

ΒΑΣΙΚΑ ΑΚΟΛΟΥΘΙΑΚΑ ΚΥΚΛΩΜΑΤΑ

6.1 Εισαγωγή

Τα ψηφιακά κυκλώματα διακρίνονται σε συνδυαστικά και ακολουθιακά. Τα κυκλώματα που εξετάσαμε στα προηγούμενα κεφάλαια ήταν συνδυαστικά. Οι τιμές των εξόδων των *συνδυαστικών* (combinational) κυκλωμάτων εξαρτώνται μόνο από τις τιμές των εισόδων τους τη συγκεκριμένη χρονική στιγμή. Οι τιμές των εξόδων των *ακολουθιακών* (sequential) κυκλωμάτων δεν εξαρτώνται μόνο από τις παρούσες τιμές των εισόδων, αλλά και από τις τιμές τους σε προηγούμενες χρονικές στιγμές. Υπάρχουν δύο κατηγορίες ακολουθιακών κυκλωμάτων, τα σύγχρονα και τα ασύγχρονα. Έστω $x(t)$ η είσοδος και $z(t)$ η έξοδος ενός λογικού κυκλώματος τη χρονική στιγμή t . Για τα συνδυαστικά κυκλώματα ισχύει $z(t)=f(x(t))$, ενώ για τα ακολουθιακά κυκλώματα ισχύει $z(t)=f(x(0, t))$, όπου με $(0, t)$ συμβολίζεται το χρονικό διάστημα από τη χρονική στιγμή 0 έως την χρονική στιγμή t .

Σύγχρονα (synchronous) ονομάζονται τα ακολουθιακά κυκλώματα των οποίων οι είσοδοι και οι έξοδοι εξετάζονται σε διακριτές χρονικές στιγμές που καθορίζονται από τους παλμούς (pulses) ενός σήματος συγχρονισμού που ονομάζεται σήμα ωρολογίου (clock) και συμβολίζεται με CLK . Το χρονικό διάστημα μεταξύ των διαδοχικών παλμών του σήματος ωρολογίου είναι σταθερό και ονομάζεται *περίοδος*, ή *κύκλος ωρολογίου* (clock cycle) ή απλά *κύκλος*. Οι διαδοχικές χρονικές στιγμές που καθορίζει το σήμα ωρολογίου συμβολίζονται με φυσικούς αριθμούς, όπως $t=1, 2, 3, \dots$. *Ασύγχρονα* (asynchronous) είναι τα ακολουθιακά κυκλώματα των οποίων η παράμετρος του χρόνου είναι συνεχής και τα σήματα εισόδου και εξόδου πρέπει να ορίζονται κάθε χρονική στιγμή.

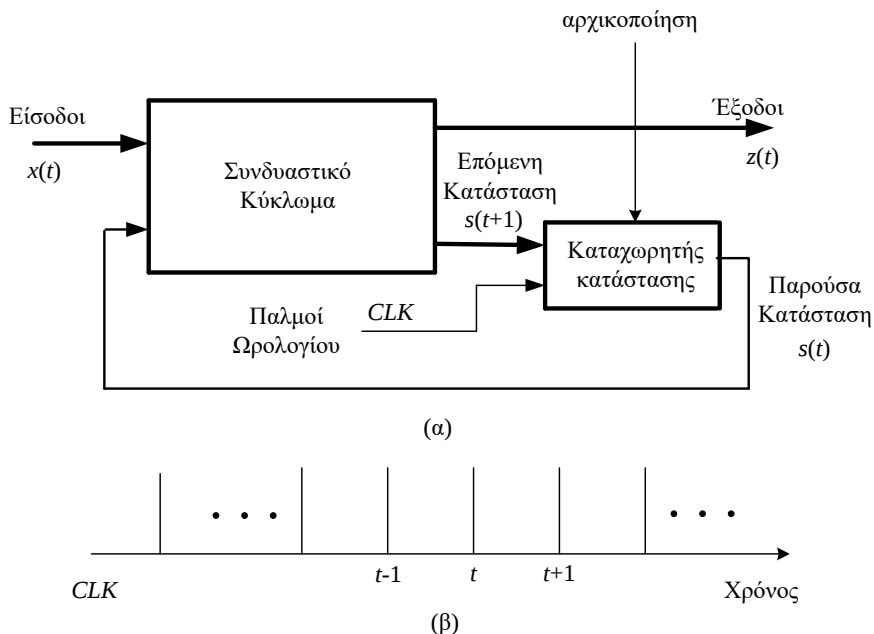
6.2 Συστήματα πεπερασμένων καταστάσεων

Στα ακολουθιακά κυκλώματα οι προηγούμενες είσοδοι επιδρούν στην παρούσα έξοδο. Σαν συνέπεια φαίνεται αναγκαίο να μπορούν να αποθηκεύουν την πλήρη σειρά των εισόδων $x(0, t)$ για να προσδιορίζουν την έξοδό τους τη χρονική στιγμή t . Τα σύγχρονα ακολουθιακά κυκλώματα που χρησιμοποιούνται στην πράξη έ-

χουν την ιδιότητα οι ακολουθίες των εισόδων να μπορούν να χωρισθούν σε πεπερασμένο αριθμό κλάσεων (*classes*), έτσι ώστε αυτές που έχουν την ίδια επίδραση στην έξοδο τη χρονική στιγμή t να ανήκουν στην ίδια κλάση. Σαν αποτέλεσμα, για τον καθορισμό της εξόδου $z(t)$ δεν χρειάζεται η πλήρης ακολουθία εισόδων $x(0, t)$ αλλά η γνώση της κλάσης στην οποία ανήκει. Η κάθε κλάση εκφράζεται με μία μεταβλητή που ονομάζεται *κατάσταση* (*state*) η οποία επίσης είναι συνάρτηση του χρόνου και συμβολίζεται με $s(t)$. Επειδή στα ακολουθιακά κυκλώματα που θα εξετάσουμε ο αριθμός των κλάσεων και κατά συνέπεια των καταστάσεων είναι πεπερασμένος, τα συστήματα αυτά ονομάζονται *συστήματα* (ή *μηχανές*) *πεπερασμένων καταστάσεων* (*finite state machines*). Για την περιγραφή αυτών των κυκλωμάτων χρησιμοποιούνται τρεις μεταβλητές, εισόδου, κατάστασης και εξόδου.

6.3 Δομή των ακολουθιακών κυκλωμάτων

Στο σχήμα 6.1α δίδεται το διάγραμμα βαθμίδων ενός σύγχρονου ακολουθιακού κυκλώματος. Το κύκλωμα αυτό αποτελείται από έναν καταχωρητή κατάστασης και ένα συνδυαστικό κύκλωμα το οποίο χρησιμοποιείται για να υλοποιεί την αλλαγή κατάστασης και να υπολογίζει τις εξόδους. Επειδή το σύστημα είναι σύγχρονο, ένα σήμα ωρολογίου *CLK* προσδιορίζει τις χρονικές στιγμές κατά τις οποίες η επόμενη κατάσταση θα φορτώνεται στον καταχωρητή κατάστασης. Το σήμα ωρολογίου συνίσταται από περιοδικούς παλμούς που στην ιδανική περίπτωση έχουν μηδενικό πλάτος, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.1β. Κατά τον ωρολογιακό παλμό t φορτώνεται στον καταχωρητή κατάστασης η κατάσταση $s(t)$ και παραμένει αποθηκευμένη σε αυτόν έως τον επόμενο ωρολογιακό παλμό $t+1$. Η περιγραφή των ακολουθιακών κυκλωμάτων περιλαμβάνει και μία αρχική τιμή του καταχωρητή κατάστασης ώστε αυτά να έχουν την επιθυμητή συμπεριφορά. Η αρχικοποίηση του καταχωρητή κατάστασης γίνεται με την ενεργοποίηση της εισόδου *αρχικοποίησης* (*initialize input*).

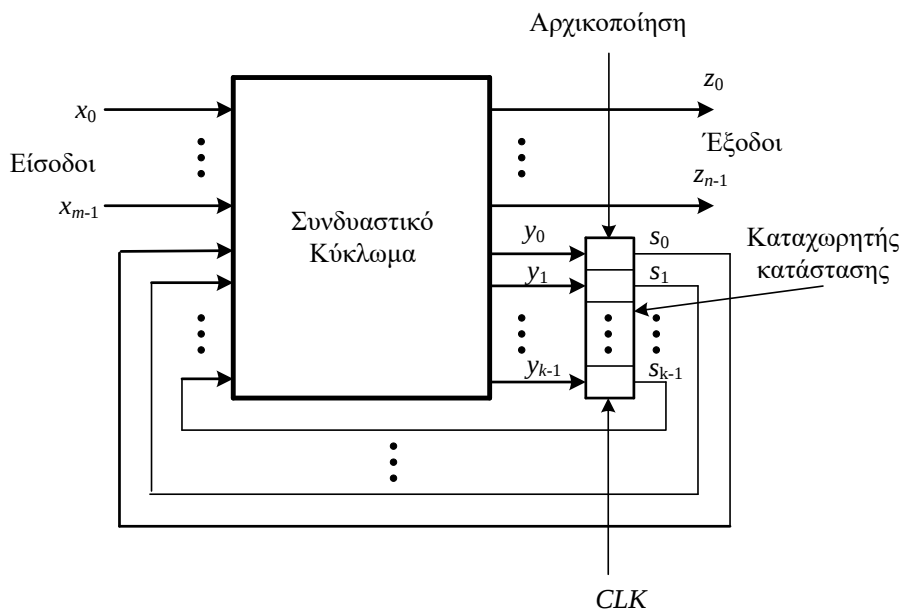


Σχήμα 6.1. Δομή σύγχρονου ακολουθιακού κυκλώματος (α) και ιδανικό σήμα ωρολογίου (β)

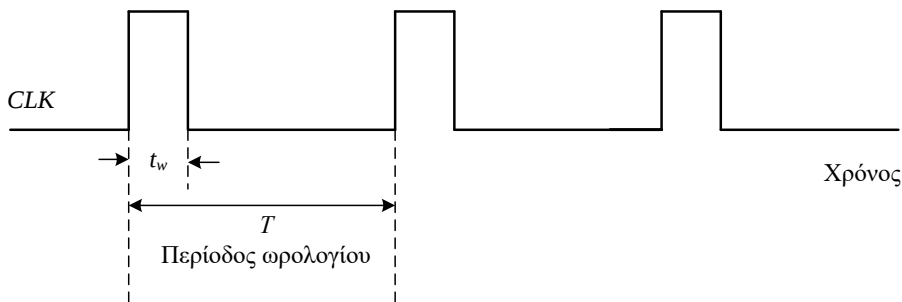
Στο σχήμα 6.2 δίδεται η δομή ενός σύγχρονου ακολουθιακού κυκλώματος το οποίο βασίζεται σε δυαδική κωδικοποίηση των μεταβλητών εισόδου, εξόδου και της κατάστασής του. Ο καταχωρητής κατάστασης αποτελείται από στοιχεία μνήμης. Η είσοδος συμβολίζεται με $x=(x_{m-1}, \dots, x_1, x_0)$, η έξοδος με $z=(z_{n-1}, \dots, z_1, z_0)$, η παρούσα κατάσταση είναι η $s=(s_{k-1}, \dots, s_1, s_0)$, ενώ η επόμενη κατάσταση με $y=(y_{k-1}, \dots, y_1, y_0)$, όπου $x_i, z_i, s_i, y_i \in \{0, 1\}$.

Στην πράξη οι ωρολογιακοί παλμοί δεν έχουν μηδενικό πλάτος. Στο σχήμα 6.3 δίδονται τα βασικά χαρακτηριστικά των πραγματικών σημάτων ωρολογίου σαν συνάρτηση του χρόνου. Τα χαρακτηριστικά αυτά είναι η *περίοδος*, T και το *εύρος των παλμών*, t_w . Η περίοδος του σήματος ωρολογίου ονομάζεται όπως προαναφέραμε και *κύκλος ωρολογίου*, ή απλά *κύκλος*. Το πηλίκο t_w/T ονομάζεται *duty cycle*.

Τα στοιχεία μνήμης που χρησιμοποιούνται για την υλοποίηση του καταχωρητή κατάστασης στα σύγχρονα ακολουθιακά κυκλώματα ονομάζονται φλιπ-φλοπ. Τα *φλιπ-φλοπ* (*flip-flop*) μπορούν να αποθηκεύσουν ένα bit (0 ή 1) και έχουν συνήθως δύο εξόδους, μια για την τιμή του bit που είναι αποθηκευμένο σε αυτά και μια για το συμπλήρωμά της. Οι δυαδικές πληροφορίες μπορούν να εγγραφούν στο φλιπ-φλοπ με διάφορους τρόπους και έτσι έχουμε διάφορους τύπους φλιπ-φλοπ.



