



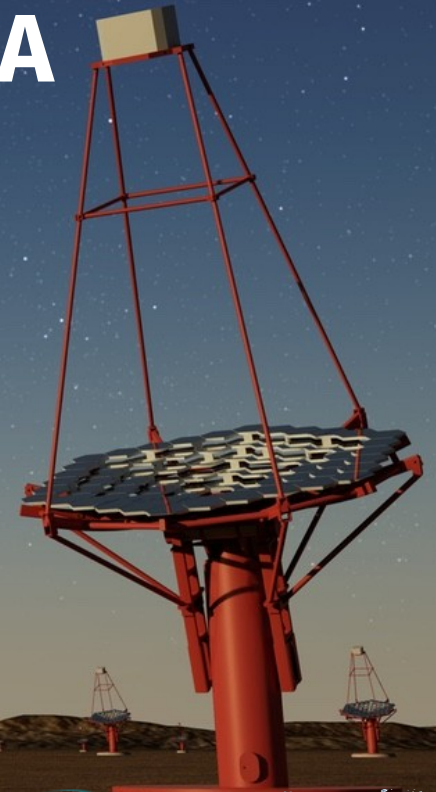
cherenkov  
telescope  
array

# Systeme DAQ pour les caméras de l'expérience CTA

Cherenkov Telescope Array

Dirk HOFFMANN, Julien HOULES — CPPM, Marseille

*avec l'aide et le matériel de la collaboration NectarCAM*



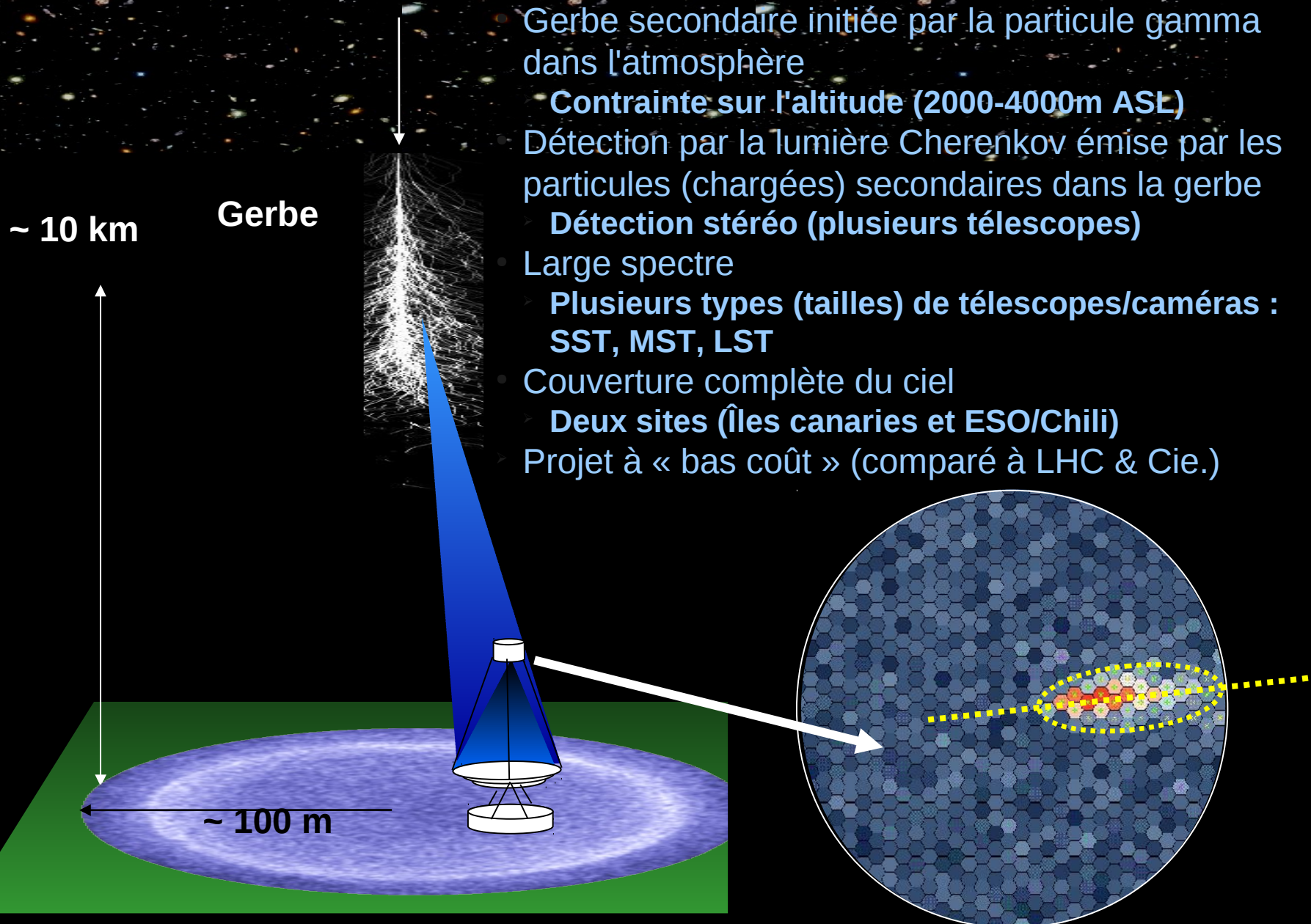


cherenkov  
telescope  
array

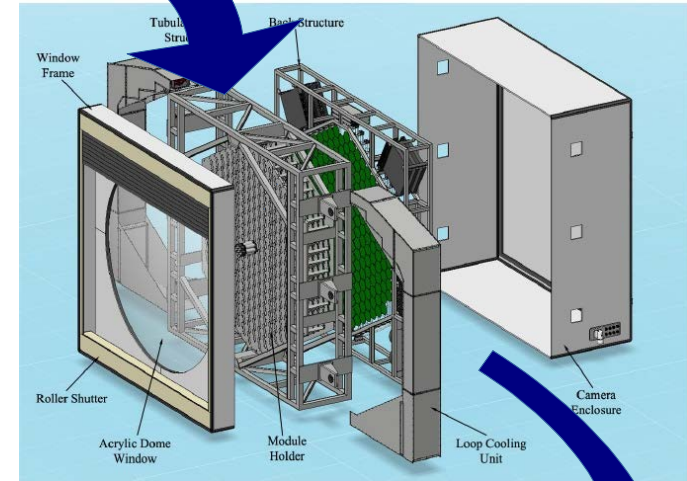
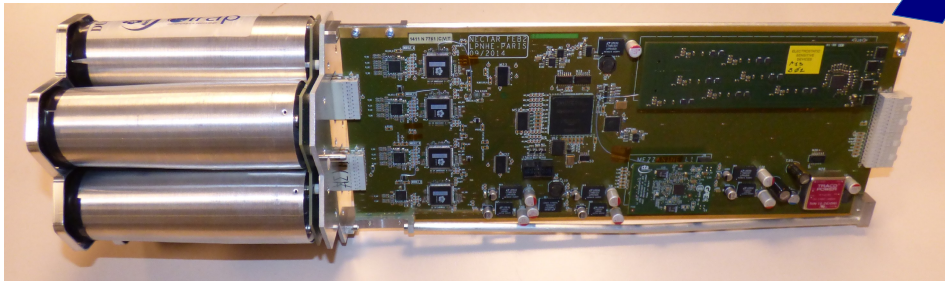
# Sommaire

- CTA – concept et sites
- NectarCAM – une caméra de 1855 pixels à  $60 \times 1\text{ns}$ , 9kHz
- Implémentation et optimisation d'une DAQ à 40Gbps
- Validation sans le vrai matériel
- Résultats
- Perspectives

