

**NORME
INTERNATIONALE
INTERNATIONAL
STANDARD**

**CEI
IEC**

60821

Deuxième édition
Second edition
1991-12

**Bus CEI 821 VMEbus –
Bus système à microprocesseurs
Pour données de 1 octet à 4 octets**

**IEC 821 VMEbus –
Microprocessor system bus
for 1 byte to 4 byte data**

© CEI/ISO 1991 Droits de reproduction réservés — Copyright - all rights reserved

Aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'éditeur.

No part of this publication may be reproduced or utilized in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying and microfilm, without permission in writing from the publisher.

International Electrotechnical Commission
Telefax: +41 22 919 0300

3, rue de Varembeé Geneva, Switzerland
e-mail: inmail@iec.ch IEC web site <http://www.iec.ch>



SOMMAIRE

	Pages
AVANT-PROPOS	20
CHAPITRE 0: INTRODUCTION	
Sections	
0.1 Domaine d'application	22
0.2 Références normatives	22
0.3 Note au lecteur	22
CHAPITRE 1: INTRODUCTION A LA NORME DU BUS CEI 821	
1.1 Objectifs de la norme du BUS CEI 821	24
1.2 Eléments du système d'interface BUS CEI 821.....	24
1.2.1 Définitions générales	24
1.2.1.1 Termes utilisés pour décrire la structure mécanique du BUS CEI 821	24
1.2.1.2 Termes utilisés pour décrire la structure fonctionnelle du BUS CEI 821	26
1.2.1.3 Types de cycles du BUS CEI 821	30
1.2.2 Structure générale du BUS CEI 821	32
1.3 Diagrammes de la norme du BUS CEI 821	40
1.4 Terminologie utilisée dans la norme	40
1.4.1 Etats des lignes de signaux	42
1.4.2 Utilisation de l'astérisque (*)	44
1.5 Spécification du protocole	44
1.5.1 Signaux d'interverrouillage du bus	46
1.5.2 Signal de diffusion du bus	46
1.6 Exemples et explications relatifs au système	48
CHAPITRE 2: BUS DE TRANSFERT DE DONNEES DU BUS CEI 821	
2.1 Introduction	50
2.2 Lignes du bus de transfert de données	50
2.2.1 Lignes d'adresse	54
2.2.2 Lignes de modification d'adresse	56
2.2.3 Lignes de données	60
2.2.4 Lignes de commande du bus de transfert de données	62
2.2.4.1 AS*	62
2.2.4.2 DSO* et DS1*	62
2.2.4.3 DTACK*	64
2.2.4.4 BERR*	64
2.2.4.5 WRITE*	66
2.3 Modules DTB - Description générale	66
2.3.1 MAITRE	66
2.3.2 ESCLAVE	72
2.3.3 LIMITEUR DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS	76
2.3.4 DETECTEUR D'ACCES	80
2.3.5 Modes d'adressage	82
2.3.6 Possibilités de base de transferts de données	86
2.3.7 Possibilités de transferts par bloc	92
2.3.8 Possibilités de lecture-modification-écriture	98
2.3.9 Possibilités de transferts non alignés	102

CONTENTS

	Page
FOREWORD	21
CHAPTER 0: INTRODUCTION	
Section	
0.1 Scope	23
0.2 Normative references	23
0.3 Note to the reader	23
CHAPTER 1: INTRODUCTION TO THE IEC 821 BUS STANDARD	
1.1 IEC 821 BUS standard objectives	25
1.2 IEC 821 BUS interface system elements	25
1.2.1 Basic definitions	25
1.2.1.1 Terms used to describe the IEC 821 BUS mechanical structure	25
1.2.1.2 Terms used to describe the IEC 821 BUS functional structure	27
1.2.1.3 Types of cycles on the IEC 821 Bus	31
1.2.2 Basic IEC 821 BUS structure	33
1.3 IEC 821 BUS standard diagrams	41
1.4 Standard terminology	41
1.4.1 Signal line states	43
1.4.2 Use of the asterisk (*)	45
1.5 Protocol specification	45
1.5.1 Interlocked bus signals	47
1.5.2 Broadcast bus signal	47
1.6 System examples and explanations	49
CHAPTER 2: IEC 821 BUS DATA TRANSFER BUS	
2.1 Introduction	51
2.2 Data Transfer Bus lines	51
2.2.1 Addressing lines	55
2.2.2 Address modifier lines	57
2.2.3 Data lines	61
2.2.4 Data Transfer Bus control lines	63
2.2.4.1 AS*	63
2.2.4.2 DS0* and DS1*	63
2.2.4.3 DTACK*	65
2.2.4.4 BERR*	65
2.2.4.5 WRITE*	67
2.3 DTB modules - Basic description	67
2.3.1 MASTER	67
2.3.2 SLAVE	73
2.3.3 BUS TIMER	77
2.3.4 LOCATION MONITOR	81
2.3.5 Addressing modes	83
2.3.6 Basic data transfer capabilities.....	87
2.3.7 Block transfer capabilities	93
2.3.8 Read-modify-write capabilities	99
2.3.9 Unaligned transfer capabilities	103

Sections	Pages
2.3.10 Possibilité UNIQUEMENT D'ADRESSAGE	108
2.3.11 Interaction entre les modules fonctionnels du DTB	108
2.4 Fonctionnement typique	112
2.4.1 Cycles typiques de transfert de données	112
2.4.2 Anticipation d'adresse	122
2.5 Acquisition du bus de transfert de données	124
2.6 Règles et observations de séquençement du DTB	128

CHAPITRE 3: ARBITRAGE DU BUS DE TRANSFERT DE DONNEES DU BUS CEI 821

3.1 Principes de l'arbitrage du bus	202
3.1.1 Types d'arbitrage	202
3.2 Lignes du bus d'arbitrage	206
3.2.1 Lignes de demande et d'allocation du bus	210
3.2.2 Ligne d'occupation du bus (BBSY*)	210
3.2.3 Ligne de libération du bus (BCLR*)	210
3.3 Modules fonctionnels	212
3.3.1 ARBITRE	212
3.3.2 DEMANDEUR	220
3.3.3 MAITRE du bus de transfert de données	228
3.3.3.1 Libération du DTB	228
3.3.3.2 Acquisition du DTB	230
3.3.3.3 Autres informations	230
3.4 Fonctionnement typique	230
3.4.1 Arbitrage de deux niveaux différents de demande du bus	230
3.4.2 Arbitrage de deux demandes du bus sur la même ligne	240
3.5 Course critique entre les demandes du MAITRE et les accords de l'ARBITRE	248

