

Instituto Tecnológico de Buenos Aires

22.13 ELECTRÓNICA III

Trabajo práctico N°3

Grupo 3

| | |
|------------------------------------|-------|
| MECHOULAM, Alan | 58438 |
| LAMBERTUCCI, Guido Enrique | 58009 |
| MARTORELL, Ariel | 56209 |
| LONDERO BONAPARTE, Tomás Guillermo | 58150 |

Profesores

DEWALD, Kevin
WUNDES, Pablo Enrique
AGUIRRE, Miguel Pablo

Presentado: 14/11/19

Índice

| | |
|--|----------|
| 1. Ejercicio 1 | 2 |
| 1.1. Introducción | 2 |
| 1.2. Análisis del sistema | 2 |
| 1.3. Implementación y mediciones | 4 |
| 2. Ejercicio 2 | 8 |
| 3. Ejercicio 3 | 8 |
| 3.1. Introducción | 8 |
| 3.2. Simulación | 10 |
| 3.3. Implementación | 10 |
| 3.3.1. Level Shifting | 10 |
| 3.3.2. Diseño Final | 10 |
| 3.3.3. Componentes | 11 |
| 3.4. Mediciones | 11 |
| 3.5. Conclusiones | 13 |

1. Ejercicio 1

1.1. Introducción

En este ejercicio se implementa un sistema de control para un tanque de agua, el cual cuenta con dos sensores, siendo estos I y S, los cuales indican si el tanque está lleno, por la mitad o vacío. Las condiciones de diseño son las siguientes:

- Cuando está vacío ($I = 0, S = 0$) se prenden las dos bombas B_0 y B_1 .
- Cuando se encuentra lleno ($I = 1, S = 1$) se apagan las bombas.
- Cuando está por la mitad ($I = 1, S = 0$) se activa una sola bomba, pero estas se alternan entre sí al establecer cual trabaja.

1.2. Análisis del sistema

Las limitaciones previamente mencionadas se corresponden con la siguiente tabla de verdad:

| I | S | B_1 | B_2 |
|---|---|-----------|-------|
| 0 | 0 | 1 | 1 |
| 0 | 1 | x | x |
| 1 | 0 | Alternado | |
| 1 | 1 | 0 | 0 |

Tabla 1: Tabla de verdad del sistema.

A partir de lo expuesto previamente, se diseña la siguiente FSM.

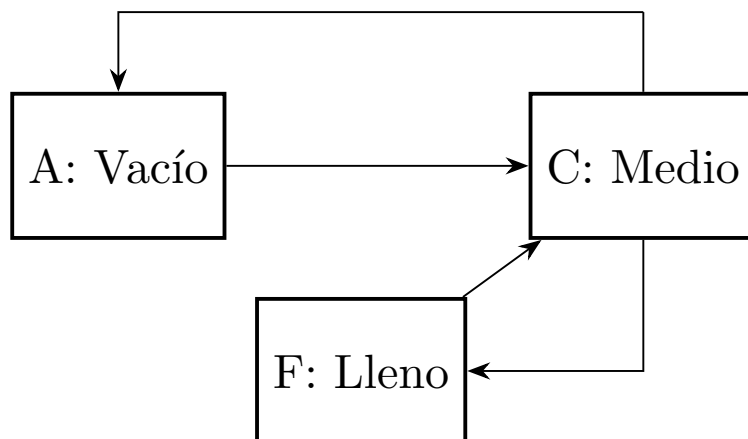


Figura 1: Finite state machine.

Con lo presentado en la Figura (1), se confecciona una tabla de transiciones.

| Estado Actual | Estado Futuro | | | | Salida | |
|---------------|---------------|------------|------------|------------|--------|--------|
| | I-S 0-0 | I-S 0-1 | I-S 1-0 | I-S 1-1 | Ambos | Toggle |
| A | x | x | B | x | 1 | 0 |
| B | A | x | x | C | 0 | 1 |
| C | x | x | B | x | 0 | 0 |

Tabla 2: Tabla de transiciones del sistema.

A partir de la Tabla (2) y la Figura (1) se puede llegar a la siguiente tabla, donde y_1 e y_2 representan la salida de los flip-flops, mientras que Y_1 e Y_2 la entrada de los mismos.

| Estado Actual | Codificación | Estado Futuro | | | | Salida | |
|---------------|--------------|---------------|-------------|-------------|-------------|--------|--------|
| | | $Y_2 - Y_1$ | $Y_2 - Y_1$ | $Y_2 - Y_1$ | $Y_2 - Y_1$ | Ambos | Toggle |
| | | I-S | I-S | I-S | I-S | | |
| | | 0-0 | 0-1 | 1-0 | 1-1 | | |
| A | 00 | x | x | 01 | x | 1 | 0 |
| B | 01 | 00 | x | x | 11 | 0 | 1 |
| C | 10 | x | x | 01 | x | 0 | 0 |
| D | 11 | x | x | x | x | x | x |

Se destaca que la variable “Ambos” hace referencia a estado en el cual se deben prender ambas bombas, mientras que la variable “Toggle” a cuando debe prenderse una sola e intercambiar.

