

# Laboratorium 2

## Układ odliczający

Łukasz Kwinta, Kacper Kozubowski, Ida Ciepiela

kwiecień 2024

---

# Spis treści

---

<b>1</b>	<b>Cel zadania</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Idea rozwiązania</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Układ timer</b>	<b>4</b>
3.1	Black box . . . . .	4
3.1.1	Wejścia . . . . .	4
3.1.2	Wyjścia . . . . .	5
3.2	Diagram załączania układów . . . . .	6
3.3	Kontrola działania licznika . . . . .	6
3.3.1	Tablice prawdy . . . . .	7
3.3.2	Wyprowadzenie formuł . . . . .	7
3.3.3	Realizacja formuł . . . . .	8
3.4	Podukład ustawiający czas licznika . . . . .	9
3.4.1	Wejścia i Wyjścia . . . . .	9
3.4.2	Tabele prawdy . . . . .	10
3.4.3	Wyprowadzenie formuł . . . . .	10
3.4.4	Realizacja formuł . . . . .	11
3.5	Podukład kontrolujący przerzutniki . . . . .	12
3.5.1	Wejścia i Wyjścia . . . . .	12
3.5.2	Tabele prawdy . . . . .	13
3.5.3	Wyprowadzenie formuł . . . . .	15
3.5.4	Realizacja formuł . . . . .	18
<b>4</b>	<b>Przykład implementacji układu w obwodzie</b>	<b>19</b>
<b>5</b>	<b>Testy</b>	<b>20</b>
5.1	Testy podukładów . . . . .	20
5.1.1	Testy timer_driver . . . . .	20
5.1.2	Testy timer_setter . . . . .	24
5.2	Test timera . . . . .	30
<b>6</b>	<b>Zastosowania</b>	<b>34</b>
<b>7</b>	<b>Wnioski</b>	<b>36</b>

## 1 Cel zadania

---

Korzystając wyłącznie z wybranych przerzutników oraz dowolnych bramek logicznych, proszę zaprojektować czterobitowy układ TIMER, odmierzający ustawiany za pomocą przełączników czas (od 0 do 15).

Po wciśnięciu przycisku STRAT, układ rozpoczyna odmierzanie czasu do tyłu (proszę dobrać częstotliwość tak, aby efekt był dobrze widoczny na ekranie).

Po wyzerowaniu się licznika czasu, układ powinien się zatrzymać i włączyć alarm świetlny wykorzystujący diodę LED. Po ponownym wciśnięciu przycisku START, układ powinien wyłączyć alarm i ponownie rozpocząć odmierzanie ustawionego na przełącznikach czasu. Aktualny wskazywany przez układ czas proszę pokazywać na wyświetlaczach siedmiosegmentowych.

## 2 Idea rozwiązania

---

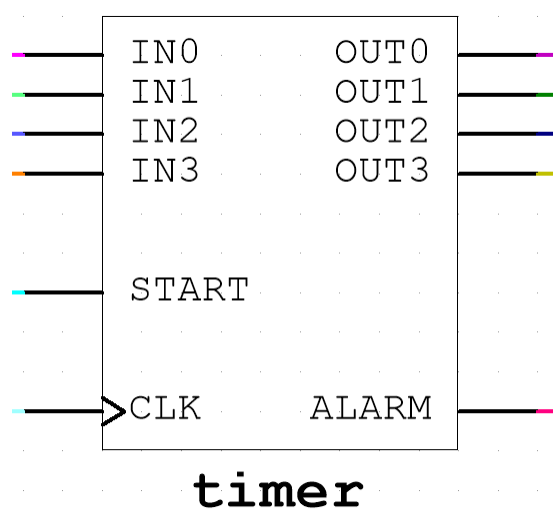
Do rozwiązania zadania wybraliśmy przerzutniki T - z powodu łatwości sterowania takim układem. Do sterowania przerzutnikami w trybie synchronicznym wykorzystaliśmy transkoder uruchamiający wejścia T kolejnych przerzutników na bazie obecnego stanu wyjścia układu. Dodatkowo dodaliśmy pojedynczy sygnał kontrolujący włączenie/wyłączenie układu.

Do początkowego zaprogramowania czasu odliczania na liczniku wykorzystaliśmy możliwość asynchronicznego ustawienia przerzutników w konkretny stan, również tutaj zaprojektowaliśmy transkoder, który porównuje stan przerzutników z wejściem do programowania czasu i odpowiednio ustawia układ.

### 3 Układ timer

#### 3.1 Black box

Pierwszym krokiem w projektowaniu układu było zaprojektowanie czarnej skrzynki i określenie wejść i wyjść układu.



Rysunek 3.1: Czarna skrzynka timera

Poniżej przedstawimy specyfikację wejść i wyjść układu

##### 3.1.1 Wejścia

- **IN<sub>x</sub>** - wejścia programujące czas odliczania licznika - binarny zapis liczby od której licznik powinien zacząć odliczać. 4 wejścia łącznie pozwalają na odliczanie w zakresie 0-15. IN0 oznacza najmniej znaczący bit, IN3 oznacza najbardziej znaczący bit. Wejście jest używane do zaprogramowania w momencie gdy na wejściu **START** pojawi się stan wysoki.

Numer bitu	3	2	1	0
Bit	IN3	IN2	IN1	IN0
Mnożnik	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$

Tabela 3.1: Kodowanie pinów wejściowych

- **START** - wejście aktywujące układ. Stan wysoki oznacza aktywację licznika, stan niski oznacza, że licznik dokończy liczenie do wyzerowania licznika.

Jeśli wejście **START** będzie miało stan wysoki w czasie dojścia licznika do zera, na wyjściu **ALARM** pojawi się puls, po czym licznik zostanie zaprogramowany obecnym wejściem, a następnie uruchomiony ponownie.

Zmiany stanu na wejściu **START** w czasie gdy licznik jest w stanie liczenia, nie mają żadnego efektu.

- **CLK** - wejście zegara stanowiącego podstawę czasu licznika - określa jak szybko następować będą zmiany wyjścia i odliczanie licznika do zera.

### 3.1.2 Wyjścia

- **OUTx** - wyjścia stanowiące kolejne bity aktualnego stanu licznika. Zmiana wartości licznika, następuje na wznoszącym zboczu zegara wejściowego. **OUT0** stanowi najmniej znaczący bit, a **OUT3** najbardziej znaczący bit.

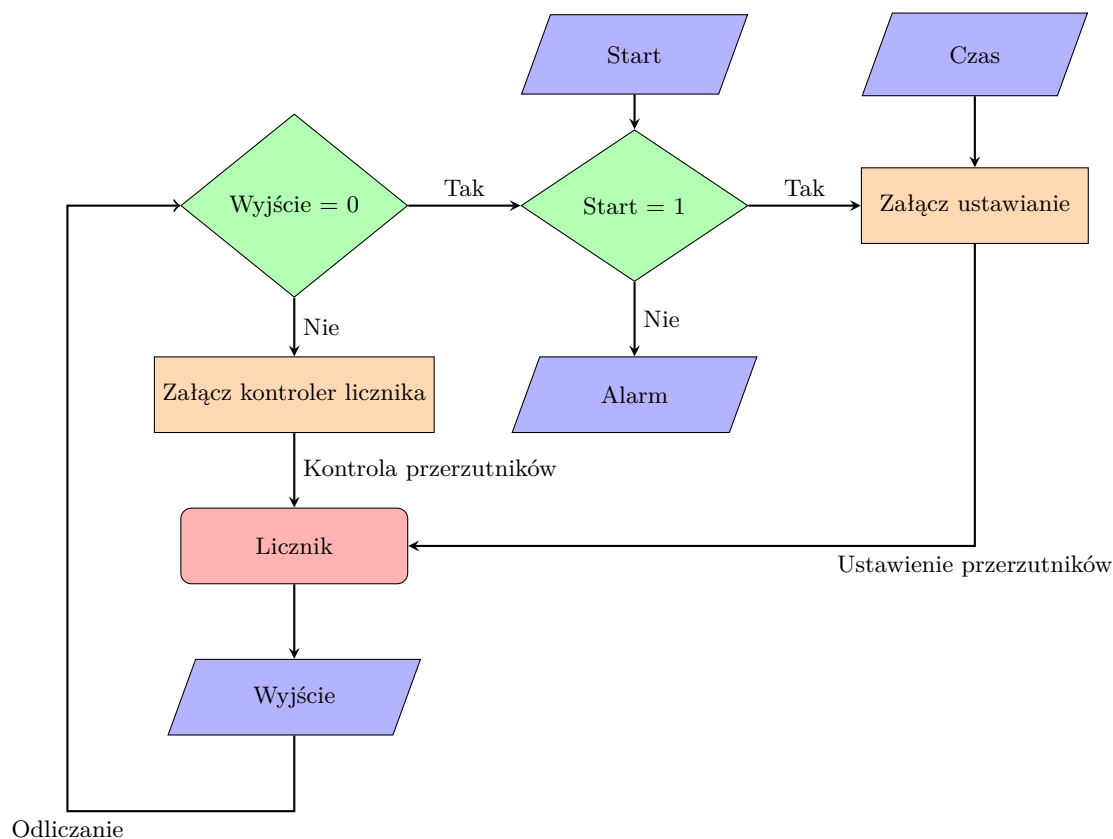
Numer bitu	3	2	1	0
Bit	<b>OUT3</b>	<b>OUT2</b>	<b>OUT1</b>	<b>OUT0</b>
Mnożnik	$2^3$	$2^2$	$2^1$	$2^0$

Tabela 3.2: Kodowanie pinów wejściowych

- **ALARM** - wyjście sygnalizujące zakończenie odliczania licznika. Stan wysoki oznacza, że obecny stan licznika jest równy 0.

### 3.2 Diagram załączania układów

Poniżej rozpisaliśmy diagram zależności stanu załączenia poszczególnych układów od siebie z którego wynikać będą tabele prawdy.



Rysunek 3.2: Diagram załączania układów

### 3.3 Kontrola działania licznika

Na najwyższym poziomie nasz układ `timer` składa się z dwóch podukładów: `timer_setter` - układu ustawiającego czas odliczania oraz `timer_driver` układu kontrolującego wejścia T przerzutników. Na tym samym poziomie znajdują się przerzutniki stanowiące faktyczny licznik oraz implementacja formuł załączających te układy opisanych tutaj.

Dla czytelności poniżej przyjmujemy następujące oznaczenia:

- `EN_SET` - wejście aktywujące w układzie `timer_setter`
- `EN_DRV` - wejście aktywujące w układzie `timer_driver`
- `EQ0` - wyjście układu `timer_driver` mówiące o tym czy obecny stan licznika to 0 (stan wysoki).
- `START` - wejście startowe timera

### 3.3.1 Tablice prawdy

Tabela prawdy wynika z schematu kontroli przedstawionego powyżej.

