

**UNIVERSIDAD TÉCNICA FEDERICO SANTA MARÍA**

**DEPARTAMENTO DE ELECTRÓNICA**

**VALPARAÍSO-CHILE**



**SISTEMA DE ADQUISICIÓN DE DATOS PARA  
DETECTORES DE MUONES**

**JAIRO ESTEBAN GONZÁLEZ CABEZAS**

**MEMORIA DE TITULACIÓN PARA OPTAR AL TÍTULO DE INGENIERO  
CIVIL ELECTRÓNICO**

**PROFESOR GUÍA  
DR. GONZALO CARVAJAL**

**PROFESOR CO-REFERENTE  
DR. HAYK HAKOBYAN**

**MES, AÑO**



---

---

# CONTENIDO

<b>ÍNDICE DE FIGURAS</b>	<b>III</b>
<b>ÍNDICE DE TABLAS</b>	<b>IV</b>
<b>1. INTRODUCCIÓN</b>	<b>1</b>
1.1. Contexto general	1
1.2. Motivación	2
1.3. Planteamiento del Problema	4
1.4. Alcances y contribuciones	6
1.5. Organización del documento.	7
<b>2. ESTADO DEL ARTE</b>	<b>8</b>
2.1. LabPet II	8
2.2. 4D PET	10
2.3. ATLAS	11
2.4. Síntesis	15
<b>3. SISTEMA DE DETECCIÓN</b>	<b>17</b>
3.1. Detector de Partículas	17
3.2. Interfaz de Lectura	17
<b>4. SISTEMA DE ADQUISICIÓN</b>	<b>18</b>
<b>5. SIMULACIONES</b>	<b>19</b>
<b>6. CONCLUSIONES</b>	<b>20</b>
<b>A. CONTROL DE VERSIONES DE PROYECTOS VIVADO CON GIT</b>	<b>21</b>

<b>B. CONEXIÓN DE SEÑALES LVDS EN UNA FPGA ARTIX 7</b>	<b>22</b>
<b>REFERENCIAS</b>	<b>23</b>

---

---

# ÍNDICE DE FIGURAS

1.1. Representación artística de rayos cósmicos y lluvia de partículas subatómicas sobre la corteza terrestre.	3
1.2. Diagrama del experimento ATLAS. CCTVal colabora en la actualización de la zona indicada como "New small Wheel", que contiene detectores sTGC.	4
1.3. Fotografía correspondiente al montaje de detectores sTGC en la New Small Wheel del proyecto ATLAS.	5
1.4. Fotografía de la fabricación de detectores sTGC en laboratorios de CCTVal. Cada una de placas observadas en la imagen corresponde a capas constitutivas de un detector.	6
1.5. Diagrama del sistema de muongrafía de terreno utilizando un solo detector.	7
2.1. Diagrama de bloques del sistema de adquisición de datos para LabPET II [1]	9
2.2. Diagrama de bloques del sistema de adquisición de datos para Detector PET 4D [2]	11
2.3. Layout del experimento ATLAS, donde se indica la posición de la Small Wheel y la Big Wheel [3]	12
2.4. Diagrama de la interfaz de captura para detectores de muones TGC [4]. Los muones se representan con el símbolo $\mu$ . Existen 3 capas de detectores, por lo tanto se observan 3 bloques que incluyen retardos, selección y captura de los pulsos.	13
2.5. Diagrama del sistema de disparo y adquisición de datos en el experimento ATLAS. [5]	14
2.6. Diagrama de la tarjeta de lectura ROBIN en ATLAS [6].	14
2.7. Diagrama de bloques de la FPGA en ROBIN [6].	15

---

# ÍNDICE DE TABLAS

# INTRODUCCIÓN

En este documento se detalla el trabajo realizado en torno al diseño, implementación y validación de un prototipo de un sistema de adquisición de datos para detectores sTGC (small-strip Thin Gap Chamber), cuya función es detectar muones. Este sistema fue diseñado en base a indicaciones y requerimientos específicos del CCTVal (Centro Científico Tecnológico de Valparaíso) para aplicaciones de detección de partículas y muongrafía de terrenos mineros. El sistema fue implementado en una FPGA (Field-programable gate array) utilizando el lenguaje de descripción de hardware SystemVerilog.

El presente capítulo relata el contexto, las principales motivaciones que originan este proyecto de titulación, el planteamiento del problema, sus alcances y las contribuciones asociadas. Al final del capítulo se incluye también la organización de este informe.

### 1.1. Contexto general

El planeta tierra es constantemente bombardeado por rayos cósmicos provenientes del espacio exterior, correspondiendo principalmente a partículas cargadas como protones y núcleos atómicos. El origen de estos rayos cósmicos es variado, y aunque la fuente de algunos es desconocida, la mayor parte de ellos provienen de tormentas solares, agujeros negros e incluso de eventos astronómicos asociados al origen del universo [7]. La velocidad alcanzada por estas partículas cósmicas es tan grande que entran en la categoría de partículas de altas energías, alcanzando desde unos cuantos GeV (Giga Electron Volts) en partículas provenientes del sol, hasta más de 1000 TeV (Tera Electron Volts) para rayos originados en centros galácticos y agujeros negros [8].

Los rayos cósmicos inciden en el planeta tierra e interactúan con la atmósfera terrestre, produciendo partículas secundarias y la ionización del medio. Estas partículas secundarias decaen en nuevas partículas o vuelven a interactuar con otras

a su paso, generando un efecto en cadena y produciendo así una lluvia de partículas subatómicas sobre la corteza terrestre, entre las cuales se encuentran los muones. La Figura 1.1 corresponde a una representación artística que ayuda a ilustrar una lluvia de partículas originada por radiación cósmica.

Los muones corresponden al 70 % de las partículas que logran llegar a la superficie del planeta. Un muon posee una carga eléctrica equivalente a la de un electrón, pero su masa equivale a casi 200 electrones. Los muones viajan a velocidades cercanas a la de la luz, lo que sumado a su gran masa, les permite atravesar la materia casi sin interactuar con ella. Durante sus cerca de  $2\mu s$  de vida media [7] (desde su origen hasta su decaimiento), los muones son incluso capaces de llegar a zonas bajo tierra.

Al interactuar con la materia, los muones son absorbidos o su energía se ve disminuida. Detectarlos y medir su energía restante permite conocer las propiedades de la materia que ha sido atravesada por estas partículas. Dado que la probabilidad de interacción de los muones es directamente proporcional a la densidad de la materia atravesada, se puede realizar un mapa de densidad de terreno a partir de la reconstrucción de vértices de interacción entre la materia y los muones, proceso conocido como muongrafía o tomografía muónica, útil en áreas como la arqueología, vulcanología, geología y minería. [9] [10].