Luego, se prosigue a resolver los mapas de Karnaugh para cada variable:

| | | | | |
|------|----|----|----|----|
| y2y1 | IS | | | |
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 00 | X | X | X | 1 |
| 01 | 0 | X | 1 | X |
| 11 | X | X | X | X |
| 10 | X | X | X | 1 |

(a) Tabla de Karnaugh para Y_1 .

| | | | | |
|------|----|----|----|----|
| y2y1 | IS | | | |
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 00 | X | X | X | 0 |
| 01 | 0 | X | 1 | X |
| 11 | X | X | X | X |
| 10 | X | X | X | 0 |

(b) Tabla de Karnaugh para Y_2 .

| | | |
|----|----|---|
| y2 | y1 | |
| | 0 | 1 |
| 0 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | X |

(c) Tabla de Karnaugh para “Ambos”.

| | | |
|----|----|---|
| y2 | y1 | |
| | 0 | 1 |
| 0 | 0 | 1 |
| 1 | 0 | X |

(d) Tabla de Karnaugh para “Toggle”.

Figura 2: Tablas de Karnaugh para cada variable analizada.

A partir de la Figura (2) se derivan las siguientes expresiones:

$$\begin{aligned} Y_1 &= I \\ Y_2 &= S \end{aligned} \quad (1)$$

$$\begin{aligned} \text{Ambos} &= \overline{y_2 + y_1} \\ \text{Toggle} &= y_1 \end{aligned} \quad (2)$$

Luego, se procede a obtener los circuitos para la FSM.

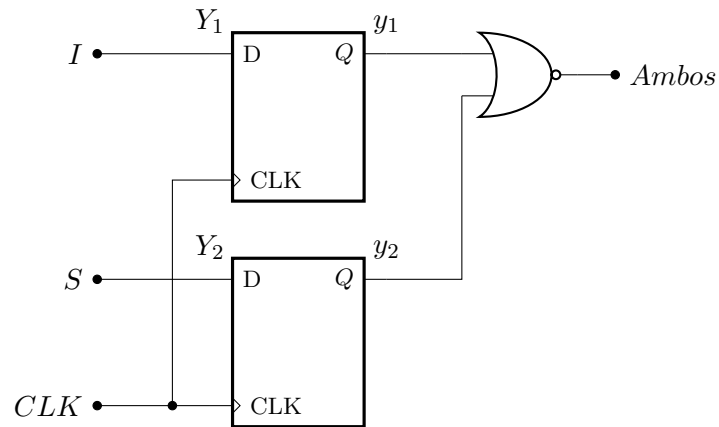


Figura 3: Circuito FSM.

Agregando el siguiente circuito lógico, se implementa la función de Toggle junto a la lógica de salida.

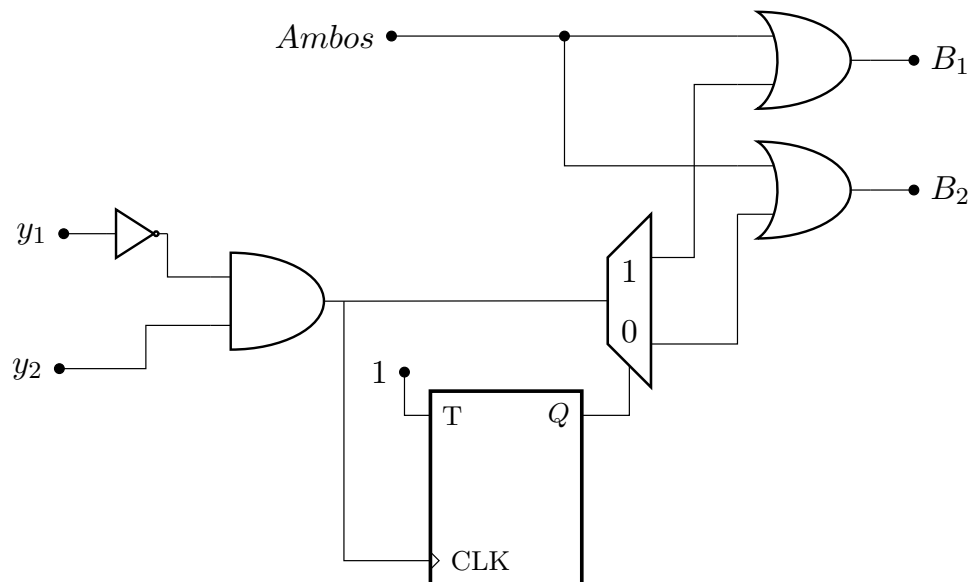


Figura 4: Circuito FSM con Toggle.

1.3. Implementación y mediciones

Una vez establecidos los circuitos y a partir de ellos, se procedió a implementarlos en PCB:

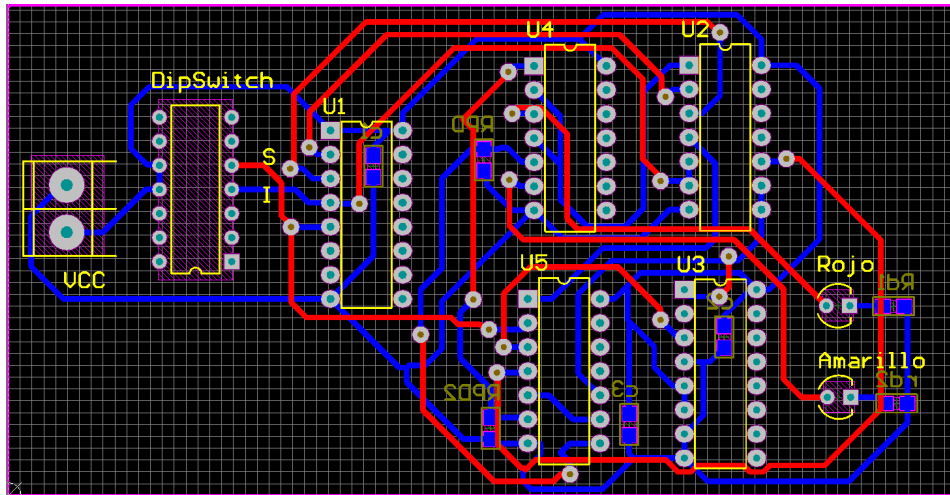


Figura 5: PCB en Altium de los circuitos.