CHAPITRE 4: BUS D'INTERRUPTION PRIORITAIRE DU BUS CEI 821

4.1 Introduction	250
4.1.1 Systèmes à contrôleur unique	250
4.1.2 Systèmes distribués	250
4.2 Lignes du bus d'interruption prioritaire	258
4.2.1 Lignes de demande d'interruption	258
4.2.2 Ligne de reconnaissance d'interruption	258
4.2.3 Chaîne série de reconnaissance d'interruption - IACKIN*/IACKOUT*	258
4.3 Modules du bus d'interruption prioritaire - Description générale	260
4.3.1 CONTROLEURS D'INTERRUPTION	262
4.3.2 GENERATEUR D'INTERRUPTION	266
4.3.3 EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK	274
4.3.4 Possibilités de prise en compte d'une interruption	276
4.3.5 Possibilités de demande d'interruption	278
4.3.6 Possibilités de transferts du MOT D'ETAT/IDentificateur	278
4.3.7 Possibilités de libération de l'interruption	280
4.3.8 Interaction entre les modules du bus d'interruption prioritaire	284
4.4 Fonctionnement typique	292
4.4.1 Fonctionnement des interruptions à contrôleur unique	292
4.4.2 Fonctionnement des interruptions distribuées	294
4.4.2.1 Systèmes à interruptions distribuées avec sept CONTROLEURS D'INTERRUPTION ...	294
4.4.2.2 Systèmes à interruptions distribuées avec deux à six CONTROLEURS D'INTERRUPTION	296

Section	Page
2.3.10 ADDRESS-ONLY capability	109
2.3.11 Interaction between DTB functional modules	109
2.4 Typical operation	113
2.4.1 Typical data transfer cycles	113
2.4.2 Address pipelining	123
2.5 Data Transfer Bus acquisition	125
2.6 DTB timing rules and observations	129

CHAPTER 3: IEC 821 BUS DATA TRANSFER BUS ARBITRATION

3.1 Bus arbitration philosophy	203
3.1.1 Types of arbitration	203
3.2 Arbitration bus lines	207
3.2.1 Bus request and bus grant lines	211
3.2.2 Bus busy line (BBSY*)	211
3.2.3 Bus clear line (BCLR*)	211
3.3 Functional modules	213
3.3.1 ARBITER	213
3.3.2 REQUESTER	221
3.3.3 Data Transfer Bus MASTER	229
3.3.3.1 Release of the DTB	229
3.3.3.2 Acquisition of the DTB	231
3.3.3.3 Other information	231
3.4 Typical operation	231
3.4.1 Arbitration of two different levels of bus request	231
3.4.2 Arbitration of two bus requests on the same bus request line	241
3.5 Race conditions between MASTER requests and ARBITER grants	249

CHAPTER 4: IEC 821 BUS PRIORITY INTERRUPT BUS

4.1 Introduction	251
4.1.1 Single handler systems	251
4.1.2 Distributed systems	251
4.2 Priority Interrupt Bus lines	259
4.2.1 Interrupt request lines	259
4.2.2 Interrupt acknowledge line	259
4.2.3 Interrupt acknowledge daisy-chain - IACKIN*/IACKOUT*	259
4.3 Priority Interrupt Bus modules - Basic description	261
4.3.1 INTERRUPT HANDLERS	263
4.3.2 INTERRUPTER	267
4.3.3 IACK DAISY-CHAIN DRIVER	275
4.3.4 Interrupt handling capabilities	277
4.3.5 Interrupt request capabilities	279
4.3.6 STATUS/ID transfer capabilities	279
4.3.7 Interrupt release capabilities	281
4.3.8 Interaction between Priority Interrupt Bus modules	285
4.4 Typical operation	293
4.4.1 Single handler interrupt operation	293
4.4.2 Distributed interrupt operation	295
4.4.2.1 Distributed interrupt systems with seven INTERRUPT HANDLERS	295
4.4.2.2 Distributed interrupt systems with two to six INTERRUPT HANDLERS	297

Sections	Pages
4.4.3 Exemple: fonctionnement typique d'un système d'interruption à contrôleur unique	298
4.4.4 Exemple: priorité de deux interruptions dans un système à interruptions distribuées	306
4.5 Conditions de vitesse	310
4.6 REGLES et OBSERVATIONS concernant le séquençement du bus d'interruption prioritaire	310

CHAPITRE 5: BUS UTILITAIRE DU BUS CEI 821

5.1 Introduction	360
5.2 Signaux du bus utilitaire	360
5.3 Modules du bus utilitaire	360
5.3.1 L'EMETTEUR DE L'HORLOGE DU SYSTEME	360
5.3.2 L'EMETTEUR DE L'HORLOGE DU BUS SERIE	360
5.3.3 Le CONTROLEUR D'ALIMENTATION	360
5.4 Initialisation et diagnostic du système	370
5.5 Broches d'alimentation	376
5.6 Ligne RESERVEE	376

CHAPITRE 6: SPECIFICATIONS ELECTRIQUES DU BUS CEI 821

6.1 Introduction	380
6.2 Distribution du courant d'alimentation	380
6.2.1 Spécifications des tensions courant continu	382
6.2.2 Caractéristiques électriques des broches et supports des connecteurs	384
6.3 Caractéristiques électriques des signaux	384
6.4 Spécifications de commande et de réception du bus	386
6.4.1 Définitions des circuits de commande du bus	386
6.4.2 REGLES pour commander et charger toutes les lignes de signaux du BUS CEI 821	388
6.4.2.1 REGLES pour commander et charger les lignes de signaux trois états à courant élevé (AS*, DS0*, DS1*)	388
6.4.2.2 REGLES pour commander et charger les lignes de signaux trois états standards (A01-A31, D00-D31, AM0-AM5, IACK*, LWORD*, WRITE*)	390
6.4.2.3 REGLES pour commander et charger les lignes "totem-pole" à courant élevé (SERCLK, SYSCLK, BCLR*)	392
6.4.2.4 REGLES pour commander et charger les lignes "totem-pole" standards (BG0OUT*/BG3OUT*/BG0IN*/BG3IN*, IACKOUT*/IACKIN*)	394
6.4.2.5 REGLES pour commander et charger les lignes à collecteur ouvert (BRO*-BR3*, BBSY*, IRQ1*-IRQ7*, DTACK*, BERR*, SYSFAIL*, SYSRESET*, ACFAIL*, IACK*)	396
6.5 Interconnexions des lignes de signaux du fond de panier	396
6.5.1 Réseaux d'adaptation d'impédance	398
6.5.2 Impédance caractéristique	400
6.5.3 Informations complémentaires	406
6.6 Signaux définis par l'utilisateur	408
6.7 Emetteurs des lignes de signaux et adaptations	408

