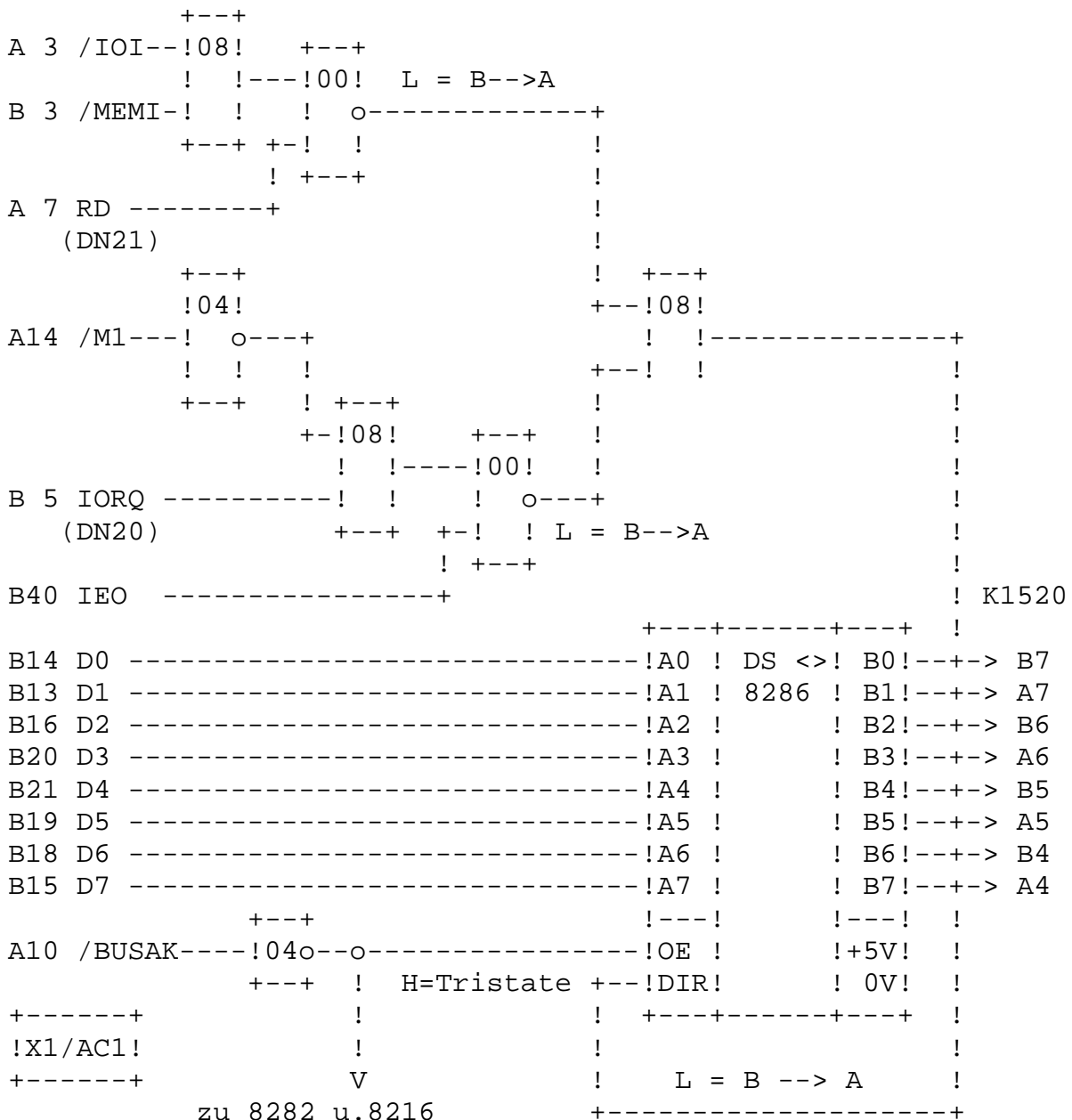


=====
 Allgemeines:

Für den Datenbustreiber muß der bidirektionale Datentransport gewährleistet werden. Um einen von der Grundplatine kommenden RETI-Befehl zu erkennen, ist der Datenbus ständig in Richtung Peripherie geschaltet (A --> B ; DIR=H). Eine Umschaltung von B --> A ist nur in 3 Fällen notwendig (DIR = L):

- 1.Lesen einer externen Speicheradresse; Signale Memory intern (MEMI=H, D18 Pin 6) und /RD = L
- 2.Lesen einer externen IN/OUT-Adresse; Signale IN-OUT-intern (IOI=H, D18 Pin 8) und /RD = L
- 3.Lesen eines externen Interruptvektors (Signale /IORQ, /M1 = L und IEO = H)
 IEO am besten von PIO und CTC }ber ein Gatter 08 zusammenfassen. (zeitliche Verbesserung)




```

BUSAK >-----+ !
vom Datenbus) !
!
! +----+-----+----+
A14 /M1 >-----+--!DI0! DS <>!DB0!-----> A26 A5
A15 /RFSH >-----+--!DI1! 8216 !DB1!-----> A25 B5
B10 /HALT >-----+--!DI2! !DB2!-----> B26 B6
A10 /BUSAK>-----+--!DI3! !DB3!-----> A4
! !---! !---!
o-!CS ! !+5V!
o-!DIEN ! 0V!
! +----+-----+----+
!
===

```

Beim AC1 ist die Verknüpfung der CS-Signale der Treiber mit dem Signal BUSAK nicht erforderlich, da er sowieso nicht DMA-fähig ist. Sie können demzufolge mit an Masse gelegt werden. Für den Steuerbus wäre also auch ein DS 8282 einsetzbar.

(Vom AC1 ausgelesen und entsprechend Original-Bildschirm formatiert von Norbert Z80-Nostalgiker 05/2009)