

ČESKÉ VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V PRAZE  
FAKULTA ELEKTROTECHNICKÁ  
KATEDRA MIKROELEKTRONIKY



DIPLOMOVÁ PRÁCE

**Miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor  
radiace Timepix 2**

*Ondřej Pavlas*

Vedoucí: Ing. Záhlava Vít, CSc.

Studijní program: Elektronika a komunikace  
Květen 2024



## I. OSOBNÍ A STUDIJNÍ ÚDAJE

Příjmení: **Pavlas** Jméno: **Ondřej** Osobní číslo: **492331**  
Fakulta/ústav: **Fakulta elektrotechnická**  
Zadávající katedra/ústav: **Katedra mikroelektroniky**  
Studijní program: **Elektronika a komunikace**  
Specializace: **Elektronika**

## II. ÚDAJE K DIPLOMOVÉ PRÁCI

Název diplomové práce:

**Miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2**

Název diplomové práce anglicky:

**Miniaturized Reading Interface for the Timepix 2 Pixel Radiation Detector**

Pokyny pro vypracování:

1. Seznamte se s pixelovým detektorem radiace Timepix 2 a dalšími detektory produkovanými pod záštitou CERN Medipix Collaboration.
2. Analyzujte specifické požadavky Timepix 2 detektoru, zejména jeho potřeby napájení, komunikační rozhraní, zdroje vysokého napětí a způsobu provádění měření s detektorem.
3. Navrhňte koncept vyčítacího rozhraní vhodného pro použití s osobním počítačem.
4. Proveďte výběr vhodných komponentů s ohledem na nízkou spotřebu, malé rozměry a výslednou komplexitu vyčítacího rozhraní, posléze návrh realizujte formou funkčního prototypu.
5. Naprogramujte základní funkce nezbytné pro ovládání detektoru Timepix 2 a ostatních komponent, proveďte ověření funkčnosti Timepix 2 pomocí digitálního testu.
6. Změřte a zhodnoťte parametry nově navrženého rozhraní pro Timepix 2 detektor.

Seznam doporučené literatury:

[1] Webová prezentace CERN Medipix Collaboration: [www.cern.ch/medipix](http://www.cern.ch/medipix)

[2] Technická dokumentace detektoru Timepix2

[3] Pinker, J.: "Mikroprocesory a mikropočítače", Praha: BEN - technická literatura, 2004, ISBN, 80-7300-110-1

Jméno a pracoviště vedoucí(ho) diplomové práce:

**Ing. Vít Záhlava, CSc. Katedra mikroelektroniky FEL**

Jméno a pracoviště druhé(ho) vedoucí(ho) nebo konzultanta(ky) diplomové práce:

**Ing. Michael Holík, Ph.D.**

Datum zadání diplomové práce: **08.02.2024**

Termín odevzdání diplomové práce: \_\_\_\_\_

Platnost zadání diplomové práce: **21.09.2025**

Ing. Vít Záhlava, CSc.  
podpis vedoucí(ho) práce

prof. Ing. Pavel Hazdra, CSc.  
podpis vedoucí(ho) ústavu/katedry

prof. Mgr. Petr Páta, Ph.D.  
podpis děkana(ky)

## III. PŘEVZETÍ ZADÁNÍ

Diplomant bere na vědomí, že je povinen vypracovat diplomovou práci samostatně, bez cizí pomoci, s výjimkou poskytnutých konzultací.  
Seznam použité literatury, jiných pramenů a jmen konzultantů je třeba uvést v diplomové práci.

Datum převzetí zadání

Podpis studenta

# **Prohlášení:**

Prohlašuji, že jsem předloženou práci vypracoval samostatně a že jsem uvedl veškeré použité informační zdroje v souladu s Metodickým pokynem o dodržování etických principů při přípravě vysokoškolských závěrečných prací.

Praha, dne ..... ....

podpis

# **Poděkování:**

Realizace této diplomové práce probíhala na půdě Ústavu Technické a Experimentální Fyziky ČVUT. Tímto bych chtěl poděkovat za příležitost realizace své diplomové práce. Rád bych poděkoval kolegům, kteří mě vedli při realizaci diplomové práce a kterými jsou: Milan Malich, Michael Holík, Pavel Skoták, Petr Smolyanskiy, Petr Mánek, Benedikt Bergmann a Martin Olbrich. V neposlední řadě bych rád poděkoval panu Vítu Záhlavovi, jako vedoucímu za fakultu Elektrotechnickou ČVUT v Praze. Tímto ještě jednou děkuji.

## **Abstract**

This thesis focuses on the design of a miniaturized readout interface for the Timepix 2 pixel radiation detector. In the theoretical part of the thesis, the Timepix 2 pixel radiation detector is described together with the readout interfaces, which are an necessary part for the operation of the detectors. In the practical part the implementation of the designed interface is described in detail. Finally, the functionality of the designed interface is then demonstrated, with the final test being a functional measurement at the particle accelerator at CERN.

## **Abstrakt**

Tato diplomová práce se zabývá návrhem miniaturizovaného vycítacího rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2. V teoretické části práce je uveden popis pixelových detektorů radiace Timepix 2 spolu s vycítacími rozhraními, které jsou nezbytnou součástí pro provoz detektorů. V praktické části je popsána detailně realizace navrženého rozhraní. Na závěr je poté demonstrována funkčnost navrženého rozhraní, kdy finálním testem bylo funkční měření na urychlovači částic v laboratoři CERN.

# Obsah

<b>1</b>	<b>Úvod</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Pixelové detektory radiace a vyčítací zařízení</b>	<b>2</b>
2.1	Princip činnosti pixelových detektorů . . . . .	2
2.2	Vyčítací zařízení pro pixelové detektory . . . . .	3
2.2.1	USB Lite . . . . .	3
2.2.2	MiniPIX SPRINTER . . . . .	3
2.2.3	Katherine pro Timepix 2 . . . . .	4
2.3	Timepix 2 . . . . .	5
2.3.1	Matice pixelů . . . . .	5
2.3.2	Technická specifikace . . . . .	8
<b>3</b>	<b>Návrh řešení</b>	<b>13</b>
3.1	Koncept řešení . . . . .	13
3.1.1	Komunikace s Timepix 2 . . . . .	14
3.1.2	Uživatelské komunikační rozhraní . . . . .	14
3.1.3	Napájení . . . . .	14
3.1.4	Zapouzdření rozhraní . . . . .	15
<b>4</b>	<b>Realizace</b>	<b>16</b>
4.1	Návrh základní desky . . . . .	16
4.1.1	Napájení . . . . .	17
4.1.2	Mikrokontrolér . . . . .	19
4.1.3	CPLD . . . . .	25
4.1.4	USB . . . . .	27
4.2	Návrh desky s Timepix 2 . . . . .	30
4.2.1	Timepix 2 . . . . .	30
4.2.2	Vysokonapěťový zdroj . . . . .	31
4.2.3	Měření teploty . . . . .	32
4.2.4	Zapojení konektoru mezi desky . . . . .	32
4.3	Mechanika . . . . .	34
4.4	Integrace rozhraní do programu TrackLab . . . . .	36

<b>5 Funkční testy</b>	<b>37</b>
5.1 Napájení . . . . .	37
5.1.1 Zvlnění výstupních napětí . . . . .	37
5.1.2 Stejnosměrné úrovně výstupních napětí . . . . .	38
5.1.3 Napájecí sekvence . . . . .	38
5.1.4 Měření spotřeby . . . . .	39
5.2 Odvod tepla z vyčítacího rozhraní . . . . .	39
5.3 USB komunikace . . . . .	40
5.3.1 Virtuální ethernet přes USB . . . . .	40
5.4 Vysokonapěťový zdroj . . . . .	40
5.5 Měření teploty . . . . .	41
5.5.1 Měření teploty vyčítacího rozhraní . . . . .	41
5.6 Komunikační rozhraní s Timepix 2 . . . . .	41
5.7 Měření teploty Timepix2 . . . . .	42
5.8 Digitální test Timepix 2 . . . . .	43
5.8.1 Vyčtení chip ID . . . . .	43
5.8.2 Vyčtení a zapsání pixelových matic . . . . .	43
5.9 Vyčítání DAC převodníku Timepix 2 . . . . .	44
5.10 Ekvalizace Timepix 2 . . . . .	45
5.11 Měření v laboratoři CERN . . . . .	46
5.11.1 Umístění rozhraní . . . . .	46
5.11.2 Nastavení měření . . . . .	46
5.11.3 Vyhodnocení měření . . . . .	46
5.12 Dosažené parametry . . . . .	47
<b>6 Závěr</b>	<b>50</b>
<b>Seznam použité literatury</b>	<b>53</b>
<b>Seznam použitých zkratek</b>	<b>55</b>
<b>A Základní deska</b>	<b>56</b>
<b>B Deska s Timepix 2</b>	<b>67</b>

# Seznam obrázků

2.1	Rozložení hybridního pixelového detektoru Timepix [7] . . . . .	3
2.2	Vyčítací zařízení <i>USB lite</i> . . . . .	4
2.3	Vyčítací zařízení MiniPIX SPRINTER . . . . .	4
2.4	Vyčítací zařízení Katherine pro Timepix 2 [11] . . . . .	5
2.5	Schematické rozložení detektoru Timepix 2 [6] . . . . .	6
2.6	Uspořádání jednoho pixelu [15] . . . . .	7
2.7	Digitální módy Timepix 2 [16] . . . . .	8
2.8	SLVS specifikace [19] . . . . .	9
2.9	Vyčítací rychlosti snímků z Timepix2. Frekvence hodin $f_{clock} = 100$ MHz [15] . . . . .	11
2.10	Připojení detektoru Timepix 2 k desce plošných spojů [24] . . . . .	12
3.1	Koncept řešení vyčítacího rozhraní pro detektor Timepix 2 . . . . .	14
4.1	PCB: Základní deska. Rozložení vrstev . . . . .	17
4.2	Popis vrstev základní desky . . . . .	17
4.3	Zapojení regulátoru MP2333H. . . . .	18
4.4	Napájecí sekvence základní desky. . . . .	18
4.5	Konfigurace a napájení mikrokontroléru STM32U5A9. . . . .	21
4.6	Konfigurace hodinového signálu pro jádro mikrokontroléru. . . . .	22
4.7	Popis signálů periférií SPI, sloužící pro komunikaci s Timepix 2. . . . .	23
4.8	Programování mikrokontroléru. . . . .	24
4.9	STM32U5A9 PCB realizace. . . . .	25
4.10	Konverze napěťových úrovní standartu Sub-LVDS na SLVS. . . . .	26
4.11	Miniaturizace za použití odporových sítí v porovnání s diskrétními odpory. . . . .	27
4.12	Schematické rozložení konektoru USB C. . . . .	28
4.13	Schematické zapojení periférie USB. . . . .	29
4.14	Vedení diferenciálních datových páru periférie USB. . . . .	30
4.15	Realizace analogového a digitální napájení detektoru Timepix 2. . . . .	31
4.16	Rozložení pinů pro připojení Timepix 2 k desce plošných spojů. . . . .	32
4.17	Schematické zapojení vysokonapěťového zdroje MAX1932. . . . .	33
4.18	Zapojení teplotního senzoru TMP100. . . . .	33
4.19	Zapojení konektoru mezi základní deskou 4.1 a deskou s Timepix 2 4.2. . . . .	34
4.20	Rozložená mechanická krabička navrženého vyčítacího rozhraní. . . . .	35

## SEZNAM OBRÁZKŮ

4.21	Navržené miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2 . . . . .	35
4.22	Hlavní panel programu TrackLab [2]. . . . .	36
4.23	Připojené vyčítací rozhraní, splňující protokol pro Katherine vyčítací rozhraní, do programu TrackLab s nastavenou ip adresou. . . . .	36
5.1	Zvlnění výstupních napětí +2.5V, +3.3 V a +1.2 V, generovaných na základní desce 4.1.	38
5.2	Stejnosměrné úrovně výstupních napětí, +2.5V, +3.3 V a +1.2 V, spínaných regulátorů na základní desce 4.1. . . . .	38
5.3	Měření napájecí sekvence základní desky. . . . .	39
5.4	Odvod tepla z navrženého vyčítacího rozhraní. . . . .	40
5.5	Závislost vstupní 8 bitové hodnoty na výstupním napětí VN zdroje. . . . .	41
5.6	Průběh komunikačního hodinového signálu Timepix 2. . . . .	42
5.7	Simulace teploty detektoru Timepix 2 v závislosti na hodnotě napěťové reference [6]. . . . .	42
5.8	Zobrazení vyčtených hodnot DAC převodníků Timepix 2 v celém rozsahu. . . . .	44
5.9	Ekvalizace Timepix 2 čipu z programu TrackLab. . . . .	45
5.10	Umístění detektorů vůči svazku z urychlovače částic . . . . .	47
5.11	Spektrum energie zanechané v senzorové vrstvě, pro úhel natočení $0^\circ$ . . . . .	48

# Seznam tabulek

2.1	Napájecí úrovně Timepix 2 . . . . .	10
4.1	Napájení základní desky vyčítacího rozhraní . . . . .	17
4.2	Napájení mikrokontroléru STM32U5A9. . . . .	20
4.3	Napájení CPLD MachXO2. . . . .	26
5.1	Parametry výstupních napětí . . . . .	37
5.2	Spotřeba navrženého vyčítacího rozhraní . . . . .	39
5.3	Digitální test Timepix 2, zapsané hodnoty. . . . .	44
5.4	Parametry urychljených částic, z urychlovače Proton Synchotron v CERNu . . . . .	46
5.5	Parametry navrženého vyčítacího rozhraní . . . . .	48

# Kapitola 1

## Úvod

Cílem této diplomové práce je realizace miniaturizovaného vyčítacího rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2. Realizace diplomové práce probíhala na půdě Ústavu Technické a Experimentální Fyziky ČVUT v Praze. Diplomová práce je rozčleněna do následujících čtyř hlavních částí.

První část práce se týká pixelových detektorů radiace a vyčítacích zařízení. V této kapitole bude popsán obecný princip činnosti pixelových detektorů, především generace detektorů z rodiny Timepix, vyvíjených pod záštitou CERN Medipix Collaboration [1]. Dále zde budou uvedeny příklady vyčítacích rozhraní, která jsou nezbytnou součástí pro vyčítání dat z detektorů Timepix.

Druhá část obsahuje koncept návrhu řešení této diplomové práce. V této části bude diskutováno, jaké parametry vyčítací rozhraní musí splňovat, aby byla zajištěna základní funkcionalita navrženého rozhraní.

Třetí část textu obsahuje podrobný popis realizace miniaturizovaného vyčítacího rozhraní pro pixelový detektor Timepix 2. Podkapitoly této části jsou rozděleny do logických bloků, jež odpovídají samotným částem skutečné realizace. Bude zde podrobně popsáno schematické zapojení a parametry navrženého rozhraní.

Čtvrtá část je tvořena funkčními testy navrženého rozhraní a ověřením funkcionality rozhraní jako celku. Je zde popsáno testování jednotlivých funkčních celků, tak celého rozhraní. Komplexním testem pro navržené vyčítací rozhraní je poté připojení rozhraní do programu TrackLab [2] a obsluha rozhraní za využití právě tohoto programu. Finálním funkčním testem popsáným v této části je samotné měření s navrženým miniaturizovaným vyčítacím rozhraní, které bylo realizováno v laboratoři CERN.

## Kapitola 2

# Pixelové detektory radiace a vyčítací zařízení

Mezi možnost, jak detektovat ionizující záření, patří mimo jiné, použití pixelových detektorů [3]. Pomocí pixelových detektorů, konkrétněji hybridních pixelových detektorů, jsme schopni detailně změřit ionizující záření [4]. V této kapitole bude popsána obecná činnost a princip detekce ionizujícího záření za použití pixelových detektorů. Dále v části 2.3, bude představen detektor z rodiny pixelových detektorů Timepix [5], detektor Timepix 2 [6], který je jednou z hlavních součástí této diplomové práce.

### 2.1 Princip činnosti pixelových detektorů

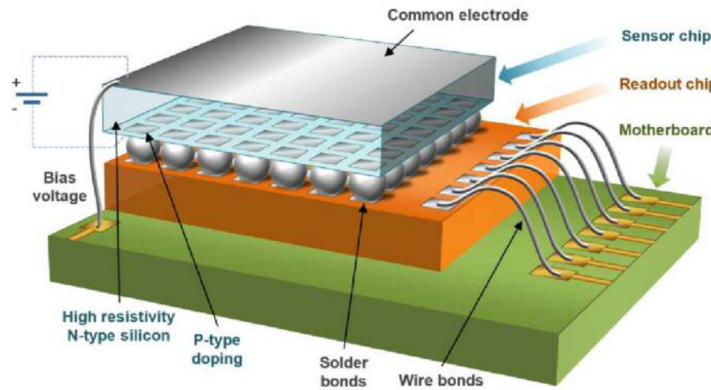
V této části bude popsán obecný princip činnosti pixelových detektorů, který je společný pro všechny pixelové detektory radiace z rodiny Timepix [5], vyvíjenými pod záštitou CERN Medipix Collaboration [1].

Pixelový detektor, přesněji hybridní pixelový detektor se skládá ze dvou oddělitelných částí, ze senzorové vrstvy a vrstvy s vyčítací elektronikou viz. obrázek 2.1. Právě toto rozdělení na senzorovou a vyčítací část označuje název hybridní detektor.

Senzorová vrstva je tvořena polovodičovým materiálem. Důležitými parametry senzorové vrstvy jsou typ polovodičového materiálu a její tloušťka. Nejčastěji používané materiály jsou Si, CdTe a GaAs. Na senzorovou vrstvu je připojené vysoké napětí, označované jako *bias*. Toto vysoké napětí zajistí vyprázdnění oblasti v polovodičové struktuře senzorové vrstvy. Pokud částice ionizujícího záření interahuje v senzorové vrstvě, dojde k vytvoření volného náboje. Tento náboj je dále zpracován vyčítacím čipem. Vyčítací čip se nachází pod senzorovou vrstvou, která je připojena k této vrstvě za pomocí technologie nazývající se *bump bond*.

Vyčítací čip (ASIC) je rozdělen na 256x256 individuálních pixelů. Každý pixel obsahuje potřebnou elektroniku ke zpracování náboje, vzniklého v senzorové vrstvě. Detailnější popis zpracování analogového náboje na úrovni jednotlivých pixelů, bude popsán pro

konkrétní pixelový detektor Timepix 2 v části 2.3. Po analogovém zpracování signálu následuje digitální zpracování. Následně je zpracovaný signál vyveden na výstupní plošky detektoru. Vyčítací vrstva je pomocí *wire bond* technologie připojena k desce plošných spojů viz obrázek 2.1. Signály vedoucí z pixelového detektoru jsou následně zpracovány vyčítacím zařízením. Příklady vyčítacích zařízení budou popsány v následující části 2.2.



Obrázek 2.1: Rozložení hybridního pixelového detektoru Timepix [7]

## 2.2 Vyčítací zařízení pro pixelové detektory

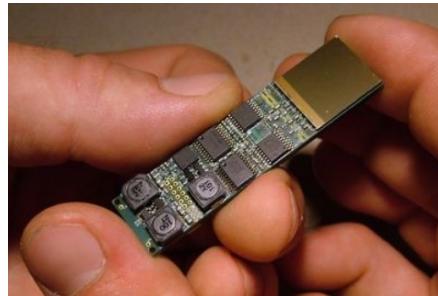
Každý pixelový detektor z rodiny detektorů Timepix [5], má specifické požadavky pro návrh vyčítacího zařízení. Základními požadavky, kterými jsou napájecí napětí detektoru, komunikační rozhraní detektoru a ovládací rozhraní, musí být splněny, aby bylo možné spolehlivě komunikovat s daným pixelovým detektorem. Vyčítacích zařízení existuje celá řada. V této práci, respektive v následujících částech bude popsán návrh miniaturizovaného vyčítacího rozhraní. Pokusím se tedy především uvést příklady miniaturizovaných vyčítacích zařízení pro pixelové detektory radiace.

### 2.2.1 USB Lite

Dosud nejmenším vyčítacím zařízením rodiny detektorů Timepix [5], je zařízení *USB Lite* [8], které je zobrazeno na obrázku 2.2. Toto zařízení umožňuje komunikovat s detektorem Medipix 2 [9]. Rozměry zařízení jsou 60x15 mm. Rychlosť vyčítání z pixelového detektoru je 4 fps. Spotřeba zařízení je menší než 2 W [8].

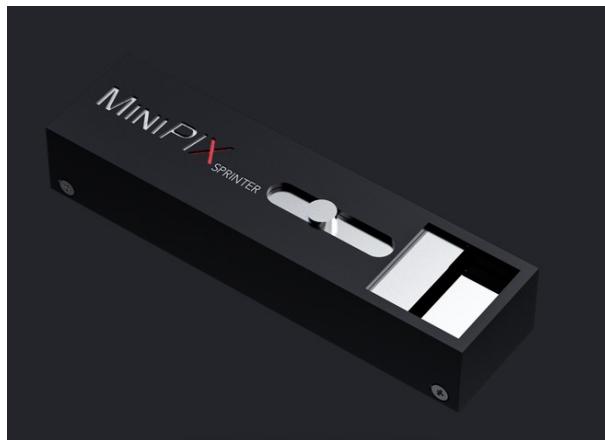
### 2.2.2 MiniPIX SPRINTER

Vyčítací zařízení MiniPIX SPRINTER je vyvíjeno společností ADVACAM [10], zařízení je možné vidět na obrázku 2.3. Toto zařízení umožňuje komunikovat s pixelovým detektorem radiace Timepix 2 [6]. Rozměry zařízení jsou 80x21x14 mm. Rychlosť vyčítání snímků je 99



Obrázek 2.2: Vyčítací zařízení *USB lite*

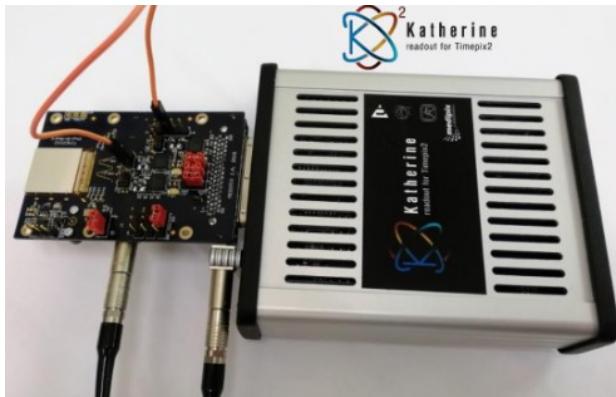
fps [10]. Uživatelské komunikační rozhraní je USB 2.0 Full Speed s maximální přenosovou rychlostí 12 Mbit/s.



Obrázek 2.3: Vyčítací zařízení MiniPIX SPRINTER

### 2.2.3 Katherine pro Timepix 2

Posledním uvedeným tipem vyčítacího zařízení v této práci je zařízení Katherine pro Timepix 2 [11], které můžete vidět na obrázku 2.4. Toto vyčítací zařízení se od předchozích dvou uvedených liší ve velikosti a maximální vyčítací rychlosti. Katherine pro Timepix 2 se skládá ze dvou částí. Samotným vyčítacím zařízením, na obrázku 2.4 vpravo a takzvaným *chipboardem*, na obrázku 2.4 vlevo. Část chipboardu obsahuje detektor Timepix 2 a napájecí zdroje potřebné pro provoz detektora. Dále jsou zde propojeny signály z konektoru od vyčítacího zařízení po samotný detektor Timepix 2. Výhodou tohoto modulárního zapojení je možnost modifikace části obsahující pixelový detektor, bez nutnosti změn na straně vyčítacího zařízení. Tedy existuje možnost k jednomu vyčítacímu zařízení, připojit různé pixelové detektory radiace. Parametry samotného vyčítacímu zařízení jsou následující. Rozměry 100x80x28 mm, rychlosť vyčítaní až 1 Gbps [11].



Obrázek 2.4: Vyčítací zařízení Katherine pro Timepix 2 [11]

## 2.3 Timepix 2

V předchozí části 2.1, byly popsány obecné vlastnosti pixelových detektoru a základní princip detekce ionizujícího záření. V této kapitole bude detailněji popsán detektor Timepix 2 [6]. Schematické rozložení detektoru Timepix 2 je zobrazeno na obrázku 2.5. Detektor byl vyvinut pod záštitou CERN Medipix Collaboration [1]. Timepix 2 patří do rodiny detektorů Timepix. Více o generacích detektorů Timepix lze dohledat například v [5], [12] nebo [13].

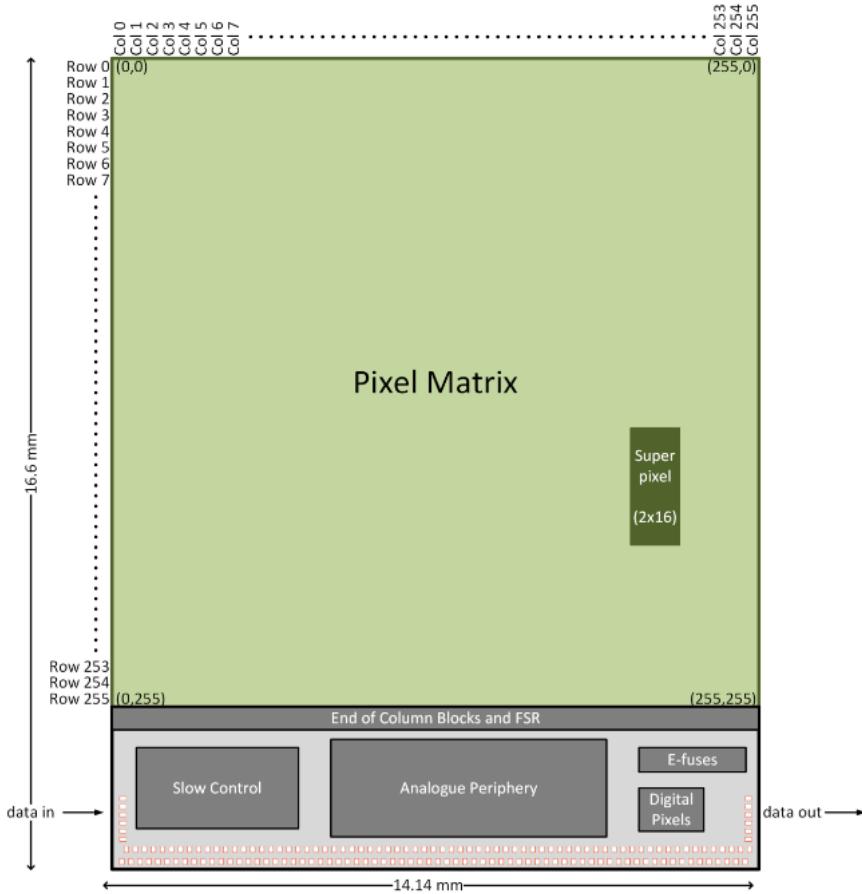
### 2.3.1 Matice pixelů

Detektor je tvořen maticí  $256 \times 256$  pixelů s roztečí  $55 \mu m$ . Každý pixel má vlastní analogovou a digitální část, tyto jednotlivé bloky budou popsány v následujících částech. Schematické zobrazení jednoho pixelu a jeho analogové a digitální části je možné najít na obrázku 2.6.