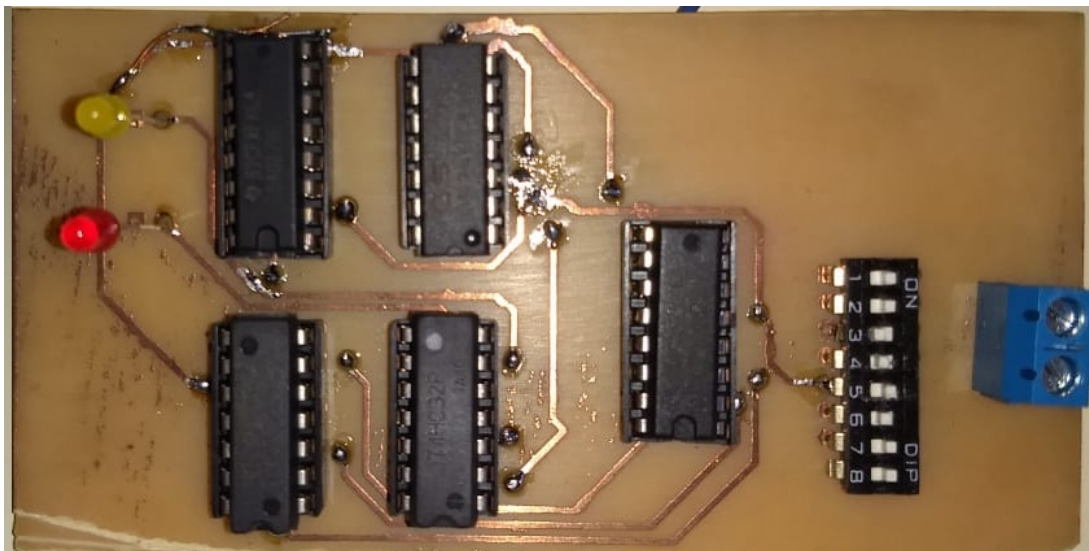


Figura 6: Placa implementada.

Finalmente, se procedió a medir los niveles de tensión para las transiciones posibles. A continuación se presentan los resultados.

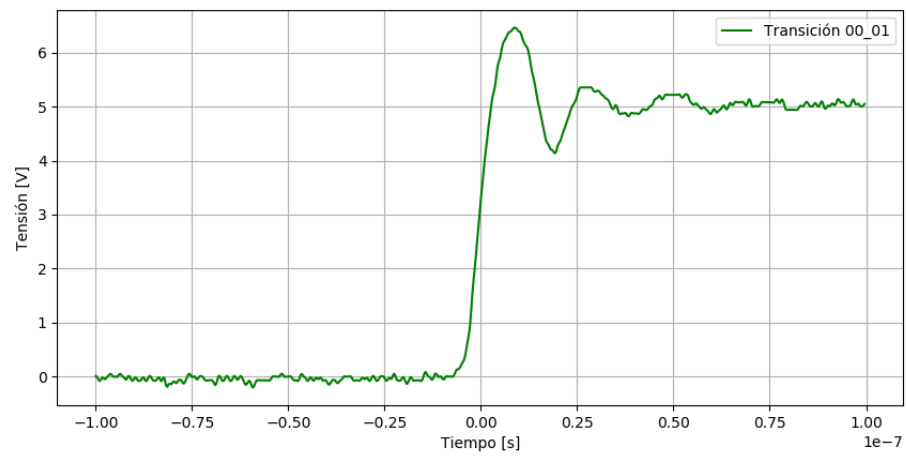


Figura 7: Transición 00-01.

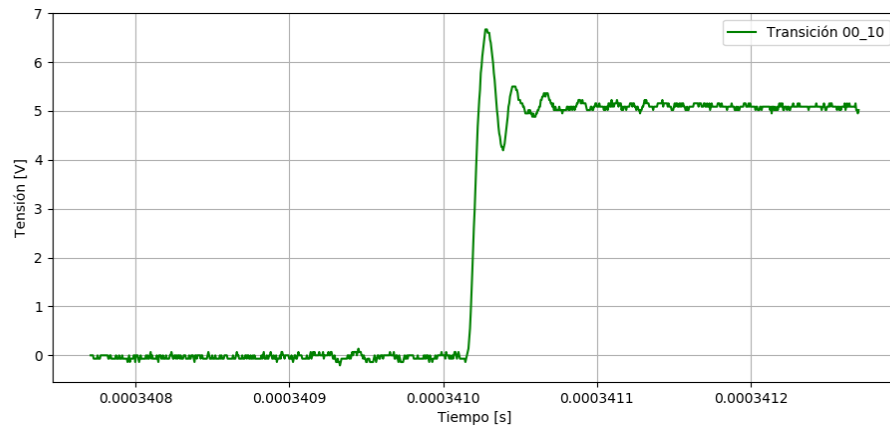


Figura 8: Transición 00-10.