Σχήμα 6.2. Δομή σύγχρονου ακολουθιακού κυκλώματος με χρήση δυαδικών μεταβλητών



Σχήμα 6.3. Βασικά χαρακτηριστικά σήματος ωρολογίου

Ένα είδος μνήμης που εμπεριέχεται στα ασύγχρονα ακολουθιακά κυκλώματα είναι τα *στοιχεία χρονικής καθυστέρησης*. Η ικανότητα αποθήκευσης που έχουν τα στοιχεία αυτά οφείλεται στο χρόνο που χρειάζεται για να διαδοθεί το σήμα μέσω αυτών. Στην πράξη, η καθυστέρηση που εισάγουν οι λογικές πύλες είναι αρκετή και έτσι δεν χρειάζονται πιο πολύπλοκα στοιχεία μνήμης. Κατ' αυτόν τον τρόπο ένα ασύγχρονο ακολουθιακό κύκλωμα μπορεί να θεωρηθεί σαν ένα συνδυαστικό κύκλωμα με *ανάδραση* (feedback). Λόγω της ανάδρασης, ένα τέτοιο κύκλωμα μπορεί ορισμένες φορές να είναι ασταθές (unstable). Τέτοιες αστάθειες προκαλούν δυσκολίες στη σχεδίασή τους.

6.4 Μανδαλωτές και φλιπ-φλοπ

6.4.1 Βασικός μανδαλωτής

Ένα απλό και διαδεδομένο στοιχείο μνήμης είναι ο *μανδαλωτής SR (Set-Reset)*. Στη συνέχεια κατασκευάζεται ένα τέτοιο κύκλωμα, χρησιμοποιώντας τις γνωστές λογικές πύλες NOR και NAND δύο εισόδων.

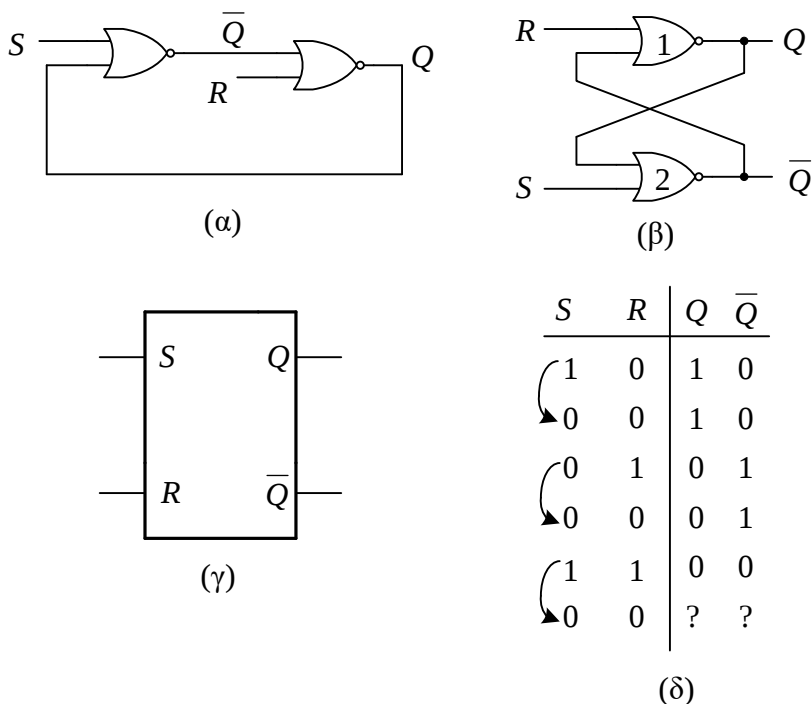
Μανδαλωτής SR με πύλες NOR

Ο *μανδαλωτής SR (SR latch)* μπορεί να κατασκευασθεί συνδέοντας δύο πύλες NOR, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.4α. Το κύκλωμα αυτό έχει δύο εισόδους, τις S (Set) και R (Reset). Η απόδοση της λέξης Set στην ελληνική γλώσσα είναι "ενεργοποίηση", ή "θέση", ενώ της λέξης Reset είναι "απενεργοποίηση", "μηδενισμός", ή "επαναφορά". Η έξοδος Q δείχνει και την *κατάσταση (state)* του μανδαλωτή, ενώ η έξοδος $\bar{Q}$ είναι συμπληρωματική της Q . Ένας πιο διαδεδομένος τρόπος σχεδίασης του μανδαλωτή SR δίδεται στο σχήμα 6.4β όπου οι συνδέσεις των πυλών NOR είναι διασταυρωμένες (cross coupled). Στο σχήμα 6.4γ δίδεται το λογικό σύμβολο του μανδαλωτή SR. Στη συνέχεια αναλύεται η λειτουργία του μανδαλωτή SR του σχήματος 6.4β. Για $S=1$ και $R=0$ η έξοδος $\bar{Q}$ της πύλης 2 γίνεται 0 (πύλη NOR), ανεξάρτητα από την τιμή της άλλης εισόδου. Συνεπώς, η πύλη 1 έχει και τις δύο εισόδους της στο λογικό 0 και άρα $Q=1$. Δηλαδή, για $S=1$ και $R=0$ έχουμε $Q=1$ και $\bar{Q}=0$ και η κατάσταση του μανδαλωτή γίνεται 1 (SET). Αν τώρα αλλάξουμε την τιμή της εισόδου S και την κάνουμε 0 ($S=0$), αυτή η αλλαγή δεν επηρεάζει την κατάσταση του κυκλώματος, η οποία παραμένει στο λογικό 1. Αυτό συμβαίνει, διότι η άλλη είσοδος της πύλης 2 εξακολουθεί να είναι στο λογικό 1. Δηλαδή, το κύκλωμα "θυμάται" την προηγούμενη κατάσταση.

Έστω τώρα ότι $R=1$ και $S=0$. Για $R=1$ η έξοδος της πύλης 1 γίνεται 0 ($Q=0$) και κατά συνέπεια η έξοδος της πύλης 2 γίνεται 1 ($\bar{Q}=1$), αφού και στις δύο εισόδους της εφαρμόζεται το λογικό 0. Άρα, για $S=0$ και $R=1$ επιτυγχάνεται "εκκαθάριση" ή "μηδενισμός" (RESET) του στοιχείου μνήμης.

Αν επαναφέρουμε την είσοδο R στο λογικό 0, τότε $S=0$ και $R=0$, η κατάσταση του μανδαλωτή δεν αλλάζει, δηλαδή $Q=0$ και $\bar{Q}=1$. Άρα και πάλι μπορούμε να πούμε ότι ο μανδαλωτής "θυμάται" την προηγούμενη κατάστασή του.

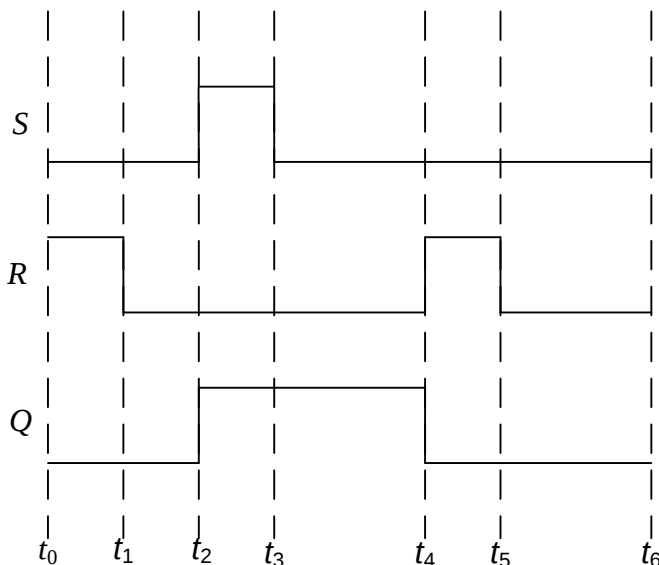
Συνοψίζοντας το κύκλωμα του σχήματος 6.4α είναι ένα βασικό στοιχείο μνήμης το οποίο έχει τη δυνατότητα να αποθηκεύει το λογικό 1 θέτοντας $S=1$ και $R=0$ ή το λογικό 0 θέτοντας $S=0$ και $R=1$. Στην κατάσταση μνήμης και οι δύο είσοδοι S και R είναι στο λογικό 0.



Σχήμα 6.4. Μανδαλωτής SR με πύλες NOR

Έστω τώρα ότι και οι δύο εισοδοι S και R γίνονται 1 ($S=1, R=1$). Στην περίπτωση αυτή και οι δύο έξοδοι των πυλών 1 και 2 γίνονται 0 ($Q=0, \bar{Q}=0$). Σε αυτή την περίπτωση οι έξοδοι δεν είναι η μία συμπληρωματική της άλλης. Εάν επαναφέρουμε ταυτόχρονα τις εισόδους στο λογικό 0, ($S=0, R=0$), τότε η κατάσταση (έξοδος) του μανδαλωτή SR θα είναι απροσδιόριστη. Εάν η είσοδος S γίνει 0, αφού ήδη έχει γίνει 0 η είσοδος R , τότε η έξοδος θα γίνει 1 ($Q=1$). Αν όμως η είσοδος R καθυστερήσει περισσότερο από την S να μεταβεί στο λογικό 0 (οπότε στιγμιαία θα έχουμε $S=0$ και $R=1$), τότε η έξοδος Q θα παραμείνει στο λογικό 0 ($Q=0$). Είναι φανερό ότι η περίπτωση $S=R=1$ του πίνακα αλήθειας πρέπει να αποφεύγεται. Η πιο πάνω ανάλυση της λειτουργίας του SR μανδαλωτή συνοψίζεται στον πίνακα του σχήματος 6.4δ.

Παράδειγμα 6.1. Στη συνέχεια δίδεται η κυματομορφή της εξόδου Q του μανταλωτή SR του σχήματος 6.4, όταν στις εισόδους του S, R εφαρμόζονται οι δοσμένες παλμοσειρές.



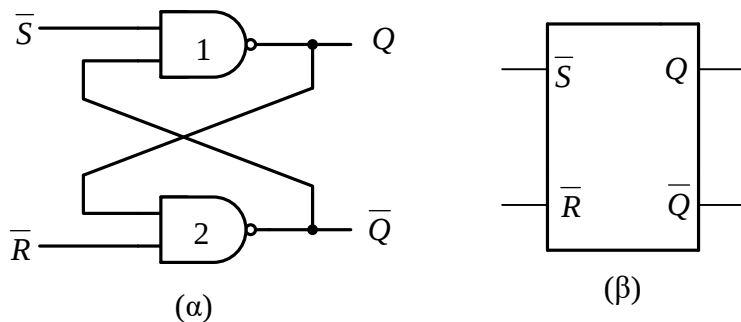
Το διάγραμμα αυτό προκύπτει ως εξής. Από τη χρονική στιγμή t_0 έως τη χρονική στιγμή t_1 , παρατηρούμε ότι $S=0$ και $R=1$, οπότε $Q=0$. Από την χρονική στιγμή t_1 έως τη χρονική στιγμή t_2 , $S=0$ και $R=0$, οπότε η έξοδος Q παραμένει στην τιμή που είχε τη χρονική στιγμή t_1 , δηλαδή $Q=0$. Από τη χρονική στιγμή t_2 έως τη χρονική στιγμή t_3 , $S=1$ και $R=0$, οπότε $Q=1$. Από τη χρονική στιγμή t_3 έως τη χρονική στιγμή t_4 , $S=0$ και $R=0$, οπότε η έξοδος Q παραμένει στην τιμή που είχε τη χρονική στιγμή t_3 , δηλαδή $Q=1$. Από τη χρονική στιγμή t_4 έως την χρονική στιγμή t_5 , $S=0$ και $R=1$, οπότε $Q=0$. Από τη χρονική στιγμή t_5 έως την χρονική στιγμή t_6 , $S=0$ και $R=0$, οπότε η έξοδος Q παραμένει στην τιμή που είχε τη χρονική στιγμή t_5 , δηλαδή $Q=0$.

Στο προηγούμενο παράδειγμα απεφεύχθει η περίπτωση κατά την οποία και οι δύο εισοδοί S και R να είναι ταυτόχρονα 1, δηλαδή $S=R=1$. Θεωρήθηκε επίσης ότι οι λογικές πύλες είναι ιδανικά στοιχεία με μηδενικό χρόνο αλλαγής λογικής κατάστασης, δηλαδή ότι δεν έχουν καθυστερήσεις διάδοσης (*propagation delay*).

Μανδαλωτής SR με πύλες NAND

Ο μανδαλωτής SR μπορεί να κατασκευασθεί με πύλες NAND αντί για πύλες NOR, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.5α. Το λογικό σύμβολο του μανδαλωτή αυτού του τύπου δίδεται στο σχήμα 6.5β. Η λειτουργία του συνοψίζεται στον πίνακα του σχήματος 6.5γ. Το λογικό 1 αποθηκεύεται θέτοντας $\bar{S} = 0$ και $\bar{R} = 1$, ενώ το

λογικό 0 αποθηκεύεται θέτοντας $\bar{S} = 1$ και $\bar{R} = 0$. Η κατάσταση μνήμης είναι η $\bar{S} = \bar{R} = 1$, ενώ ο συνδυασμός $\bar{S} = \bar{R} = 0$ είναι αυτός που πρέπει να αποφεύγεται.



$\bar{S}$	$\bar{R}$	Q	$\bar{Q}$
0	1	1	0
1	1	1	0
1	0	0	1
1	1	0	1
0	0	1	1
1	1	?	?