# Détection de particules gamma de « très haute » énergie



# La caméra « française » : NectarCAM



**1855 pixels dans 265 modules**

**265 connexions Ethernet (UDP) en 1000baseT**

**Sur les MST, taux de trigger 9kHz (aléatoire)**

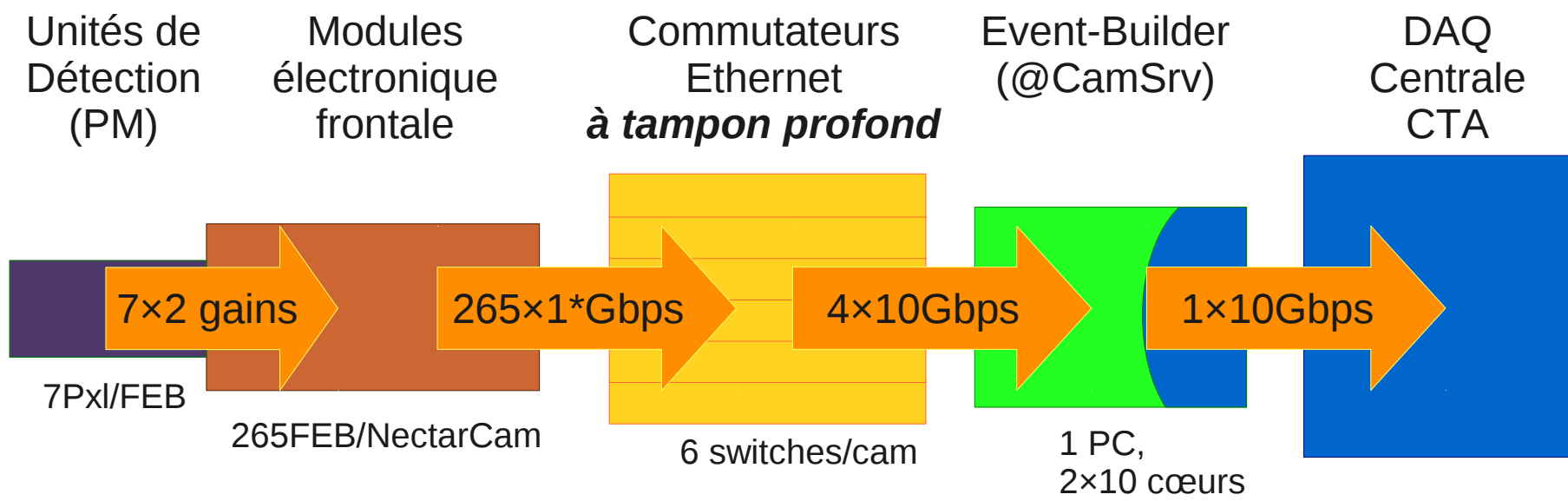
**Echantillonnage  $60 \times 1\text{ns}$ , résolution  $< 1\text{ns}$**



# L'acquisition des données NectarCAM



## Niveaux d'acquisition



1855 Pxls      500kB/evt      9kHz      38Gbps max.

60 échantillons (ns)  
2 gains (12 bits)

95% de la vitesse nominale sur 4 liaisons SFP+ (10Gbps)

## Codes couleurs pour les responsabilités

\*) limité à 300Mbps en réalité



cherenkov  
telescope  
array

# De la conception à la validation

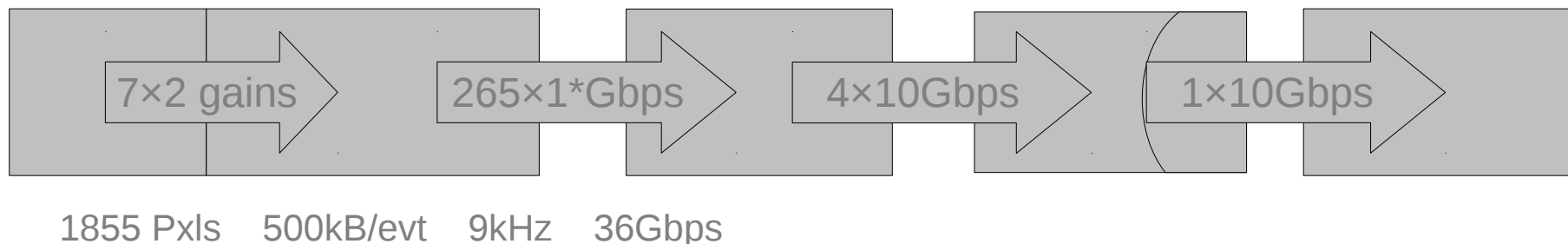
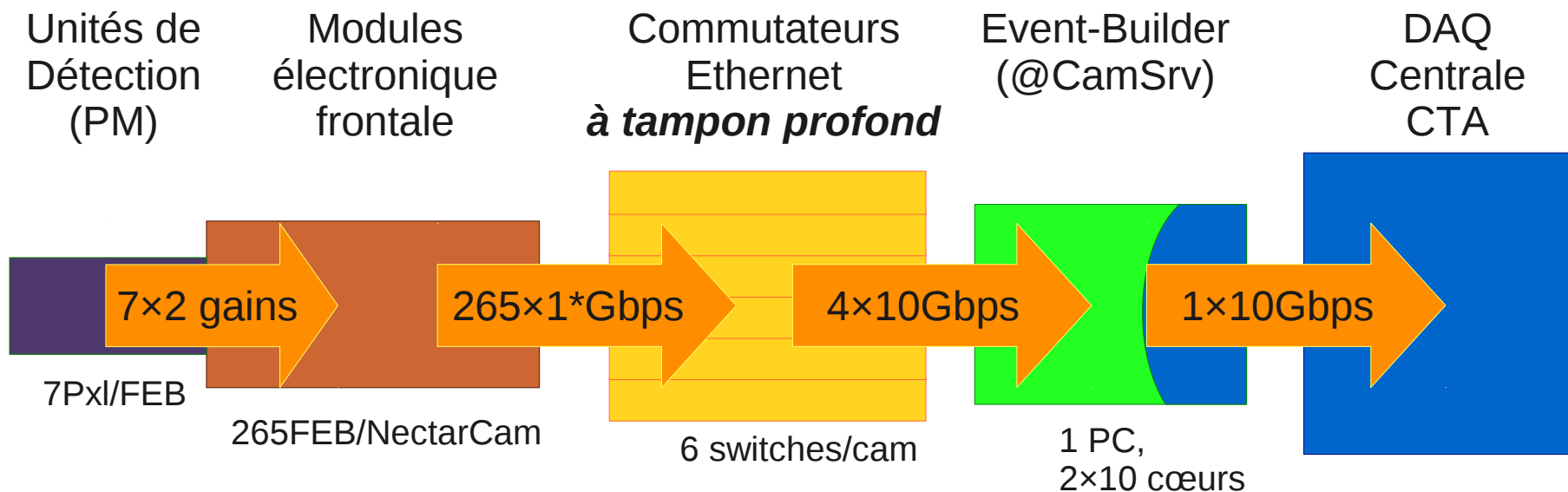
## Techniques mises en œuvre

- En attendant l'électronique frontale ...  
Conception et construction d'un stimulateur
- Architecture réseau ...  
40Gbps sans perte en UDP
- Optimisation de la bande passante ...  
De petits paquets à vitesse maximale