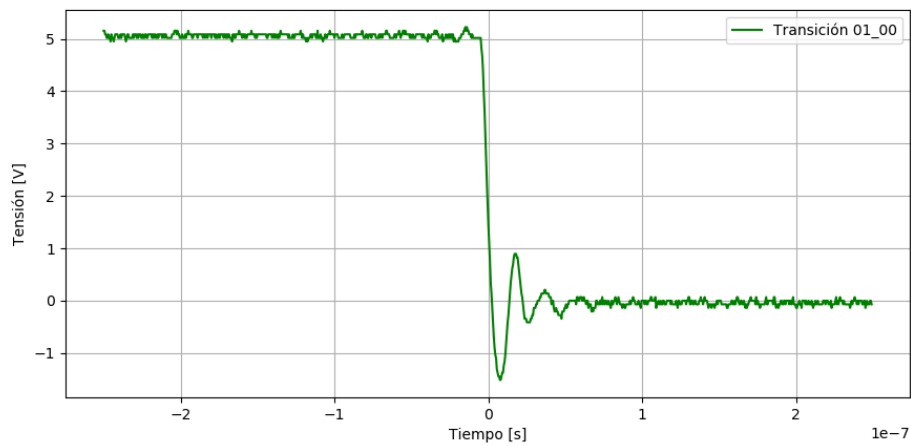


Figura 9: Transición 01-00.

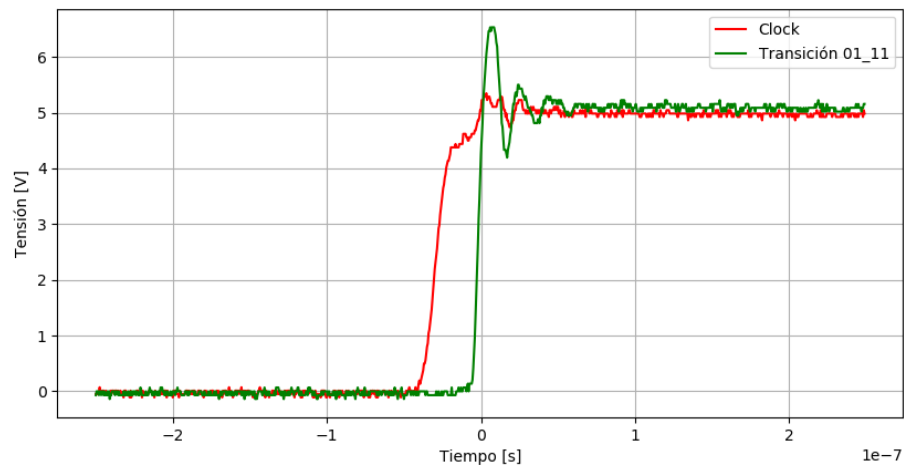


Figura 10: Transición 01-11.

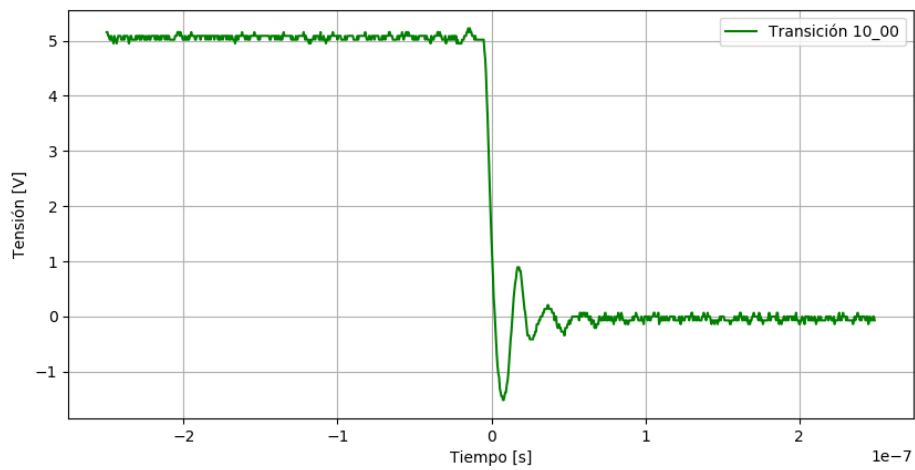


Figura 11: Transición 10-00.

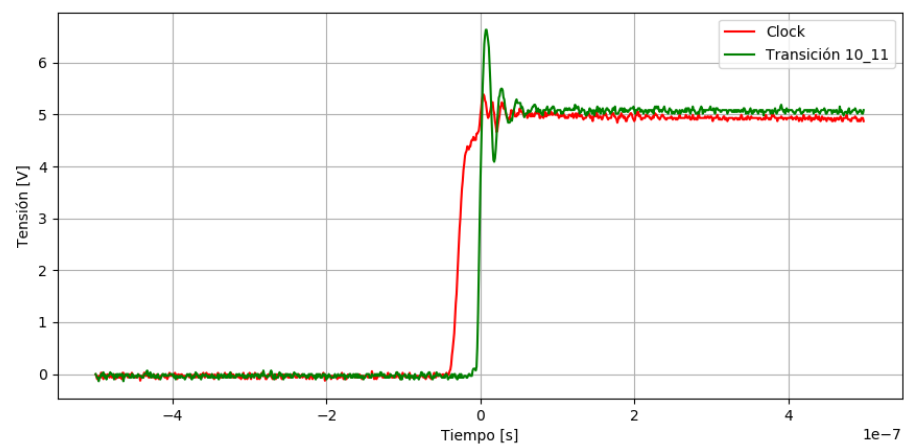


Figura 12: Transición 10-11.

