



9. Bistabil

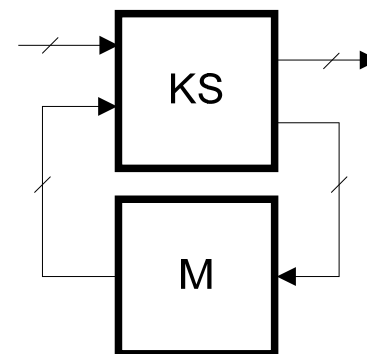


Sadržaj predavanja

- **pojam bistabila**
- osnovni bistabil
- sinkroni bistabil
- tipovi bistabila
- poboljšanje upravljanja
- karakteristični dinamički parametri

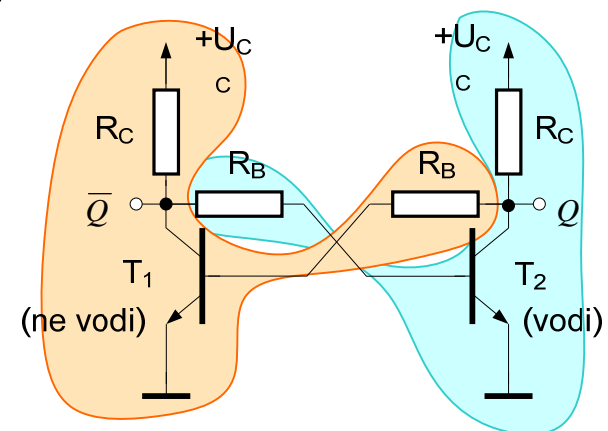
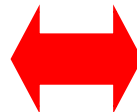
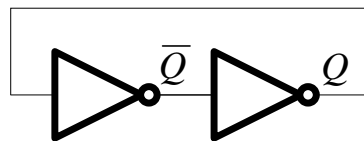
Pojam bistabila

- *sekvencijski sklopovi* (engl. sequential circuits):
 - digitalni sklopovi koji imaju sposobnost pamćenja;
 - izlaz je funkcija:
 - trenutnog stanja ulaza
~ trenutno narinute pobude
 - trenutnog unutarnjeg stanja sklopa
~ postoji *memorija*
- struktura sekvencijskih sklopova:
 - kombinacijski dio (KS)
 - memorija (M)
~ obično memorijski elementi koji pamte *binarne* vrijednosti:
moraju imati *dva stabilna* stanja



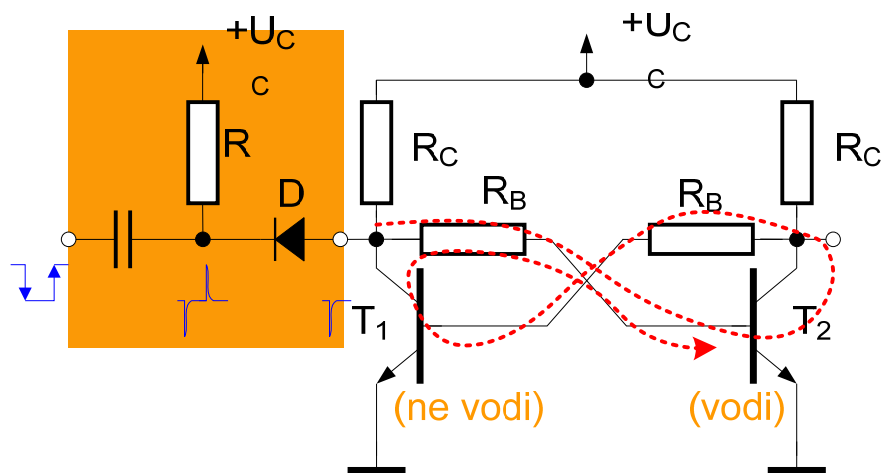
Pojam bistabila

- memorijski element = *bistabil* (engl. flip-flop)
~ karakteristični digitalni sklop:
 - *ostaje* u jednom od *dva* moguća *stanja*
i *bez djelovanja* vanjske pobude
 - stanja su *stabilna*
~ posebna struktura sklopa:
 - *unakrsno* povezivanje invertora (sklopki)
~ *multivibrator*
 - logički i električki (naponski!) stabilno



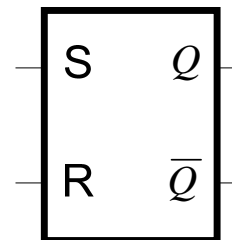
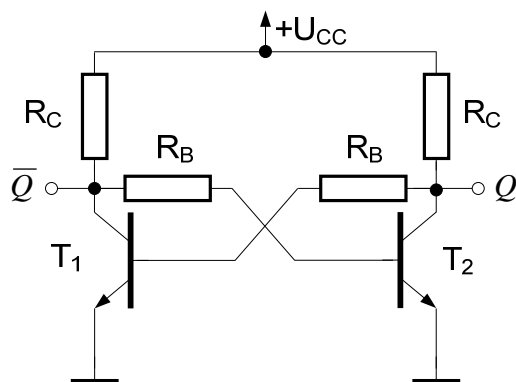
Pojam bistabila

- *promjena stanja* bistabila
~ *okidanje* impulsom ("okidni" impuls)
 - samo iniciranje promjene stanja
~ T koji vodi (zasićenje!) dovesti u aktivno područje
 - dalje "regenerativna" povratna veza



Pojam bistabila

- *simbol* bistabila:
 - izlazi su komplementarni:
 - ulazi:
 - S (engl. set): postavljanje $Q = 1$
 - R (engl. reset): postavljanje $Q = 0$
 \sim "brisanje"!



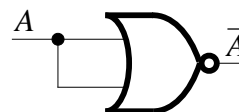
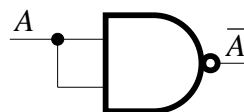
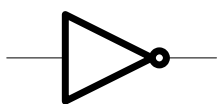
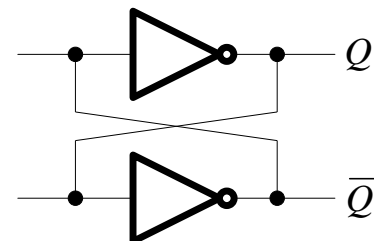


Sadržaj predavanja

- pojam bistabila
- **osnovni bistabil**
 - **bistabil izveden univerzalnim sklopovima**
 - **analiza promjene stanja**
- sinkroni bistabil
- tipovi bistabila
- poboljšanje upravljanja
- karakteristični dinamički parametri

Osnovni bistabil

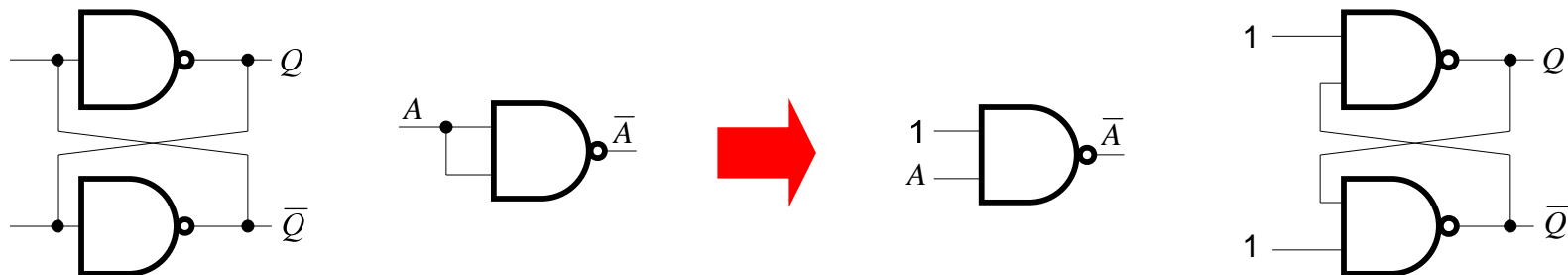
- "logička" izvedba bistabila
~ *izdvojeni* ulazi za okidanje:
 - interpretacija sklopki (invertora)
univerzalnim funkcijama
~ sklopovi NI i NILI



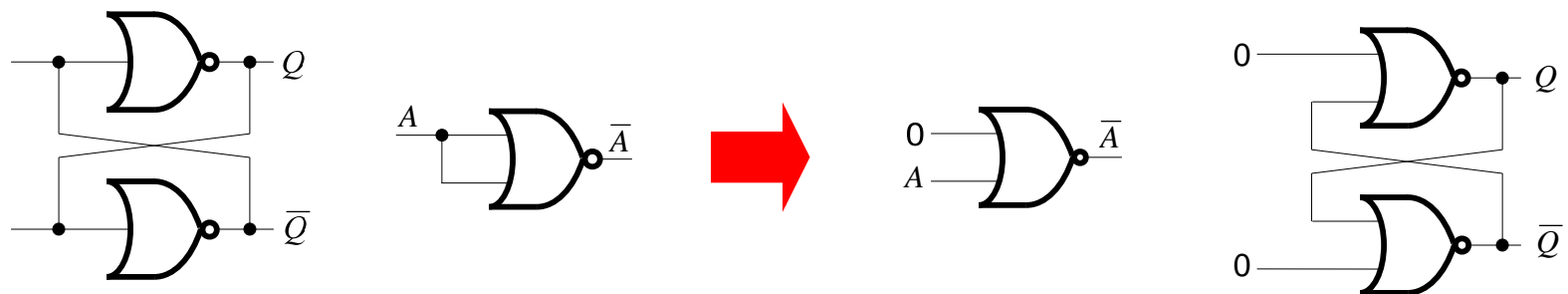
- bistabil izveden sklopovima NI/NILI
~ *osnovni bistabil* (engl. latch):
primjena u *svim* ostalim složenijim vrstama bistabila
te u sekvencijskim sklopovima

