



Введение в системы сбора данных

О.Соловьянов



Содержание

□ Предисловие

□ Что такое ССД(DAQ)?

- Общая схема

□ Основные принципы ССД

- Оцифровка (*digitization*), задержка (*latency*)
- Мертвое время (*dead time*), разравнивание (*de-randomization*)

□ Масштабирование

- Чтение данных (*readout*) и построение событий (*event building*)
- Шины и сети (*buses & networks*)

□ Сделай сам

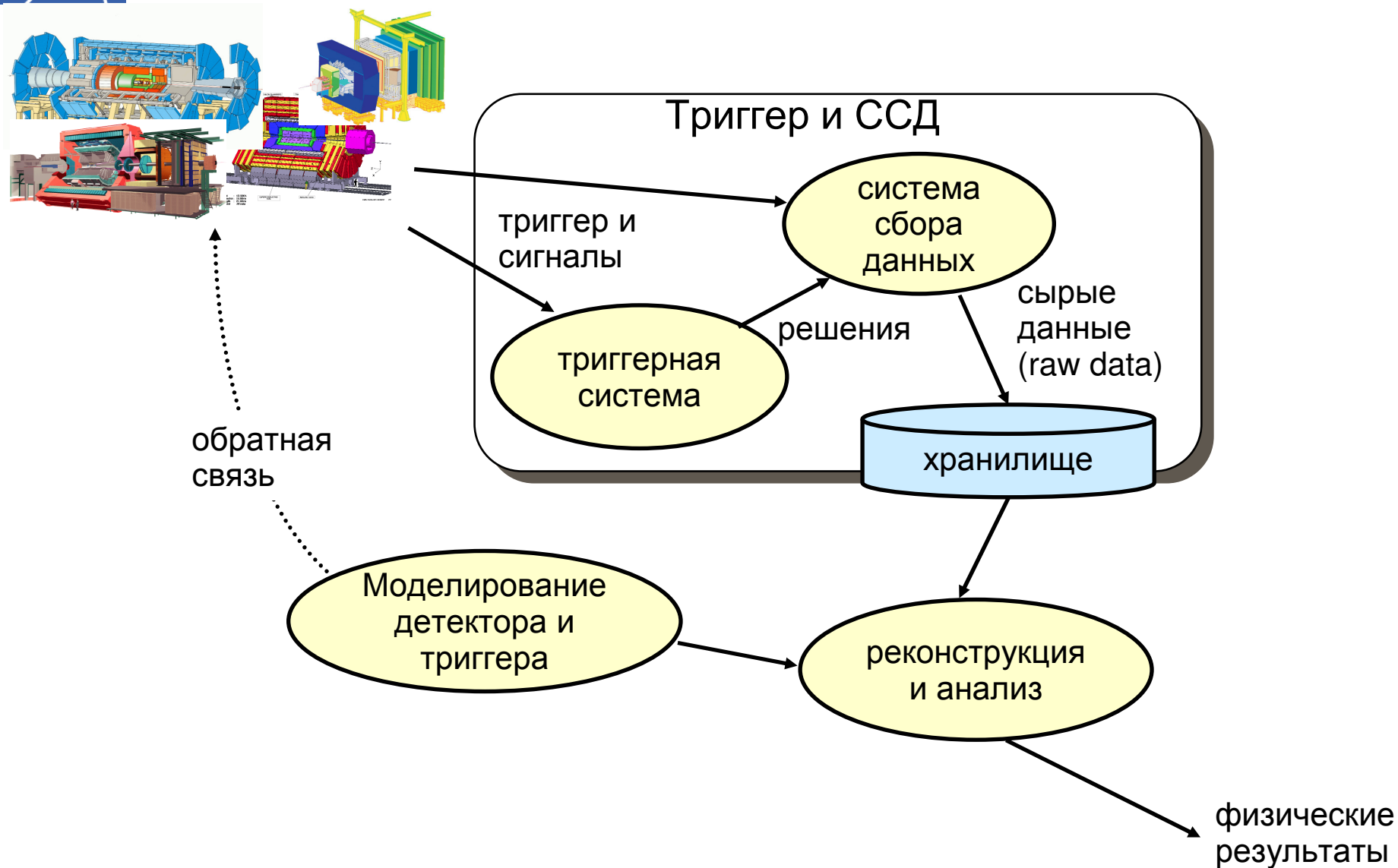


Предисловие

- Сбор данных не является точной наукой. Это «алхимия» электроники, компьютеров, сетей, физики и ... опыта (включая «хакерство»)
 - ..., а так же денег, времени и собственно людей, ...
- Речь пойдет в основном о системах сбора данных экспериментов физики высоких энергий
- Цель данной лекции состоит в изложении основ, по возможности избегая технических деталей, которые будут объяснены позднее

- Материалы и идеи данной лекции позаимствованы из Introduction to Data Acquisition (W.Wandelli @ ISTOTDAQ2010) и CERN Summer Student lectures (N.Neufeld, C.Gaspar)

Общая схема



- Основная роль триггера и ССД заключается в приеме и обработке сигналов с детекторов, с записью наиболее интересной информации на постоянный носитель для дальнейшего анализа (offline reconstruction & analysis)



Триггер и ССД

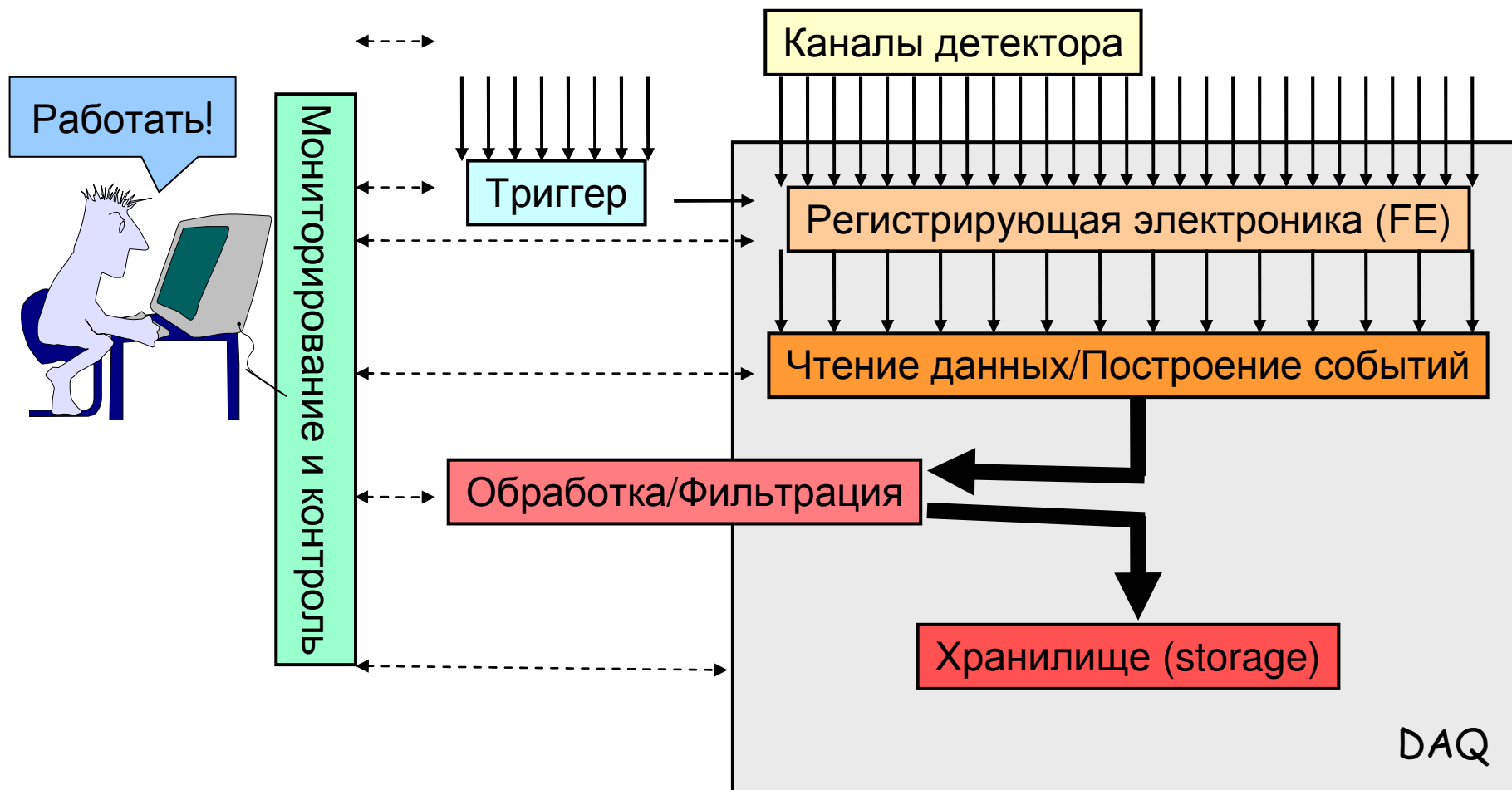
□ Триггер:

- Отбирает интересные события (events), и выкидывает ненужные, в режиме реального времени (real time) (то есть с минимальными задержками - latency)

□ ССД:

- Собирает данные от детекторов - чтение (readout)
- Возможно инициирует триггер более высокого уровня (HLT)
- Собирает полные события – построение событий (Event Building)
- Записывает данные (Data recording)
- Предоставляет возможность контроля, конфигурации и наблюдения процесса сбора данных (Run Control, Monitoring)