#### Analogová část

Každý pixel z matice má vlastní analogovou část, viz. obrázek 2.6. Jak bylo zmíněno v kapitole týkající se obecného principu detekce ionizujícího záření 2, pokud ionizující částice interahuje v senzorové vrstvě dojde k vytvoření volného náboje. Tento náboj je díky připojenému vysokému napětí přitažen k vyčítacím elektrodám. Posbíraný náboj může být charakterizován jako Diracův proudový impuls. Integrací Diracovo proudového impulsu poté dostaneme celkový generovaný náboj Q.

Analogové zpracování signálů na úrovni jednotlivých pixelů probíhá následovně. Diracův proudový impuls vytvořený na senzorové vrstvě je naintegován do malého vstupního kapacitoru  $C_{FB}$  z obrázku 2.6. Poté na výstupu CSA je v ideálním případě napěťový skok s amplitudou  $Q/C_f$  viz. 2.6. Výstupní napěťový pulz je poté porovnán s prahovou úrovní. Nastavením prahové úrovně lze eliminovat úroveň šumu a zbytkový proud, takzvaný *leakage current*, závěrného směru polovodičové struktury, který zde vznikl kvůli připojenému vysokému napětí a současně s tím i nekvalitou připojeného senzoru.



Obrázek 2.5: Schematické rozložení detektoru Timepix 2 [6]

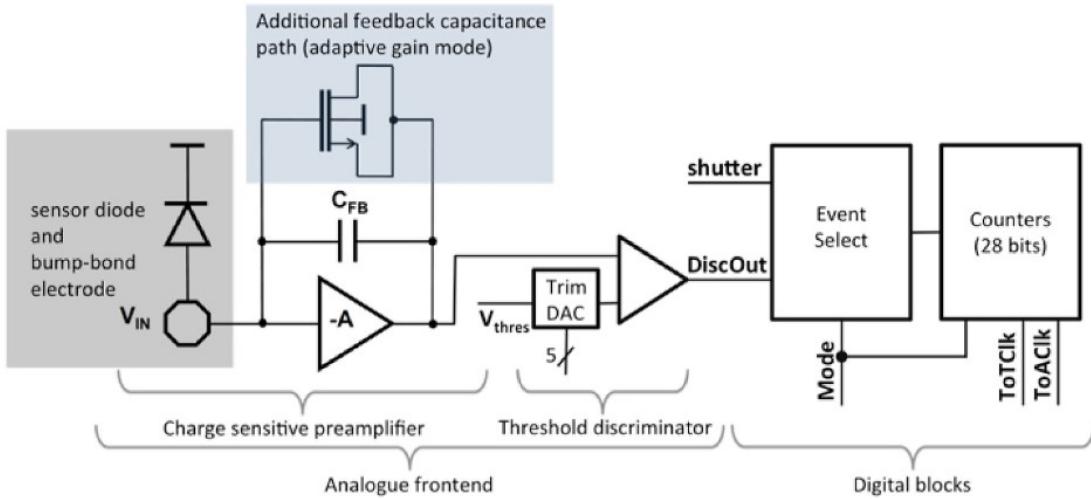
Pokud je výstupní signál větší než daná nastavená úroveň, je inkrementován digitální čítač [5]. Každý diskriminátor obsahuje 5-bitový DAC převodník, tento převodník umožňuje nastavit úroveň detekovatelného signálu pro každý pixel individuálně a tím lokálně eliminovat šum způsobený zbytkovým proudem polovodičové struktury a nekvalitou připojeného senzoru.

Pokud není povolena funkce adaptivního zesílení signálu, ve zpětné vazbě CSA z obrázku 2.6 je fixní hodnota kondenzátoru  $C_{FB}$ . Tedy dochází k rovnoměrnému zesílení vstupního signálu, bez ohledu na velikost generovaného náboje.

Pokud je povolen režim adaptivního zesílení, zpětná vazba CSA je tvořena kondenzátorem  $C_{FB}$  paralelně s kapacitou MOS tranzistoru z obrázku 2.6. Zesílení vstupního signálu je poté větší pro vstupní signály s malou amplitudou a nižší pro signály s vysokou amplitudou, více o této metodě lze dohledat například v [14].

### Digitální část

Zobrazení digitální části jednotlivých pixelů, je možné vidět na obrázku 2.6. Každý pixel obsahuje digitální čítače o celkové délce 28 bitů. Konkrétně se jedná o čtyři digitální čítače typu LSFR. V případě Timepix 2 každý pixel obsahuje dva 10-bitové (označení:



Obrázek 2.6: Uspořádání jednoho pixelu [15]

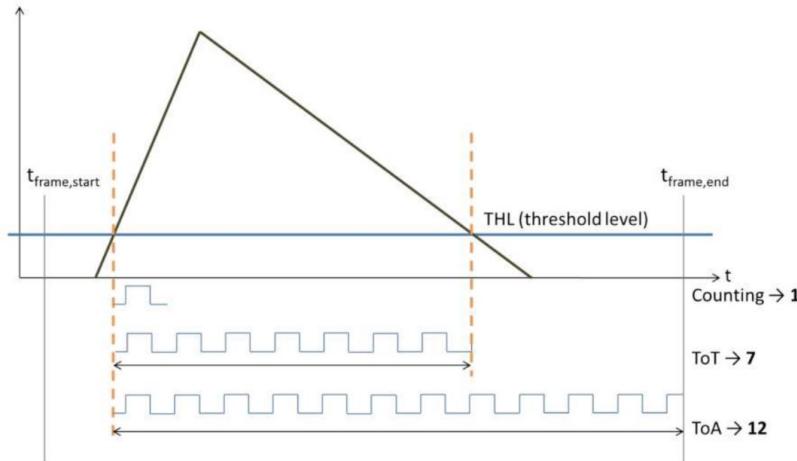
A,B) a dva 4-bitové (označení: C,D) čítače. Například 14-bitový čítač lze jednoduše vytvořit kombinací 10-bitového a 4-bitového čítače. Díky použití lineárně posuvného čítače LSFR, každý n-bitový čítač generuje  $2^n$  pseudonáhodných čísel. Odpovídající dekódovaná hodnota pseudonáhodného čísla lze pro příklad čtrnácti bitového čítače získat za použití vzorce 2.1. Hodnota, která bude uložena do konkrétního čítače určuje nastavený digitální režim detektoru.

$$hodnota_{14bit} = (hodnota_{4bit} \times 2^{10}) + hodnota_{10bit} \quad (2.1)$$

Jak bylo zmíněno výše. Digitální čítače můžou být nakonfigurované do různých měřících módů. Pro Timepix 2 jsou to následující módy 2.7.

- **Time over Threshold (ToT):** Čítač je inkrementován při každém hodinovém pulsu, kdy je signál nad nastavenou prahovou úrovní
- **Time of Arrival (ToA):** Čítač je inkrementován při každém hodinovém pulsu, od okamžiku, kdy signál překročí nastavenou úroveň a inkrementuje se až do konce akvizice.
- **Couting mode:** Čítač je inkrementován právě o jedna, pokud došlo k překročení nastavené prahové úrovně detekce.

Timepix 2 umožňuje vybrat, jaký výše uvedený režim se bude ukládat do kterého čítače. Celkem lze poté použít 8 digitálních módu. Každý jednotlivý mód určuje, jaká informace bude v jakém čítači uložena. Například při použití digitálního módu s označením ToT10/ToA18 je do 10 bitového čítače ukládána informace ToT a do 18 bitového čítače je ukládána informace ToA. Více o jednotlivých digitálních módech Timepix 2 lze dohledat v technické dokumentaci [6].



Obrázek 2.7: Digitální módy Timepix 2 [16]

Digitální čítače mimo výše uvedené digitální módy můžou pracovat buď v simultánním, nebo kontinuálním režimu. Simultánní režim znamená, že naměřená data musí být vždy vyčtena digitálních čítačů po každém ukončeném měření, přičemž při vyčítání není možné měřit příchozí ionizující záření. Doba, kdy detektor nemůže měřit příchozí ionizující záření způsobená samotným vyčítáním dat, se nazývá mrtvá doba detektoru. Pro Timepix 2 za použití sériového komunikačního rozhraní s frekvencí hodinového signálu 100 MHz je tato doba přibližně 18.3 ms, neboli doba vyčtení 28 bitového čítače. Druhým režimem je režim kontinuální. Výhodou kontinuálního režimu je, že zde je kratší mrtvá doba, v závislosti na použitém čítači 6.5 ms až 9.2 ms. Zjednodušený princip činnosti je, že dva digitální čítače jsou nastaveny na stejnou velikost, přičemž do jednoho z čítačů se ukládá informace o měření, dle nastaveného měřícího módu. Tento čítač je zřetězení s druhým čítačem. Druhý čítač slouží pouze pro vyčtení informace o měření. Doba vyčtení tohoto čítače poté definuje výše uvedenou mrtvou dobu.

Příkladem použití digitálního módu může být způsob měření energie, kterou interagující částice zanechala v senzoru. Tuto energii můžeme zjistit pokud vybereme digitální mód, při kterém se do některého z čítačů ukládá informace o ToT měření. Následně počet naměřených hodinových pulsů odpovídá času, pro který hodnota analogového napětí měřeného signálu byla nad nastavenou detekovatelnou úrovní. Více o způsobu měření energie, lze dohledat například v [17].

### 2.3.2 Technická specifikace

Timepix 2 je rozdělen do 256 x 256 pixelů. Rozteč mezi jednotlivými pixely je  $55 \mu\text{m}$ . Celkové rozměry Timepix 2 jsou 16.6 x 14.14 mm. Vyčítací část detektoru tvoří ASIC čip navržen ve 130 nm CMOS technologii. Samotná výroba ASIC je zajišťována jedním z předních výrobců čipů, firmou TSMC [18] na Taiwanu. Všechny technické informace, nebude-li uvedeno jinak jsou čerpány z manuálu k detektoru Timepix 2 [6].

## Komunikační rozhraní

Timepix 2 umožňuje komunikaci za použití paralelního nebo sériového rozhraní. Při použití paralelního rozhraní je možno využít 32 paralelních datových vodičů. Paralelní rozhraní dosahuje násobně vyšších přenosových rychlostí v závislosti na počtu použitých paralelních vodičů. Tuto závislost je možné vidět na obrázku 2.9. Pro paralelní zpracování dat je zapotřebí na straně vyčítací elektroniky použít velmi rychlé rozhraní, například FPGA.

Sériová komunikace probíhá po diferenciálních datových párech. Konkrétně se jedná o komunikační specifikaci SLVS [19]. Napěťové úrovně této specifikace lze najít na obrázku 2.8. Jak lze z obrázku 2.8 vidět, specifikace SLVS je analogická ke komunikační specifikaci LVDS [20]. Výhodou specifikace SLVS oproti LVDS jsou především menší napěťové komunikační úrovně a s tím spojený menší odebíraný výkon. Maximální frekvence komunikačních hodin při použití sériového rozhraní je dle manuálu Timepix 2 [6] 100 Mhz. Z uvedených parametrů týkající se maximální rychlosti komunikace, lze na straně vyčítacího rozhraní navrhnut použití mikroprocesoru. Hlavní nevýhodou sériové komunikace je limitovaná maximální přenosová rychlosť, která je násobně nižší než za použití paralelního rozhraní 2.9. Naopak výhodou sériové komunikace jsou především jednoduchost implementace.



Obrázek 2.8: SLVS specifikace [19]

## Napájení

Timepix 2 ke své činnosti potřebuj celkem 3 napájení viz. tabulka 2.1. Napájení VDD slouží pro napájení digitální části jádra Timepix2 a VDDA se používá k napájení analogové části jádra Timepix 2. Napájení VDDIO slouží k napájení vstupních/výstupních bran detektoru. Posledním uvedeným napájení v tabulce 2.1 je napájení VDD33. Toto napájení je potřeba přepínat, podle potřebné funkcionality detektoru. Pokud chceme z Timepix 2 vycíst CHIP ID, nebo-li sériové výrobní číslo, musíme na pin VDD33 aplikovat napájecí napětí 2.5 V. Při ostatní činnosti detektoru, je požadováno aby napětí označené VDD33 bylo 1.2 V.

Speciální kategorií napájení je vysoké napětí zajišťující vyprázdnění oblasti v senzorové vrstvě, které je připojeno právě na tuto vrstvu. Toto napětí zajistí vyprázdnění oblasti v polovodičové struktuře. Požadavky na parametry vysokého napětí záleží na typu, polaritě a tloušťce senzorové vrstvy. Nejčastěji používaným materiálem senzorové vrstvy je křemík, ovšem záleží na příkladu použití detektoru. Uvedu-li příklad vysokého napětí, které bylo

Napájecí úrovně Timepix 2		
Název pinu	Hodnota napájecího napětí [V]	Počet pinů
VDDIO	2.5	7
VDD	1.2	15
VDDA	1.2	18
VDD33	2.5 (1.2)	1

Tabulka 2.1: Napájecí úrovně Timepix 2

použito pro testování Timepix 2 s křemíkovou senzorovou vrstvou o tloušťce  $500 \mu\text{m}$  dle [21] bylo 100 V. Další příklady velikosti vysokého napětí používaných pro různé senzorové vrstvy lze najít v odkazech [22], [23]. Důležitou vlastností vysokonapěťových zdrojů je možnost nastavení výstupního vysokého napětí v určitém pracovním rozsahu.

### Spotřeba

Celková spotřeba Timepix 2 dle [15] při zapnutí všech pixelů a frekvenci datových hodin  $f_{clock} = 100 \text{ Mhz}$  je nižší než 900 mW. Přičemž spotřeba jednoho pixelu je  $5 \mu\text{A}$ .

Timepix 2 disponuje možnostmi, jak celkovou spotřebu detektoru snížit. Ke celkovému snížení spotřeby slouží funkcionalita, která umožňuje zamaskovat pixely, které nebudou dále použity pro ukládání informace z měření. Zamaskovat lze individuální pixely detektoru nebo takzvané super pixely, které jsou označeny jako sdružení  $2 \times 16$  jednotlivých pixelů. Při zamaskování dojde k téměř kompletnímu vypnutí vybraných pixelů. Z výše uvedené spotřeby pro jeden pixel, se pro vybraný pixel, který má být zamaskovaný, dostáváme na spotřebu okolo jednotek nA na jeden pixel.

### Rychlosť komunikace

V části 2.3.2, byly popsány možnosti využití paralelního, či sériového rozhraní pro komunikaci s Timepix 2. Doba pro vyčtení celé matice pixelů pro oba typy rozhraní lze vidět na obrázku 2.9.

Poslední možností vyčítání dat z Timepix 2 je použití ZCS módu. Tento mód lze použít při vyčítání dat přes sériové rozhraní. Na obrázku 2.9, lze vidět, že tento mód je rychlejší než použití sériového rozhraní při vyčítání celých snímku. Při použití ZCS módu nejprve detektor odešle 256 bitů, které odpovídají jednotlivým sloupcům detektoru. V těchto 256 bitech je uložena informace o tom, zda-li došlo v příslušném sloupci k detekci ionizujícího záření, neboli jestli byl zasažen alespoň jeden pixel v tomto sloupci. Pokud ano, bude sloupec nastaven na logickou hodnotu 1. V opačném případě zůstává hodnota sloupce v logické nule. Po obdržení 256 bitů je přijato kolik dat, kolik sloupců bylo zasaženo. Avšak minimální počet odeslaných sloupců je 16 a to i v případě, pokud by nebyla detekována

# bits/ pixel	Full frame, serial port		Full frame, parallel port		ZCS <sup>a</sup> , serial port	
	t <sub>read</sub> [ms]	framerate [fps]	t <sub>read</sub> [ms]	framerate [fps]	t <sub>read</sub> [ms]	framerate [fps]
4	2.62	381	0.08	12207	0.16	6104
10	6.55	153	0.20	4883	0.41	2441
14	9.18	109	0.29	3488	0.57	1744
28	18.35	54	0.57	1744	1.15	872

Obrázek 2.9: Vyčítací rychlosti snímků z Timepix2. Frekvence hodin  $f_{clock} = 100$  MHz [15]

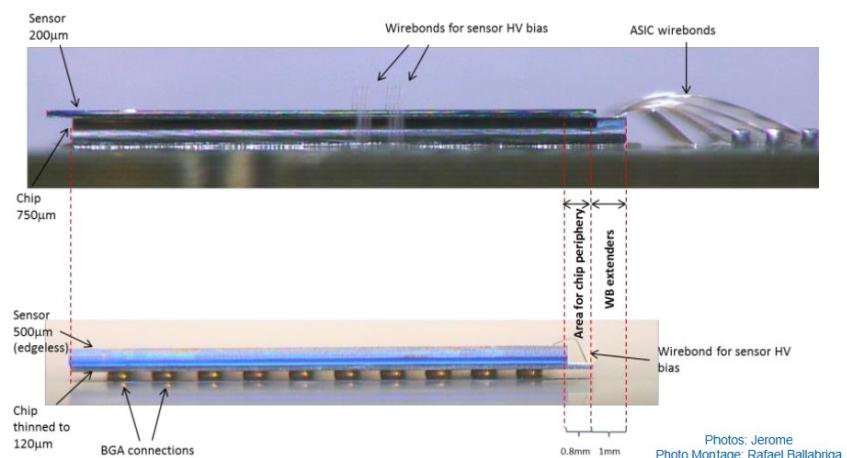
žádná částice v celé matici. Velikost poslaných dat za použití ZCS módu je tedy vždy závislá na aktivitě ionizujícího záření a s tím i spojená vyčítací rychlosť. Pokud by byly aktivovány všechny sloupce, bude rychlosť ZCS módu nejvýše stejně rychlá, jako při vyčtení celého snímku v režimu simultánním. Na obrázku 2.9 je pro ZCS mód uvažováno vyčtení 16 sloupců matice.

### Rozhraní pro připojení Timepix 2 k desce plošných spojů

Připojení Timepix 2 k desce plošných spojů je nejčastěji realizováno pomocí technologie *wire bonding*. Timepix 2 má celkem 152 pinů pro připojení wire bondů. Rozložení pinů je zobrazeno na obrázku 2.5 ve spodní části. Rozteč mezi jednotlivými piny je  $108 \mu\text{m}$ .

Dalším možným způsobem připojení Timepix 2 k desce plošných spojů je technologie zvaná TSV. Pomocí této technologie je možné signály vyvést ze zadní strany Timepix 2 k pájecím ploškám. Vznikne tím tak uspořádání, známe z technologie výroby pouzder BGA elektronických součástek.

Běžnejší způsob připojení Timepix 2 k desce plošných spojů je pomocí wire bondů. Použití wire bondů i technologie BGA je možné vidět na obrázku 2.10. Výhodou technologie BGA oproti technologii wire bondů je lepší praktické zacházení s detektorem, díky absenci tenkých wire bondů, které jsou velmi náchylné na mechanické poškození. Další výhodou je poté technologicky méně náročné připojení detektoru k desce plošných spojů. Nevýhodou této technologie je vystavení chipu vysoké teplotě při pájení detektoru na desku plošných spojů.



Obrázek 2.10: Připojení detektoru Timepix 2 k desce plošných spojů [24]

# Kapitola 3

## Návrh řešení

Řešení bylo navrženo s ohledem na primární požadavky, které rozhraní musí splňovat, aby byla zajištěna jeho základní funkčnost. Prvním primárním požadavkem, je zajištění základní funkčnosti detektoru Timepix 2, tyto požadavky byly popsány v části 2.3.2. Dalším požadavkem na navrhované vyčítací rozhraní je jeho celková miniaturizace, tento požadavek byl stanoven zadním diplomové práce.

Podrobnější rozbor celkového řešení této práce, je dále v části 4, kde bude popsán výběr konkrétních součástek a návrh zapojení rozhraní, respektující primární požadavky uvedené v této části textu 3.

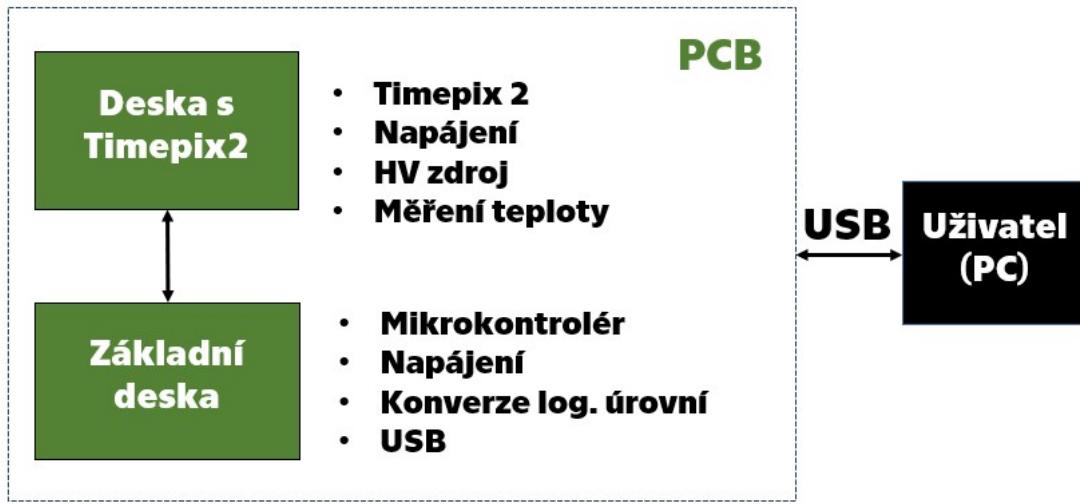
### 3.1 Koncept řešení

Navržený koncept vyčítacího rozhraní je zobrazen pomocí schematického nákresu na obrázku 3.1. Koncept rozhraní se skládá ze dvou desek plošných spojů.

První deskou plošných spojů je *Základní deska 3.1*, označována, jako tpx2min. Na této desce je implementováno většina funkcionalit potřebných pro komunikaci s detektorem Timepix 2. Dále je zde realizována část zajišťující USB komunikaci, která slouží pro komunikaci s uživatelským rozhraní přes USB.

Druhou deskou plošných spojů je *Deska s Timepix 2 3.1*, označována, jako tpx2min\_chipboard. Na této desce se nachází detektor Timepix 2, dále je zde implementován vysokonapěťový zdroj (HV), měření vysokého napětí a teploty.

Toto rozložení rozhraní na dvě desky plošných spojů, bylo navrhnuto s ohledem na požadavky miniaturizace celého zařízení, a také s ohledem na variabilitu rozhraní. Variabilita, neboli-li možnost připojit k jedné základní desce různé desky s pixelovým detektorem, tento koncept lze například najít v zařízení popsaném v části 2.2.3. Koncept byl dále navrhnut s ohledem na možnost vyčítací rozhraní připojit k uživatelskému rozhraní, konkrétně k osobnímu počítači.



Obrázek 3.1: Koncept řešení vyčítacího rozhraní pro detektor Timepix 2

### 3.1.1 Komunikace s Timepix 2

Pro komunikaci s Timepix 2 je možné využít sériové, nebo paralelní rozhraní, jak již bylo zmíněno v části 2.3.2. Pro tuto práci uvažujme využití pouze sériové komunikace. Využití sériového rozhraní pro komunikaci s Timepix 2, umožní při realizaci použít mikrokontrolér. Maximální vyčítací rychlosť z detektora Timepix 2 je 100 Mbits/s. S ohledem na tuto maximální rychlosť vyčítání dat z Timepix 2 musí být vybrán vhodný mikrokontrolér pro obsluhu komunikace, nejen s Timepix 2 detektorem.

### 3.1.2 Uživatelské komunikační rozhraní

Uživatelské komunikační rozhraní pro tuto práci bylo zvoleno rozhraní USB s konektorem typu C. Použit byl standart USB 2.0 High Speed. Tento standart umožňuje komunikovat maximální rychlosťí až 480 Mbit/s. S ohledem na maximální rychlosť vyčítání dat z detektora Timepix 2, která je 100 Mbits/s, je tato rychlosť dostačující.

### 3.1.3 Napájení

Pro napájení detektoru Timepix 2 jsou dle 2.1 zapotřebí tři napájecí napětí. Použité napájecí zdroje musí být vhodné pro maximální odběr detektoru Timepix 2. Kde uvedená celková spotřeba samotného detektoru, by neměla být dle 2.3 vyšší než něž 900 mW.

Dalším potřebným napájením potřebným pro navržený koncept je napájení mikrokontroléra. Toto napájení je závislé na konkrétním typu mikrokontroléra. Detailnější informace o výběru mikrokontroléra a jeho potřebných napájecích úrovní budou v popsány části 4. V neposlední řadě jsou napájecí napětí potřebné pro ostatní periférie, které budou použity v této práci.