CHAPITRE 7: SPECIFICATIONS MECANQUES DU BUS CEI 821

7.1 Introduction	412
7.2 Cartes du BUS CEI 821	414
7.2.1 Cartes simple hauteur	416
7.2.2 Cartes double hauteur	416

Section	Page
4.4.3 Example: typical single handler interrupt system operation	299
4.4.4 Example: prioritization of two interrupts in a distributed interrupt system ...	307
4.5 Race conditions	311
4.6 Priority Interrupt Bus timing RULES and OBSERVATIONS	311

CHAPTER 5: IEC 821 BUS UTILITY BUS

5.1 Introduction	361
5.2 Utility Bus signal lines	361
5.3 Utility Bus modules	361
5.3.1 The SYSTEM CLOCK DRIVER	361
5.3.2 The SERIAL CLOCK DRIVER	361
5.3.3 The POWER MONITOR	361
5.4 System initialization and diagnostics	371
5.5 Power pins	377
5.6 RESERVED line	377

CHAPTER 6: IEC 821 BUS ELECTRICAL SPECIFICATIONS

6.1 Introduction	381
6.2 Power distribution	381
6.2.1 D.C. voltage specifications	383
6.2.2 Pin and socket connector electrical ratings	385
6.3 Electrical signal characteristics	385
6.4 Bus driving and receiving requirements	387
6.4.1 Bus driver definitions	387
6.4.2 Driving and loading RULES for all IEC 821 BUS lines	389
6.4.2.1 Driving and loading RULES for high current three-state lines (AS*, DS0*, DS1*)	389
6.4.2.2 Driving and loading RULES for standard three-state lines (A01-A31, D00-D31, AM0-AM5, IACK*, LWORD*, WRITE*)	391
6.4.2.3 Driving and loading RULES for high current totem-pole lines (SERCLK, SYSCLK, BCLR*)	393
6.4.2.4 Driving and loading RULES for standard totem-pole lines (BG0OUT*-BG3OUT*/BG0IN*-BG3IN*, IACKOUT*/IACKIN*)	395
6.4.2.5 Driving and loading RULES for open-collector lines (BR0*-BR3*, BBSY*, IRQ1*-IRQ7*, DTACK*, BERR*, SYSFAIL*, SYSRESET*, ACFAIL*, IACK*)	397
6.5 Backplane signal line interconnections	397
6.5.1 Termination networks	399
6.5.2 Characteristic impedance	401
6.5.3 Additional information	407
6.6 User defined signals	409
6.7 Signal line drivers and terminations	409

CHAPTER 7: IEC 821 BUS MECHANICAL SPECIFICATIONS

7.1 Introduction	413
7.2 IEC 821 BUS boards	415
7.2.1 Single height boards	417
7.2.2 Double height boards	417

Sections	Pages
7.2.3	Connecteurs de la carte 418
7.2.4	Cartes équipées 420
7.2.5	Largeurs des cartes 420
7.2.6	Gauchissement des cartes du BUS CEI 821, longueur des pattes et hauteur des composants 420
7.3	Panneaux avant 422
7.3.1	Poignées 424
7.3.2	Montage du panneau avant 426
7.3.3	Dimensions du panneau avant 426
7.3.4	Panneaux de remplissage 428
7.3.5	Ejecteurs/injecteurs de cartes 428
7.4	Fonds de panier 430
7.4.1	Dimensions exigées du fond de panier 432
7.4.2	Réseaux d'adaptation d'impédance des lignes de signaux 432
7.5	Assemblage des châssis du BUS CEI 821..... 434
7.5.1	Châssis et largeurs des emplacements 434
7.5.2	Dimensions du châssis 434
7.6	Connecteurs du fond de panier du BUS CEI 821 et connecteurs de cartes du BUS CEI 821 476
7.6.1	Affectation des broches du connecteur J_1/P_1 476
7.6.2	Affectation des broches du connecteur J_2/P_2 478

ANNEXE A	- Glossaire de termes du BUS CEI 821 480
ANNEXE B	- Description des broches/connecteurs du BUS CEI 821 492
ANNEXE C	- Utilisation des lignes SERCLK et SERDAT* 498
ANNEXE D	- Métastabilité et resynchronisation 502
ANNEXE E	- Sous-ensembles de possibilités autorisées 544

Figures

1-1:	Eléments du système définis par cette norme 36
1-2:	Modules fonctionnels et bus définis par cette norme 38
1-3:	Notations utilisées dans les chronogrammes 48
2-1:	Schéma-bloc fonctionnel du bus de transfert de données 52
2-2:	Schéma-bloc: MAITRE 68
2-3:	Schéma-bloc: ESCLAVE 72
2-4:	Schéma-bloc: LIMITEUR DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS 76
2-5:	Schéma-bloc: DETECTEUR D'ACCES 80
2-6:	Quatre moyens de mémoriser des données de 32 bits en mémoire 102
2-7:	Quatre moyens de mémoriser des données de 16 bits en mémoire 104
2-8:	Un exemple de cycle de lecture d'un octet unique 116
2-9:	Un exemple de cycle d'écriture d'un double octet 118
2-10:	Un exemple de cycle d'écriture d'un quadruple octet 120
2-11:	Séquence d'échange du bus de transfert de données du MAITRE 126
2-12:	MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de diffusion d'adresse TOUS LES CYCLES 164
2-13:	MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de diffusion d'adresse Transferts d'octet unique pair; transferts d'octet unique impair; transferts double octet; transferts quadruple octet; transferts non alignés 166

Section	Page
7.2.3 Board connectors	419
7.2.4 Board assemblies	421
7.2.5 Board widths	421
7.2.6 IEC 821 BUS board warpage, lead length and component height	421
7.3 Front panels	423
7.3.1 Handles	425
7.3.2 Front panel mounting	427
7.3.3 Front panel dimensions	427
7.3.4 Filler panels	429
7.3.5 Board ejectors/injectors	429
7.4 Backplanes	431
7.4.1 Backplane dimensional requirements	433
7.4.2 Signal line termination networks	433
7.5 Assembly of IEC 821 BUS subracks	435
7.5.1 Subracks and slot widths	435
7.5.2 Subrack dimensions	435
7.6 IEC 821 BUS backplane connectors and IEC 821 BUS board connectors	477
7.6.1 Pin assignments for the J ₁ /P ₁ connector	477
7.6.2 Pin assignments for the J ₂ /P ₂ connector	479
APPENDIX A - Glossary of IEC 821 BUS terms	481
APPENDIX B - IEC 821 BUS connector/pin description	493
APPENDIX C - Use of the SERCLK and SERDAT* lines	499
APPENDIX D - Metastability and resynchronization	503
APPENDIX E - Permissible capability subsets	545