Триггер, ССД и контроль

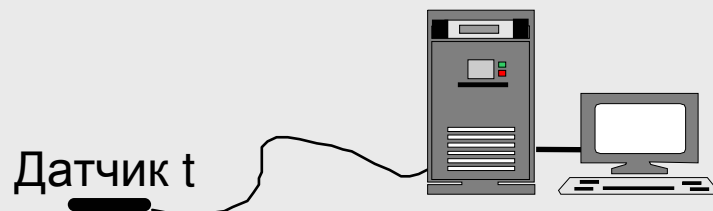




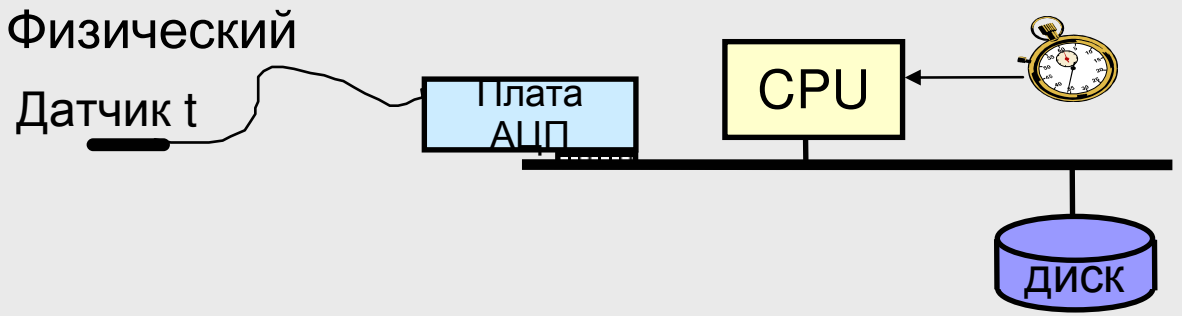
Концепции ССД

Простейшая ССД: периодический триггер

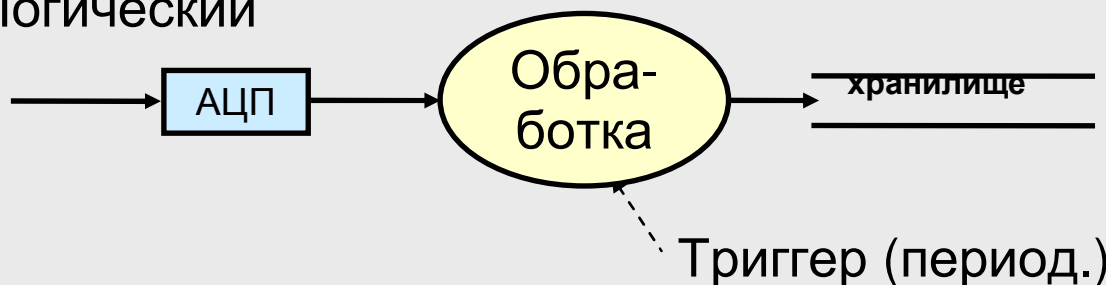
Внешний вид



Физический



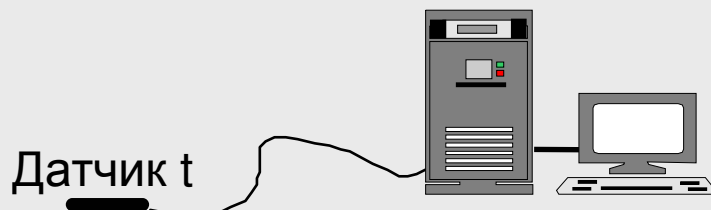
Логический



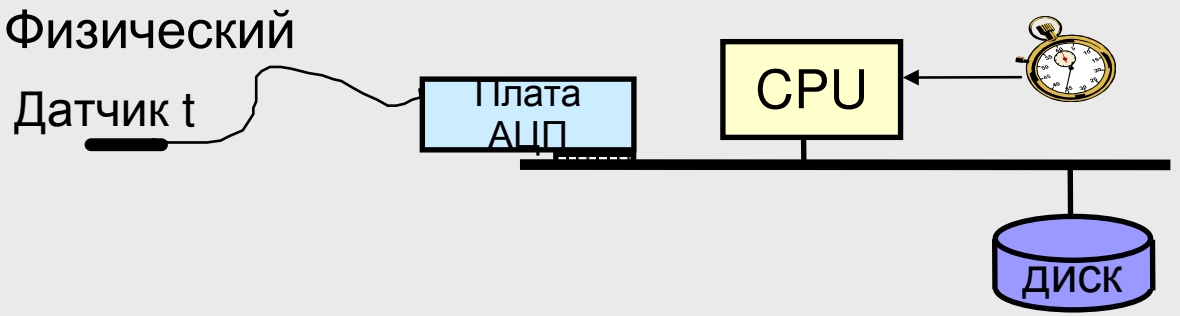
- Измерение температуры с фиксированной частотой
- АЦП (ADC) переводит аналоговый сигнал в цифровой - оцифровка (**digitization**)
 - Регистрирующая электроника
 - (front-end electronics)
- Процессор выполняет чтение и обработку

