Elementy struktur cyfrowych wykłady z Podstaw techniki cyfrowej

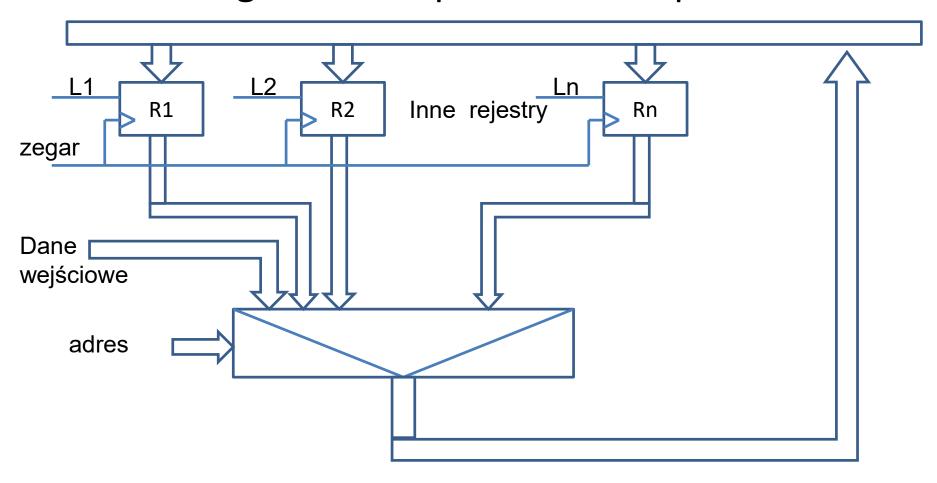
Magistrale, układy iterowane w przestrzeni i w czasie, wprowadzanie i wyprowadzanie danych.

7.01.2020

Magistrale

- W układzie cyfrowym bank rejestrów służy do przechowywania danych.
- Wybór źródła danych rejestru możliwy za pomocą wektorowego multipleksera. Wyjście multipleksera skierowane na wielobitową szynę danych – magistralę – udostępniającą dane innym układom.
- Podłączenie magistrali na wejście rejestrów pozwala na przepisanie danych pomiędzy dowolnymi rejestrami, o tym:
 - jakie jest źródło? decyduje rejestr adresowy,
 - jakie jest przeznaczenie? decyduje sygnał zapisu do rejestru.

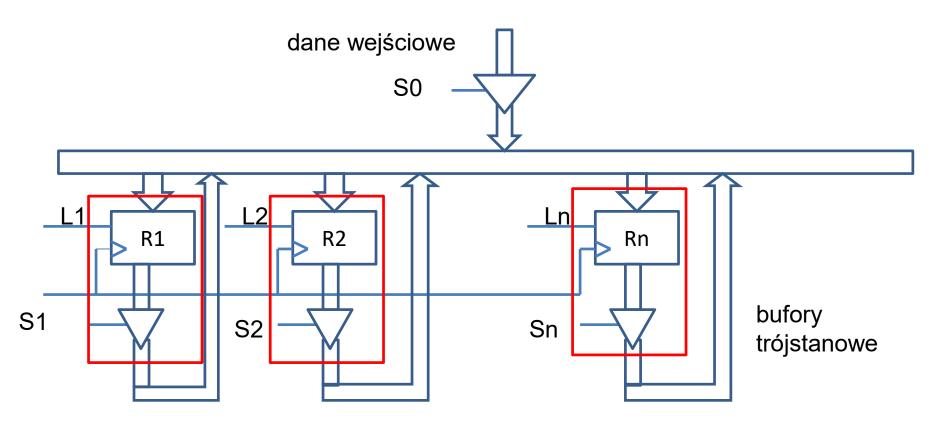
Szyna danych – magistrala w oparciu o multiplekser



L1, L2 to wejścia zgody na wpis równoleły

Szyna danych – magistrala w oparciu o bufory trójstanowe

Wyjścia bramek trójstanowych można łączyć tworząc magistralę. Sterowanie bramkami musi zapewnić wybranie tylko jednej z nich, podczas gdy wyjścia pozostałych będą w stanie wysokiej impedancji.