Osnovni bistabil

- bistabil ostvaren logičkim sklopovima NI:



- bistabil ostvaren logičkim sklopovima NII:



- okidanje* bistabila (radi promjene stanja)
~ druge kombinacije 1 i 0 na ulazima

Osnovni bistabil

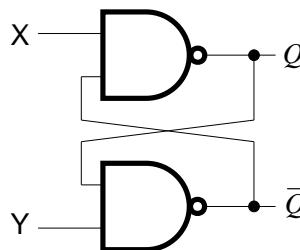
- analiza osnovnog bistabila ostvarenog NI sklopovima:

- $Q^{n+1} = f(X, Y; Q^n)$: tablica (promjene) stanja

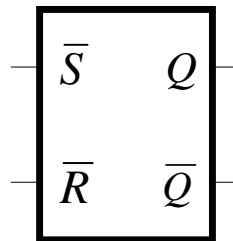
- identifikacija ulaza:

$$X = \bar{S}$$

$$Y = \bar{R}$$



- simbol:



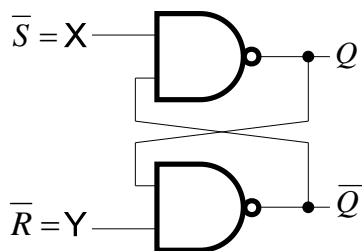
- terminologija

~ osnovni bistabil = "zasun" (engl. latch):
podatak ostaje pohranjen u sklopu

X	Y	Q ⁿ	Q ⁿ⁺¹	
1	1	0	0	Q ⁿ
1	1	1	1	
0	1	0	1	1
0	1	1	1	
1	0	0	0	0
1	0	1	0	
0	0	0	1	x
0	0	1	1	

Osnovni bistabil

- komentar
~ pobuda $XY = 00$ je *zabranjena!!!*
 - $Q = \bar{Q} = 1$ za $X=Y=0$
~ proturječi definiciji izlaza bistabila



- nesimetrija sklopa/pobude
~ nije jasno u kojem će stanju *ostati* bistabil
po "otpuštanju" ulaza

X	Y	Q^n	Q^{n+1}	
1	1	0	0	Q^n
1	1	1	1	
0	1	0	1	1
0	1	1	1	
1	0	0	0	0
1	0	1	0	
0	0	0	1	x
0	0	1	1	

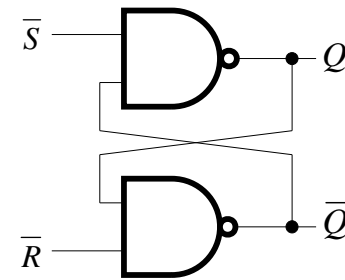
Osnovni bistabil

- VHDL model SR bistabila izvedenog sklopovima NI

```
library IEEE;  
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
```

```
ENTITY SRbistabil IS PORT (  
    S, R: IN std_logic;  
    Q, Qn: OUT std_logic);  
END SRbistabil;
```

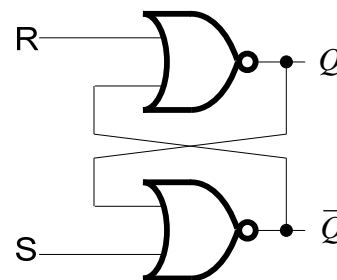
```
ARCHITECTURE Structural OF SRbistabil IS  
    SIGNAL Qint, Qnint: std_logic;  
BEGIN  
    -- Izračun internih izlaza  
    Qint <= NOT S NAND Qnint AFTER 5 ns;  
    Qnint <= NOT R NAND Qint AFTER 5 ns;  
    -- Preslikavanje na izlaze bistabila  
    Q <= Qint;  
    Qn <= Qnint;  
END Structural;
```



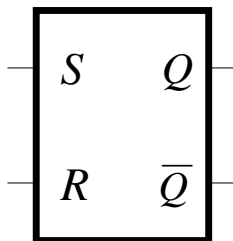
Osnovni bistabil

- osnovni bistabil ostvaren NILI sklopovima:
 - skraćena tablica stanja:

R	S	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	1
1	0	0
1	1	X



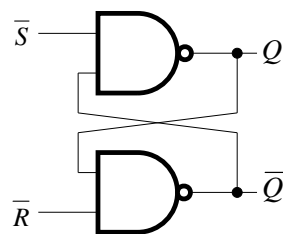
- simbol:



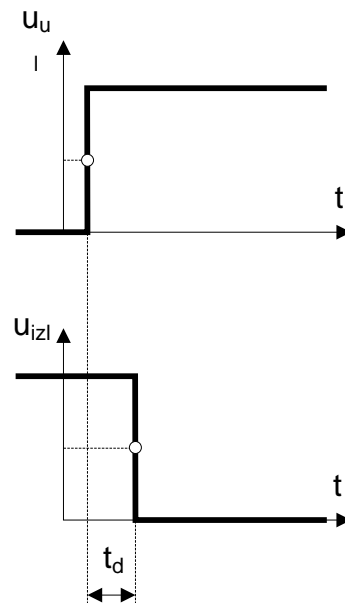
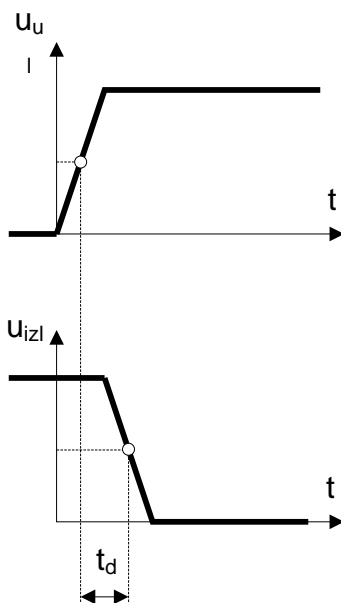
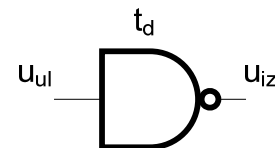
Osnovni bistabil

- analiza *promjene stanja* osnovnog bistabila:

- bistabil ostvaren sklopovima NI :

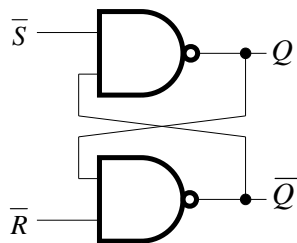


- uzeti u obzir stvarne sklopove: $\exists t_d$

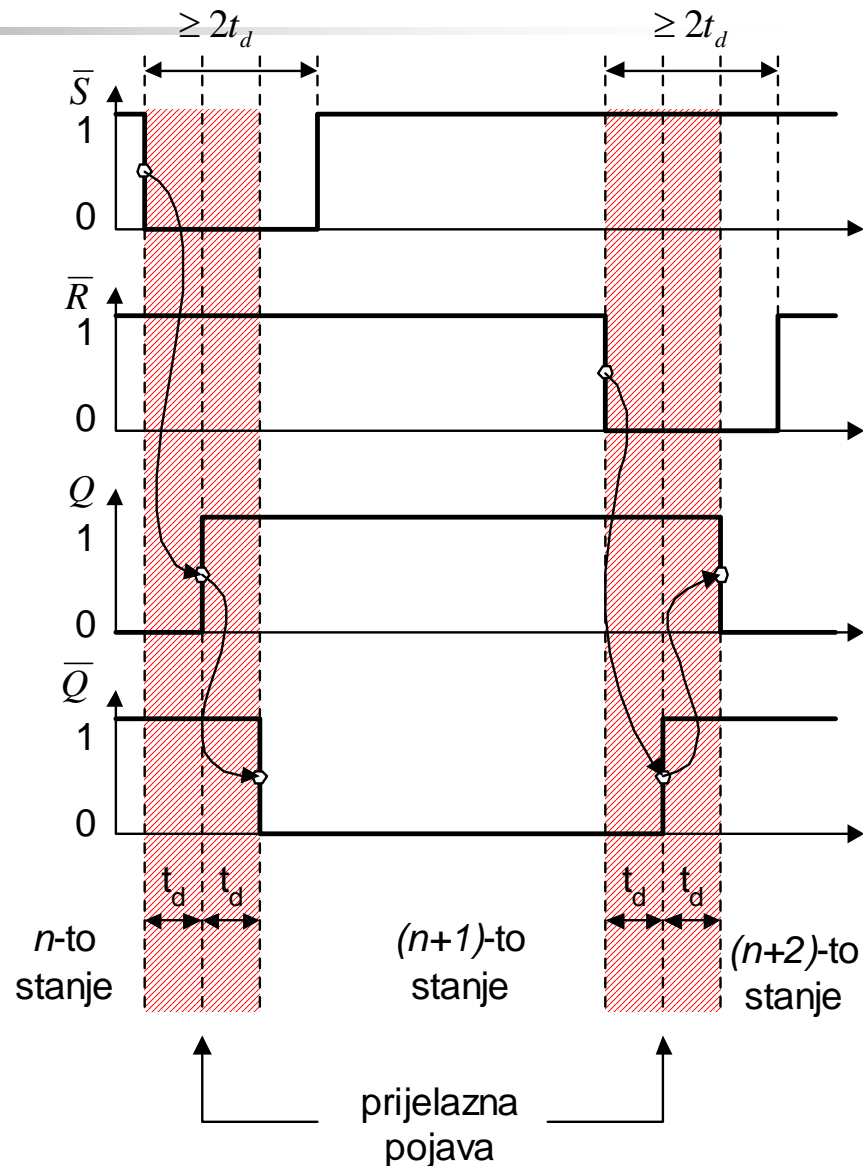


Osnovni bistabil

- analiza promjene stanja osnovnog bistabila:



- sklop je osjetljiv na *trajanje pobude* (okidnog impulsa):
 $t > 2 \cdot t_d$





Sadržaj predavanja

- pojam bistabila
- osnovni bistabil
- **sinkroni bistabil**
 - **sinkronizacija impuslima takta**
 - **asinkroni ulazi**
- tipovi bistabila
- poboljšanje upravljanja
- karakteristični dinamički parametri



Sinkroni bistabil

- svojstva osnovnog bistabila:
 - mijenja stanje u skladu s pobudom
~ "transparentan" za ulaze
 - *trenutno* ($\leq 2 \cdot t_d$) reagira na pobudu
~ promjena stanja *nezavisno* od sustavskog nadzora
(tj. zajedničkih sinkronizacijskih impulsa)
 - *hazard* može prouzrokovati neželjenu promjenu stanja
~ nezgodno! ☹

Sinkroni bistabil

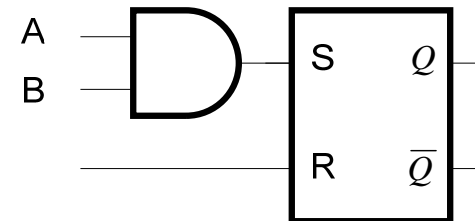
Primjer: neželjena promjena stanja zbog hazarda

- protufazna pobuda ulaza S

početno: $A = 1, B = 0 \rightarrow S = 0$

$R = 0$

$Q = 0$



promjena: $A: 1 \rightarrow 0 \rightarrow S = 0$ itd.

$B: 0 \rightarrow 1$

$$Q^{n+1} = Q^n = 0$$

- promjena A kasni za promjenom B

\rightarrow *hazard*: nakratko $S = A \cdot B = 1 \Rightarrow Q^{n+1} = 1$

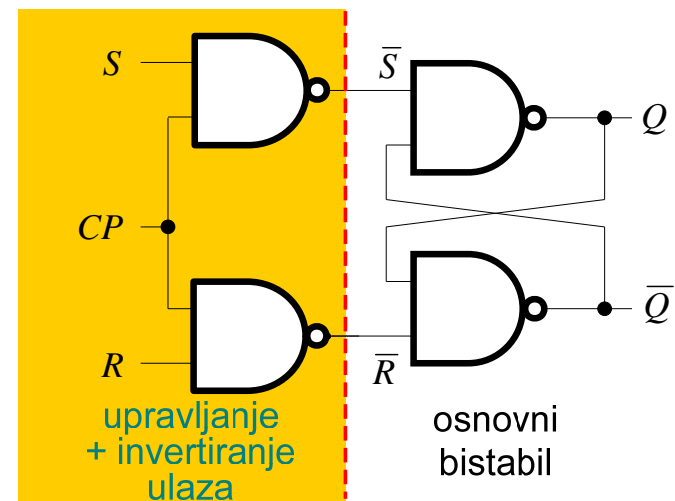


Sinkroni bistabil

- rješenje problema moguće pojave hazarda zbog transparentnosti ulaza osnovnog bistabila:
 - dozvoliti upis u bistabil
samo u određenim trenucima vremena
~ izbjegavanje efekata prijelazne pojave
 - upravljanje radom bistabila
~ *sinkronizacija*

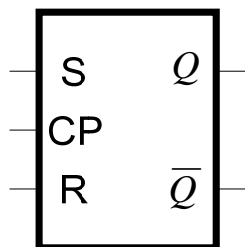
Sinkroni bistabil

- *sinkronizacija* okidanja bistabila
~ *sinkronizacijski* impulsi (impulsi *takta*)
CP (engl. Clock Pulses) na poseban ulaz bistabila:
sinkroni bistabil
- promjena stanja bistabila u sinkronizaciji s CP:
jedino za CP = 1
- usputno invertiranje ulaza:
 $\overline{S} \overline{R} \rightarrow S R$

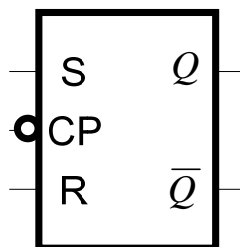


Sinkroni bistabil

- konceptualizacija sinkronizacije okidanja bistabila
~ *diskretizacija* vremena
 - (bitno!) olakšava razmatranje sekvencijskih sklopova
~ sekvencijski problem sveden na kombinacijski
 - obično se razmatra prijelaz n -to $\rightarrow (n+1)$ -vo stanje
~ prije, odnosno poslije, nailaska impulsa CP
- simbol(i) sinkronog bistabila:



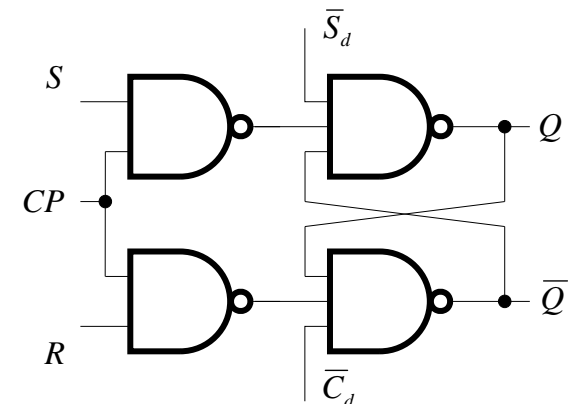
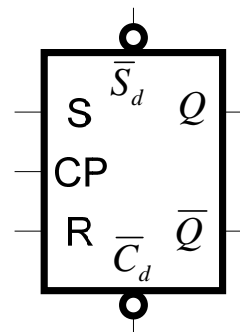
aktivna 1



aktivna 0

Sinkroni bistabil

- dodavanje *asinkronih* ulaza:
~ na osnovni bistabil,
zaobiđena mreža za upravljanje:
direktni ulazi (\bar{S}_d , \bar{C}_d)

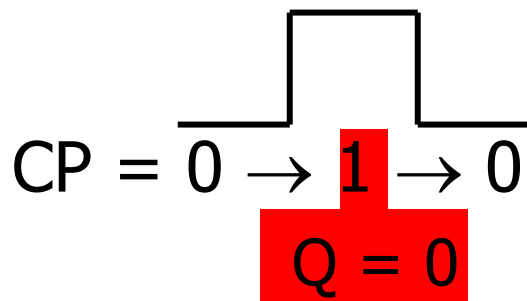


- aktivni s 0
- dominiraju nad sinkronim ulazima (S, R)
- mogući problem
~ za vrijeme CP aktivna pobuda
preko sinkronih i asinkronih ulaza:
hazard?

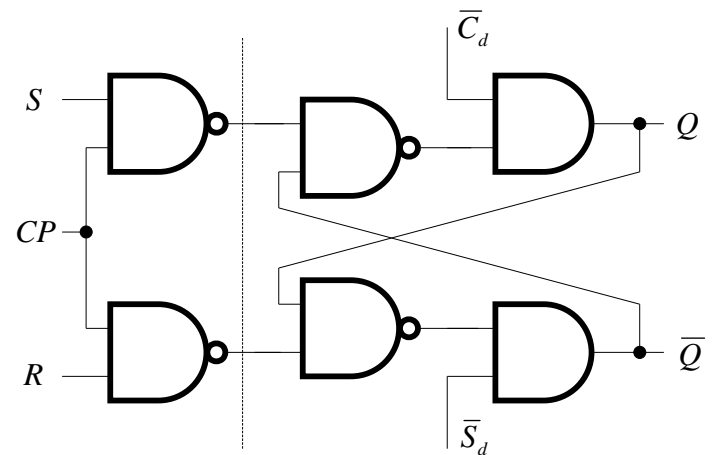
Sinkroni bistabil

Primjer: hazard zbog istovremene pobude na sinkronom i asinkronom ulazu

- $\overline{C}_d = 0, \overline{S}_d = 1 \rightarrow Q = 0, \overline{Q} = 1$
uz dodatno $S = 1, R = 0$



- rješenje
~ posebna izvedba:
 - dodati I sklopove na izlaze
 - zamijeniti značenje asinkronih ulaza





Sadržaj predavanja

- pojam bistabila
- osnovni bistabil
- sinkroni bistabil
- **tipovi bistabila**
 - **SR bistabil**
 - **JK bistabil**
 - **T bistabil**
 - **D bistabil**
- poboljšanje upravljanja
- karakteristični dinamički parametri



Tipovi bistabila

- *tipovi* bistabila:
 - SR bistabil
~ osnovna funkcionalnost
 - JK bistabil
~ proširena funkcionalnost:
"univerzalni" bistabil
 - T bistabil
~ (samo) promjena stanja
 - D bistabil
~ (samo) pamćenje 1 bita informacije

Tipovi bistabila

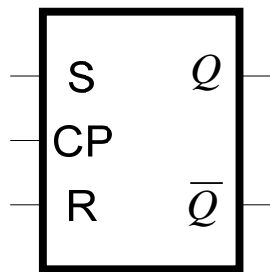
- *formalizmi* definicije bistabila:
 - tablica (promjene) stanja
 - jednađba (promjene) stanja, karakteristična jednađba

$$Q^{n+1} = f(ulazi, Q^n)$$

- uzbudna tablica:
ulazi = f(promjena_stanja)
- dijagram stanja
~ *grafički* prikaz tablice stanja
 - čvor \equiv stanje
 - strelica \equiv prijelaz