Простейшая ССД: периодический триггер

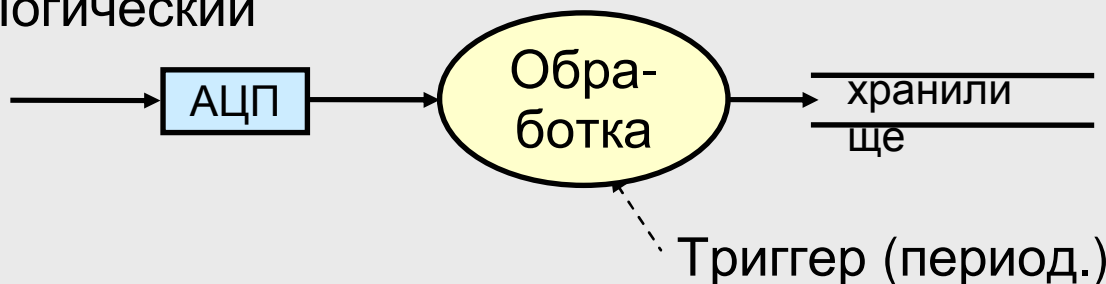
Внешний вид



Физический

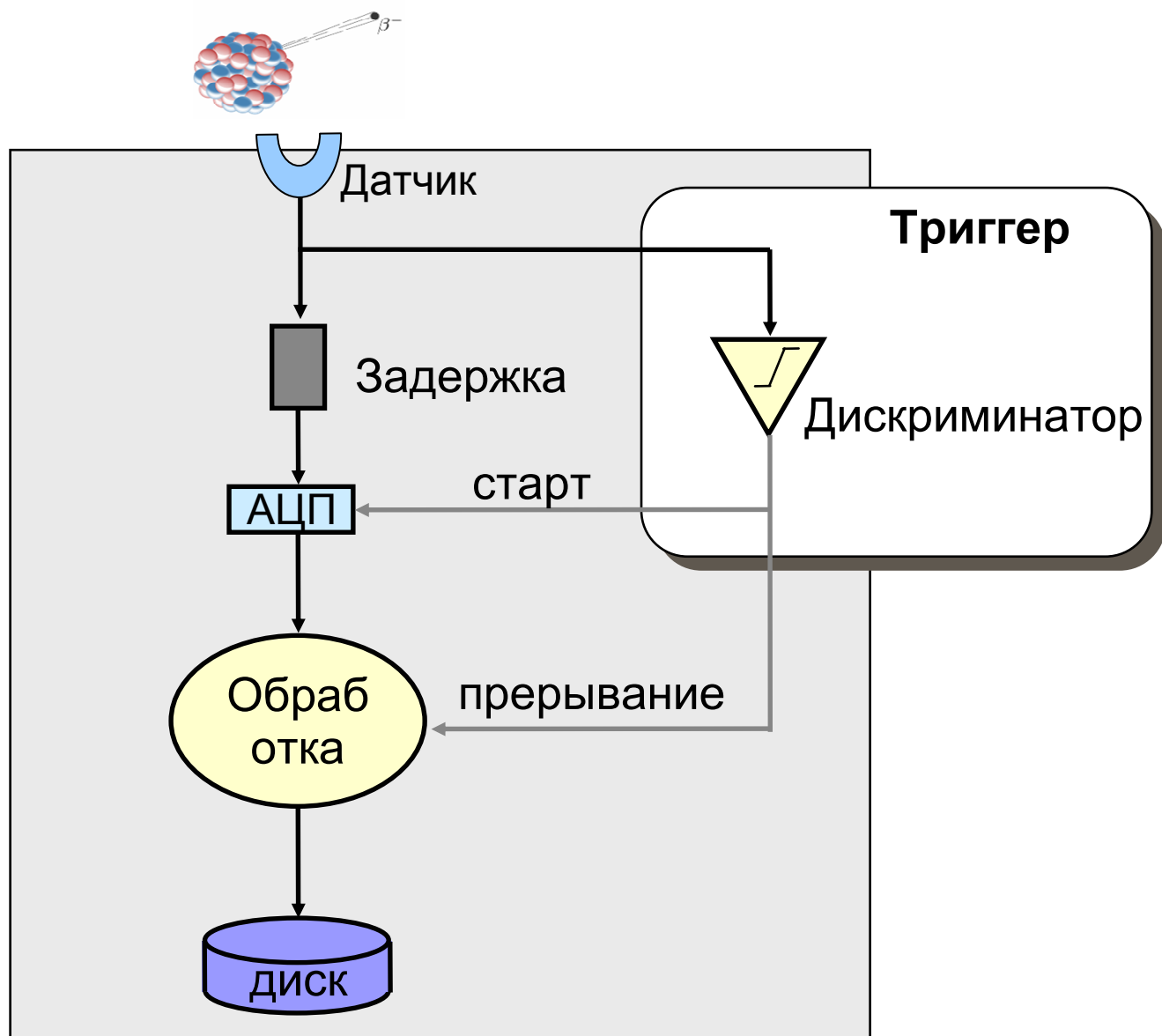


Логический



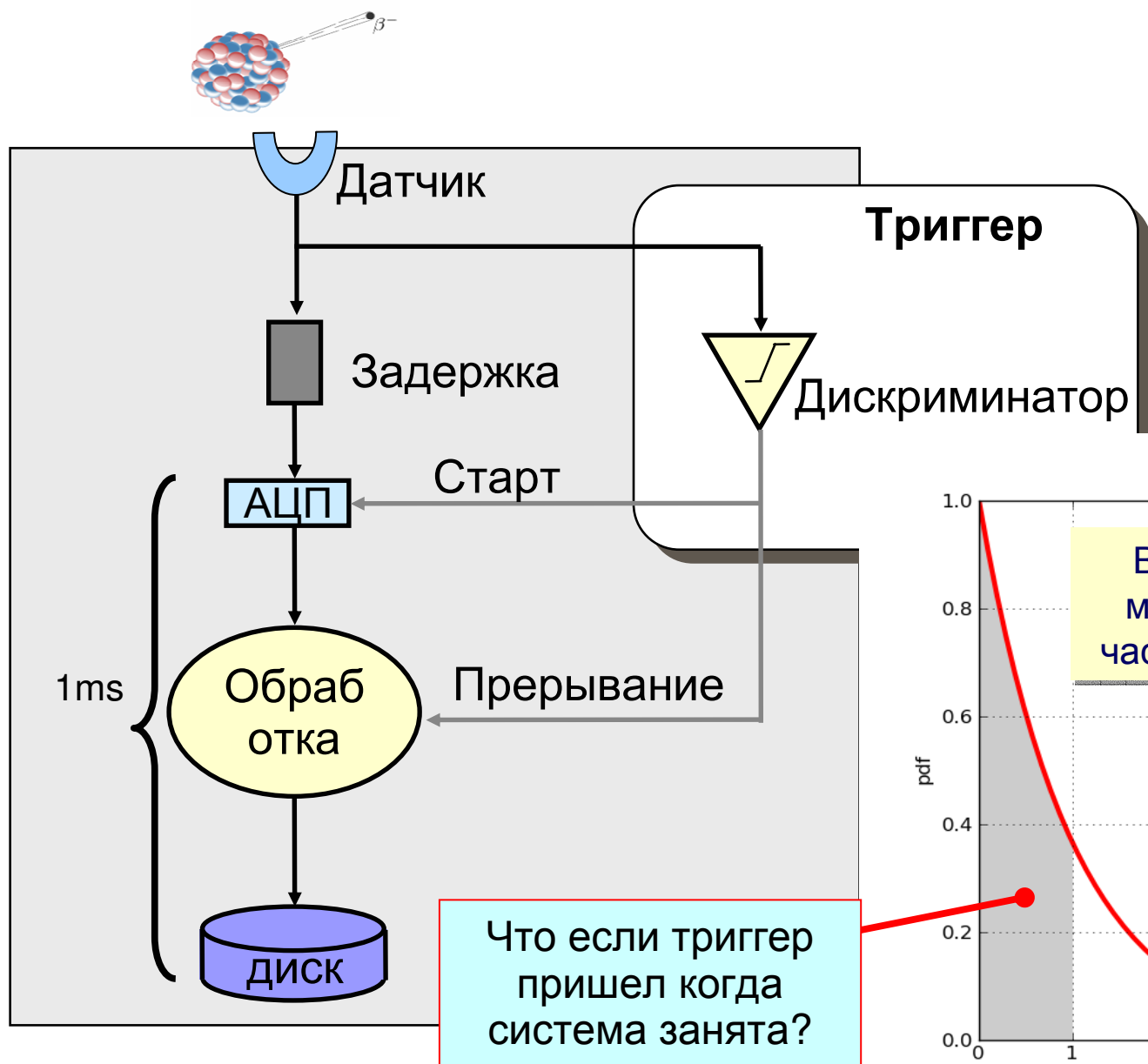
- Измерение температуры с фиксированной частотой
- Система явно ограничена временем обработки события
- Например $\tau = 1 \text{ мс}$ для
 - АЦП преобразование + обработка + запись
- Выдерживает $\sim 1/1 \text{ мс} = 1 \text{ кГц}$ частоту **периодического триггера**

Простейшая ССД: настоящий триггер



- Измерение свойств бета-распада
- События приходят асинхронно и непредсказуемо
 - Нужен **физический** триггер
- **Задержка компенсирует время выработки решения триггера**

Простейшая ССД: настоящий триггер

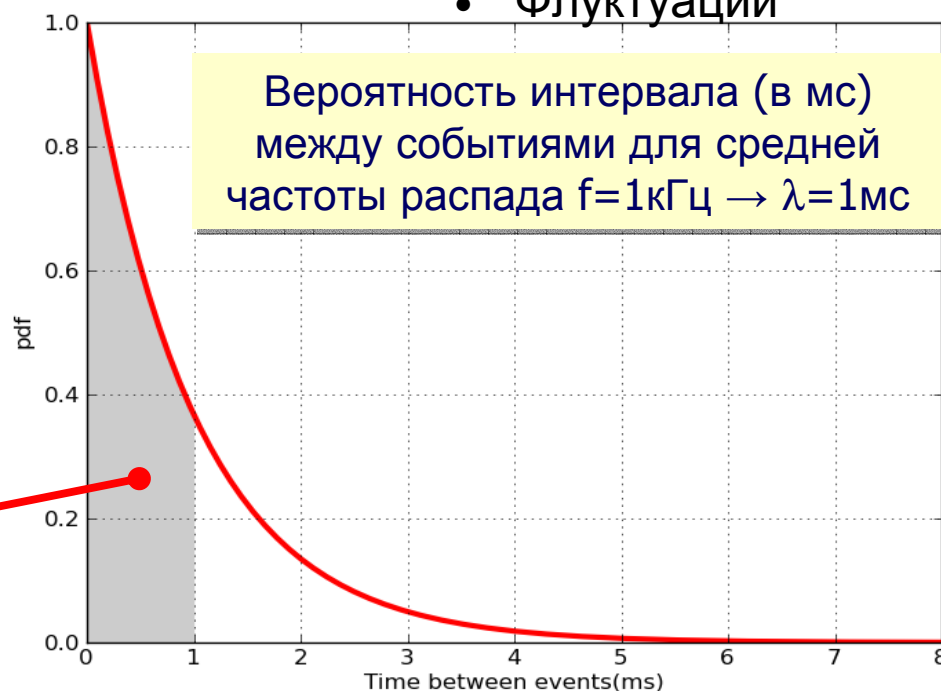


□ Измерение свойств бета-распада

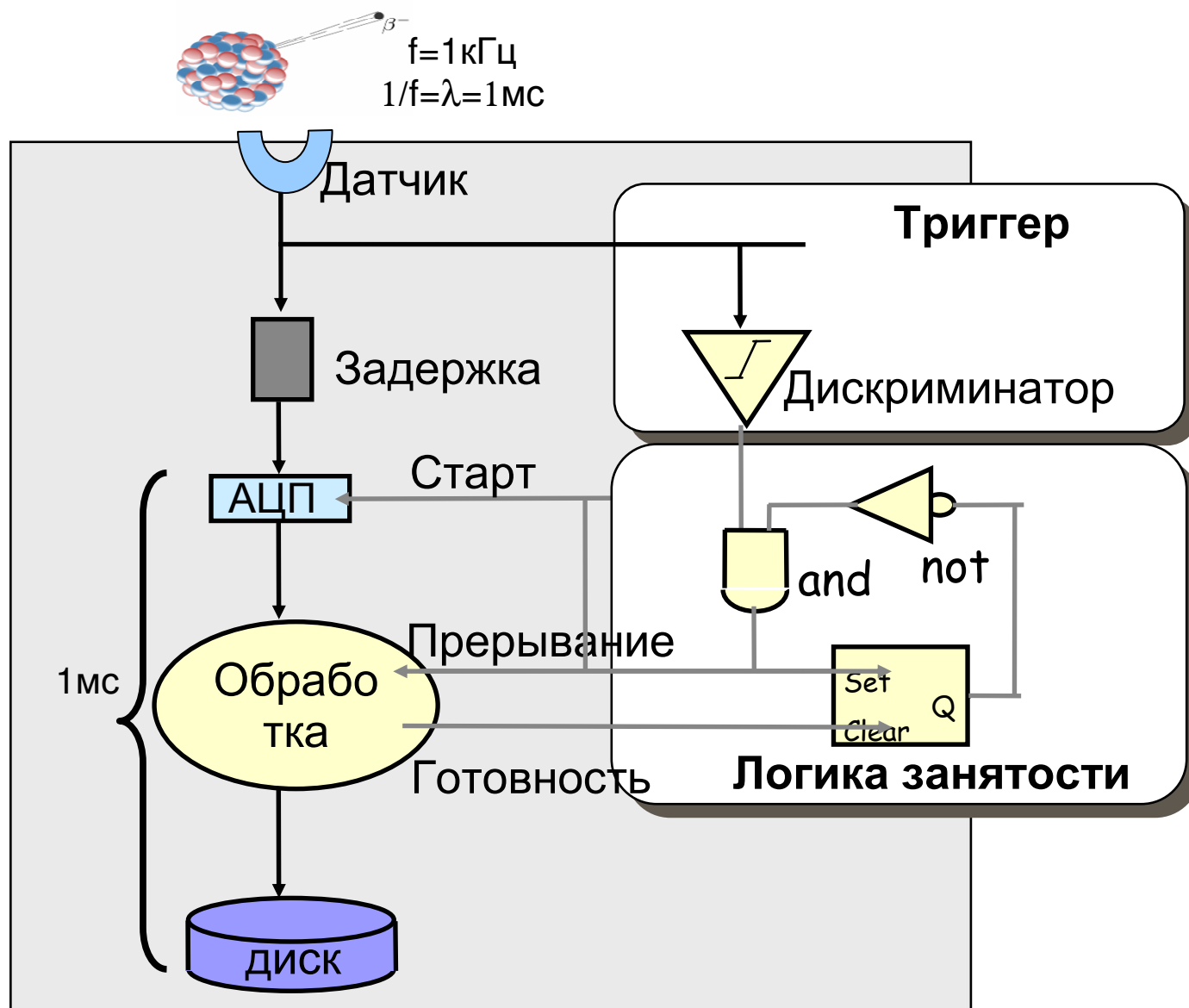
- Нужен **физический** триггер

□ Стохастический процесс

- Флуктуации



Простейшая ССД: триггер и логика занятости



□ Логика занятости (busy logic) запрещает поступление триггеров во время обработки события