# L'acquisition des données NectarCAM



## Niveaux d'acquisition

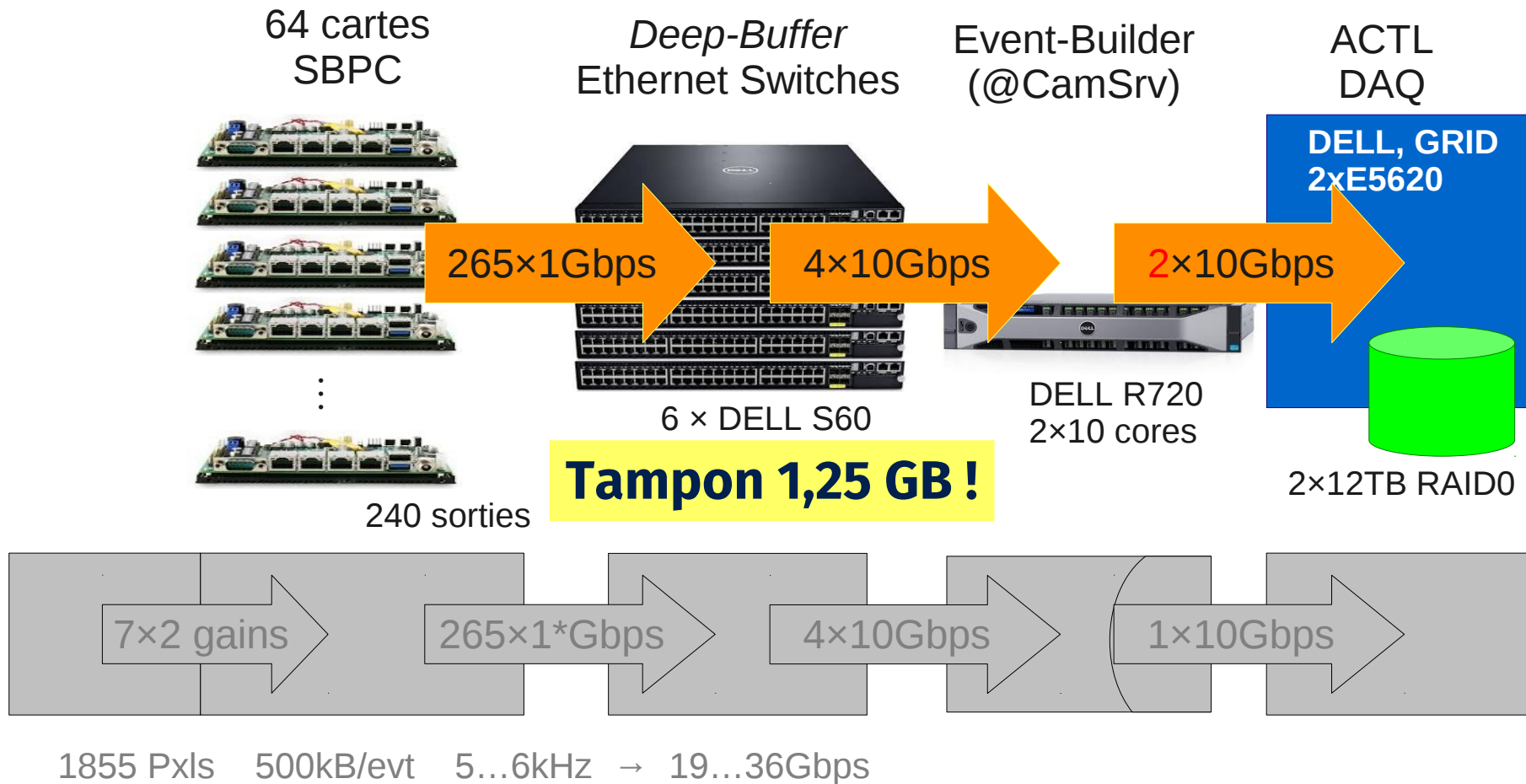


\*) limité à 300Mbps en réalité

# L'acquisition des données NectarCAM



## Le système réel 1 : Stimulateur de DAQ (2014/15)





# Systeme réel 1 : Stimulateur de DAQ



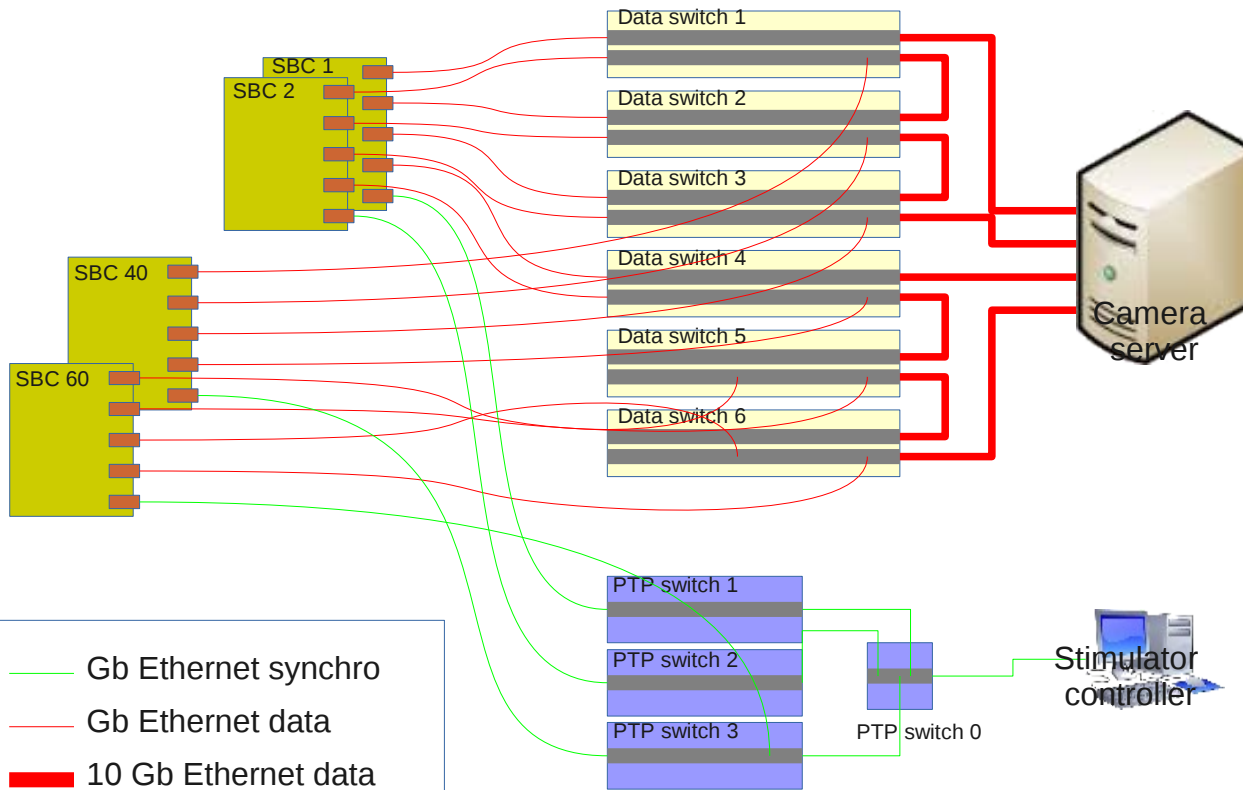
*64 cartes SBPC en BOOTP*  
*Serveur pour Event-Builder*



## Points à valider

- **Synchronisation absolue (1ns)**  
des données de la caméra
- Petits paquets (1kB)  $\Rightarrow$  **grand nombre** (40 000 000/s)  
Dépassent les capacités d'un pilote Linux standard.
- **Perte de paquets** (UDP) pendant le routage dans les commutateurs ?