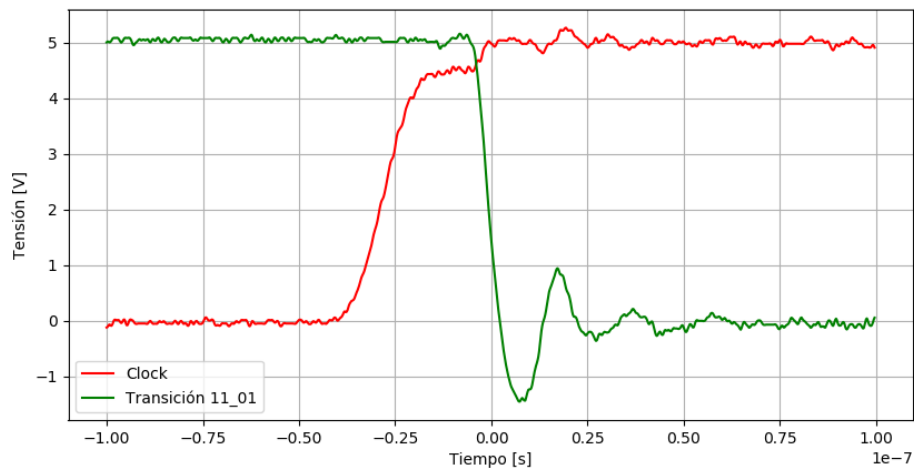


Figura 13: Transición 11-01.

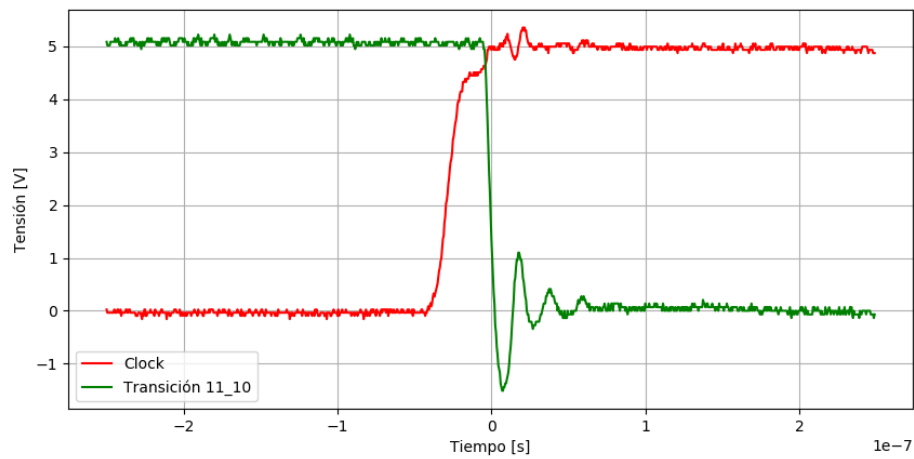


Figura 14: Transición 11-10.

2. Ejercicio 2

3. Ejercicio 3

3.1. Introducción

En esta sección se buscó implementar la siguiente máquina de estados finitos:

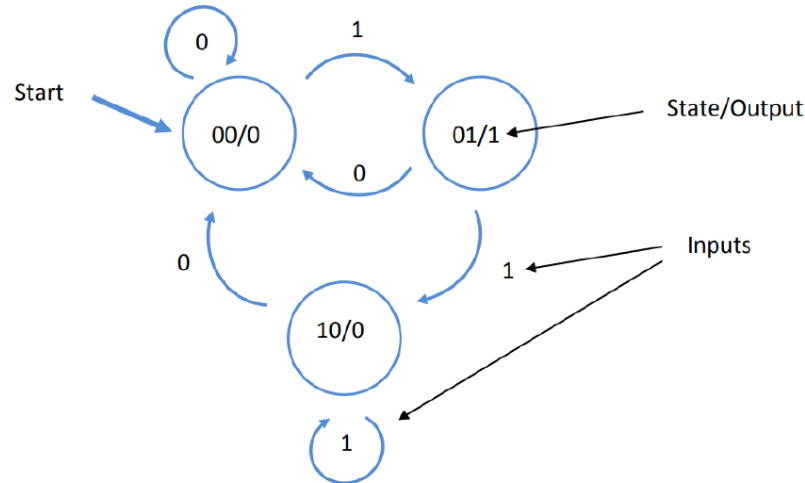


Figura 15: Máquina de estados finitos a implementar.

Para esto, se conformó la tabla de estados considerando al estado 00 como el inicial, resultando:

| <i>PresentState</i> y_2y_1 | <i>NextState</i> | | <i>Output(z)</i> |
|---------------------------------|---------------------|---------------------|------------------|
| | $w = 0$ Y_2Y_1 | $w = 1$ Y_2Y_1 | |
| 00 | 00 | 01 | 0 |
| 01 | 00 | 10 | 1 |
| 10 | 00 | 10 | 0 |
| 11 | xx | xx | x |

Tabla 3: Tabla de estados para la máquina de estados finita a implementar.

Como fue necesario implementar tres estados, se requirió utilizar dos flip-flops. Luego, se hallaron las fórmulas lógicas para los estados siguientes utilizando mapas de Karnaugh.

| a | bc | | | |
|---|----|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 0 | X | 0 |
| 1 | 0 | 1 | X | 1 |

$$Y_2 = wy_1 + wy_2$$

(a) Solución para Y_2 .

| a | bc | | | |
|---|----|----|----|----|
| | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 0 | 0 | 0 | X | 0 |
| 1 | 1 | 0 | X | 0 |

$$Y_1 = w(\overline{y_2} \cdot \overline{y_1})$$

(b) Solución para Y_1 .

Figura 16: Mapas de Karnaugh para los próximos estados de la maquina de estados finitos.