□ Какую (в среднем) частоту мы теперь сможем получить?

- Напоминание: $\tau = 1 \text{ мс}$ было достаточно для работы на частоте 1 кГц с периодическим триггером

Мертвое время и эффективность (1)

Define ν as average DAQ frequency

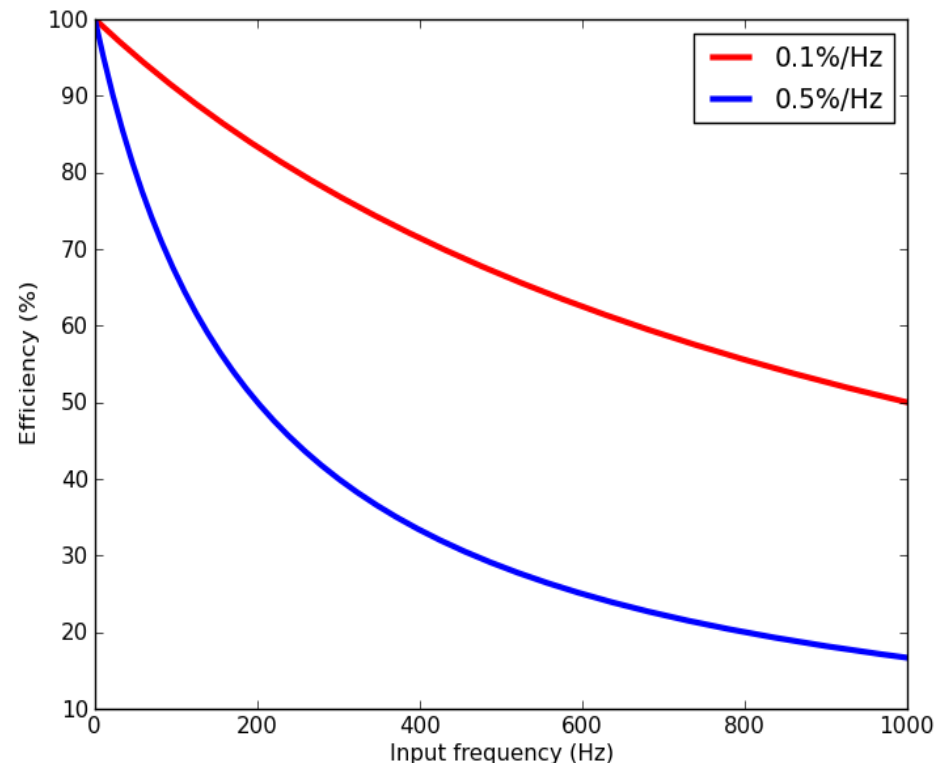
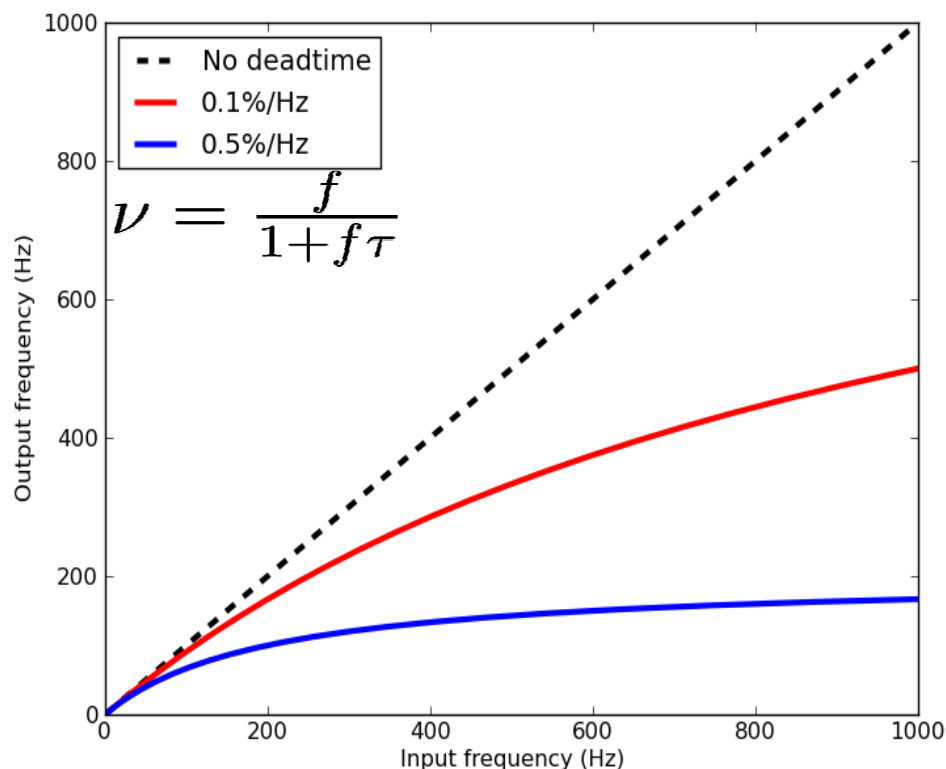
$\nu\tau \rightarrow$ DAQ system is busy - $(1 - \nu\tau) \rightarrow$ DAQ system is free

$$f(1 - \nu\tau) = \nu \rightarrow \nu = \frac{f}{1 + f\tau} < f$$

$$\epsilon = \frac{N_{saved}}{N_{tot}} = \frac{1}{1 + f\tau} < 100\%$$

- Определим мертвое время (d) как отношение между временем когда система была занята и полным временем. В нашем примере $d=0.1\%/Гц$
- Из-за флуктуаций внесенных стохастическим процессом эффективность всегда будем меньше 100%
 - В нашем примере, $d=0.1\%/Гц$, $f=1kHz \rightarrow \nu=500Hz$, $\epsilon=50\%$

Мертвое время и эффективность (2)