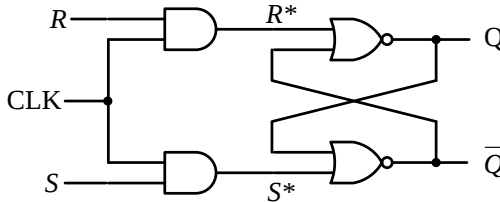
(γ)

Σχήμα 6.5. Μανταλωτής SR με πύλες NAND

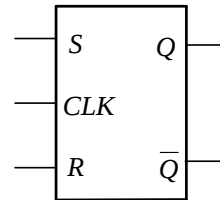
6.4.2 SR φλιπ-φλοπ

Οι μανδαλωτές SR που περιγράψαμε προηγουμένως είναι εξαιρετικά ευαίσθητοι στους ανεπιθύμητους παλμούς μικρού εύρους (glitches), που μπορεί να παρουσιασθούν στις εισόδους S , R . Αυτοί οι παλμοί μπορούν να προκύψουν λόγω της διαφορετικής καθυστέρησης, που υφίστανται τα σήματα μέσα από ένα συνδυαστικό κύκλωμα. Για να αποφύγουμε τέτοια προβλήματα, μπορούμε να συγχρονίσουμε τις εισόδους του μανδαλωτή του σχήματος 6.4, προσθέτοντας δύο πύλες AND όπως δείχνεται στο σχήμα 6.6α. Στο κύκλωμα αυτό οι τιμές των εισόδων S και R περνούν στις εισόδους S^* και R^* του μανδαλωτή και επηρεάζουν τη λειτουργία του μόνον όταν η είσοδος $CLK=1$. Στη συνέχεια υποθέτουμε ότι οι εισοδοί S , R παραμένουν σταθερές όταν $CLK=1$. Όταν $CLK=0$, τότε οι εισοδοί S και R δεν μπορούν να επηρεάσουν τον μανδαλωτή και το κύκλωμα παραμένει στην προηγούμενη κατάσταση. Στο σχήμα 6.6β δίδεται το λογικό σύμβολο του SR φλιπ-φλοπ με ρολόι, ενώ στο σχήμα 6.6γ δίδεται ο χαρακτηριστικός του πίνακας

(characteristic table) στον οποίο αναλύεται η λειτουργία του. Στον χαρακτηριστικό πίνακα έχει συμπεριληφθεί και η κατάσταση του φλιπ-φλοπ, πριν εφαρμοσθεί ο ωρολογιακός παλμός t που συμβολίζεται ως $Q(t-1)$, ή για συντομία Q_{t-1} . Δηλαδή, αν γνωρίζουμε την κατάσταση του φλιπ-φλοπ, πριν εφαρμοσθεί ο ωρολογιακός παλμός καθώς και τις τιμές των εισόδων S, R κατά τη διάρκειά του, μπορούμε να βρούμε σε ποια κατάσταση $Q(t)$ (ή Q_t) θα βρεθεί αυτό μετά την εφαρμογή του παλμού t στην είσοδο ωρολογίου. Ο πίνακας 6.6γ μπορεί να συμπτυχθεί στον πιο συνοπτικό πίνακα 6.6δ που ονομάζεται *πίνακας λειτουργίας* (function table) του SR φλιπ-φλοπ.



(α)



(β)

S	R	Q_{t-1}	Q_t
0	0	0	0
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	1	0
1	0	0	1
1	0	1	1
1	1	0	?
1	1	1	?

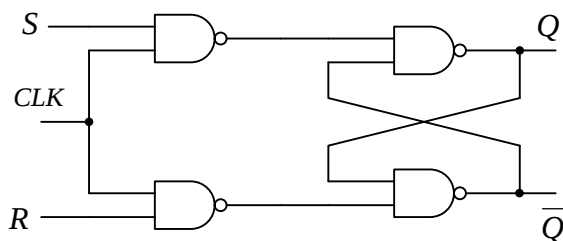
(γ)

S	R	Q_t
0	0	Q_{t-1}
0	1	0
1	0	1
1	1	?

(δ)

Σχήμα 6.6 Χρονιζόμενο SR φλιπ-φλοπ

Οι είσοδοι του μανδαλωτή SR του σχήματος 6.5 μπορούν να συγχρονισθούν με την προσθήκη δύο πυλών NAND όπως δείχνεται στο σχήμα 6.7. Το κύκλωμα του σχήματος 6.7 είναι ισοδύναμο με αυτό του σχήματος 6.6, έχει τον ίδιο λογικό σύμβολο και τον ίδιο χαρακτηριστικό πίνακα και συνεπώς τον ίδιο πίνακα λειτουργίας.

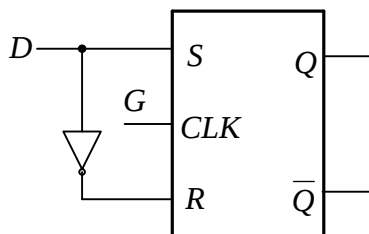


Σχήμα 6.7. SR φλιπ-φλοπ με πύλες NAND

Με την προσθήκη των λογικών πυλών στις εισόδους του μανδαλωτή SR το φλιπ-φλοπ που προέκυψε δεν επηρεάζεται πλέον από ανεπιθύμητες αιχμές που παρουσιάζονται στις εισόδους του και η λειτουργία του συγχρονίζεται από τους παλμούς που εφαρμόζονται στην είσοδο ωρολογίου CLK . Δεν έχει όμως επιλυθεί ακόμα το πρόβλημα της απροσδιοριστίας όταν και οι δύο εισοδοί S, R είναι 1. Αυτό επιτυγχάνεται με τη δημιουργία των φλιπ-φλοπ που θα εξετάσουμε στη συνέχεια.

6.4.3. D φλιπ-φλοπ

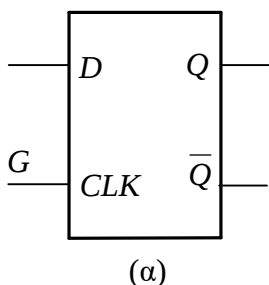
Το D φλιπ-φλοπ μπορεί να δημιουργηθεί με την προσθήκη ενός αντιστροφέα (πύλη NOT) από είσοδο S στην είσοδο R του SR φλιπ-φλοπ όπως δείχνεται στο σχήμα 6.8.



Σχήμα 6.8. Μετατροπή SR φλιπ-φλοπ σε D

Με τη μετατροπή αυτή η λειτουργία του SR φλιπ-φλοπ περιορίζεται στην 3^η, 4^η, 5^η και 6^η γραμμή του χαρακτηριστικού πίνακα του σχήματος 6.6γ, ή αντίστοιχα στην 2^η και 3^η γραμμής του πίνακα λειτουργίας του σχήματος 6.6δ. Η έξοδος Q γίνεται ίση με την είσοδο D όταν η είσοδος ωρολογίου είναι στο λογικό 1 ($CLK=1$). Όταν η είσοδος αυτή μεταβεί στο λογικό 0, η έξοδος Q παραμένει στην τελευταία τιμή που είχε πριν τη μετάβαση του παλμού CLK από το 1 στο 0. Το D φλιπ-φλοπ αυτού του τύπου ονομάζεται πολλές φορές και D latch (μανδαλωτής D), παίρνοντας το όνομά του από τη δυνατότητα αποθήκευσης δεδομένων (data) σε αυτό.

Στο σχήμα 6.9α δίδεται το λογικό σύμβολο του D φλιπ-φλοπ. Ο χαρακτηριστικός πίνακας του D φλιπ-φλοπ δίδεται στο σχήμα 6.9β. Από τον πίνακα αυτόν φαίνεται ότι η επόμενη κατάσταση του D φλιπ-φλοπ είναι ανεξάρτητη από την τρέχουσα, αφού η έξοδος Q_t ισούται με την είσοδο D , ανεξάρτητα από το εάν η έξοδος Q_{t-1} πριν τον παλμό είναι 1 ή 0. Στο σχήμα 6.9γ δίδεται ο πίνακας λειτουργίας του D φλιπ-φλοπ, ενώ στο σχήμα 6.9δ δίδεται η χαρακτηριστική του εξίσωση σύμφωνα με την οποία η έξοδος Q_t είναι ίση με την είσοδο D κατά τη χρονική στιγμή t .



D	Q_{t-1}	Q_t
0	0	0
0	1	0
1	0	1
1	1	1

(β)

D	Q_t
0	0
1	1

(γ)

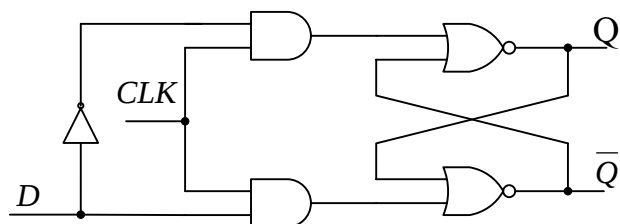
		D	
		0	1
Q_{t-1}	0	0	1
	1	0	1

$$Q_t = D$$

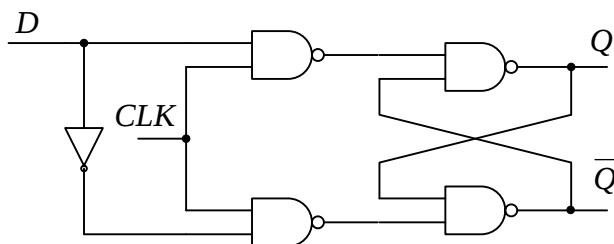
(δ)

Σχήμα 6.9. Φλιπ-φλοπ τύπου D (μανταλωτής D)

Στο σχήμα 6.10 δίδονται δύο υλοποιήσεις του D φλιπ-φλοπ με λογικές πύλες οι οποίες βασίζονται στην υλοποίηση του SR φλιπ-φλοπ του σχήματος 6.5 η (α) και στην υλοποίηση του σχήματος 6.6 η (β).



(α)

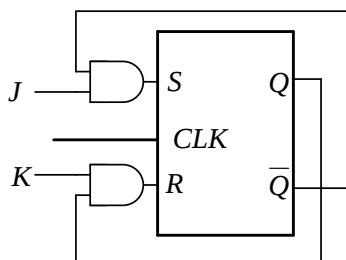


(β)

Σχήμα 6.10. Υλοποίηση του D φλιπ-φλοπ με λογικές πύλες

6.4.4. JK φλιπ-φλοπ

Η απροσδιόριστη κατάσταση του SR φλιπ-φλοπ που προκύπτει όταν $S=R=1$ μπορεί να αποφευχθεί τροποποιώντας το κύκλωμα του σχήματος 6.6β, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.11α. Η έξοδος Q οδηγείται μαζί με την είσοδο K σε μια πύλη AND που οδηγεί την είσοδο R σε τρόπο ώστε το φλιπ-φλοπ να μηδενίζεται για $K=1$ μόνο αν η έξοδος Q ήταν πριν 1 ($\bar{Q}$ ίσο με 0). Παρόμοια, η έξοδος $\bar{Q}$ οδηγείται μαζί με την είσοδο J στην ίδια πύλη AND που τροφοδοτεί την είσοδο S ώστε η κατάσταση του φλιπ-φλοπ να γίνεται 1 για $J=1$, μόνο αν το $\bar{Q}$ ήταν πριν ίσο με 1 (και το Q ίσο με 0). Η λειτουργία του κυκλώματος αναλύεται στον πίνακα του σχήματος 6.11β.