Tipovi bistabila

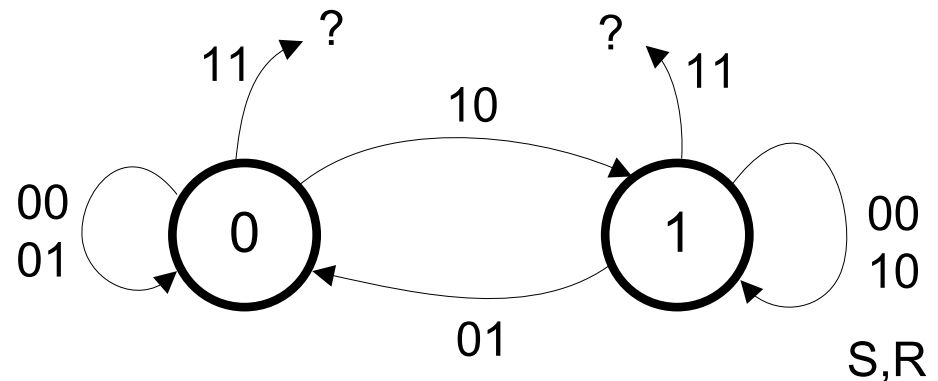
- SR bistabil* (rekapitulacija):



S	R	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	0
1	0	1
1	1	X

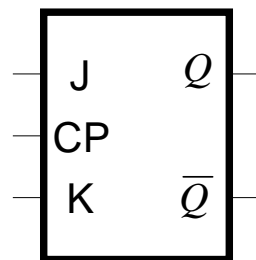
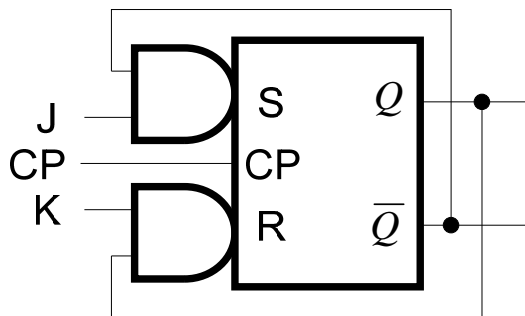
Q^n	Q^{n+1}				SR
	00	01	11	10	
0			x	1	$Q^{n+1} = S + \bar{R} \cdot Q^n$ $S \cdot R = 0$
1	1		x	1	

Q^n	Q^{n+1}	S	R
0	0	0	x
0	1	1	0
1	0	0	1
1	1	x	0



Tipovi bistabila

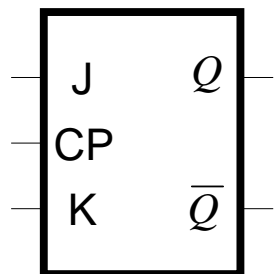
- *JK bistabil*:
 - ~ posebna povratna veza na SR bistabil:
propuštanje "vanjskih" ulaza
tako da *nema* zabranjene kombinacije ulaza:
 - $JK = 11$
~ bistabil *mijenja stanje* (engl. toggle)
 - JK bistabil
~ neka vrsta "univerzalnog" bistabila



J	K	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	0
1	0	1
1	1	$\overline{Q^n}$

Tipovi bistabila

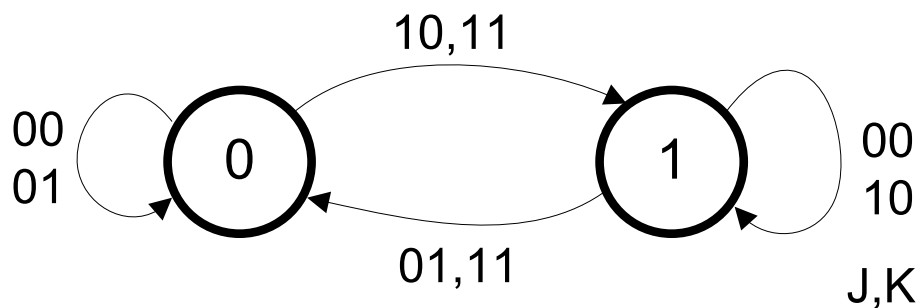
- JK bistabil:
 $\sim JK = 11 \rightarrow$ bistabil *mijenja stanje*



J	K	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	0
1	0	1
1	1	$\overline{Q^n}$

		JK			
		00	01	11	10
Q^n	0			1	1
	1	1			1

$$Q^{n+1} = J \cdot \overline{Q}^n + \overline{K} \cdot Q^n$$



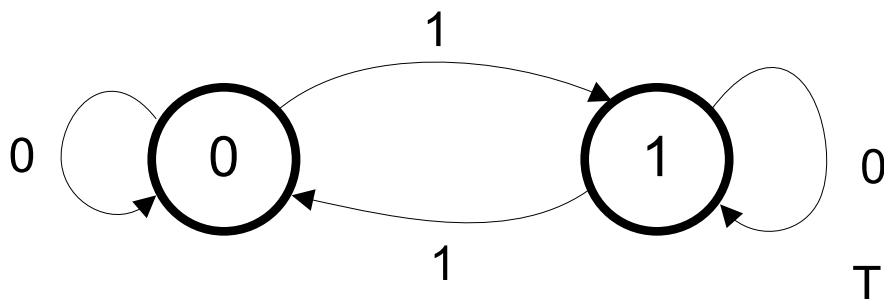
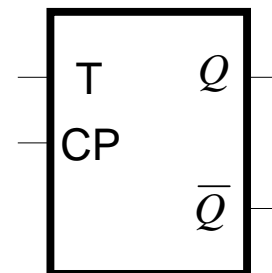
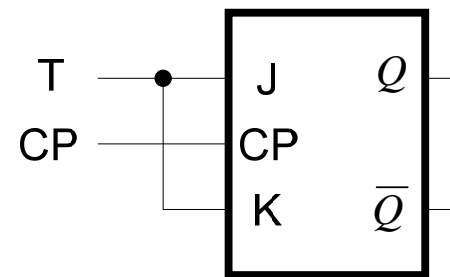
Q^n	Q^{n+1}	J	K
0	0	0	x
0	1	1	x
1	0	x	1
1	1	x	0

Tipovi bistabila

- *T bistabil*

~ samo mijenja stanje (engl. toggle)

- tipična primjena
~ brojanje impulsa (\rightarrow *brojila*)
- jednostavno se dobiva iz JK bistabila



J	K	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	0
1	0	1
1	1	$\overline{Q^n}$

T	Q^{n+1}
0	Q^n
1	$\overline{Q^n}$

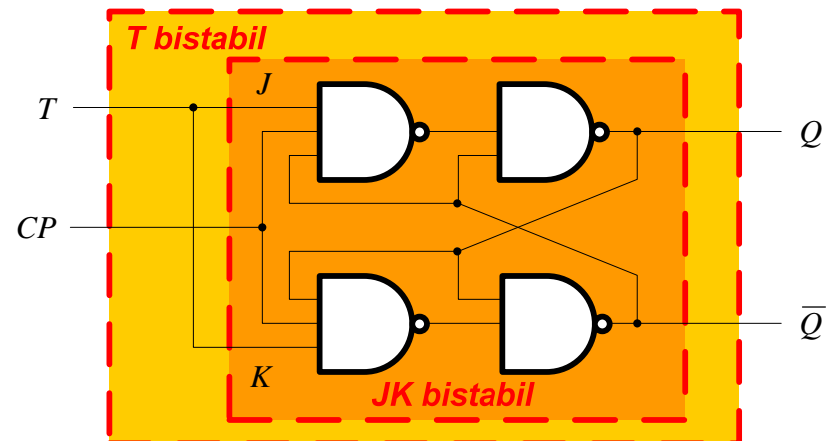
$$Q^{n+1} = T \cdot \overline{Q}^n + \overline{T} \cdot Q^n$$

Q^n	Q^{n+1}	T
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

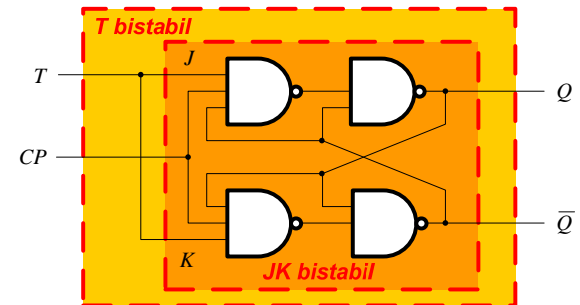
Tipovi bistabila

- VHDL model T bistabila
 - izlazni signali se koriste kao ulazni
~ povratna veza: dvosmjerni signali (tip `INOUT`)

```
library IEEE;  
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;  
ENTITY Tbistabil IS PORT (  
    T, CP: IN std_logic;  
    Q, Qn: INOUT std_logic);  
END Tbistabil;
```



Tipovi bistabila

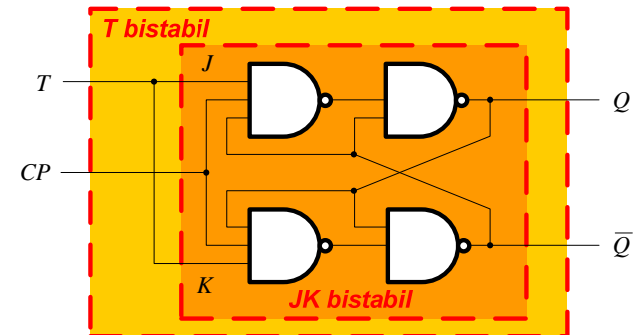


```
ARCHITECTURE Structural OF Tbistabil IS
  COMPONENT NI3
    PORT (i1, i2, i3: IN std_logic; y: OUT std_logic);
  END COMPONENT;
  SIGNAL JCPQn, KCPQ: std_logic; -- izlazi prvog reda NI sklopova
  SIGNAL J, K: std_logic;
BEGIN
  J <= T; K <= T;
  c1: NI3 PORT MAP(J, CP, Qn, JCPQn);
  c2: NI3 PORT MAP(K, CP, Q, KCPQ);
  c3: NI3 PORT MAP(JCPQn, JCPQn, Qn, Q);
  c4: NI3 PORT MAP(KCPQ, KCPQ, Q, Qn);
END Structural;
```