### 3.1.4 Zapouzdření rozhraní

Návrh rozhraní je rozložen na dvě desky plošných spojů spojenými konektorem. Při návrhu mechanické části rozhraní musí být zajištěna mechanická odolnost vůči poškození, především nejcitlivější části a to části, ve které se nachází *wire bondy* propojující Timepix 2 s deskou plošných spojů 2.10. Dále musí být uživateli umožněno se pomocí konektoru připojit k vyčítacímu rozhraní. V neposlední řadě musí být zajištěn odvod tepla ze součástek vyčítacího rozhraní, které mají největší výkon. Těmito součástky z navrženého konceptu budou především samotný detektor Timepix 2, mikrokontrolér a napájecí zdroje.

# Kapitola 4

## Realizace

V této části bude popsána detailní realizace celého zařízení. V předchozích částech byly zmíněny základní požadavky 2.3.2 na návrh celého vyčítacího rozhraní a uveden základní koncept řešení 3. Při realizaci individuálních částí rozhraní byly tyto požadavky respektovány. Dále jednotlivé části realizace byly vybírány s ohledem na miniaturizaci a celkovou spotřebu vyčítacího rozhraní.

Pro další části textu bude označení desek plošných spojů navrženého rozhraní shodné, s označením schematického návrhu konceptu řešení z obrázku 3.1. Cílem řešení bylo co nejvíce funkcionality rozhraní implementovat na základní desce. Prvním důvodem bylo, že druhá deska plošných spojů, obsahuje detektor Timepix 2, který je v celém návrhu nejdůležitější a nejsložitější částí. Při rozdelení rozhraní na dvě desky plošných spojů lze snadněji lokalizovat případný zdroj problému, popřípadě, pokud je chyba v návrhu realizace, lze jednu ze dvou navržených desek plošných spojů vyměnit.

Druhým důvodem rozložení rozhraní na dvě desky plošných spojů je miniaturizace vyčítacího rozhraní. Za použití dvou desek plošných spojů, spojenými konektorem, celé rozhraní zvýší své rozměry pouze na výšku o 3 mm přitom rozměry desky s detektorem Timepix 2 mohou být stejné jako desky základní.

Realizace návrhu obou desek plošných spojů probíhala v programu Altium Designer. Mechanické integrace rozhraní, především validace případných kolizí plošných spojů s navrženou mechanikou, probíhala v programu Autodesk Inventor. Pokud nebude uvedenou jinak, pořízené obrázky dokumentace řešení jsou z těchto programů.

### 4.1 Návrh základní desky

Základní deska je navržena na šesti vrstvém plošném spoji. Rozložení jednotlivých vrstev lze vidět na obrázku 4.2. Celková tloušťka navrženého PCB je dle celkové skladby z obrázku 4.1, 1.6 mm. Vnější rozměry základní desky jsou 53 x 17 mm. Obecné části realizované na základní desce jsou shodné s blokovým konceptem řešení z části 3.1. Dále bude popsána detailní struktura jednotlivých částí navržené základní desky.

#	Name	Material	Type	Thickness
	Top Overlay		Overlay	
1	Top Solder	Solder Resist	Solder Mask	0.0308mm
1	Top Layer		Signal	0.035mm
2	Prepreg1	PP-006	Prepreg	0.0994mm
2	GND	CF-004	Signal	0.0152mm
3	Core1	PP-006	Prepreg	0.55mm
3	Signal	CF-004	Signal	0.0152mm
4	Prepreg2	FR-4	Dielectric	0.1088mm
4	PWR	CF-004	Signal	0.0152mm
5	Core2	PP-006	Prepreg	0.55mm
5	GND1	CF-004	Signal	0.0152mm
6	Prepreg3	PP-006	Prepreg	0.0994mm
6	Bottom Layer		Signal	0.035mm
	Bottom Solder	Solder Resist	Solder Mask	0.0308mm
	Bottom Overlay		Overlay	

Obrázek 4.1: PCB: Základní deska.

Rozložení vrstev

Popis vrstev základní desky	
Vrstva	Popis
1 - TOP	Signálová vrstva
2 - GND1	Zemní vrstva
3 - SIG	Signálová vrstva
4 - PWR	Napájecí vrstva
5 - GND2	Zemní vrstva
6 - BOT	Signálová vrstva

Obrázek 4.2: Popis vrstev základní desky

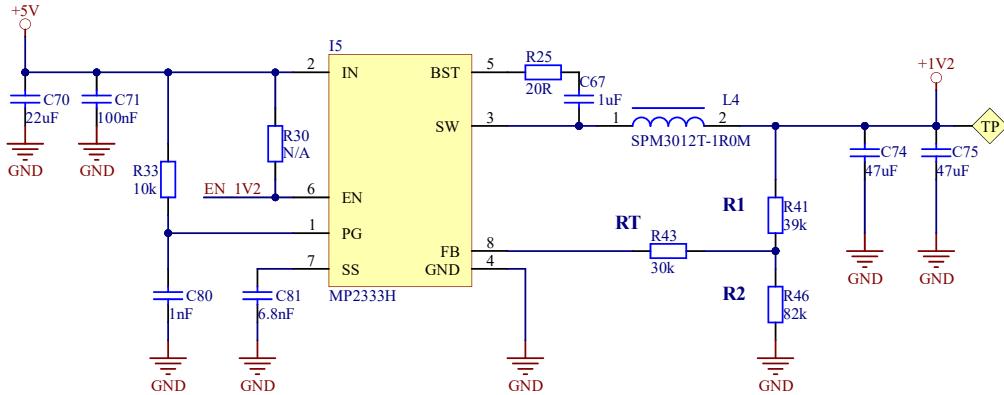
### 4.1.1 Napájení

Na základní desce je realizováno napájení, které je dále používáno pro celé vyčítací rozhraní. Celkem jsou na základní desce tři spínané synchronní step-down buck regulátory. Konkrétně se jedná o regulátory MP2333H [25] od společnosti Monolithic Power Systems. Regulátory pracují v rozsahu vstupních napětí on 4.2 V do 18 V. Maximální výstupní proud jsou 3 A a spínací frekvence regulátoru je 1.2 MHz. Regulátory je možné použít v pouzdře SOT583, s rozměry 1.6 x 2 mm, které jsou pro úlohu miniaturizace rozhraní vyhovující. V tabulce 4.1 je uvedený detailnější popis napájecích úrovní, které jsou generovány na základní desce. Napájení uvedené v tabulce 4.1 jsou až na napájení 1.2 V, dostupné

Napájení základní desky vyčítacího rozhraní	
Napájení	Popis
+5V	Vstupní napájení z USB typu C
+3V3	Napájení pro mikrokontrolér a CPLD
+2V5	Napájení vstupní a výstupní brány detektoru Timepix 2
+1V2	Napájení vstupní/výstupní brány CPLD

Tabulka 4.1: Napájení základní desky vyčítacího rozhraní.

také na druhé desce plošných spojů s detektorem Timepix 2. Více o propojení signálů základní desky a desky s detektorem Timepix 2 lze dohledat v části textu 4.2.4. Ukázkové schematické zapojení jednoho ze tří spínaných regulátorů, můžete vidět na obrázku 4.3. Konkrétně se jedná o zapojení, při kterém uvedený regulátor reguluje ze vstupních +5 V na výstupní napájení +1.2 V. Fyzické umístění součástek na desce plošných spojů probíhalo s ohledem na minimalizaci zemních smyček výstupního napětí. Umístění výstupních kondenzátorů co neblíže výstupní cívce a dále omezení vedení citlivých analogových signálů v oblastech, kde dochází k vysokofrekvenčnímu spínání.



Obrázek 4.3: Zapojení regulátoru MP2333H.

### Napájecí sekvence

Napájecí sekvenci základní desky je možné vidět na zjednodušeném diagramu na obrázku 4.4. Po připojení USB typu C do konektoru na základní desce je dostupné napájení +5 V. Těchto +5 V spíná v napájecí sekvenci první regulátor, který generuje na výstupu +3.3 V. Pokud je toto výstupní napětí +3.3 V v pořádku, integrovaný obvod tuto informaci signalizuje pomocí pinu PG. Právě tento pin PG, signál PG\_3V3, může být připojen na vstupní pin dalšího regulátoru a to na pin regulátoru generující výstupní napětí +2.5 V. V návrhu řešení je možné vybrat mezi uvedeným propojením, nebo je možné regulátor pro napájení +2.5 V řídit z mikrokontroléru. Poslední regulátor na základní desce s výstupním napětím +1.2 V je řízený z mikrokontroléru, neboli jeho vstupní pin EN je propojen signálem EN\_1V2 s výstupní bránou mikrokontroléru.



Obrázek 4.4: Napájecí sekvence základní desky.

Výstupní napětí použitého spínaného regulátoru je nastaveno pomocí napěťového děliče ve zpětné vazbě regulátoru a dáno vztahem dle 4.1. Kde  $V_{REF} = 805$  mV.

$$V_{OUT} = \frac{R1 \cdot V_{REF}}{R2} + V_{REF} \quad (4.1)$$

Z obrázku 4.4 je vidět, že spínaný stabilizátor generující +3.3 V není programově ředitelný z mikrokontroléru. Spínaný stabilizátor +3.3 V, z mikrokontroléru řídit nelze, protože právě těchto +3.3 V je napájením pro mikrokontrolér. Možností jakým mimo jiné zajistit dodržení vhodného časování napájecí sekvence základní desky, je propojení PG signálu stabilizátoru +3.3 V na signál EN stabilizátoru +2.5 V, nebo řízením stabilizátoru pro +2.5 V programově z mikrokontroléru. Další možností rozfázování napájecí sekvence je volba vhodného kondenzátoru mezi pinem SS a zemním pinem ze zapojení 4.3. Závislost velikosti výběru kondenzátoru na době rozběhu stabilizátoru je uvedena dle rovnice 4.2.

$$T_{SS} [ms] = \frac{2V_{REF} \cdot C_{SS} [nF]}{I_{SS}} \quad (4.2)$$

Kde  $V_{REF} = 805$  mV a  $I_{SS} = 7.3 \mu A$ . Ze zapojení 4.3 a dosazení do vzorce 4.2 můžeme dopočítat, že náběhový čas spínaného zdroje bude 1.4 ms.

Zajištění ochrany, především před elektrostatickým výbojem vstupního napájení, bude popsána v části 4.1.4. Pouze ve shrnutí, pokud dojde k jakýmkoliv podmínkám, které by mohli elektrostaticky ohrozit vyčítací rozhraní, obvody z části 4.1.4 zajistí vypnutí externího napájení pomocí externího tranzistoru.

### 4.1.2 Mikrokontrolér

Pro tuto práci byl vybrán mikrokontrolér od firmy STMicroelectronics, přesněji mikrokontrolér s označením STM32U5A9NJH6Q [26]. Právě tento mikrokontrolér byl vybrán s ohledem na požadavky vyčítacího rozhraní, které byly uvedeny v předchozích částech textu. V následující části budou uvedeny nejdůležitější parametry vybraného mikrokontroléru:

- Jádro : Arm 32-bit Cortex-M33 s DSP a FPU. Frekvence 160 MHz
- Napájení 1.7 - 3.6 V
- Spotřeba 18.5  $\mu A$ /MHz
- 4-Mbyte flash s kontrolou ECC
- 2514-Kbyte RAM, 66 Kbytes s EEC
- 25 Komunikačních periférií
- 156 konfigurovatelných vstupních/výstupních pinů
- 1x USB OTG High-speed s integrováním PHY
- Pouzdro : TFBGA216. 13 x 13 mm, 0.8 mm

Prvním požadavkem na mikrokontrolér bylo, aby bylo možné komunikovat s detektorem Timepix 2. V již popsané části textu [2.3.2](#), bylo zmíněno, že Timepix 2, dokáže komunikovat přes sériové rozhraní s maximální frekvencí 100 Mhz. Výše uvedený vybraný mikrokontrolér umožňuje konfiguraci sériového komunikačního rozhraní, konkrétněji specifikace SPI až do frekvence 160 MHz.

Dalším důležitým parametrem při výběru mikrokontroléru byla velikost paměti. Pro vyčtení celé matice pixelů z detektoru Timepix 2, dle [2.3.1](#) vyplývá, že je zapotřebí vyčíst  $28 \times 256 \times 256$  bitů dat, tedy 229.376 kB. Výše vybrané parametry pamětí mikrokontroléru jsou pro tento datový tok dostačující.

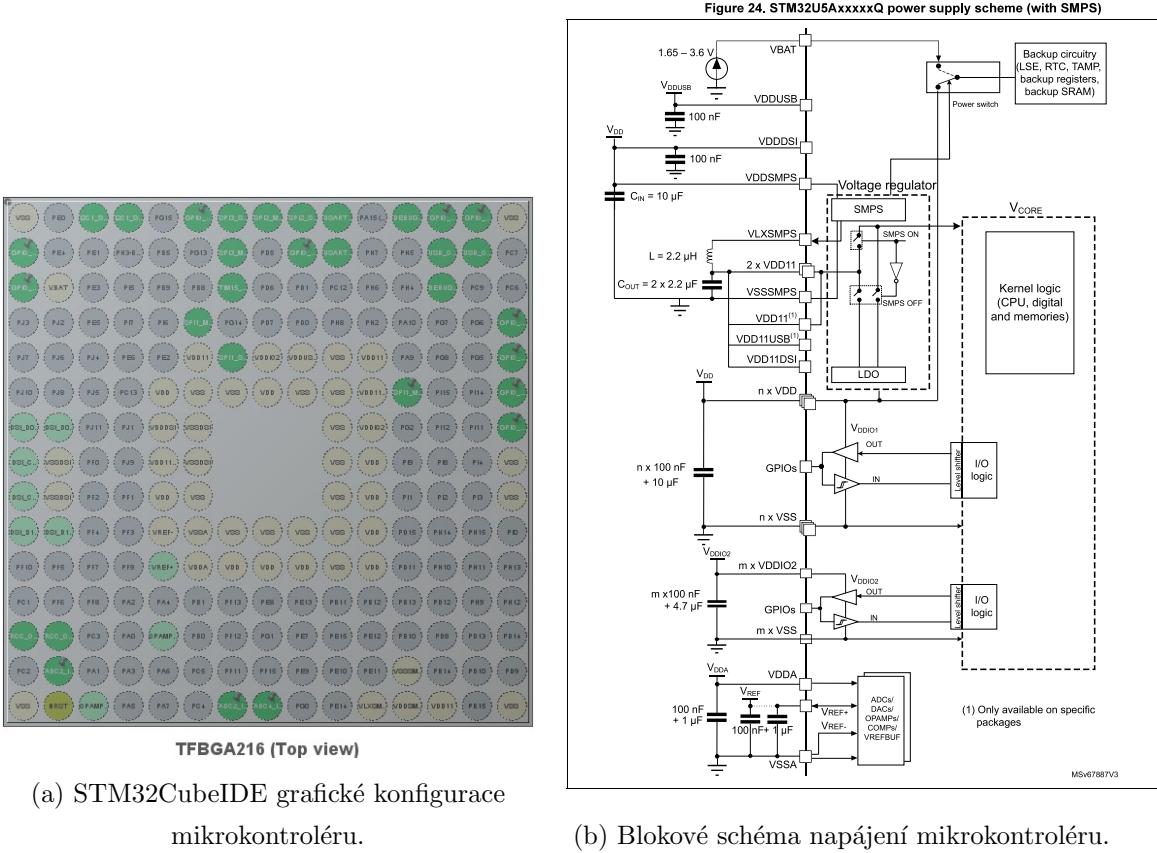
Nejméně důležitým parametrem při výběru mikrokontroléru byl parametr integrovaného USB přímo uvnitř mikrokontroléru. Neboli není zapotřebí při návrhu USB umísťovat další externí součástky pro implementaci USB komunikace. Tímto parametrem mikrokontroléru bylo dosaženo snížení počtu použitých součástek a tím i zmenšené rozměry celého vyčítacího rozhraní.

### Konfigurace mikrokontroléru

Pro práci s mikrokontrolérem jsem použil vývojové prostředí STM32CubeIDE dodávané od společnosti STMicroelectronics, která je výrobcem vybraného mikrokontroléru. Výhodou vývojového prostředí je přímočará grafická konfigurace celého mikrokontroléru s kombinací s klasickou programovou konfigurací. Na obrázku [4.5a](#) můžete vidět příklad nakonfigurovaného mikrokontroléru STM32U5A9 v pouzdře TFBGA216. Tmavě zelené body mezi piny znamenají uživatelsky nastavené rozhraní daného pinu mikrokontroléru.

Napájení potřebné pro mikrokontrolér STM32U5A9	
Napájení	Popis
VBAT	Napájení z externí baterie 1.65 - 3.6 V
VDDUSB	Napájení pro periférii USB
VDDSI	Napájení pro periférii DSI
VDDSMPS	Napájení pro integrovaný spínaný stabilizátor
VLXSMPS	Spínaný výstup integrovaného stabilizátoru
VDD11	Napájení digitální části mikrokontroléru
VDD11, VDD	Napájení digitální části mikrokontroléru ze spínaného stab.
VDDIO2	Napájení samostatné vstupní/výstupní brány
VDDA	Napájení analogové části mikrokontroléru

Tabulka 4.2: Napájení mikrokontroléru STM32U5A9.



Obrázek 4.5: Konfigurace a napájení mikrokontroléru STM32U5A9.

## Napájení

Na obrázku 4.5b můžete vidět potřebná napájení pro vybraný mikrokontrolér. Výhodou vybraného mikrokontroléru je, že pro napájení jádra a digitálních periferií využívá spínaného regulátoru, integrovaného přímo na čipu, který je efektivnější v porovnání s lineárním regulátorem. Nevýhodou tohoto napájení je požadavek připojení externí cívky, která je nezbytná pro provoz interního spínaného stabilizátoru a tím i větší požadavky na rozměry celého zapojení. Více podrobností ohledně napájení mikrokontroléru lze najít v referenčním manuálu viz. [27]. Celá realizace schematického zapojení napájení mikrokontroléru je uvedena v přiložené příloze 6.

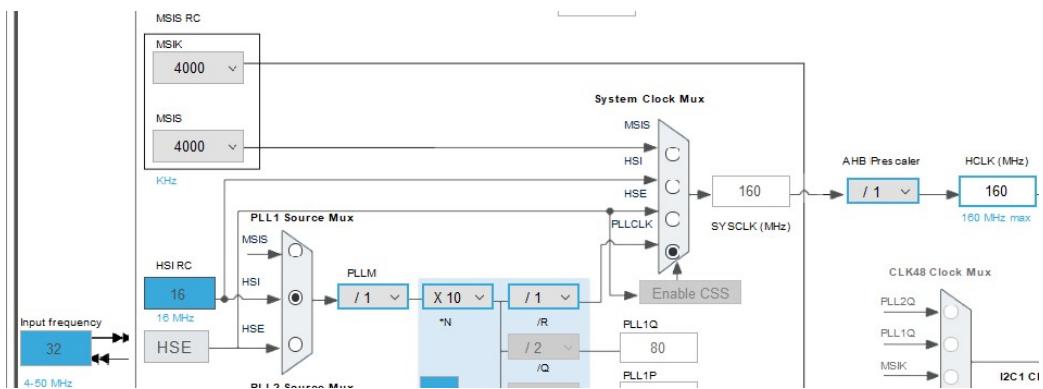
## Konfigurace hodinových signálů

Hodinovým signálem pro jádro mikrokontroléru, který je označován jako SYSCLK, může být jeden ze čtyř dostupných zdrojů hodinového signálu, kterými jsou:

- HSE : Externí krystal s parametry frekvence signálu od 4 MHz do 50 Mhz
- HSI : Interní RC oscilátor s frekvencí 16 MHz
- MSI : Interní RC oscilátor s nastavitelnou frekvencí od 100 kHz do 48 MHz

- PLL : Fázový závěs, který může mít vstup jeden ze 3 výše uvedených zdrojů hodinových signálů

Pro realizaci vyčítacího rozhraní byl jako zdroj hodinového signálu vybrán výstup z fázového závěsu, který ze vstupního hodinového signálu HSI generuje hodinový signál o frekvenci 160 MHz. Tento hodinový signál je použit jako zdroj hodinového signálu pro jádro mikrokontroléru a také pro komunikační rozhraní, až na komunikační rozhraní USB. Více informací o konfiguraci hodinového signálu pro USB periferii bude v části 4.1.4. Samotnou konfiguraci hodinového signálu pro jádro procesoru s využitím fázového závěsu, lze najít na obrázku 4.6



Obrázek 4.6: Konfigurace hodinového signálu pro jádro mikrokontroléru.

## Periférie SPI

Celkem pro implementaci vyčítacího rozhraní byly použity tři SPI periférie:

- SPI1 : Obecná SPI pro komunikaci se periferními obvody, mimo Timepix 2.
- SPI2 : Komunikace s Timepix 2. Konfigurace Master. Data z MCU do Timepix 2
- SPI3 : Komunikace s Timepix 2. Konfigurace Slave. Data z Timepix 2 do MCU.

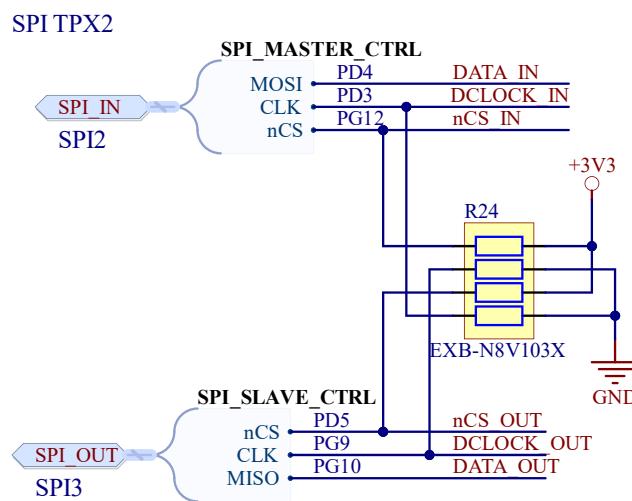
Periférie SPI1 je nakonfigurována v módu Full-Duplex Master, neboli po sběrnici je možné data z mikrokontroléru odesílat i přijímat. K určení jaké zařízení, připojené na sběrnice SPI1, budou komunikovat slouží signály chip select v realizaci označovány jako nCS (pozn.: prefix n, značí, že signál je aktivní v logické nule).

Pro komunikaci s Timepix 2 pomocí sériového rozhraní, byly zvoleny dvě periférie SPI. Popis signálů pro sběrnice SPI2 a SPI3 můžete vidět na obrázku 4.7. Jak lze ze zapojení vidět, pro komunikaci bylo využito celkem 6 signálů. Základní napěťové úrovně, které mají být na signálech v klidovém stavu, jsou určeny pull down, respektive pull up rezistory.

Sběrnice SPI2 je nakonfigurována jako Half-Duplex Master. Pomocí této sběrnice se odesírají data do detektoru Timepix 2. Dalšími důležitými parametry nastavení SPI sběrnice je její časování, které musí odpovídat technické specifikaci detektoru Timepix 2. S odkazem na tuto specifikaci [15], byla periferie SPI2 nastavena dle [28] do módu 3.

Neboli pro typ Half-Duplex Master to znamená, že data jsou vysílaná na sestupnou hranu hodinového signálu, přičemž klidový stav hodinového signálu je v logické jedničce.

Sběrnice SPI3 je nakonfigurována jako typ Half-Duplex Slave. Pomocí této sběrnice se přijímají data z detektoru Timepix 2. Dle [15] byla sběrnice nakonfigurována do módu 1 [28]. Příchozí data z detektoru Timepix 2 jsou vzorkována na sestupnou hranu hodinového signálu, který je společně s daty generován detektorem Timepix 2. Klidový stav hodinového signálu je poté v logické nule.



Obrázek 4.7: Popis signálů periférií SPI, sloužící pro komunikaci s Timepix 2.

## Periférie I2C

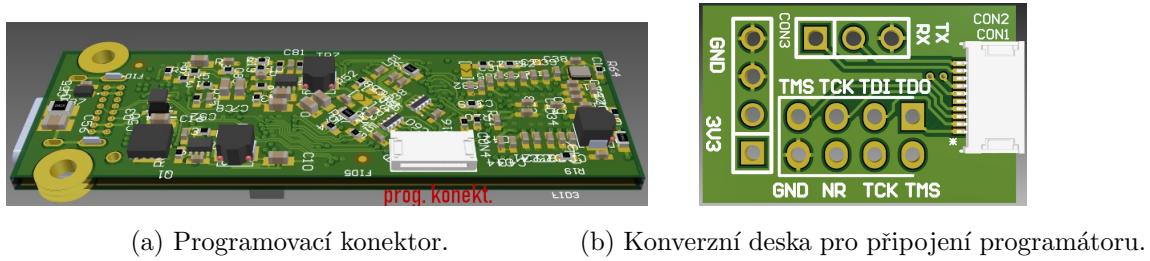
Další sběrnicí, použitou na vyčítacím rozhraním je sběrnice I2C. Pro celé rozhraní byla použita právě jedna I2C periférie. Pomocí této sběrnice mikrokontrolér monitoruje teplotu na druhé desce plošného spoje s detektorem Timepix 2. Více o komunikaci s teplotním senzorem viz. 4.2.3. Pokud by na I2C sběrniči bylo připojeno více zařízení, určení toho, které zařízení bude po sběrniči komunikovat závisí na fyzické adrese připojeného zařízení. V tomto případě musí být zajištěno, že na sběrniči neexistují dvě zařízení se stejnou fyzickou adresou, jinak by došlo ke konfliktu.

## Periférie UART

Periférie UART umožňuje monitorovat průběh programu, který je nahrán do mikrokontroléru, za použití výpisu sériové linky, do příkazové řádky. Signály UART sběrnice jsou vyvedeny na programovací konektor. Popsání programovacího konektoru bude uvedeno následně.

## Programování

Mikrokontrolér je programován pomocí SWD programovacího rozhraní za využití programovacího konektoru, který je umístěn na spodní straně základní desky [4.8a](#). Jedná se o 12 pinový konektor pro připojení plochého kabelu. Pro programování mikrokontroléru byly z mikrokontroléru vyvedeny signály: JTMS/SWDIO a JTCK/SWCLK. Zbylé piny konektoru byly využity pro programování CPLD MachXO2 [\[29\]](#). Přes plochý konektor z obrázku [4.8a](#) lze programovat, jak mikrokontrolér, tak na základní desce použité CPLD MachXO2 [4.1.3](#). Posledními signály, které byly vyvedeny na programovací konektor jsou signály, pro monitorování běhu programu v mikrokontroléru. Jedná se o signály komunikačního rozhraní sběrnice UART. Signály jsou za pomocí plochého kabelu vyvedeny na redukční desku z obrázku [4.8a](#), na které je možné pomocí propojovacích kabelů připojit programátor ST-Link, kterým je možné použít mikrokontrolér naprogramovat.