Utilizando el teorema de De Morgan y simplificando se obtienen dos posibles implementaciones análogas:

$$\begin{cases} Y_1 = w(\overline{y_2} \cdot \overline{y_1}) \\ Y_2 = w(\overline{y_2} \cdot \overline{y_1}) \end{cases}$$

(a) Implementación con NAND.

$$\begin{cases} Y_1 = w(\overline{y_2 + y_1}) \\ Y_2 = w(y_2 + y_1) \end{cases}$$

(b) Implementación con AND y NOR.

Si este circuito fuese trabajado directamente sobre el silicio, se elegiría la implementación con compuertas NAND, ya que esta forma es la más simple de realizar. Sin embargo, como se realizó sobre un PCB, se decidió utilizar la

implementación con AND y NOR, debido a que de esta manera se utilizan solamente dos integrados para el circuito lógico de entrada y salida, a diferencia de la implementación con NAND, el cual requiere de tres integrados, utilizando un total de nueve NAND's. Finalmente, a partir de las ecuaciones obtenidas se esquematizó la implementación teórica.

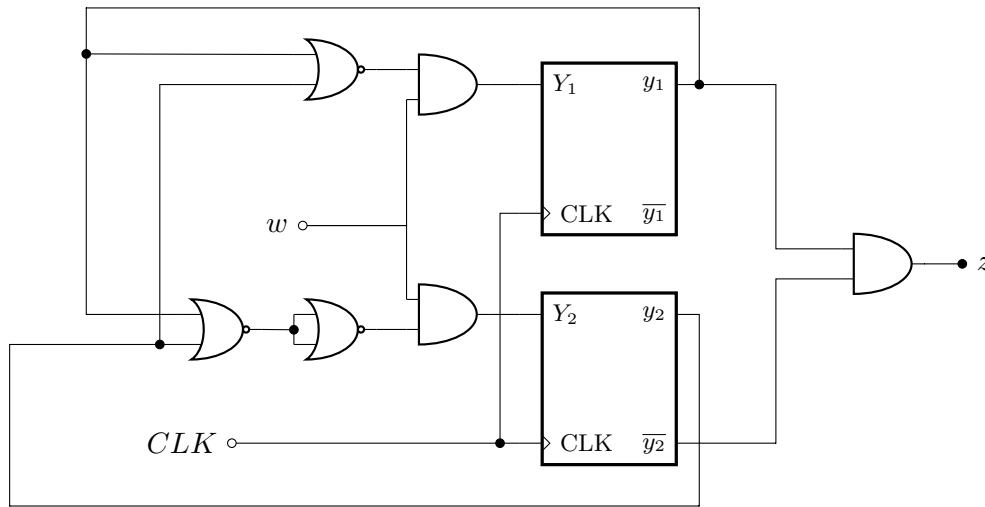


Figura 18: Implementación teórica de la lógica de entrada, estados y lógica de salida.

3.2. Simulación

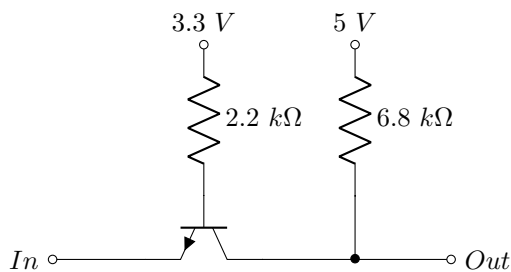
Se simuló la implementación obtenida en la sección anterior utilizando *Verilog*. Además, se construyó un test bench con todas las combinaciones posibles de entradas. Esta simulación obtuvo resultados exitosos. Se encuentra anexada esta simulación junto al test bench y un ejecutable junto a este informe.

3.3. Implementación

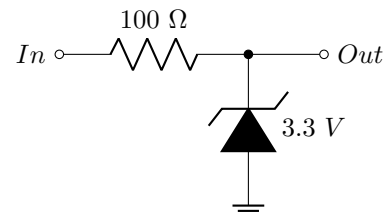
Para esta etapa se tuvo un cuidado especial dado que era un requisito en la implementación que la lógica interna del circuito funcione con 3.3 V, mientras que las entradas y salidas debían operar con 5 V.

3.3.1. Level Shifting

Para la conversión de 3.3 V a 5 V de la salida se decidió utilizar un transistor bipolar NPN como indica la Figura (19a). Luego, para las entradas, las cuales deben pasar de 5 V a 3.3 V, se utilizó un diodo zener de 3.3 V con una resistencia limitadora de corriente, la cual fue calculada conociendo la corriente de codo del diodo y la corriente de entrada de las compuertas de tecnología CMOS empleadas. Esta implementación se puede observar en la Figura(19b).



(a) Transistor NPN en base común utilizado como step-up level-shifter.



(b) Regulador de tensión de 3.3 V con zener y resistencia utilizados como step-down level-shifter.

3.3.2. Diseño Final

Finalmente se presenta a continuación el diseño final de la máquina de estados finitos implementada en un PCB de 50mm x 50mm.