nr	g8	g4	g2	g1	b8	b4	b2	b1
0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0	0	0	1
2	0	0	1	1	0	0	1	0
3	0	0	1	0	0	0	1	1
4	0	1	1	0	0	1	0	0
5	0	1	1	1	0	1	0	1
6	0	1	0	1	0	1	1	0
7	0	1	0	0	0	1	1	1
8	1	1	0	0	1	0	0	0
9	1	1	0	1	1	0	0	1
10	1	1	1	1	1	0	1	0
11	1	1	1	0	1	0	1	1
12	1	0	1	0	1	1	0	0
13	1	0	1	1	1	1	0	1
14	1	0	0	1	1	1	1	0
15	1	0	0	0	1	1	1	1

Układy iteracyjne przykład:

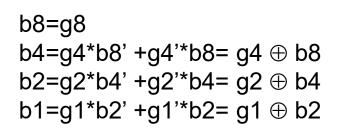
Transkoder z kodu Graya na kod binarny

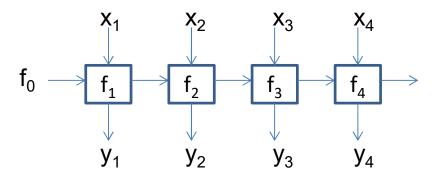
Zauważmy:

Ogólnie: $b(n-1)=g(n-1)\oplus b(n)$

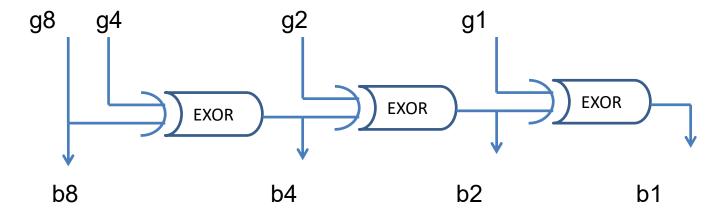
Najstarsze bity jednakowe, bit I wy=we gdy wy _{I+1} =0, bit I wy=we' gdy wy _{I+1} =1

Układy iteracyjne – iteracja w przestrzeni





Układ iteracyjny: x- wejścia, y- wyjścia, f-zmienne stanu (dla każdego bloku mogą być wektorami)



Jednowymiarowy układ iteracyjny: bloki z pojedynczymi: wejściem, wyjściem i zmienną stanu. Tutaj zmienna stanu jest wyjściem bloku z poziomu wyższego.

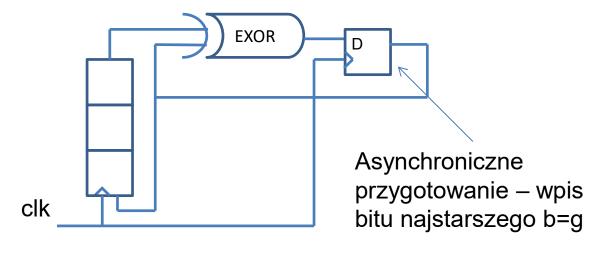
Układy iteracyjne – iteracja w czasie

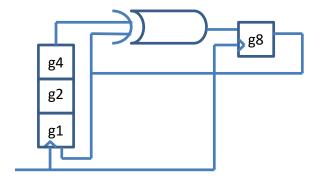
Generacja wyniku jest rozłożona w czasie – w odróżnieniu od wcześniejszego rozwiązania (rozłożenia generacji wyniku w przestrzeni).

Start:

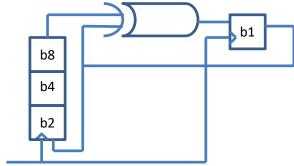
- wpis g8 (set, reset) do przerzutnika,
- wpis równoległy g4, g2,g1 do rejestru przesuwnego Praca:

w kolejnych taktach generowane i zapisywane do przerzutników (rejestru i D) kolejnych bitów wyniku





Stan układu w t=0



Stan układu w t = $3 T_{clk}$

Porównanie układów realizowanych wg koncepcji iteracji w czasie i przestrzeni

Iterowanie w czasie

- Wystarczy jeden blok wykonawczy – funkcjonalny.
- Korzystna sytuacja w przypadku rozłożenia wektora wejściowego w czasie – brak potrzeby rejestru wejściowego.
- Brak potrzeby rejestru
 wyjściowego, gdy elementy
 wyniku mają być dostępne na
 wyjściu w kolejnych chwilach.

Iterowanie w przestrzeni

Wszystkie wyjścia są dostępne jednocześnie, najszybciej jak to jest możliwe.

Niepotrzebne: rejestry przesuwne i generator impulsów zegarowych.