Wejście		Wyjście	
EQ0	START	EN_SET	EN_DRV
0	0	0	1
0	1	0	1
1	0	0	0
1	1	1	0

Tabela 3.3: Tabela prawdy dla stanów aktywacji podukładów

### 3.3.2 Wyprowadzenie formuł

Dla wyjścia EN\_SET możemy odczytać formułę wprost z tabeli:

$$\text{EN\_SET} = \text{EQ0} \cdot \text{START}$$

Dla wyjścia EN\_DRV możemy pokusić się o próbę optymalizacji formuły przy pomocy tablicy Karnaugh:

		START	
		0	1
EQ0	0	1	1
	1	0	0

Tabela 3.4: Tablica Karnaugh dla formuły aktywującej układ kontrolujący licznik

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

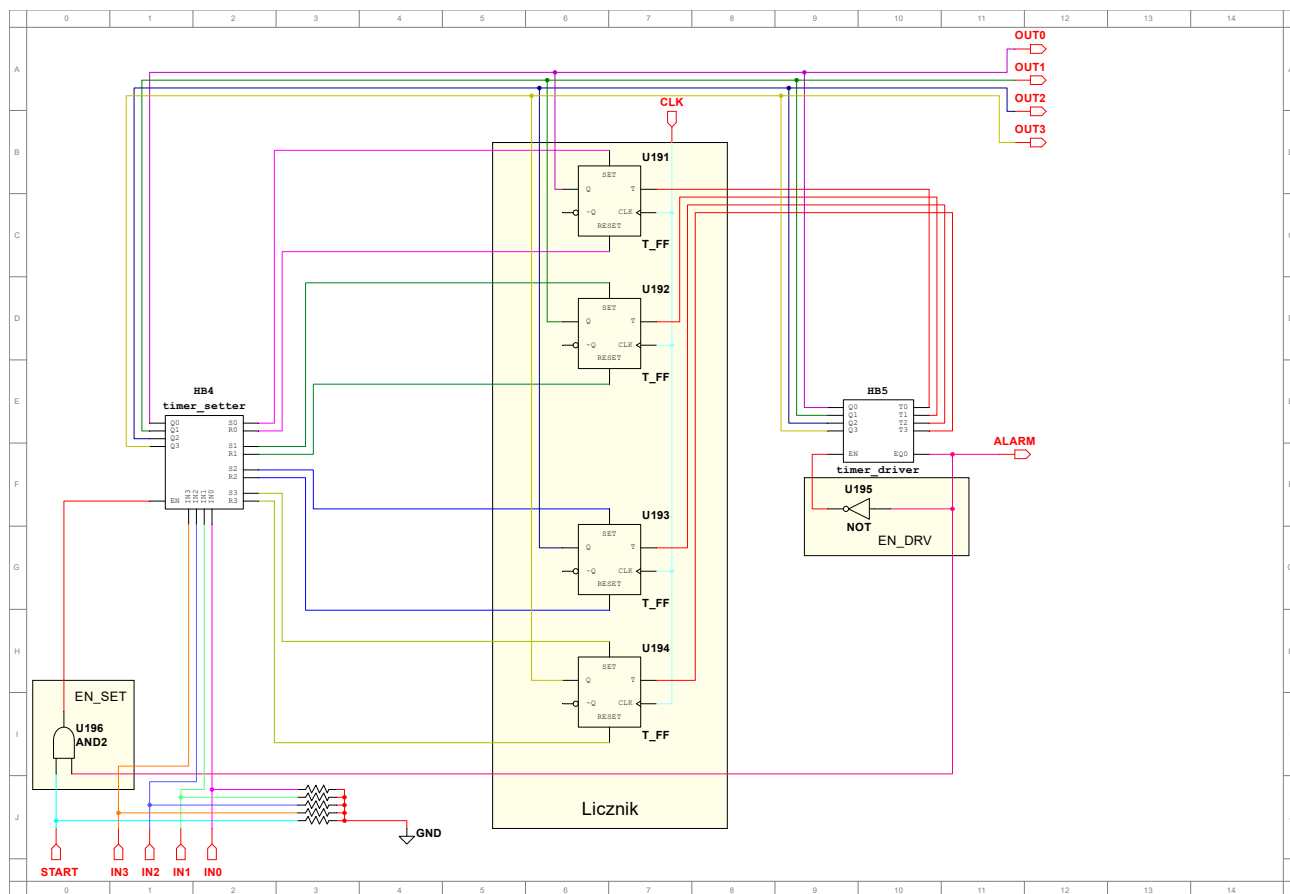
$$\text{EN\_DRV} = \overline{\text{EQ0}}$$

### 3.3.3 Realizacja formuł

Poniżej przedstawiamy realizację wcześniej wyprowadzonych formuł:

$$\text{EN\_SET} = \text{EQ0} \cdot \text{START}$$

$$\text{EN\_DRV} = \overline{\text{EQ0}}$$



Rysunek 3.3: Ogólny schemat timera

Na schemacie znajdują się również rezystory pull-down zabezpieczające wejścia układu przed nieokreślonym stanem wejść.

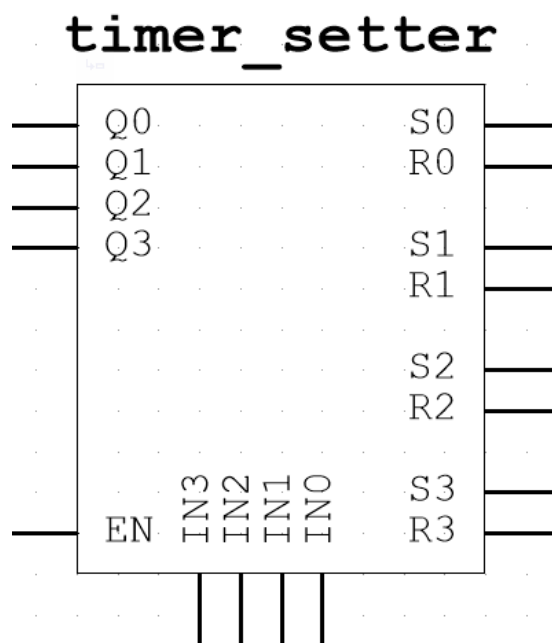


### 3.4 Podukład ustawiający czas licznika

Układ nazwany na naszych schematach `timer_setter` ustawia czas odliczania gdy układ zostanie załączony. Układ ma na celu wysterowanie asynchronicznych wejść przerzutników T poprzez odpowiednie wykonanie operacji SET lub RESET w zależności od obecnego stanu przerzutnika w porównaniu do odpowiadającego bitu programowania.

#### 3.4.1 Wejścia i Wyjścia

Wejścia do układu stanowią bity oznaczające obecny stan poszczególnych wyjść przerzutnika, bity oznaczające stan wejścia programowania timera oraz sygnał załączający układ. Wyjścia natomiast stanowią pary pinów SET i RESET dla poszczególnych przerzutników.



Rysunek 3.4: Czarna skrzynka podukładu `timer_setter`

Poniżej opis wejść układu:

- EN - wejście aktywujące układ, gdy wejście jest w stanie wysokim, na wyjściach układu pojawiają się odpowiednie wartości
- Qx - wejścia obecnego stanu licznika, Q0 stanowi najmniej znaczący bit obecnego stanu licznika, a Q3 najbardziej znaczący bit.
- INx - wejścia programowania startowego stanu licznika, IN0 stanowi najmniej znaczący bit wejścia, a IN3 najbardziej znaczący bit.

Poniżej opis wyjść układu:

- **Sx** - wyjście SET ustawiające odpowiedni przerzutnik T, wartość S0 obliczana jest na podstawie wejść Q0 i IN0, a więc odpowiada ustawieniu przerzutnika T odpowiadającemu najmniej znaczącemu bitowi licznika.
- **Rx** - wyjście RESET resetujący odpowiedni przerzutnik T, wartość R0 obliczana jest na podstawie wejść Q0 i IN0, a więc odpowiada resetowaniu przerzutnika T odpowiadającemu najmniej znaczącemu bitowi licznika.

### 3.4.2 Tabele prawdy

Jako że, układ oblicza każdą parę wyjść dokładnie tak samo na podstawie odpowiadających sobie bitów, tabelę prawdy zapiszemy w postaci sparametryzowanej, tzn. parze wyjściowej **Sx**, **Rx** odpowiadają wejścia **INx**, **Qx** oraz sygnał enable. Finalnie ostateczny układ stanowią 4 powtórzone takie formuły dla każdego z bitów 0,1,2,3.

Tabela prawdy wynika z następujących faktów:

- jeśli  $EN = 0$  to żadne wyjście nie jest aktywne
- jeśli  $INx = Qx$  to nie musimy zmieniać stanu przerzutnika
- w pozostałych przypadkach wykonujemy odpowiednio albo operację SET albo RESET

Wejście			Wyjście	
EN	INx	Qx	Sx	Rx
0	0	0	0	0
0	0	1	0	0
0	1	0	0	0
0	1	1	0	0
1	0	0	0	0
1	0	1	0	1
1	1	0	1	0
1	1	1	0	0

Tabela 3.5: Tabela prawdy dla układu programującego początkowy stan licznika

### 3.4.3 Wyprowadzenie formuł

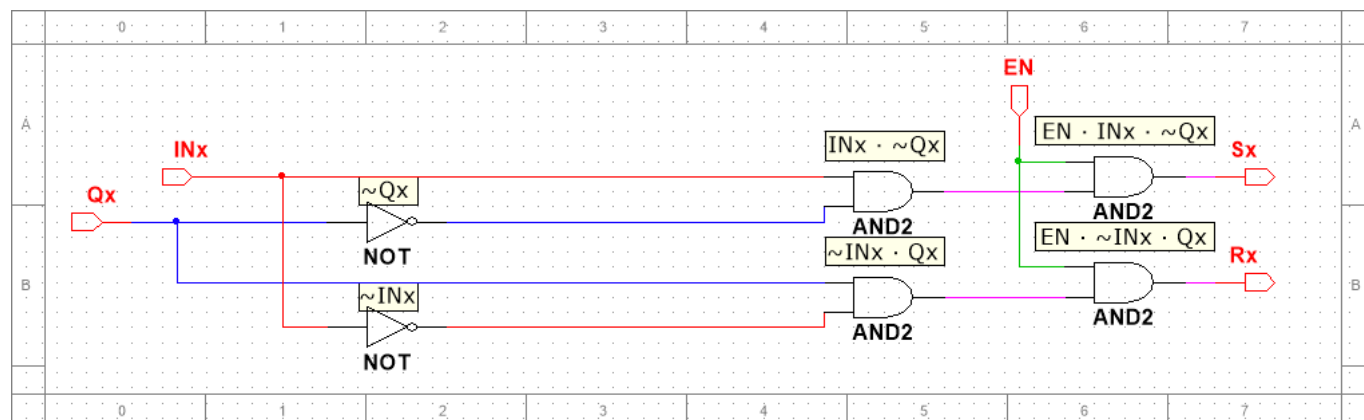
Na podstawie tabeli prawd możemy wyprowadzić formułę na wyjścia **Sx** i **Rx**

$$Sx = EN \cdot INx \cdot \overline{Qx}$$

$$Rx = EN \cdot \overline{INx} \cdot Qx$$

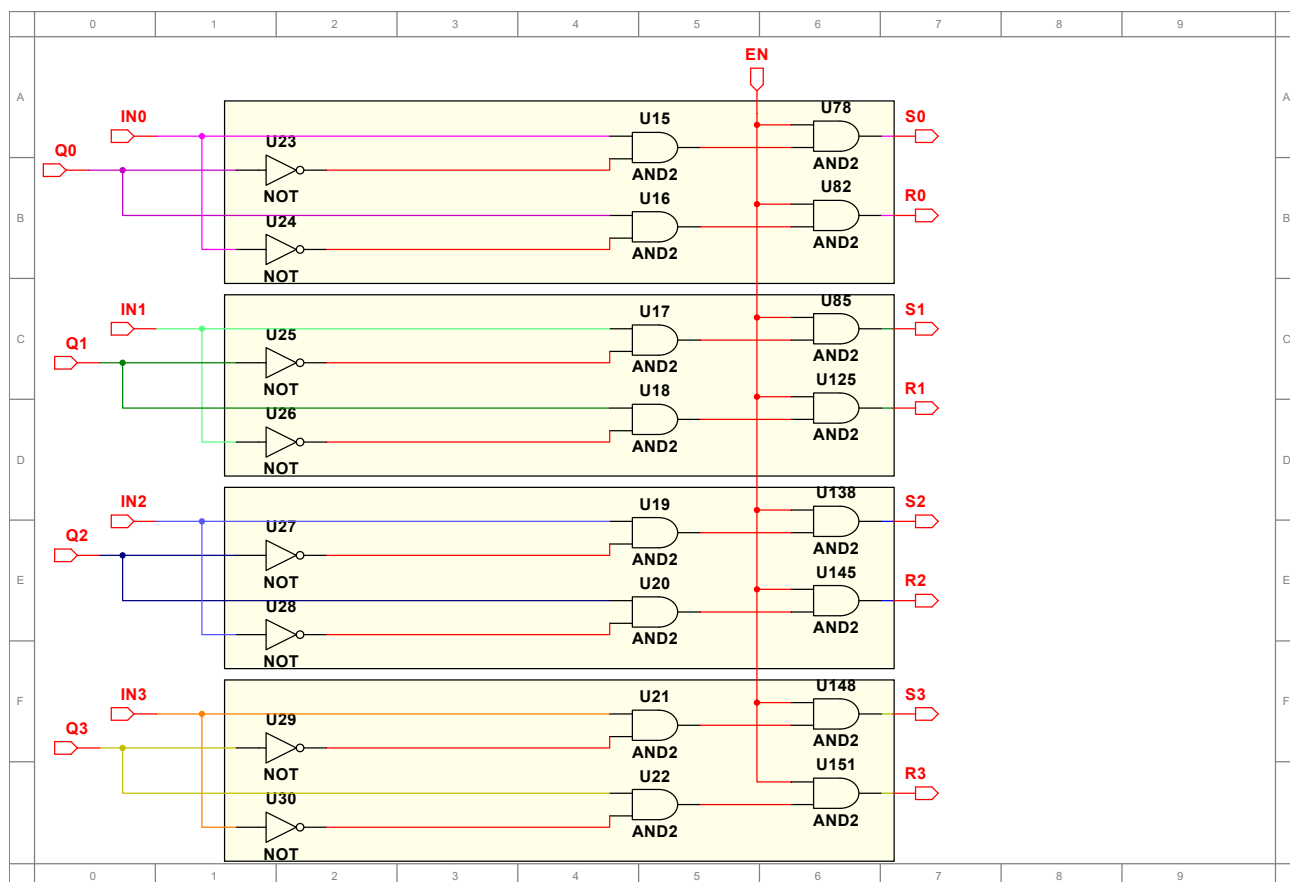
### 3.4.4 Realizacja formuł

Wyżej wymienione formuły można w multisimie przedstawić w następujący sposób:



Rysunek 3.5: Realizacja funkcji logicznych w Multisimie

Układ `timer_setter` został zaimplementowany jako czterokrotne powielenie powyższej struktury.



Rysunek 3.6: Schemat podukładu: `timer_setter`

### 3.5 Podukład kontrolujący przerzutniki

Układ nazwany na naszych schematach `timer_driver` kontroluje wejścia  $T$  przerzutników.

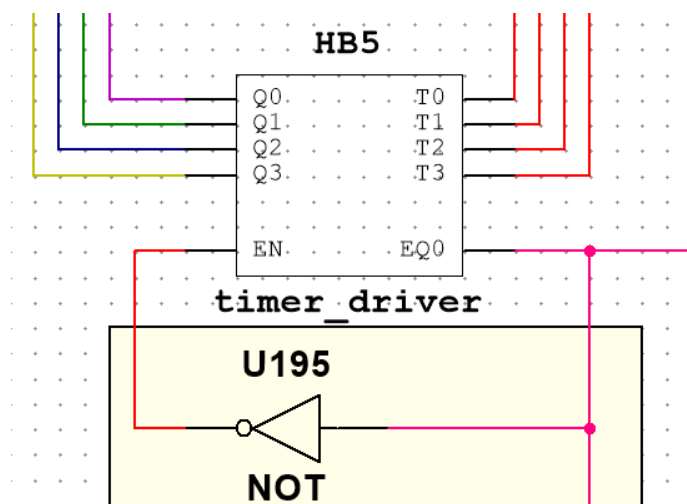
#### 3.5.1 Wejścia i Wyjścia

Opis wejść układu:

- **EN** - Wejście aktywujące układ. Pozwala, aby na wyjściu pojawiały się odpowiednie wartości kiedy jest w stanie wysokim
- **Qx** - wejścia obecnego stanu licznika, Q0 stanowi najmniej znaczący bit obecnego stanu licznika, a Q3 najbardziej znaczący bit.

Opis wyjść układu:

- **EQ0** - Wyjście informujące o tym czy obecny stan licznika jest równy 0.
- **Tx** - wyjścia przerzutnika, T0 stanowi najmniej znaczący bit przerzutnika, a T3 najbardziej znaczący bit.



Rysunek 3.7: Czarna skrzynka podukładu: `timer_driver`

## 3.5.2 Tabele prawdy

Tabela prawdy została skonstruowana na podstawie formuły

$$T_x = \text{XOR}(Q_{n_x}, Q_{n_x+1})$$

gdzie  $Q_{n_x}$  oznacza stan obecny, a  $Q_{n_x+1}$  oznacza stan następny. Bierze się to z faktu, że musimy zmienić stan przerzutnika tylko w momencie kiedy obecny stan nie odpowiada stanowi następnemu co odpowiada funkcji XOR.

	Stan Obecny				Stan Następny				Przerzutniki			
	$Q_{n_3}$	$Q_{n_2}$	$Q_{n_1}$	$Q_{n_0}$	$Q_{n_3+1}$	$Q_{n_2+1}$	$Q_{n_1+1}$	$Q_{n_0+1}$	$T_3$	$T_2$	$T_1$	$T_0$
15	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0	1
14	1	1	1	0	1	1	0	1	0	0	1	1
13	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0	0	1
12	1	1	0	0	1	1	0	1	0	1	1	1
11	1	1	0	1	1	0	1	0	0	0	0	1
10	1	0	1	0	1	0	0	1	0	0	1	1
9	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1
8	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
7	0	1	1	1	0	1	1	0	0	0	0	1
6	0	1	1	0	0	1	0	1	0	0	1	1
5	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0	1
4	0	1	0	0	0	0	1	1	0	1	1	1
3	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	0	1
2	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	1
1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1

Tabela 3.6: Tabela prawdy z uwzględnieniem stanu następnego

Uwzględniając wejście EN tabela prawdy prezentuje się następująco:

Wejście					Wyjście				
EN	Q3	Q2	Q1	Q0	T3	T2	T1	T0	EQ0
0	1	1	1	1	0	0	0	0	0
0	1	1	1	0	0	0	0	0	0
0	1	1	0	1	0	0	0	0	0
0	1	1	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	0	1	0	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	1	0	0	0	1	0
0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	1	1	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
1	1	1	1	1	0	0	0	1	0
1	1	1	1	0	0	0	1	1	0
1	1	1	0	1	0	0	0	1	0
1	1	1	0	0	0	1	1	1	0
1	1	1	0	1	0	0	0	1	0
1	1	0	1	0	0	0	1	1	0
1	1	0	0	1	0	0	0	1	0
1	1	0	0	0	1	1	1	1	0
1	0	1	1	1	0	0	0	1	0
1	0	1	1	0	0	0	1	1	0
1	0	1	0	1	0	0	0	1	0
1	0	1	0	0	0	1	1	1	0
1	0	0	1	1	0	0	0	1	0
1	0	0	1	0	0	0	1	1	0
1	0	0	0	1	0	0	0	1	0
1	0	0	0	0	1	1	1	1	1

Tabela 3.7: Tabela prawdy dla podukładu: `timer_driver`

## 3.5.3 Wyprowadzenie formuł

Na podstawie powyższej tabeli stworzyliśmy tablice karnaugh i wyprowadziliśmy formuły

		Q1Q0						Q1Q0			
		00	01	11	10			00	01	11	10
Q3Q2	00	0	0	0	0			1	0	0	0
	01	0	0	0	0			0	0	0	0
	11	0	0	0	0			0	0	0	0
	10	0	0	0	0			1	0	0	0
		EN = 0						EN = 1			

Tabela 3.8: Tabela Karnaugh dla przerzutnika T3

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

$$T3 = \overline{Q2} \cdot \overline{Q1} \cdot \overline{Q0} \cdot EN$$

		Q1Q0						Q1Q0			
		00	01	11	10			00	01	11	10
Q3Q2	00	0	0	0	0			1	0	0	0
	01	0	0	0	0			1	0	0	0
	11	0	0	0	0			1	0	0	0
	10	0	0	0	0			1	0	0	0
		EN = 0						EN = 1			

Tabela 3.9: Tabela Karnaugh dla przerzutnika T2

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

$$T2 = \overline{Q1} \cdot \overline{Q0} \cdot EN$$

		Q1Q0						Q1Q0			
		00	01	11	10			00	01	11	10
Q3Q2	00	0	0	0	0			1	0	0	1
	01	0	0	0	0			1	0	0	1
	11	0	0	0	0			1	0	0	1
	10	0	0	0	0			1	0	0	1
		EN= 0						EN= 1			

Tabela 3.10: Tabela Karnaugh dla przerzutnika T1

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

$$T1 = \overline{Q0} \cdot EN$$

		Q1Q0						Q1Q0			
		00	01	11	10			00	01	11	10
Q3Q2	00	0	0	0	0			1	1	1	1
	01	0	0	0	0			1	1	1	1
	11	0	0	0	0			1	1	1	1
	10	0	0	0	0			1	1	1	1
		EN= 0						EN= 1			

Tabela 3.11: Tabela Karnaugh dla przerzutnika T0

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

$$T0 = EN$$



		Q1Q0						Q1Q0			
		00	01	11	10			00	01	11	10
Q3Q2	00	1	0	0	0			1	0	0	0
	01	0	0	0	0			0	0	0	0
	11	0	0	0	0			0	0	0	0
	10	0	0	0	0			0	0	0	0
EN= 0						EN= 1					

Tabela 3.12: Tabela Karnaugh dla przerzutnika EQ0

Możemy z niej odczytać zoptymalizowaną formułę:

$$EQ0 = \overline{Q0} \cdot \overline{Q1} \cdot \overline{Q2} \cdot \overline{Q3}$$