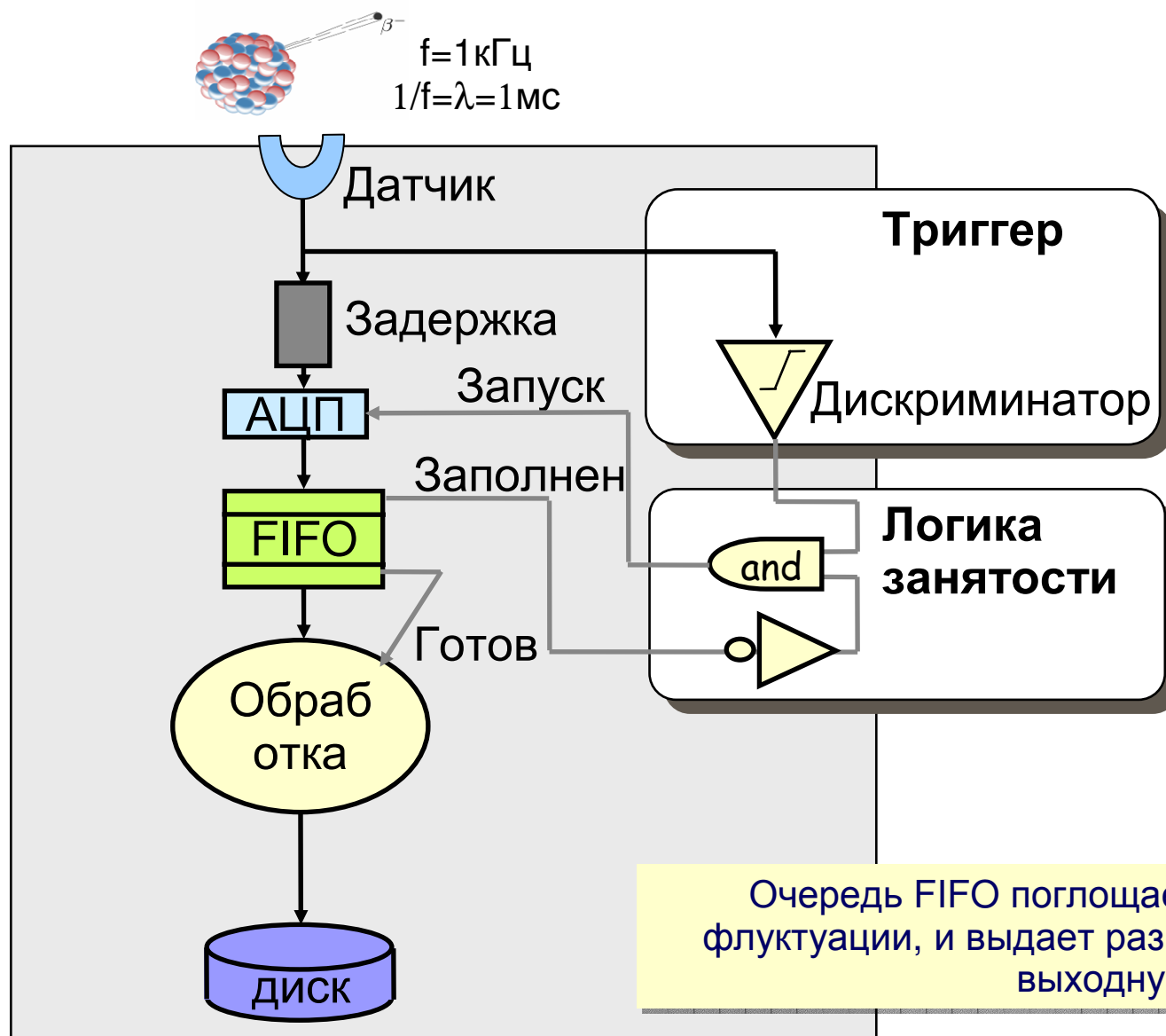


□ Если мы хотим получить $\nu \sim f$ ($\epsilon \sim 100\%$) $\rightarrow f\tau \ll 1 \rightarrow \tau \ll \lambda$

• $f = 1\text{kHz}$, $\epsilon = 99\% \rightarrow \tau < 0.1\text{ms} \rightarrow 1/\tau > 10\text{kHz}$

□ Чтобы справиться с флуктуациями частоты поступления сигнала, мы должны спроектировать ССД с запасом в 10 раз. Это очень неудобно! Можно ли обойти это требование?

Простейшая ССД: разравнивание



Очередь (First-In First-Out – FIFO)

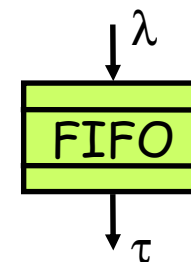
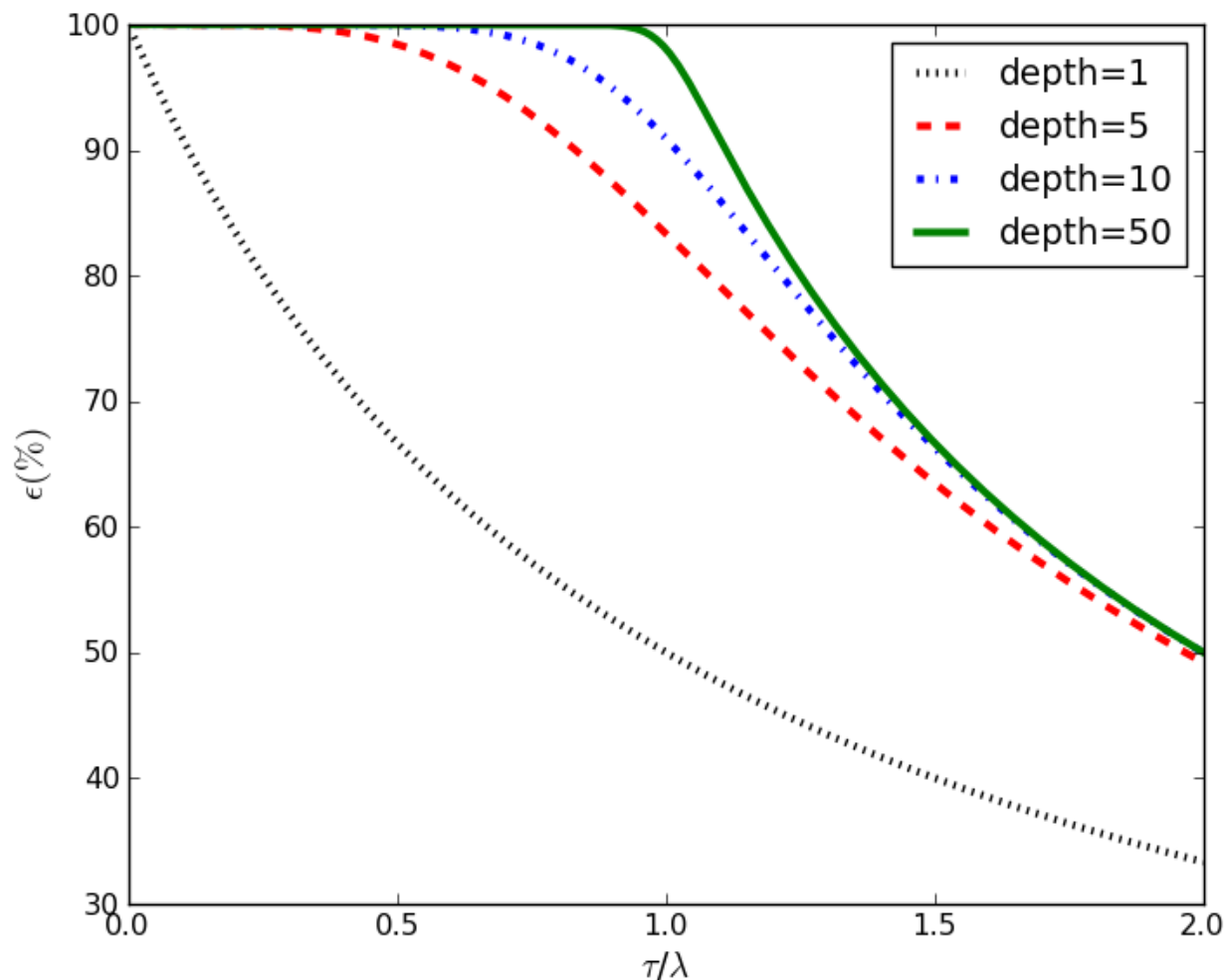
- Буферная зона организована в виде очереди
- Глубина: число ячеек
- Выполнена в «железе» (HW) или в ПО (SW)



Очередь FIFO добавляет дополнительную задержку

Очередь FIFO поглощает и сглаживает входные флуктуации, и выдает разровненную (**De-randomized**) выходную частоту