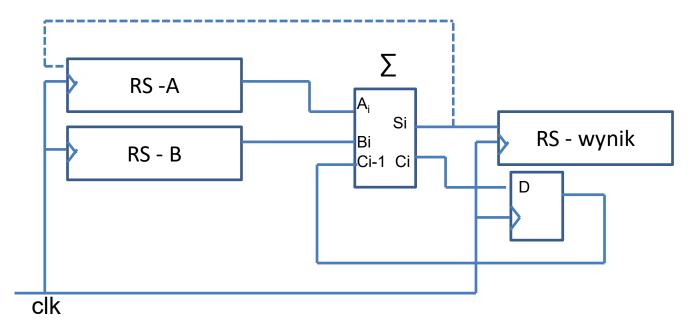








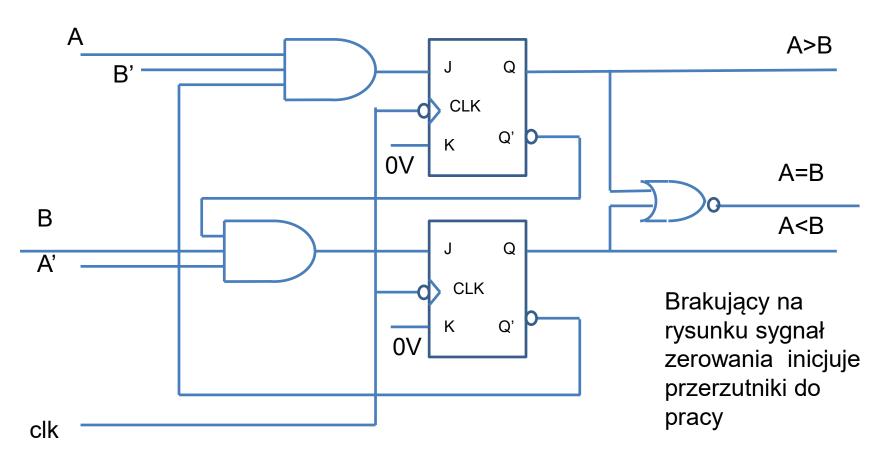
Układy iteracyjne – sumator szeregowy iteracja w czasie



Sumator jednobitowy pełny:

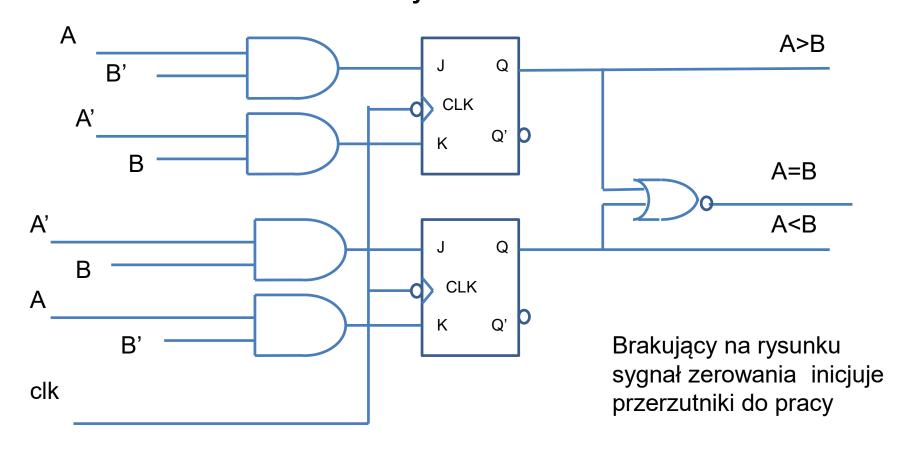
- generuje wynik sumowania dla liczb dowolnego rozmiaru w czasie zależnym od rozmiaru liczb,
- liczby podawane są począwszy od najmłodszego bitu
- linie przerywane to wersja układu będąca sumatorem akumulacyjnym bez dodatkowego rejestru dla wyniku.

Układy iteracyjne – komparator szeregowy iteracja w czasie



Porównywanie szeregowe liczb od **najbardziej** znaczącego bitu – nie Q blokuje wejście informacji po uzyskaniu po raz pierwszy różnych bitów wejściowych.