# Synchronisation du stimulateur



## Synchronisation des horloges

- **Protocole LinuxPTP modifié**
- Envoi d'un signal PTP-SYNC sur 64 chemins identiques
- Synchronisation de l'horloge temps réel de chaque SBPC par rapport à l'horloge de l'interface Gbps

## Synchronisation des envois des données

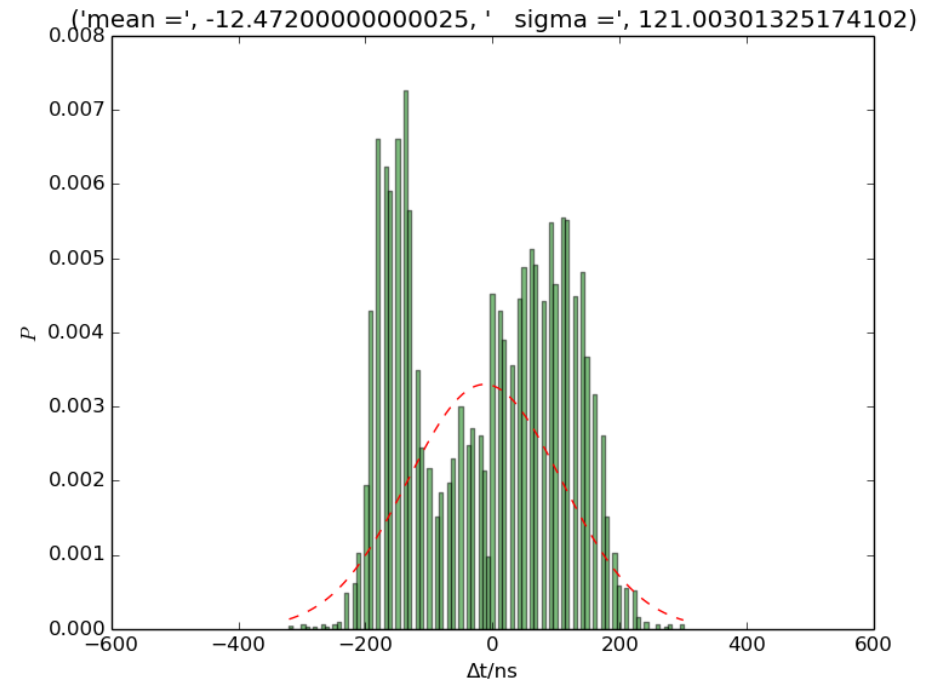
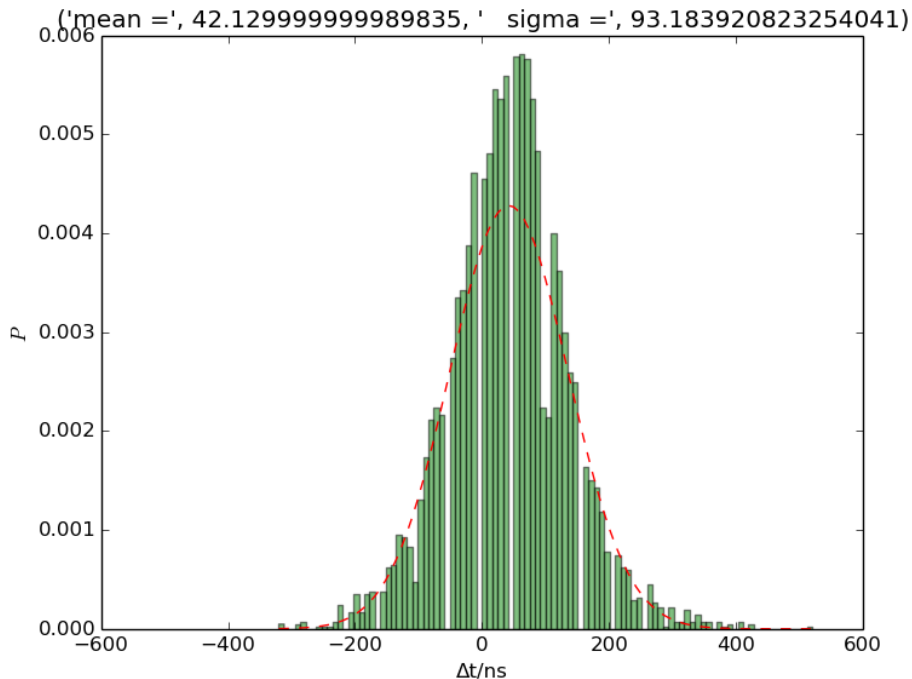
- **Modification de la pile Ethernet Linux**
- Pré-remplissage des zones DMA avec des données
- Boucle de la commande d'envoi aux interfaces sur  $n$  ports **dans** l'espace noyau

# Synchronisation du stimulateur



## Le résultat convient.

- Synchronisation  $<100\text{ns}$  entre ports de même cardinalité
- Synchronisation  $<200\text{ns}$  entre tous les ports



# Systeme réel 1 : Stimulateur de DAQ



*64 cartes SBPC en BOOTP*  
*Serveur pour Event-Builder*



## Points à valider

- ✓ **Synchronisation absolue (ns)**  
des données de la caméra
- Petits paquets (1kB) ⇒ **grand nombre** (40 000 000/s)  
Dépassent les capacités d'un pilote Linux standard.
- **Perte de paquets** (UDP) pendant le routage dans les commutateurs ?

