#### 程序路径:

```
IP: 222.29.111.59
user: daq
/home/daq/wuhongyi/Digitizer
```

### 关于运行

程序启动后,将会显示以下内容:

程序启动

- 输入q退出程序。
- 输入s来切换启动/关闭获取。
- 输入t表示给一个外部触发信号。
- 輸入w来切换是否写文本。
- 輸入R重新读取获取参设。
- 輸入p来切换是否打开图形监视波形。
- 输入数字0表示在监视界面画出监视路最近的一个波形。
- 输入数字2,4,6,8用来改变监视路。

获取开启,将会向run.log写入开始时间,获取关闭时也会写入结束时间。当开启写数据模式时,先读取Log文件夹下的RunNumber文件中的数值为当前的运行编号(用在数据文件命名),并使该数值加一保存。在Log文件夹下生成当前时刻命名的文件夹(例如20160424150912),文件夹内复制保存当前获取所用输入卡。并将当前运行编号写进run.log.

开启写文本模式时候,获得当前运行编号N,第一次文件名为runN\_0,文件大小达到 2 GB 自动保存,打开runN\_1,依次 类推。

```
run0001_0 run0001_1
run0125_0
run6241_0 run6241_1 run6241_2
```



获取开启界面

```
daq@server:/media/wuhongyi/CIAE/Digitizer/bin

File Edit View Search Terminal Help

[q] Quit
[s] Start/Stop acquisition
[t] Send a software trigger
[w] Enable/Disable continuous writing to output file
[R] Reload board parameters file and restart
[p] Enable/Disable plot mode
[0] Plot recently single on plot mode
[2/8] Minus/Plus one channel on plot mode
[4/6] Minus/Plus one board on plot mode
[4/6] Minus/Plus one board on Plot mode

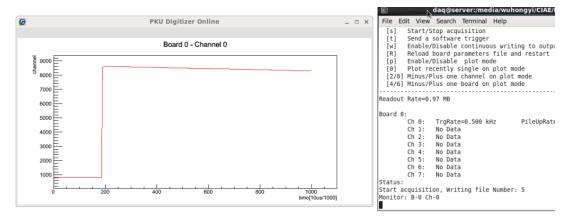
Readout Rate=0.97 MB

Board 0:

Ch 0: TrgRate=0.500 kHz PileUpRate=0.00%
Ch 1: No Data
Ch 2: No Data
Ch 3: No Data
Ch 4: No Data
Ch 5: No Data
Ch 6: No Data
Ch 7: No Data
Ch 7: No Data
Status:

Start acquisition, Writing file Number: 5
```

数据写入界面



在线监视与数据写入界面

#### raw to ROOT

文件夹analysis内程序raw2root.cc用来将输出的二进制文件转成ROOT文件。

```
char filepath[128] ="../data";
```

需要修改里面指向数据文件夹的路径。

具体运行:

```
make
./raw2root
```

会提示你输入需要转的文件最小编号跟最大编号。例如我要转文件编号0000到0120的文件,只需要输入0跟120即可。如果里面某些编号文件不存在会自动跳过。同一个运行标号的几个子文件会存在一个root文件中,例如run0100\_0,run0100\_1,run0100\_2数据会转成run0100.root。

# 运行方式

```
cd build
cmake ..
make
cd ../bin
./pkuDigitizer
```

根据编译器版本不同(关键在于编译ROOT时候是否支持C++11,gcc4.9及以上),需要修改CMakeLists.txt以下内容:

```
##C99 ROOT不支持C++11采用以下两行
set(CMAKE_CXX_FLAGS " -fPIC -W -Wall -s")#
set(CMAKE_C_FLAGS " -fPIC -W -Wall -s")#
##C++11 ROOT支持C++11采用以下两行
set(CMAKE_CXX_FLAGS " -std=c++11 -fPIC -W -Wall -s")#
set(CMAKE_CXX_FLAGS " -std=c++11 -fPIC -W -Wall -s")#
```

可能需要修改的全局变量:

在 DigitizerGlobal.hh 文件中,

```
#define MAXNB_V1724 1 //定义使用的插件个数
```

#### 在输入卡GlobalParameters.txt中

```
PathToRawData ../data
PlotChooseN 1000
```

PathToRawData后面填写数据文件存放文件夹路径。PlotChooseN后面填写监视路每多少个信号画一次。

在输入卡BoardParameters.txt中对每个channel的参数进行设置。

#### 程序框架

#### 各文件夹功能

- analysis 放置离线数据转换程序
- bin 放置编译好的可执行程序以及输入卡
- build 放置编译的中间文件
- cmake
- include 放置头文件
  - o DigitizerAdmin.hh 放置基本函数
  - o DigitizerConfigure.hh 插件相关的功能函数,启动->配置初始化
  - DigitizerGlobal.hh 全局变量
  - O DigitizerPlot.hh 在线显示 (预留给gnuplot)
  - o DigitizerUser.hh 提供给用户添加函数
- Log 放置运行记录
- README 放置使用说明
- src 放置实现代码
  - o DigitizerAdmin.cc
  - o DigitizerConfigure.cc
  - DigitizerPlot.cc
  - O DigitizerUser.co
- BoardParameters.txt 设置插件参数
- CMakeLists.txt
- GlobalParameters.txt 设置获取模式
- main.cc 主程序
- run.log

## DigitizerGlobal.hh

重要的全局变量,次要的这里不详细说明。

```
static FILE *PKU_DGTZ_FilePointer = NULL;//写数据
static FILE *PRU_DGTZ_LogFilePointer = NULL;//写运行log static TCanvas *PKU_DGTZ_Canvas = NULL;//在线画板
static TGraph *PKU_DGTZ_Graph = NULL;//在线图
struct DigitizerParams_t
  CAEN_DGTZ_ConnectionType LinkType;//ok
   int LinkNum;//ok
  int ConetNode;//ok
  uint32_t VMEBaseAddress;//ok
  uint32_t RecordLength;//ok
  uint32_t ChannelMask;//ok
  int EventAggr;//ok
CAEN_DGTZ_DPP_AcqMode_t DPPAcqMode;//ok
  CAEN_DGTZ_AcqMode_t AcqMode;//ok
  CAEN_DGTZ_IOLevel_t IOlev;//ok
CAEN_DGTZ_PulsePolarity_t PulsePolarity[MaxNChannels];//ok
uint32_t DPPPreTriggerSize[MaxNChannels];//ok
  float ChannelDCOffset[MaxNChannels];//ok
  CAEN_DGTZ_DPP_SaveParam_t SaveParam;//ok
CAEN_DGTZ_TriggerMode_t SWTrgMode;//ok
  CAEN_DGTZ_TriggerMode_t ExtTrgMode;//ok
  CAEN_DGTZ_TriggerMode_t SelfTrgMode;//ok
CAEN_DGTZ_RunSyncMode_t RunSyncMode;//ok
  int VirtualProbe1;
  int VirtualProbe2;
  int DigitalProbe;
uint32_t Run_Start_Stop_Delay;//ok
  CAEN_DGTZ_AnalogMonitorOutputMode_t AnalogMonOutput;//ok
struct DigitizerRun_t
  int RunNumber;
```

```
int FileNo;//form 0,1,2,3...
  bool Quit;//true:exit false:run
  bool AcqRun;//true:start false:stop
  char Key;//
  int Nb://
  bool WriteFlag;//true:write false:not write
  bool PlotFlag;
  int DoPlotChannel;
  int PlotEveryN;// plot one every N waveform
  bool PlotColor;
  int PlotChooseN;//const
 uint64_t CurrentTime;
uint64_t PrevRateTime;
  uint64_t ElapsedTime;
  uint32_t BufferSize;
  uint32_t NumEvents[MaxNChannels];
 // Arrays for data analysis
uint64_t PrevTime[MAXNB][MaxNChannels];//
  int ECnt[MAXNB][MaxNChannels];//
  int TrgCnt[MAXNB][MaxNChannels];//
  int PurCnt[MAXNB][MaxNChannels];//
  char PathToRawData[128];
  char WriteFileName[256];
  char StartWritingTime[16];
  char StopWritingTime[16];
  char StartRunningTime[16];
  char StopRunningTime[16];
} ;
```

#### main.cc

主函数简要介绍:

循环从每块board上读取数据 =>> 读取数据 -> 解码,将一块board的数据解成event形式 -> 循环处理每个channel的event -> 解码得到波形 -> 对波形进行处理(画图、在线)

## DigitizerUser.hh

这个用户主要提供给用户,里面放置一些与接口相关的函数。比如读写数据、简单数据处理等等。

```
// 更新文件名
void UpdateFileName(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager);
//打开文件
void OpenFile(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager);
// 关闭文件
void CloseFile();
// 打开log文件
void OpenRunLog();
// 将信息写入log文件
void WriteRunLog(char *log);
// 关闭log文件
void CloseRunLog();
// 当文件达到预设大小,关闭文件打开下一个文件
void UpdateWhenFileFillUp(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager);
// 将波形保存到文本
// b--Board ch--channel size -- Record Length
int SaveWaveform(int b, int ch, int size, uint16_t energy,int16_t
*WaveData,uint64_t time);
```