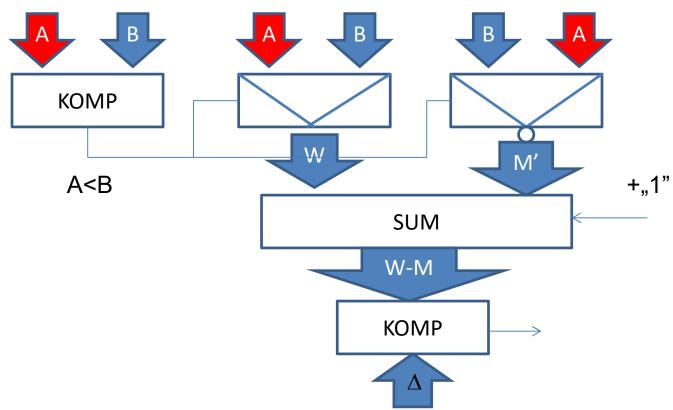
Układy iteracyjne – komparator szeregowy iteracja w czasie



Porównywanie szeregowe liczb od **najmniej** znaczącego bitu, każdy bit może decydować o wyniku, ostatni bit decyduje ostatecznie lub potwierdza wcześniejszy wynik

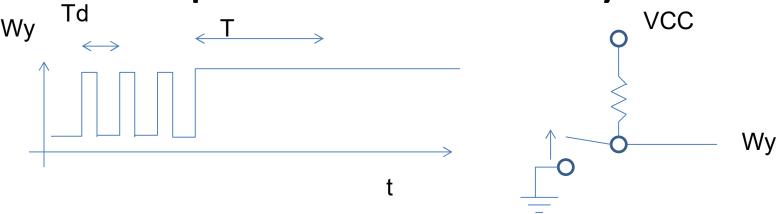
Komparator przedziałowy

Odpowiada na pytanie: Czy $|A-B| < \Delta$?

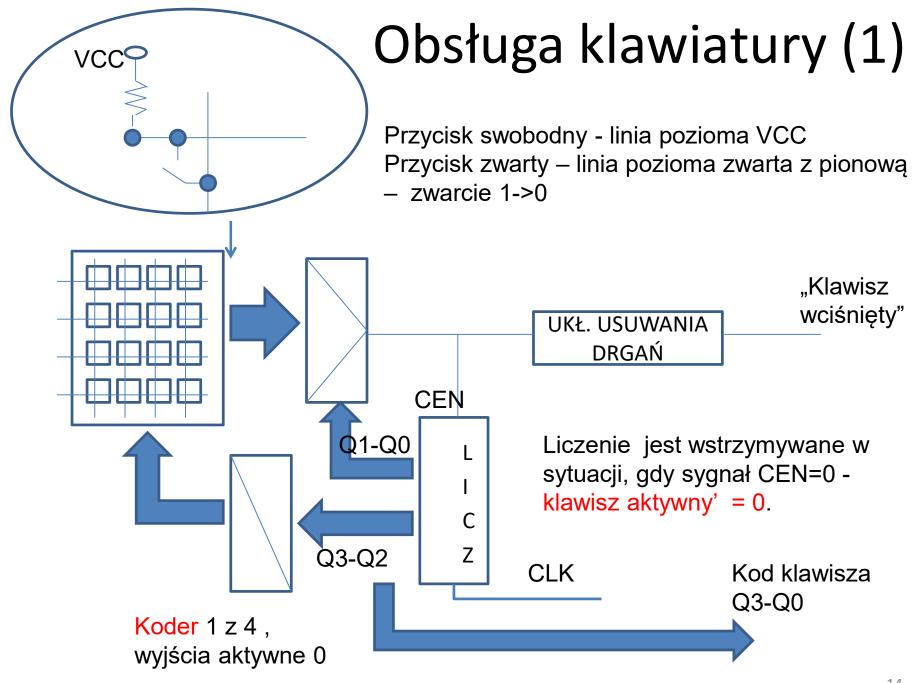


• Liczba mniejsza jest zapisana jest w U2 co umożliwia jej odjęcie od liczby większej. Komparator porównuje |A-B| i Δ