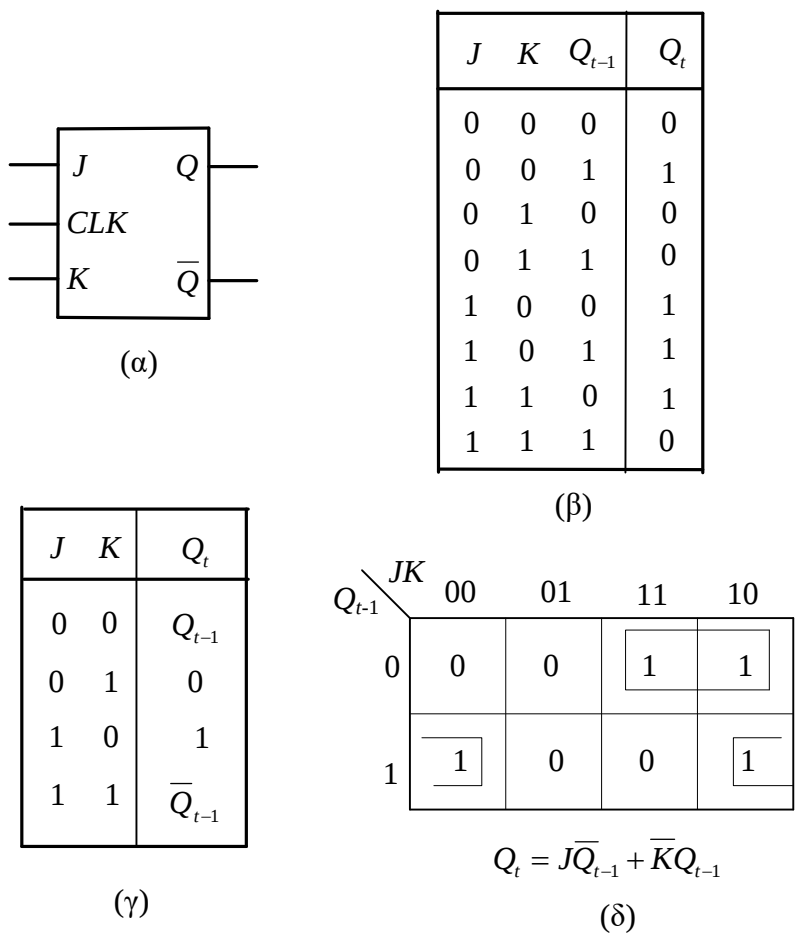
(α)

J	K	Q_{t-1}	$\overline{Q}_{t-1}$	S	R	Q_t
0	0	0	1	0	0	0
0	0	1	0	0	0	1
0	1	0	1	0	0	0
0	1	1	0	0	1	0
1	0	0	1	1	0	1
1	0	1	0	0	0	1
1	1	0	1	1	0	1
1	1	1	0	0	1	0

(β)

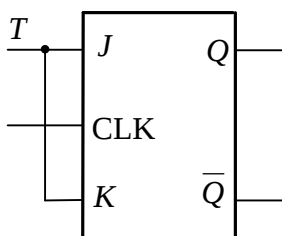
Σχήμα 6.11. Μετατροπή SR φλιπ-φλοπ σε JK

Το κύκλωμα που προκύπτει ονομάζεται JK φλιπ-φλοπ. Η λειτουργία του είναι ακριβώς ίδια με εκείνη του SR φλιπ-φλοπ, με την διαφορά ότι το κύκλωμα αυτό δεν πηγαίνει σε απροσδιόριστη κατάσταση όταν και οι δύο εισοδοί του είναι στο λογικό 1. Οι εισόδοι J και K αντιστοιχούν στις εισόδους S και R , δηλαδή, η J ενεργοποιεί (set) το φλιπ-φλοπ, ενώ η K το απενεργοποιεί (reset). Όταν $J=K=1$ και μετά την έλευση παλμού στην είσοδο CLK η κατάσταση του φλιπ-φλοπ αντιστρέφεται, δηλαδή από 1 γίνεται 0 και από 0 γίνεται 1, δηλαδή η κατάσταση του JK φλιπ-φλοπ αλλάζει, μεταβαίνοντας κάθε φορά στην συμπληρωματική αυτής στην οποία ήταν. Αυτός ο τρόπος λειτουργίας του JK φλιπ-φλοπ είναι πολύ χρήσιμος, ειδικά στη σχεδίαση απαριθμητών. Στο σχήμα 6.12 δίδεται το λογικό σύμβολο (α), ο χαρακτηριστικός πίνακας (β), ο πίνακας λειτουργίας (γ) και η χαρακτηριστική εξίσωση (δ) του JK φλιπ-φλοπ. Στο σχήμα 6.13 δίδονται δύο υλοποιήσεις του JK φλιπ-φλοπ με πύλες AND, NOR η (α) και με πύλες NAND η (β).



6.4.5. T φλιπ-φλοπ

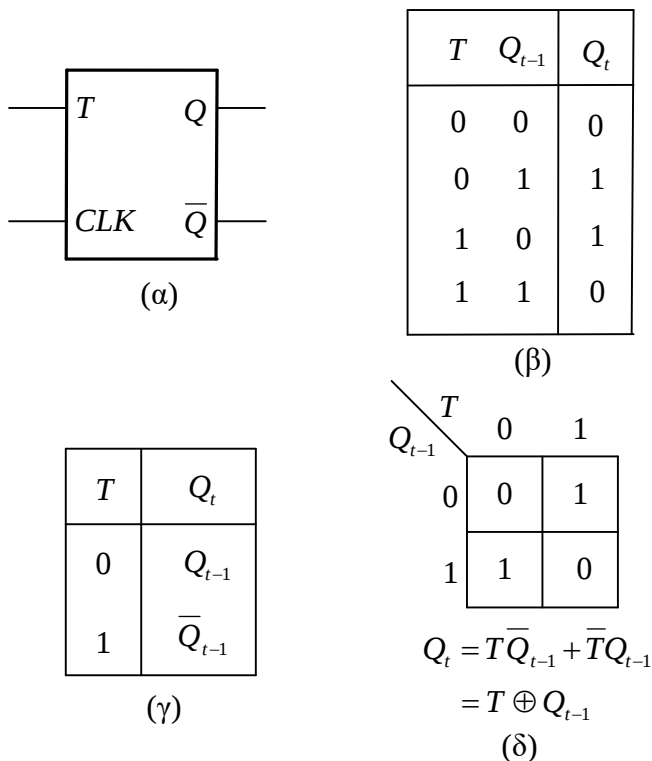
Το T φλιπ-φλοπ προκύπτει από το JK φλιπ-φλοπ βραχυκυκλώνοντας τις εισόδους J , K όπως δείχνεται στο σχήμα 6.14. Με τη μετατροπή αυτή η λειτουργία του JK φλιπ-φλοπ περιορίζεται στην 1^η, 2^η, 7^η και 8^η γραμμή του χαρακτηριστικού πίνακα του σχήματος 6.12β, ή αντίστοιχα στην 1^η και 4^η γραμμή του πίνακα λειτουργίας του σχήματος 6.12δ.



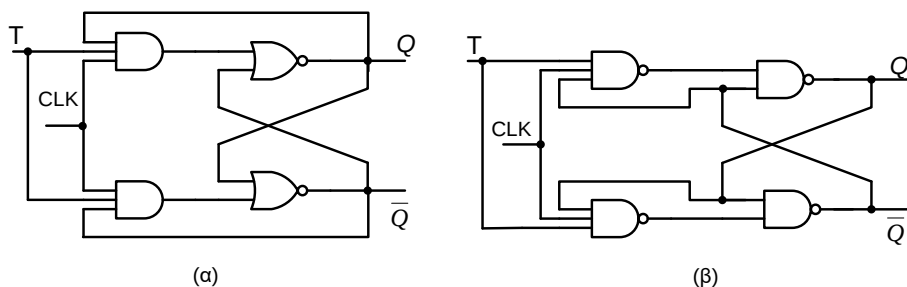
Σχήμα 6.14. Μετατροπή JK φλιπ-φλοπ σε T

Στο σχήμα 6.15 δίδεται το λογικό σύμβολο (α), ο χαρακτηριστικός πίνακας (β), ο πίνακας λειτουργίας (γ) και η χαρακτηριστική εξίσωση (δ) του T φλιπ-φλοπ. Όταν $T=0$ το φλιπ-φλοπ μετά τον παλμό παραμένει στην προηγούμενη κατάσταση ("θυμάται"), ενώ όταν $T=1$, αυτό μεταβαίνει στη συμπληρωματική της προηγούμενης κατάστασής του. Αυτή ακριβώς η λειτουργία του, δηλαδή της μετάπτωσης από τη μία λογική κατάσταση στην άλλη (toggle), έδωσε και την ονομασία στο συγκεκριμένο φλιπ-φλοπ.

Στο σχήμα 6.16 δίδονται δύο υλοποιήσεις του JK φλιπ-φλοπ (α) με πύλες AND, NOR και (β) με πύλες NAND.



Σχήμα 6.15. Φλιπ-φλοπ τύπου T

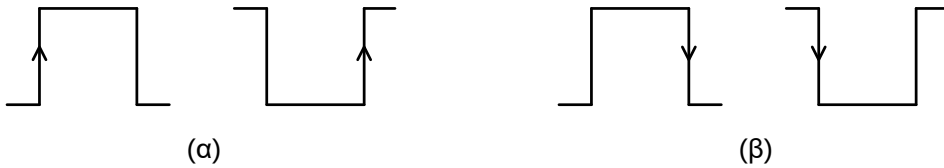


Σχήμα 6.16. Υλοποιήσεις του T φλιπ-φλοπ

6.5. Ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ

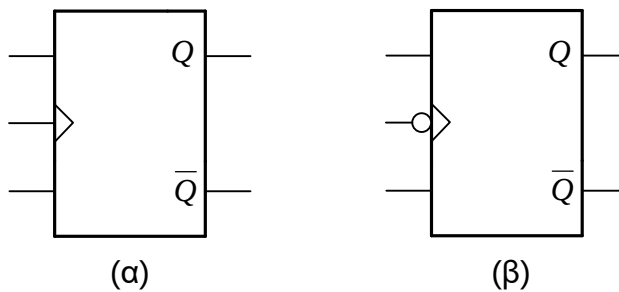
Τα φλιπ-φλοπ που σχεδιάσαμε μέχρι τώρα είναι πυροδοτούμενα στο υψηλό επίπεδο του σήματος ωρολογίου. Στην πράξη είναι επιθυμητό οι έξοδοι των φλιπ-φλοπ να αλλάζουν μόνο μία φορά κατά τη διάρκεια των ωρολογιακών παλμών. Αυτό επιτυγχάνεται με τη δημιουργία φλιπ-φλοπ τα οποία ενεργοποιούνται κατά

την άνοδο ή την κάθοδο των παλμών του σήματος ωρολογίου και όχι όλο το χρονικό διάστημα που η είσοδος CLK είναι στο λογικό 1. Τα φλιπ-φλοπ αυτού του τύπου ονομάζονται ακμοπυροδοτούμενα. Τα ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ (*edge-triggered flip-flop*) συγχρονίζουν την αλλαγή της κατάστασής τους με τις ακμές των παλμών του σήματος ωρολογίου. Όταν ο ωρολογιακός παλμός μεταβαίνει από το 0 στο 1 έχουμε μία *θετική ακμή* (σχήμα 6.17α), ενώ όταν μεταβαίνει από το 1 στο 0 μία *αρνητική ακμή* (σχήμα 6.17β).



Σχήμα 6.17. Θετικές (α) και αρνητικές (β) ακμές παλμών ωρολογίου

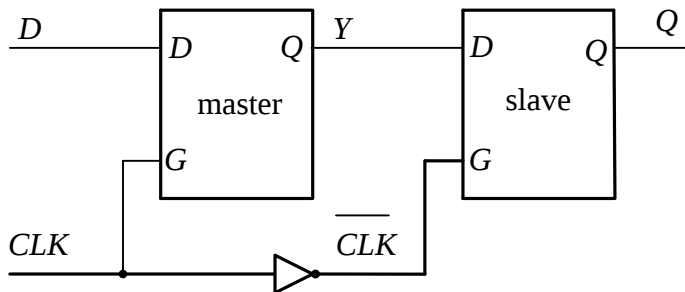
Τα ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ που αλλάζουν κατάσταση στη θετική ακμή των παλμών του ωρολογίου ονομάζονται *θετικά ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ* (*positive edge-triggered flip-flop*), ενώ αυτά που αλλάζουν κατάσταση στην αρνητική ακμή των παλμών του ωρολογίου ονομάζονται *αρνητικά ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ* (*negative edge-triggered flip-flop*). Για τα ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ χρησιμοποιείται ειδικός συμβολισμός στην είσοδο ωρολογίου τους. Ο συμβολισμός στην είσοδο ωρολογίου των θετικά ακμοπυροδοτούμενων φλιπ-φλοπ δίδεται στο σχήμα 6.18α, ενώ ο αντίστοιχος συμβολισμός των αρνητικά ακμοπυροδοτούμενων φλιπ-φλοπ στο σχήμα 6.18β.



Σχήμα 6.18. Θετικά (α) και αρνητικά (β) ακμοπυροδοτούμενα φλιπ-φλοπ.

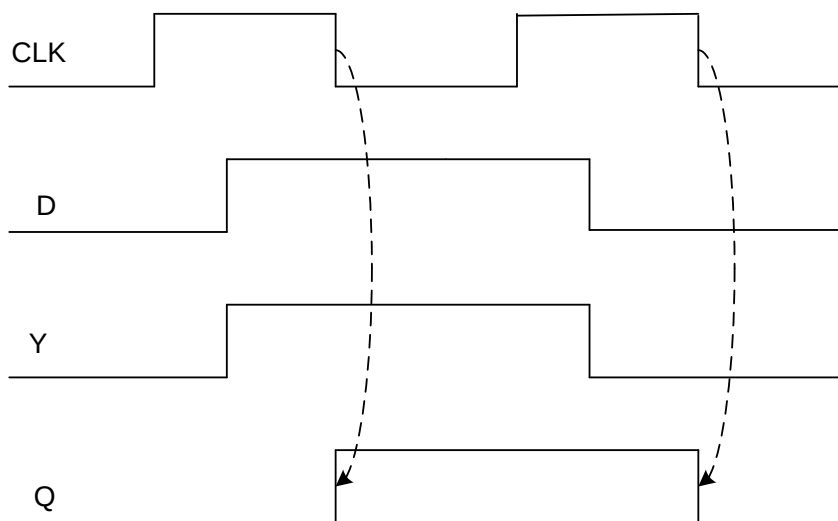
6.5.1. Ακμοπυροδοτούμενα D φλιπ-φλοπ

Τα ακμοπυροδοτούμενα D φλιπ-φλοπ μπορούν να κατασκευασθούν συνδέοντας δύο D φλιπ-φλοπ όπως αυτά του σχήματος 6.9, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.19. Η δομή αυτή ονομάζεται *master-slave D φλιπ-φλοπ*.