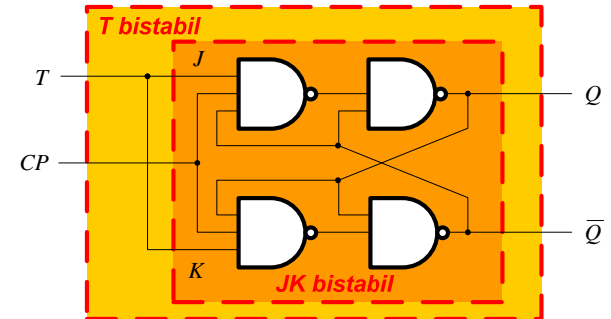

Tipovi bistabila

- izlazni signali su tipa OUT
~ povratna veza ostvarena unutarnjim signalima
Qint, Qnint: std_logic

```
library IEEE;  
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;  
ENTITY Tbistabil IS PORT (  
    T, CP: IN std_logic;  
    Q, Qn: OUT std_logic);  
END Tbistabil;
```



Tipovi bistabila



ARCHITECTURE Structural **OF** Tbistabil **IS**

COMPONENT NI3

PORT (i1, i2, i3: **IN** std_logic; y: **OUT** std_logic);

END COMPONENT;

SIGNAL JCPQn, KCPQ: std_logic; -- izlazi prvog reda NI sklopova

SIGNAL J, K: std_logic;

SIGNAL Qint, Qnint: std_logic; -- interni izlazi bistabila

BEGIN

-- modeliranje samog bistabila

J <= T; K <= T;

c1: NI3 PORT MAP(J, CP, Qnint, JCPQn);

c2: NI3 PORT MAP(K, CP, Qint, KCPQ);

c3: NI3 PORT MAP(JCPQn, JCPQn, Qnint, Qint);

c4: NI3 PORT MAP(KCPQ, KCPQ, Qint, Qnint);

-- preslikavanje internih izlaza na izlaze sklopa

Q <= Qint;

Qn <= Qnint;

END Structural;

Tipovi bistabila

- modeliranje *jednadžbama promjene stanja* (izlazi tipa INOUT ostvaruju povratnu vezu \sim *stanje!*)

```
library IEEE;  
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
```

```
ENTITY Tbistabil IS PORT (  
    T, CP: IN std_logic;  
    Q, Qn: INOUT std_logic);  
END Tbistabil;
```

```
ARCHITECTURE Behavioral OF Tbistabil IS  
BEGIN
```

```
    PROCESS (T,CP)
```

```
    BEGIN
```

```
        IF CP='1' THEN
```

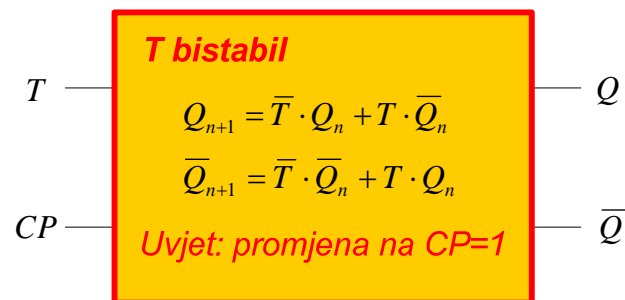
```
            Q <= (NOT T AND Q) OR (T AND NOT Q) AFTER 15 ns;
```

```
            Qn <= (NOT T AND NOT Q) OR (T AND Q) AFTER 15 ns;
```

```
        END IF;
```

```
    END PROCESS;
```

```
END Behavioral;
```



Tipovi bistabila

- modeliranje stanja korištenjem *variable*

```
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;

ENTITY Tbistabil IS PORT (
    T, CP: IN std_logic;
    Q, Qn: OUT std_logic);
END Tbistabil;

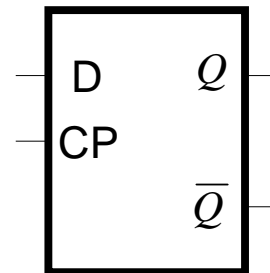
ARCHITECTURE Behavioral OF Tbistabil IS
BEGIN
    PROCESS (T,CP)
        VARIABLE stanje: std_logic;
    BEGIN
        IF CP='1' THEN
            stanje := (NOT T AND stanje) OR (T AND NOT stanje);
        END IF;
        Q <= stanje AFTER 15 ns;
        Qn <= NOT stanje AFTER 15 ns;
    END PROCESS;
END Behavioral;
```

Tipovi bistabila

- D bistabil*

~ kasni (engl. delay) za 1 x CP

- "pamti" podatak narinut na ulazu
- primjena: *pohranjivanje* podataka (\rightarrow *registri*)

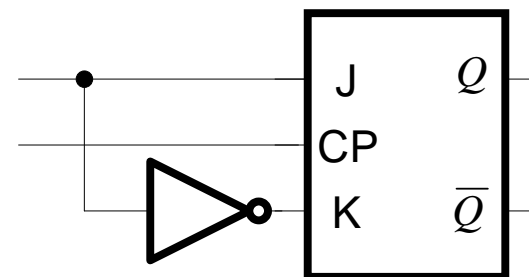
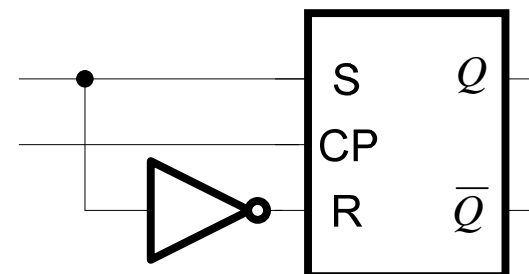
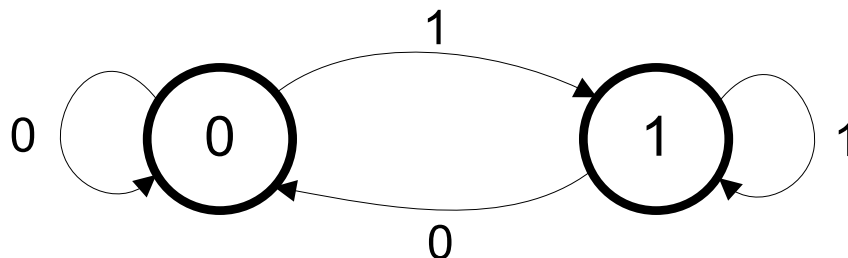


J	K	Q^{n+1}
0	0	Q^n
0	1	0
1	0	1
1	1	$\overline{Q^n}$

D	Q^{n+1}
0	0
1	1

Q^n	Q^{n+1}	D
0	0	0
0	1	1
1	0	0
1	1	1

$$Q^{n+1} = D^n$$

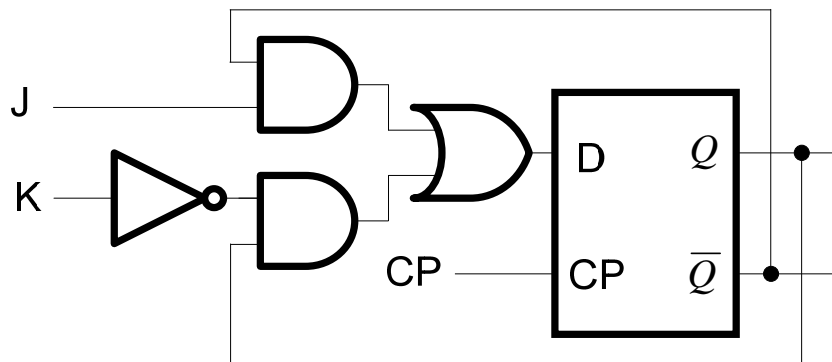


Tipovi bistabila

Primjer: JK bistabil ostvaren D bistabilom

- "logika" u dodatni kombinacijski sklop na ulazu D
- povratna veza s Q i \bar{Q}
- D bistabil: $Q^{n+1} = D^n \Rightarrow D^n = Q^{n+1}$

$$Q^{n+1} = J \cdot \bar{Q}^n + \bar{K} \cdot Q^n = D^n$$

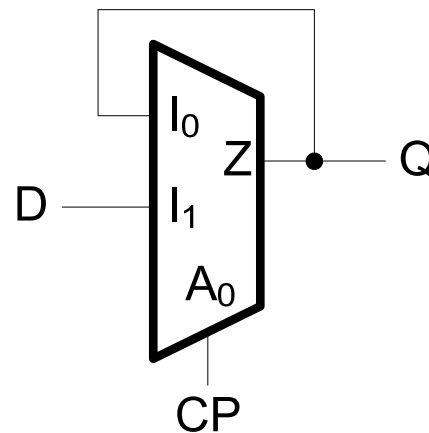


Tipovi bistabila

Primjer: izvedba bistabila multipleksorom

- "zabavljanje" podatka u multipleksoru
~ povratna veza s izlaza *na jedan* od ulaza
- drugi ulaz za vanjski podatak
- adresni ulaz za impuls takta
~ upravljanje razinom CP
CP = 1 upis podatka