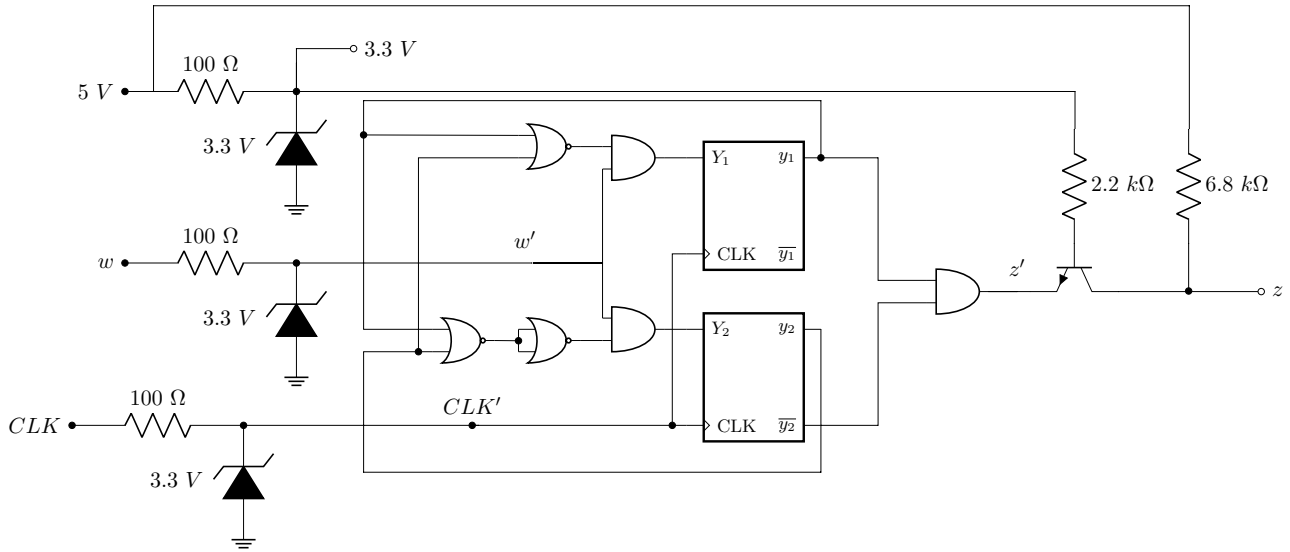


Figura 20: Implementación de la máquina de estados finitos junto a la conversión de niveles de tensión.

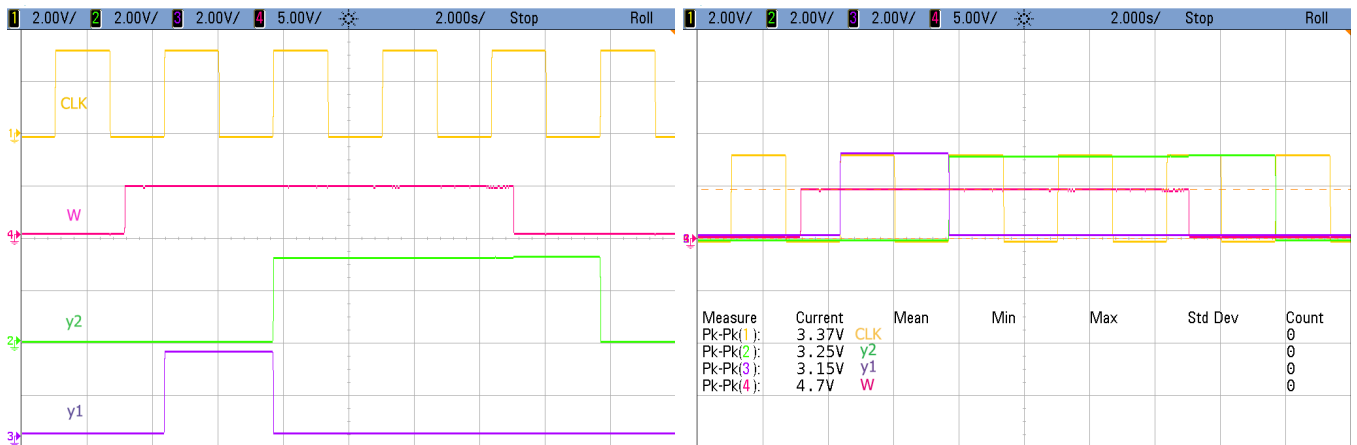
3.3.3. Componentes

A continuación se detallan los componentes utilizados en la implementación:

- Dual Flip-flop D: [CD4013](#)
- Quad 2-input AND: [74HC08](#)
- Quad 2-input NOR: [74HC02](#)
- BJT NPN: [BC548](#)

3.4. Mediciones

Se realizaron mediciones de tanto correcta transición entre estados como de niveles de tensión en el circuito.



(a) Medición de transiciones de estados: ..00-01-10-...-10-00-..

(b) Medición de los niveles de tensión.

Figura 21: Mediciones del circuito implementado.