## 3.5.4 Realizacja formuł

Układ został stworzony na podstawie poniższych formuł

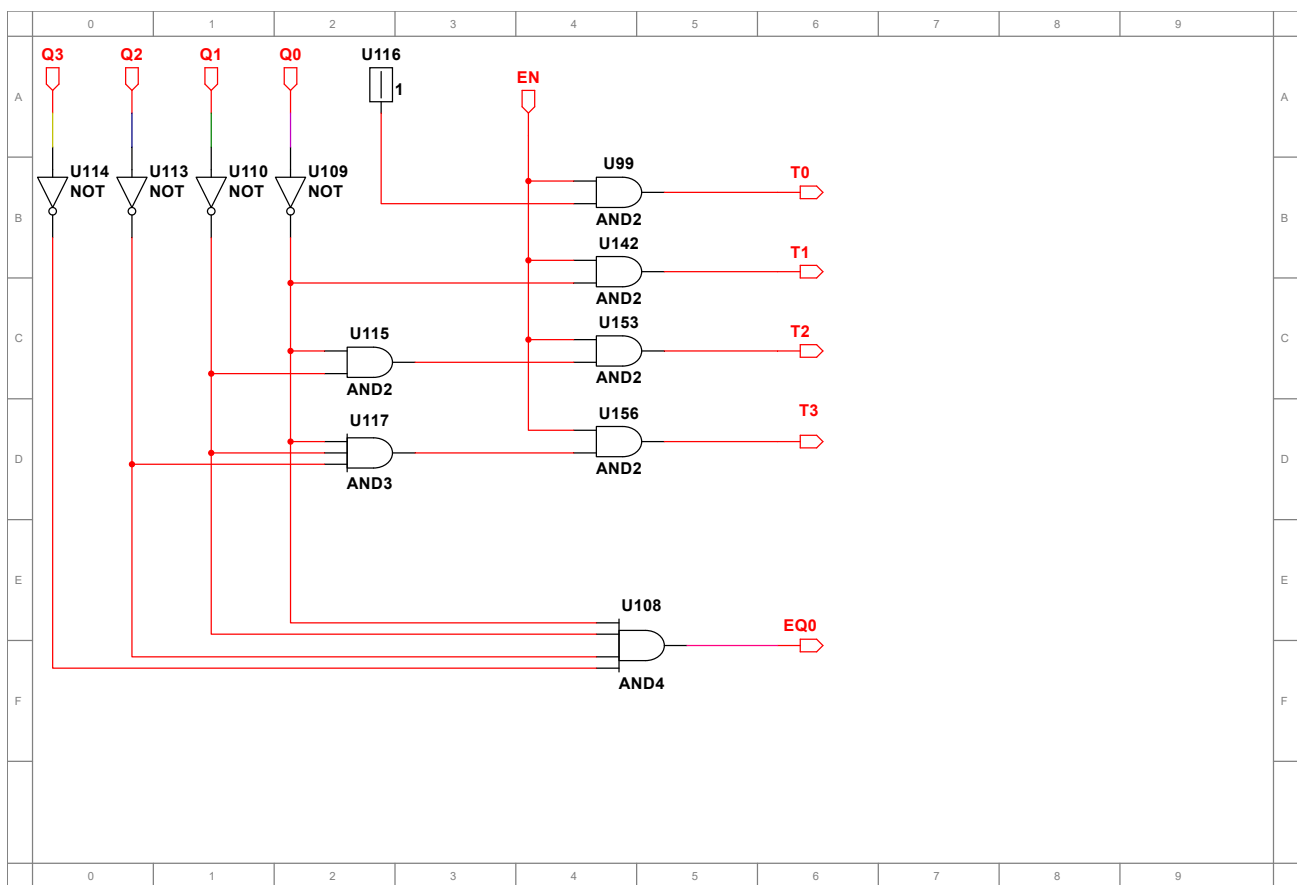
$$T0 = EN$$

$$T1 = \overline{Q0} \cdot EN$$

$$T2 = \overline{Q1} \cdot \overline{Q0} \cdot EN$$

$$T3 = \overline{Q2} \cdot \overline{Q1} \cdot \overline{Q0} \cdot EN$$

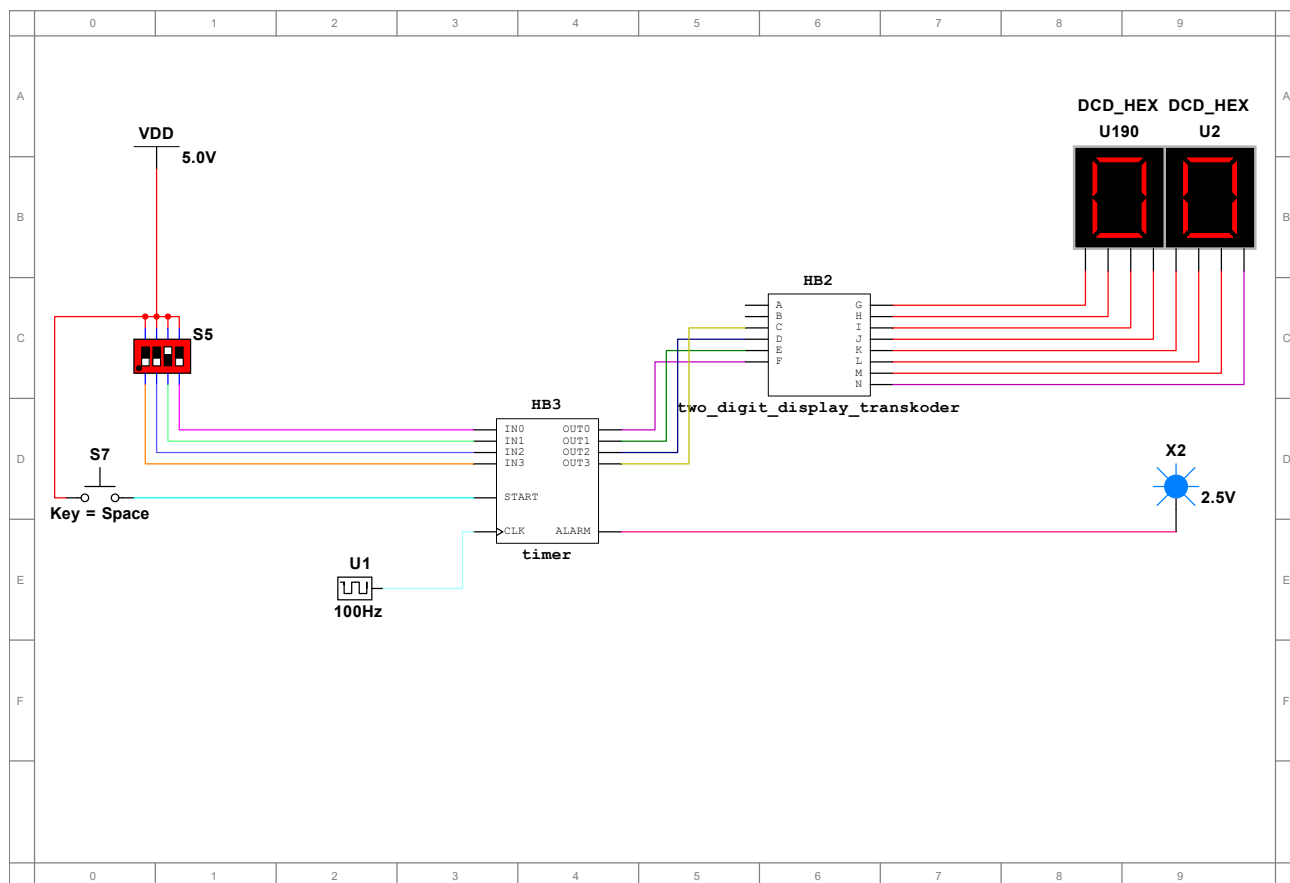
$$EQ0 = \overline{Q0} \cdot \overline{Q1} \cdot \overline{Q2} \cdot \overline{Q3}$$



Rysunek 3.8: Schemat podukładu: `timer_driver`

## 4 Przykład implementacji układu w obwodzie

Zestawiliśmy przykładowy układ prezentujący jak zaimplementować układ w obwodzie. Użyliśmy transkodera BCD który zaprojektowaliśmy podczas pierwszego laboratorium. Przekształca on 6 bitową liczbę zakodowaną binarnie na dwie 4 bitowe liczby binarne będące cyframi wejściowej liczby.



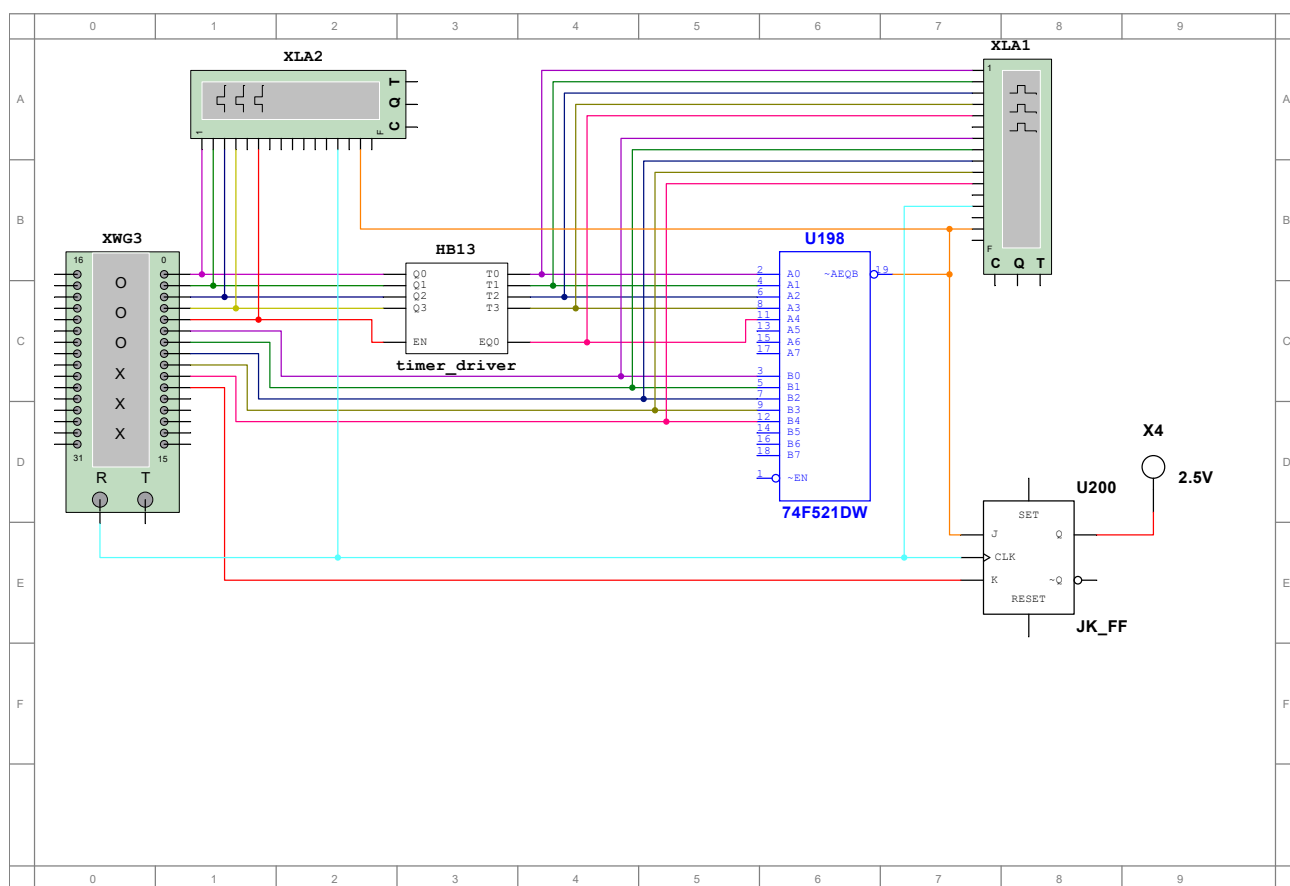
Rysunek 4.1: Przykładowa implementacja obwodu z wykorzystaniem układu timer

## 5 Testy

### 5.1 Testy podukładów

#### 5.1.1 Testy timer\_driver

Aby przetestować układ `timer_driver` użyliśmy układu z generatorem słów, który nadaje dane testowe, komparatorem do wykrywania błędów, analizatorami stanów logicznych do przedstawienia przebiegu testu i wejść układu oraz przerzutnikiem JK do sygnalizowania, końcowego wyniku testu na podstawie wszystkich.