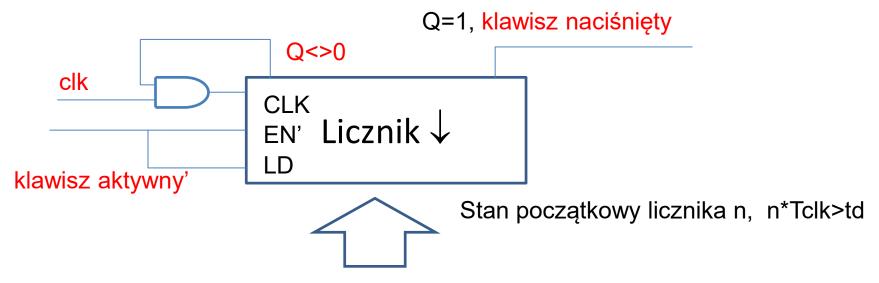
Wprowadzanie danych



- Współpraca wejścia cyfrowego z przyciskiem.
- Drgania zestyków naciśniętego przycisku powodują wielokrotną zmianę sygnału przed ustaleniem ostatecznej wartości.
- Dla uzyskania poprawnej informacji o jednokrotnej zmianie stanu przycisku konieczne usunięcie przejściowych impulsów. Można tego dokonać poprzez wykrycie stabilności (jednakowa wartość) sygnału przez czas T dłuższy od technologicznie określonego okresu drgań zestyków Td.
- Układ usuwania drgań po upływie czasu T od początku stabilności stanu przekazuje informację o wciśniętym (zwolnionym) przycisku.

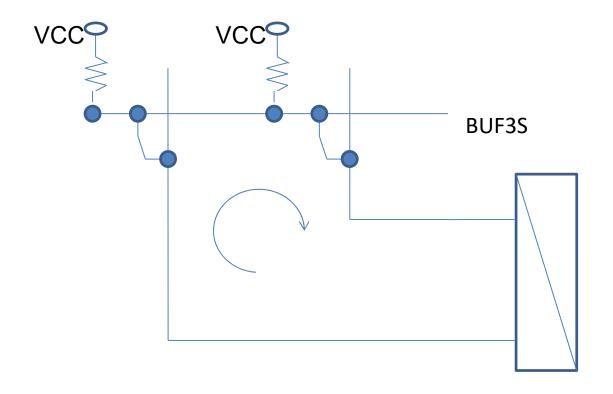


Obsługa klawiatury (2)



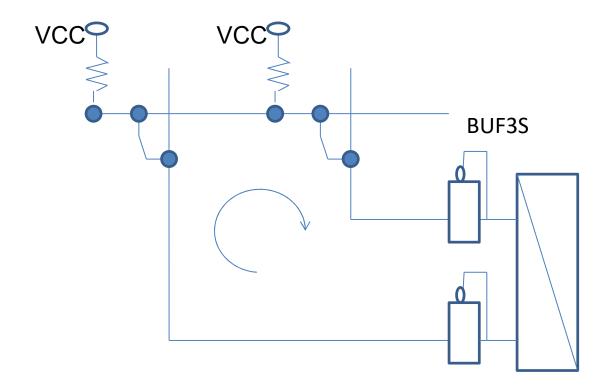
Licznik czasu stabilności sygnału z klawiatury (sprawdza czas trwania "0" sygnału z klawiatury)

- o klawisz aktywny' jest stanem zaadresowanej linii klawiatury
- klawisz naciśnięty oznacza jednokrotne wciśnięcie klawisza
- EN= 1 ładuje licznik zliczający czas
- EN=0 uruchamia licznik,
- o w stanie wyjść licznika Q=1 na jeden cykl clk generowany jest impuls
- o w stanie Q=0 zliczanie jest wstrzymywane
- oEfekt każde wciśnięcie przycisku trwające co najmniej tyle cykli clk ile załadowano do licznika powoduje jednorazową generację impulsu "klawisz naciśnięty "



UWAGA:

Zwarcie wyjść układu cyfrowego!!!

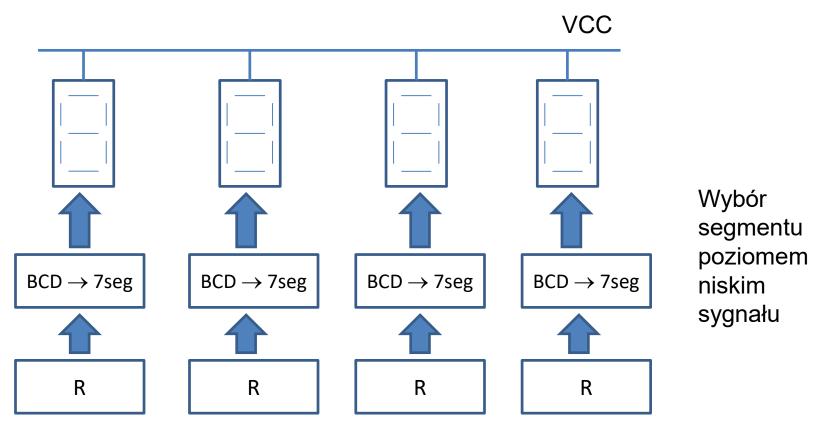


UWAGA:

koder 1 z N na stronie 14 posiada wyjścia trójstanowe (przy braku wybrania linii w stanie wysokiej impedancji).