Para llevar a cabo mediciones y análisis de detección de muones se requieren detectores, interfaces de lectura, análisis computacional, y por supuesto, un sistema de adquisición de datos capaz de transformar las detecciones a datos computables y analizables para extracción e interpretación de la información.

## 1.2. Motivación

El “Sistema de adquisición de datos para detectores de muones” nace como un requerimiento del CCTVal para aplicaciones de física de partículas en el marco del proyecto “sTGC Minería”, cuyo nombre se debe al tipo de detector utilizado, llamado “small-strip Thin Gap Chamber”.

Uno de los objetivos principales de “sTGC Minería” es realizar tomografías muónicas de terreno minero detectando partículas que provengan de radiación cósmica, método similar al que se utiliza para encontrar criptas y cavernas en pirámides egipcias [11]. Estas tomografías sientan las bases para la detección de cavernas subterráneas y estimación de densidad en terrenos mineros.

Producto de la colaboración existente entre CCTVal y el experimento ATLAS (A Toroidal LHC ApparatuS) en CERN (Conseil Européen pour la Recherche Nucléaire), CCTVal cuenta con las herramientas y conocimientos necesarios para la fabricación de detectores de muones. Esta colaboración internacional consiste en la



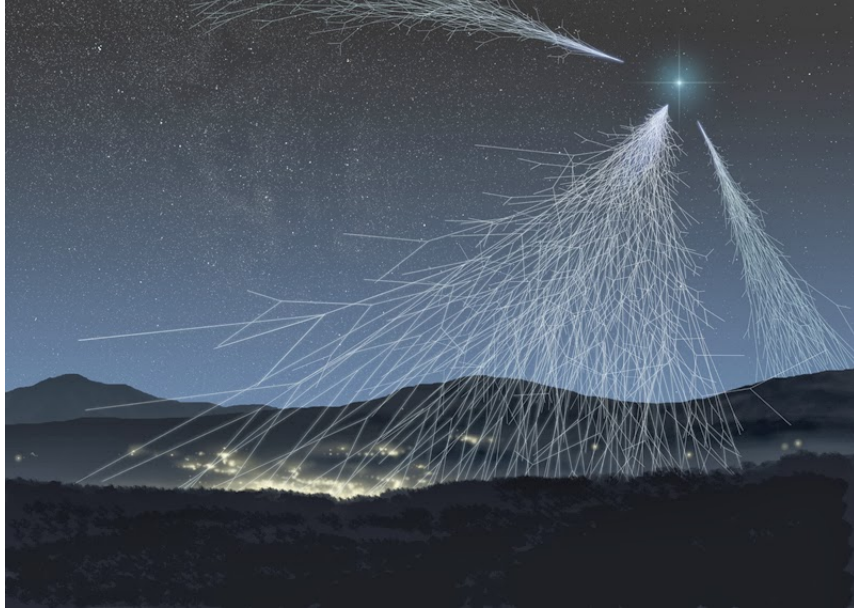


Figura 1.1: Representación artística de rayos cósmicos y lluvia de partículas subatómicas sobre la corteza terrestre.

actualización de un sector del experimento ATLAS, llamado Small Wheel, cuyos detectores son fabricados solamente en Chile y otros cuatro países. La Figura 1.2 ilustra el diagrama del experimento, indicándose la Small Wheel en el sector central del instrumento. La Figura 1.3 corresponde a una fotografía del proceso de montaje de la Small Wheel. Los trapecios dorados (marcado en rojo) que se observan en dicha imagen corresponden a los detectores sTGC, donde los tercios superiores (marcado en azul) de cada trapecio son los detectores fabricados en CCTVal. La Figura 1.4 ilustra una fotografía de los detectores sTGC en su etapa de fabricación. La tecnología utilizada para confeccionar estos detectores es la misma a utilizar en “sTGC Minería”, aplicándose a detectores prototipo de tan solo  $15\text{cm}^2$  de superficie.

Actualmente, CCTVal cuenta con el conocimiento para fabricación de detectores, pero no cuenta con toda la experiencia respecto al manejo de datos provenientes de ellos. El diseño de un sistema de adquisición representa uno de los primeros pasos para adquirir experiencia práctica. Esta experiencia será valiosa para este y futuros proyectos relacionados con detección de partículas.

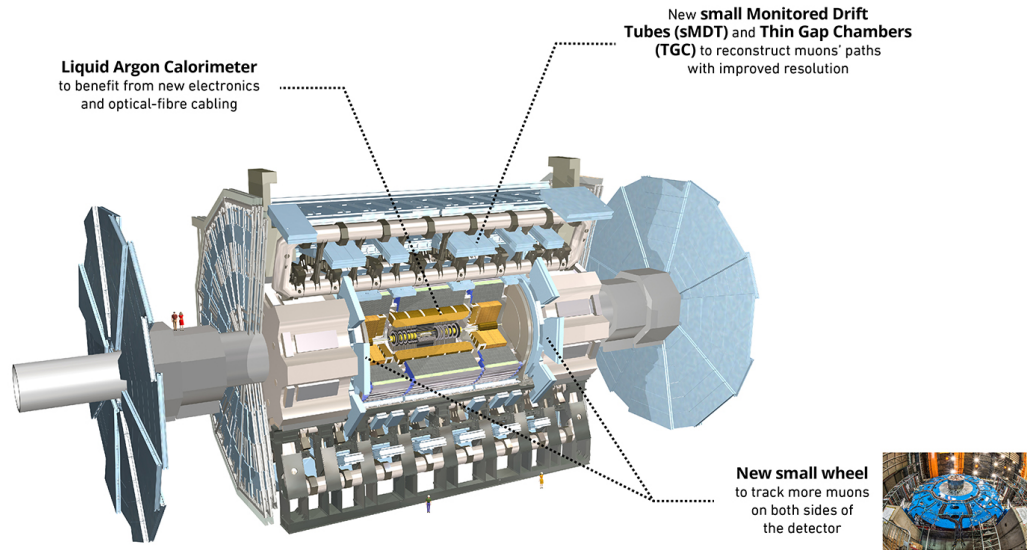


Figura 1.2: Diagrama del experimento ATLAS. CCTVal colabora en la actualización de la zona indicada como "New small Wheel", que contiene detectores sTGC.