Rysunek 5.1: Schemat układu testującego

Aby łatwo wygenerować dane testowe napisaliśmy skrypt w języku python, który generuje każdą możliwość danych testowych oraz poprawny dla nich wynik. Kod skryptu:

```

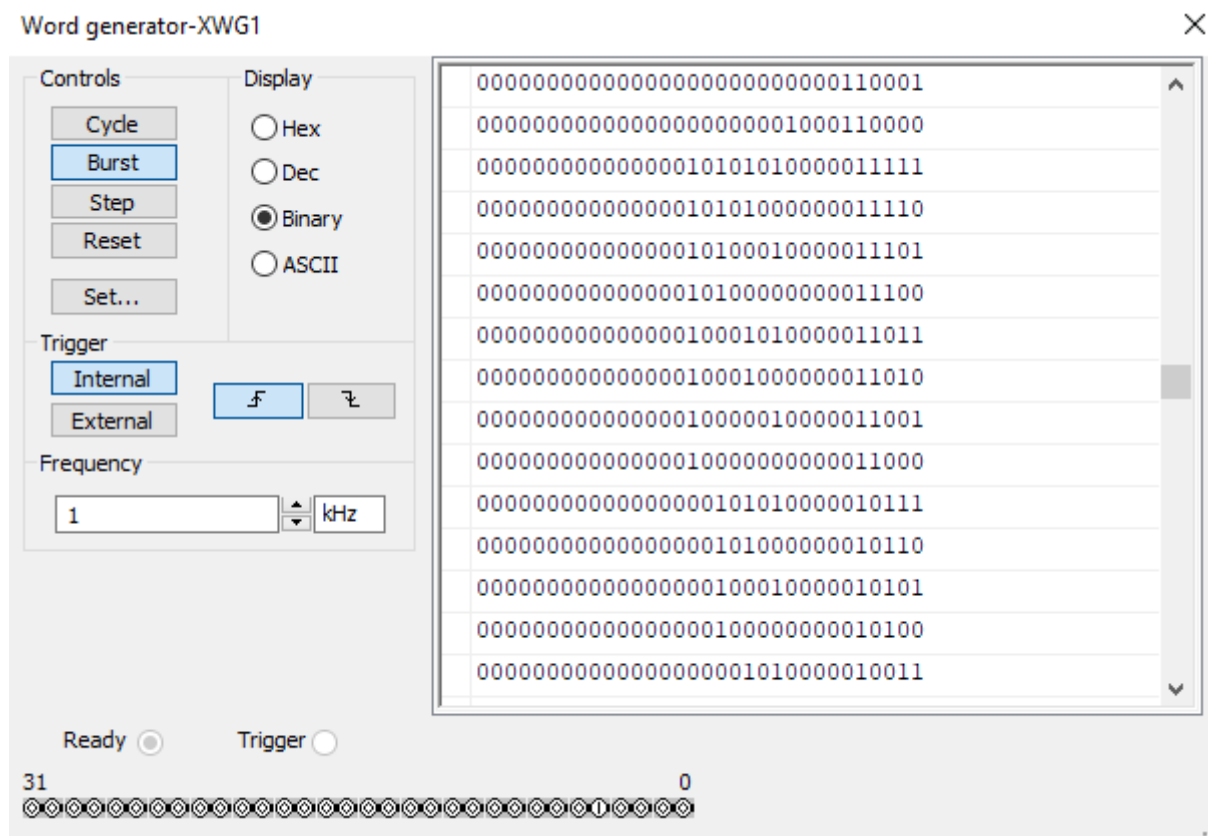
1  f = open("driver_test_data.dp", "w")
2  f.write("Data:\n")
3
4  #####
5  # /SR_RESET/EQ0/T3/T2/T1/T0/EN/Q3/Q2/Q1/Q0/ #
6  #####
7
8  class TestOutput:
9      def __init__(self):
10         self.in_data = 0
11         self.en = 0
12         self.output_data = 0
13         self.eq0 = 0
14         self.reset_sr = 0
15
16     def to_bin_string(self):
17         input_binary = str(bin(self.in_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
18         en_binary = str(bin(self.en)).removeprefix("0b")
19         output_binary = str(bin(self.output_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
20         eq0_binary = str(bin(self.eq0)).removeprefix("0b")
21         reset_sr_binary = str(bin(self.reset_sr)).removeprefix("0b")
22
23         return reset_sr_binary + eq0_binary + output_binary + en_binary + input_binary
24
25
26     def to_hex_string(self, pad):
27         hex_val = hex(int(self.to_bin_string(), 2))
28         return hex_val.removeprefix("0x").rjust(pad, '0')
29
30
31     #####
32     # Test cycle to reset JK flip flop #
33     #####
34
35     reset_to = TestOutput()
36     reset_to.eq0 = 1
37     reset_to.reset_sr = 1
38     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
39     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
40     reset_to.reset_sr = 0
41     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
42     data_count = 3
43
44     to = TestOutput()
45     for input in range(15, -1, -1):
46         to.in_data = input
47         to.eq0 = 1 if input == 0 else 0
48
49         f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
50         data_count += 1
51
52     to.en = 1
53     for input in range(15, -1, -1):
54         to.in_data = input
55         to.output_data = input ^ 15 if input == 0 else input ^ (input - 1)
56         to.eq0 = 1 if input == 0 else 0

```

```
57
58     f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
59     data_count += 1
60
61
62     f.write("Initial:\n")
63     f.write("0000\n")
64     f.write("Final:\n")
65     f.write(str(hex(data_count)).capitalize().removeprefix("0x").rjust(4, '0'))
66
67     f.close()
```

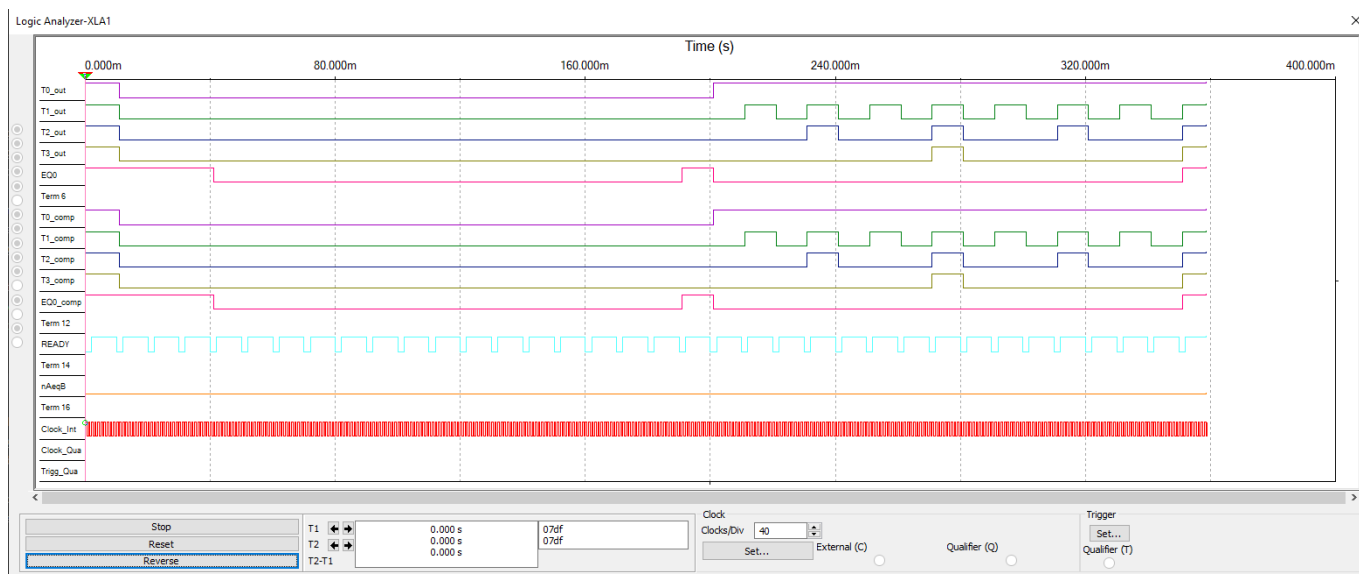
Rysunek 5.2: Skrypt generujący dane do testów, napisany w języku Python

Po zaimportowaniu pliku, który wygenerował skrypt generator słów przedstawia się następująco:



Rysunek 5.3: Dane zaimportowane do generatora słów

Poniżej wynik testu w postaci przebiegu analizatorów stanów logicznych:



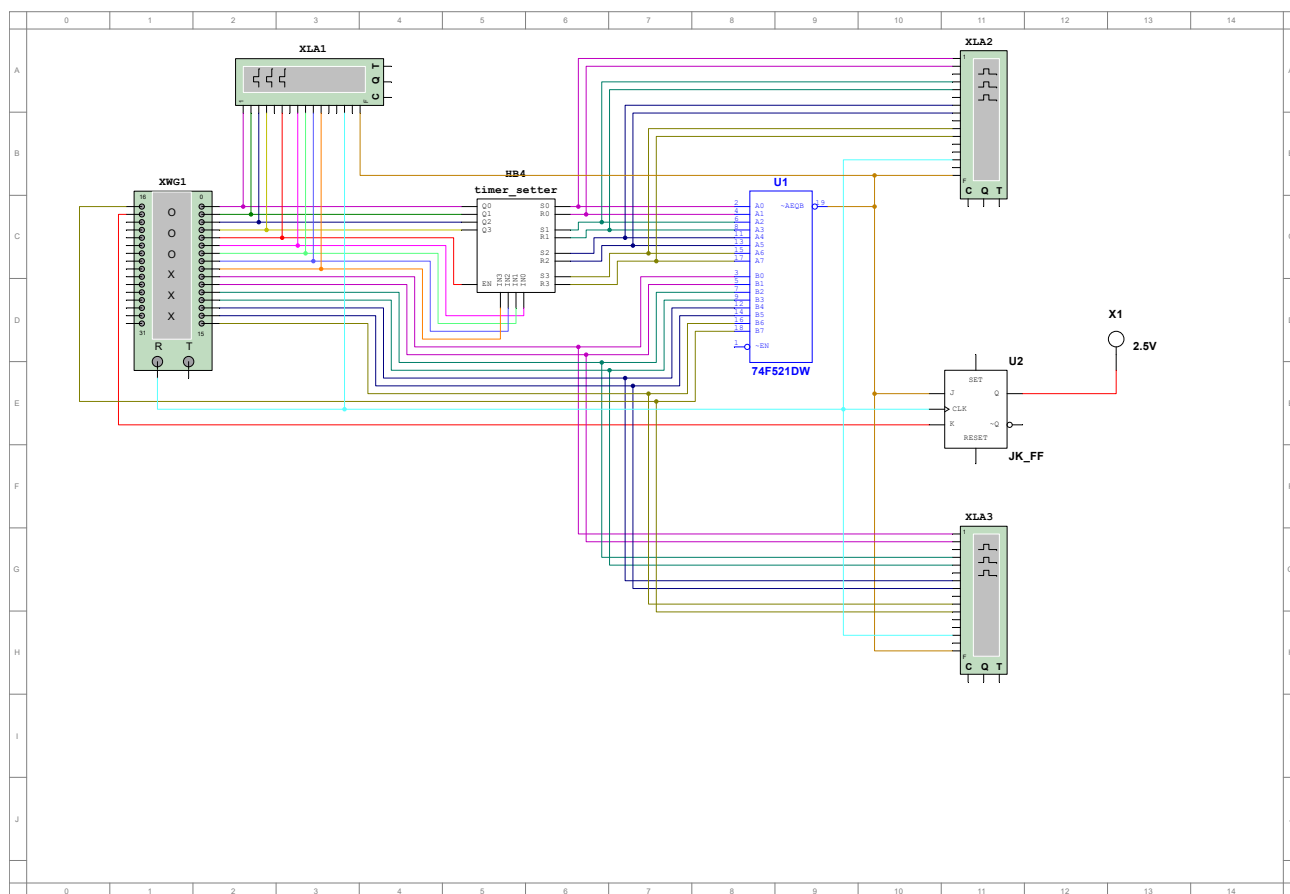
Rysunek 5.4: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wyjścia układu



Rysunek 5.5: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętego do wejścia układu

### 5.1.2 Testy timer\_setter

Układ dla testów układu `timer_setter` jest podobny do poprzedniego układu tylko z różnicą, że z powodu ilości wyjść i wejść musieliśmy użyć dwóch analizatorów stanów logicznych do śledzenia przebiegu testu - ich wynik można zsynchronizować na podstawie przebiegu sygnału `READY` oraz czasu rozpoczęcia i zakończenia testu. Dodaliśmy również trzeci analizator w celu przedstawia wejść testowanego układu.