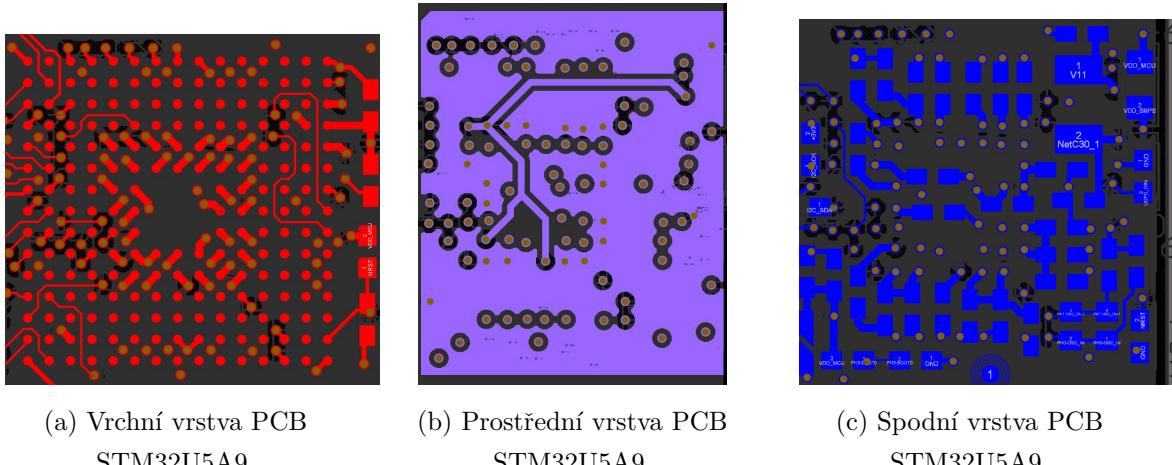
(a) Programovací konektor.

(b) Konverzní deska pro připojení programátoru.

Obrázek 4.8: Programování mikrokontroléru.

## PCB

Realizované PCB pro část mikrokontroléru můžete vidět na obrázku [4.9](#). Na obrázku nejsou uvedeny tři vrstvy PCB, kterými jsou 2., 3. a 5. vrstva. Vrstva 2 a 5 tvoří pod částí mikrokontroléru souvislou zemní plochu a vrstva 3 slouží jako vrstva signálová. Blokovací kondenzátory napájení mikrokontroléru, jsou dle specifikace [\[27\]](#) umístěny co nejblíže příslušným pinům, z druhé strany PCB, než je samotný mikrokontrolér. Toto zapojení je možné vidět na obrázku [4.9c](#). Rozteč mezi jednotlivými piny mikrokontroléru je 0.8 mm. Jak lze vidět na obrázku [4.9a](#), mezi pájecími ploškami jsou umístěny prokovy, kde vnitřní průměr prokovů je 0.3 mm a vnější rozměr 0.4 mm. Prokovy jsou kvůli zvolenému pouzdru BGA mikrokontroléru zamaskované a vyplněny epoxidem, aby při procesu pájení nedošlo ke zkratování prokovů s piny mikrokontroléru.



Obrázek 4.9: STM32U5A9 PCB realizace.

Osazení mikrokontroléru proběhlo na půdě ČVUT v laboratoři LVR (Laboratoř pro Vývoj a Realizaci). Pro osazení byla použita rework stanice: Ersa - IRPL650A.

#### 4.1.3 CPLD

Další hlavní součástí základní desky, je CPLD. Pro tuto práci bylo vybráno CPLD od společnosti Lattice Semiconductor s označením MachXO2 [29]. Jak bude popsáno v následné části, CPLD je použito v této práci pro konverzi logických úrovní a generování diferenciálních signálů, které jsou potřebné pro komunikaci s detektorem Timepix 2. S ohledem na tyto požadavky a miniaturizaci rozhraní bylo vybráno právě CPLD MachXO2 v pouzdře QFN-48.

Další nabízenou variantou převodu logických úrovní bylo použití vysílače a přijímače LVDS napěťových úrovní. Nevýhodou použití tohoto zapojení je plocha potřebná pro zapojení součástek na desce plošných spojů v důsledku velikosti pouzder vysílače a přijímače LVDS komunikace. Další nevýhodou je výsledná spotřeba zapojení. Jak bylo popsáno v 2.3.2, potřebné logické úrovně pro Timepix 2 jsou nižší než úrovně LVDS specifikace, tedy bylo by nutné generované úrovně LVDS vysílače upravit na požadovanou úroveň specifikace SLVS. Tato úprava pomocí zapojení odporů je ovšem energeticky neúsporná. Proto bylo zvoleno zapojení se součástkou MachXO2. Programování CPLD probíhalo v prostředí Lattice Diamond.

#### Napájení

V tabulce 4.3 můžete vidět napájecí úrovně pro použité CPLD MachXO2. Pro napájení jádra CPLD a vstupních/výstupních bran 0, 1 a 2 bylo použito napájení +3.3 V. Pro vstupní/výstupní bránu 3, je napájecí napětí +1.2 V. Toto napájení bylo zvoleno s ohledem na použití této brány jako typ LVCMOS12D, které slouží pro generování diferenciálních páru odpovídající specifikaci SLVS 2.8.

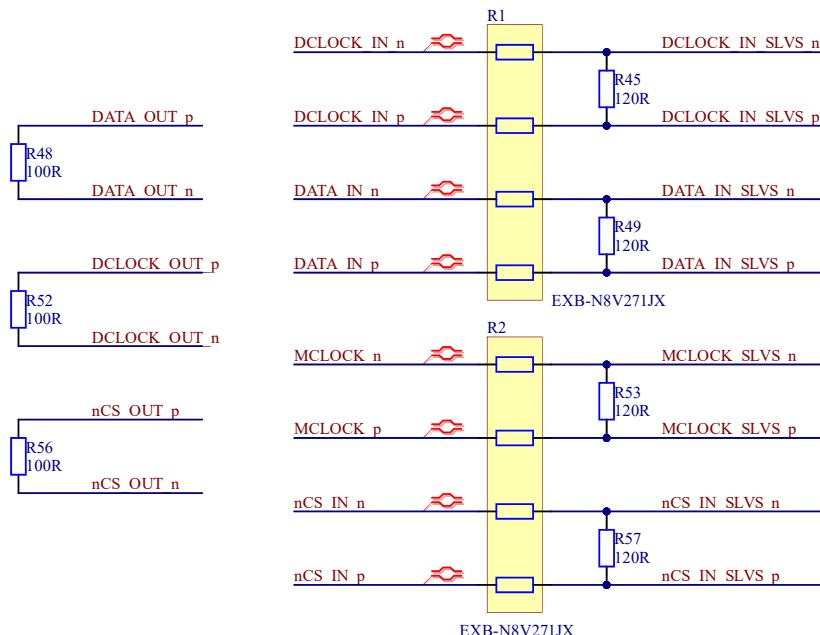
Napájení CPLD MachXO2		
Napájení	Popis	Hodnota [V]
VCC	Hlavní napájení jádra CPLD	+3.3 V
VCCIO0, 1, 2	Napájení brány 0, 1, 2	+3.3V
VCCIO3	Napájení brány 3	+1.2 V

Tabulka 4.3: Napájení CPLD MachXO2.

### Konverze logických úrovní

Dle 2.3.2, je zapotřebí pro komunikaci s Timepix 2 při využití sériového rozhraní použít komunikační specifikaci typu SLVS 2.8, využívající komunikační diferenciální páry. Použitý mikrokontrolér 4.1.2, je kompatibilní pouze s CMOS 3.3 V logikou. Použité CPLD umožňuje převod těchto úrovní. Respektive převod CMOS 3.3 V logiky na SLVS specifikaci a opačně.

Použité CPLD umožňuje generovat pouze signály ze specifikace Sub-LVDS. Aby bylo dosaženo parametrů potřebných pro SLVS specifikaci, bylo pro každý generovaný výstupní diferenciální pár použito zapojení s odpory z pravé části obrázku 4.10. Pro vstupní diferenciální páry, byla pouze co nejblíže k CPLD umístěna terminace, viz. levá část obrázku 4.10.



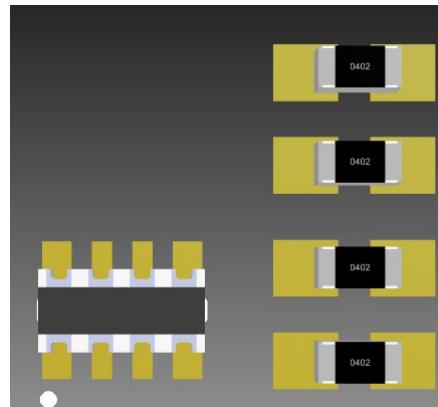
Obrázek 4.10: Konverze napěťových úrovní standartu Sub-LVDS na SLVS.

## Programování

Pro programování CPLD byly zvoleny dvě možnosti. Primární možností je programování CPLD, přes externí programovací konektor, který se používá pro programování mikrokontroléru 4.8a. Na tento konektor jsou vyvedeny signály: TDO, TDI, TMS a TCK z CPLD. Druhou možností je programování CPLD pomocí mikrokontroléru za využití SPI sběrnice. Výhodou možnosti programování CPLD z mikrokontroléru je možnost měnit konfiguraci CPLD za běhu programu mikrokontroléru. V této práci je tato možnost pouze připravena pro případné budoucí využití. S ohledem na využití CPLD, jako překladače napěťových úrovní, není zapotřebí jakkoliv konfigurovat CPLD po nahrání programu přes JTAG rozhraní.

## Využití odporových sítí

Jak bylo možné vidět na obrázcích 4.10, nebo 4.7, pro zapojení s odpory byly použity odporové sítě. Výhodou použití odporových sítí je především možnost ušetření místa na desce plošných spojů, oproti použití diskrétních odporů. Ušetření místa za použití odporových sítí můžete vidět na obrázku 4.11, kde je porovnána odporová síť se čtyřmi odpory vůči použití čtyř diskrétních odporů 0402.



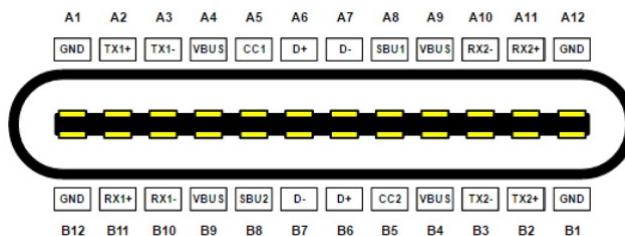
Obrázek 4.11: Miniaturizace za použití odporových sítí v porovnání s diskrétními odpory.

### 4.1.4 USB

Jako uživatelské rozhraní bylo zvoleno rozhraní USB s konektorem typu USB C. Konkrétně byla použita specifikace USB 2.0 High Speed. Tato specifikace umožňuje komunikovat s maximální přenosovou rychlostí 480 Mbit/s. Vzhledem k maximální vyčítací rychlosti z detektoru Timepix 2, která je dle 2.3.2 100 Mbit/s, je použití této konkrétní specifikace USB dostačující.

## Konektor

Konektor byl použit typu USB C. Jednou z výhod konektoru USB C je symetrické zapojení pinů na konektoru. Díky této vlastnosti může uživatel konektor zapojit do vyčítacího rozhraní s libovolnou orientací. Symetrické zapojení signálů na USB C konektoru je možné vidět na obrázku 4.12. K detekci orientace zapojení konektoru, slouží signály označené jako CC1 a CC2. Další funkcí těchto signálů je, že pomocí nich je možné nastavit konkrétní velikost proudu a napětí dodávaného do zařízení. Tyto signály jsou přes elektrostatickou ochranu z obrázku 4.12 připojeny do mikrokontroléru.



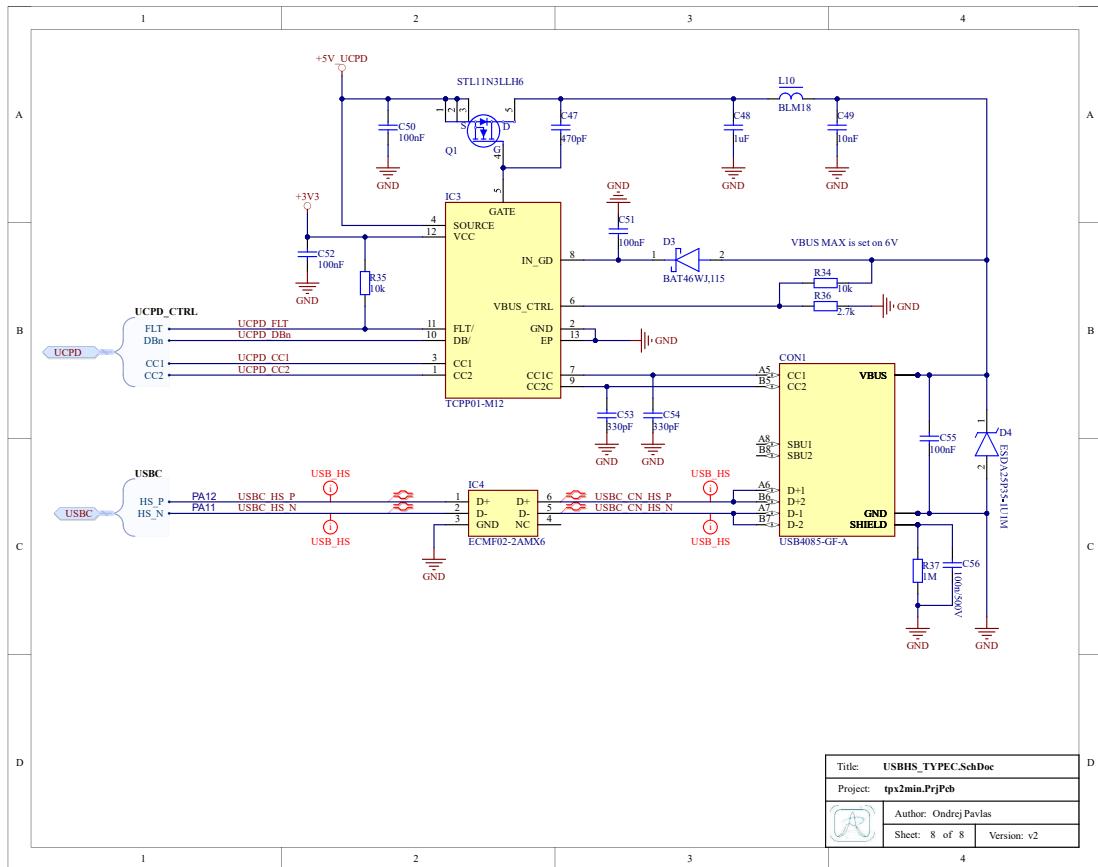
Obrázek 4.12: Schematické rozložení konektoru USB C.

## Zapojení

Vzhledem k použité specifikaci USB 2.0, je možné některé piny ze zapojení konektoru 4.12 nechat nezapojené. Konkrétně jsou to piny s označením TXxx a RXxx, tyto piny slouží pro přenos vysokorychlostní komunikace z USB standartu 3.0 a vyšší. Celkové zapojení použitého konektoru a potřebných elektro statických ochran je možné vidět na obrázku 4.13. Pro elektrostatickou ochranu diferenciálních datových páru D+ a D- byla použita součástka ECMF02-2AMX6. Dalším prvkem pro ochranu USB signálů a napájení, byla použita součástka TCPP01-M12. Tato součástka zajišťuje ochranu před předpětím na napájecím napětí VBUS. Dále zajišťuje ochranu pinů CC před případných zkratek s napájecím napětí. Odporovým děličem ze zapojení 4.13, který je tvořený odpory R34 a R36, je možné nastavit maximální hodnotu napájecího napětí, které bude dodáváno na výstupu pinu VBUS USB C konektoru. V této práci je nastaveno maximální napájecí napětí na +6 V. V případě překročení této nastavené úrovně dojde pomocí externího tranzistoru Q1, k odpojení napájecího napětí zařízení. Jedinou částí vyčítacího rozhraní, ke které bude mít uživatel fyzický přístup je právě USB C konektor, proto bylo zvoleno zapojení ochrany, v podobě paralelního zapojení odporu R37 a kondenzátoru 56, na stínění konektoru USB C.

## PCB

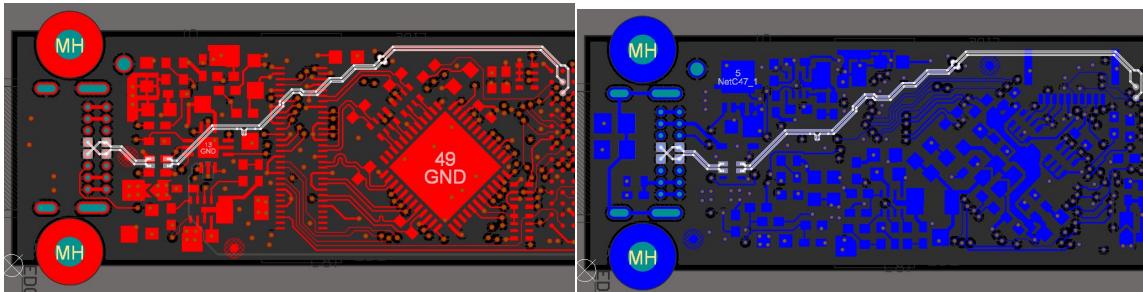
Jak bylo zmíněno v předchozí části, maximální komunikační rychlosť specifikace USB 2.0 High Speed je 480 Mbit/s. Návrh PCB musel pro část USB musel odpovídat požadavkům pro návrh PCB pro vysokorychlostní komunikaci. Délka diferenciálních datových páru



Obrázek 4.13: Schematické zapojení periférie USB.

D+ a D- byla vůči sobě vykompenzována na vzdálenost lišící se nanejvýš o 1 mm. Dle technické specifikace USB 2.0 High Speed je doba náběžné ( $t_r$ ), respektive sestupné ( $t_f$ ) hrany 500 ps. Časové zpoždění ( $\Delta t$ ) mezi datovými páry D+ a D- by mělo být výrazně menší, než doba ( $t_r$ ), respektive ( $t_f$ ). Pokud zvolíme maximální časové zpoždění mezi páry D+ a D- na hodnotu 25 ps, při uvažované hodnotě zpoždění 0.1 ns/cm na plošném spoji, je nutné diferenciální signály vykompenzovat, tak aby maximální rozdíl délky vodičů diferenciálních páru, nebyl větší než 2.5 mm. Jak bylo již zmíněno, v uvedené práci došlo ke délky diferenciálních páru na 1 mm. Tedy časové zpoždění mezi páry, nebude větší než 10 ps.

Diferenciální páry D+ a D- byly po PCB vedeny ve vrchní a spodní vrstvě plošného spoje. Dle celkové skladby PCB základní desky z tabulky 4.2 odpovídá, že sousedící vrstva, respektive vrstvy pod vrchní a spodní vrstvou je vždy souvislou zemní plochou. Z celkové skladby PCB z obrázku 4.1, byly výrobcem PCB dodané parametry pro fyzické rozměry diferenciálních vodičů, aby bylo možné dodržení impedančního přizpůsobení  $100\Omega$ . Realizaci vedení signálů D+ a D- na desce plošných spojů je možné vidět na obrázku 4.14.



(a) Signály USB, D+ a D-, vrchní vrstva PCB. (b) Signály USB, D+ a D-, spodní vrstva PCB.

Obrázek 4.14: Vedení diferenciálních datových páru periférie USB.

## 4.2 Návrh desky s Timepix 2

Druhou deskou plošných spojů v této práci je deska s detektorem Timepix 2 z blokového zapojení z obrázku konceptu řešení 3.1. Tato deska je propojena se základní deskou za pomocí 60 pinového konektoru ze série DF40 od společnosti Hirose Electric Group. Rozložení signálů na konektor lze najít v příloze zapojení celé práce 6, nebo v části textu 4.2.4.

Deska s Timepix 2 je navržena na šestivrstvém plošném spoji. Skladba plošného spoje je analogická se skladbou PCB pro základní desku, viz. obrázek 4.1 a tabulka 4.2. Rozměry desky s detektorem Timepix 2 jsou poté 53 x 17 mm.

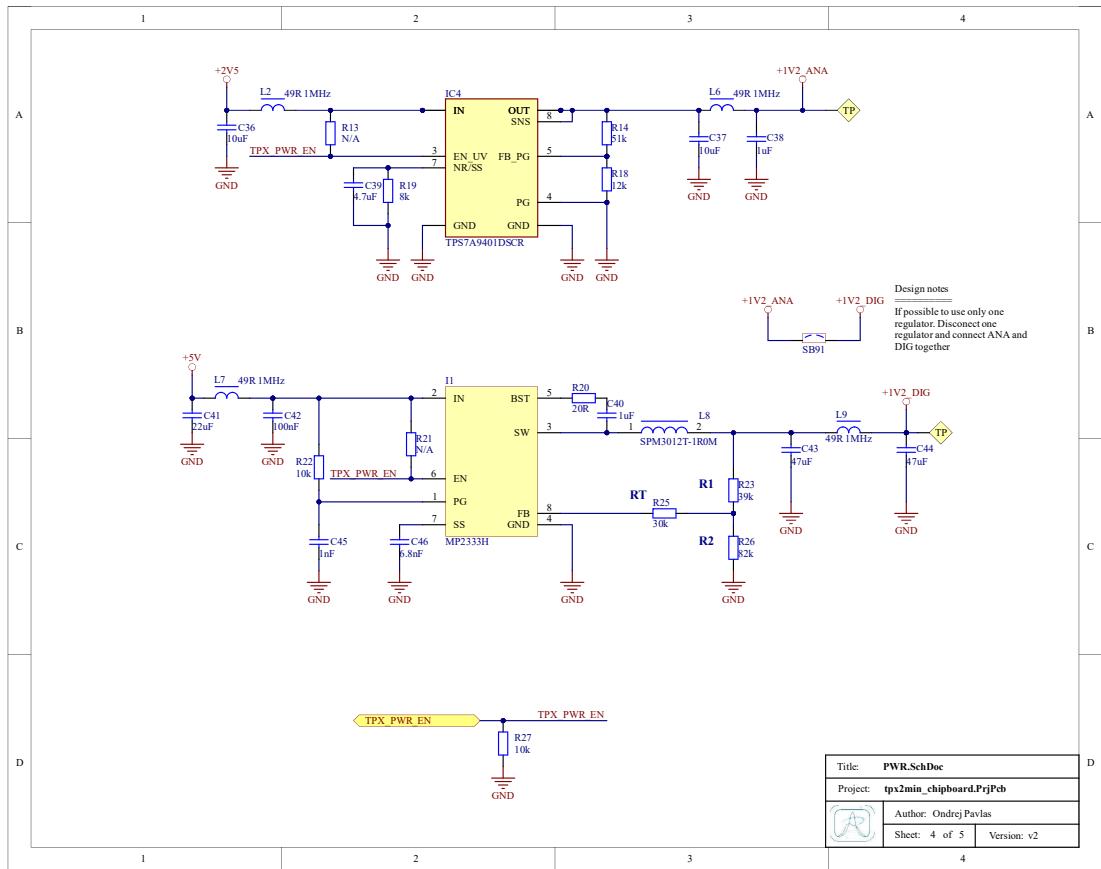
### 4.2.1 Timepix 2

Nejdůležitější částí celé práce je samotný pixelový detektor radiace Timepix 2. Specifikace pixelového detektoru Timepix 2 byly popsány v části 2.3.2. Nadále bude popsána realizace pro splnění všech specifikací nutných pro provoz pixelového detektoru Timepix 2.

#### Napájení

Dle 2.1 je pro korektní provoz Timepix 2 zapotřebí celkem třech napájecí napětí. Napájecí napětí pro vstupní/výstupní bránu detektoru Timepix 2 označovanou jako VDDIO s velikostí napájecího napětí +2.5 V se generuje na základní desce. Tedy toto napájení je vedeno přes konektor ze základní desky a je poté na desce s detektorem přivedeno k příslušným pinům Timepix 2.

Napájení pro digitální a analogovou část Timepix 2 se generuje přímo na této desce. Z označení z tabulky 2.1 se jedná o napájení VDD a VDDA. Zapojení regulátorů pro tyto napájecí napětí můžete vidět na obrázku 4.15. Pro napájení digitální části Timepix 2 byl použit stejný spínaný regulátor, jako na základní desce 4.3. Pro napájení analogové části byl použit lineární stabilizátor od společnosti Texas Instruments TPS7A94, který ze vstupních +2.5 V reguluje napětí na výstupních +1.2 V. Oba uvedené regulátory jsou řízené z mikrokontroléru, který je umístěn na základní desce 4.1.



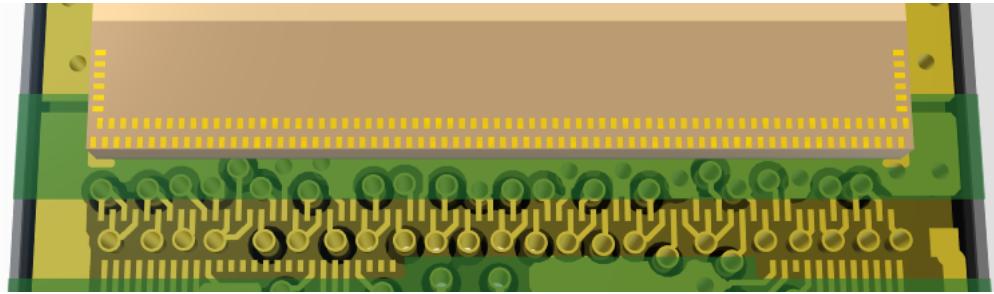
Obrázek 4.15: Realizace analogového a digitální napájení detektoru Timepix 2.