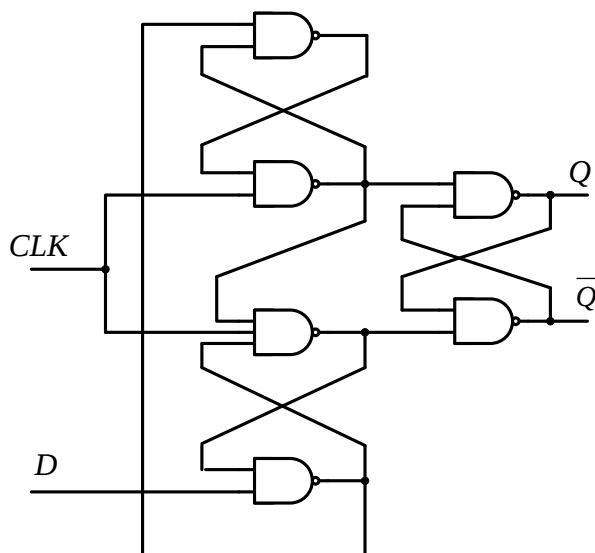
Σχήμα 6.19. Master-Slave D φλιπ-φλοπ

Το πρώτο D φλιπ-φλοπ ονομάζεται master (κύριο) και αλλάζει κατάσταση όταν $CLK=1$. Το δεύτερο D φλιπ-φλοπ ονομάζεται slave (εξαρτημένο) και αλλάζει κατάσταση λόγω της ύπαρξης του αντιστροφέα όταν $CLK=0$. Όταν $CLK=1$, ή έξοδος Y του master φλιπ-φλοπ ακολουθεί τις αλλαγές της εισόδου D , ενώ το slave φλιπ-φλοπ είναι σε κατάσταση μνήμης και η έξοδός του παραμένει σταθερή. Όταν $CLK=0$ η έξοδος του master φλιπ-φλοπ παύει να ακολουθεί τις αλλαγές της εισόδου D και κρατάει την τιμή που είχε η είσοδος D κατά την πτώση της τιμής του παλμού. Ταυτόχρονα η έξοδος του slave φλιπ-φλοπ ακολουθεί την τιμή της εξόδου Y και η έξοδός του μεταβάλλεται ανάλογα. Εφ' όσον η έξοδος Y δεν αλλάζει όταν $CLK=0$, το slave φλιπ-φλοπ μπορεί να κάνει μόνο μια αλλαγή κατά τη διάρκεια ενός ωρολογιακού παλμού. Η τιμή της εξόδου του συνολικού κυκλώματος αλλάζει μόνο κατά τα αρνητικά μέτωπα των ωρολογιακών παλμών, δηλαδή το κύκλωμα του σχήματος 6.19 είναι ένα αρνητικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ. Στο σχήμα 6.20 δίδεται παράδειγμα διαγράμματος χρονισμού του αρνητικά ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ του σχήματος 6.19.



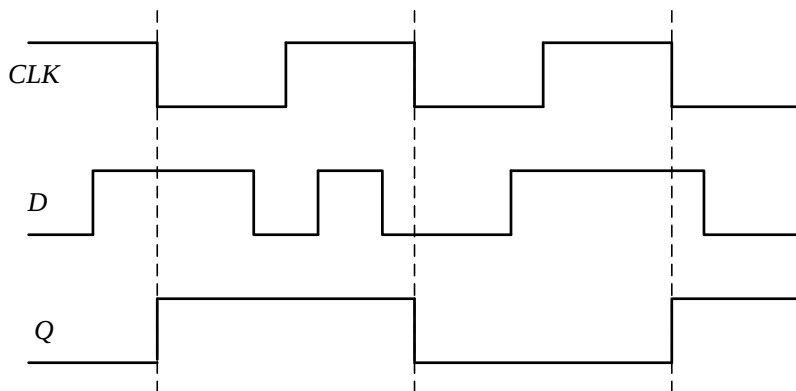
Σχήμα 6.20. Διάγραμμα χρονισμού του master-slave D φλιπ-φλοπ

Στο σχήμα 6.21 δίδεται μία εναλλακτική σχεδίαση ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ. Το κύκλωμα αυτό είναι ένα θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ και ουσιαστικά αποτελείται από τρεις μανδαλωτές SR, όπως αυτοί του σχήματος 6.5.



Σχήμα 6.21. Θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ

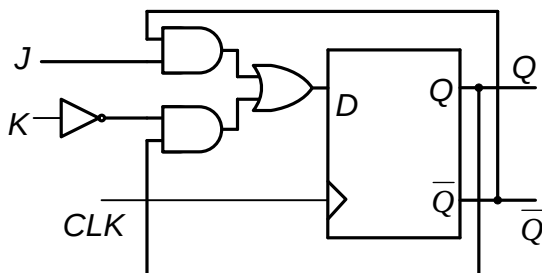
Παράδειγμα 6.2. Στη συνέχεια δίδεται η κυματομορφή εξόδου Q ενός αρνητικά ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ για τις δοσμένες εισόδους CLK και D . Θεωρούμε ότι αρχικά $Q=0$.



Εφόσον το D φλιπ-φλοπ είναι αρνητικά ακμοπυροδοτούμενο, θα ενεργοποιείται κάθε φορά που παρουσιάζεται μία αρνητική ακμή στην είσοδο των ωρολογιακών παλμών μεταφέροντας στην έξοδο Q την τιμή που έχει η είσοδος D τη στιγμή εκείνη. Οι οποιεσδήποτε εναλλαγές της εισόδου, πριν την πτώση (αρνητική ακμή) των ωρολογιακών παλμών, δεν γίνονται αντιληπτές στην έξοδο του D φλιπ-φλοπ.

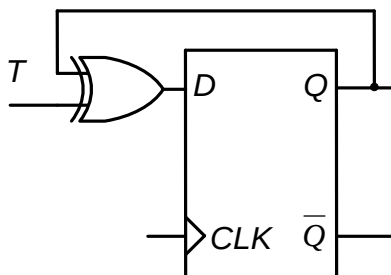
6.5.2 Ακμοπυροδοτούμενα JK και T φλιπ-φλοπ

Τα ακμοπυροδοτούμενα JK και T φλιπ-φλοπ κατασκευάζονται με βάση το ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ. Έστω ότι θέλουμε να μετατρέψουμε ένα D φλιπ-φλοπ σε JK. Με δεδομένο ότι η χαρακτηριστική εξίσωση του JK φλιπ-φλοπ είναι $Q_t = J\bar{Q}_{t-1} + \bar{K}Q_{t-1}$ και του D φλιπ-φλοπ $Q_t = D$, προκύπτει εύκολα ότι αν θέσουμε $D = J\bar{Q}_{t-1} + \bar{K}Q_{t-1}$ το D φλιπ-φλοπ μετατρέπεται σε JK. Στο σχήμα 6.22 δίδεται η μετατροπή ενός θετικά ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ σε JK φλιπ-φλοπ.



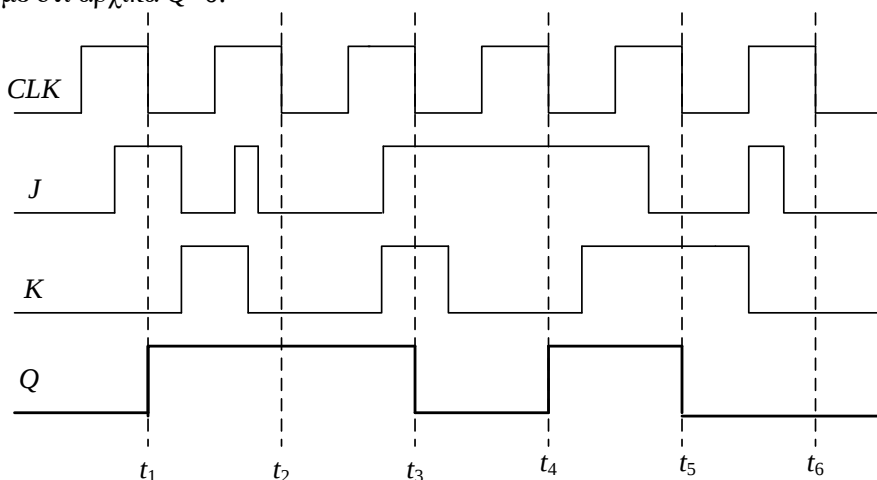
Σχήμα 6.22. Θετικά ακμοπυροδοτούμενο JK φλιπ-φλοπ

Για να μετατρέψουμε ένα D φλιπ-φλοπ σε T με δεδομένο ότι η χαρακτηριστική εξίσωση του T φλιπ-φλοπ είναι $Q_t = T\bar{Q}_{t-1} + \bar{T}Q_{t-1} = T \oplus Q_{t-1}$ και του D φλιπ-φλοπ $Q_t = D$ προκύπτει εύκολα ότι αν θέσουμε $D = T \oplus Q_{t-1}$ το D φλιπ-φλοπ μετατρέπεται σε T. Στο σχήμα 6.23 δίδεται η μετατροπή ενός θετικά ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ σε T.



Σχήμα 6.23. Θετικά ακμοπυροδοτούμενο T φλιπ-φλοπ

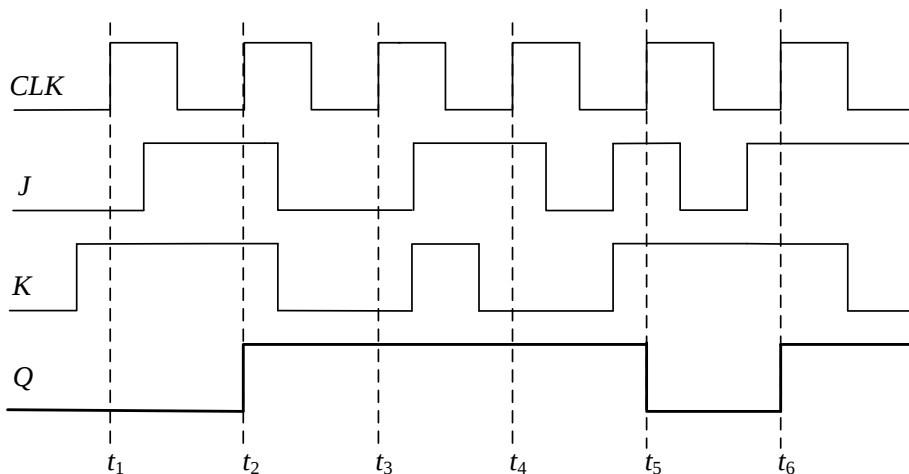
Παράδειγμα 6.3. Εξαγωγή της κυματομορφής στην έξοδο Q ενός αρνητικά ακμοπυροδοτούμενου JK φλιπ-φλοπ για τις δοσμένες κυματομορφές εισόδου. Θεωρούμε ότι αρχικά $Q=0$.



Το δοσμένο φλιπ-φλοπ είναι αρνητικά ακμοπυροδοτούμενο, δηλαδή "βλέπει" τις εισόδους J, K στα αρνητικά μέτωπα των παλμών. Οι αρνητικές μεταβάσεις των ωρολογιακών παλμών σημειώνονται ως $t_1, t_2, \dots, t_6$. Έτσι έχουμε,

- t_1 : $J=1, K=0$, άρα $Q_1=1$ (set).
 t_2 : $J=0, K=0$, και συνεπώς αυτό παραμένει στην προηγούμενη κατάστασή του δηλαδή, $Q_2=1$. Παρατηρούμε ότι οι μεταβάσεις της εισόδου K , πριν την αρνητική ακμή, αγνοήθηκαν.
 t_3 : $J=0, K=1$, άρα $Q_3=0$ (reset).
 t_4 : $J=1, K=1$, άρα $Q_4=1$ (toggle).
 t_5 : $J=0, K=1$, άρα $Q_5=0$ (reset).
 t_6 : $J=0, K=0$, άρα $Q_6=0$.

Παράδειγμα 6.4. Στη συνέχεια δίδονται οι κυματομορφές εξόδου ενός θετικά ακμωπυροδοτούμενου JK φλιπ-φλοπ για τις δοσμένες κυματομορφές εισόδου. ποθέ-
τουμε ότι αρχικά $Q=0$.