### 1.3. Planteamiento del Problema

La detección de muones requiere una serie de etapas y variados detectores, tales como los utilizados en el experimento ATLAS en el CERN. Las etapas esenciales incluyen la generación de una señal de disparo, la detección de partículas y la adquisición de los datos. En "sTGC Minería" ya se cuenta con un sistema disparo y detección, pero hace falta diseñar un sistema de adquisición. Es este sistema de adquisición el que se desarrollará en este proyecto de titulación. Se espera que este sistema de adquisición sea capaz de captar las señales generadas por los detectores y determinar los vértices de interacción entre los muones y el detector, proceso que será explicado en el Capítulo cap:sdet.

El "Sistema de adquisición de datos para detectores de muones" cumplirá con las funciones de adquirir, discriminar y transferir la información captada por el detector, para contribuir a la tomografía muónica del terreno. La Figura 1.5 ilustra el sistema de muongrafía de terreno considerando un solo detector de muones. Para su operación, el sistema utiliza detectores secundarios (centelladores), un sistema de coincidencias, un detector sTGC y una interfaz de lectura. Los dos primeros corresponden a la etapa de generación de señal de disparo (en azul), mientras que los últimos dos corresponden a la etapa de detección (en verde). La etapa de adquisi-

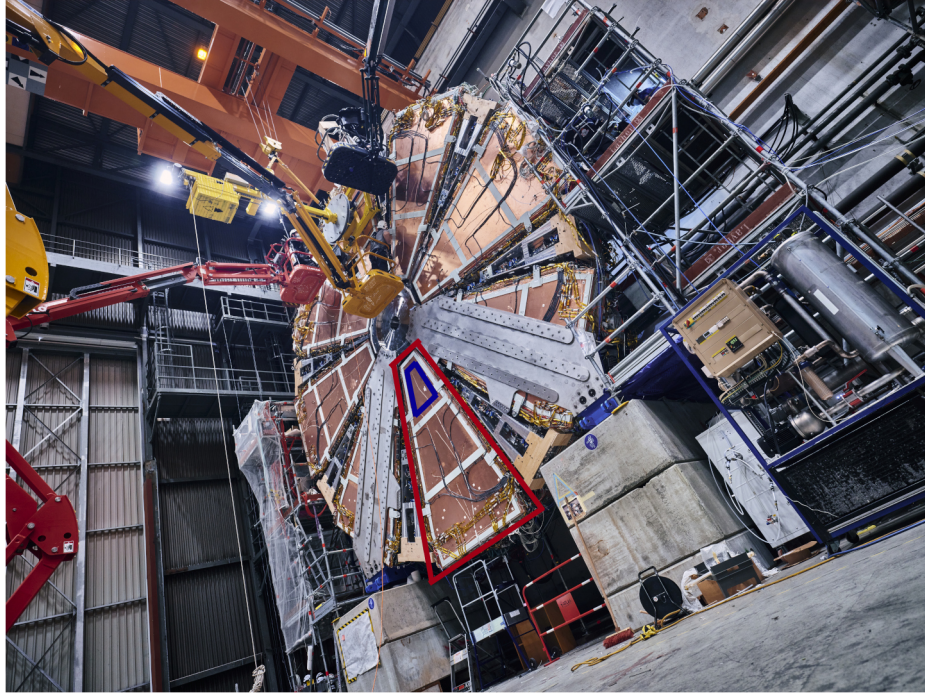


Figura 1.3: Fotografía correspondiente al montaje de detectores sTGC en la New Small Wheel del proyecto ATLAS.

ción de datos, (correspondiente al sistema a diseñar) capta y discrimina los pulsos generados por el sistema de detección. La información resultante será comunicada a etapas posteriores para análisis de datos.

Si bien en este prototipo funcional solo se realizarán pruebas a pequeña escala, se requiere que este sistema sea capaz de operar con detectores de mayor tamaño o con arreglos de varios detectores, permitiendo el análisis de zonas de mayor área o el estudio de trayectorias de partículas con detectores superpuestos. Esto implica que el sistema debe ser de naturaleza modular y escalable, sobre todo en torno a la cantidad de señales que es capaz de procesar.

El objetivo principal del sistema a diseñar es determinar los vértices de interacción en el detector. Como objetivo secundario, el proyecto debe ser una herramienta replicable que esté disponible para ser utilizada en nuevos proyectos y experimentos del centro de investigación. Así mismo, el desarrollo y la documentación del proceso debe ser un aporte al conocimiento sobre la implementación de sistemas electrónicos para la detección y análisis de partículas utilizando estas tecnologías, ya que es uno de los primeros en ser desarrollados y probados en CCTVal.





Figura 1.4: Fotografía de la fabricación de detectores stGC en laboratorios de CCT-Val. Cada una de placas observadas en la imagen corresponde a capas constitutivas de un detector.

## 1.4. Alcances y contribuciones

Se espera que este sistema sea capaz de generar información suficiente para representar la ubicación de los vértices de interacción en la superficie del detector, con una resolución de al menos  $1\text{cm}^2$ .

El sistema deberá ser capaz de captar al menos 8 pares de señales, con la opción de ampliarlo a más canales, discriminando interacciones con partículas no deseadas mediante la interpretación de la señal de disparo.

La información generada pasará a etapas siguientes de análisis o de representación gráfica, por lo cual es importante que el sistema sea capaz de entregar información pertinentemente ordenada y seleccionada para dichos fines. La información debe ser enviada de manera tal que permita distinguir un evento de otro y reconocer el canal del detectos asociado a cada señal captada.

Finalmente, uno de los principales aportes recae en la documentación respecto a entorno, operación y desarrollo del sistema en cuestión. Esto con el fin de facilitar su implementación en nuevos sistemas, permitir profundizar y mejorar la propuesta diseñada y entregar las herramientas al centro y a futuros estudiantes para operar dispositivos que posean etapas equivalentes. Esto incluye documentación sobre la operación de la interfaz de lectura, el manejo de señales digitales y el software empleado para el diseño del hardware. Además, el diseño desarrollado estará disponible en un repositorio, permitiendo así replicar los experimentos y extender el sistema