### Rozhraní pro připojení Timepix 2

Pro připojení Timepix 2 k desce plošných spojů byly použity wirebondovací plošky na vrchní straně detektoru Timepix 2, které je možné vidět na spodní straně obrázku 2.5. Celkem bylo u této práce realizováno propojení 128 wirebondovacích plošek z Timepix 2 na chipboardovou desku. Plošky na straně PCB jsou umístěny ve dvou řadách. Rozteč mezi jednotlivými ploškami je 0.2mm, šířka plošek je poté 0.1 mm. V pravé části obrázku 4.16 můžete vidět plošku pro připojení vysokého napětí na senzorovou vrstvu Timepix 2. Toto vysoké napětí slouží k vytvoření vyprázdněné oblasti v senzorové vrstvě, více o významu připojeného vysokého napětí bylo popsáno v části 2.1.

#### 4.2.2 Vysokonapěťový zdroj

Vysokonapěťový zdroj pro tuto práci byl realizován za použití součástky od společnosti Analog Devices, konkrétně byla použita součástka MAX1932 [30]. Jedná se o vysokonapěťový zdroj s nastavitelnou úrovní výstupního napětí 30 - 148 V. Úroveň výstupního napětí se nastavuje pomocí SPI komunikace v uvedeném rozsahu s rozlišením



Obrázek 4.16: Rozložení pinů pro připojení Timepix 2 k desce plošných spojů.

256 hodnot. Schematické zapojení vysokonapěťového zdroje je možné vidět na obrázku 4.17. Rozsah hodnot výstupního napětí lze nastavit pomocí odporů ve zpětné vazbě regulátoru ze zapojení 4.17 a to dle následujících rovnic 4.3 a 4.4.

$$R5 = (V_{OUT01} - V_{OUTFF}) \cdot (R6/1.25V) \quad (4.3)$$

$$R8 = \frac{1.25V \cdot R5}{V_{OUTFF}} \quad (4.4)$$

Kde  $V_{OUT01}$  je maximální nastavené výstupní napětí a  $V_{OUTFF}$  je minimální nastavené napětí.

### Měření vysokého napětí

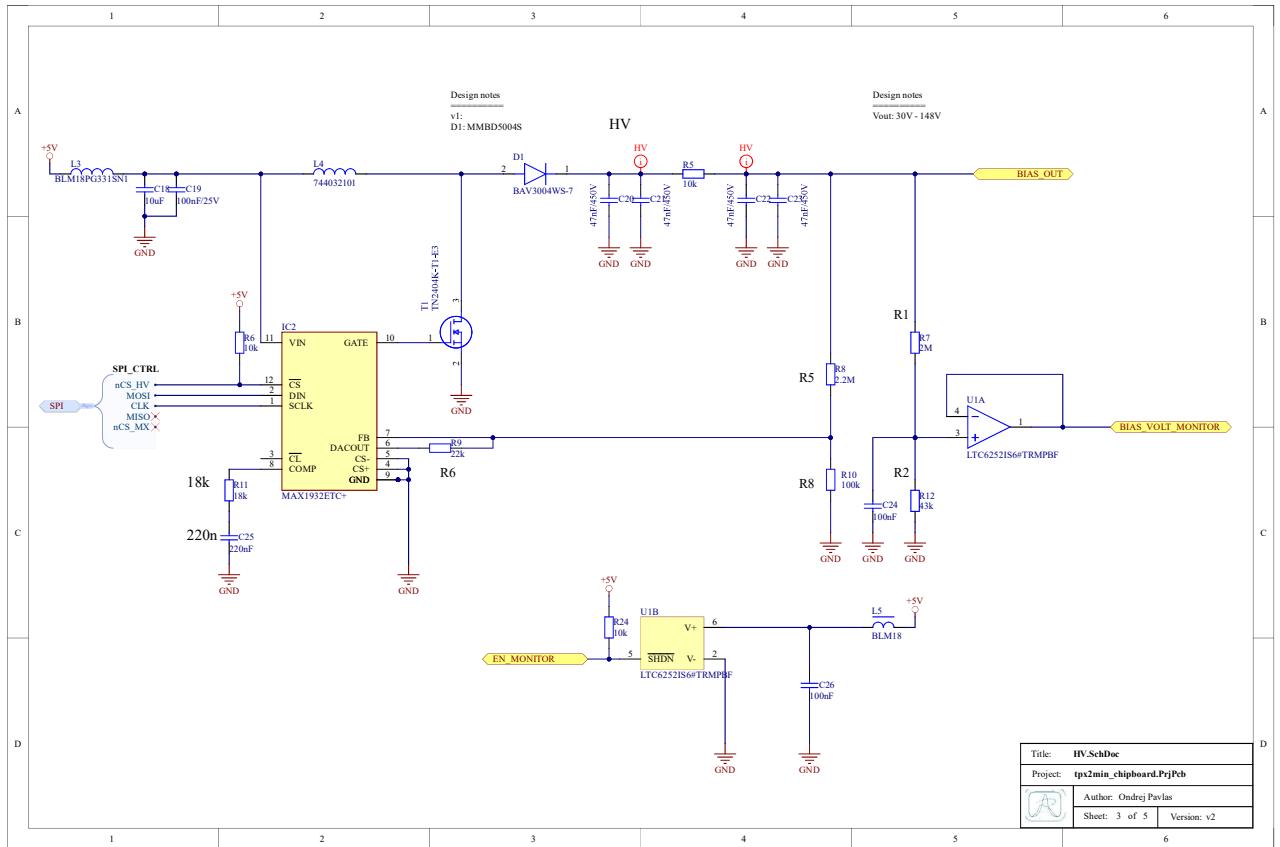
Pro monitorování vysokého napětí byl použit operační zesilovač v zapojení napěťového sledovače z obrázku 4.17 v pravé části. Přesněji byl použit operační zesilovač od společnosti Analog Devices LTC6262 [31]. Výstup operačního zesilovače je poté připojen na vstupní pin mikrokontroléru, který je nakonfigurován jako analogový vstup. Pomocí interního 14-bitového AD převodníku mikrokontroléru je převedena analogová hodnota odpovídající hodnotě vysokého napětí do digitální formy. Následně je tato hodnota dostupná pro další programové zpracování.

### 4.2.3 Měření teploty

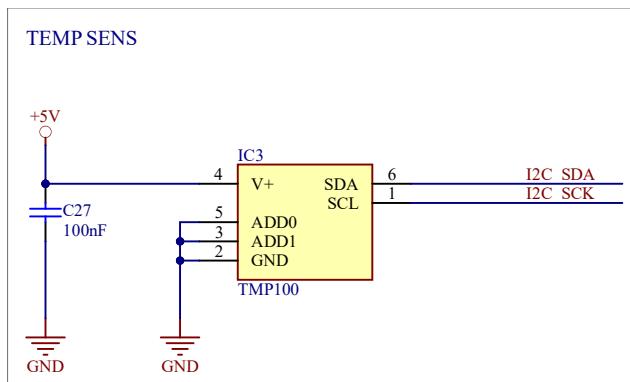
Pro měření teploty na desce s detektorem Timepix 2 byl použit senzor TMP100 [?] od společnosti Texas Instruments. Jedná se o senzor disponující 12 bitovým rozlišením s přesností  $\pm 1^{\circ}C$  v rozsahu teplot od  $-55^{\circ}C$  do  $125^{\circ}C$ . Komunikace se senzorem a vyčítaní dat probíhá pomocí I2C sběrnice. Zapojení senzoru je vidět na obrázku 4.18. Fyzická adresa senzoru pro I2C komunikaci, je nastavena pomocí pinů ADD0 a ADD1 na hexadecimální hodnotu 0x48.

### 4.2.4 Zapojení konektoru mezi desky

Rozložení konektoru mezi základní deskou 4.1 a deskou s Timepix 2 4.2 je vidět na obrázku 4.19. Pro propojení desek byl použit konektor DF40C-60DP-0.4V(51) od společnosti



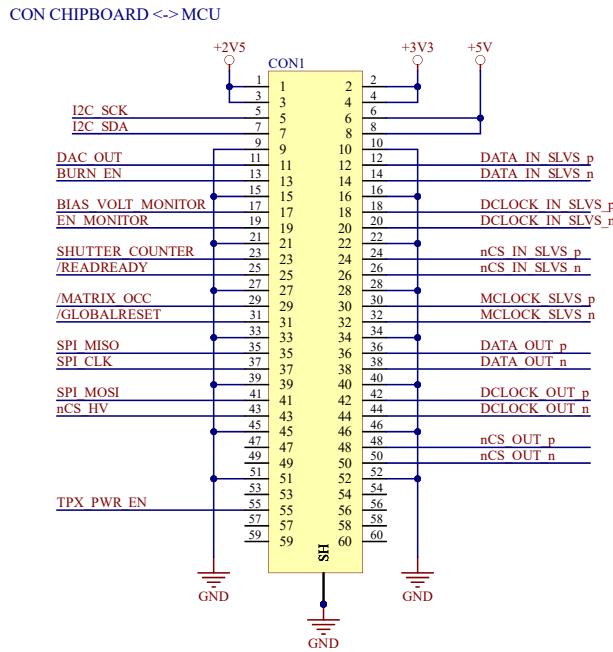
Obrázek 4.17: Schematické zapojení vysokonapěťového zdroje MAX1932.



Obrázek 4.18: Zapojení teplotního senzoru TMP100.

Hihorse Connector. Rozteč jednotlivých kontaktů konektoru je 0.4 mm. Tento konektor byl použit ve variantě, kdy celková výška mezi základní deskou a deskou s Timepix 2 je 2.5 mm. Výhodou tohoto konektoru je možnost volby výšky konektoru, dle výběru, nabízeného

výrobcem. Na desce s Timepix 2 jsou ze základní desky dostupné celkem 3 napájecí úrovně a to +2.5 V, +3.3 V a +5 V. Rozložení vysokorychlostních diferenciálních párů na konektoru bylo pro každý diferenciální pár odděleno zapojením země mezi jednotlivé páry, jak lze vidět ze zapojení 4.19 v pravé části. Toto zapojení bylo navrhnuto s ohledem na minimalizaci přeslechů mezi jednotlivými diferenciálními páry.



Obrázek 4.19: Zapojení konektoru mezi základní deskou 4.1 a deskou s Timepix 2 4.2.

### 4.3 Mechanika

Zapouzdření navržených desek plošných spojů popsaných v částech 4.1 a 4.2 bylo realizováno výrobou hliníkové krabičky. Hliník byl vybrán díky svým teplo vodivým vlastnostem, váhou a dobrou obrobitelností. Dále byl vybrán s ohledem na prostřední ve kterém bude navržené rozhraní používáno, tedy prostředí se zvýšenou radiací. Navržená krabička, skládající se ze tří částí, byla vyfrézovaná na CNC zařízení. Na výsledný povrch mechanické krabičky byl nanesen černý elox s potiskem loga Ústavu Technické a Experimentální Fyziky ČVUT, kde celá tato práce byla realizována. Výsledné zapouzdření je možné vidět na obrázku 4.20. Na obrázku můžete vidět teplo vodivou pásku která slouží pro zlepšení odvodu tepla z detektoru Timepix 2 do celého objemu navržené mechanické krabičky. Na vrchní straně krabičky je posuvné okénko, jež slouží po složení celé mechaniky k zakrytí části s detektorem Timepix 2, aby při manipulaci s rozhraním nedošlo k poškození detektoru. Při měření je možné toto výsuvné okénko nastavit do pozice otevřeno. Rozměry mechaniky jsou 73.4 x 22 x 13.5 mm.



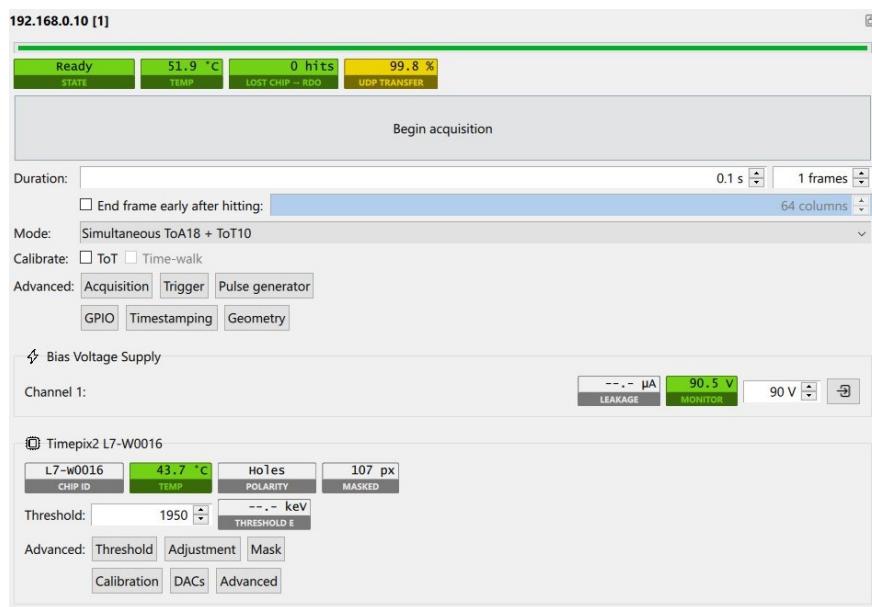
Obrázek 4.20: Rozložená mechanická krabička navrženého vyčítacího rozhraní.



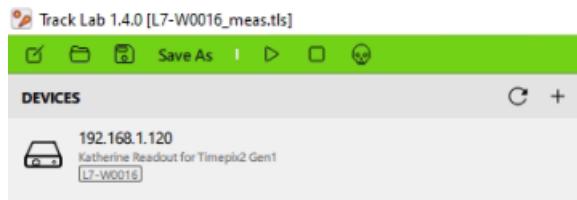
Obrázek 4.21: Navržené miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2.

## 4.4 Integrace rozhraní do programu TrackLab

Velkou část ověření funkčnosti navrženého rozhraní v této práci tvořila integrace rozhraní do programu TrackLab [2] a následné ovládání rozhraní právě z tohoto programu. Tento program slouží pro zpracování dat z pixelových detektorů, online analýzu dat a automatizaci. Navržené rozhraní je připojeno pomocí virtuálního ethernetu přes USB do uživatelského rozhraní. Protokol, kterým rozhraní komunikuje je analogický, jako pro vyčítací rozhraní Katherine pro Timepix 2, které bylo popsáno v části 2.2.3. Protokol je založen na 6 B rámcích, které jsou posílány pomocí UDP protokolu. Pokud nebude uvedeno jinak, pořízené snímky ověřující funkcionality rozhraní jsou z právě programu TrackLab [2].



Obrázek 4.22: Hlavní panel programu TrackLab [2].



Obrázek 4.23: Připojené vyčítací rozhraní, splňující protokol pro Katherine vyčítací rozhraní, do programu TrackLab s nastavenou ip adresou.

# Kapitola 5

## Funkční testy

### 5.1 Napájení

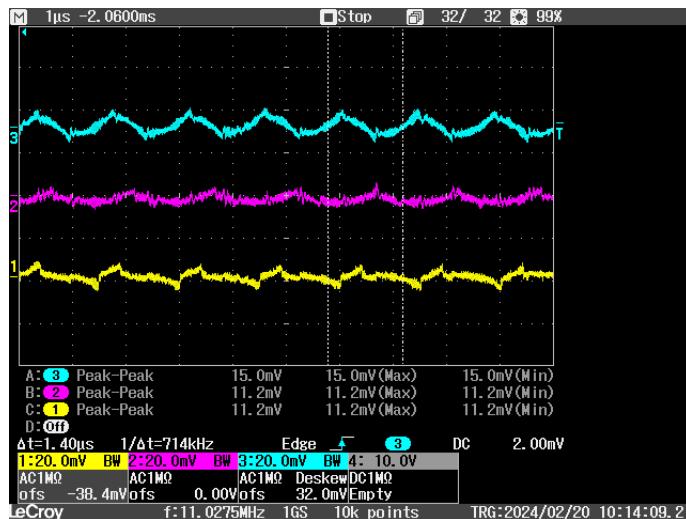
Na základní desce jsou generované celkem 3 napájecí úrovně z +5 V externího napájení USB, jak bylo uvedeno v sekci 4.1.1. A to napájecí úrovně +1.2 V, +2.5 V a +3.3 V. Parametry generovaných napájení budou uvedeny v následujících částech.

#### 5.1.1 Zvlnění výstupních napětí

Zvlnění výstupních napětí bylo vždy měřeno co nejblíže výstupu každého spínaného regulátoru se snahou vytvoření co nejkratší zemní smyčky mezi měřícím bodem a připojenou zemnící sondou osciloskopu. Měření nebylo ve všech případech s ohledem na velikost zemní smyčky ideální vzhledem k zapojení ve kterém je realizováno vyčítací rozhraní a to tedy v zapojení, kdy je deska s Timepix 2 nad základní deskou a tedy není možné se připojit sondou osciloskopu na vrchní stranu základní desky, která se nachází pod deskou s detektorem Timepix 2. I s ohledem na zmíněné problémy byly naměřeny tyto průběhy 5.1 zvlnění výstupních napětí. Kde CH3: +2.5 V, CH2: +3.3V a CH1: +1.2 V. Výsledné hodnoty zvlnění výstupních napětí je možné najít v uvedené tabulce 5.1. Měření zvlnění výstupních napětí probíhalo při plném provozu rozhraní.

Parametry výstupních napětí			
Typ napětí	Max. Zvlnění [mV]	RMS max. [V]	RMS min. [V]
+1.2 V	11.2	1.22	1.21
+2.5 V	15.0	2.57	2.55
+3.3 V	11.2	3.30	3.28

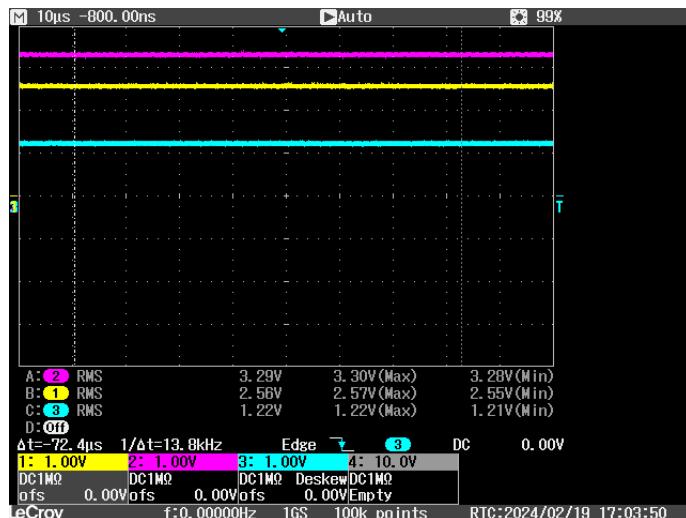
Tabulka 5.1: Parametry výstupních napětí



Obrázek 5.1: Zvlnění výstupních napětí +2.5V, +3.3 V a +1.2 V, generovaných na základní desce 4.1.

### 5.1.2 Stejnosměrné úrovně výstupních napětí

Stejnosměrné hodnoty výše uvedených napájecích úrovní je možné vidět na obrázku 5.2. Shrnující údaje o stejnosměrné hodnotě výstupního napětí lze také dohledat z tabulce 5.1.

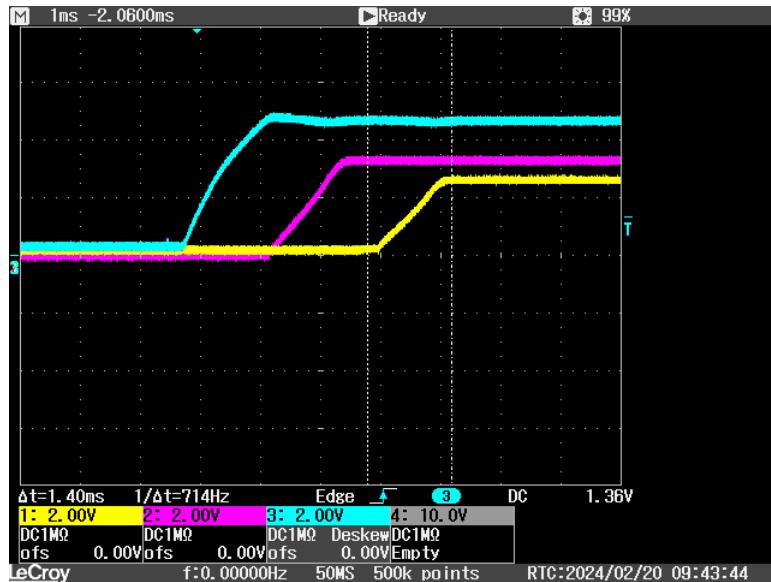


Obrázek 5.2: Stejnosměrné úrovně výstupních napětí, +2.5V, +3.3 V a +1.2 V, spínaných regulátorů na základní desce 4.1.

### 5.1.3 Napájecí sekvence

Ověření rozfázování napájecí sekvence je uvedeno na obrázku 5.3. Kde CH1 je napájení +1.2 V, CH2 je +2.5 V a CH3 je vstupních +5V. Při tomto měření byl vstupní pin EN regulátoru pro +2.5 V propojen s výstupním pinem PG, regulátoru s výstupním napětím

+3.3 V. Na nastavených kurzorech je také vidět, že teoreticky vypočítaný čas 4.2, doby rozběhu regulátoru z rovnice 4.2, souhlasí s prakticky naměřenými hodnoty.



Obrázek 5.3: Měření napájecí sekvence základní desky.

#### 5.1.4 Měření spotřeby

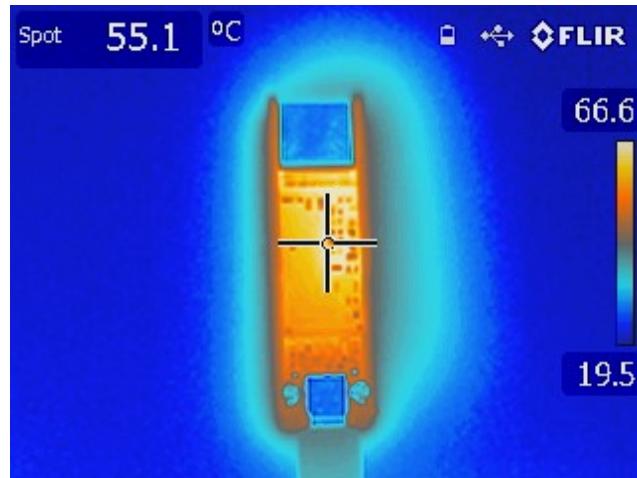
Měření spotřeby probíhalo měřením úbytku napětí na  $100 \text{ m}\Omega$  odporu zapojeného do série v +5 V napájecí větvi. Naměřené parametry můžete vidět v tabulce 5.2.

Spotřeba navrženého rozhraní		
Část rozhraní	Naměřené napětí [mV]	Spotřeba [mW]
Základní Deska	8.9	445
Celé rozhraní, před int. TPX2	16	800
Celé rozhraní, po int. TPX2	29.1	1455
Celé rozhraní, 1/2 TPX2 zamaskovaná	21.8	1090
Celé rozhraní, TPX2 zamaskovaný	16.5	825

Tabulka 5.2: Spotřeba navrženého vyčítacího rozhraní

## 5.2 Odvod tepla z vyčítacího rozhraní

Analýzu odvodu tepla ze zařízení je možné vidět na obrázku 5.4, kdy snímek byl pořízen termokamerou ve stavu, kdy navržené vyčítací rozhraní bylo v procesu ekvalizace.



Obrázek 5.4: Odvod tepla z navrženého vyčítacího rozhraní.

## 5.3 USB komunikace

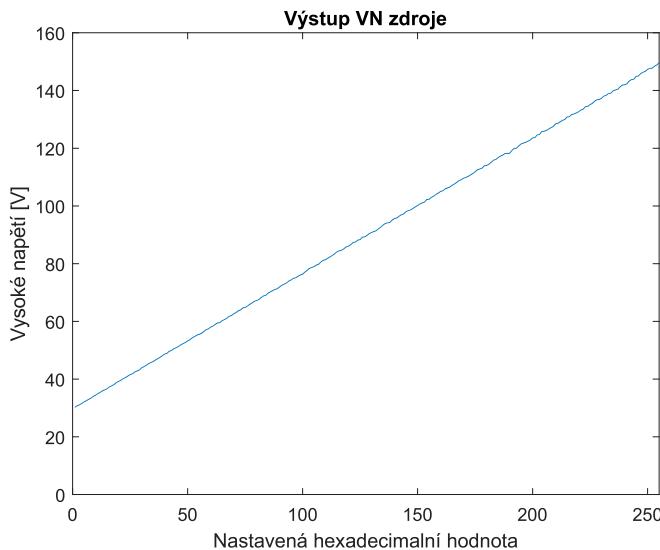
Fyzická implementace USB byla popsána v části textu 4.1.4. Pro testování USB komunikace byly použity dvě USB třídy. První USB třída byla virtuální sériový port přes USB. Tato třída sloužila pouze pro rychlé ověření funkčnosti USB periférie. Druhou třídou byla RNDIS, neboli virtuální ethernet přes USB, tato třída byla použita pro přenos UDP protokolu přes USB, tedy z navrženého vyčítacího rozhraní směrem k uživateli.

### 5.3.1 Virtuální ethernet přes USB

Hlavní USB třída, která byla použita v konečné implementaci byla třída RNDIS. Jedná se o třídu USB kdy je přes USB implementován virtuální ethernet. V této práci se konkrétně pomocí USB přenáší UDP protokol. Tato třída byla zvolena s ohledem na existující program TrackLab [2] a již existující komunikační protokol, využívající UDP komunikaci. TrackLab umožňuje připojit různá vyčítací rozhraní s pixelovými detektory. Vyčítací rozhraní v této práci respektuje již existující standart a to standart připojení vyčítacího rozhraní Katherine pro Timepix 2 2.2.3. Navržené miniaturizované rozhraní se tedy programu TrackLab jeví jako právě zmíněné, vyčítací rozhraní Katherine pro Timepix 2. Připojené vyčítací rozhraní do programu TrackLab s nastaveno ip adresou je možné vidět na obrázku 4.23.