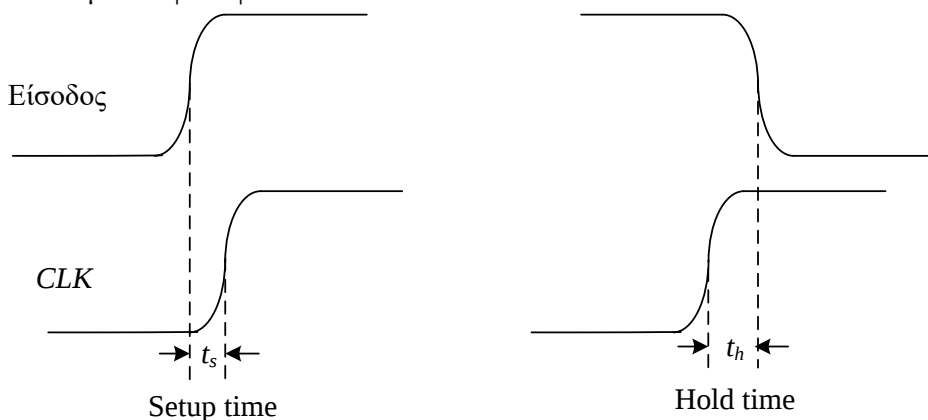
Αφού το JK φλιπ-φλοπ ενεργοποιείται (πυροδοτείται) κατά τις θετικές ακμές των παλμών του ωρολογίου, τις σημειώνουμε πάνω στο σχήμα, ώστε να παρακολουθούμε εύκολα τις εισόδους J, K στις αντίστοιχες χρονικές στιγμές. Έτσι έχουμε:

- t_1 : $J=0, K=1$, άρα $Q_1=0$ (reset),
 t_2 : $J=1, K=1$, άρα $Q_2=1$ (toggle),
 t_3 : $J=0, K=0$, άρα $Q_3=1$ (hold), δηλαδή παραμένει στην ίδια κατάσταση,
 t_4 : $J=1, K=0$, άρα $Q_4=1$ (set),
 t_5 : $J=1, K=1$, άρα $Q_5=0$ (toggle),
 t_6 : $J=1, K=1$, άρα $Q_6=1$ (toggle).

6.5.3 Χρόνοι Setup και Hold των ακμωπυροδοτούμενων φλιπ-φλοπ

Στα πράξη για την αξιόπιστη λειτουργία των ακμωπυροδοτούμενων φλιπ-φλοπ υπάρχουν δύο χρονικοί περιορισμοί οι οποίοι πρέπει να λαμβάνονται υπ' όψιν. Αυτοί είναι ο *χρόνος προετοιμασίας* t_s (setup time) και ο *χρόνος παραμονής* t_h (hold

time), όπως αυτοί δείχνονται στο σχήμα 6.24 για την περίπτωση θετικά ακμοπυροδοτούμενων φλιπ-φλοπ.



Σχήμα 6.24. Χρόνοι προετοιμασίας (setup) και παραμονής (hold) για θετικά ακμοπυροδοτούμενο φλιπ-φλοπ

Ο χρόνος προετοιμασίας, t_s είναι το ελάχιστο χρονικό διάστημα, κατά το οποίο οι είσοδοι ελέγχου (D, J, K, ...) πρέπει να διατηρούνται στη σταθερή επιθυμητή λογική στάθμη, πριν την εφαρμογή της ενεργού ακμής (θετικής ή αρνητικής) του ωρολογιακού παλμού. Αν αυτή η απαίτηση δεν εκπληρωθεί, τότε δεν μπορούμε να είμαστε σίγουροι για την αξιόπιστη λειτουργία του φλιπ-φλοπ.

Ο χρόνος παραμονής, t_h είναι το ελάχιστο χρονικό διάστημα, κατά το οποίο μία είσοδος πρέπει να διατηρείται στη σταθερή επιθυμητή λογική στάθμη αμέσως μετά την εφαρμογή της ενεργού ακμής του ωρολογιακού παλμού.

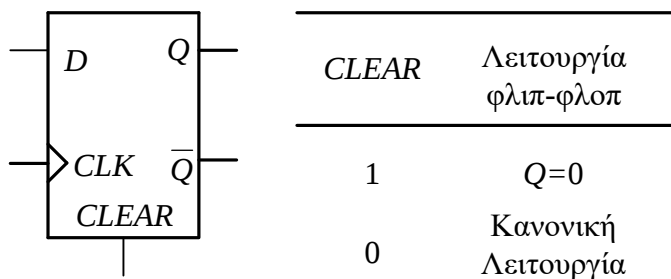
Δηλαδή, για να διασφαλιστεί η αξιόπιστη λειτουργία ενός ακμοπυροδοτούμενου φλιπ-φλοπ, πρέπει οι τιμές των εισόδων του να παραμένουν σταθερές για χρονικό διάστημα τουλάχιστον t_s πριν και t_h μετά την εφαρμογή της ενεργού ακμής του ρολογιού. Οι τιμές των t_s και t_h είναι της τάξεως των ns. Ο χρόνος προετοιμασίας είναι συνήθως μεταξύ 5ns και 50ns, ενώ ο χρόνος παραμονής μεταξύ 0 ns και 10ns.

Όταν χρησιμοποιούμε διαφορετικούς τύπους φλιπ-φλοπ στο ίδιο ακολουθιακό κύκλωμα, πρέπει όλα να πυροδοτούνται ταυτόχρονα, είτε στην θετική, είτε στην αρνητική ακμή των παλμών του ωρολογίου. Για να χρησιμοποιήσουμε φλιπ-φλοπ που πυροδοτούνται με πολικότητα αντίθετη από αυτή που επιλέξαμε τοποθετούμε αντιστροφείς στην είσοδο του ωρολογίου τους.

6.6. Ασύγχρονοι είσοδοι των φλιπ-φλοπ

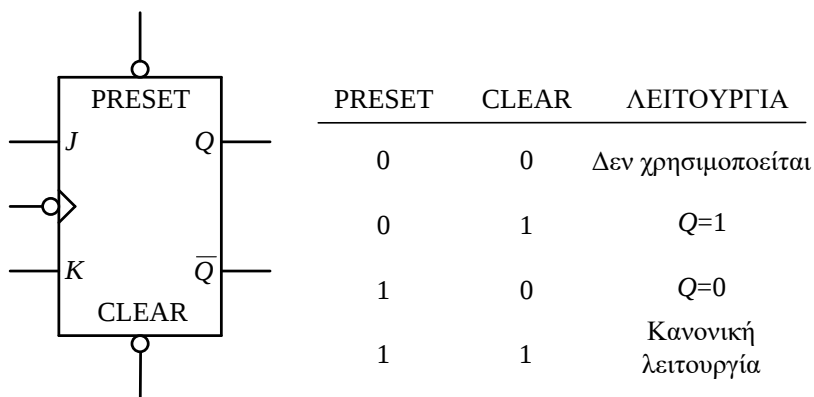
Οι είσοδοι ελέγχου S, R, J, K, D και T των φλιπ-φλοπ, που εξετάσαμε μέχρι τώρα, ανήκουν στην κατηγορία των *σύγχρονων εισόδων* (synchronous inputs), διότι η

επίδρασή τους στη λειτουργία των φλιπ-φλοπ συγχρονίζεται με την είσοδο CLK των ωρολογιακών παλμών. Συνήθως τα φλιπ-φλοπ έχουν επιπλέον και μία ή περισσότερες ασύγχρονες εισόδους (*asynchronous inputs*), οι οποίες λειτουργούν ανεξάρτητα από τις άλλες εισόδους ή την είσοδο ρολογιού CLK . Αυτές οι ασύγχρονες εισόδους μπορούν να χρησιμοποιηθούν, για να θέσουν την έξοδο του φλιπ-φλοπ στο 1 (set) ή να θέσουν αυτή στο 0 (reset) σε οποιαδήποτε χρονική στιγμή, ανεξάρτητα από τις τιμές των άλλων εισόδων. Στο σχήμα 6.25 δείχνεται ένα θετικά ακμοφυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ, το οποίο έχει μία ασύγχρονη είσοδο μηδενισμού την $CLEAR$.



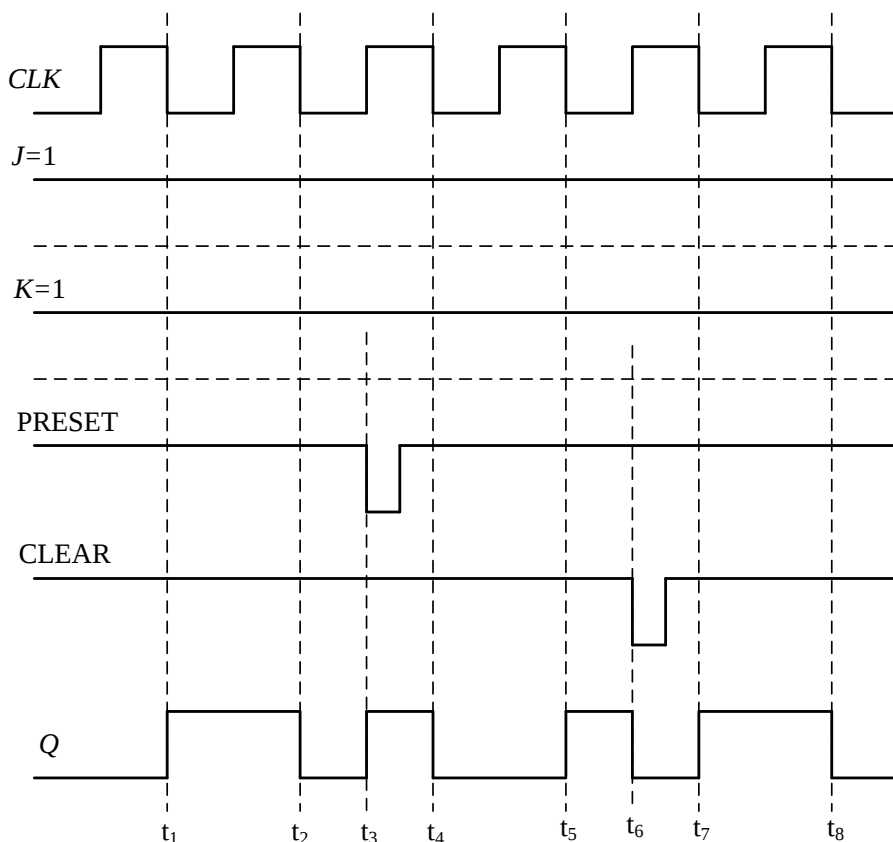
Σχήμα 6.25. Θετικά ακμοφυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ με ασύγχρονη είσοδο μηδενισμού

Στο σχήμα 6.26 δείχνεται ένα αρνητικά ακμοφυροδοτούμενο JK φλιπ-φλοπ, το οποίο έχει και δύο ασύγχρονες εισόδους, τις PRESET και CLEAR. Αυτές οι εισόδους ενεργοποιούνται με λογικό 0 (active-LOW inputs), όπως φαίνεται και από τους μικρούς κύκλους (bubbles) στο σύμβολο του φλιπ-φλοπ. Αυτό σημαίνει πως, όταν μία από τις εισόδους αυτές ενεργοποιηθεί θέτοντας την στο λογικό 0, τότε η έξοδος Q του φλιπ-φλοπ θα μεταβεί αμέσως στην αντίστοιχη κατάσταση ($Q=1$ για $PRESET=0$ και $CLEAR=1$ και $Q=0$ για $PRESET=1$ και $CLEAR=0$), ανεξάρτητα από την κατάσταση στην οποία αυτό ήταν ή από τις τιμές που έχουν οι εισόδους J, K. Όταν και οι δύο ασύγχρονες εισόδους είναι απενεργοποιημένες ($PRESET=CLEAR=1$), τότε το φλιπ-φλοπ λειτουργεί κανονικά. Η περίπτωση, κατά την οποία και οι δύο ασύγχρονες εισόδους είναι ταυτόχρονα ενεργοποιημένες ($PRESET=CLEAR=0$), οδηγεί σε απροσδιοριστία και πρέπει να αποφεύγεται.



Σχήμα 6.26. JK φλιπ-φλοπ με ασύγχρονες εισόδους

Παράδειγμα 6.5. Στο διάγραμμα που δίδεται στο σχήμα 6.27 παρουσιάζονται οι έξοδοι του αρνητικά ακμοπυροδοτούμενου JK φλιπ-φλοπ του σχήματος 6.26 όταν στις ασύγχρονες εισόδους του εφαρμόζονται οι δοσμένοι παλμοί και οι είσοδοι J , K είναι μόνιμα συνδεδεμένες στην τάση τροφοδοσίας, δηλαδή στο λογικό 1. Θεωρούμε ότι αρχικά η έξοδος $Q=0$.



Σχήμα 6.27 Διάγραμμα χρονισμού παραδείγματος 6.5

Αφού οι είσοδοι J και K είναι στο λογικό 1 (HIGH), το φλιπ-φλοπ στην κανονική του λειτουργία, δηλαδή όταν $\text{PRESET}=\text{CLEAR}=1$, θα αλλάζει κατάσταση σε κάθε αρνητική ακμή του ρολογιού. Η κανονική του λειτουργία διακόπτεται κάθε φορά, που μία από τις ασύγχρονες εισόδους ενεργοποιηθεί μεταβαίνοντας στο λογικό 0 (active-LOW inputs). Αναλυτικά έχουμε:

t_1 : $Q_1=1$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle, αφού $\text{PRESET}=\text{CLEAR}=1$ και $J=K=1$).

t_2 : $Q_2=0$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle).

t_3 : $Q_3=1$ (Ασύγχρονη λειτουργία θέσης λόγω ενεργοποίησης της εισόδου PRESET).

t_4 : $Q_4=0$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle).

t_5 : $Q_5=1$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle).