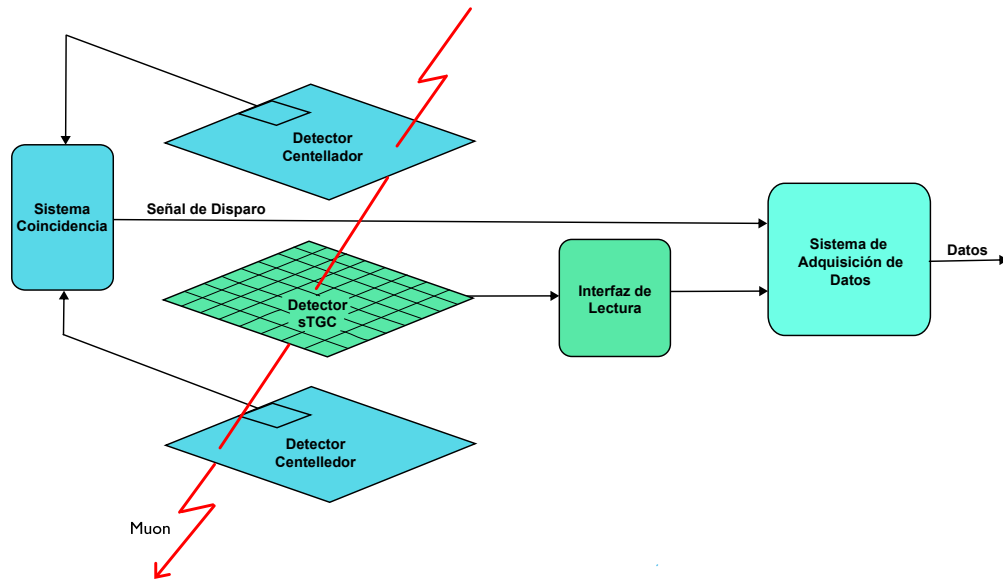


Figura 1.5: Diagrama del sistema de muongrafía de terreno utilizando un solo detector.

de adquisición partiendo de una base ya probada.

## 1.5. Organización del documento.

Este documento se estructura de la siguiente manera:

- El **Capítulo 2** incluye el estado del arte en cuanto a dispositivos de adquisición de datos para partículas de altas energías.
- El **Capítulo 3** describe las características del detector de partículas utilizado y resume las especificaciones del sistema de lectura para señales provenientes del detector, además de explicar su estructura y funcionamiento.
- El **Capítulo 4** detalla la arquitectura propuesta para la realización del sistema de adquisición, detallando el desarrollo de cada una de sus etapas.
- El **Capítulo 5** incluye pruebas realizadas en el sistema con el fin de comprobar funcionamiento y resultados del dispositivo.
- El **Capítulo 6** incluye las conclusiones finales y trabajo futuro propuesto a partir de lo realizado en este proyecto de titulación.

# ESTADO DEL ARTE

Previo al diseño de este sistema, es pertinente conocer el estado del arte de otros sistemas de adquisición de datos para física de partículas, con el fin de contrastar y rescatar las diferentes estrategias y tecnologías empleadas en la actualidad.

Como referencia para el diseño del sistema de adquisición, se han investigado detectores como los descritos en [12] y [13], enfocados a detección de partículas en diferentes rubros y condiciones.

En las siguientes páginas se mencionan tres sistemas relacionados a esta temática, destacando ideas sobre el esquema general de adquisición de datos, tecnologías que se utilizan actualmente para construirlos y métodos para adquirir y procesar las señales captadas.

### 2.1. LabPet II

Dentro de la variedad de detectores estudiados, LabPet II de Larissa Njejimana [1] presenta una estructura clara e interesante. Este detector posee un DAQ (Data Acquisition system) distribuido en tres FPGAs, contando con etapas para recolectar, procesar y transmitir la información obtenida. Una primera etapa consiste en registrar tiempo, energía y posición de las partículas captadas; una segunda etapa ordena cronológicamente los eventos capturados, mientras que una tercera etapa agrupa detecciones coincidentes, calculando además la tasa de eventos aleatorios ocurridos.

La Figura 2.1 ilustra este sistema. Se compone de 3 FPGAs: una encargada de capturar las señales provenientes de los detectores, llamada *Front-End board*; otra dedicada a ordenar los eventos y corregir datos, llamada *Hub board*; y una última FPGA encargada de seleccionar eventos válidos y coincidentes, llamada *Coincidence board*, la cual puede conectarse a múltiples Hub boards. Los resultados son enviados a un computador, el cual también permite configurar y ajustar parámetros en las Hub y Coincidence boards.

Si bien los detectores de LabPet II están diseñados para otro tipo de partículas

(positrones), la naturaleza de las señales es muy similar a los muones, y por lo tanto la lógica para su adquisición y procesamiento es comparable. Aún así, la cantidad de señales que es capaz de manejar dicho dispositivo ronda las 64 señales por módulo, a tasas cercanas a los 2 millones de eventos por segundo, las que comparativamente sobrepasarían las necesidades del sistema a desarrollar en este proyecto de titulación. Por ejemplo, los rayos cósmicos cruzan el planeta tierra a aproximadamente 1 rayo cósmico por minuto en un área de  $1\text{cm}^2$ , muy por debajo de lo que se espera en LabPET II.

Del sistema de adquisición para el detector anteriormente mencionado, se destaca la utilización de multiplexores, serializadores/deserializadores y memorias de almacenamiento temporal (*buffer*). Dada la naturaleza y cantidad de eventos, se hace necesario serializar la información, ya que de otro modo sería necesario construir dispositivos con múltiples puertos de entrada o incluir varios del mismo tipo. Además, debido a la frecuencia de los eventos, se hace obligatoria la existencia de *buffers* para el almacenamiento de la información, permitiendo procesarlos y transmitirlos hacia etapas posteriores a tasas menores. Es destacable también la utilización de métodos para ordenar cronológicamente los eventos y la implementación del método TOT (Time-over-threshold) para el calculo de energía y datos temporales de pulsos analógicos. Este último es el método utilizado por la interfaz de lectura presente en el proyecto sTGC Minería.

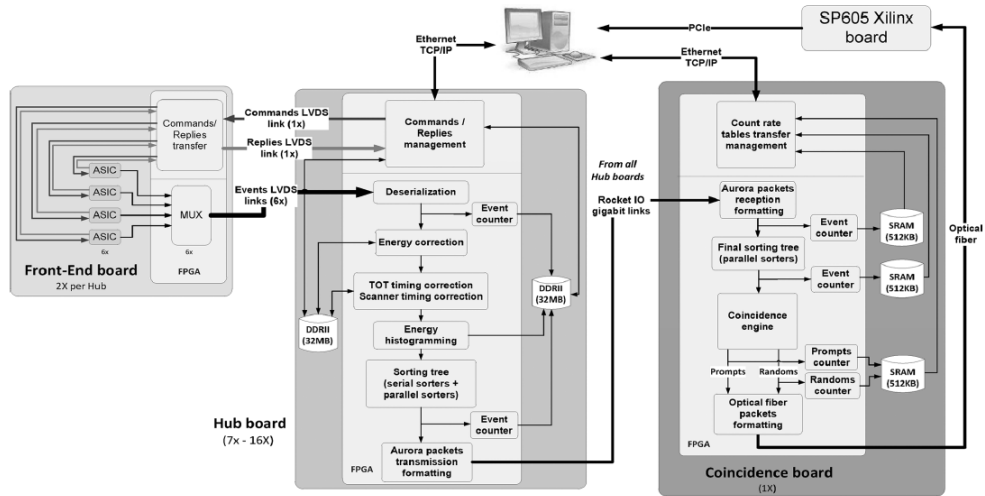


Figura 2.1: Diagrama de bloques del sistema de adquisición de datos para LabPET II [1]