Figures

1-1: System elements defined by this standard	37
1-2: Functional modules and buses defined by this standard	39
1-3: Signal timing notation	49
2-1: Data Transfer Bus functional block diagram	53
2-2: Block diagram: MASTER	69
2-3: Block diagram: SLAVE	73
2-4: Block diagram: BUS TIMER	77
2-5: Block diagram: LOCATION MONITOR	81
2-6: Four ways that 32 bits of data might be stored in memory	103
2-7: Four ways that 16 bits of data might be stored in memory	105
2-8: An example of a single byte read cycle	117
2-9: An example of a double byte write cycle	119
2-10: An example of a quad byte write cycle	121
2-11: Data Transfer Bus MASTER exchange sequence	127
2-12: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Address broadcast timing ALL CYCLES	165
2-13: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Address broadcast timing Single even byte transfers; single odd byte transfers; double byte transfers; quad byte transfers; unaligned transfers	167

Figures	Pages
2-14: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de diffusion d'adresse Transferts de blocs par octet; transferts de blocs par double octet; transferts de blocs par quadruple octet	168
2-15: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de diffusion d'adresse Cycles RMW pour octet unique; cycles RMW pour double octet; cycles RMW pour quadruple octet	170
2-16: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données LECTURE OCTET(0); LECTURE OCTET(1); LECTURE OCTET(2); LECTURE OCTET(3); LECTURE OCTET(0-2); LECTURE OCTET(1-3); LECTURE DE BLOCS PAR OCTET	172
2-17: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données LECTURE OCTET(0-1); LECTURE OCTET(2-3); LECTURE OCTET(0-3); LECTURE OCTET(1-2); LECTURE DE BLOCS PAR DOUBLE OCTET; LECTURE DE BLOCS PAR QUADRUPLE OCTET	176
2-18: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données ECRITURE OCTET(0); ECRITURE OCTET(1); ECRITURE OCTET(2); ECRITURE OCTET(3); ECRITURE OCTET(0-2); ECRITURE OCTET(1-3); ECRITURE DE BLOCS PAR OCTET	180
2-19: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données ECRITURE OCTET(0-1); ECRITURE OCTET(2-3); ECRITURE OCTET(0-3); ECRITURE OCTET(1-2); ECRITURE DE BLOCS PAR DOUBLE OCTET; ECRITURE DE BLOCS PAR QUADRUPLE OCTET	184
2-20: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données Cycle RMW pour octet unique	188
2-21: MAITRE, ESCLAVE et DETECTEUR D'ACCES - Chronogramme de transfert de données Cycles RMW pour double octet; Cycles RMW pour quadruple octet	190
2-22: Chronogramme du signal de validation d'adresse entre les cycles	192
2-23: Chronogramme des signaux de validation de donnée entre les cycles Un cycle où les deux signaux de validation de donnée passent au niveau bas suivi par un cycle où un ou les deux signaux de validation de donnée passent au niveau bas	194
2-24: Chronogramme des signaux de validation de donnée entre les cycles Un cycle où un signal de validation de donnée passe au niveau bas suivi par un cycle où un ou les deux signaux de validation de donnée passent au niveau bas	196
2-25: MAITRE, ESCLAVE et LIMITEUR DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS - Chronogramme de transfert de données Cycle de dépassement de temps d'occupation du bus	198
2-26: MAITRE - Chronogramme du transfert du contrôle du DTB.....	200
3-1: Schéma-bloc fonctionnel de l'arbitrage du bus	204
3-2: Illustration des lignes de la chaîne série d'allocation du bus	208
3-3: Schéma-bloc: ARBITRE	218
3-4: Schéma-bloc: DEMANDEUR	226
3-5: Organigramme de l'arbitrage: deux DEMANDEURS, deux niveaux de demande	234
3-6: Séquence d'arbitrage: deux DEMANDEURS, deux niveaux de demande	238
3-7: Organigramme de l'arbitrage: deux DEMANDEURS, même niveau de demande	242
3-8: Séquence d'arbitrage: deux DEMANDEURS, même niveau de demande	246

Figures	Page
2-14: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Address broadcast timing Single byte block transfers; double byte block transfers; quad byte block transfers	169
2-15: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Address broadcast timing Single byte RMW cycles; double byte RMW cycles; quad byte RMW cycles	171
2-16: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing BYTE(0) READ; BYTE(1) READ; BYTE(2) READ; BYTE(3) READ; BYTE(0-2) READ; BYTE(1-3) READ; SINGLE BYTE BLOCK READ	173
2-17: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing BYTE(0-1) READ; BYTE(2-3) READ; BYTE(0-3) READ; BYTE(1-2) READ; DOUBLE BYTE BLOCK READ; QUAD BYTE BLOCK READ	177
2-18: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing BYTE(0) WRITE; BYTE(1) WRITE; BYTE(2) WRITE; BYTE(3) WRITE; BYTE(0-2) WRITE; BYTE(1-3) WRITE; SINGLE BYTE BLOCK WRITE	181
2-19: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing BYTE(0-1) WRITE; BYTE(2-3) WRITE; BYTE(0-3) WRITE; BYTE(1-2) WRITE; DOUBLE BYTE BLOCK WRITE; QUAD BYTE BLOCK WRITE	185
2-20: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing Single byte RMW cycle	189
2-21: MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR - Data transfer timing Double byte RMW cycles quad byte RMW cycles	191
2-22: Address strobe inter-cycle timing	193
2-23: Data strobe inter-cycle timing A cycle where both data strobes go low followed by a cycle where one or both data strobes go low	195
2-24: Data strobe inter-cycle timing A cycle where one data strobe goes low followed by a cycle where one or both data strobes go low	197
2-25: MASTER, SLAVE and BUS TIMER - Data transfer timing Timed-out cycle	199
2-26: MASTER - DTB control transfer timing	201
3-1: Arbitration bus functional block diagram	205
3-2: Illustration of the daisy-chained bus grant lines	209
3-3: Block diagram: ARBITER	219
3-4: Block diagram: REQUESTER	227
3-5: Arbitration flow diagram: two REQUESTERS, two request levels	235
3-6: Arbitration sequence diagram: two REQUESTERS, two request levels	239
3-7: Arbitration flow diagram: two REQUESTERS, same request level	243
3-8: Arbitration sequence diagram: two REQUESTERS, same request level	247