Разравнивание: теория очередей

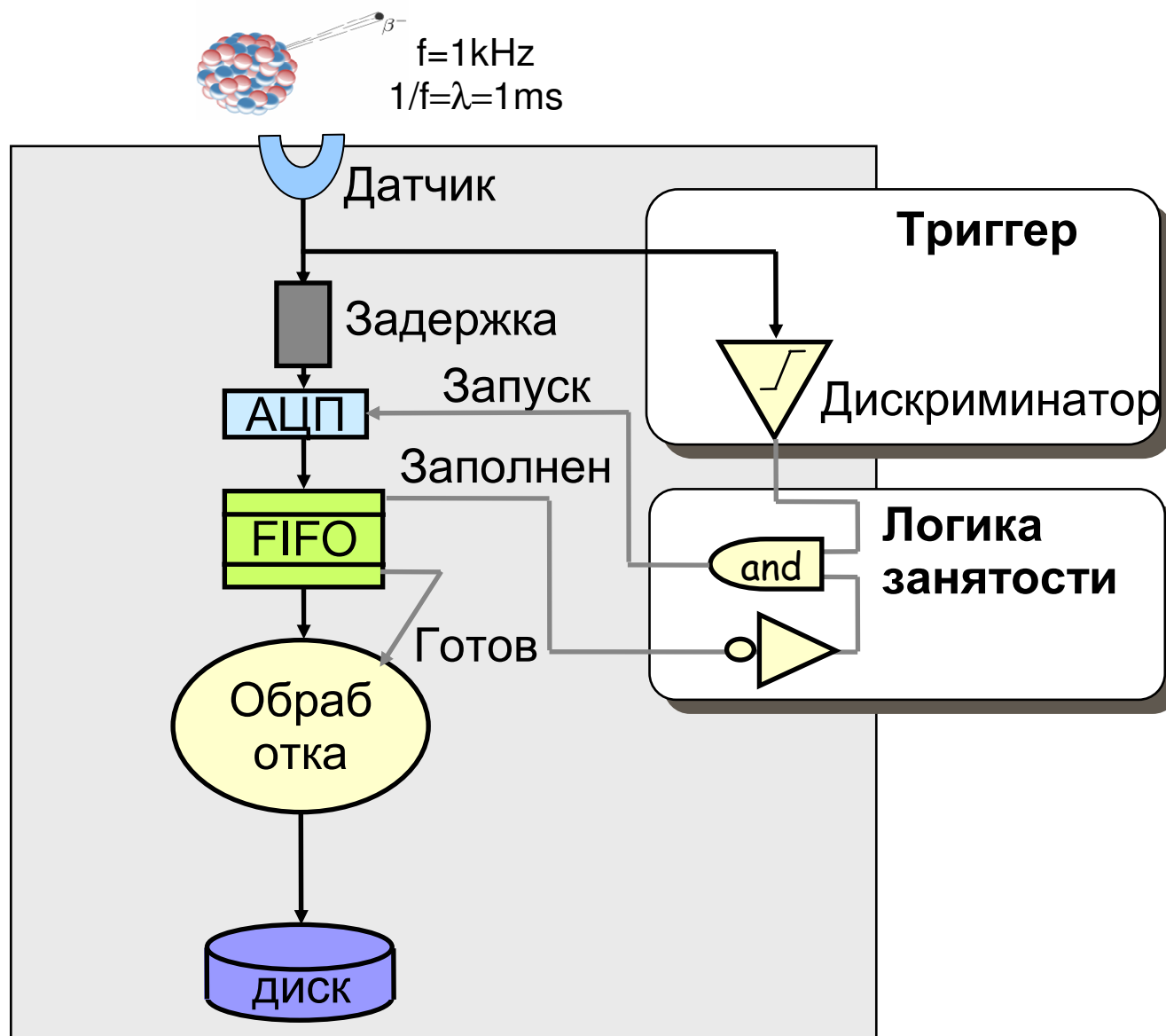


□ Теперь мы можем достигнуть эффективности FIFO ~100% с $\tau \sim \lambda$

- Умеренный размер буфера

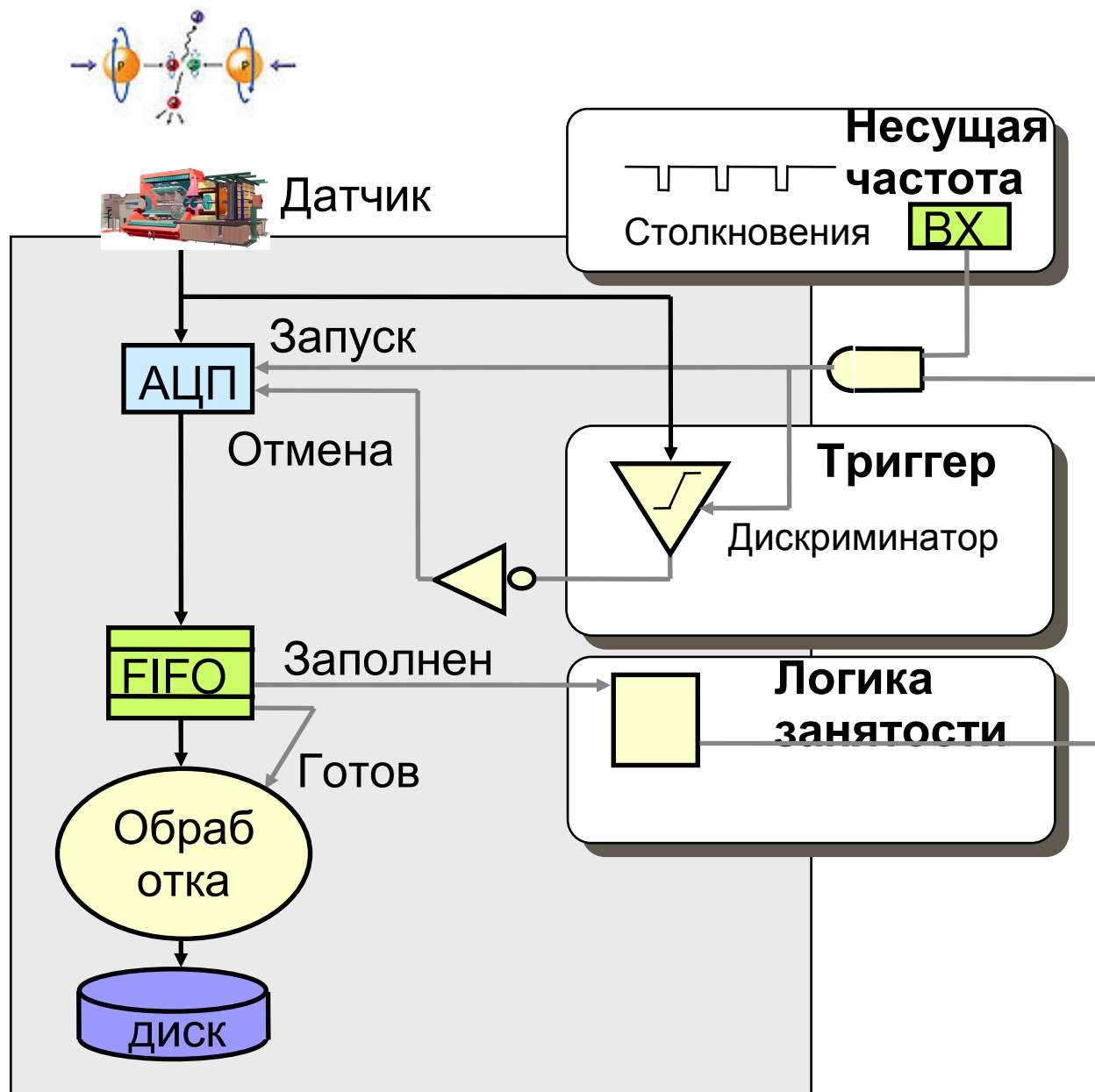
Аналитические вычисления возможны только для очень простых систем.
В остальных случаях требуется тщательное моделирование.

Разравнивание: заключение



- Можно достичь почти 100% эффективности и минимального мертвого времени при условии
 - АЦП может работать на частотах $\gg f$
 - Частота обработки данных $\sim f$
- FIFO отделяет быстродействующую регистрирующую электронику от обработки данных
 - Минимизирует число быстрых компонентов
- Можно ли заменить задержку на "FIFO"?
 - Аналоговые задержки \rightarrow широко используются на экспериментах LHC

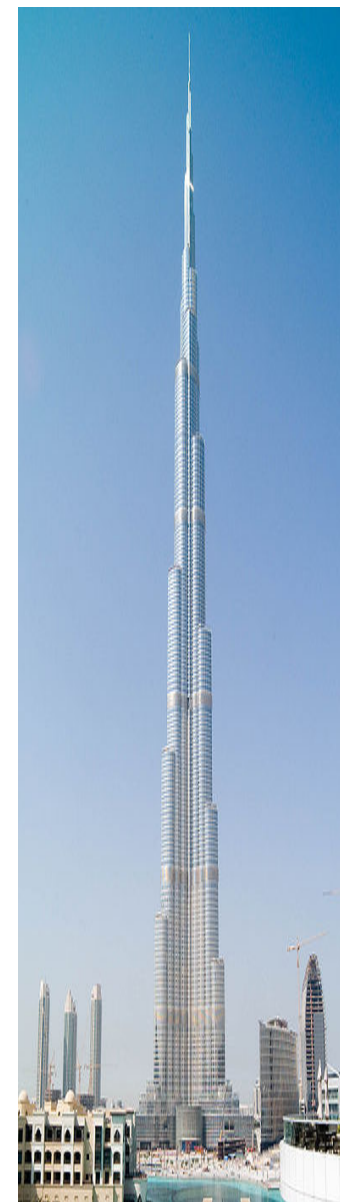
Простейшая ССД: режим коллайдера



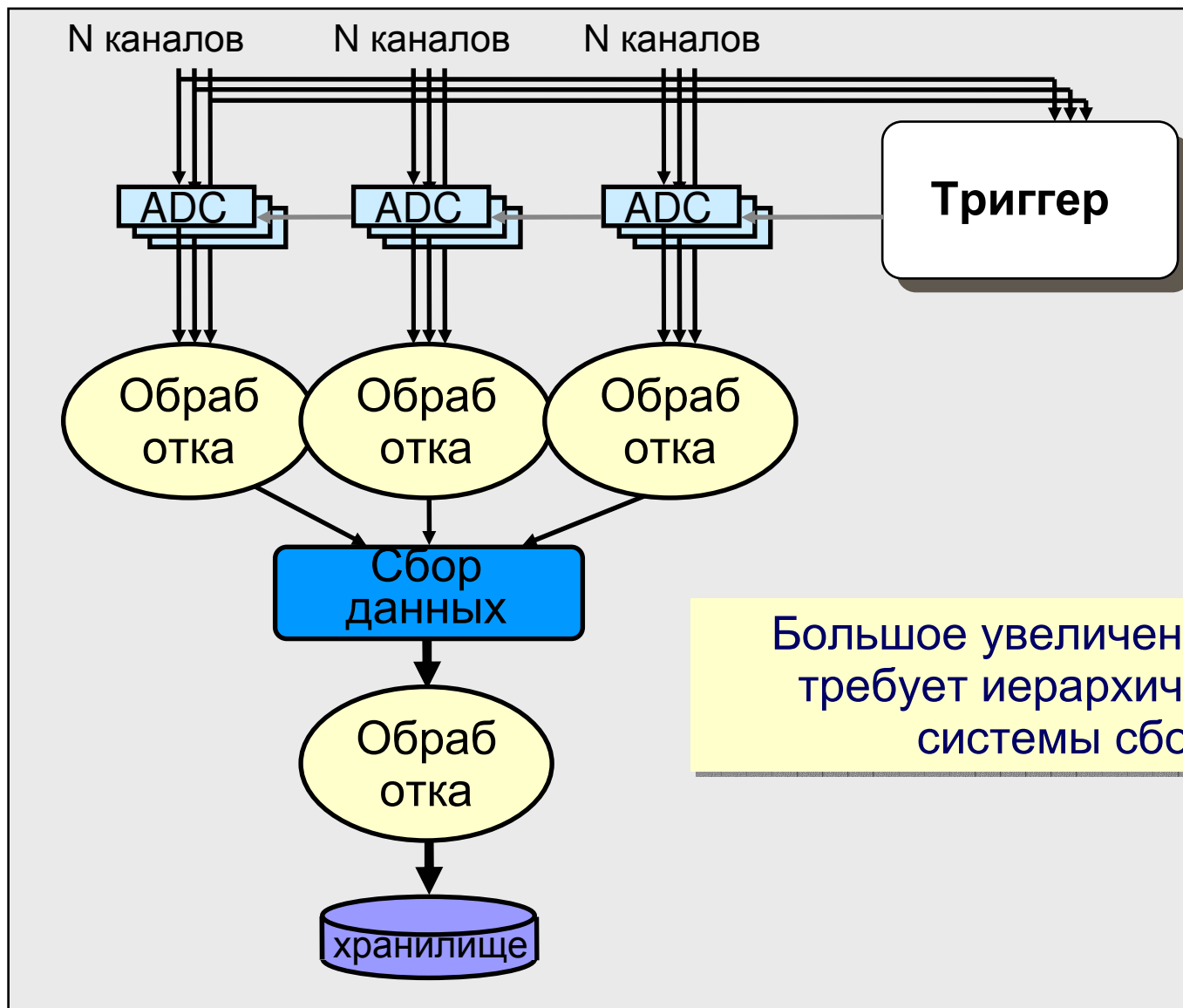
- Столкновения частиц синхронны (с задающей частотой)
- Триггер отбрасывает неинтересные события
- Даже если столкновения синхронны, то триггера (т.е. хорошие события) **непредсказуемы**
- Необходимо **разравнивание** (de-randomization)