Rysunek 5.6: Schemat układu testującego



Podobnie jak wcześniej napisaliśmy skrypt generujący dane:

```

1  f = open("setter_test_data.dp", "w")
2  f.write("Data:\n")
3
4  #####
5  # |SR_RESET|S3|R3|S2|R2|S1|R1|S0|R0|IN3|IN2|IN1|IN0|EN|Q3|Q2|Q1|Q0| #
6  #####
7
8  class TestOutput:
9      def __init__(self):
10         self.q_in_data = 0
11         self.en = 0
12         self.in_data = 0
13
14         self.s0 = 0
15         self.r0 = 0
16         self.s1 = 0
17         self.r1 = 0
18         self.s2 = 0
19         self.r2 = 0
20         self.s3 = 0
21         self.r3 = 0
22
23         self.reset_sr = 0
24
25     def to_bin_string(self):
26         q_input_binary = str(bin(self.q_in_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
27         en_binary = str(bin(self.en)).removeprefix("0b")
28         input_binary = str(bin(self.in_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
29
30         s0_binary = str(bin(self.s0)).removeprefix("0b")
31         r0_binary = str(bin(self.r0)).removeprefix("0b")
32         s1_binary = str(bin(self.s1)).removeprefix("0b")
33         r1_binary = str(bin(self.r1)).removeprefix("0b")
34         s2_binary = str(bin(self.s2)).removeprefix("0b")
35         r2_binary = str(bin(self.r2)).removeprefix("0b")
36         s3_binary = str(bin(self.s3)).removeprefix("0b")
37         r3_binary = str(bin(self.r3)).removeprefix("0b")
38
39         reset_sr_binary = str(bin(self.reset_sr)).removeprefix("0b")
40
41         return (reset_sr_binary +
42                 r3_binary +
43                 s3_binary +
44                 r2_binary +
45                 s2_binary +
46                 r1_binary +
47                 s1_binary +
48                 r0_binary +
49                 s0_binary +
50                 input_binary +
51                 en_binary +
52                 q_input_binary)
53
54
55     def to_hex_string(self, pad):
56         hex_val = hex(int(self.to_bin_string(), 2))
57         return hex_val.removeprefix("0x").rjust(pad, '0')
58
59

```

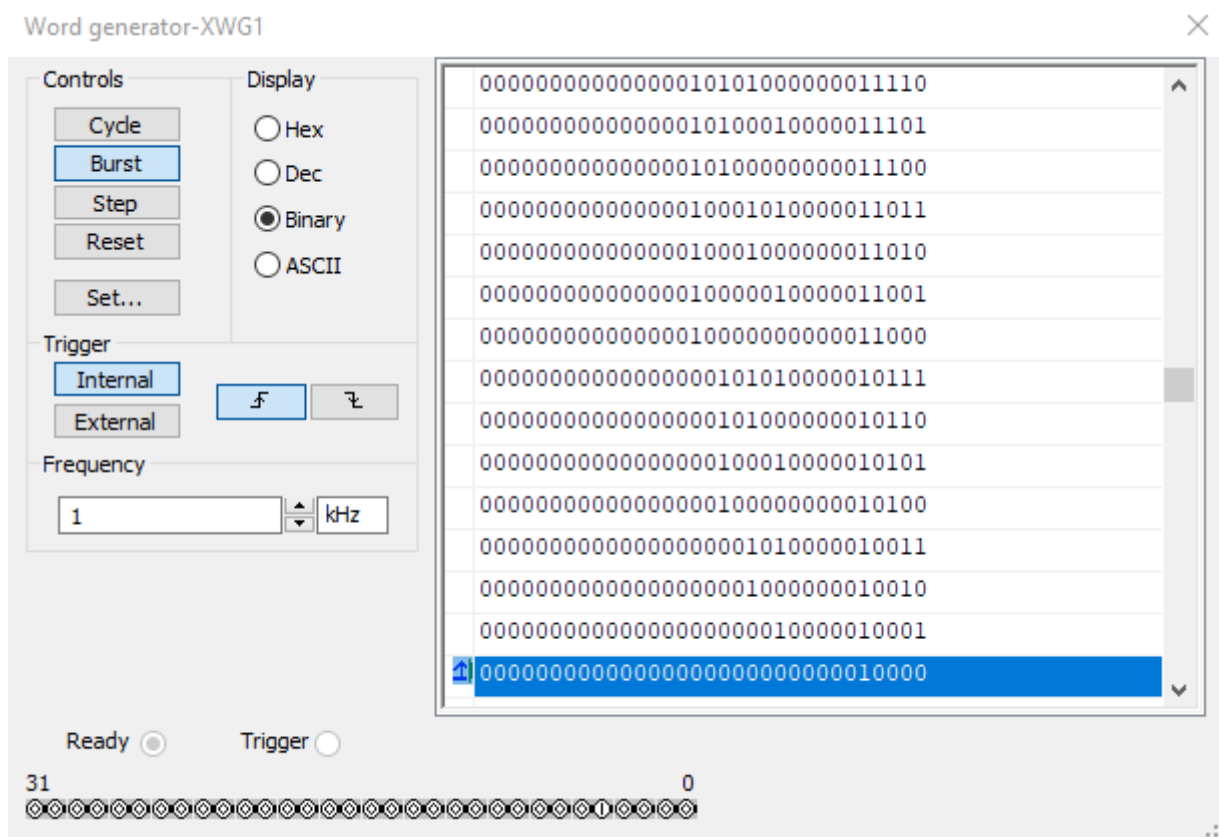
```

60 #####
61 # Test cycle to reset JK flip flop #
62 #####
63
64 reset_to = TestOutput()
65 reset_to.reset_sr = 1
66 f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
67 f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
68 reset_to.reset_sr = 0
69 f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
70 data_count = 3
71
72 to = TestOutput()
73 for input in range(15, -1, -1):
74     for q_input in range(15, -1, -1):
75         to.in_data = input
76         to.q_input = q_input
77
78
79         f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
80         data_count += 1
81
82 to.en = 1
83 for input in range(15, -1, -1):
84     for q_input in range(15, -1, -1):
85         to.in_data = input
86         to.q_in_data = q_input
87
88         in_bin = bin(input).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
89         q_in_bin = bin(q_input).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
90
91         to.s0 = 1 if in_bin[3] == "1" and q_in_bin[3] == "0" else 0
92         to.r0 = 1 if in_bin[3] == "0" and q_in_bin[3] == "1" else 0
93
94         to.s1 = 1 if in_bin[2] == "1" and q_in_bin[2] == "0" else 0
95         to.r1 = 1 if in_bin[2] == "0" and q_in_bin[2] == "1" else 0
96
97         to.s2 = 1 if in_bin[1] == "1" and q_in_bin[1] == "0" else 0
98         to.r2 = 1 if in_bin[1] == "0" and q_in_bin[1] == "1" else 0
99
100        to.s3 = 1 if in_bin[0] == "1" and q_in_bin[0] == "0" else 0
101        to.r3 = 1 if in_bin[0] == "0" and q_in_bin[0] == "1" else 0
102
103        f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
104        data_count += 1
105
106
107 f.write("Initial:\n")
108 f.write("0000\n")
109 f.write("Final:\n")
110 f.write(str(hex(data_count)).capitalize().removeprefix("0x").rjust(4, '0'))
111
112 f.close()

```

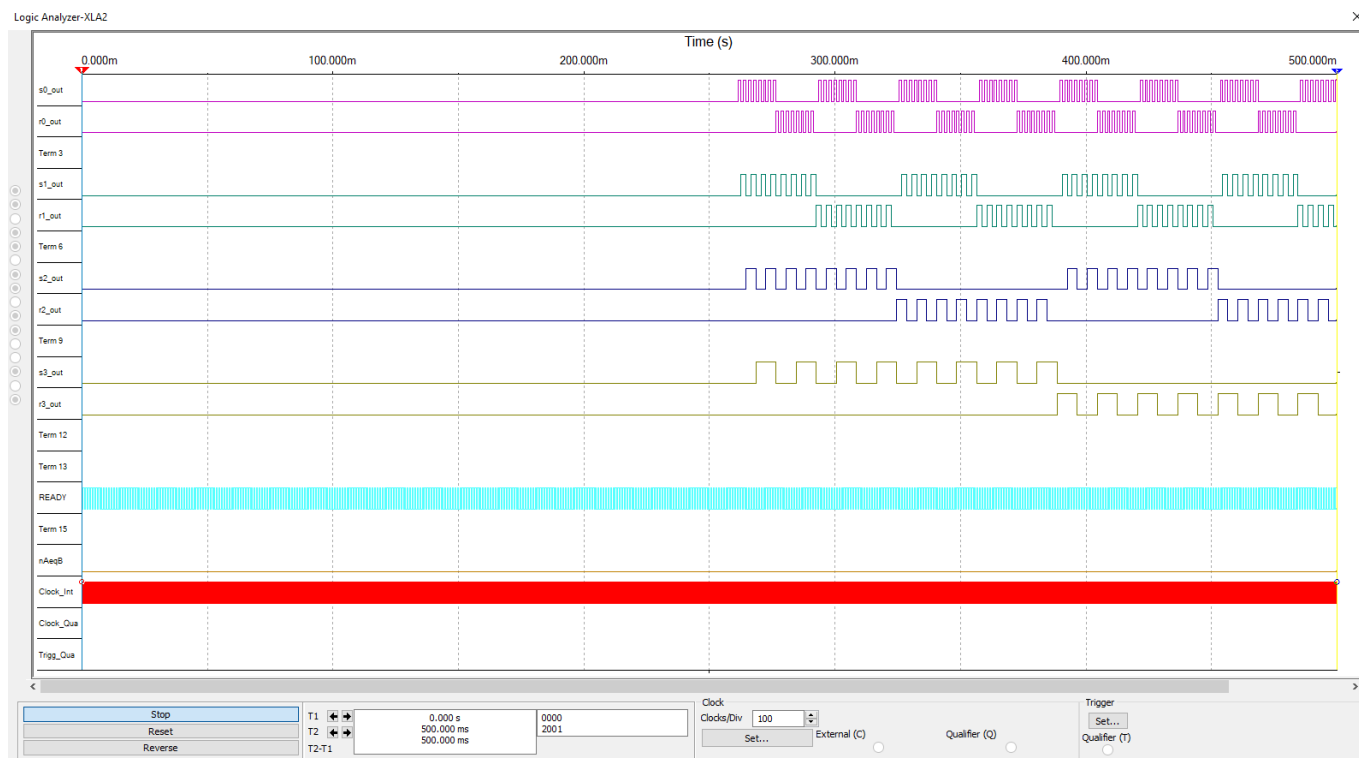
Rysunek 5.7: Skrypt generujący dane do testów, napisany w języku Python

Po zaimportowaniu pliku, który wygenerował skrypt generator słów przedstawia się następująco:

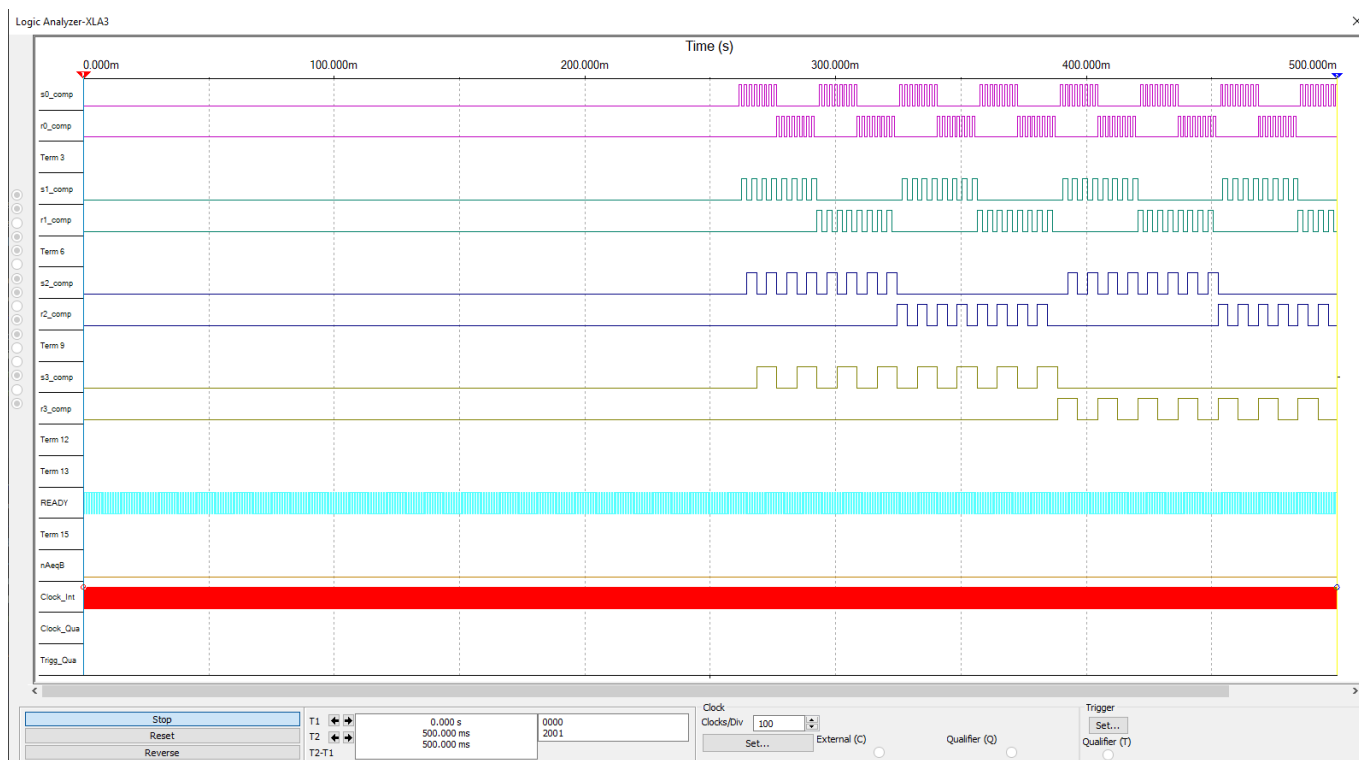


Rysunek 5.8: Dane zaimportowane do generatora słów

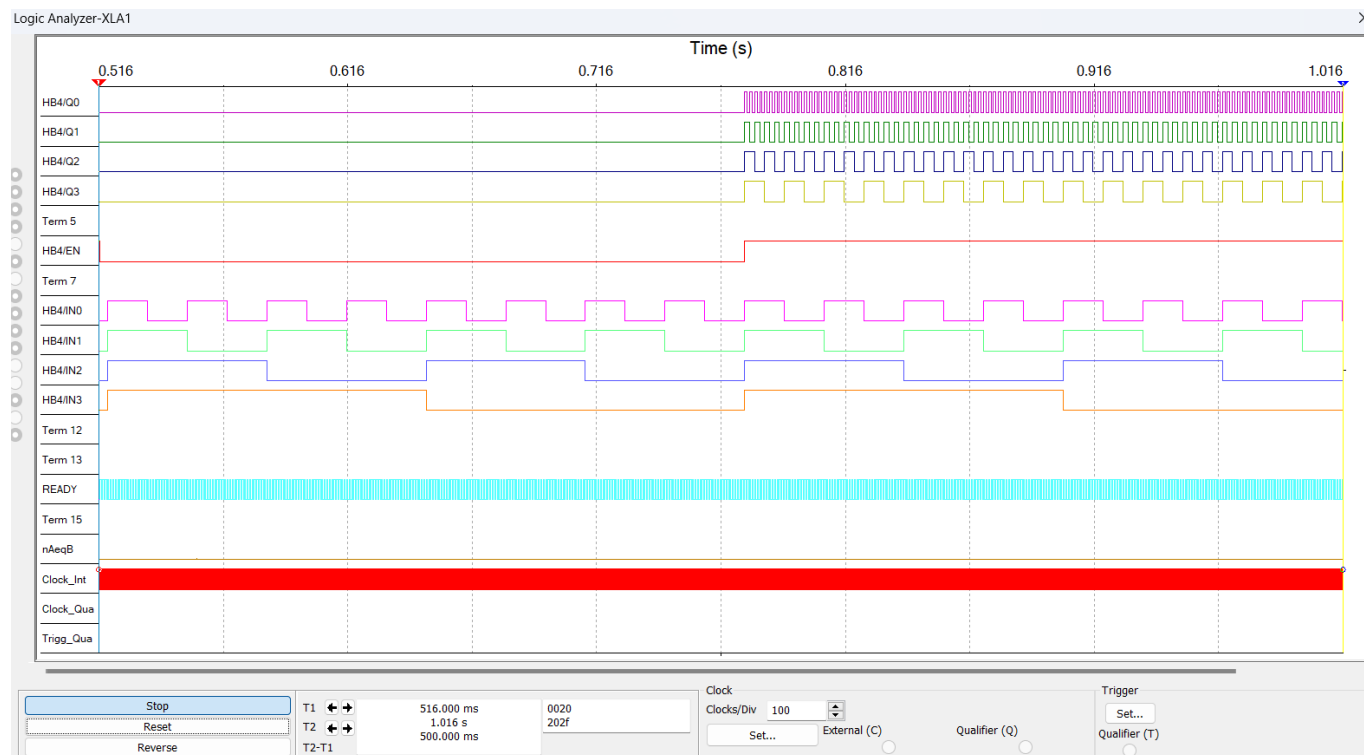
Poniżej przebieg wszystkich trzech analizatorów stanów logicznych:



Rysunek 5.9: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wyjścia układu



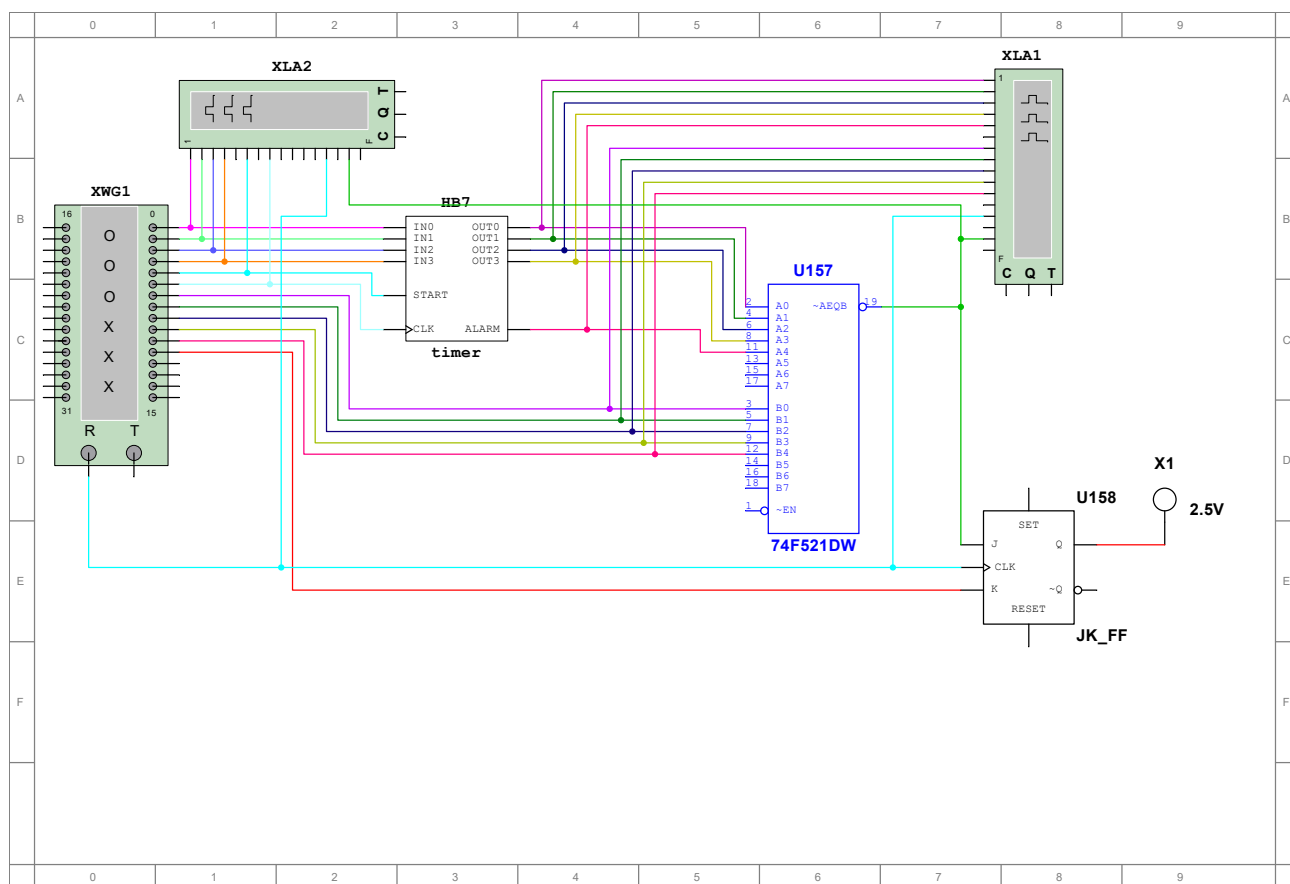
Rysunek 5.10: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wyjścia danych porównawczych



Rysunek 5.11: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wejścia układu

## 5.2 Test timera

Zdecydowaliśmy się przeprowadzić ogólny test układu timer - na najwyższym poziomie abstrakcji. W tym celu zestawiliśmy układ składający się z generatora słów, naszego układu `timer`, komparatora oraz analizatora stanów logicznych. Generator słów obsługuje nasz timer zapewniając mu cykle zegara w kolejnych generowanych słowach oraz generujący dane porównawcze dla każdego cyklu.



Rysunek 5.12: Schemat układu testującego

Zastosowaliśmy przerzutnik JK próbujący wyjście komparatora, gdy generator słów generuje wyjście R(READY) oznaczające, że skończył on generować dane słowo. Pojawienie się stanu wysokiego na wejściu J przerzutnika JK powoduje jego ustawienie, a pojawienie się stanu wysokiego na wyjściu K resetuje ten przerzutnik.

Do wygenerowania pliku wejściowego dla generatora słów, napisaliśmy skrypt w języku python, który symuluje kolejne kroki odliczania timera w zmiennych i zapisuje je do pliku w formacie, który można zaimportować do multisima.

Poniżej kod skryptu generującego dane:

```

1  f = open("test_data.dp", "w")
2  f.write("Data:\n")
3
4  #####
5  # |SR_RESET|ALARM|OUT3|OUT2|OUT1|OUT0|CLK|START|IN3|IN2|IN1|IN0| #
6  #####
7
8  class TestOutput:
9      def __init__(self):
10         self.in_data = 0
11         self.start = 0
12         self.clk = 0
13         self.output_data = 0
14         self.alarm = 0
15         self.reset_sr = 0
16
17     def to_bin_string(self):
18         input_binary = str(bin(self.in_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
19         start_binary = str(bin(self.start)).removeprefix("0b")
20         clk_binary = str(bin(self.clk)).removeprefix("0b")
21         output_binary = str(bin(self.output_data)).removeprefix("0b").rjust(4, '0')
22         alarm_binary = str(bin(self.alarm)).removeprefix("0b")
23         reset_sr_binary = str(bin(self.reset_sr)).removeprefix("0b")
24
25         return reset_sr_binary + alarm_binary + output_binary + clk_binary + start_binary + input_binary
26
27
28     def to_hex_string(self, pad):
29         hex_val = hex(int(self.to_bin_string(), 2))
30         return hex_val.removeprefix("0x").rjust(pad, '0')
31
32
33     #####
34     # Test cycle to reset JK flip flop #
35     #####
36
37     reset_to = TestOutput()
38     reset_to.alarm = 1
39     reset_to.reset_sr = 1
40     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
41     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
42     reset_to.reset_sr = 0
43     f.write(reset_to.to_hex_string(8) + "\n")
44     data_count = 3
45
46     for i in range(16):
47         to = TestOutput()
48         to.in_data = i
49         to.start = 1
50         to.output_data = i
51         to.alarm = int(i == 0)
52
53         f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
54         data_count += 1
55
56         to.in_data = 0
57         to.start = 0
58         to.alarm = int(i == 0)
59