### DigitizerConfigure.hh

这个文件主要放置与获取程序相关的函数,例如初始化,控制运行等,这些函数必不可少但又基本无需修改。

```
// Only use in V1724 now!!! need update for other board!!!
// return 0=success; -1=error
int DigitizerInit(CAEN_DGTZ_DPP_PHA_Params_t *PKU_DGTZ_DPPParams,DigitizerParams_t
*PKU_DGTZ_Params,int *PKU_DGTZ_handle,CAEN_DGTZ_BoardInfo_t PKU_DGTZ_BoardInfo);//插
件的初始化,将会读取参数并进去获取状态!

void RunManagerInit(DigitizerRun_t *RunManager);//初始化运行结构体的参数。

void CheckKeyboard(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager,int
*PKU_DGTZ_handle,CAEN_DGTZ_DPP_PHA_Params_t *PKU_DGTZ_DPPParams,DigitizerParams_t
*PKU_DGTZ_Params);//循环、输入改变获取状态。

// Calculate throughput and trigger rate (every second),print something about running information.
void PrintRunningStatus(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager);//刷新输出,包括自定义的获
```

```
取状态参数
// 在线显示波形
void PlotROOTGraph(DigitizerRun_t *PKU_DGTZ_RunManager,int b,int ch,int
size,int16_t *WaveData);
// Quit the Program
void QuitProgram(int *handle);
void QuitProgram(int *handle,char *buffer);
// Program the registers of the digitizer with the relevant parameters
// return 0=success; -1=error
int ProgramDigitizer_V1724(int handle, DigitizerParams_t Params,
CAEN_DGTZ_DPP_PHA_Params_t DPPParams);
// return 0=success; -1=error
int ReadDPPParameters_PHA(DigitizerParams_t *Params, CAEN_DGTZ_DPP_PHA_Params_t
*DPPParams);
// Read DGTZ Registers
// return 0=success; -1=error
int Read_DGTZ_Register(int handle,int MaxNChInBoard);
int Read_DGTZ_V1724_Register(int handle);//输出寄存器信息
// Read DGTZ Info
// return 0=success; -1=error
int Read_DGTZ_Info(int handle);
```

### DigitizerAdmin.hh

该文件函数不与获取耦合,是可独立使用的基本功能函数。

```
// 用来读取输入卡参数
template <class T>
T ReadValue(string vname, string fname, bool verb=false);
// 官网示例提供,等待时间
void Sleep(int t);
// 官网示例提供,获取键盘输入
int getch(void);
// 官网示例提供,收集键盘输入
int kbhit();
// Get time in milliseconds
                           return time in msec
long get_time();
// 输出基本的控制命令
void PrintInterface():
// 十进制转二进制
int Decimal2Binary(uint32_t d, char *bstr);
// 像在终端一样执行命令,比如复制文件,新建文件夹,删除文件等等
void DoInTerminal(char *terminal);
//判断文件是否存在
bool IsFileExists(const char *name);
// Create File Directory
bool CreateDirectory(const char *path);
// 将文件复制到某文件夹内
void SaveLogFile(char *time,char *file);
// 获得当前时间,形式为年月日时分秒20160425112308
char* GetTimeStringYmdHMS();
// 读取并升级运行ID
int ReadAndUpdateRunNumber(std::string file);
// 获得文件大小
// return byte
double GetFileSize(char *name);
```

# 编程思路

### 原则:

- 能隐藏的代码全部隐藏
- 仅留下user接口

程序运行首先读取GlobalParameters.txt、BoardParameters.txt进行初始化设置(获取模式),检查获取状态。

#### DPP获取模式:

- $\bullet \ CAEN\_DGTZ\_DPP\_ACQ\_MODE\_Oscilloscope$
- CAEN\_DGTZ\_DPP\_ACQ\_MODE\_List

• CAEN\_DGTZ\_DPP\_ACQ\_MODE\_Mixed

当前一直测试的是CAEN\_DGTZ\_DPP\_ACQ\_MODE\_Mixed,其它两个还需要单独测试!!!

在线显示使用 gnuplot 还是 ROOT ? 现在完成 ROOT 在线显示部分。

# 未完成问题

# 是否开启多线程?

- ◆ 获取一个线程、在线监视一个线程???◆ 直接一个线程处理???
- 是否采用进程之间通讯

# 当前采用单线程

提供多种选择模式:只测能谱等模式