## 2.2. 4D PET

Otro sistema de referencia es el DAQ para el sistema modular 4D PET [2]. Este dispositivo permite capturar gran cantidad de señales provenientes de arreglos matriciales de fotomultiplicadores. Se caracteriza principalmente por poseer una tarjeta madre central, en la cual es posible conectar hasta 18 tarjetas de adquisición. Cada una de estas tarjetas tiene de 8 a 32 canales para adquisición de señales, y su función es capturar, procesar y enviar información a la placa madre. La Figura 2.2 ilustra la arquitectura de este sistema.

Las señales son capturadas por ASICs (*Application Specific Integrated Circuits*), muestreadas por conversores análogo-digitales y procesadas por una FPGA, mientras que una FPGA principal (etiquetada como Master FPGA) se encarga de controlar a las FPGAs anteriores y de recibir los datos capturados. El procesamiento inicial de las señales se encarga de calcular energía y datos temporales asociados a las partículas detectadas, mientras que el procesamiento final relaciona los eventos que hayan sido temporalmente coincidentes entre sí y a su vez calcula el tiempo de vuelo de las partículas, mediante un conversor de tiempo a señal digital (TDC).

Este sistema destaca por su modularidad, la cual permite un fácil escalamiento. En contraste con LabPET II, se utilizan varias placas adquisidoras paralelas en vez de utilizar serialización de datos, permitiendo procesar la información antes de llegar a la FPGA principal. Cabe destacar que esta arquitectura está relacionada con la necesidad de encontrar múltiples eventos simultáneos en distintas ubicaciones, requerimiento que no está presente en el sistema que se planea diseñar para este proyecto de titulación.



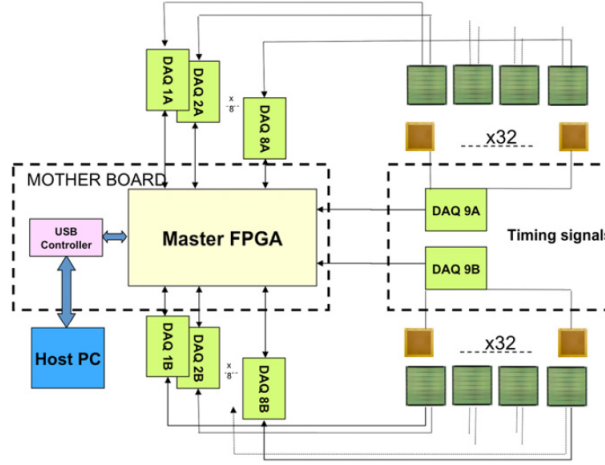


Figura 2.2: Diagrama de bloques del sistema de adquisición de datos para Detector PET 4D [2]

### 2.3. ATLAS

Finalmente, la referencia más importante corresponde al experimento ATLAS [4], ya que una de sus etapas utiliza detectores sTGC, mientras que otra de sus etapas utiliza la misma interfaz de adquisición que será utilizada en sTGC Minería.

El experimento ATLAS se encarga de interceptar grupos de partículas provenientes de haces de protones acelerados en el LHC (Large Hadron Collider) en CERN, con el objetivo de estudiar las colisiones de partículas ocurridas a su paso. Las colisiones se generan aproximadamente cada  $25\mu\text{s}$  [6], y cada colisión produce cerca de 23 interacciones con el detector, que junto a otros factores implica cerca de  $10^9$  eventos cada segundo. La tasa de aparición y nivel de energía de estos eventos son las principales razones por las que este detector es tecnológicamente complejo.

El estudio de colisiones tiene como objetivo medir partículas conocidas y deducir la existencia de partículas nuevas. Para lograrlo, es necesario reconstruir las trayectorias e interacciones de todas las partículas medibles mediante múltiples y variados sistemas de detección. Uno de estos sistemas corresponde al Espectrómetro de Muones, el cual permite determinar la validez de los eventos y trazar la trayectoria de los muones emitidos en las colisiones.

El Espectrómetro de Muones se compone de 4 tecnologías de detección diferentes, una de las cuales corresponde a los detectores sTGC ubicados en la ya mencionada Small Wheel. Otra de las tecnologías de detección que componen al Espectrómetro corresponde a los detectores TGC (Thin Gap Chamber), los cuales se diferencian de los detectores sTGC en el tamaño de sus componentes. Los detectores TGC están

ubicados en el sector denominado Big Wheel, indicado en la Figura 2.3, y sus datos son obtenidos gracias a una interfaz de lectura llamada ASD (Amplificator-Shaper-Discriminator). Esta interfaz de lectura, en conjunto con detectores sTGC, da vida al proyecto sTGC Minería en CCTVal, y su funcionamiento será explicado con mayor detalle en el Capítulo 3.

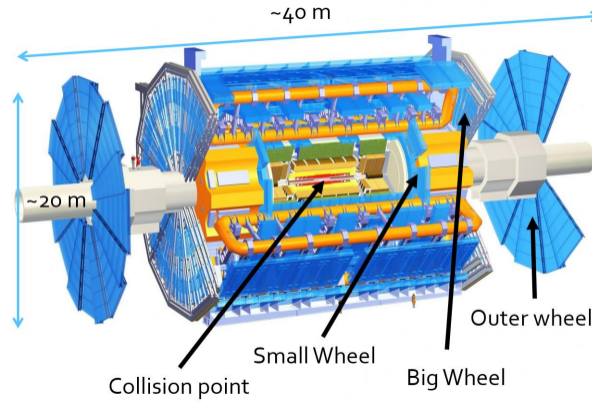


Figura 2.3: Layout del experimento ATLAS, donde se indica la posición de la Small Wheel y la Big Wheel [3]

La Figura 2.4 ilustra el sistema de captura de datos para detectores TGC del Big Wheel en el Espectrómetro de Muones. Los muones son representados con el símbolo  $\mu$  y cruzan tres capas de detectores TGC, cada una de las cuales cuenta con sus interfaces de lectura ASD. Los bloques posteriores se encargan de pre-procesar los pulsos capturados y entregarlos a las posteriores etapas de lectura y de selección de eventos.