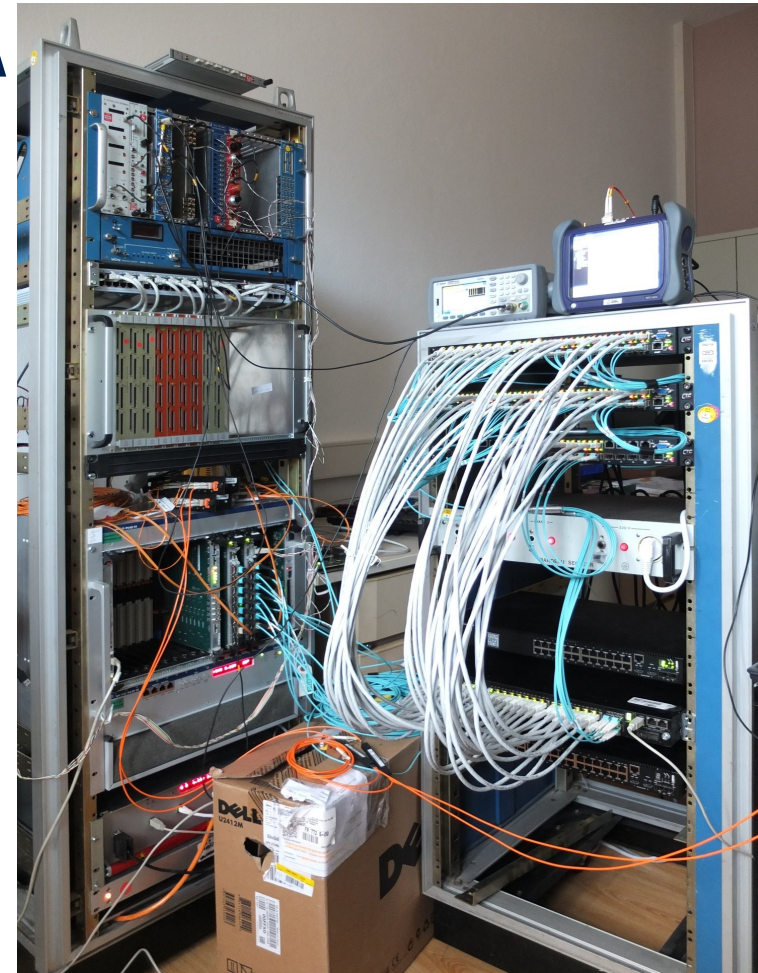
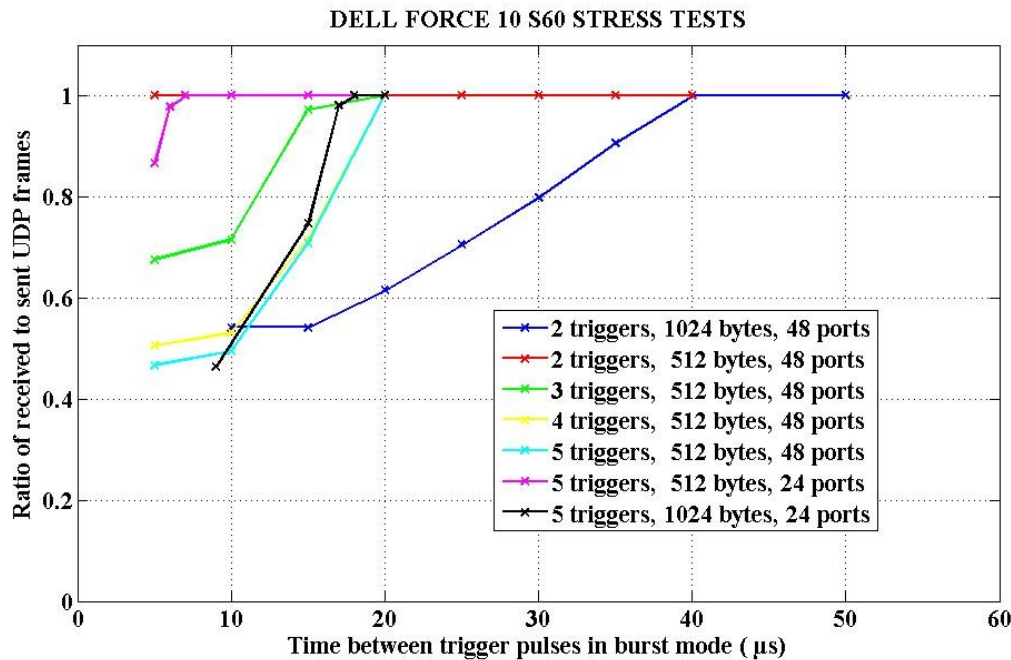
# Synchronisation : Approche complémentaire



## Génération de paquets UDP par FPGA

Synchronicité  $O(1ns)$

Envoi sur un commutateur Ethernet (S60)



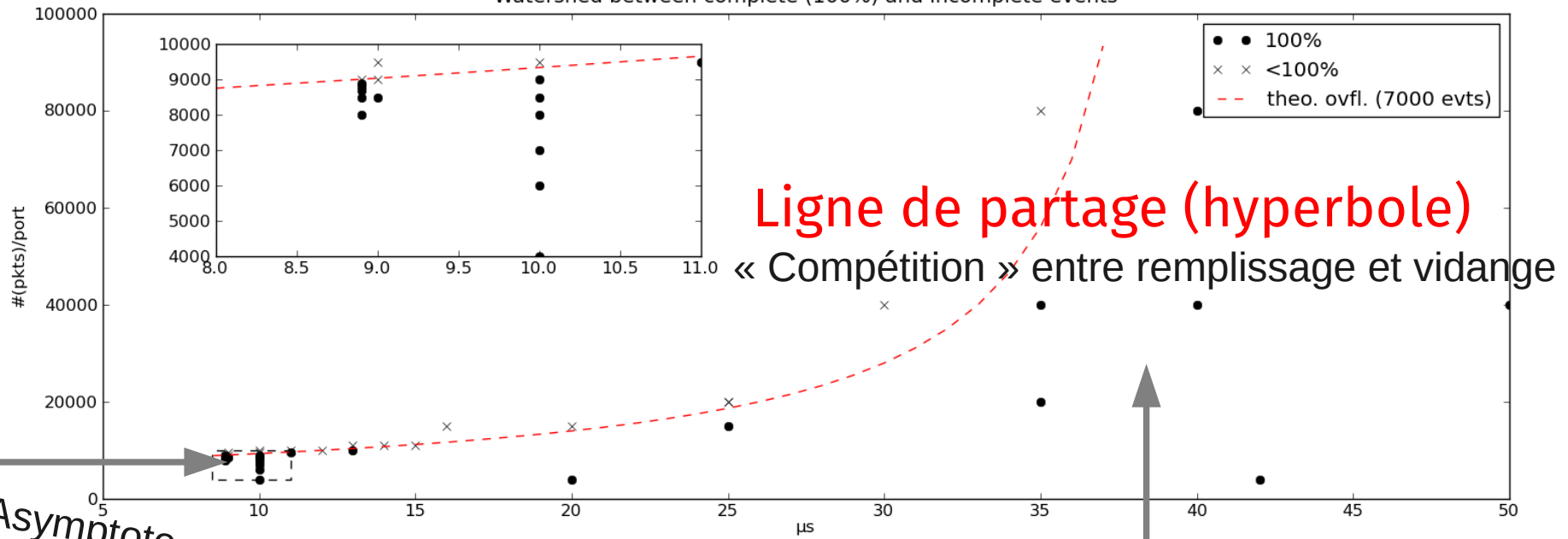
**Cette solution étant limitée par son prix (facteur 10), elle a été appliquée à un seul commutateur.**

# Modèle du mécanisme de tempon dans les commutateurs



## Plan « fréquence / nombre de paquets (complets) »

Packet size: 1082 (payload 1024), 48 ports  
Watershed between complete (100%) and incomplete events



Asymptote « nombre de buffers »

Asymptote  $37\mu\text{s} = 1/27\text{kHz}$   
correspondant au temps de transit  $40 \times 1\text{KB}/10\text{Gbps}$

**Très bonne correspondance au modèle, permet de dériver le paramètre caractéristique : 8900 paquets (34 % des 1,25GB disponibles)**