Figures	Pages
4-1: Schéma-bloc fonctionnel du système d'interruption prioritaire du BUS CEI 821.	252
4-2: Structure du sous-système d'interruption: système à contrôleur unique	254
4-3: Structure du sous-système d'interruption: système distribué	256
4-4: CHAINE SERIE IACKIN*/IACKOUT*	260
4-5: Schéma-bloc: CONTROLEUR D'INTERRUPTION	264
4-6: Schéma-bloc: GENERATEUR D'INTERRUPTION	272
4-7: Schéma-bloc: EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK	276
4-8: Libération des lignes de demande d'interruption par les GENERATEURS D'INTERRUPTION ROAK et RORA	284
4-9: Un EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK et un GENERATEUR D'INTERRUPTION sur la même carte	288
4-10: Deux GENERATEURS D'INTERRUPTION sur la même carte	290
4-11: Les trois phases d'une séquence d'interruption	292
4-12: Deux CONTROLEURS D'INTERRUPTION surveillant chacun une ligne de demande d'interruption	296
4-13: Deux CONTROLEURS D'INTERRUPTION surveillant chacun plusieurs lignes de demande d'interruption	298
4-14: Organigramme du fonctionnement typique d'un système d'interruption à contrôleur unique d'interruption	302
4-15: Organigramme du fonctionnement typique d'un système à interruptions distribuées avec deux CONTROLEURS D'INTERRUPTION	308
4-16: CONTROLEUR et GENERATEUR D'INTERRUPTION - Chronologie de la sélection du GENERATEUR D'INTERRUPTION CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE, DOUBLE ou QUADRUPLE	342
4-17: EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK - Chronologie de la sélection du GENERATEUR D'INTERRUPTION CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE, DOUBLE ou QUADRUPLE	344
4-18: GENERATEUR D'INTERRUPTION qui participe - Chronologie de la sélection du GENERATEUR D'INTERRUPTION CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE, DOUBLE ou QUADRUPLE	346
4-19: GENERATEUR D'INTERRUPTION qui répond - Chronologie de la sélection du GENERATEUR D'INTERRUPTION CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE, DOUBLE ou QUADRUPLE	348
4-20: CONTROLEUR D'INTERRUPTION - Chronologie du transfert du MOT D'ETAT/IDentificateur CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE	350
4-21: CONTROLEUR D'INTERRUPTION - Chronologie du transfert du MOT D'ETAT/IDentificateur CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à DOUBLE OCTET; CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à QUADRUPLE OCTET	352
4-22: GENERATEUR D'INTERRUPTION qui répond - Chronologie du transfert du MOT D'ETAT/IDentificateur CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à OCTET UNIQUE	354
4-23: GENERATEUR D'INTERRUPTION qui répond - Chronologie du transfert du MOT D'ETAT/IDentificateur CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à DOUBLE OCTET; CYCLE DE RECONNAISSANCE D'INTERRUPTION à QUADRUPLE OCTET	356
4-24: EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK, GENERATEUR D'INTERRUPTION qui répond et GENERATEUR D'INTERRUPTION qui participe - Chronologie de la chaîne série IACK entre les cycles	358
5-1: Schéma-bloc du bus utilitaire	364
5-2: Chronogramme de l'EMETTEUR DE L'HORLOGE SYSTEME	366
5-3: Schéma-bloc du module CONTROLEUR D'ALIMENTATION	366
5-4: Chronogramme du CONTROLEUR D'ALIMENTATION lors d'une défaillance d'alimentation	368
5-5: Chronogramme du CONTROLEUR D'ALIMENTATION lors de la mise sous tension	368
5-6: Chronogramme des signaux SYSRESET* et SYSFAIL*	374

Figures	Page
4-1: Priority Interrupt Bus functional block diagram	253
4-2: Interrupt subsystem structure: single handler system	255
4-3: Interrupt subsystem structure: distributed system	257
4-4: IACKIN*/IACKOUT* DAISY-CHAIN	261
4-5: Block diagram: INTERRUPT HANDLER	265
4-6: Block diagram: INTERRUPTER	273
4-7: Block diagram: IACK DAISY-CHAIN DRIVER	277
4-8: Release of the interrupt request lines by ROAK and RORA INTERRUPTERS	285
4-9: An IACK DAISY-CHAIN DRIVER and an INTERRUPTER on the same board	289
4-10: Two INTERRUPTERS on the same board	291
4-11: The three phases of an interrupt sequence	293
4-12: Two INTERRUPT HANDLERS, each monitoring one interrupt request line	297
4-13: Two INTERRUPT HANDLERS, each monitoring several interrupt request lines	299
4-14: Typical single handler interrupt system operation flow diagram	303
4-15: Typical distributed interrupt system with two INTERRUPT HANDLERS, flow diagram	309
4-16: INTERRUPT HANDLER and INTERRUPTER - INTERRUPTER selection timing SINGLE, DOUBLE and QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	343
4-17: IACK DAISY-CHAIN DRIVER - INTERRUPTER selection timing SINGLE, DOUBLE and QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	345
4-18: Participating INTERRUPTER - INTERRUPTER selection timing SINGLE, DOUBLE and QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	347
4-19: Responding INTERRUPTER - INTERRUPTER selection timing SINGLE, DOUBLE and QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	349
4-20: INTERRUPT HANDLER - STATUS/ID transfer timing SINGLE BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	351
4-21: INTERRUPT HANDLER - STATUS/ID transfer timing DOUBLE BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE; QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	353
4-22: Responding INTERRUPTER - STATUS/ID transfer timing SINGLE BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	355
4-23: Responding INTERRUPTER - STATUS/ID transfer timing DOUBLE BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE; QUAD BYTE INTERRUPT ACKNOWLEDGE CYCLE	357
4-24: IACK DAISY-CHAIN DRIVER, responding INTERRUPTER, and participating INTERRUPTER - IACK daisy-chain inter-cycle timing	359
5-1: Utility Bus block diagram	365
5-2: SYSTEM CLOCK DRIVER timing diagram	367
5-3: Block diagram of POWER MONITOR module	367
5-4: POWER MONITOR power failure timing	369
5-5: POWER MONITOR system restart timing	369
5-6: SYSRESET* and SYSFAIL* timing diagram	375

Figures	Pages
5-7: Courant admissible dans les broches d'alimentation	378
6-1: Niveaux des signaux du BUS CEI 821	384
6-2: Adaptation d'impédance standard du bus	400
6-3: Coupe d'une piste de microruban utilisée comme ligne de signal sur le fond de panier	402
6-4: Z_0 en fonction de la largeur de ligne	404
6-5: C_0 en fonction de la largeur de ligne	404
7-1: Châssis équipé avec des cartes de tailles différentes	436
7-2: Carte simple hauteur: dimensions de base	438
7-3: Carte double hauteur: dimensions de base	440
7-4: Position des connecteurs sur les cartes simple et double hauteur	442
7-5: Vue en coupe d'une carte, d'un connecteur, d'un fond de panier et d'un panneau avant	444
7-6: Hauteur des composants, longueur des pattes et gauchissement de la carte	446
7-7: Panneau avant, simple hauteur, simple largeur	448
7-8: Panneau avant, double hauteur, simple largeur	450
7-9: Supports de montage du panneau avant et dimensions d'une carte simple hauteur	452
7-10: Supports de montage du panneau avant et dimensions d'une carte double hauteur	454
7-11: Panneau de remplissage simple hauteur	456
7-12: Panneau de remplissage double hauteur	458
7-13: Dimensions hors tout du fond de panier J_1 et J_2	460
7-14: Dimensions détaillées du fond de panier J_1 et J_2	462
7-15: Dimensions hors tout du fond de panier J_1/J_2	464
7-16: Dimensions détaillées du fond de panier J_1/J_2	466
7-17: Adaptation du fond de panier "Type hors carte" (vue d'en haut du fond de panier)	468
7-18: Adaptation du fond de panier "Type sur carte" (vue d'en haut du fond de panier)	470
7-19: Châssis à 21 emplacements	472
7-20: Détail du guide de carte	474
C-1: Chronogramme de SERCLK	500
D-1: Bascule RS de base	504
D-2: Conditions critiques d'entrée	506
D-3: Les deux types de métastabilité	508
D-4: Interprétations différentes d'une sortie métastable	510
D-5: Structure de l'arbitrage du VMEbus	526
D-6: Fonctionnement asynchrone de la chaîne série d'arbitrage	528
D-7: Fonctionnement synchrone de la chaîne série d'arbitrage	532
D-8: Fonctionnement asynchrone de la chaîne série d'interruption	536
D-9: Arbitre asynchrone du VMEbus	540