En ATLAS, la selección de eventos a ser estudiados se lleva a cabo en dos etapas. La primera de ellas, llamada *Level 1 Trigger*, involucra al Espectrómetro de Muones y calorímetros. La segunda etapa involucra algoritmos distribuidos en varios computadores y se le conoce como *High-level Trigger*. La Figura 2.5 ilustra ambas etapas en paralelo a los sistemas de lectura de datos. El sistema de lectura de datos ilustrado en 2.4 corresponde al cuadro amarillo ubicado en la esquina superior derecha de la Figura 2.5, etiquetado como *Muon*. Si el Level 1 Trigger aprueba un evento detectado por el Espectrómetro y los calorímetros, entonces inicia la adquisición de estos datos en la tarjeta de lectura (etiquetada como *Readout System* en la Figura 2.5). Además, el Level 1 Trigger envía información sobre regiones de interés a analizar, con el fin de llevar a cabo la segunda etapa de selección (*High-Level Trigger*). Esta segunda etapa de selección utiliza software distribuido en cerca de 2000 computadores conectados a una red Ethernet y filtra eventos en función a muestras

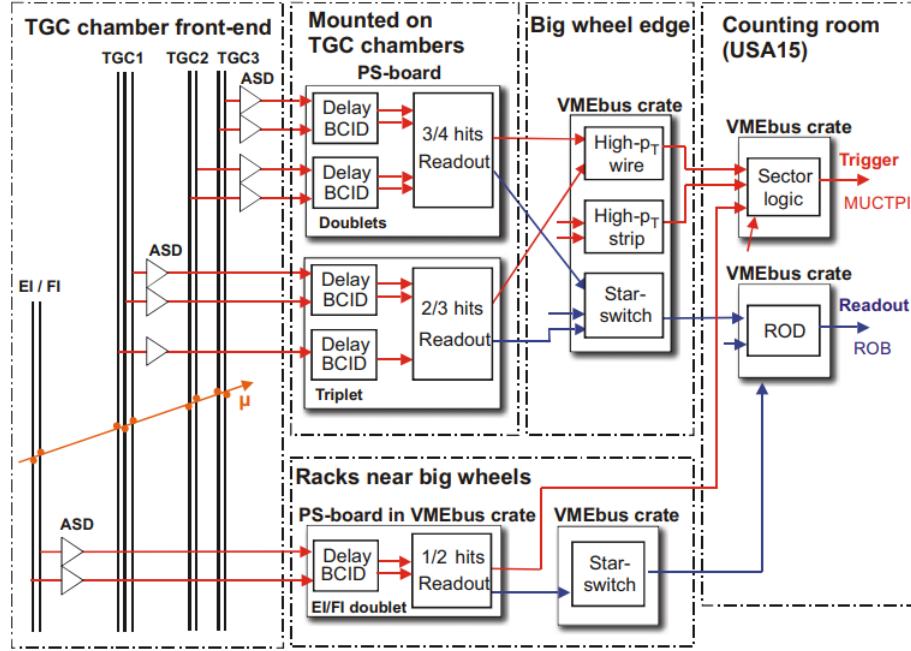


Figura 2.4: Diagrama de la interfaz de captura para detectores de muones TGC [4]. Los muones se representan con el símbolo  $\mu$ . Existen 3 capas de detectores, por lo tanto se observan 3 bloques que incluyen retardos, selección y captura de los pulsos.

de datos pertenecientes a las regiones de interés calculadas por el Level 1 Trigger [5]. Finalmente, los eventos seleccionados son transferidos y almacenados en los bancos de datos del centro de investigación.

Entrando aún más en detalle, el verdadero sistema de adquisición de datos para este experimento es el software distribuido en red [6], capaz de discriminar, procesar y transferir los eventos seleccionados a los bancos de datos. El sistema lectura (*Readout System*) en conjunto con el disparo de primer nivel solo serían un equivalente a una interfaz de captura muy sofisticada, pero para el caso de esta memoria de titulación este sistema sería comparable al sistema de adquisición que se desea diseñar.

El Readout System consiste en una tarjeta llamada ROBIN, compuesta de buffers, chips de comunicación, memoria flash, procesador y una FPGA, como se ilustra en la Figura 2.6

La lógica descrita al interior de dicha FPGA se ilustra en la Figura 2.7. Se observa que su labor es principalmente controlar los buffers de datos, traspasar los eventos captados hacia la siguiente etapa y eliminar los datos descartados por la

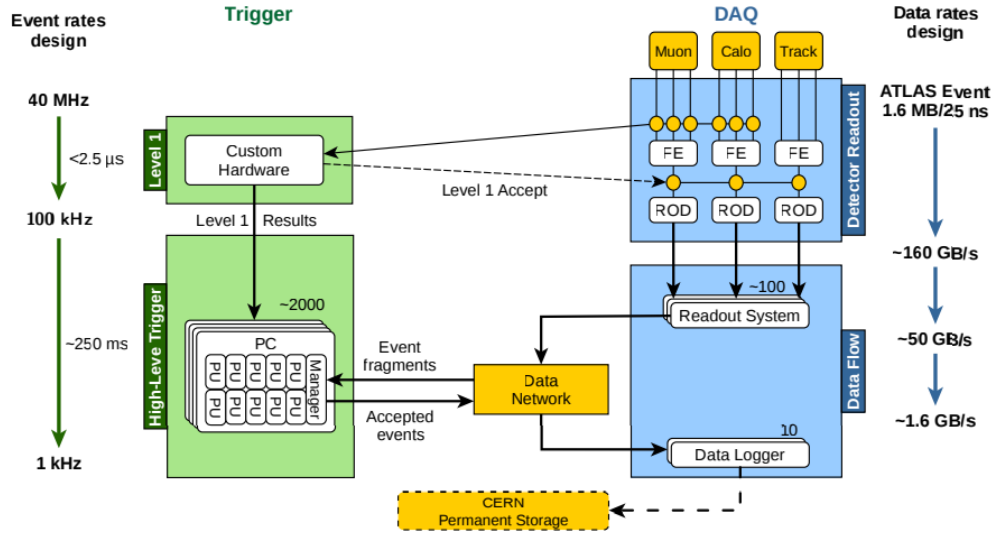


Figura 2.5: Diagrama del sistema de disparo y adquisición de datos en el experimento ATLAS. [5]

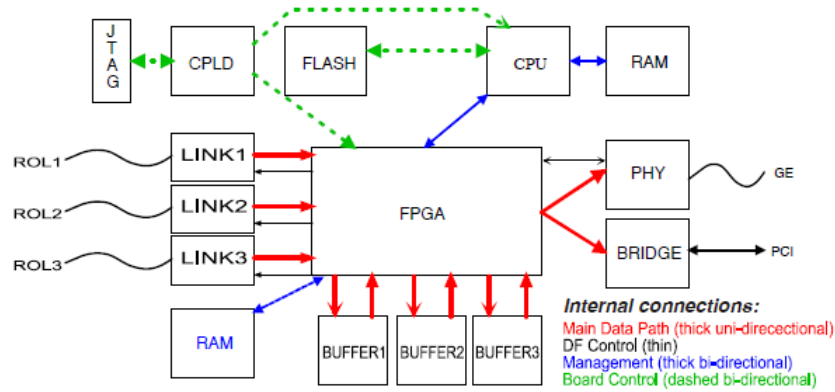


Figura 2.6: Diagrama de la tarjeta de lectura ROBIN en ATLAS [6].

señal de disparo de alto nivel.