# Systeme réel 1 : Stimulateur de DAQ



*64 cartes SBPC en BOOTP*  
*Serveur pour Event-Builder*



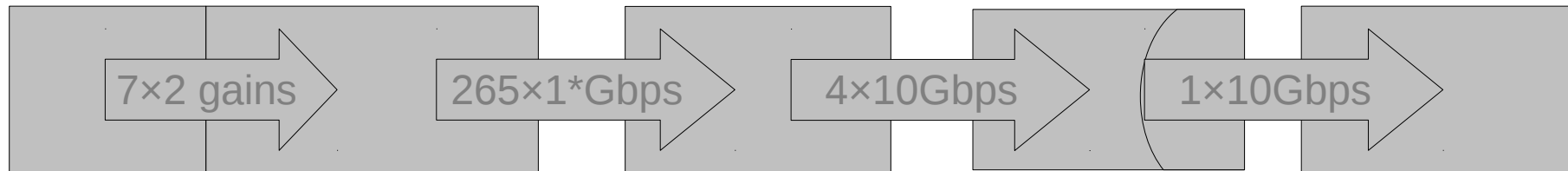
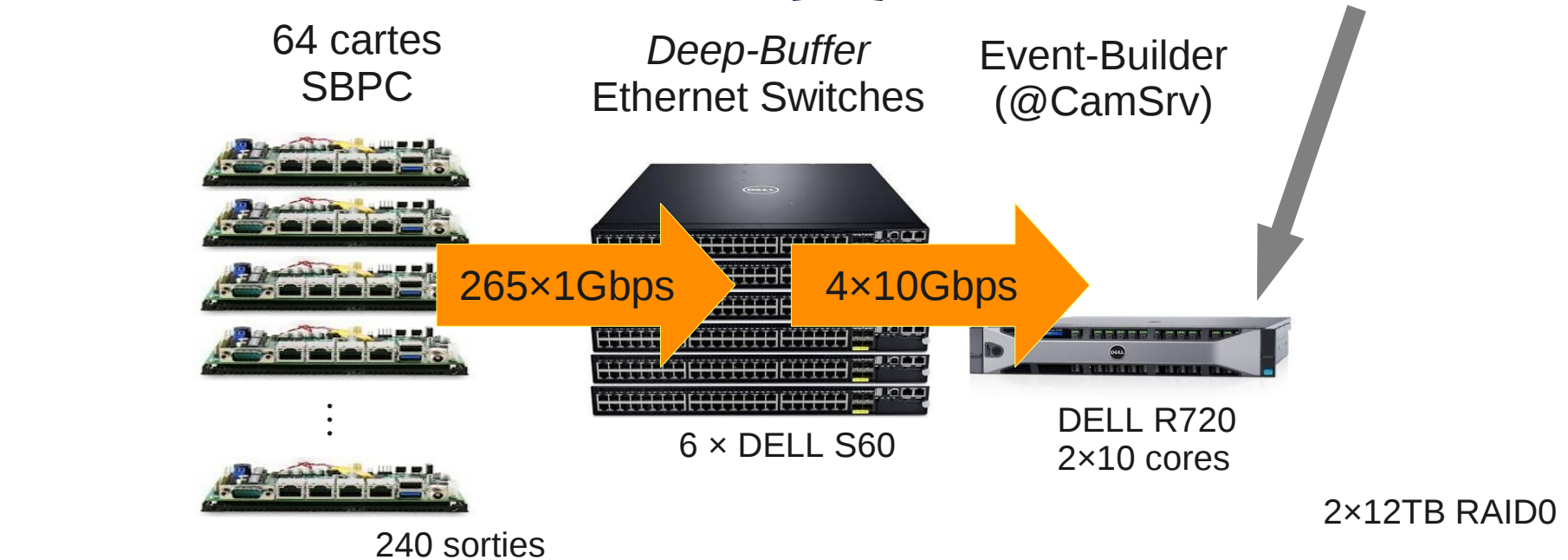
## Points à valider

- **Synchronisation absolue (ns)**  
des données de la caméra
- Petits paquets (1kB) ⇒ **grand nombre** (40 000 000/s)  
Dépassent les capacités d'un pilote Linux standard.
- **Perte de paquets (UDP)** pendant le routage dans les commutateurs ?

# Réception de petits paquets



## Ici : entrée de paquets 1kB sur Event-Builder



1855 Pxls 500kB/evt 5...6kHz → 19...36Gbps

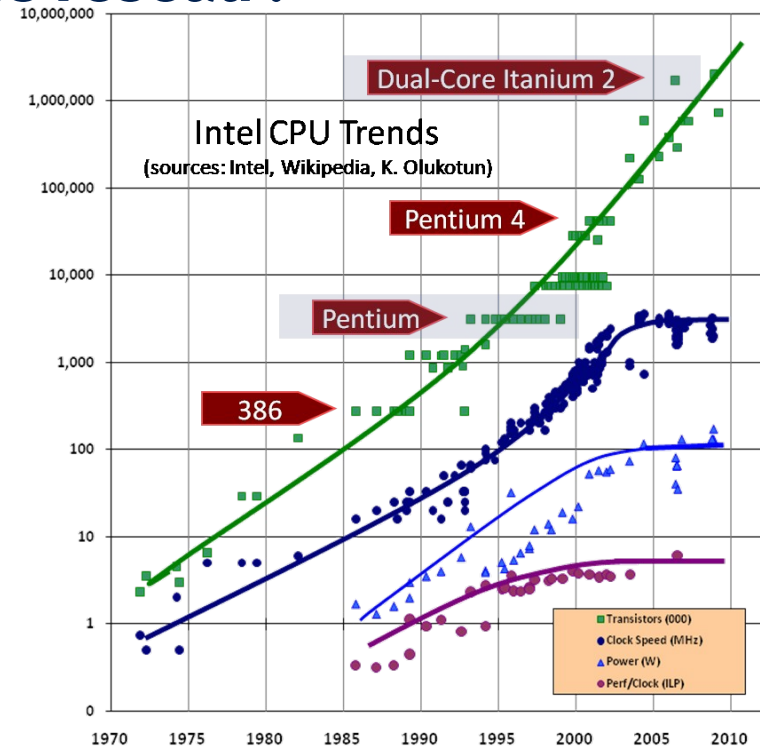


# Réception de petits paquets



## Problème bien connu des architectes réseau : "Free lunch is over"

- Conception des piles Ethernet dans Linux/Unix bien adaptée entre les vitesses réseau et les vitesses CPU ... **en 1970 !**
- Aujourd'hui, 50 % de bande passante pour MTU 1500 sur 10Gbps.
- Compensation par MTU 9600 (Jumbo Frames)



## Jumbo Frames pas disponibles dans modules Nectar

- Paquet **netmap** développé à l'Université de Pise
  - Pré-allocation des zones tampon à l'initialisation
  - Accès direct (une copie en moins) à l'espace kernel via `mmap()`

# Réception de petits paquets



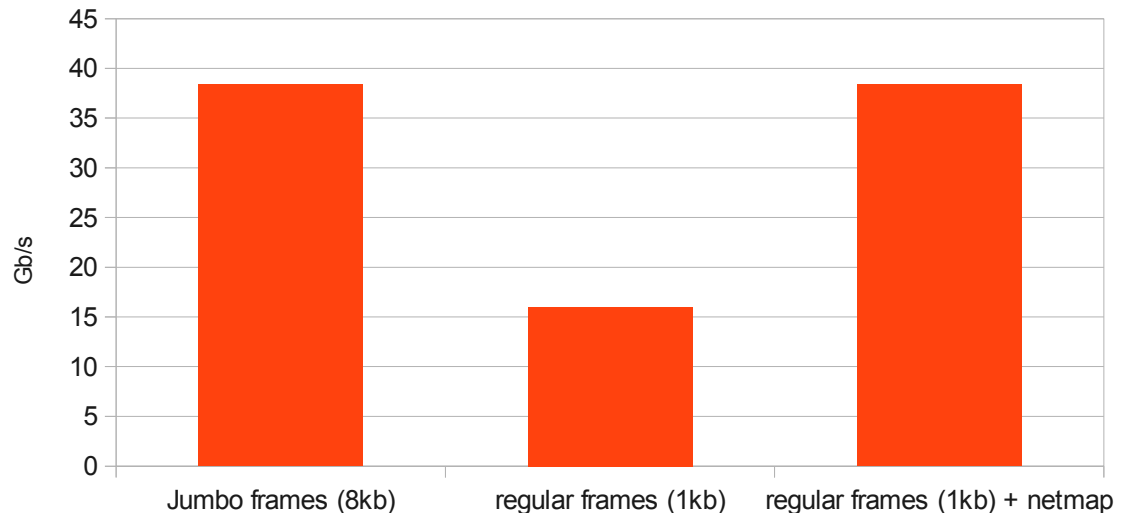
## Résultat sans équivoque.