Zapobiega to zwarciu wysterowanych wyjść kodera w przypadku wciśnięcia kilku klawiszy w jednym rzędzie klawiatury (zapobiega uszkodzeniu kodera).

Wyświetlanie równoległe – statyczne



Liczba transkoderów równa liczbie elementów układu wyświetlania – każdy element jest wyświetlaczem 7-mio segmentowym.

Wartość zapisana w rejestrze jest wyświetlona na 7 segmentach pod warunkiem podania <u>zasilania</u> (0V i VCC) do 7s elementu układu wyświetlacza.

Wyświetlanie równoległe – dynamiczne

Układ wyświetlania dynamicznego pozwala na sterowanie okresowe (nie ciągłe) poszczególnymi wyświetlaczami – informacja jest widoczna poprzez wykorzystanie bezwładności percepcji światła przez oko ludzkie.

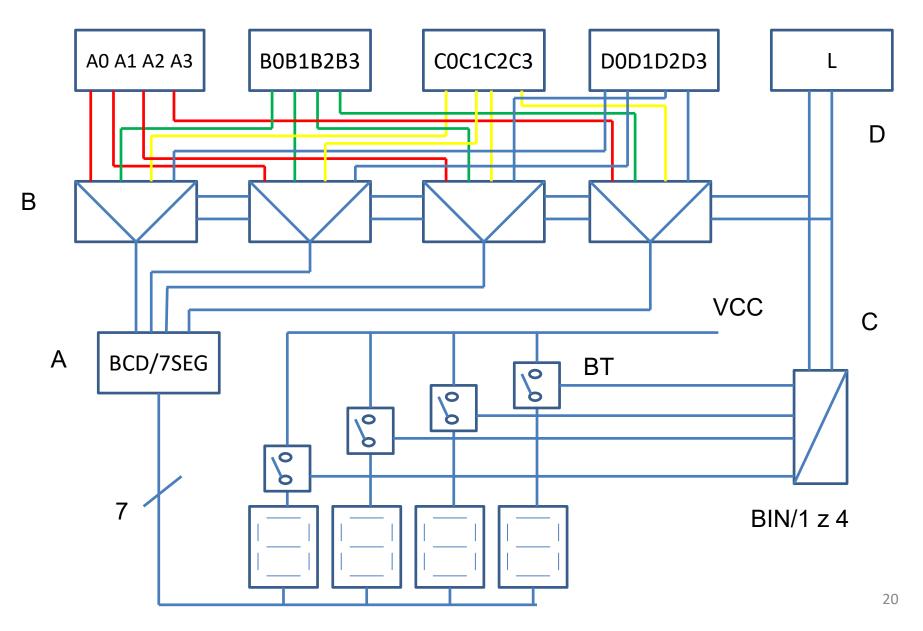
Układ zbudowany jest z następujących części:

- A Układu wybierania (sterowania) segmentów wyświetlacza (transkoder BCD 7 segmentowy).
- B Multipleksera (lub rejestru przesuwającego) dostarczającego w kolejnych cyklach odpowiednich informacji dla obsługiwanych elementów ukł. wyświetlacza – multiplekser wektorowy.
- C Układu wybierania elementów wyświetlacza dekoder 1 z N i sterowane z jego wyjść wyłącznikami zasilania elementu wyświetlacza.
- D Licznika określającego obsługiwany obecnie element wyświetlacza.
- E Generatora sygnału zegarowego określającego częstotliwość multipleksowania między segmentami.



Cyfrowo sterowany wyłącznik – bramka transmisyjna

Wyświetlanie równoległe – dynamiczne - przykład 4 segmenty



Wyświetlanie równoległe – dynamiczne

Cechy wyświetlania dynamicznego:

- Zmniejszenie poboru mocy wysterowanie wyświetlacza do świecenia tylko w części czasu wyświetlania.
- Zwiększenie czasu życia wyświetlacza.
- Zmniejszenie liczby połączeń.
- W przypadku dysponowania dynamicznym źródłem informacji (informacje multipleksowane) mniejsza liczba elementów wykonawczych: licznik, jeden koder (BCD- 7 segment), selektor oraz wyłączniki.
- Wynikający z powyższego wzrost niezawodności.