Tableaux

2-1: Les quatre catégories d'emplacement d'octet	54
2-2: Utilisation de DS0*, DS1*, A01, et LWORD* pour sélectionner les locations d'octets	56
2-3: Codes modificateurs d'adresse	58
2-4: Utilisation des lignes de données pour accéder aux locations d'octets	62
2-5: MAITRES: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes pointillées	70
2-6: ESCLAVES: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes pointillées	74

Figures	Page
5-7: Current rating for power pins	379
6-1: IEC 821 BUS signal levels	385
6-2: Standard bus termination	401
6-3: Backplane microstrip signal line cross section	403
6-4: Z_o versus line width	405
6-5: C_o versus line width	405
7-1: Subrack with mixed board sizes	437
7-2: Single height board: basic dimensions	439
7-3: Double height board: basic dimensions	441
7-4: Connector position on single and double height boards.....	443
7-5: Cross sectional view of board, connector, backplane, and front panel	445
7-6: Component height, lead length and board warpage	447
7-7: Single height, single width, front panel	449
7-8: Double height, single width, front panel	451
7-9: Front panel mounting brackets and dimensions of single height board	453
7-10: Front panel mounting brackets and dimensions of double height board	455
7-11: Single height filler panel	457
7-12: Double height filler panel	459
7-13: Overall dimensions of a J_1 and J_2 backplane	461
7-14: Detailed dimensions of a J_1 and J_2 backplane	463
7-15: Overall dimensions of a J_1/J_2 backplane	465
7-16: Detailed dimensions of a J_1/J_2 backplane	467
7-17: "Off board type" backplane termination (view from top of backplane)	469
7-18: "On board type" backplane termination (view from top of backplane)	471
7-19: 21-slot subrack	473
7-20: Board guide detail	475
C-1: SERCLK timing diagram	501
D-1: Basic RS flip-flop	505
D-2: Critical input conditions	507
D-3: The two types of metastability	509
D-4: Different interpretations of a metastable output	511
D-5: VMEbus arbitration structure	527
D-6: Handling the arbitration daisy-chain asynchronously	529
D-7: Handling the arbitration daisy-chain synchronously	533
D-8: Handling the interrupt daisy-chain asynchronously	537
D-9: Asynchronous VMEbus arbiter	541

Tables

2-1: The four categories of byte location	55
2-2: Use of DSO*, DS1*, A01, and LWORD* to select byte locations	57
2-3: Address modifier codes	59
2-4: Use of the data lines to access byte locations	63
2-5: MASTERS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines	71
2-6: SLAVES: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines	75

Tableaux	Pages
2-7: Utilisation du mnémonique BTO() pour spécifier la durée de limitation de temps des LIMITEURS DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS	78
2-8: DETECTEURS D'ACCES: REGLES et AUTORISATIONS pour la SURVEILLANCE des lignes pointillées	82
2-9: Mnémoniques qui spécifient les possibilités d'adressage	84
2-10: Mnémoniques qui spécifient les possibilités de base de transferts de données	92
2-11: Mnémonique qui spécifie les possibilités de transferts par bloc	98
2-12: Mnémonique qui spécifie les possibilités de lecture-modification-écriture ...	100
2-13: Transferts de 32 bits de données utilisant des cycles de transfert de multiple octet	104
2-14: Transferts de 16 bits de données utilisant des cycles de transfert de multiple octet	106
2-15: Mnémonique qui spécifie la possibilité de transfert non aligné	106
2-16: Mnémonique qui spécifie la possibilité UNIQUEMENT D'ADRESSAGE	108
2-17: Chronogrammes qui définissent le fonctionnement du MAITRE, de l'ESCLAVE et du DETECTEUR D'ACCES	132
2-18: Définition des mnémoniques utilisés dans les tableaux 2-19, 2-20 et 2-21	134
2-19: Utilisation des lignes d'adressage pour sélectionner un groupe de 4 octets ..	136
2-20: Utilisation de DSI*, DSO*, A01 et LWORD* pendant les différents cycles	138
2-21: Utilisation des lignes de données pour transférer des données	140
2-22: Paramètres de temps des chronogrammes du MAITRE, de l'ESCLAVE et du DETECTEUR D'ACCES	144
2-23: Paramètres de temps du chronogramme du LIMITEUR DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS	144
2-24: MAITRE - REGLES et OBSERVATIONS sur la chronologie	146
2-25: ESCLAVE - REGLES et OBSERVATIONS sur la chronologie	154
2-26: DETECTEUR D'ACCES - OBSERVATIONS sur la chronologie	160
2-27: LIMITEUR DE TEMPS D'OCCUPATION DU BUS - REGLES de la chronologie	162
3-1: ARBITRES: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes pointillées	220
3-2: DEMANDEURS: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes pointillées	226
4-1: CONTROLEURS D'INTERRUPTION: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes représentées en pointillés.....	266
4-2: GENERATEURS D'INTERRUPTION: REGLES et AUTORISATIONS pour commander et surveiller les lignes représentées en pointillés.....	274
4-3: Utilisation du mnémonique IH() pour spécifier les possibilités de traitement d'interruption	276
4-4: Utilisation du mnémonique I() pour spécifier les possibilités de génération d'une demande d'interruption	278
4-5: Mnémoniques qui spécifient les possibilités de transfert du MOT D'ETAT/Identificateur	278
4-6: Mnémoniques qui spécifient les possibilités de libération des demandes d'interruption	284
4-7: Code de la reconnaissance d'interruption sur 3 bits	306
4-8: Chronogrammes qui définissent le fonctionnement du CONTROLEUR D'INTERRUPTION et du GENERATEUR D'INTERRUPTION	316
4-9: Chronogrammes qui définissent le fonctionnement de l'EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK	316
4-10: Chronogrammes qui définissent le fonctionnement du GENERATEUR D'INTERRUPTION qui participe	318
4-11: Chronogrammes qui définissent le fonctionnement du GENERATEUR D'INTERRUPTION qui répond	318
4-12: Définitions des mnémoniques utilisés dans les tableaux 4-13, 4-14 et 4-15 ...	320
4-13: Utilisation de A01-A03 et IACK* pendant les cycles de reconnaissance d'interruption	320