## 5.4 Vysokonapěťový zdroj

Zapojení vysokonapěťového zdroje a princip měření vysokého napětí, které je generováno na desce s Timepix 2 4.2 je popsán v části textu 4.2.2. Závislost zapsané 8-bitové hodnoty na výstupním napětí vysokonapěťového zdroje je možné vidět na obrázku 5.5, kdy nastavené vysoké napětí bylo zpětnovazebně měřeno mikrokontrolérem. Nastavené vysoké napětí je poté monitorováno programem TrackLab, jak lze vidět na obrázku 4.22.



Obrázek 5.5: Závislost vstupní 8 bitové hodnoty na výstupním napětí VN zdroje.

## 5.5 Měření teploty

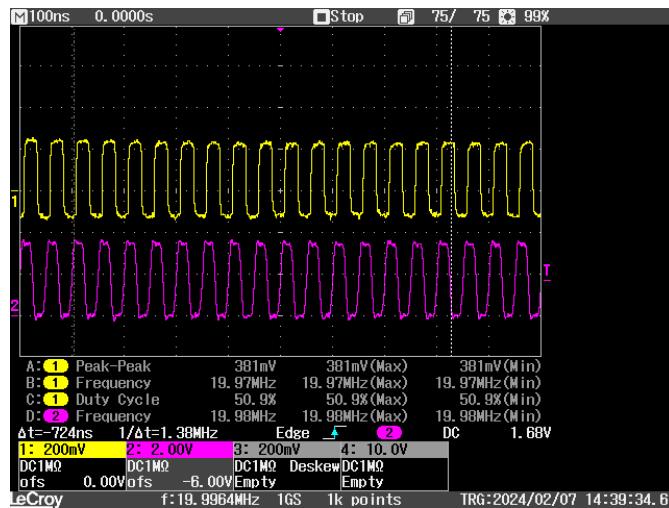
V této práci bylo implementováno měření teploty pomocí externího teplotního senzoru na desce s detektorem Timepix 2 [4.2](#) a měření teploty za využití interního měření teploty detektoru Timepix 2. Měření teploty za využití detektoru Timepix 2, bude uvedeno v části [5.7](#).

### 5.5.1 Měření teploty vyčítacího rozhraní

Typ senzoru který byl pro tuto práci vybrán pro měření teploty na desce s Timepix 2 byl podrobně popsán v části [4.2.3](#). Pokud dojde k uživatelskému příkazu, který požaduje informaci o teplotě, následuje proces vyčtení teploty ze senzoru pomocí I2C komunikace. Poté následuje dekódování přijatého čísla na odpovídající skutečnou analogovou hodnotu. Zobrazení teploty na desce s detektorem Timepix 2 je poté monitorováno z programu TrackLab [\[2\]](#). Zobrazení teploty lze vidět na obrázku [4.22](#).

## 5.6 Komunikační rozhraní s Timepix 2

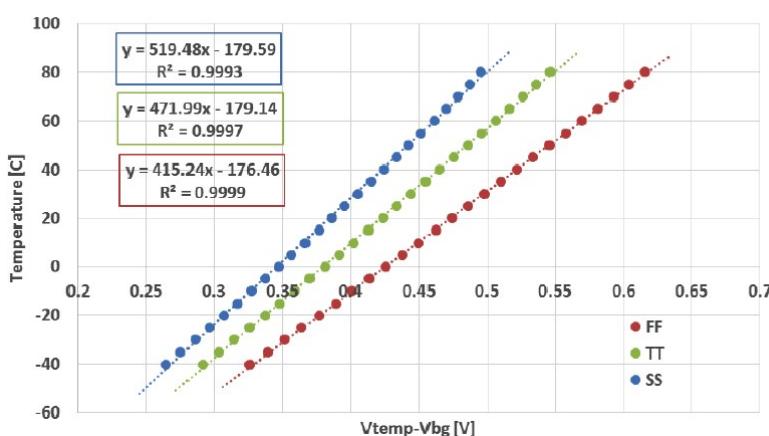
Komunikační rozhraní detektoru Timepix 2 bylo popsáno v části textu [2.3.2](#). Následná realizace komunikace s Timepix 2, pak v části [4.1.3](#). K měření diferenciálních komunikačních signálů byla použita aktivní diferenciální sonda s osciloskopem. Měření probíhalo při frekvenci komunikačních hodin 20 Mhz. Na obrázku [5.6](#) můžete vidět průběh komunikačních hodin. Konkrétně CH2 z obrázku [5.6](#) je výstup hodinového signálu SPI komunikace z mikrokontroléru. Kanál CH1 je poté naměřený diferenciální signál aktivní diferenciální sondou po konverzi logické úrovně v CPLD, který je poté na vstupu detektoru Timepix 2.



Obrázek 5.6: Průběh komunikačního hodinového signálu Timepix 2.

## 5.7 Měření teploty Timepix2

Pixelový detektor Timepix 2 umožňuje monitorovat vnitřní teplotu detektoru. Hodnota výsledné teploty detektoru je poté dle simulace teploty detektoru v závislosti na napěťové referenci popsána na obrázku 5.7. Pro získání teploty detektoru je zapotřebí naměření dvou analogových hodnot z obrázku 5.7, označovaných jako Vtemp a Vbg. Pro získání těchto analogových hodnot je nejprve zapotřebí nastavit, jaká hodnota analogového napětí bude na výstupu pinu Timepix 2 označovaného jako DACOUT. Výstup pinu DACOUT Timepix 2 je poté zpracován interním 12-bitovým AD převodníkem mikrokontroléru na základní desce 4.1. Příklad výběru hodnoty na výstup DACOUT detektoru Timepix 2 a převod získané hodnoty na odpovídající teplotu lze vidět v zjednodušeném kódu 5.1. Zpracovaná teplota je následně odeslána do programu TrackLab. Zobrazení teploty v programu TrackLab detektoru Timepix 2 lze najít na obrázku 4.22.



Obrázek 5.7: Simulace teploty detektoru Timepix 2 v závislosti na hodnotě napěťové reference [6].

```

uint8_t set_dacoutsel[0] = VBG_TEMP;
float vtemp = 0;
// set what type of DAC will be on DACOUT output
if(tpx2_set_reg_8b(TPX_A, SET_DACOUTSEL, set_dacoutsel) != TPX_OK)
    Error_Handler();
if(board_tpx2_get_dacout(TPX_A, &vtemp) != BOARD_OK)
    Error_Handler();
// Sim. -> TT. // Temp. into real value in ^C.
float tpx2_temp = 471.99*(vtemp - vbg)/1000 - 179.14;

```

Kód 5.1: Výběr výstupu DACOUT detektoru Timepix2 a odečtení hodnoty detektoru.

## 5.8 Digitální test Timepix 2

Funkčnost komunikace s detektorem Timepix 2 byla, ověřena pomocí digitálních testů, jednotlivé testy budou popsány v následujících částech.

### 5.8.1 Vyčtení chip ID

Prvním digitálním testem, který byl implementován byl test, který vyčítá sériové výrobní číslo detektoru, označované jako CHIP ID, které je pro každý detektor Timepix 2 jedinečné a předem známé. Pro správné vyčtení CHIP ID detektoru je nejprve zapotřebí přivést napájecí napětí +2.5 V na pin VDD33, jak bylo popsáno v části 2.3.2. Hodnota CHIP ID je poté uložena v 32-bitové registru Timepix 2. Vyčtením tohoto registru dostáváme 32 bitovou hodnotu, kterou pomocí známé transformace převedeme na skutečnou hodnotu CHIP ID, která odpovídá předem známému sériovému číslu detektoru Timepix 2. Program TrackLab, před každým připojením nového rozhraní vyčte sérové číslo připojeného detektoru. Výpis získaného CHIP ID v programu TrackLab lze vidět na obrázku 4.22.

### 5.8.2 Vyčtení a zapsání pixelových matic

Pomocí výše uvedeného testu, vyčtení CHIP ID detektoru došlo k otestování vyčítání základních registrů detektoru Timepix 2. Dalším digitálním testem je poté zápis a vyčtení všech digitálních čítačů, používajících se pro měření. Popis čítačů Timepix 2, lze najít v části 2.3.1.

Zápis do digitálních čítačů slouží jen pro digitální testování, při samotném měření se tato funkce nevyužívá. S výjimkou nastavení konfigurační matice a matice lokálních prahových úrovní, které se využívají pro nastavení 10-bitového a 4-bitového čítače. Celkem při digitálním testu došlo k zápisu hodnot do všech dostupných čítačů Timepix 2 a následnému vyčtení. Celkem bylo zapsáno 5 testujících obrazů. Zapsané obrazy byly zvoleny dle tabulky 5.3. Při digitálním testu tedy došlo k zápisu 327 680 B dat a jejich opětovnému vyčtení. Digitální test byl prováděn s frekvencí datových hodin 40 Mhz. Po

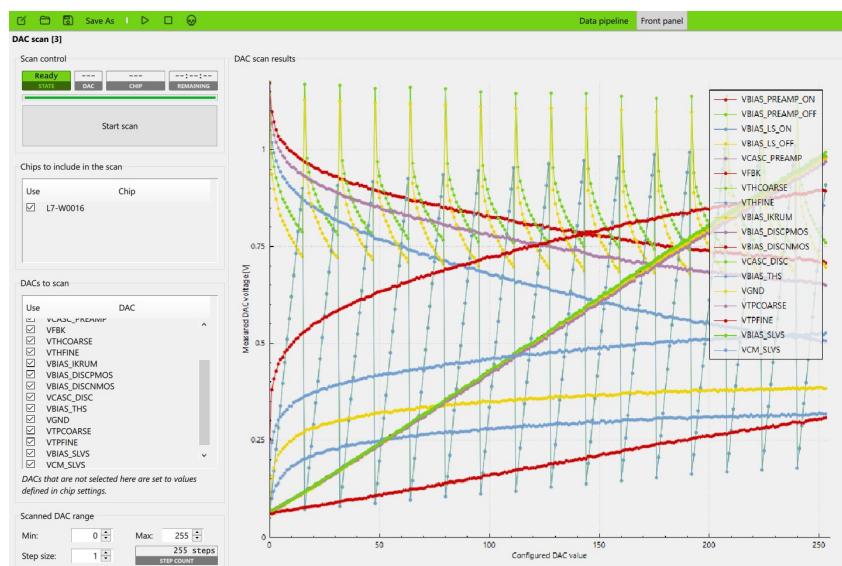
každém digitálním testu bylo resetováno napájení detektoru Timepix 2 a digitální test byl proveden znovu. Při opakovaném digitálním testu, nebyly pozorovány problémy.

Vybrané zapsané obrazce	
Test	Obraz
1	0xFF
2	0x00
3	INC (0x00, 0x01, ..)
4	DEC (0xFF, 0xFE, ..)
5	0xAA

Tabulka 5.3: Digitální test Timepix 2, zapsané hodnoty.

## 5.9 Vyčítaní DAC převodníku Timepix 2

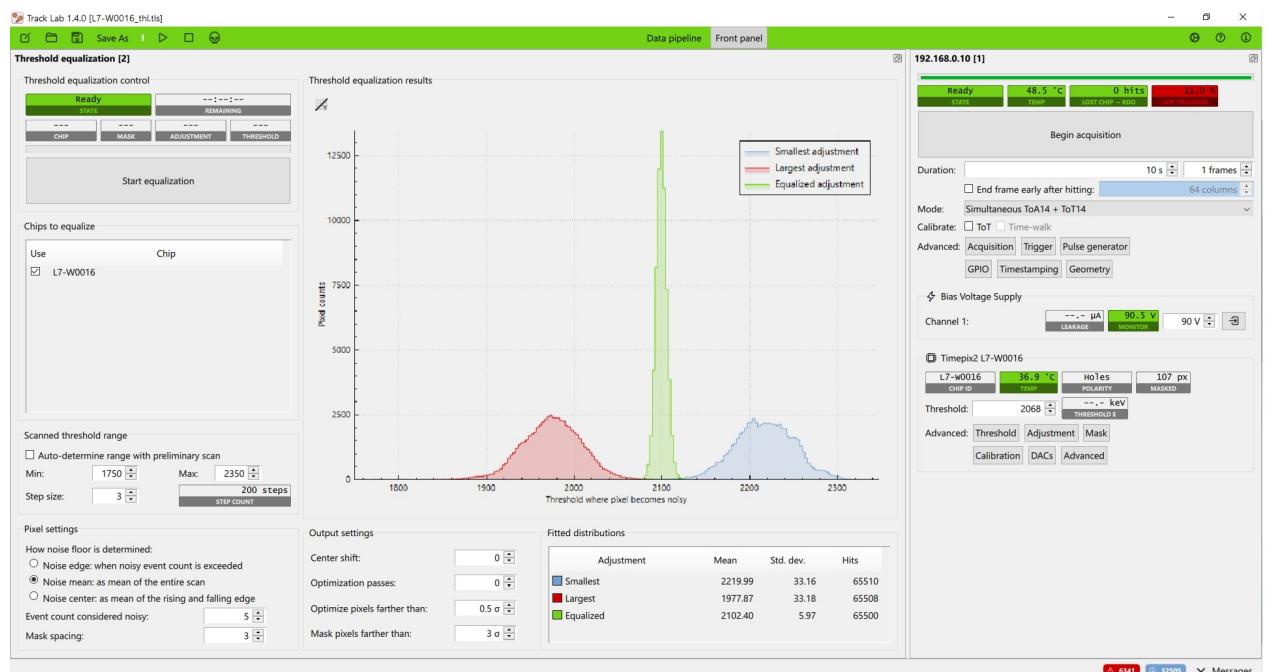
Dalším testem ověřujícím funkčnost navrženého vyčítacího rozhraní byl sken interních DAC Timepix 2. Test při kterém do 18 interních DAC kanálů detektoru Timepix 2 byla pro každý kanál postupně zapsána digitální 8-bitová hodnota v rozsahu 0 až 255. Následně byl zvolen DAC kanál, do kterého se v předchozím kroku zapsalo, který bude výstupem na pinu DACOUT detektoru Timepix 2. Tato výstupní, již analogová hodnota z výstupního pinu DACOUT byla převedena interním 12-bitovým AD převodníkem mikrokontroléru. Princip volby, které DAC bude na výstupu pinu DACOUT je analogický s popsáným kódem v části 5.7. DAC sken pro 18 interních DAC kanálů s výpisem do programu TrackLab můžete vidět na obrázku 5.8.



Obrázek 5.8: Zobrazení vyčtených hodnot DAC převodníků Timepix 2 v celém rozsahu.

## 5.10 Ekvalizace Timepix 2

Komplexním testem testující spolehlivou funkčnost navrženého rozhraní byl proces ekvalizace detektoru Timepix 2 v programu TrackLab. Jak bylo popsáno v části 2.3.1, každý z  $256 \times 256$  pixelů matice obsahuje lokální DAC převodník pro nastavení lokální prahové úrovně detekovatelného signálu. Právě tato lokální úroveň detekovatelného signálu je optimalizačně nastavována z programu TrackLab. Další funkcionalita Timepix 2 čipu využívající se při ekvalizaci čipu je možnost maskování pixelů. Neboli pixel, který byl vybrán jako maskovací, vypíná daný pixel. Kombinací maskování pixelů a optimalizačního výběru lokálních prahových úrovní lze získat parametry potřebné pro nastavení detektoru Timepix 2, aby byl vyrovnaný šum detektoru napříč pixely. Prvním získaným parametrem je takzvaná matice lokálních prahových úrovní. Neboli matice  $256 \times 256 \times 5$  bitů nesoucí informaci, jakou 5-bitovou lokální úroveň nastavit pro daný pixel. Dalšími parametry jsou maskovací matice a hodnota globální prahové úrovně. Maskovací matice, jak již bylo popsáno nese informaci, jaký pixel z matice má být zamaskován, či odmaskován. Globální prahová úroveň je poté společná úroveň detekovatelného signálu pro celý detektor. Výsledek ekvalizace z programu TrackLab můžete vidět na obrázku 5.9. Když globální prahová úroveň byla vypočítaná jako 2068 se směrodatnou odchylkou 5.97. Získaná globální prahová úroveň je poté převedena na digitální hodnotu pomocí známé transformace a následně zapsána do detektoru Timepix 2.



Obrázek 5.9: Ekvalizace Timepix 2 čipu z programu TrackLab.

## 5.11 Měření v laboratoři CERN

Posledním testem navrženého vyčítacího rozhraní bylo měření na urychlovači částic Proton Synchrotron (PS) [32] v laboratoři CERN [33]. Parametry urychlených částic je možné najít v tabulce 5.4. Jednalo se o pozitivní nastavení urychlovače, tedy svazek byl zhruba z 80% tvořen protony a z 20% piony.

Parametry urychlených částic				
Částice	Energie [GeV]	Počet částic [-]	Doba svazku [ms]	Frekvence [Hz]
Hadrony	10	$10^6$	400	0.05

Tabulka 5.4: Parametry urychlených částic, z urychlovače Proton Synchotron v CERNu

### 5.11.1 Umístění rozhraní

Navržené vyčítací rozhraní bylo umístěno do vyústujícího svazku z uvedeného urychlovače PS. Přesněji do středu svazku byl umístěn detektor Timepix 2. Rozhraní bylo přimontováno na rotační a posuvný stůl, který je možné vidět na obrázku 5.10a. Pozice zařízení byla možná měnit ve třech osách. Pomocí dvou posuvných os bylo zařízení přesně umístěno do středu svazku vyústujícího z urychlovače částic. Pomocí rotační osy byl pak volen úhel natočení vyčítacího rozhraní vůči svazku. Celé rozložení navrženého experimentu je možné vidět na obrázku 5.10a. Pozice vyčítacího rozhraní vůči středu svazku je poté zobrazena na obrázku 5.10b. Posledním nastavením experimentu bylo analogické z obrázků 5.10, jedinou změnou pak bylo natočení celého rozhraní o 90deg vůči svazku.

### 5.11.2 Nastavení měření

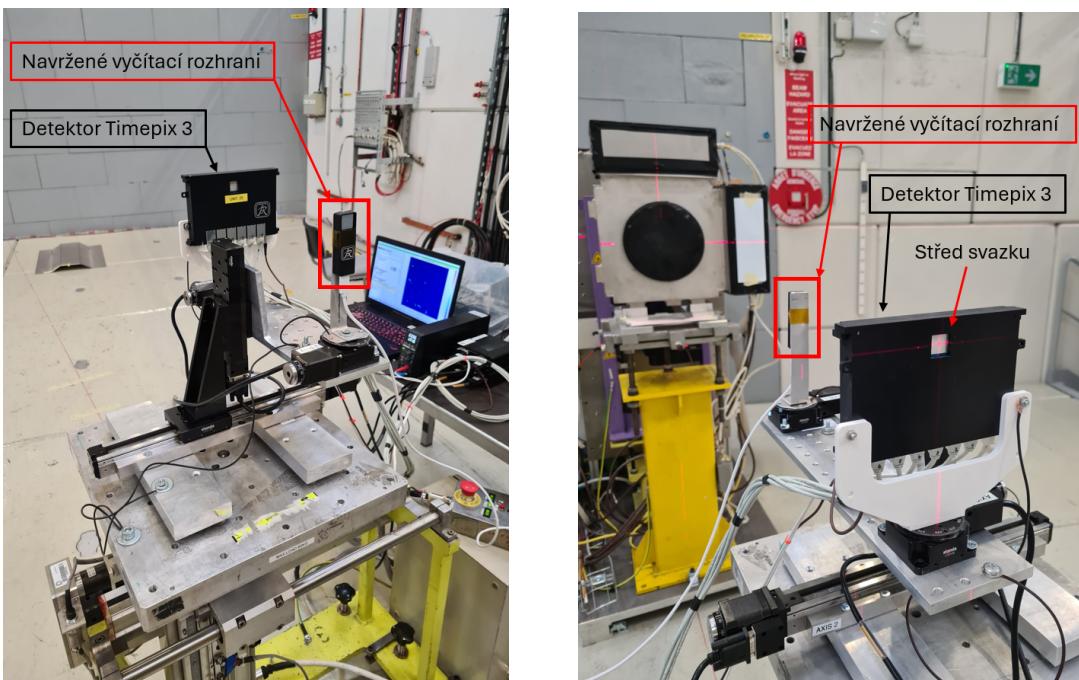
Dle parametrů urychlených částic z uvedené tabulky 5.4, bylo měření s detektorem Timepix 2 následovné. Detektor byl nastaven do režimu s názvem: column trigger. V tomto režimu je možné monitorovat obsazení sloupců pixelové matice. Pokud toto obsazení překročí nastavenou hodnotu, je ukončeno měření a data jsou vyčtena z rozhraní do programu TrackLab. Druhou možností, kdy jsou data vyčtena z rozhraní je po uplynutí nastaveno měřícího času. Konkrétněji nastavení měřící doby bylo 2s a počet obsazených sloupců, při kterém dojde k odeslání dat byl optimalizován v závislosti na staveném úhlu rozhraní vůči svazku.

### 5.11.3 Vyhodnocení měření

Na obrázcích 5.12 můžete vidět vybrané snímky pořízené detektorem, během měření. Lze na nich pozorovat závislost délky stopy interagující částice na velikosti nastaveného úhlu. S rostoucím úhlem natočení detektoru vůči svazku se zvyšuje délka stop částic, ale

snižuje se počet detekovaných částic, vlivem nastaveného režimu column trigger. Pokud se detektor celý otočí o  $90^\circ$  je možné detektovat větší množství částic, protože dopadající částice dopadají v ideálním případě rovnoběžně na sloupce detektoru. Na obrázku 5.12d můžete vidět stopy interagujících částic pokud byl celý detektor pootočen o  $90^\circ$ .

Při měření byla použita křemíková senzorová vrstva o tloušťce  $500\ \mu\text{m}$ . Na tuto vrstvu bylo připojeno vysoké napětí o velikosti  $110\ \text{V}$ . Detekovatelné ionizující částice zanechají v senzorové vrstvě pouze část své energie. Vrstva není na tolik silná, aby interagující částice zanechaly veškerou energii právě v této vrstvě. Pokud ze získaných snímků vyfiltrujeme stopy částic, které jsou způsobeny pouze urychlenými částicemi v ideálním případě dostaneme snímky obsahující pouze stopy od urychlených částic. Následně pro každou stopu částice spočítáme čas TOT 2.3.1, tedy čas, kdy byl signál v daném pixelu nad nastavenou detekovatelnou úrovní. Toto provedeme pro každou stopu částice individuálně a vyneseme do grafu. V grafu 5.11, pak můžete vidět spektrum zanechané energie v senzorové vrstvě pro úhel  $0^\circ$  natočení vyčítacího rozhraní vůči dopadajícímu svazku. Jak je vidět, rozložení naměřených dat odpovídá Landauovo pravděpodobnostnímu rozdělení.

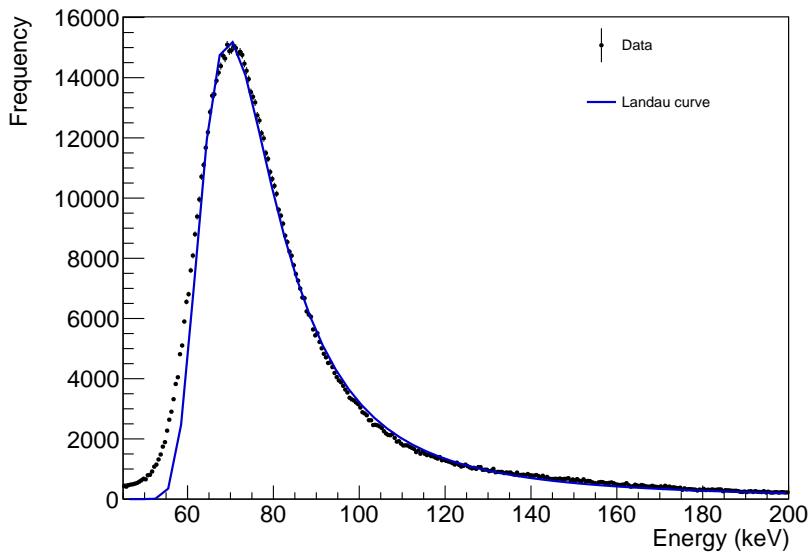


(a) Pohled ze směru svazku na vyčítací rozhraní (b) Pozice vyčítacího zařízení vůči středu svazku

Obrázek 5.10: Umístění detektorů vůči svazku z urychlovače částic

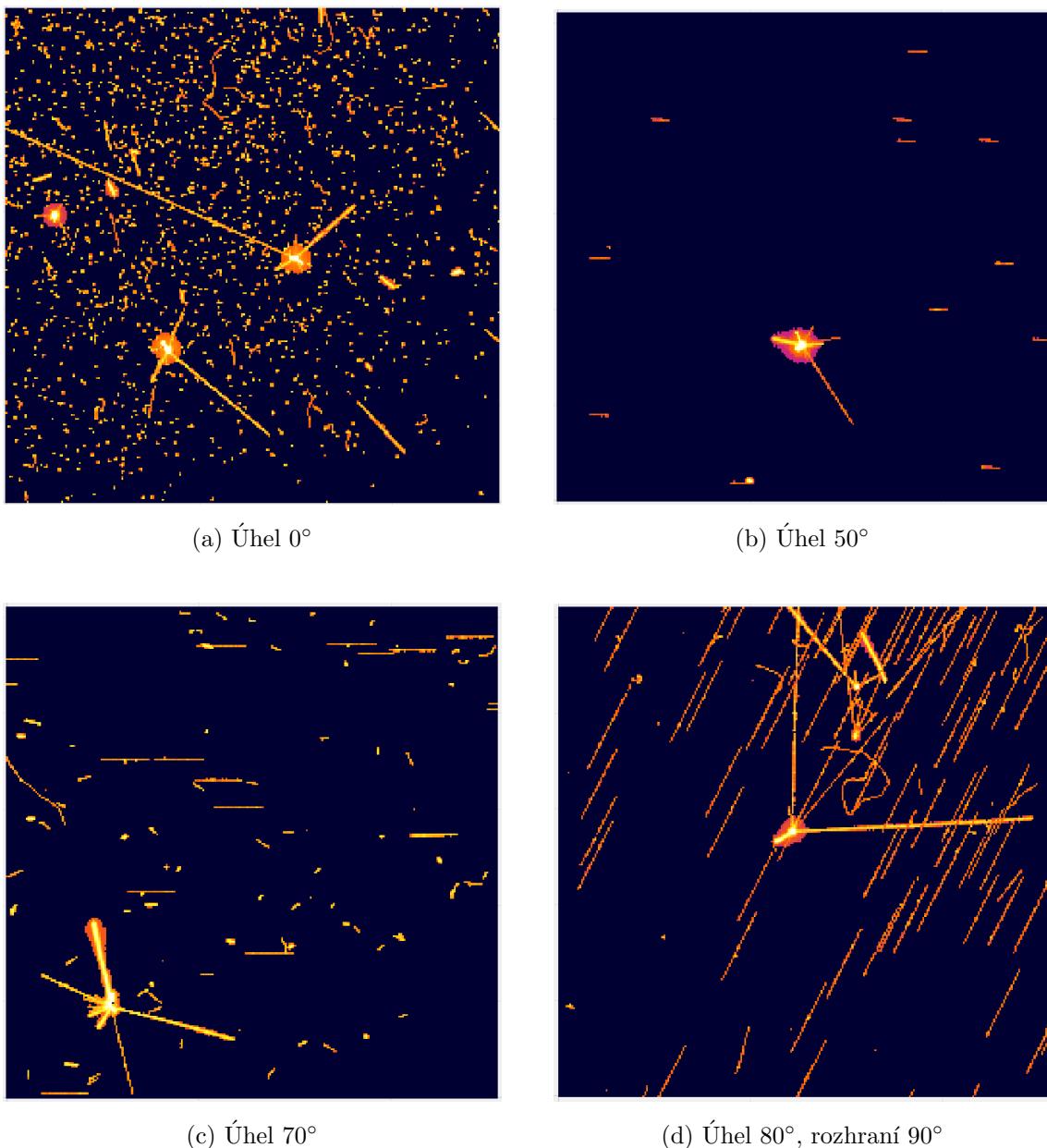
## 5.12 Dosažené parametry

Navržené vyčítací rozhraní bylo otestováno výše popsanými testy funkčnosti. Na základně těchto testů je možné stanovit parametry navrženého vyčítacího rozhraní viz tabulka 5.5.