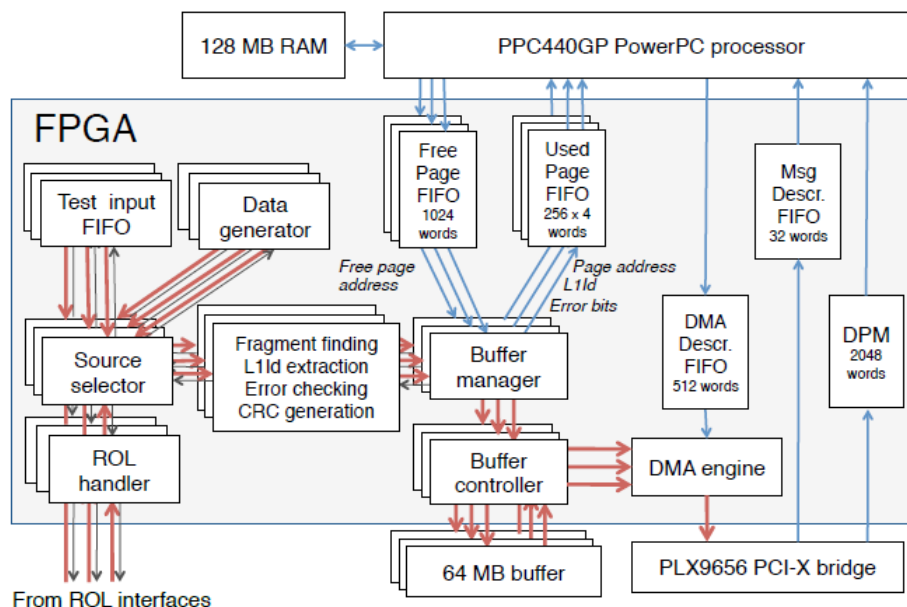


Figura 2.7: Diagrama de bloques de la FPGA en ROBIN [6].

Si bien este detector es comparativamente más complejo que los anteriores, presenta elementos comunes es su composición, sobretodo en la utilización de ASICs y FPGA para captura y control de los datos adquiridos. Se asemeja funcionalmente al 4D PET, en el sentido de implementar múltiples instancias de hardware equivalente, para así lograr manejar mayor cantidad de datos y brindar mayor control en cada uno de ellos. El fuerte de este detector radica en su conectividad en red y sistemas distribuidos, necesarios para la gran cantidad de datos simultáneos que deben ser procesados.

## 2.4. Síntesis

Es claro que la tendencia en desarrollo de sistemas de adquisición es la utilización de ASICs en etapas de primera lectura, mientras que se utilizan FPGAs en etapas de manejo de datos y preprocesamiento, principalmente debido a la magnitud temporal de las señales, a la alta necesidad de precisión en su sincronización, y a la gran cantidad de señales de entrada que deben ser atendidas.

Los elementos más utilizados y recomendados a implementar son los buffers de almacenamiento, principalmente para ajustar la tasa de transmisión de datos de la captura hacia las siguientes etapas de procesamiento, que suelen ser más lentas. En

el sistema que se planea diseñar esto no es un problema, ya que la tasa de eventos es muy baja en comparación a los detectores estudiados. Aún así, pueden ser útiles para el escalamiento de los detectores en el futuro.

El concepto de serialización de datos estuvo principalmente presente en el detector LabPET II. Es pertinente considerarlo, sobretodo para el escalamiento del detector de muones. En caso de requerir cubrir un área mayor o con varias capas superpuestas de detectores, será necesario captar mayor cantidad de señales. Es allí donde se debe decidir si es recomendable comenzar con serialización de datos o con paralelismo de hardware.

En resumen, es conveniente diseñar el sistema en una FPGA dedicada a la adquisición de datos, incluyendo buffers de almacenamiento para los eventos capturados y replicando este sistema para cada detector adicional.

# **SISTEMA DE DETECCIÓN**

## **3.1. Detector de Partículas**

## **3.2. Interfaz de Lectura**

# **SISTEMA DE ADQUISICIÓN**



# **SIMULACIONES**

# CONCLUSIONES

# **CONTROL DE VERSIONES DE PROYECTOS VIVADO CON GIT**

# **CONEXIÓN DE SEÑALES LVDS EN UNA FPGA ARTIX 7**

---

---

## REFERENCIAS

- [1] L. Njejjimana, M. A. Tetrault, L. Arpin, A. Burghgraeve, P. Maille, J. C. Lavoie, C. Paulin, K. C. Koua, H. Bouziri, S. Panier, M. W. Attouch, M. Abidi, J. Cadorette, J. F. Pratte, R. Lecomte, and R. Fontaine, “Design of a real-time fpga-based data acquisition architecture for the labpet ii: An apd-based scanner dedicated to small animal pet imaging,” *IEEE Transactions on Nuclear Science*, vol. 60, no. 5, pp. 3633–3638, 2013.
- [2] S. Marcatili, N. Belcari, M. G. Bisogni, G. Collazuol, G. Ambrosi, F. Corsi, M. Foresta, C. Marzocca, G. Matarrese, G. Sportelli, P. Guerra, A. Santos, and A. Del Guerra, “Development and characterization of a modular acquisition system for a 4D PET block detector,” *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research, Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*, vol. 659, no. 1, pp. 494–498, 12 2011.
- [3] L. Formenti, “CERN Summer Student Report,” McGill University, Tech. Rep., 2018.
- [4] H. Spieler, “Electronics and data acquisition,” pp. 197–222, 2 2012.
- [5] T. Colombo, “Data-flow performance optimisation on unreliable networks: The ATLAS data-acquisition case,” in *Journal of Physics: Conference Series*, vol. 608, no. 1. Institute of Physics Publishing, 5 2015.
- [6] D. Whiteson, F. J. Wickens, W. Wiedenmann, M. Wielers, P. A. Wijeratne, F. Winklmeier, K. S. Woods, S. L. Wu, X. Wu, B. Wynne, S. Xella, A. Yakovlev, Y. Yamazaki, U. Yang, L. Yao, Y. Yasu, L. Yuan, A. Zaitsev, L. Zanello, H. Zhang, J. Zhang, L. Zhao, N. Zhou, H. Zobernig, and N. M. Zur, “The ATLAS Data acquisition and high level trigger system,” 6 2016.
- [7] M. Tanabashi, K. Hagiwara, K. Hikasa, K. Nakamura, Y. Sumino, F. Takahashi, J. Tanaka, K. Agashe, G. Aielli, C. Amsler, M. Antonelli, D. M. Asner, H. Baer,