$A_0 = CP$	$Z = Q^{n+1}$
0	$I_0 = Q^n$
1	$I_1 = D$





Sadržaj predavanja

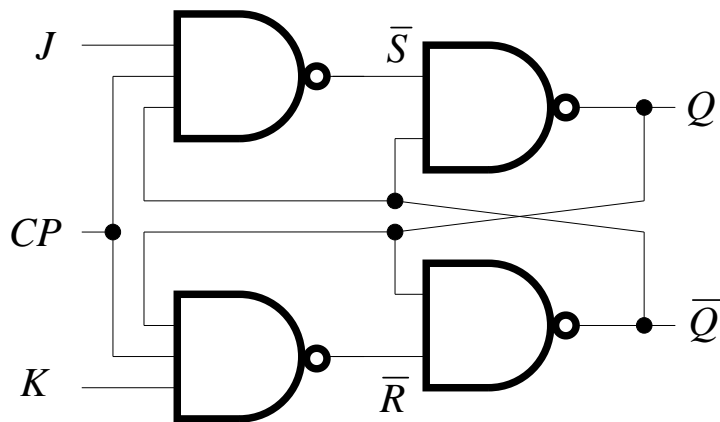
- pojam bistabila
- osnovni bistabil
- sinkroni bistabil
- tipovi bistabila
- **poboljšanje upravljanja**
 - **dvostruki bistabil**
 - **bridom upravljani bistabil**
- karakteristični dinamički parametri

Poboljšanje upravljanja

- rekapitulacija problema vezanih za *upravljanje bistabila*: \sim za $CP = 1$ sinkroni se bistabil ponaša kao "asinkroni"
 - transparentnost za ulaze:
 - stanje nakon prestanka CP ?
 - kaskadirani bistabili
 - \sim eventualne promjene stanja *nisu* ograničene na pobudu susjednih bistabila: *neispravni rad!*
 - posebno JK bistabil
 - \sim *osciliranje izlaza*
 - rješenje
 - \sim *djelovati na CP*:
 - poboljšanje upravljanja razinom CP
 - upravljanje bistabila bridom CP

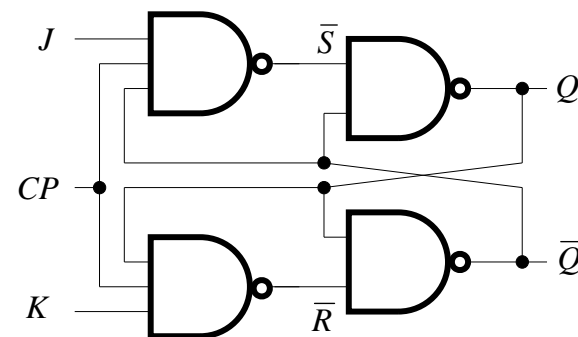
Poboljšanje upravljanja

- izvedba JK bistabila sklopovima NI
~ povratna veza na ulaznu mrežu za upravljanje
 - intuitivni (i naivni!) pristup
~ problemi kad $CP = 1$ "traje predugo"

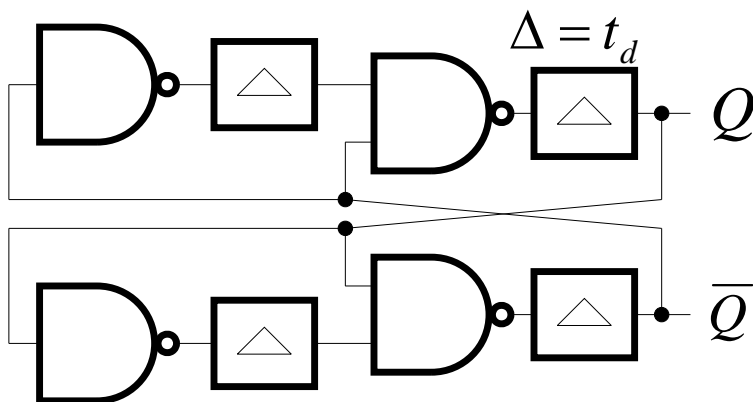


Poboljšanje upravljanja

- JK bistabil izveden sklopovima NI
~ "predugo trajanje" $CP = 1$
 - $CP = 1$ & $JK = 11$
 - promjena stanja $Q \forall 2 \cdot t_d$
 - *osciliranje* (stanja) izlaza:
"utrka" (engl. race-around condition)

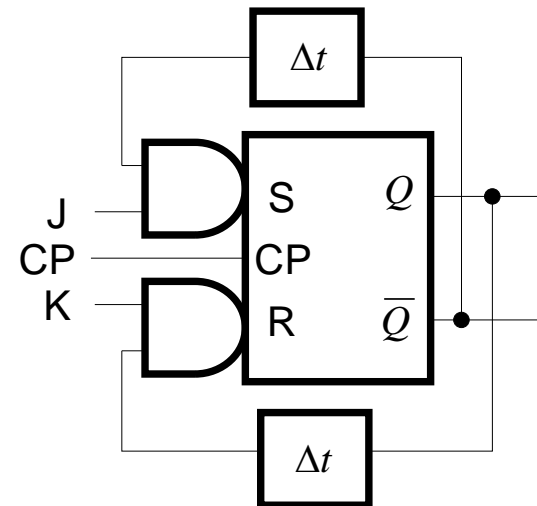


$$J \cdot K \cdot CP = 1$$



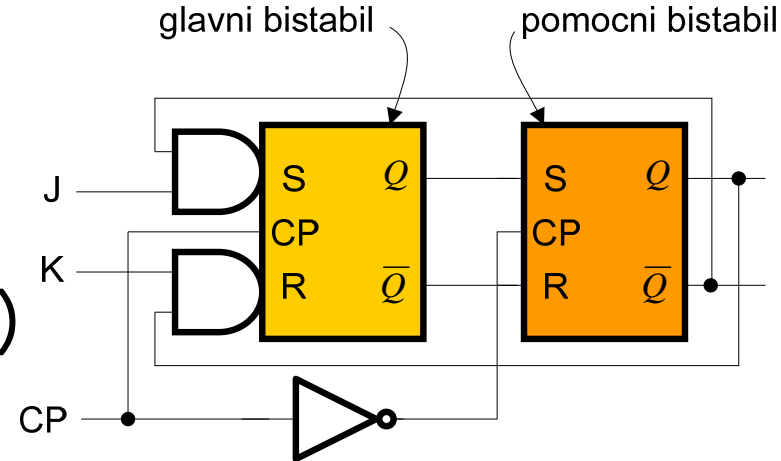
Poboljšanje upravljanja

- *osciliranje izlaza* JK bistabila izvedenog sklopovima NI ~ dva suprotstavljena zahtjeva
 - CP "dovoljno dug" da bistabil promijeni stanje
 - CP "dovoljno kratak" da bistabil ne zaoscilira
 - moguća rješenja:
 - odgovarajuća kašnjenja u petlje povratne veze
 - *poboljšati upravljanje* djelovanjem na CP