Réception, puis envoi des données à pleine vitesse sur API (0MQ).

## Avec quelques ajustements supplémentaires pour le traitement :

- Association des interfaces réseau en fonction de la NUMA
- Affinité des tâches à un cœur spécifique (isolcpu et taskset)
- Event pre-fetching
- Busy waiting synchronisation

Speed on four 10 Gb links



# Systeme reel 1 : Stimulateur de DAQ



*64 cartes SBPC en BOOTP*  
*Serveur pour Event-Builder*

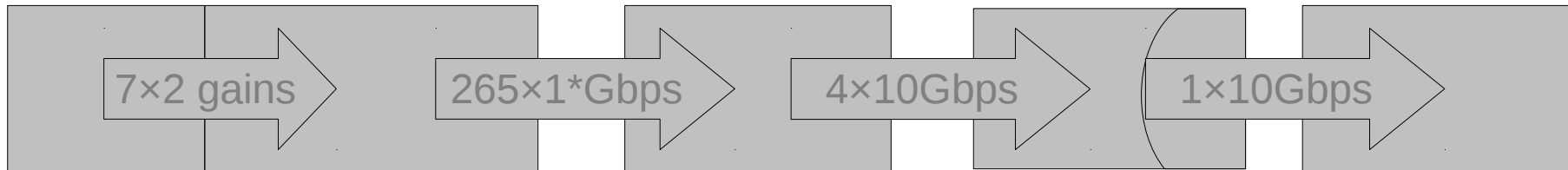
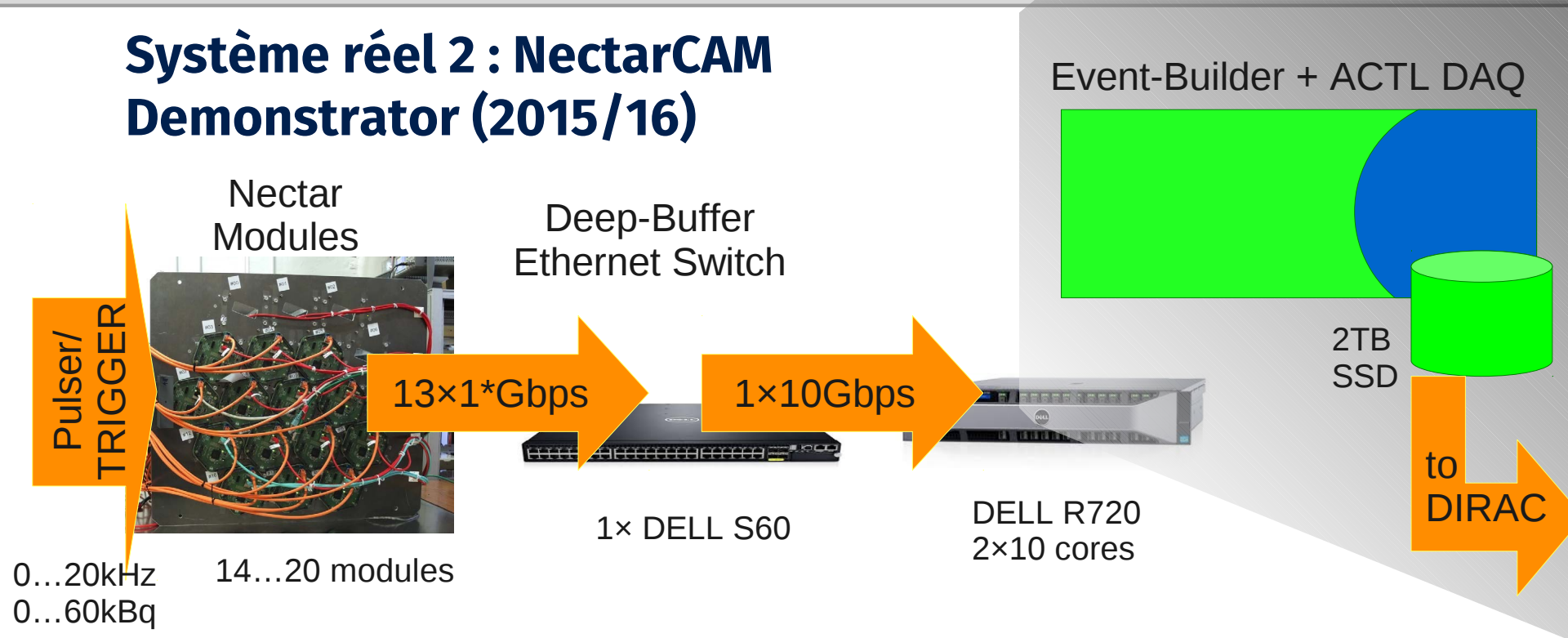


## Points à valider

- **Synchronisation absolue (ns)**  
des données de la caméra
- Petits paquets (1kB)  $\Rightarrow$  **grand nombre** (40 000 000/s)  
Dépassent les capacités d'un pilote Linux standard.
- **Perte de paquets (UDP)** pendant le routage dans les commutateurs ?

# N'oublions pas l'IRFU !

## Systeme réel 2 : NectarCAM Demonstrator (2015/16)



1855 PxIs    500kB/evt    9kHz    36Gbps

\*) actually throttled to 300Mbps

## Livraison en décembre 2015

- Démarrage quasiment au quart de tour (souvent à distance)
- Caractéristiques confirmées avec une vingtaine de modules
- Long run OK @10kHz, testing full chain
  - FEB, EVB, ZfitsWriter (*last debugs in ZfitsWriter.*)
  - First time in CTA!
  - With official tools/software
  - DATA format proposal (“L0”) implemented in ProtoBuf

## Extensions à venir

- Implémentation de la lecture des systèmes trigger + estampillage
- Stockage et gestion des données avec DIRAC.



cherenkov  
telescope  
array

# Perspectives

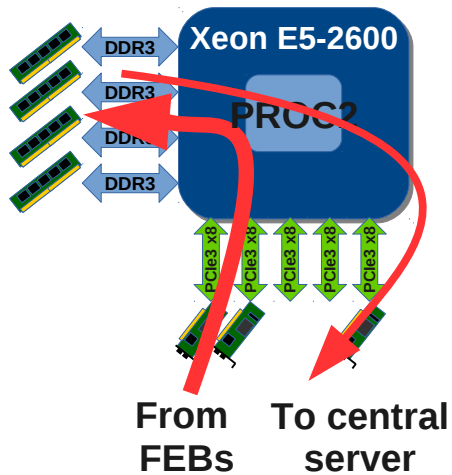
## Problèmes connus et à venir

- Bilan de l'occupation CPU et ajout de traitements en ligne
- Remplacement d'un modèle obsolète de commutateurs

# Toujours du potentiel : Ajout du traitement en ligne ?



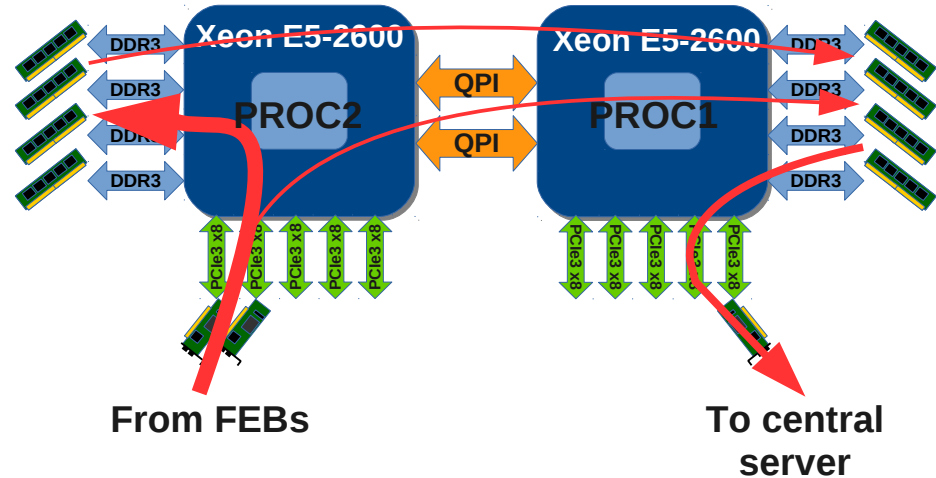
## Besoins actuels



Un seul processeur :