Tables	Page
2-7: Use of the BTO() mnemonic to specify the time-out period of BUS TIMERS	79
2-8: LOCATION MONITORS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines	83
2-9: Mnemonics that specify addressing capabilities	85
2-10: Mnemonics that specify basic data transfer capabilities	93
2-11: Mnemonic that specifies block transfer capabilities	99
2-12: Mnemonic that specifies read-modify-write capabilities	101
2-13: Transferring 32 bits of data using multiple byte transfer cycles	105
2-14: Transferring 16 bits of data using multiple byte transfer cycles	107
2-15: Mnemonic that specifies unaligned transfer capability	107
2-16: Mnemonic that specifies ADDRESS-ONLY capability	109
2-17: Timing diagrams that define MASTER, SLAVE and LOCATION MONITOR operation	133
2-18: Definitions of mnemonics used in Tables 2-19, 2-20 and 2-21	135
2-19: Use of the address lines to select a 4-byte group	137
2-20: Use of DS1*, DSO*, A01, and LWORD* during the various cycles	139
2-21: Use of the data lines to transfer data	141
2-22: MASTER, SLAVE, and LOCATION MONITOR timing parameters	145
2-23: BUS TIMER timing parameters	145
2-24: MASTER - Timing RULES and OBSERVATIONS	147
2-25: SLAVE - Timing RULES and OBSERVATIONS	155
2-26: LOCATION MONITOR - Timing OBSERVATIONS	161
2-27: BUS TIMER - Timing RULES	163
3-1: ARBITERS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines ...	221
3-2: REQUESTERS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines .	227
4-1: INTERRUPT HANDLERS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines	267
4-2: INTERRUPTERS: RULES and PERMISSIONS for driving and monitoring the dotted lines	275
4-3: Use of the IH() mnemonic to specify interrupt handling capabilities	277
4-4: Use of the I() mnemonic to specify interrupt request generation capabilities ..	279
4-5: Mnemonics that specify STATUS/ID transfer capabilities	279
4-6: Mnemonics that specify interrupt request release capabilities	285
4-7: 3-bit interrupt acknowledge code	307
4-8: Timing diagrams that define INTERRUPT HANDLER and INTERRUPTER operation	317
4-9: Timing diagrams that define IACK DAISY-CHAIN DRIVER operation	317
4-10: Timing diagrams that define participating INTERRUPTER operation	319
4-11: Timing diagrams that define responding INTERRUPTER operation	319
4-12: Definitions of mnemonics used in Tables 4-13, 4-14 and 4-15	321
4-13: Use of A01-A03 and IACK* during interrupt acknowledge cycles	321

Tableaux	Pages
4-14: Utilisation des lignes DSI*, DSO*, LWORD* et WRITE* pendant les cycles de reconnaissance d'interruption	322
4-15: Utilisation de D00-D31 pour le transfert du MOT D'ETAT/IDentificateur	322
4-16: Paramètres de temps des chronogrammes du CONTROLEUR D'INTERRUPTION, du GENERATEUR D'INTERRUPTION et de l'EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK	324
4-17: CONTROLEUR D'INTERRUPTION - REGLES et OBSERVATIONS sur la chronologie	326
4-18: GENERATEUR D'INTERRUPTION - REGLES et OBSERVATIONS sur la chronologie	332
4-19: EMETTEUR DE CHAINE SERIE IACK - REGLES et OBSERVATIONS sur la chronologie ...	338
5-1: Commandes émises par les modules pendant le démarrage et l'arrêt de l'alimentation	372
6-1: Spécifications des tensions du bus	382
6-2: Spécifications de commande et de réception du bus	386
6-3: Résumé des émetteurs du bus	410
7-1: Affectation des broches J_1/P_1	476
7-2: Affectation des broches J_2/P_2	478
C-1: Valeurs des temps de SERCLK	500
D-1: Données concernant la métastabilité	520
E-1: Sous-ensembles des possibilités d'adressage autorisés	546
E-2: Interactions entre les sous-ensembles d'adressage autorisés	548
E-3: MAITRE: Sous-ensembles autorisés des possibilités de transfert des données ..	552
E-4: ESCLAVE: Sous-ensembles autorisés des possibilités de transfert des données .	552
E-5: DETECTEUR D'ACCES: Sous-ensembles autorisés des possibilités de transfert des données	554
E-6: Interactions entre les sous-ensembles de transfert de données autorisés	554
E-7: Interactions entre ARBITRES et DEMANDEURS	556
E-8: Interactions entre GENERATEURS et CONTROLEURS D'INTERRUPTION	560

Tables	Page
4-14: Use of the DS1*, DSO*, LWORD*, and WRITE* lines during interrupt acknowledge cycles	323
4-15: Use of D08-D31 to transfer the STATUS/ID	323
4-16: INTERRUPT HANDLER, INTERRUPTER, and IACK DAISY-CHAIN DRIVER timing parameters .	325
4-17: INTERRUPT HANDLER - Timing RULES and OBSERVATIONS	327
4-18: INTERRUPTER - Timing RULES and OBSERVATIONS	333
4-19: IACK DAISY-CHAIN DRIVER - Timing RULES and OBSERVATIONS	339
5-1: Module drive during power-up and power-down sequences	373
6-1: Bus voltage specifications	383
6-2: Bus driving and receiving requirements	387
6-3: Bus driver summary	411
7-1: J ₁ /P ₁ pin assignments	477
7-2: J ₂ /P ₂ pin assignments	479
C-1: SERCLK timing values	501
D-1: Metastability data	521
E-1: Permissible subsets of addressing capabilities	547
E-2: Interoperability among the permissible addressing subsets	549
E-3: MASTER: Permissible subsets of data transfer capabilities	553
E-4: SLAVE: Permissible subsets of data transfer capabilities	553
E-5: LOCATION MONITOR: Permissible subsets of data transfer detection capabilities	555
E-6: Interoperability among the permissible data transfer subsets	555
E-7: Interoperability among ARBITERS and REQUESTERS	557
E-8: Interoperability of INTERRUPTERS and INTERRUPT HANDLERS	561

COMMISSION ELECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE

BUS CEI 821 VMEbus -

BUS SYSTEME A MICROPROCESSEURS POUR DONNEES
DE 1 OCTET A 4 OCTETS

AVANT-PROPOS

- 1) Les décisions ou accords officiels de la CEI en ce qui concerne les questions techniques, préparés par des Comités d'Etudes où sont représentés tous les Comités nationaux s'intéressant à ces questions, expriment dans la plus grande mesure possible un accord international sur les sujets examinés.
- 2) Ces décisions constituent des recommandations internationales et sont agréées comme telles par les Comités nationaux.
- 3) Dans le but d'encourager l'unification internationale, la CEI exprime le vœu que tous les Comités nationaux adoptent dans leurs règles nationales le texte de la recommandation de la CEI, dans la mesure où les conditions nationales le permettent. Toute divergence entre la recommandation de la CEI et la règle nationale correspondante doit, dans la mesure du possible, être indiquée en termes clairs dans cette dernière.
- 4) La CEI n'a fixé aucune procédure concernant le marquage comme indication d'approbation et sa responsabilité n'est pas engagée quand il est déclaré qu'un matériel est conforme à l'une de ses recommandations.

