

Systemkonzept R1000

Einordnung

In der Nachfolge des EDVA- Systems robotron 300 sollte ein Geräte-System von Klein-Datenverarbeitungsanlagen und Datenerfassungssystemen mit der Arbeitsbezeichnung R1000 geschaffen werden. Ein Standard-Interface SIF1000 war für die Kopplungen der Komponenten zuständig. Offenbar hat es hier kein Vorbild gegeben, denn das System wurde in den Jahren 1969 und 1970 in mehreren Diskussionsrunden der beteiligten Entwickler modifiziert. Die Federführung hatte die Entwicklung Robotron Karl-Marx-Stadt bzw. deren Vorgänger.

1969 wurden die Themen **ADE**, **DZA** und **DSE** aus diesem Systemkonzept an die Entwicklung Radeberg übergeben. Die Themen DZA und DSE wurden nach nur drei Monaten wieder abgebrochen, das Thema ADE wurde nach einer K2- Leistungsstufe eingestellt. Das Thema DZA wurde später in Zella-Mehlis (damals noch im Kombinat Zentronik) weiter bearbeitet.

Funktionelles

Funktionell handelt es sich je Übertragungsrichtung um eine paralleles Interface für Punkt-zu-Punkt-Kopplung mit jeweils acht Daten- und drei Statusbit, deren Gültigkeit und Zeitverhalten durch Shake-Hand-Signale geregelt werden. Es wurden zwei logische Varianten festgelegt:

- SIF 1000 N, hier gibt es einen Master- und einen Slave-Teilnehmer, vorgesehen für lokale Peripherie wie Lochbandleser, Lochbandstanzer, Schreibmaschine und Drucker. In der Rechnerfamilie robotron 4000 stellt die Anschluss-Steuereinheit AS1 (bzw. AS1A) diese Interface bereit.
- SIF 1000 F, hier sind beide Teilnehmer gleichberechtigt, vorgesehen für Datenerfassungssysteme, in der Rechnerfamilie robotron 4000 stellte die Anschluss-Steuereinheit AS2 dieses Interface bereit.

Im Systemkonzept war vorgesehen, auch Konfigurationen für die Datenfernverarbeitung durch Einfügen von Interface- Wandlern zu realisieren, entsprechende Geräte waren angedacht, eine später modifizierte Lösung stellt das Gerätepaar AST-G / AST-M dar. → [4.3.1]

Die Schnittstellen nach diesem Standard sind nicht Bestandteil des ESER geworden. → [4.1.4]