Масштабируемость

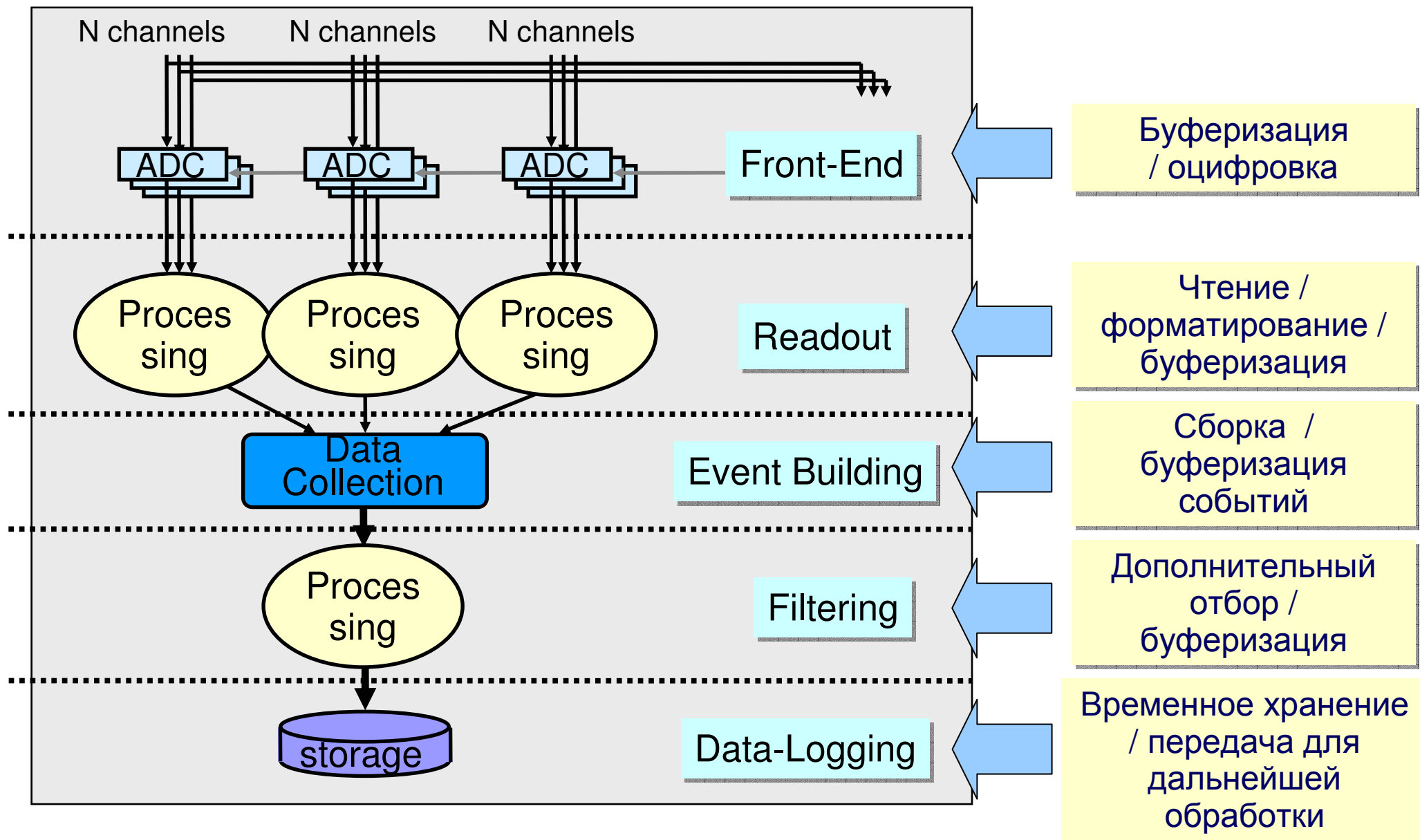


Простейшая ССД: больше каналов



Большое увеличение числа каналов требует иерархической структуры системы сбора данных

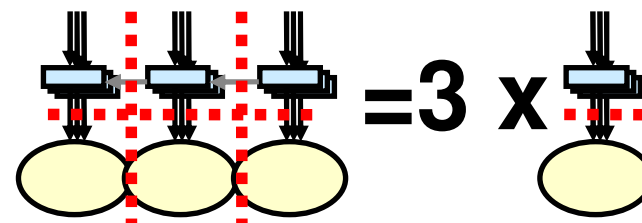
Крупная ССД: составляющие



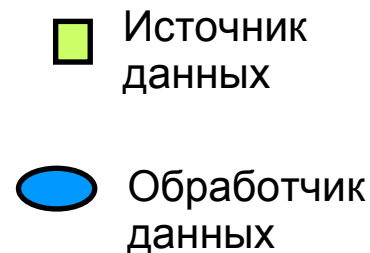
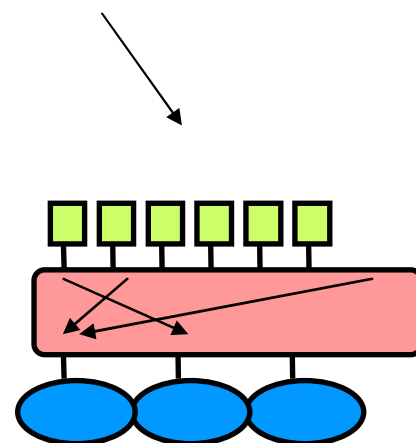
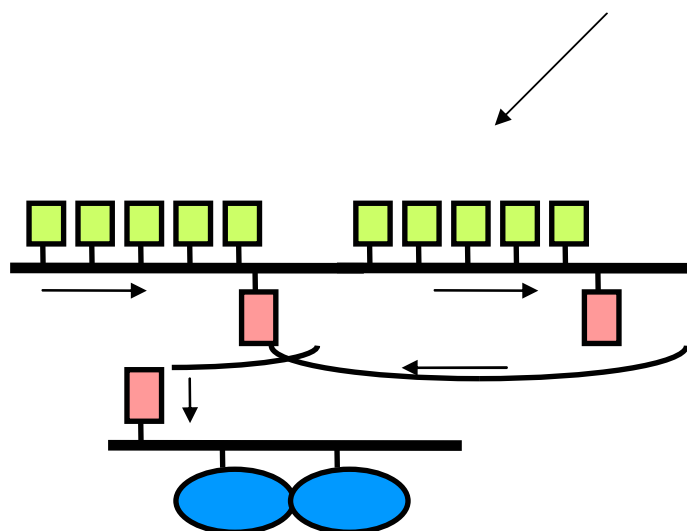
Топология систем сбора данных

- Чтение или построение событий из множества каналов требует множество компонентов
- В дизайн нашей иерархической системы сбора данных стоит добавить «строительные блоки»