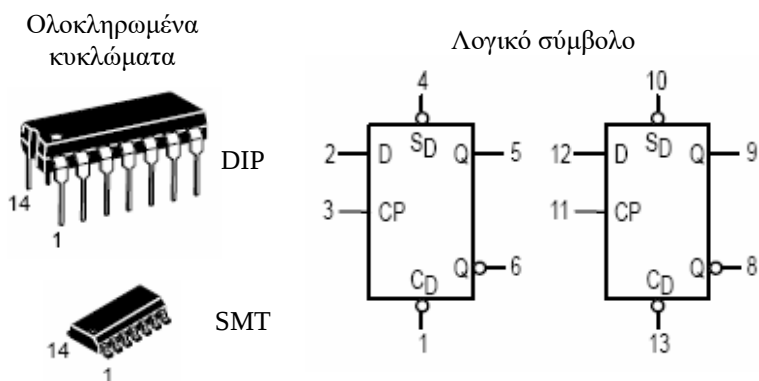
t_6 : $Q_6=0$ (Ασύγχρονη λειτουργία μηδενισμού λόγω ενεργοποίησης της εισόδου CLEAR).

t_7 : $Q_7=0$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle).

t_8 : $Q_8=1$ (Σύγχρονη λειτουργία toggle).

6.7 Ολοκληρωμένα κυκλώματα με φλιπ-φλοπ

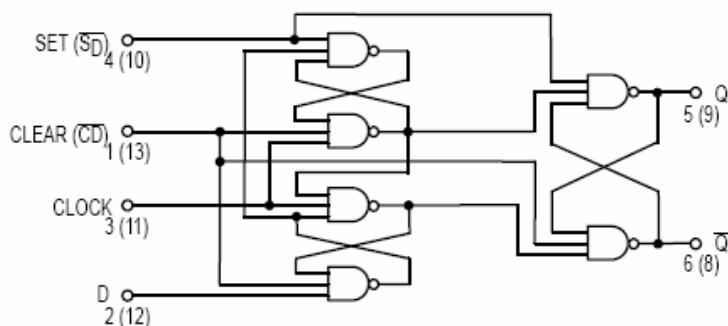
Στο σχήμα 6.28 περιγράφεται το ολοκληρωμένο κύκλωμα 74LS74 που περιέχει δύο θετικά ακμοπυροδοτούμενα D φλιπ-φλοπ. Στο σχήμα 6.29 περιγράφεται το ολοκληρωμένο κύκλωμα 74LS76 που περιέχει δύο θετικά ακμοπυροδοτούμενα JK φλιπ-φλοπ. Τα D φλιπ-φλοπ διαθέτουν ασύγχρονες εισόδους μηδενισμού (CLEAR) και θέσης (SET).



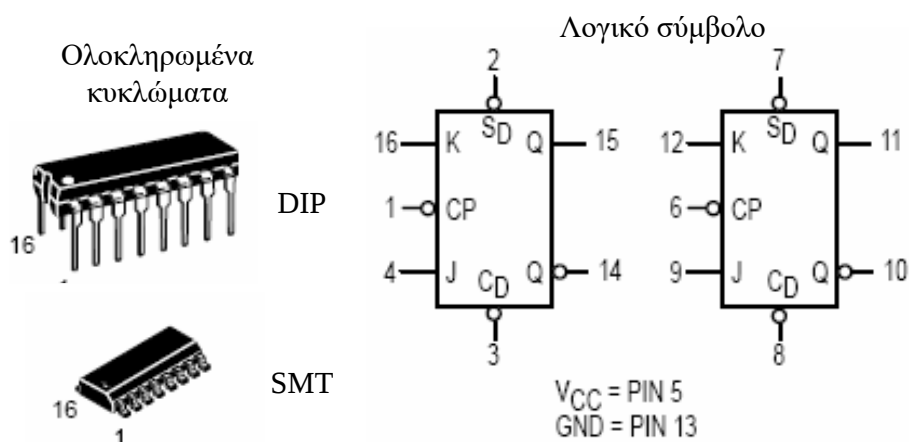
Πίνακας Λειτουργίας

OPERATING MODE	INPUTS				OUTPUTS	
	$\overline{S}_D$	$\overline{C}_D$	J	K	Q	$\overline{Q}$
Set	L	H	X	X	H	L
Reset (Clear)	H	L	X	X	L	H
*Undetermined	L	L	X	X	H	H
Toggle	H	H	h	h	$\overline{q}$	q
Load "0" (Reset)	H	H	l	h	L	H
Load "1" (Set)	H	H	h	l	H	L
Hold	H	H	l	l	q	$\overline{q}$

Λογικό κύκλωμα



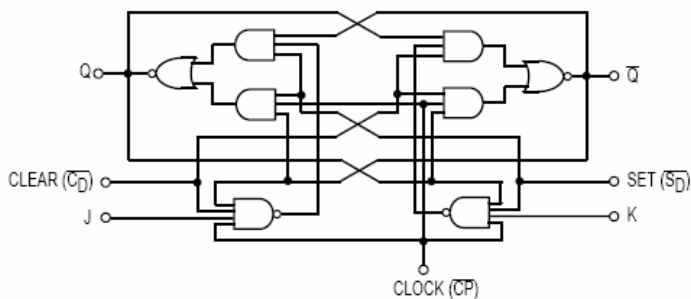
Σχήμα 6.28. Ολοκληρωμένο κύκλωμα 74LS74



Πίνακας Λειτουργίας

OPERATING MODE	INPUTS				OUTPUTS	
	$\overline{S}_D$	$\overline{C}_D$	J	K	Q	$\overline{Q}$
Set	L	H	X	X	H	L
Reset (Clear)	H	L	X	X	L	H
*Undetermined	L	L	X	X	H	H
Toggle	H	H	h	h	$\overline{q}$	q
Load "0" (Reset)	H	H	l	h	L	H
Load "1" (Set)	H	H	h	l	H	L
Hold	H	H	l	l	q	$\overline{q}$

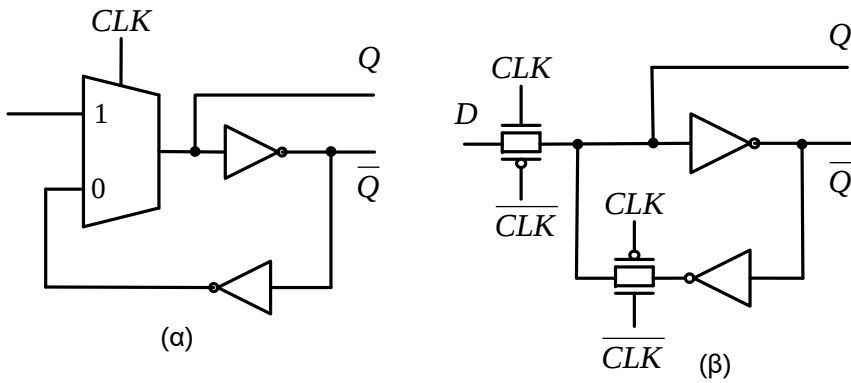
Λογικό κύκλωμα



Σχήμα 6.29. Ολοκληρωμένο κύκλωμα 74LS76 με δύο JK φλιπ-φλοπ

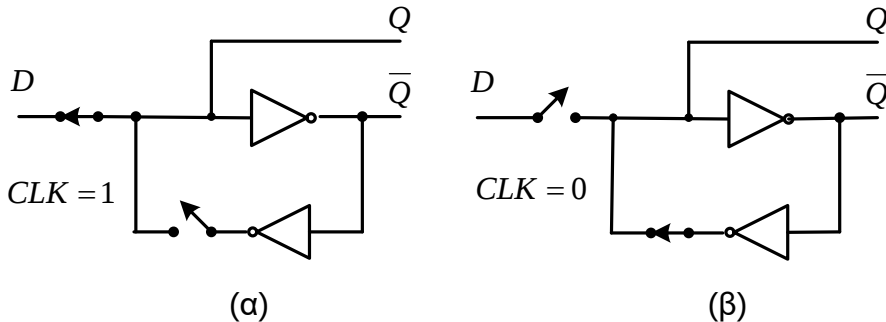
6.8 Σχεδιασμός με MOS τρανζίστορ του D φλιπ-φλοπ

Το D φλιπ-φλοπ μπορεί να κατασκευαστεί υλοποιώντας με MOS τρανζίστορ τις λογικές πύλες του κυκλώματος του σχήματος 9.10β. Μια πιο αποδοτική σχεδίαση του D φλιπ-φλοπ και η υλοποίησή της με MOS τρανζίστορ δίδεται στο σχήμα 6.30. Το D φλιπ-φλοπ αποτελείται από έναν $2 \rightarrow 1$ πολυπλέκτη και δύο αντιστροφείς όπως δείχνεται στο σχήμα 6.30α. Ο $2 \rightarrow 1$ πολυπλέκτης υλοποιείται με πύλες μετάδοσης όπως δείχνεται στο σχήμα 6.30β. Το D φλιπ-φλοπ που σχεδιάστηκε παράγει εκτός την έξοδο Q και την συμπληρωματική της $\bar{Q}$.



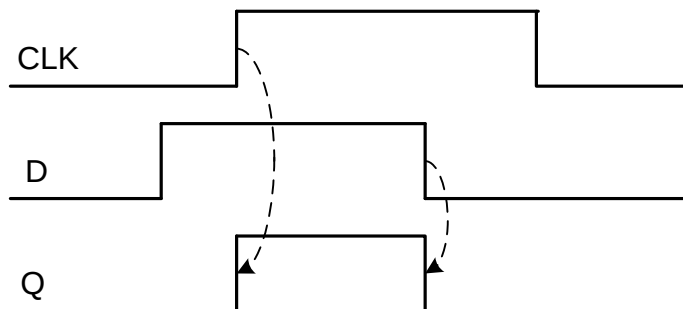
Σχήμα 6.30. Υλοποίηση με MOS τρανζίστορ του D φλιπ-φλοπ

Όταν το σήμα $CLK = 1$, το σήμα στην είσοδο D περνάει στην έξοδο Q, όπως δείχνεται το σχήμα 6.31α. Όταν το σήμα $CLK = 0$, δημιουργείται ανασύζευξη όπως δείχνεται στο σχήμα 6.31β που διατηρεί την κατάσταση Q.



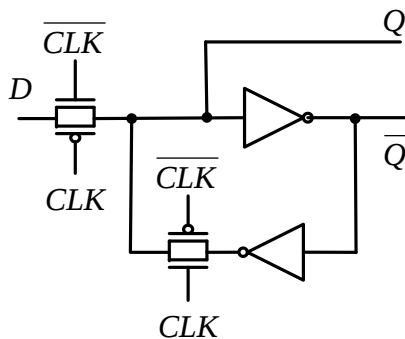
Σχήμα 6.31. Λειτουργία του D φλιπ-φλοπ

Η έξοδος του D φλιπ-φλοπ του σχήματος 6.30 εξαρτάται από την τιμή του σήματος CLK, και είναι διεγερόμενο από το υψηλό επίπεδο του σήματος ωρολογίου. Στο σχήμα 6.32 δίδεται παράδειγμα χρονισμού του D φλιπ-φλοπ του σχήματος 6.30.



Σχήμα 6.32. Διάγραμμα χρονισμού του D φλιπ-φλοπ

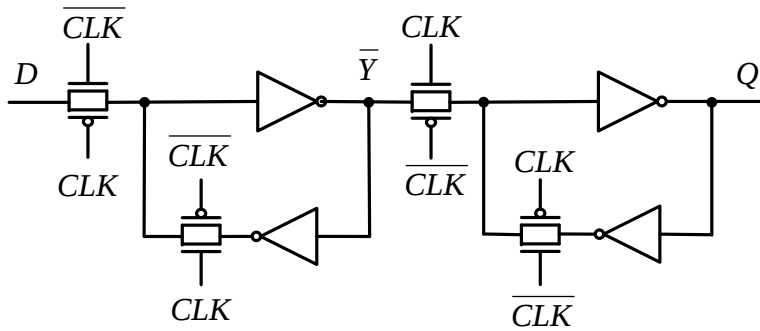
Αντιστρέφοντας το σήμα CLK το D φλιπ-φλοπ μετατρέπεται σε διεγχειρόμενο στο χαμηλό επίπεδο του σήματος ωρολογίου το οποίο δείχνεται στο σχήμα 6.33.



Σχήμα 6.33. D φλιπ-φλοπ διεγχειρόμενο στο χαμηλό επίπεδο του σήματος ωρολογίου

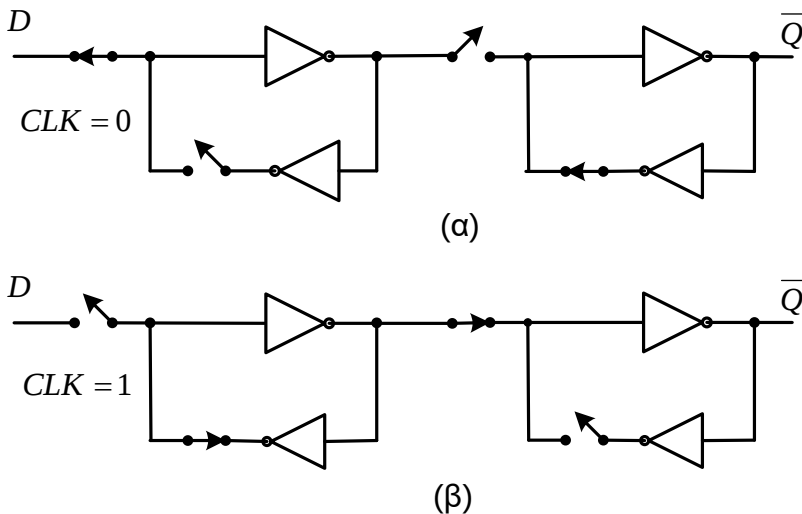
6.9 Σχεδιασμός με MOS τρανζίστορ ακμοπυροδοτούμενων D φλιπ-φλοπ

Ένα θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ υλοποιείται με MOS τρανζίστορ συνδέοντας ένα D φλιπ-φλοπ πυροδοτούμενο στο χαμηλό επίπεδο του σήματος ωρολογίου και ένα D φλιπ-φλοπ πυροδοτούμενο στο υψηλό επίπεδο, όπως δείχνεται στο σχήμα 6.34. Το πρώτο D φλιπ-φλοπ ονομάζεται master και το δεύτερο slave.