S. Banerjee, R. M. Barnett, T. Basaglia, C. W. Bauer, J. J. Beatty, V. I. Belousov, J. Beringer, S. Bethke, A. Bettini, H. Bichsel, O. Biebel, K. M. Black, E. Blucher, O. Buchmuller, V. Burkert, M. A. Bychkov, R. N. Cahn, M. Carena, A. Ceccucci, A. Cerri, D. Chakraborty, M. C. Chen, R. S. Chivukula, G. Cowan, O. Dahl, G. D'Ambrosio, T. Damour, D. De Florian, A. De Gouvêa, T. Degrand, P. De Jong, G. Dissertori, B. A. Dobrescu, M. D'Onofrio, M. Doser, M. Drees, H. K. Dreiner, D. A. Dwyer, P. Eerola, S. Eidelman, J. Ellis, J. Erler, V. V. Ezhela, W. Fetscher, B. D. Fields, R. Firestone, B. Foster, A. Freitas, H. Gallagher, L. Garren, H. J. Gerber, G. Gerbier, T. Gershon, Y. Gershtein, T. Gherghetta, A. A. Godizov, M. Goodman, C. Grab, A. V. Gritsan, C. Grojean, D. E. Groom, M. Grünewald, A. Gurtu, T. Gutsche, H. E. Haber, C. Hanhart, S. Hashimoto, Y. Hayato, K. G. Hayes, A. Hebecker, S. Heinemeyer, B. Heltsley, J. J. Hernández-Rey, J. Hisano, A. Höcker, J. Holder, A. Holtkamp, T. Hyodo, K. D. Irwin, K. F. Johnson, M. Kado, M. Karliner, U. F. Katz, S. R. Klein, E. Klempt, R. V. Kowalewski, F. Krauss, M. Kreps, B. Krusche, Y. V. Kuyanov, Y. Kwon, O. Lahav, J. Laiho, J. Lesgourgues, A. Liddle, Z. Ligeti, C. J. Lin, C. Lippmann, T. M. Liss, L. Littenberg, K. S. Lugovsky, S. B. Lugovsky, A. Lusiani, Y. Makida, F. Maltoni, T. Mannel, A. V. Manohar, W. J. Marciano, A. D. Martin, A. Masoni, J. Matthews, U. G. Meißner, D. Milstead, R. E. Mitchell, K. Mönig, P. Molaro, F. Moortgat, M. Moskovic, H. Murayama, M. Narain, P. Nason, S. Navas, M. Neubert, P. Nevski, Y. Nir, K. A. Olive, S. Pagan Griso, J. Parsons, C. Patrignani, J. A. Peacock, M. Pennington, S. T. Petcov, V. A. Petrov, E. Pianori, A. Piepke, A. Pomarol, A. Quadt, J. Rademacker, G. Raffelt, B. N. Ratcliff, P. Richardson, A. Ringwald, S. Roesler, S. Rolli, A. Romaniouk, L. J. Rosenberg, J. L. Rosner, G. Rybka, R. A. Ryutin, C. T. Sachrajda, Y. Sakai, G. P. Salam, S. Sarkar, F. Sauli, O. Schneider, K. Scholberg, A. J. Schwartz, D. Scott, V. Sharma, S. R. Sharpe, T. Shutt, M. Silari, T. Sjöstrand, P. Skands, T. Skwarnicki, J. G. Smith, G. F. Smoot, S. Spanier, H. Spieler, C. Spiering, A. Stahl, S. L. Stone, T. Sumiyoshi, M. J. Syphers, K. Terashi, J. Terning, U. Thoma, R. S. Thorne, L. Tiator, M. Titov, N. P. Tkachenko, N. A. Törnqvist, D. R. Tovey, G. Valencia, R. Van De Water, N. Varelas, G. Venanzoni, L. Verde, M. G. Vincet, P. Vogel, A. Vogt, S. P. Wakely, W. Walkowiak, C. W. Walter, D. Wands, D. R. Ward, M. O. Wascko, G. Weiglein, D. H. Weinberg, E. J. Weinberg, M. White, L. R. Wiencke, S. Willocq, C. G. Wohl, J. Womersley, C. L. Woody, R. L. Workman, W. M. Yao, G. P. Zeller, O. V. Zenin, R. Y. Zhu, S. L. Zhu, F. Zimmermann, P. A. Zyla, J. Anderson, L. Fuller, V. S. Lugovsky, and P. Schaffner, "Review of Particle Physics," 8 2018.

- [8] A. De, A. Mário, and J. Martins Pimenta, "Undergraduate Lecture Notes in Physics Introduction to Particle and Astroparticle Physics," Tech. Rep. [Online].

Available: <http://www.springer.com/series/8917>

- [9] P. L. Rocca, D. L. Presti, and F. Riggi, “Cosmic Ray Muons as Penetrating Probes to Explore the World around Us,” in *Cosmic Rays*. InTech, 8 2018.
- [10] C. Grupen and I. Buvat, Eds., *Handbook of Particle Detection and Imaging*. Springer, 2012, vol. 2.
- [11] L. W. Alvarez, J. A. Anderson, F. El Bedwei, J. Burkhard, A. Fakhry, A. Girgis, A. Goneid, F. Hassan, D. Iverson, G. Lynch, Z. Miligy, A. Hilmy Moussa, and L. Yazolino, “Search for Hidden Chambers in the Pyramids,” Tech. Rep.
- [12] S. G. Basiladze, “Methods for data readout, acquisition, and transfer in experimental nuclear physics setups (A Review, Part 1),” *Instruments and Experimental Techniques*, vol. 60, no. 4, pp. 463–521, 7 2017.
- [13] —, “Methods for data readout, acquisition, and transfer in experimental nuclear physics setups (A review, part 2),” pp. 615–678, 9 2017.