La présente norme a été établie par le comité technique mixte ISO/CEI JTC 1: Technologie de l'information, SC 26: Système à microprocesseurs.

Cette deuxième édition de la CEI 821 remplace la première édition parue en 1987, et constitue une révision technique.

Le texte de cette norme est issu des documents suivants:

DIS	Rapport de vote
ISO/CEI DIS 821	JTC 1/SC 26 N 36

Le rapport de vote indiqué dans le tableau ci-dessus donne toute information sur le vote ayant abouti à l'approbation de cette norme

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION

IEC 821 VMEbus -

MICROPROCESSOR SYSTEM BUS FOR 1 BYTE TO 4 BYTE DATA

FOREWORD

- 1) The formal decisions or agreements of the IEC on technical matters, prepared by Technical Committees on which all the National Committees having a special interest therein are represented, express, as nearly as possible, an international consensus of opinion on the subjects dealt with.
- 2) They have the form of recommendations for international use and they are accepted by the National Committees in that sense.
- 3) In order to promote international unification, the IEC expresses the wish that all National Committees should adopt the text of the IEC recommendation for their national rules in so far as national conditions will permit. Any divergence between the IEC recommendation and the corresponding national rules should, as far as possible, be clearly indicated in the latter.
- 4) The IEC has not laid down any procedure concerning marking as an indication of approval and has no responsibility when an item of equipment is declared to comply with one of its recommendations.

This standard has been prepared by Joint Technical Committee ISO/IEC JTC 1: Information technology, SC 26: Microprocessor systems.

This second edition of IEC 821 replaces the first edition issued in 1987, and constitutes a technical revision.

The text of this standard is based on the following documents:

DIS	Report on Voting
ISO/IEC DIS 821	JTC 1/SC 26 N 36

Full information on the voting for the approval of this standard can be found in the Voting Report indicated in the above table.

BUS CEI 821 VMEbus -

BUS SYSTEME A MICROPROCESSEURS POUR DONNEES
DE 1 OCTET A 4 OCTETS

CHAPITRE 0: INTRODUCTION

0.1 *Domaine d'application*

La présente norme décrit un bus de fond de panier à hautes performances utilisable dans les systèmes à microprocesseurs, à mono-processeurs ou à multiprocesseurs. La norme est basée sur la spécification VMEbus du groupe de fabricants VME, août 1982. Ce bus inclut quatre sous-systèmes de bus: le bus de transfert de données, le bus d'interruptions prioritaires, le bus d'arbitrage et le bus utilitaire. Le bus de transfert de données supporte des transferts de données de 8, 16 et 32 bits sur 32 lignes de données et 32 lignes d'adresse non multiplexées. Les protocoles de transfert sont asynchrones et interverrouillés. Le bus d'interruptions prioritaires fournit au système les services d'interruption en temps réel. L'allocation du bus est assurée par le bus d'arbitrage, qui permet l'implémentation des algorithmes d'arbitrage de type priorité tournante et de type prioritaire. Le bus utilitaire fournit la synchronisation pour la mise sous tension et la mise hors tension du système. Les spécifications mécaniques des cartes, des fonds de panier, des sous-châssis et des châssis sont basées sur la Publication 297 de la CEI.

0.2 *Références normatives*

Les publications suivantes de la CEI sont citées dans la présente norme:

- Publications n^{os} 297-1 (1982): Dimensions des structures mécaniques de la série de 482,6 mm (19 in), Première partie: Panneaux et bâtis.
297-3 (1984): Troisième partie: Bacs et blocs enfichables associés.
603-2 (1980): Connecteurs pour fréquences inférieures à 3 MHz pour utilisation avec cartes imprimées, Deuxième partie: Connecteurs pour circuits imprimés en deux parties, pour grille de base de 2,54 mm (0.1 in) avec caractéristiques de montage communes.
822 (1988): CEI 822 VSB - Bus parallèle de sous-système du Bus CEI 821 VMEbus.
823 (1990): Bus système à microprocesseurs (VMSbus) - Bus sous-système série du bus CEI 821 (VMEbus).

IEC 821 VMEbus -

MICROPROCESSOR SYSTEM BUS FOR 1 BYTE TO 4 BYTE DATA

CHAPTER 0: INTRODUCTION

0.1 *Scope*

This standard specifies a high performance backplane bus for use in microcomputer systems that employ single or multiple microprocessors. It is based on the VMEbus specification, released by the VME Manufacturers Group in August of 1982. The bus includes four sub-buses: the Data Transfer Bus, the Priority Interrupt Bus, the Arbitration Bus and the Utility Bus. The Data Transfer Bus supports 8-, 16- and 32-bits transfers over a non-multiplexed 32-bit data and address highway. The transfer protocols are asynchronous and fully handshaken. The Priority Interrupt Bus provides real-time interrupt services to the system. The allocation of bus mastership is performed by the Arbitration Bus, which allows to implement both Round Robin and Prioritized arbitration algorithms. The Utility bus provides the system with power-up and power-down synchronization. The mechanical specifications of boards, backplanes, subracks and enclosures are based on IEC Publication 297.

0.2 *Normative references*

The following IEC publications are quoted in this standard:

- Publication Nos. 297-1 (1982): Dimensions of mechanical structures of the 482.6 mm (19 in) series, Part 1: Panels and racks.
- 297-3 (1984): Subracks and associated plug-in units.
- 603-2 (1980): Connectors for frequencies below 3 MHz for use with printed boards, Part 2: Two-part connectors for printed boards for basic grid of 2.54 mm (0.1 in), with common mounting features.
- 822 (1988): IEC 822 VSB - Parallel sub-system bus of the IEC 821 VMEbus.
- 823 (1990): Microprocessor system bus (VMSbus) - Serial sub-system bus of the IEC 821 Bus (VMEbus).