Σχήμα 6.34. Θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ

Όταν το σήμα $CLK=0$ η τιμή της εξόδου $\bar{Y}$ του master φλιπ-φλοπ είναι ανεστραμμένη αυτή της εισόδου D , ενώ το slave φλιπ-φλοπ διατηρεί την προηγούμενη κατάσταση του όπως δείχνεται στο σχήμα 6.35α. Όταν το σήμα CLK αλλάξει τιμή από 0 σε 1 το master φλιπ-φλοπ διατηρεί την τιμή που είχε η έξοδος $\bar{Y}$ κατά την μετάβαση του σήματος CLK από το 0 στο 1. Το slave φλιπ-φλοπ γίνεται διαπερατό και η τιμή της εξόδου $\bar{Y}$ του master φλιπ-φλοπ μεταφέρεται ανεστραμμένη στην έξοδο Q του slave φλιπ-φλοπ ($Q=D$). Η είσοδος D δεν επιδρά στην έξοδο επειδή αποσυνδέεται από το master φλιπ-φλοπ όπως δείχνεται στο σχήμα 6.35β. Όταν το σήμα ωρολογίου CLK αλλάξει τιμή από 1 σε 0 το slave φλιπ-φλοπ διατηρεί την κατάστασή του, ενώ το master φλιπ-φλοπ δειγματοληπτει εξ αρχής την τιμή της εισόδου D .

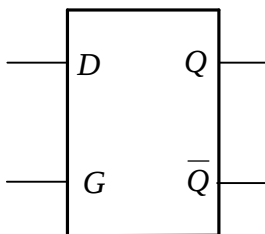


Σχήμα 6.35. Λειτουργία του θετικά ακμοπυροδοτούμενου D φλιπ-φλοπ

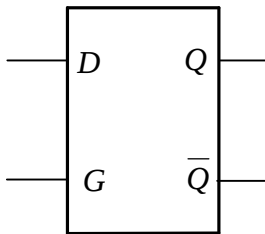
Ασκήσεις

- 6.1 Ένα κύκλωμα ωρολογίου παράγει τετραγωνικούς παλμούς με συχνότητα 1 KHz. Ποια είναι η περίοδός του.
- 6.2 Ένα κύκλωμα ωρολογίου παράγει τετραγωνικούς παλμούς με συχνότητα 5 KHz. Ποια είναι η περίοδός του.
- 6.3 Ένα κύκλωμα ωρολογίου παράγει τετραγωνικούς παλμούς με περίοδο 10 μsec . Ποια είναι η συχνότητά του.
- 6.4 Ένα κύκλωμα ωρολογίου παράγει τετραγωνικούς παλμούς με περίοδο 10 μsec και εύρος παλμών 4 μsec . Ποιο είναι το duty cycle.
- 6.5 Ένα κύκλωμα ωρολογίου παράγει τετραγωνικούς παλμούς με συχνότητα 100 KHz και εύρος παλμών 4 μsec . Ποιο είναι το duty cycle.
- 6.6 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, το λογικό σύμβολο, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός SR φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες AND 2 εισόδων και 2 πύλες NOR 2 εισόδων.
- 6.7 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός JK φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες AND 3 εισόδων, και 2 πύλες NOR 2 εισόδων.
- 6.8 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός D φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες AND 2 εισόδων, και 2 πύλες NOR 2 εισόδων και μία πύλη NOT.
- 6.9 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός T φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες AND 3 εισόδων και 2 πύλες NOR 2 εισόδων.
- 6.10 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός SR φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 4 πύλες NAND 2 εισόδων.
- 6.11 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός JK φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες NAND 2 εισόδων και 2 πύλες NAND 3 εισόδων.
- 6.12 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός D φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό κύκλωμα να χρησιμοποιηθούν 4 πύλες NAND 2 εισόδων και μία πύλη NOT.

- 6.13 Να δοθεί το λογικό κύκλωμα, ο χαρακτηριστικός πίνακας και η χαρακτηριστική εξίσωση ενός T φλιπ-φλοπ με ρολόι. Για το λογικό διάγραμμα να χρησιμοποιηθούν 2 πύλες NAND 2 εισόδων και 2 πύλες NAND 3 εισόδων.
- 6.14 Να μετατραπεί ένα SR φλιπ-φλοπ με ρολόι σε D φλιπ-φλοπ. Για την μετατροπή έχετε στη διάθεσή σας και τις βασικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).
- 6.15 Να μετατραπεί ένα SR φλιπ-φλοπ με ρολόι σε JK φλιπ-φλοπ. Έχετε στη διάθεσή σας και τις βασικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).
- 6.16 Να μετατραπεί ένα JK φλιπ-φλοπ σε D φλιπ-φλοπ. Έχετε στην διάθεσή σας και τις βασικές λογικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).
- 6.17 Να σχεδιασθεί ένα αρνητικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ με την τεχνική master-slave. Έχετε στη διάθεσή σας τον χρονιζόμενο μανδαλωτή D, το λογικό σύμβολο του οποίου δίδεται στη συνέχεια και τις βασικές λογικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).

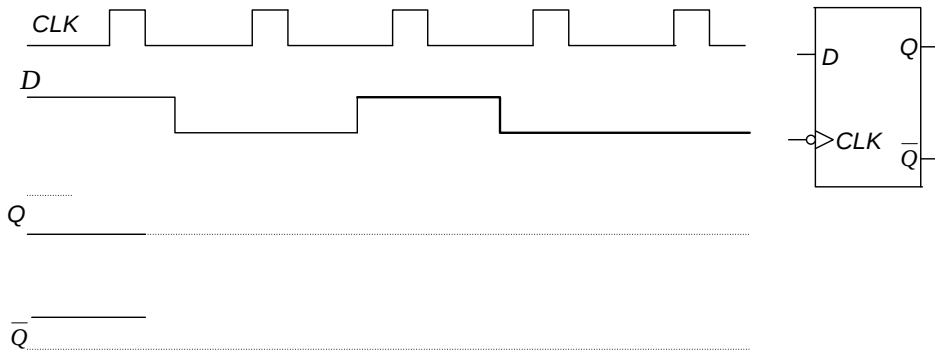


- 6.18 Να σχεδιασθεί ένα θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ με την τεχνική master-slave. Έχετε στη διάθεσή σας τον χρονιζόμενο μανδαλωτή D, το λογικό σύμβολο του οποίου δίδεται στη συνέχεια και τις βασικές λογικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).

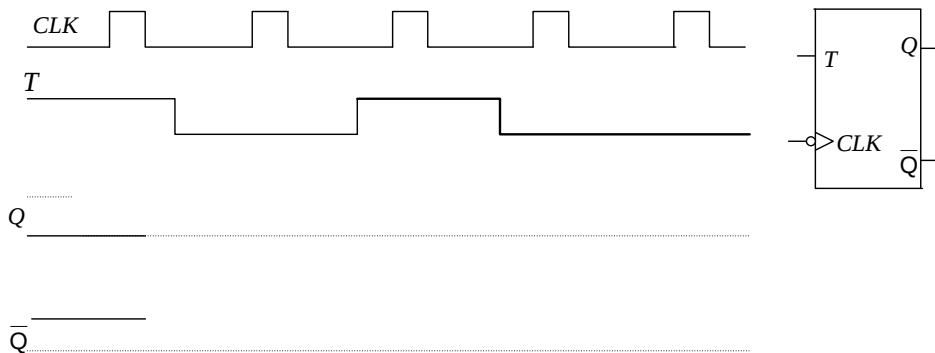


- 6.19 Να μετατραπεί ένα θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ σε T φλιπ-φλοπ. Έχετε στη διάθεσή σας και τις βασικές λογικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).
- 6.20 Να μετατραπεί ένα θετικά ακμοπυροδοτούμενο D φλιπ-φλοπ σε JK φλιπ-φλοπ. Έχετε στη διάθεσή σας τις βασικές λογικές πύλες (AND-2, OR-2, NOT, XOR-2, XNOR-2).

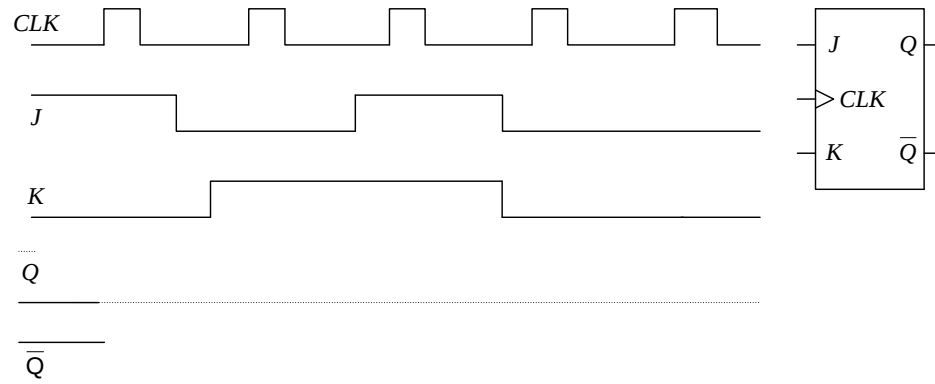
6.21 Να δοθούν οι έξοδοι του D φλιπ-φλοπ που δίδεται στη συνέχεια για τις δοσμένες εισόδους.



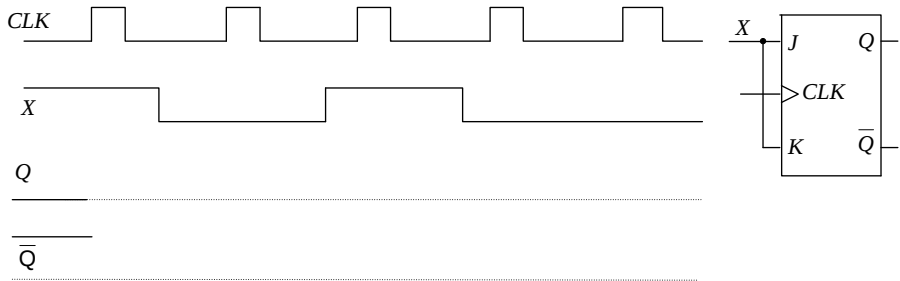
6.22 Να δοθούν οι έξοδοι του T φλιπ-φλοπ που δίδεται στη συνέχεια για τις δοσμένες εισόδους. Υποθέσατε ότι αρχικά $Q=0$.



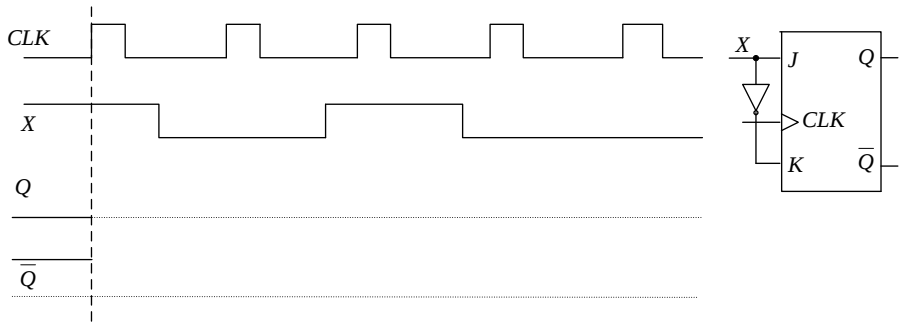
6.23 Να δοθούν οι έξοδοι του JK φλιπ-φλοπ που δίδεται στην συνέχεια για τις δοσμένες εισόδους. Υποθέστε ότι αρχικά $Q=0$.



6.24 Να δοθούν οι έξοδοι του JK φλιπ-φλοπ που δίδεται στην συνέχεια για την δοσμένη είσοδο X . Υποθέστε ότι αρχικά $Q=0$.



6.25 Να δοθούν οι έξοδοι του JK φλιπ-φλοπ που δίδεται στη συνέχεια για την δοσμένη είσοδο X . Υποθέστε ότι αρχικά $Q=0$.



6.26 Να δοθεί ή έξοδος του D φλιπ-φλοπ για τις δοσμένες εισόδους. Υποθέσατε ότι αρχικά $Q=0$.