Obrázek 5.11: Spektrum energie zanechané v senzorové vrstvě, pro úhel natočení  $0^\circ$ 

Parametry navrženého vyčítacího rozhraní		
Parametr	Hodnota	Jednotky
Rozměry	73.4 x 22 x 13.5	[mm]
Hmotnost	35	[g]
Spotřeba TPX2 ON	1455	[mW]
Spotřeba TPX2 OFF	825	[mW]
Rychlosť vyčítaní dat z TPX2	40	[Mbit/s]
Max. rychlosť vyčítaní dat z rozhraní	480	[Mbit/s]

Tabulka 5.5: Parametry navrženého vyčítacího rozhraní



Obrázek 5.12: Snímky pořízené vyčítacím rozhraním, s různým úhlem natočením detektoru Timepix 2, vůči svazku.

# Kapitola 6

## Závěr

V této práci bylo navrženo miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2. Tato práce probíhala na půdě Ústavu Technické a Experimentální fyziky ČVUT v Praze.

Vyčítací rozhraní se skládá ze dvou desek plošných spojů, které jsou vertikálně propojeny pomocí konektoru. Jedná se o základní desku a desku s detektorem Timepix 2. Jádrem základní desky je mikroprocesor STM32 v pouzdře BGA, který se používá k ovládání celého rozhraní. Na druhé desce plošných spojů se nachází detektor Timepix 2, který slouží k sofistikovanému měření ionizujícího záření. Tento detektor je propojen wire bondovací technologií s deskou plošných spojů. Spotřeba navrženého rozhraní, pokud je plně v provozu je 1.5 W. Celé vyčítací rozhraní je poté zapouzdřeno mechanickou hliníkovou krabičkou o rozměrech 73.4 x 22 x 13.5 mm.

Dále bylo realizováno propojení navrženého rozhraní s již existujícím programem TrackLab [2], který slouží pro zpracování dat z pixelových detektorů, online analýzu a automatizaci. Toto propojení je realizováno pomocí virtuálního ethernetu přes USB s maximální teoretickou přenosovou rychlostí 480 Mbit/s.

Funkčními testy byla ověřena funkčnost rozhraní, kdy hlavní testem bylo reálné měření s navrženým vyčítacím rozhraním na urychlovači častic v laboratoři CERN. Měřeny byly částice o energii 10 GeV. Rychlosť vyčítání dat z detektoru Timepix 2 byla nastavena na 40 Mbit/s. Z analýzy naměřených dat a průběhu celého měření byla potvrzena schopnost používat navržené rozhraní pro reálné měření ionizujícího záření.

Výsledkem této práce je navržené miniaturizované vyčítací rozhraní pro pixelový detektor radiace Timepix 2, které je možné používat pro sofistikované fyzikální experimenty měřící ionizující záření. Díky propojení rozhraní do programu TrackLab je možné naměřená data živě zobrazovat, využívat a celé měření automatizovat.

# Seznam použité literatury

- [1] CERN, “Web presentation of the Medipix Collaboration.” Dostupné z: [www.cern.ch/medipix](http://www.cern.ch/medipix).
- [2] P. Mánek, P. Burian, E. David-Bosne, P. Smolyanskiy, and B. Bergmann, “Track lab: extensible data acquisition software for fast pixel detectors, online analysis and automation,” *Journal of Instrumentation*, vol. 19, p. C01008, jan 2024.
- [3] C. Grupen and B. Shwartz, *Particle Detectors*. Cambridge Monographs on Particle Physics, Nuclear Physics and Cosmology, Cambridge University Press, 2 ed., 2008.
- [4] *Pixel Detector Applications*, pp. 225–259. Berlin, Heidelberg: Springer Berlin Heidelberg, 2006.
- [5] X. Llopert Cudié, *Design and characterization of 64K pixels chips working in single photon processing mode*. PhD thesis, Mid Sweden University, 2007. ISBN: 978-91-85317-56-1.
- [6] J. Alozy, R. Ballabriga, I. Kremastiotis, X. Llopert, T. Poikela, V. Sriskaran, and W. Wong, “Timepix2 Manual (v2.1),” April 12 2019. CERN, Geneva.
- [7] M. Platkevič, *Signal Processing and Data Read-Out from Position Sensitive Pixel Detectors*. PhD thesis, ČVUT, 2014.
- [8] Z. Vykydal and J. Jakubek, “USB lite - Miniaturized readout interface for Medipix2 detector,” *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research A*, vol. 633, pp. 48–49, 2011. Dostupné z: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0168900210013082/pdfft?md5=733e9d449a2e198b6559b52d5fbe242f&pid=1-s2.0-S0168900210013082-main.pdf>.
- [9] CERN, “Web presentation of the Medipix Collaboration.” Dostupné z: <https://medipix.web.cern.ch/medipix2>.
- [10] ADVACAM, “Web presentation of the MiniPIX SPRINTER.” Dostupné z: <https://advacam.com/camera/minipix-sprinter>.

- [11] P. Burian, P. Broulím, B. Bergmann, and L. Tlustos, “Ethernet embedded readout interface for timepix2—katherine readout for timepix2,” *Journal of Instrumentation*, vol. 15, p. C01037, jan 2020.
- [12] T. Poikela, J. Plosila, T. Westerlund, M. Campbell, M. D. Gaspari, X. Llopart, V. Gromov, R. Kluit, M. van Beuzekom, F. Zappon, V. Zivkovic, C. Brezina, K. Desch, Y. Fu, and A. Kruth, “Timepix3: a 65k channel hybrid pixel readout chip with simultaneous toa/tot and sparse readout,” *Journal of Instrumentation*, vol. 9, p. C05013, may 2014.
- [13] X. Llopart, J. Alozy, R. Ballabriga, M. Campbell, R. Casanova, V. Gromov, E. Heijne, T. Poikela, E. Santin, V. Sriskaran, L. Tlustos, and A. Vitkovskiy, “Timepix4, a large area pixel detector readout chip which can be tiled on 4 sides providing sub-200 ps timestamp binning,” *Journal of Instrumentation*, vol. 17, p. C01044, jan 2022.
- [14] M. Manghisoni, D. Comotti, L. Gaioni, L. Ratti, and V. Re, “Dynamic compression of the signal in a charge sensitive amplifier: From concept to design,” *IEEE Transactions on Nuclear Science*, vol. 62, no. 5, pp. 2318–2326, 2015.
- [15] W. Wong, J. Alozy, R. Ballabriga, M. Campbell, I. Kremastiotis, X. Llopart, T. Poikela, V. Sriskaran, L. Tlustos, and D. Turecek, “Introducing timepix2, a frame-based pixel detector readout asic measuring energy deposition and arrival time,” *Radiation Measurements*, vol. 131, p. 106230, 2020.
- [16] P. Mánek, “Machine learning approach to ionizing particle recognition using hybrid active pixel detector,” Master’s thesis, ČVUT, 2018.
- [17] J. Jakubek, “Precise energy calibration of pixel detector working in time-over-threshold mode,” *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*, vol. 633, pp. S262–S266, 2011. 11th International Workshop on Radiation Imaging Detectors (IWORID).
- [18] TSMC, “Web presentation of the TSMC.” Dostupné z: <https://www.tsmc.com/english>.
- [19] F. Tavernier and P. Moreira, “SLVS interface circuits.” Dostupné z: [https://indico.cern.ch/event/404345/contributions/1850202/attachments/809975/1109940/SLVS\\_IO](https://indico.cern.ch/event/404345/contributions/1850202/attachments/809975/1109940/SLVS_IO).
- [20] “Ieee standard for low-voltage differential signals (lvds) for scalable coherent interface (sci),” *IEEE Std 1596.3-1996*, pp. 1–34, 1996.
- [21] S. George, D. Turecek, S. Wheeler, S. Kodaira, and L. Pinsky, “First tests with timepix2 and heavy ions,” *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research*

*Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*, vol. 958, p. 162725, 2020. Proceedings of the Vienna Conference on Instrumentation 2019.

- [22] S. Pospisil, “Timepix hybrid pixels detectors for particle identification and dosimetry.” Dostupné z: <https://indico.cern.ch/event/954194/contributions/4009245/attachments/2156334/3637201/Stanislav%20Pospisil%20-%20OSP-Dakar-Timepix-lecture-fin.pdf>.
- [23] L. S. Pinsky, “An Update on the Timepix2.” Dostupné z: <https://wrmiss.org/workshops/twentyfourth/Pinsky.pdf>.
- [24] V. Re, “Web presentation of the TSV.” Dostupné z: [https://indico.cern.ch/event/710050/contributions/3185372/attachments/1741432/2817619/11\\_20\\_Re\\_Vertex\\_2018.pdf](https://indico.cern.ch/event/710050/contributions/3185372/attachments/1741432/2817619/11_20_Re_Vertex_2018.pdf).
- [25] Monolithic Power Systems, “Synchronous Buck Converter.” Dostupné z: [https://www.monolithicpower.com/en/documentview/productdocument/index/version/2/document\\_type/Datasheet/lang/en/sku/MP2333H/document\\_id/4409/](https://www.monolithicpower.com/en/documentview/productdocument/index/version/2/document_type/Datasheet/lang/en/sku/MP2333H/document_id/4409/).
- [26] STMicroelectronics, “Datasheet STM32U5Axxx.” Dostupné z: <https://www.st.com/resource/en/datasheet/stm32u5a9nj.pdf>.
- [27] STMicroelectronics, “RM0456 reference manual STM32U5A.” Dostupné z: <https://www.st.com/resource/en/datasheet/stm32u5a9nj.pdf>.
- [28] A. Devices, “Introduction to SPI Interface.” Dostupné z: <https://www.analog.com/en/resources/analog-dialogue/articles/introduction-to-spi-interface.html>.
- [29] Lattice Semiconductor, “MachXO2.” Dostupné z: <https://www.latticesemi.com/Products/FPGAandCPLD/MachXO2>.
- [30] A. Devices, “Digitally Controlled, 0.5% Accurate, Safest APD Bias Supply.” Dostupné z: <https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/data-sheets/MAX1932.pdf>.
- [31] A. Devices, “Efficient Rail-to-Rail I/O Op Amps.” Dostupné z: <https://www.analog.com/media/en/technical-documentation/data-sheets/625234fc.pdf>.
- [32] CERN, “Web presentation of The Proton Synchrotron.” Dostupné z: <https://home.cern/science/accelerators/proton-synchrotron>.
- [33] CERN, “Web presentation of the CERN.” Dostupné z: <https://home.cern/>.

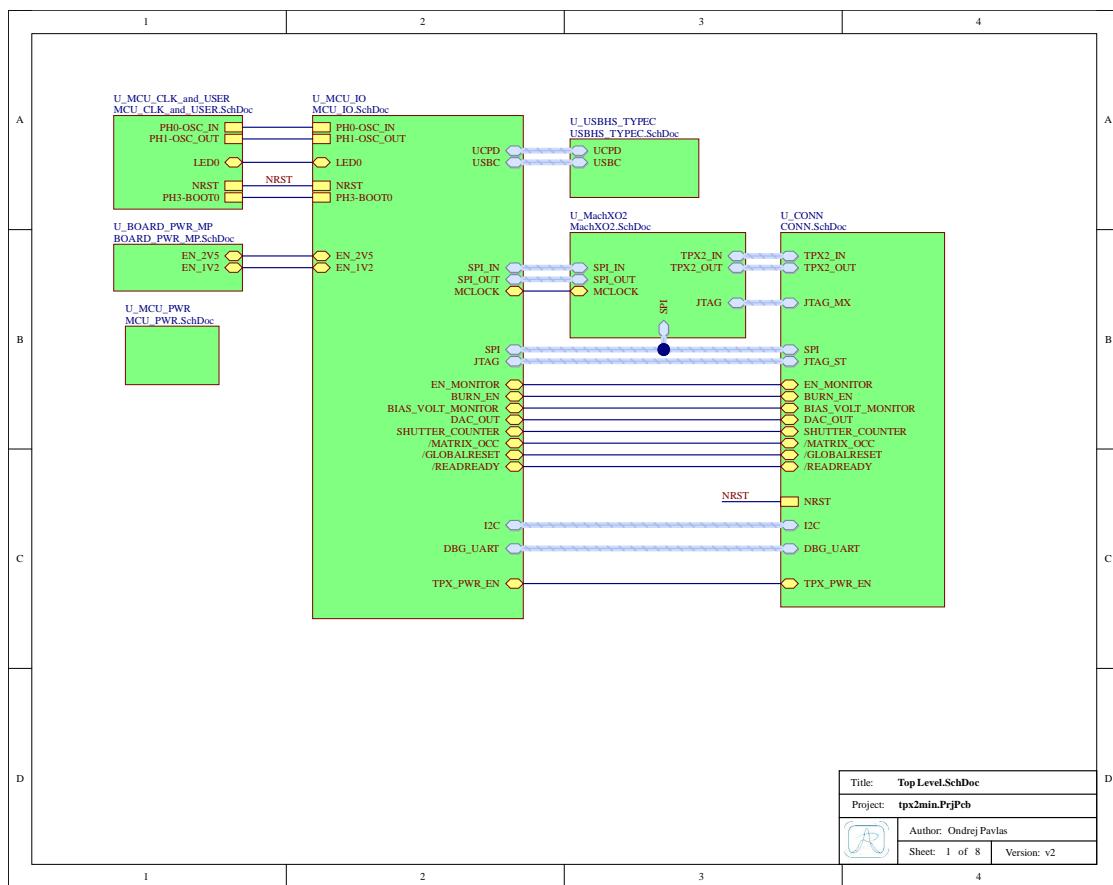


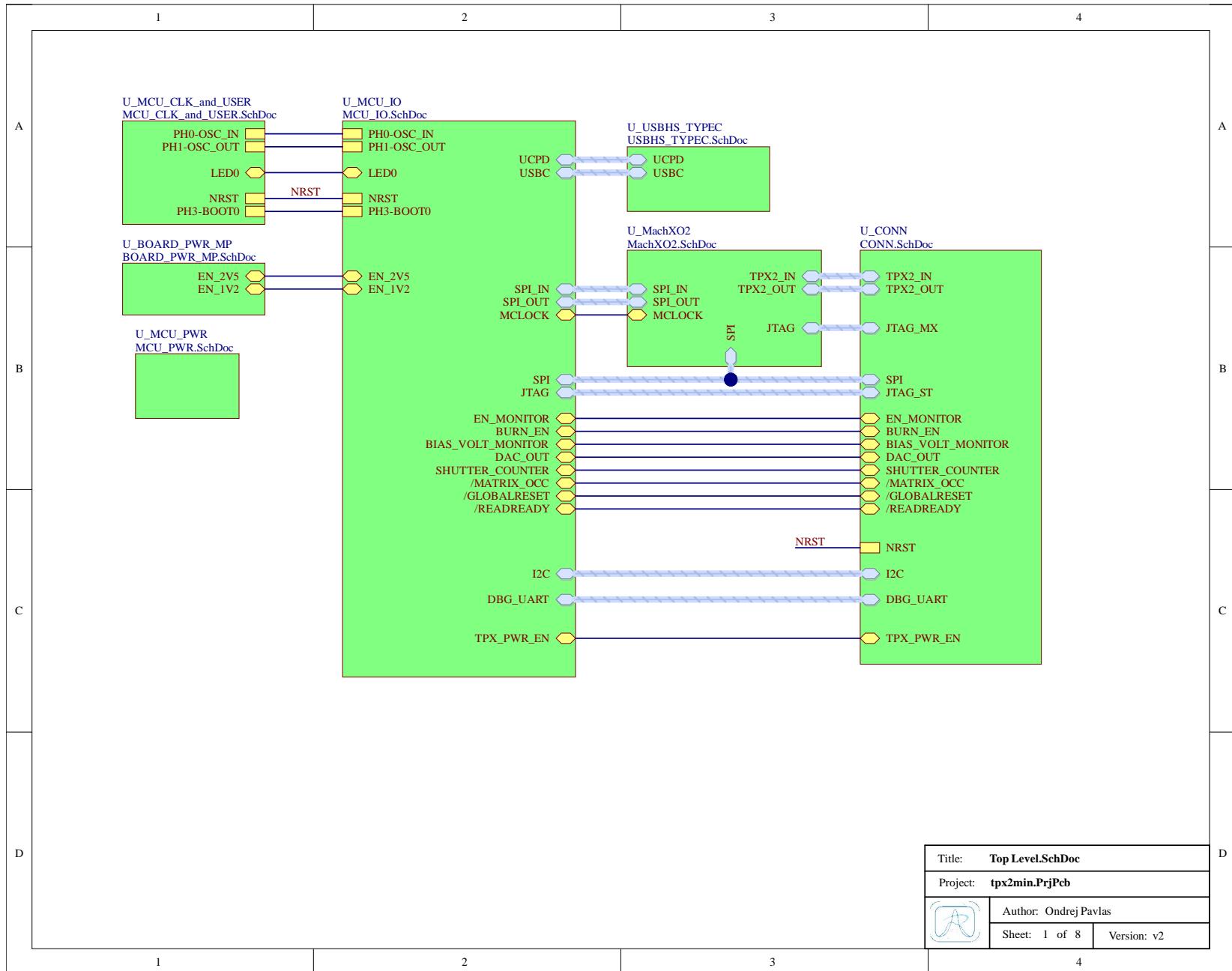
# Seznam použitých zkratok

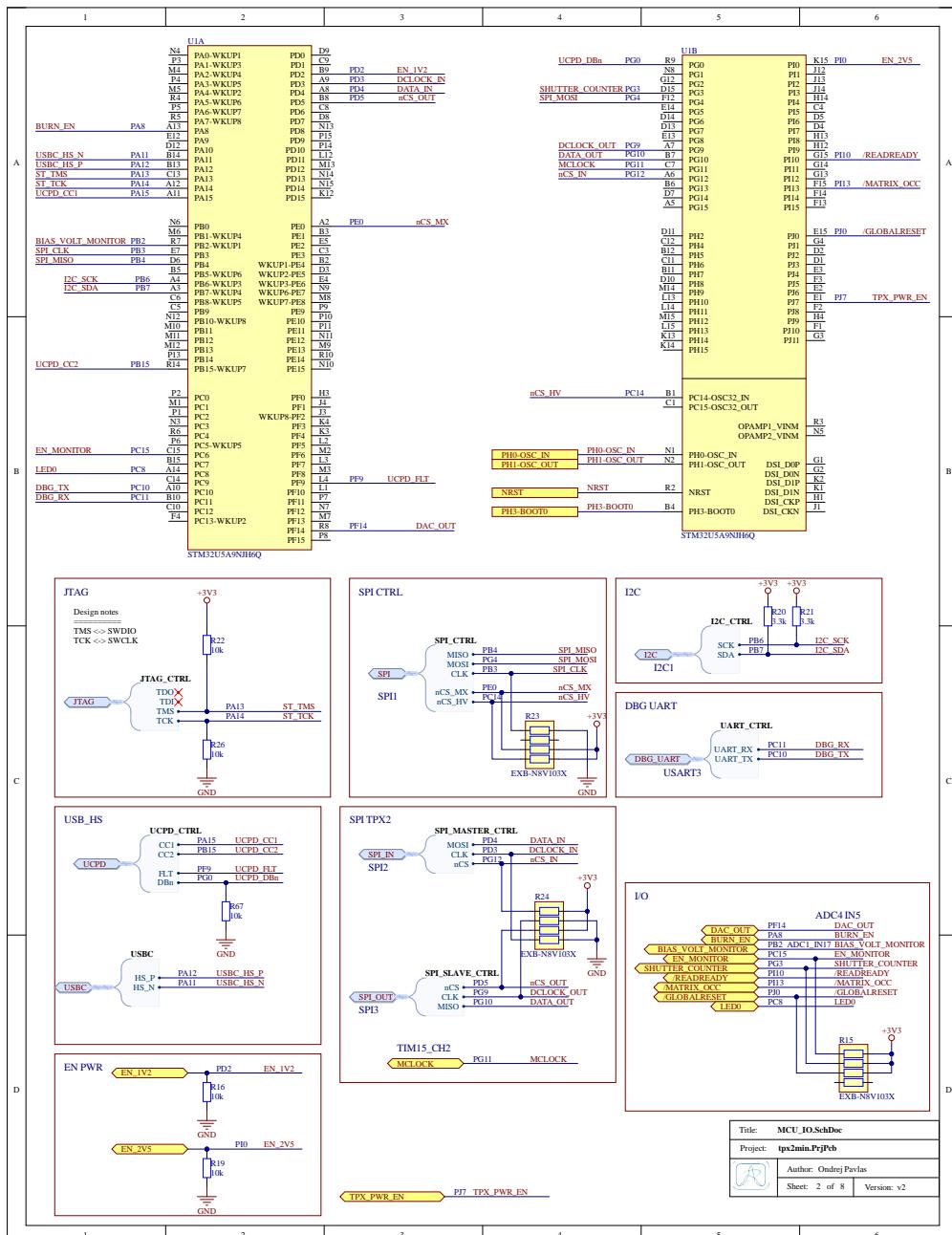
ASIC	Application Specify Integrated Circuit
TSV	Through-Silicon-Vias
CSA	Charge Sensitive Amplifier
BGA	Ball Grid Array
FPGA	Field Programmable Gate Arrays
CMOS	Complementary metal–oxide–semiconductor
DAC	Digital to Analog Convertor
LSFR	Linear Feedback Shift Registers
PCB	Printed Circuit Board
HV	High Voltage
USB	Universal Serial Bus
DSP	Digital signal processing
FPU	Floating Point Unit
EEC	Error Correction Code
ESD	Electro Static Discharge
DSI	Display Serial Interface
SYSCLK	System Clock
HSI	High Speed Internal Clock
HSE	High Speed Internal Clock
PLL	Phase Locked Loop
JTAG	Joint Test Action Group
CPLD	Complex Programmable Logic Devices
SPI	Serial Peripheral Interface
I2C	Inter-Integrated Circuit
UART	Universal Asynchronous Receiver-Transmitter
CNC	Computer Numerical Control
ZCS	Zero Column Suppression
SYSCLK	System Clock
UDP	User Datagram Protocol
VN	Vysoké Napětí
RNDIS	Remote Network Driver Interface Specification
PS	Proton Synchrotron