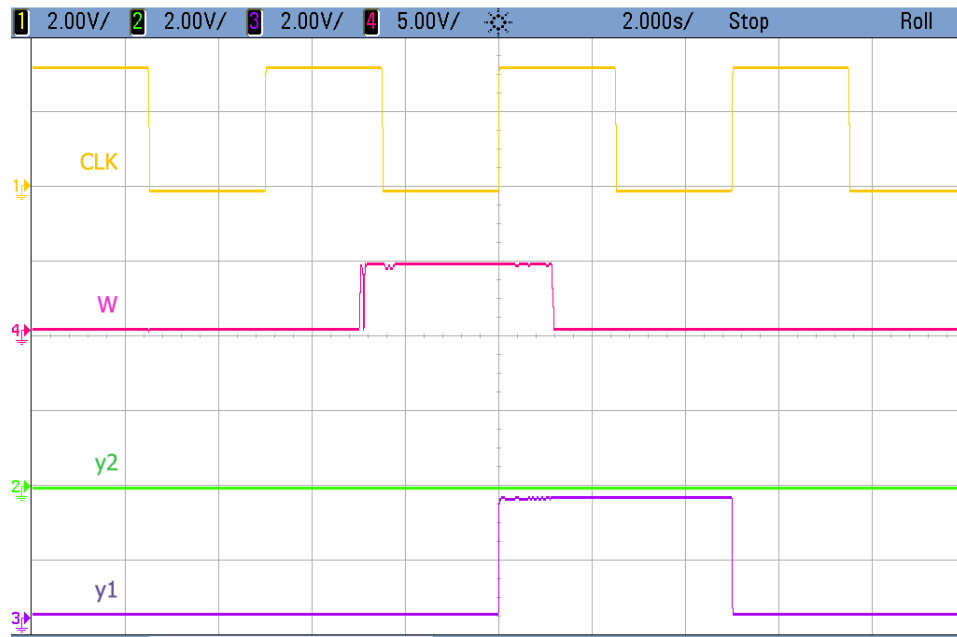
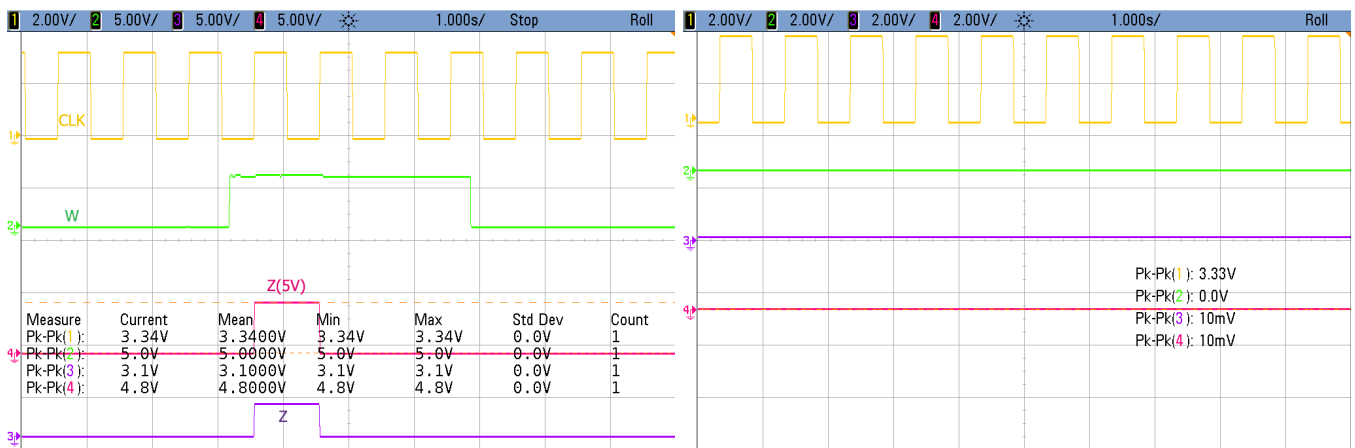


Figura 22: Medición de la transición de estados: ..00-01-00-..



(a) Medición de la transición de la salida del circuito.

(b) Medición de los niveles de tensión en estado bajo..

Figura 23: Mediciones del circuito implementado.

Se puede observar que el level shifting de niveles de tensión funcionan correctamente. Los niveles de tensión son:

- $V_{OL} = 10 \text{ mV}$
- $V_{OH} = 4.8 \text{ V}$
- $V_{3.3H} \geq 3.1 \text{ V}$
- $V_{3.3L} \approx 0 \text{ V}$

Se destaca que $V_{3.3}$ representa el nivel de tensión de la lógica interna del circuito, mientras que V_{OL} y V_{OH} son los niveles de tensión altos y bajos conseguidos a la salida Z .

Luego, se observa en las Figuras (21a) y (22) que la transición de estados funciona correctamente habiendo probado todas las combinaciones posibles. Por otro lado, en la Figura (23a) se observa que la salida posee los valores adecuados, siendo cero para todos los estados excepto en el 01, para el cual la salida es igual a un uno lógico. Finalmente, se destaca que el consumo de corriente del circuito es de 15 mA en todos los estados excepto en el estado 01 posee un consumo de 32 mA .

3.5. Conclusiones

Se implementó la FSM propuesta habiendo cumplido los requisitos de niveles de tensión de lógica interna. Si bien la transición de 5 V a 3.3 V funcionó correctamente, el consumo de corriente es muy elevado, observándose un máximo de 32 mA . Si se hubiera deseado un consumo menor, se debería utilizar un step-down level-shifters, valiéndose transistores como se realizó para el step-up level-shifter. Este logró mantener la salida en una tensión muy baja para el estado lógico bajo y en una tensión aceptable para el estado de tensión lógico alto, con un error de 200 mV por debajo del deseado. Sin embargo, estos niveles de tensión se encuentran totalmente dentro de estándares de márgenes de ruido tanto para la tecnología TTL como para CMOS. Luego, la tensión alta de la lógica interna de 3.1 V se encuentra también dentro de los márgenes de ruido para ambas tecnologías.

Otras posibles implementaciones para el step-down parten del uso de un divisor resistivo, lo cual disminuye el consumo de corriente, ya que dentro de los valores de resistencias que se pueden utilizar, se hayan aquellas de $10\text{ k}\Omega$ o más, ya que estos valores no son lo suficientemente altos como para generar un divisor resistivo con la impedancia de entrada de la compuerta CMOS ni para provocar una corriente comparable con el consumo de estas compuertas. Otra implementación se centra en el uso de un comparador. Este último es más barato que un transistor, pero se descartó por su gran tamaño y por poseer implementaciones más simples con mismo resultado.