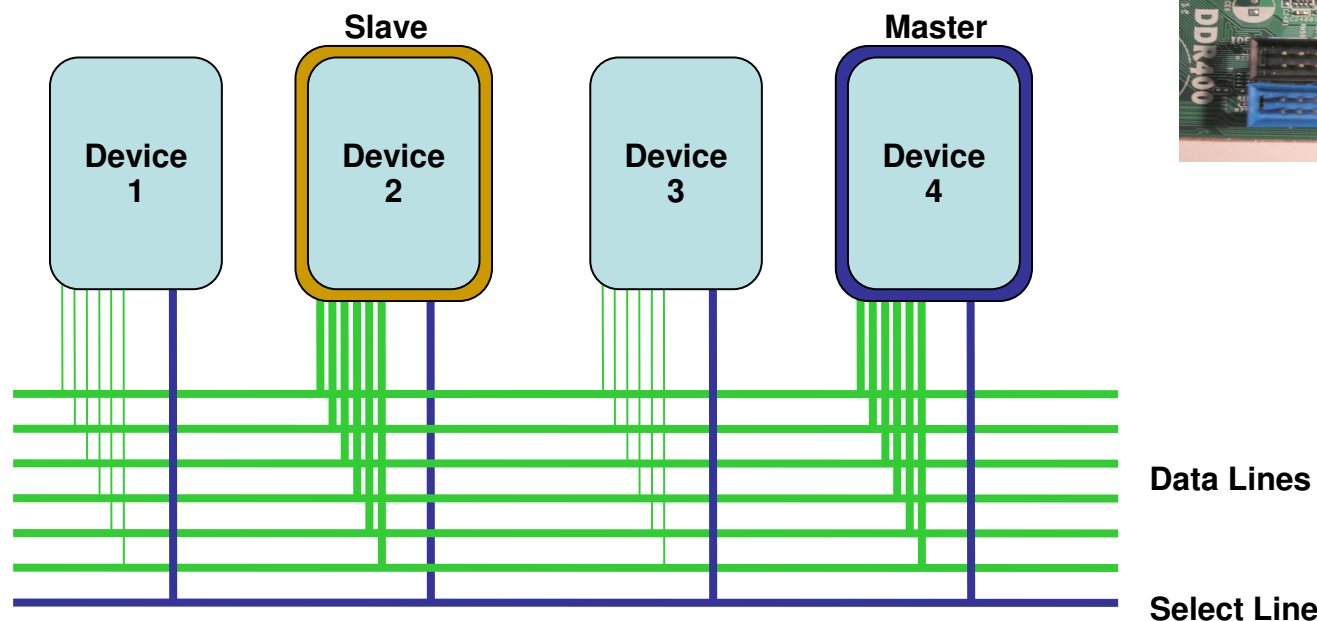
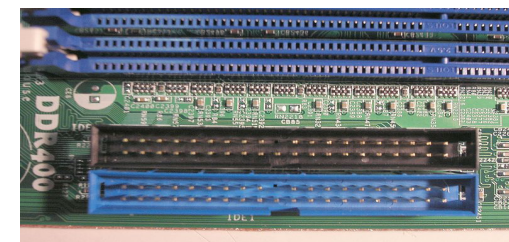
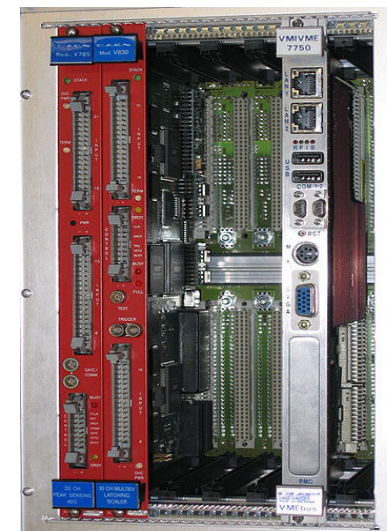
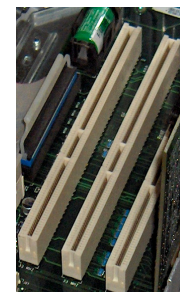
- например: каркасы, вычислительные узлы, ...



- Как организовать связи внутри и между блоками?
- Два основных класса: шина (bus) и сеть (network)



- Примеры: CAMAC, VME, PCI, SCSI, Parallel ATA, ...
- Устройства соединены **общей** шиной
 - Шина → набор проводников
 - Общая шина подразумевает арбитраж
- Устройства могут быть **мастером** или **подчиненным**
- Устройство может быть адресовано (однозначно идентифицировано) на шине



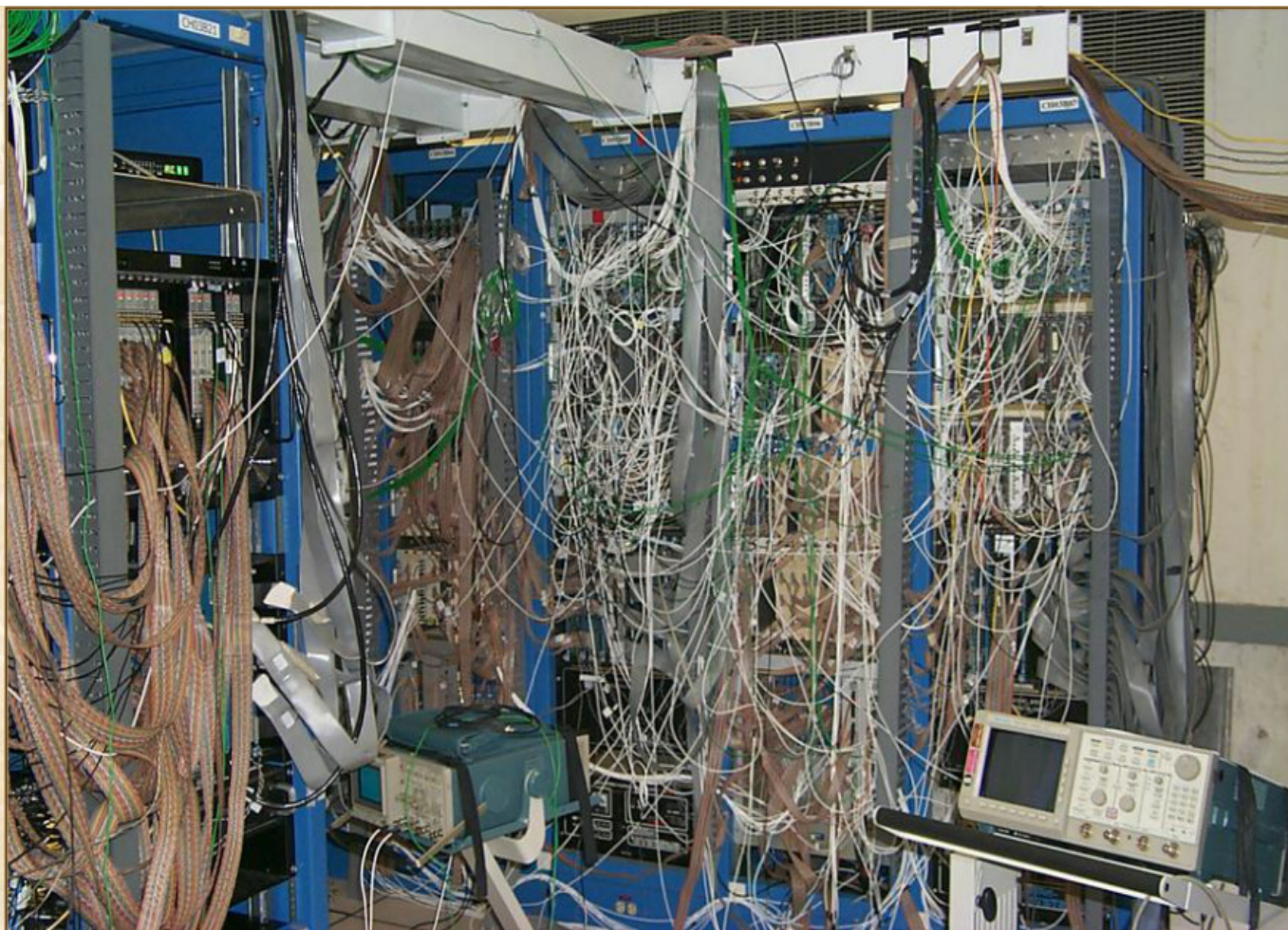
□ Простота 😊

- Фиксированное число линий (ширина)
- Устройства должны соответствовать жестко определенным интерфейсам
 - механическим, электрическим, ...

□ Проблемы масштабирования ☹️

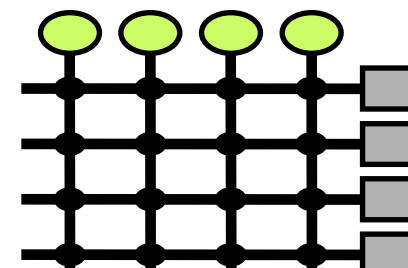
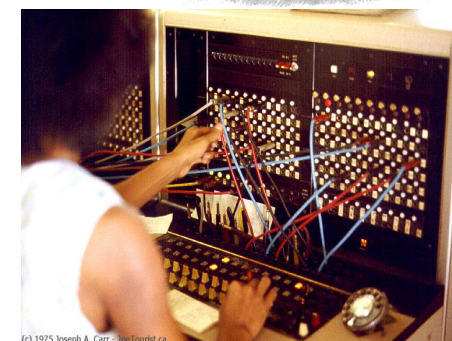
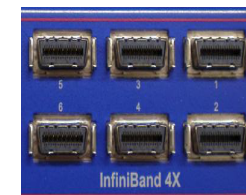
- Пропускная способность делится между устройствами
- Максимальная ширина довольно ограничена
- Максимальная частота шины обратно пропорциональна ее длине
- Максимальное число устройств на шине зависит от ее длины

Свойства шин



В дальней перспективе, другие “эффекты” могут ограничить масштабируемость

- Примеры: Ethernet, телефон, Infiniband, ...
- Все устройства **равны**
- Устройства **общаются напрямую** друг с другом
 - Нет арбитражи, одновременное взаимодействие
- Устройства обмениваются сообщениями
- В коммутируемой сети, **коммутаторы** передают сообщения между отправителем и получателем
 - Находят правильный путь
 - Справляются с “затором” (два сообщения одному получателю одновременно)
 - Удивительно что ключом к успеху и тут является буферизация...



Благодаря этим характеристикам, **сети хорошо масштабируются**. Они являются основой (кровеносной системой) систем сбора данных на LHC.



Сделай сам





Напутствия строителю ССД

- Изучение характеристик триггера.
 - Периодический или стохастический - постоянный или «сгустками» - отсеивание или выборка
- Необходимая эффективность
 - Хорошо иметь запас, но слишком большой размер следует избегать
- Следует определить источники флуктуаций и установить адекватные размеры буферизации.
 - Внимание: (детерминированные) сложные системы вносят свои флуктуации: многопоточные процессы, сетевые соединения, ...
- Подходящий буфер это небольшой буфер.
 - Большой буфер делает систему менее стабильной и менее отзывчивой, подверженной к колебаниям. В общем случае ухудшает надежность.
- Чем проще и меньше свободных параметров тем лучше.
- Решение проблем требует настойчивости
 - Очень редкий сбой в системе может быть симптомом гораздо больших проблем
- В любом случае, ...



DON'T PANIC

