprocesseur R. ARouette & H. Lilen
- [9] Etude et Réalisation du Microordinateurs (Projet de fin d'étude)
M. Alem et A. AMRouche
- [10] Microordinateur Microlab (Projet de Magistère)
M^{me} Boudouane Isma et autres
- [11] Etude du PID Projet de Fin d'étude
KASDI KARIMA et
Djemame Nabil
- [12] Organisation des systèmes d'asservissement à haute fiabilité Thèse de Doctorat M^R Borsali
en Russe
- [13] Programmeur en assembleur du Mc6800 L. A. Leventhal.
- [14] Electronique Application N° 12.
- [15] Cours de calcul des probabilités G. Cabot
- [16] L'onde électrique V 49 Mars 1969
- [17] L'onde électrique V 51 Avril 1971
- [18] EFCIS Microprocesseurs et Memoirs 1980
- [19] Data Book Microcomputer Components 1979