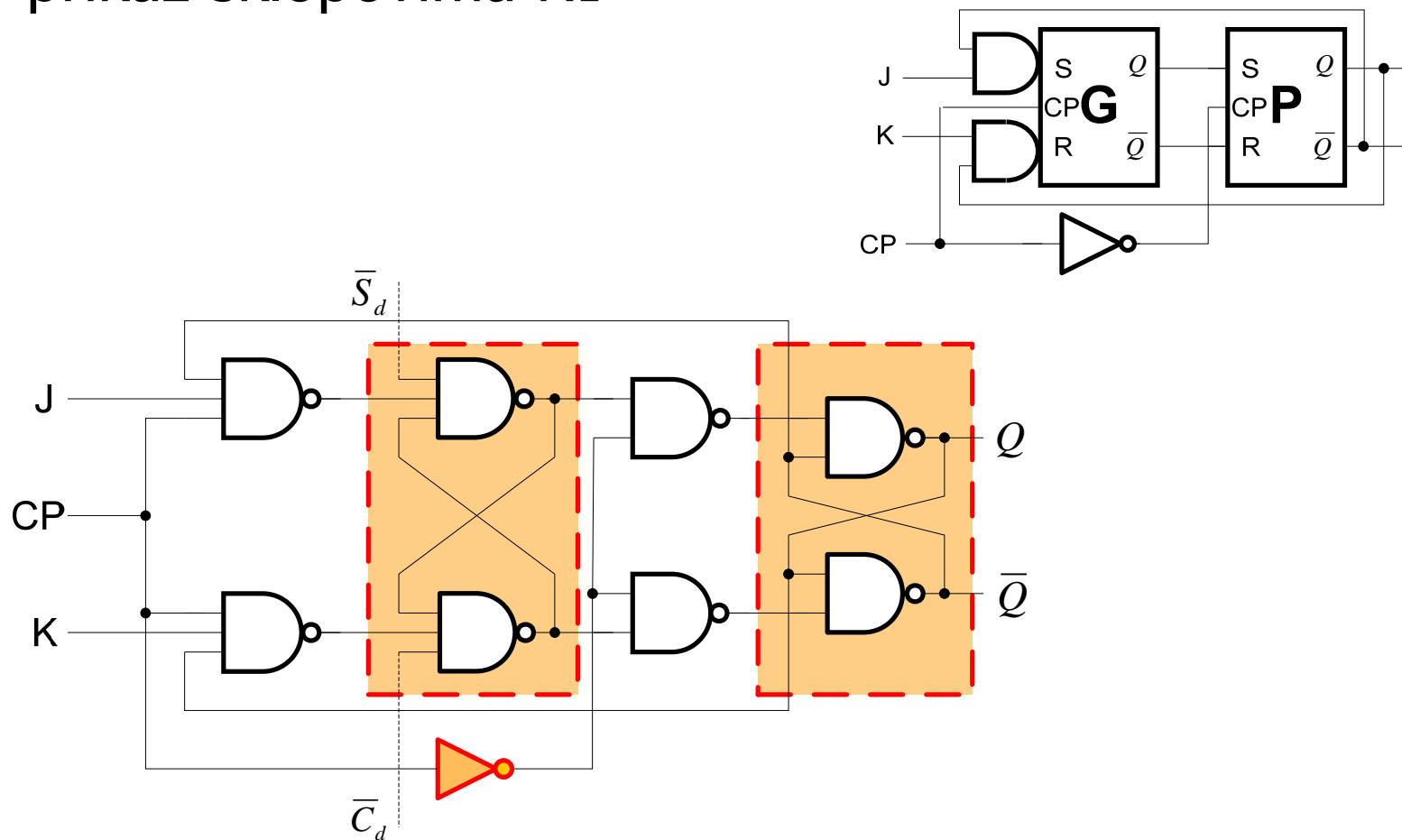
Poboljšanje upravljanja

- *upravljanje razinom CP*
~ koristiti *dva* bistabila:
"dvostruki" bistabil
(engl. master-slave flip-flop)
- princip rada:
 - CP nije aktivan
~ glavni i pomoćni bistabil povezani
 - CP aktivan
~ u glavni bistabil se upisuje novi sadržaj
 - CP ponovno neaktivan
~ sadržaj glavnog se prenosi u pomoćni bistabil
= stanje na izlazima bistabila



Poboljšanje upravljanja

- *dvostruki bistabil* (engl. master-slave flip-flop)
~ prikaz sklopovima NI



Poboljšanje upravljanja

- objašnjenje rada dvostrukog bistabila:

t_1 : CP izlazi iz područja 0

~ prekid veze G i P

t_2 : CP ulazi u područje 1

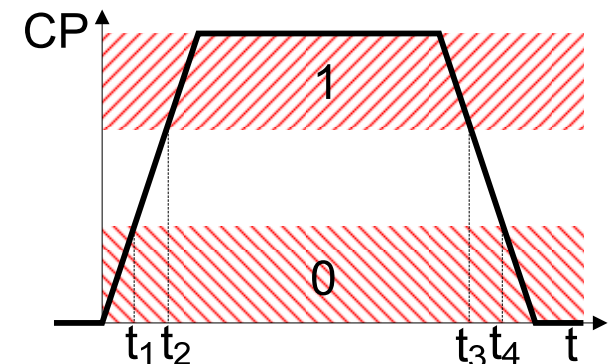
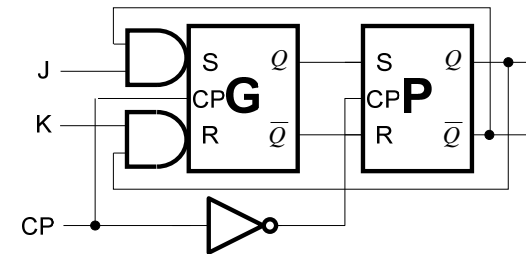
~ uspostavljanje veze ulaza i G,
upis podataka u G

t_3 : CP izlazi iz područja 1

~ prekid veze ulaza i G

t_4 : CP ulazi u područje 0

~ uspostavljanje veze G i P,
upis podatka iz G u P



- stvarno onemogućeno osciliranje

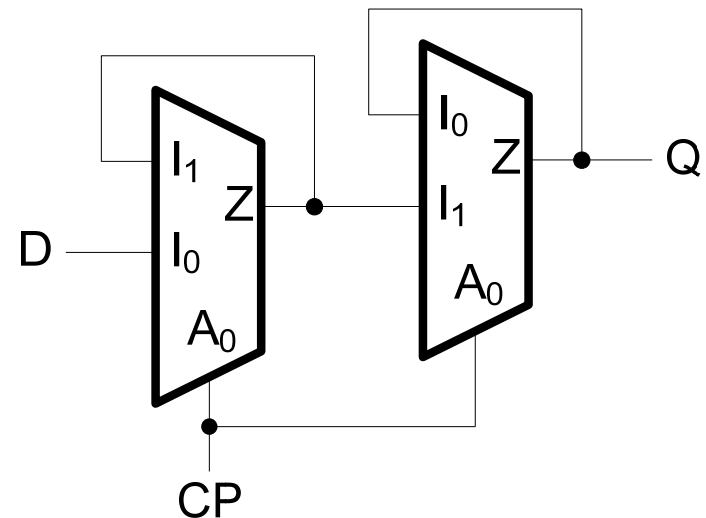
Poboljšanje upravljanja

Primjer: izvedba dvostrukog bistabila multipleksorom

- po jedan multipleksor za svaki komponentni bistabil
- komplementarni CP
~ odabir ulaza u multipleksore
- funkcionalnost dvostrukog bistabila

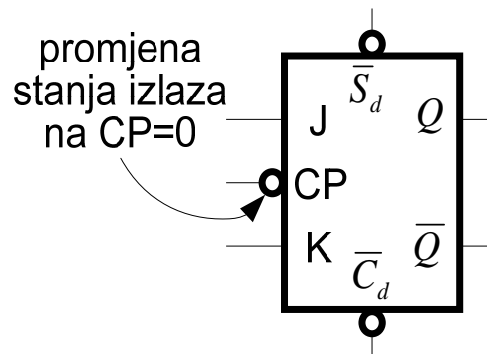
CP = 0 : podatak zapamćen
u izlaznom MUX;
veza ulaza D
i ulaznog MUX

CP = 1 : podatak zapamćen
u ulaznom MUX;
veza ulaznog
i izlaznog MUX



Poboljšanje upravljanja

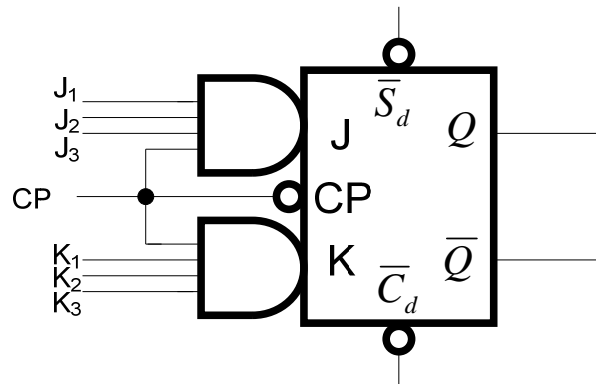
- blok-simbol dvostrukog bistabila:



- komentar izvedbe:
 - *dva* bistabila umjesto jednog!
 - brzina rada je *manja*
 - sklop i dalje osjetljiv na promjene ulaza (\rightarrow hazard) za vrijeme $CP = 1$
 - potrebno ograničiti mogućnost upisa

Poboljšanje upravljanja

- vrlo popularna SSI izvedba (mahom TTL, CMOS):
- sinkroni ulazi
~ sklopovi I:
 olakšanje izgradnje složenijih sklopova
- primjer
 ~ *dvostruki* JK bistabil 7472 (TTL, serija 74)



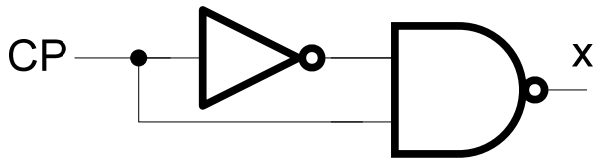


Poboljšanje upravljanja

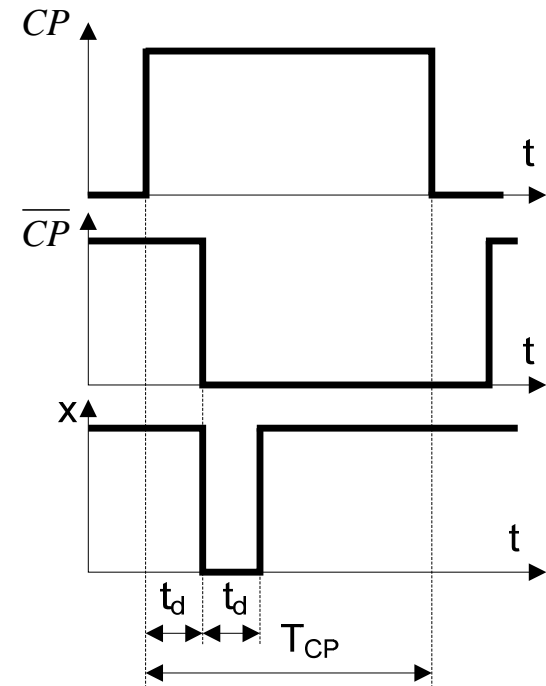
- *upravljanje bridom CP*
~ *bridom okidani bistabil*
(engl. edge-triggered flip-flop)
 - eliminiranje transparentnosti za trajanja impulsa CP
 - osnovna ideja:
~ na *jedan* od bridova impulsa CP generirati *kratki* impuls koji će propustiti ulaze
 - *više* mogućih izvedbi:
 - kašnjenje u logičkim sklopovima
 - kombiniranje *više* osnovnih bistabila

Poboljšanje upravljanja

- izvedba bridom okidanog bistabila korištenjem *kašnjenja u logičkim sklopovima* (\sim hazard):