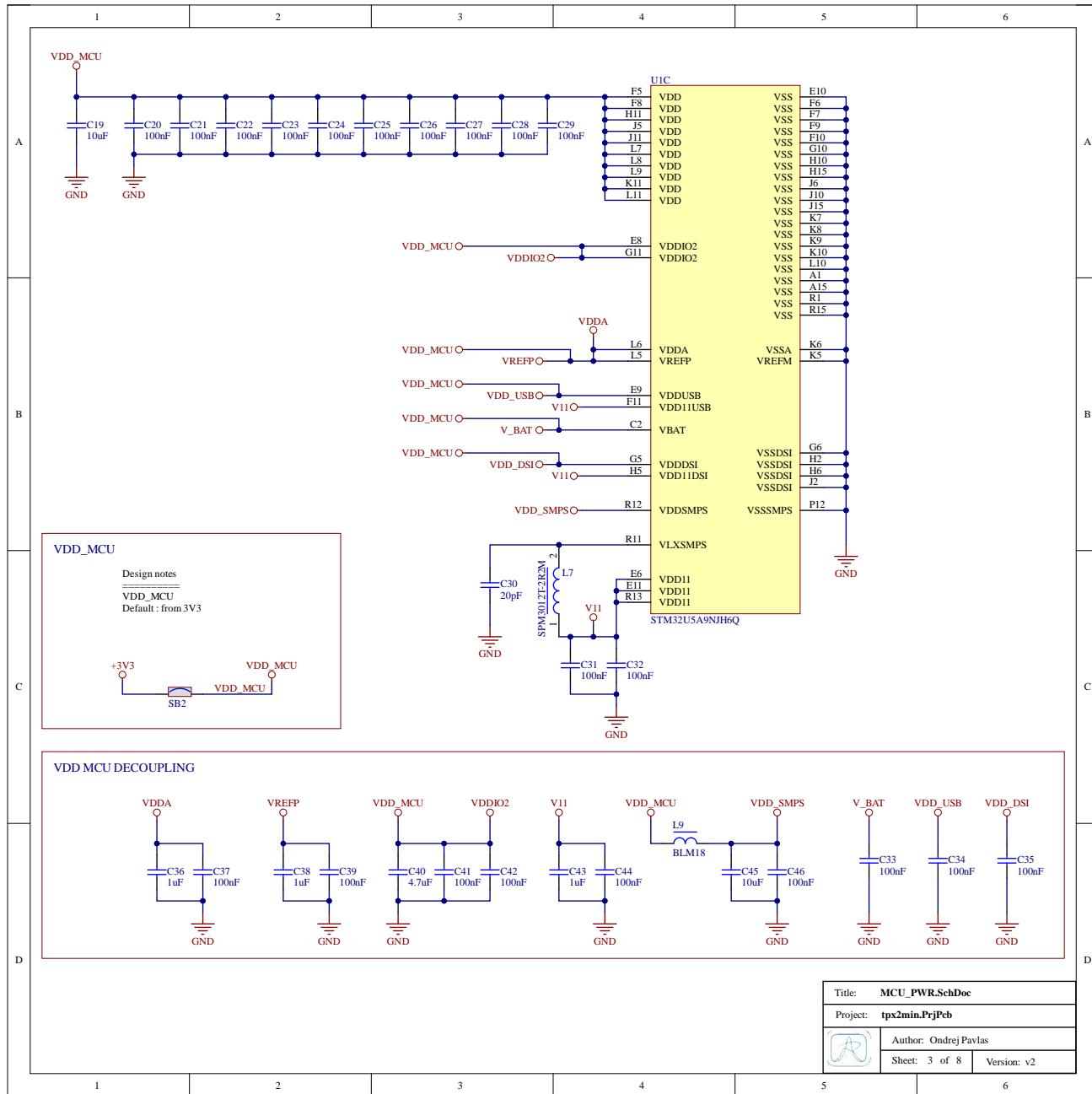
# Příloha A

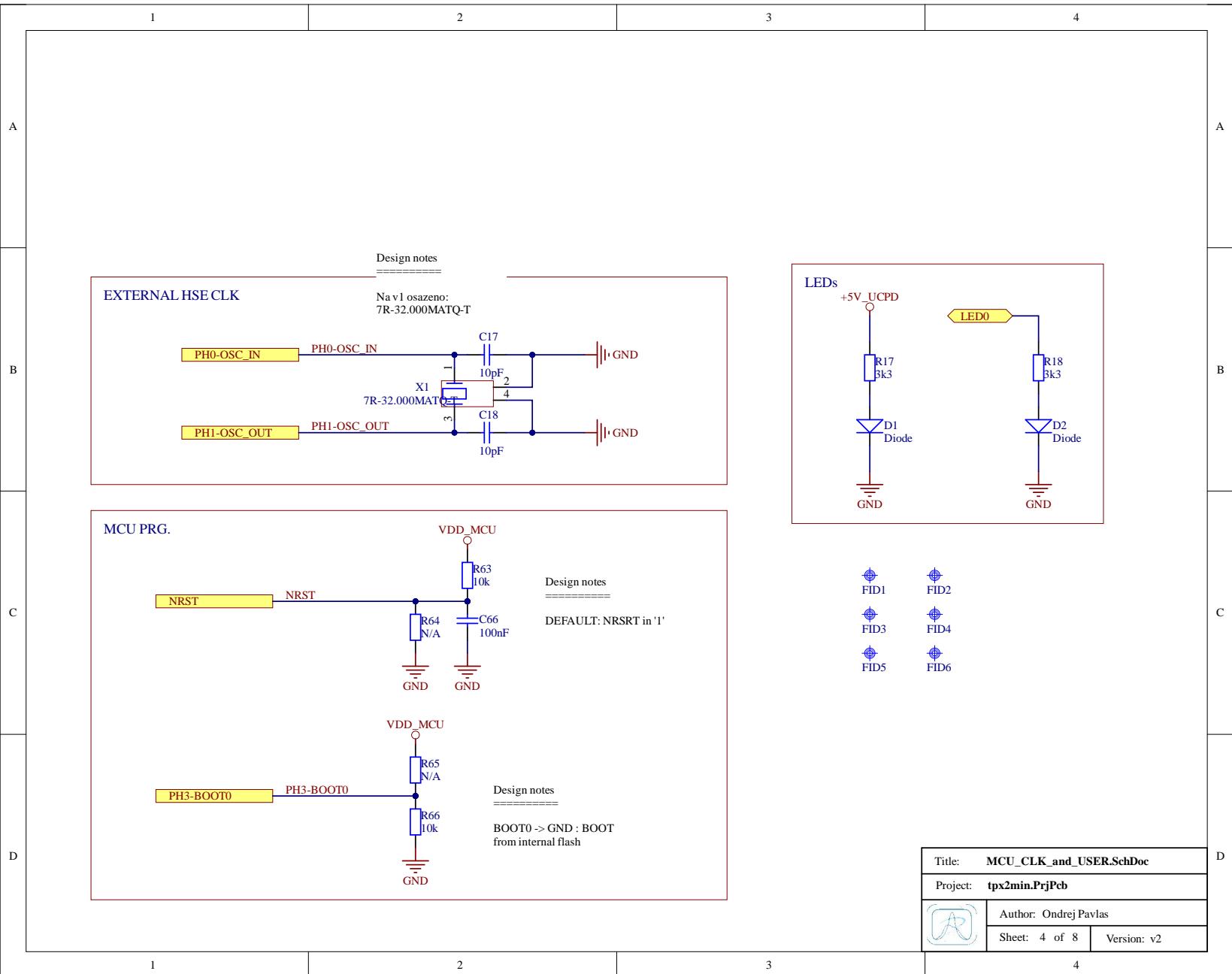
## Základní deska



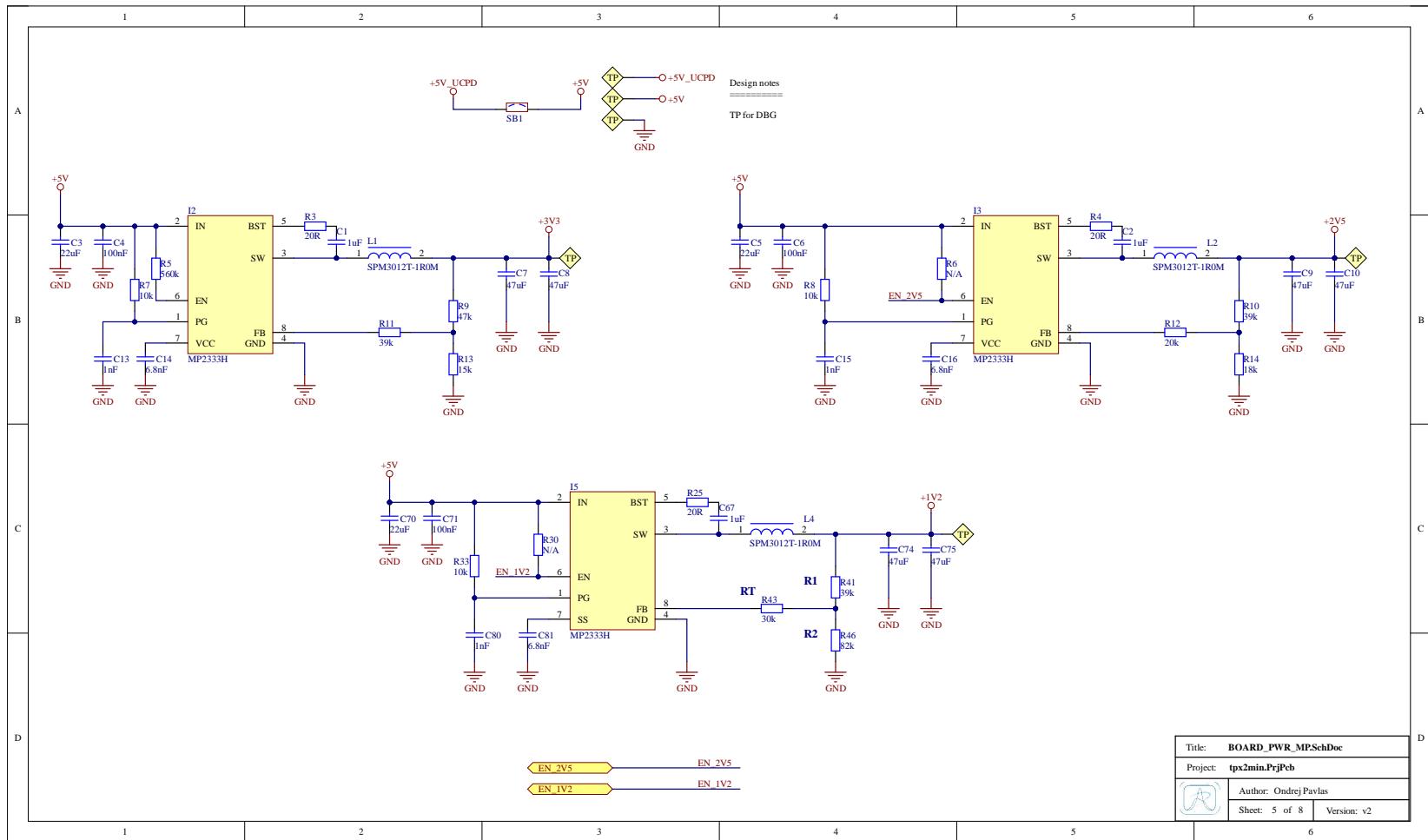


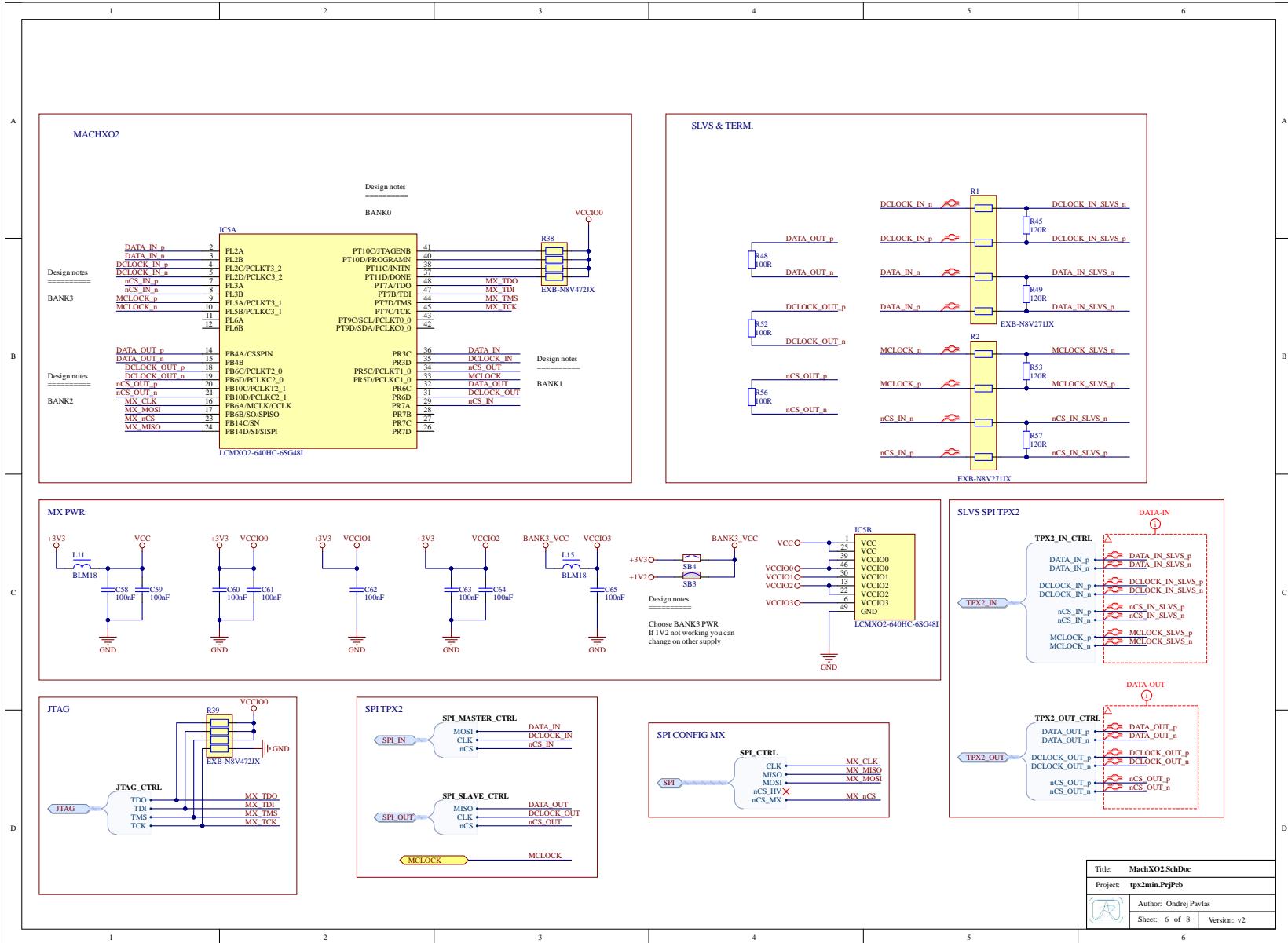


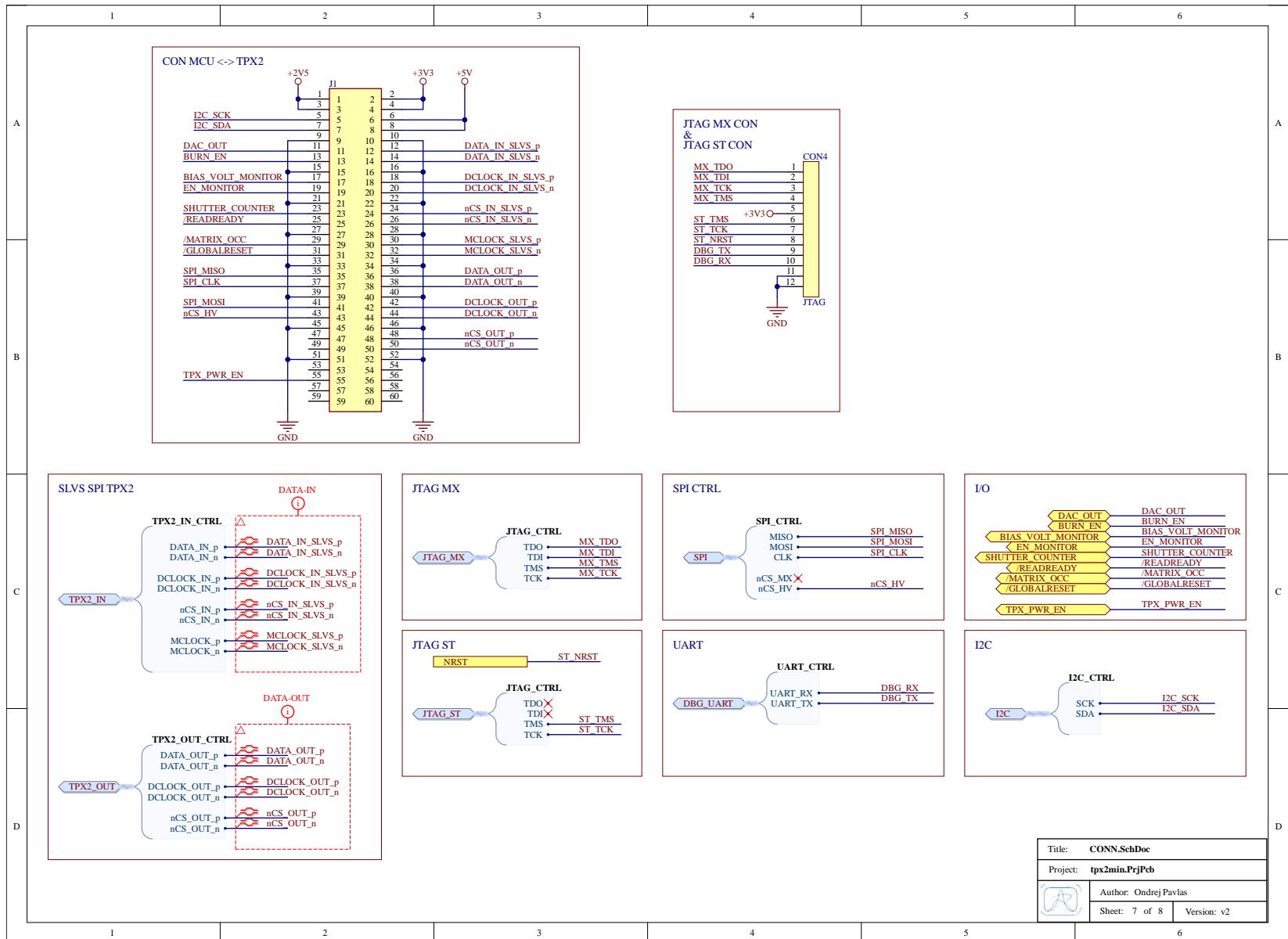


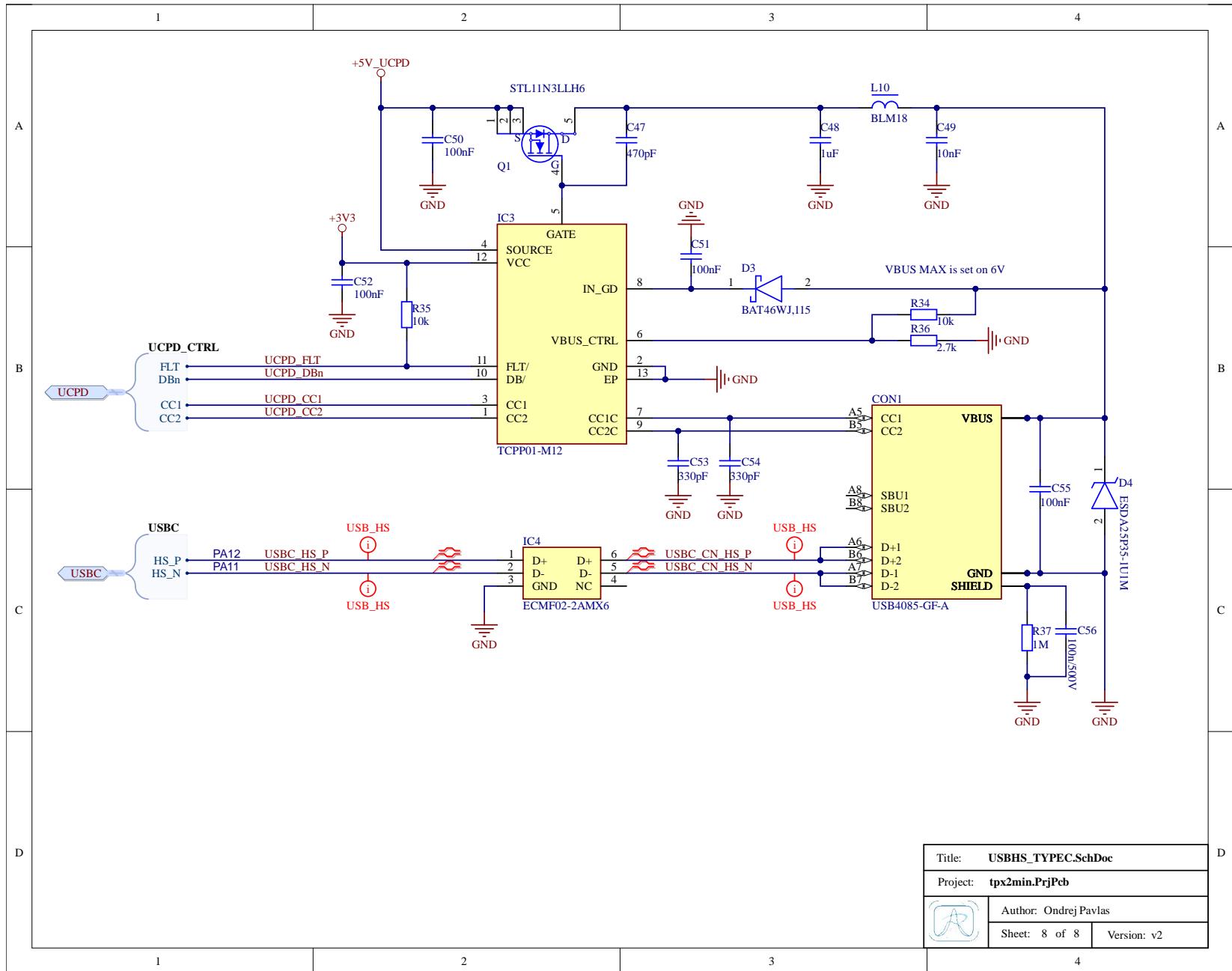


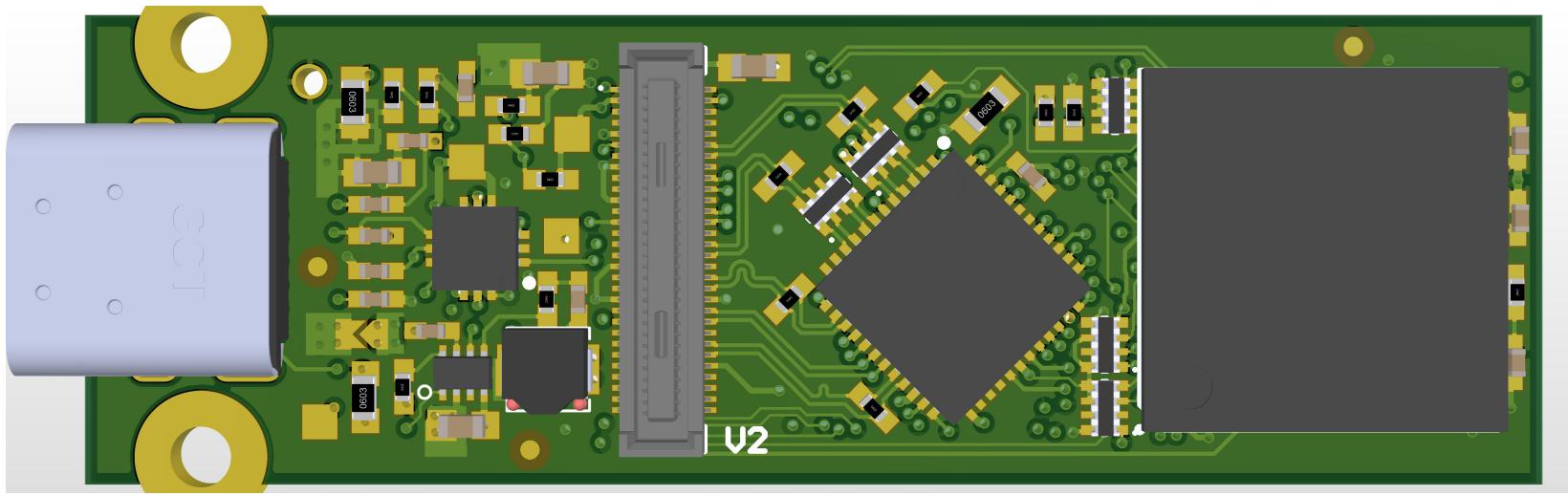
Title: <b>MCU_CLK_and_USER.SchDoc</b> Project: <b>tpx2min.PjPcb</b>	
	Author: Ondrej Pavlas
Sheet: 4 of 8	Version: v2

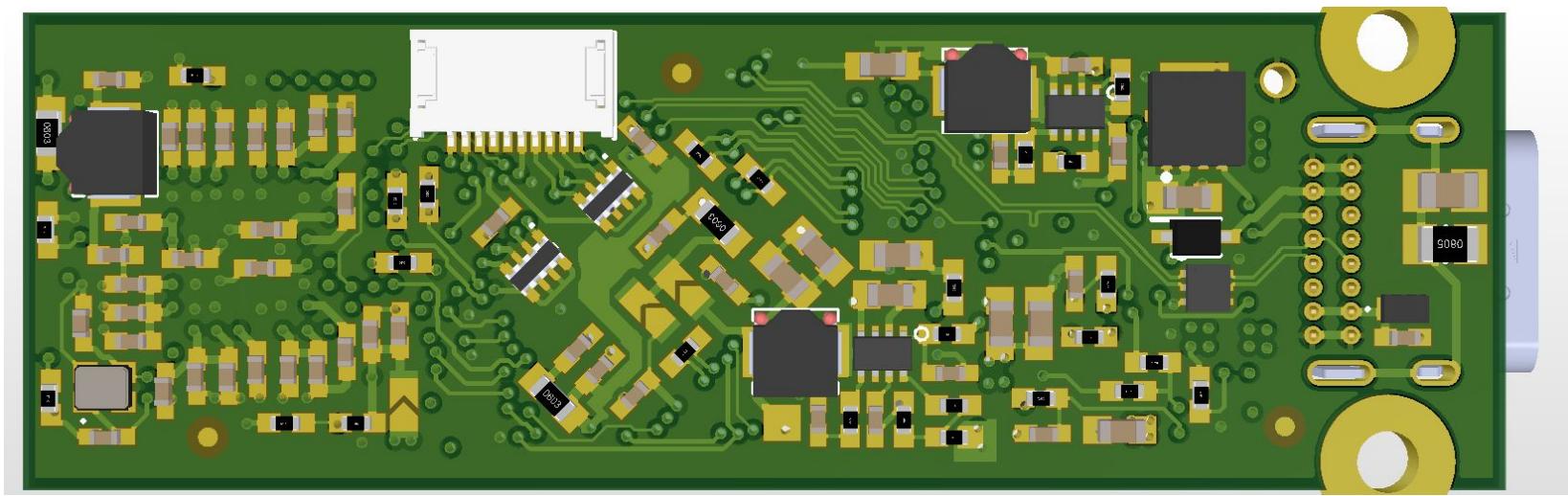












## Příloha B

### Deska s Timepix 2