- 4 cœurs réception
- 2 cœurs traitement
- 2 cœurs envoi

## Pour besoins futurs

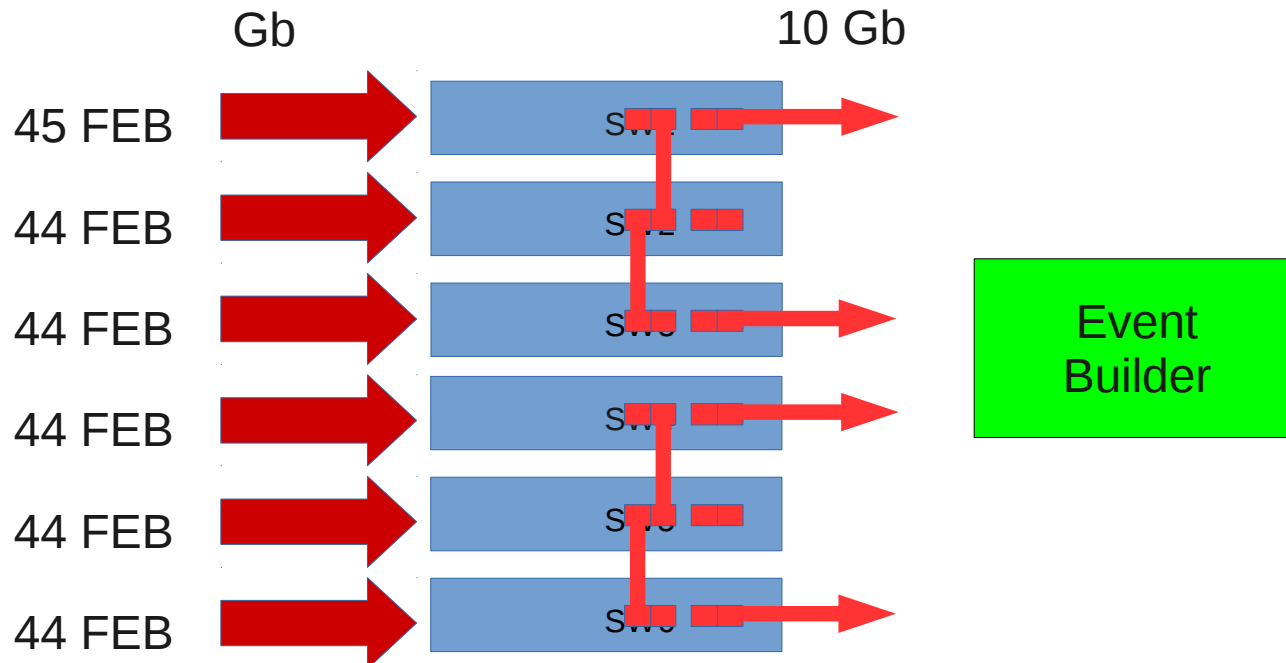


Utilisation du 2e processeur, à condition de minimiser la communication inter-CPU

- Réception et traitement initial sur CPU2
- OS, traitement final, envoi et contrôle sur CPU1
- 6 cœurs disponibles pour traitements initiaux et finals respectivement

## Problème (un peu inattendu) de la pérennité des solutions

- Obsolescence des S60 depuis cette année



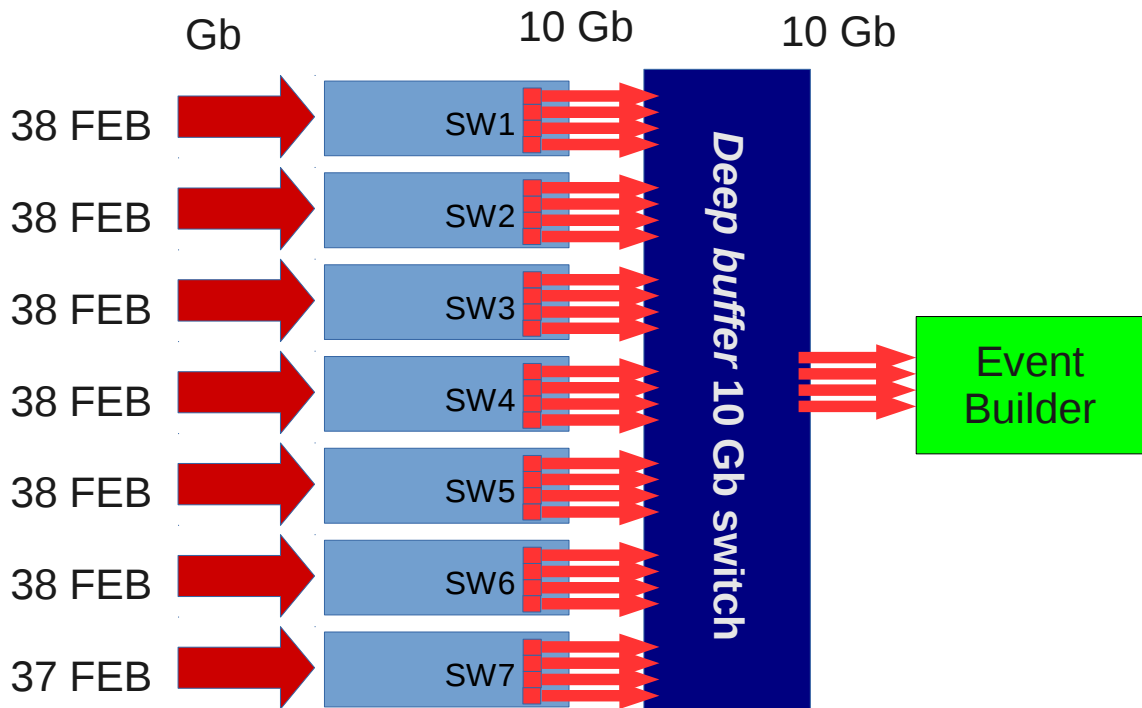
- Obsolescence des commutateurs *deep-buffer* dans la gamme « 1Gbps » tout court !



## Novelle architecture, supposée plus pérenne

- Deux niveaux de commutateurs
  - **Concentration** 38×1Gbps : 4×10Gbps
  - **Temporisation** 28×10Gbps : 4...6×10Gbps

- Bridage éventuel au niveau des modules FEB
- Utilisation de la *class of service* pour optimiser l'utilisation du tampon
- 10Gbps plus durable (jusqu'a ...)



- Chaîne de lecture **complète** d'une caméra *de l'électronique frontale jusqu'au stockage* implémentée et testée pour la **première fois dans CTA**
- En mettant en œuvre des technologies à la fois modernes et suffisamment standard :
  - **netmap** pour la réception rapide
  - PTP modifié pour la synchronisation
- **Un succès confirmé par la demande d'une version LST** (utilisant TCP/IP)