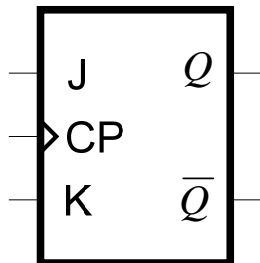


- na *rastući* brid impulsa CP generiranje impulsa trajanja t_d
- ispravni rad mreže $\sim 2 \cdot n + 1$ invertora:
 $(2 \cdot n + 1) \cdot t_d$



Poboljšanje upravljanja

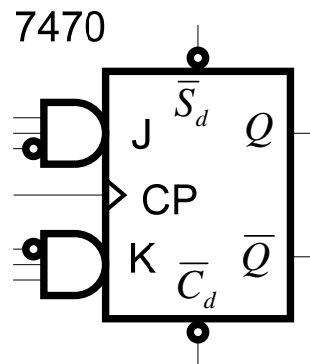
- blok-simbol:



- okidanje negativnim bridom:



- primjer
~ bridom okidani JK bistabil
7470 (TTL, serija 74)

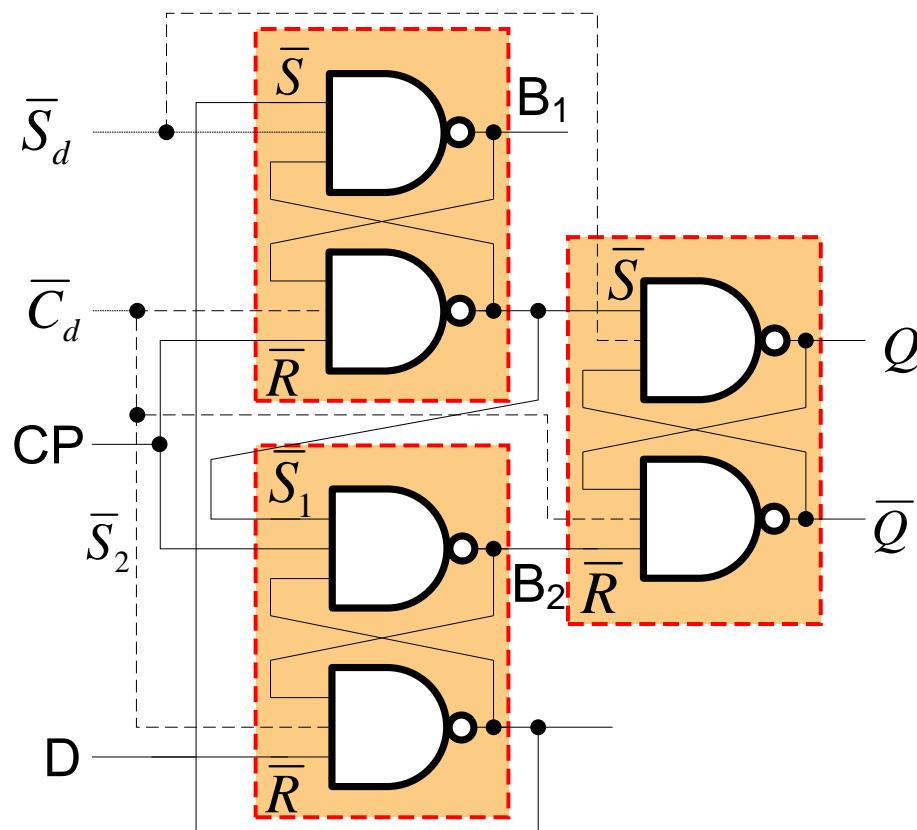
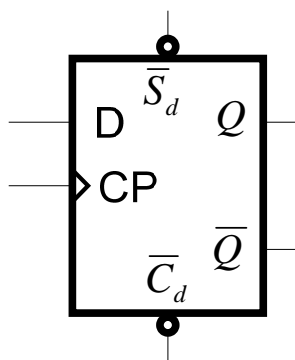


Poboljšanje upravljanja

- *bridom okidani bistabil*
izveden *kombiniranjem* osnovnih bistabila:

- karakteristična
izvedba D bistabila:

- blok-simbol:

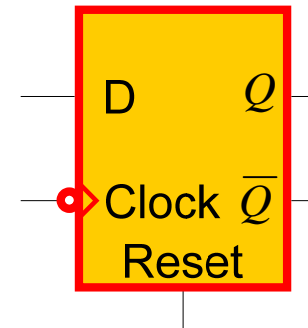


Poboljšanje upravljanja

Primjer: VHDL model bridom upravljano D-bistabila
(padajući brid signala takta),
sa sinkronim ulazom za brisanje

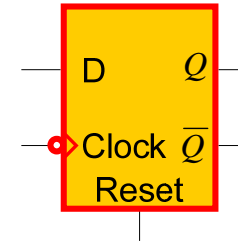
```
library IEEE;
use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;

ENTITY Dbistabil IS PORT (
    D, Reset: IN std_logic;
    Q, Qn: OUT std_logic;
    Clock: IN std_logic
);
END Dbistabil;
```



Poboljšanje upravljanja

```
ARCHITECTURE Behavioral OF Dbistabil IS
BEGIN
  PROCESS (Clock)
    VARIABLE Qint: std_logic;
  BEGIN
    IF falling_edge(Clock) THEN
      IF Reset = '1' THEN
        Qint := '0';
      ELSE
        Qint := D;
      END IF;
    END IF;
    Q <= Qint AFTER 5 ns;
    Qn <= NOT Qint AFTER 5 ns;
  END PROCESS;
END BEHAVIORAL;
```





Sadržaj predavanja

- pojam bistabila
- osnovni bistabil
- sinkroni bistabil
- tipovi bistabila
- tipovi bistabila
- poboljšanje upravljanja
- **karakteristični dinamički parametri**

Karakteristični dinamički parametri

- *maksimalna frekvencija*, f_{\max} :
~ *najveća* frekvencija CP,
a da bistabil *sigurno* mijenja stanje
kad to ulazi zahtijevaju
- *vrijeme kašnjenja*, t_d :
~ interval od djelotvorne promjene na ulazu
(asinkrono: S_d , C_d ; sinkrono: CP)
do promjene na izlazu

češće: *vrijeme proleta (propagacije)*
~ posebno za $0 \rightarrow 1$, odnosno $1 \rightarrow 0$

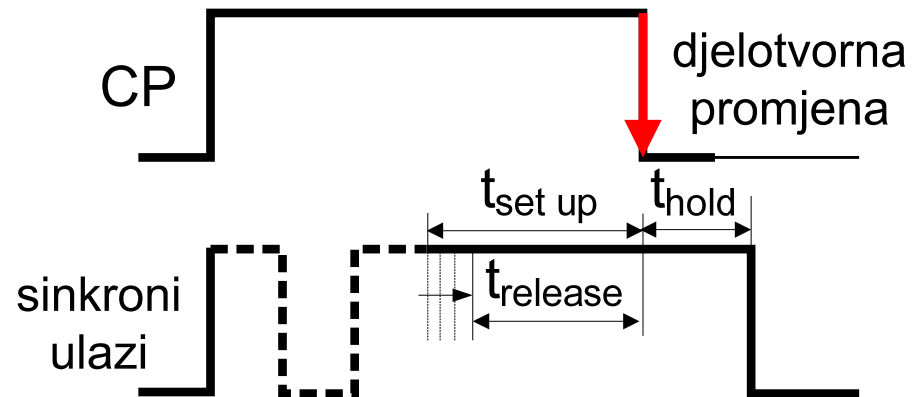
Karakteristični dinamički parametri

- *vrijeme postavljanja*, $t_{\text{set up}}$
~ *minimalno* vrijeme održavanja podatka na *sinkronim* ulazima *prije* djelotvorne promjene CP (dvostruki bistabil: prekid veze ulaz-glavni bistabil), a da bistabil *sigurno* prihvati podatak
- *vrijeme otpuštanja (oslobađanja)*, t_{release} (analogno $t_{\text{set up}}$)
~ *maksimalno* vrijeme održavanja podatka na *sinkronim* ulazima, a da ga bistabil sigurno *ne* prihvati
- *vrijeme pridržavanja*, t_{hold}
~ *minimalno* vrijeme održavanja podatka na sinkronim ulazima *nakon* djelotvorne promjene CP; potrebno kod nekih izvedbi bistabila

Karakteristični dinamički parametri

- definicija

$t_{\text{set up}}$, t_{release} , t_{hold} :



- tipični parametri za TTL bistabile serije 74 (t_{PLH} i t_{PHL} za sinkrone ulaze)

	bridom okidani	dvostruki
	7474	7472
f_{max} [MHz]	25	20
t_{PLH} [ns]	14	16
t_{PHL} [ns]	20	25
$t_{\text{set up}}$ [ns]	20	0
t_{hold} [ns]	5	0

U. Peruško, V. Glavinić: *Digitalni sustavi*, Poglavlje 5: Bistabil.

- pojam bistabila: str. 165-169
- osnovni bistabil: str. 169-176
- sinkroni bistabil: str. 176-179
- tipovi bistabila: str. 179-189
- poboljšanje upravljanja: str. 189-195
- karakteristični dinamički parametri: str. 195-196



Zadaci za vježbu (1)

U. Peruško, V. Glavinić: *Digitalni sustavi*, Poglavlje 5:
Bistabil.

- tipovi bistabila: 5.1-5.4, 5.7
- poboljšanje upravljanja: 5.5, 5.6



Zadaci za vježbu (2)

M. Čupić: *Digitalna elektronika i digitalna logika. Zbirka riješenih zadataka*, Cjelina 7: Bistabil.

- tipovi bistabila:
 - riješeni zadaci: 7.1-7.6
 - zadaci za vježbu: 1-3
- poboljšanje upravljanja:
 - riješeni zadaci: 7.7