```

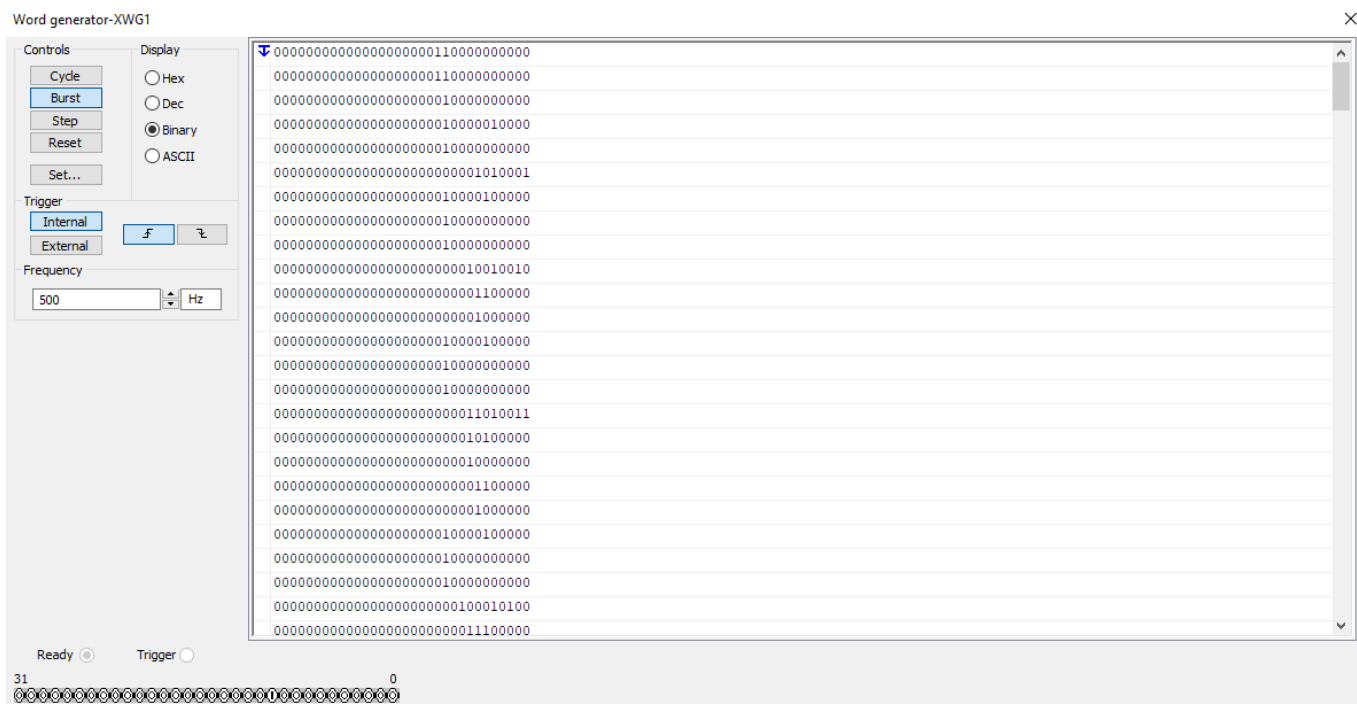
```

60     for k in range(i):
61         to.clk = 1
62         to.output_data -= 1
63         if to.output_data == 0:
64             to.alarm = 1
65
66         f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
67         data_count += 1
68
69         to.clk = 0
70
71         f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
72         data_count += 1
73
74     f.write(to.to_hex_string(8) + "\n")
75     data_count += 1
76
77 f.write("Initial:\n")
78 f.write("0000\n")
79 f.write("Final:\n")
80 f.write(str(hex(data_count)).capitalize().removeprefix("0x").rjust(4, '0'))
81
82 f.close()

```

Rysunek 5.13: Skrypt generujący dane do testów, napisany w języku Python

Po zaimportowaniu danych do generatora słów przedstawia się on następująco:



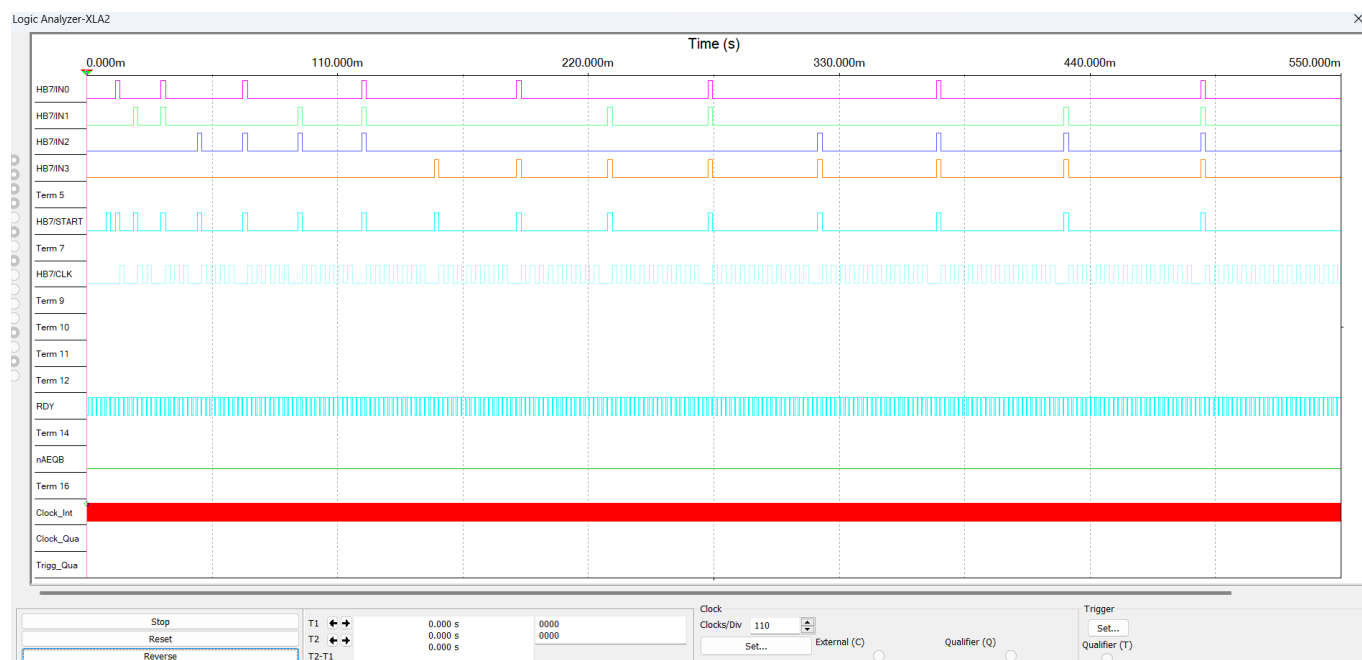
Rysunek 5.14: Dane zaimportowane do generatora słów



W wyniku testu otrzymujemy informację poprzez zaświecenie się lampki jeśli gdziekolwiek wystąpił błąd oraz przebieg sygnałów z analizatorów stanów logicznych:



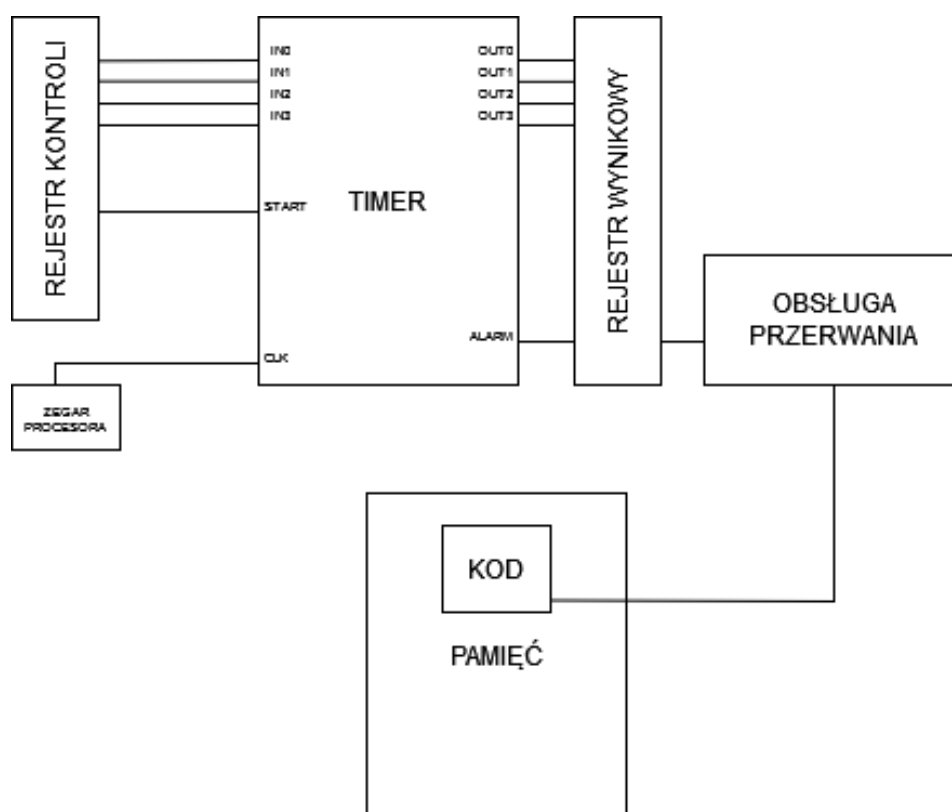
Rysunek 5.15: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wyjścia układu



Rysunek 5.16: Przebieg sygnałów w analizatorze stanów logicznych podpiętym do wejścia układu

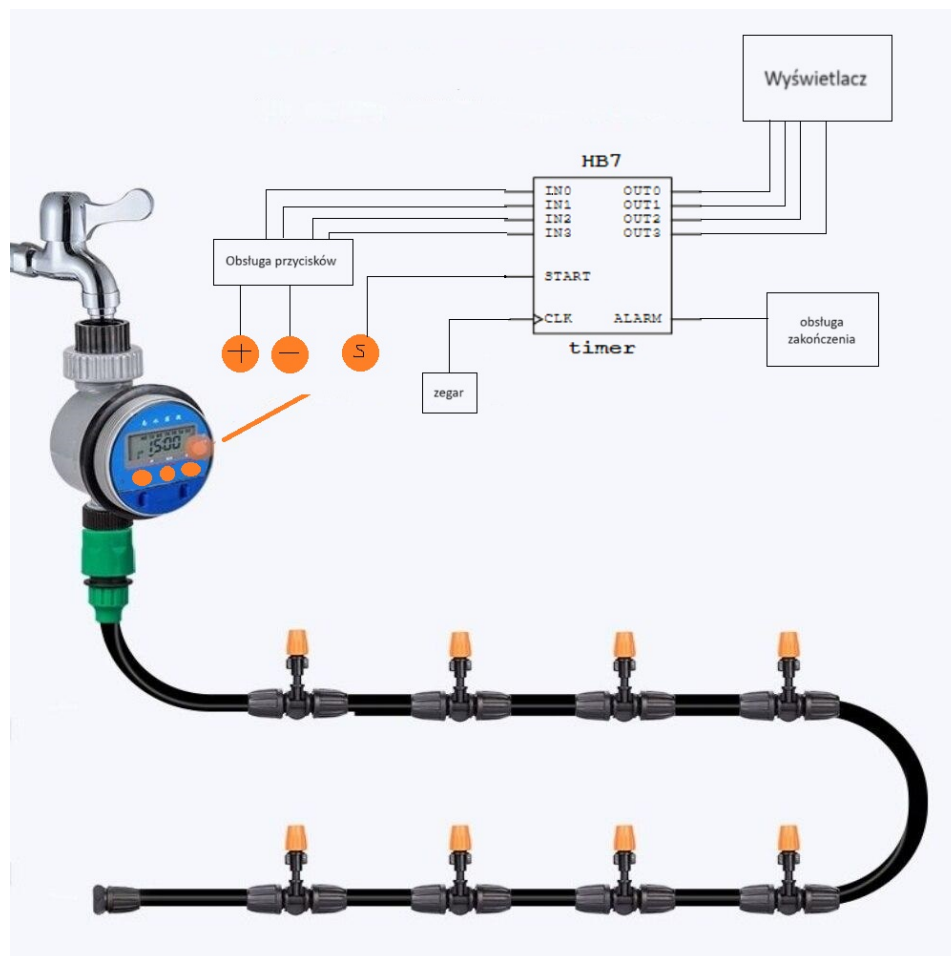
## 6 Zastosowania

- Jednym z zastosowań układów timer jest umieszczanie ich w mikroprocesorach. Są one jednym z podstawowych układów peryferyjnych pozwalających na wykonywanie periodycznych zadań. Najbardziej podstawowym zadaniem może być periodyczne wykonywanie specjalnie zdefiniowanego fragmentu kodu aktywowanego sygnałem **ALARM** - przerwanie sprzętowe. W ten sposób nie musimy tracić czasu procesora na kontrolę czasu aby wykonywać kod. Taki mechanizm można też wykorzystać do periodycznej obsługi innych peryferiów jak np. przetwornik analogowo-cyfrowy czy kontrolery magistrali komunikacyjnych.



Rysunek 6.1: Przykładowe zastosowanie układu timer w mikroprocesorach

- W automatycznych systemach nawadniających do roślin, odliczający się licznik może być używany do kontrolowania czasu podlewania różnych obszarów ogrodu lub roślin doniczkowych.



Rysunek 6.2: Przykładowe zastosowanie układu timer w systemach nawadniających

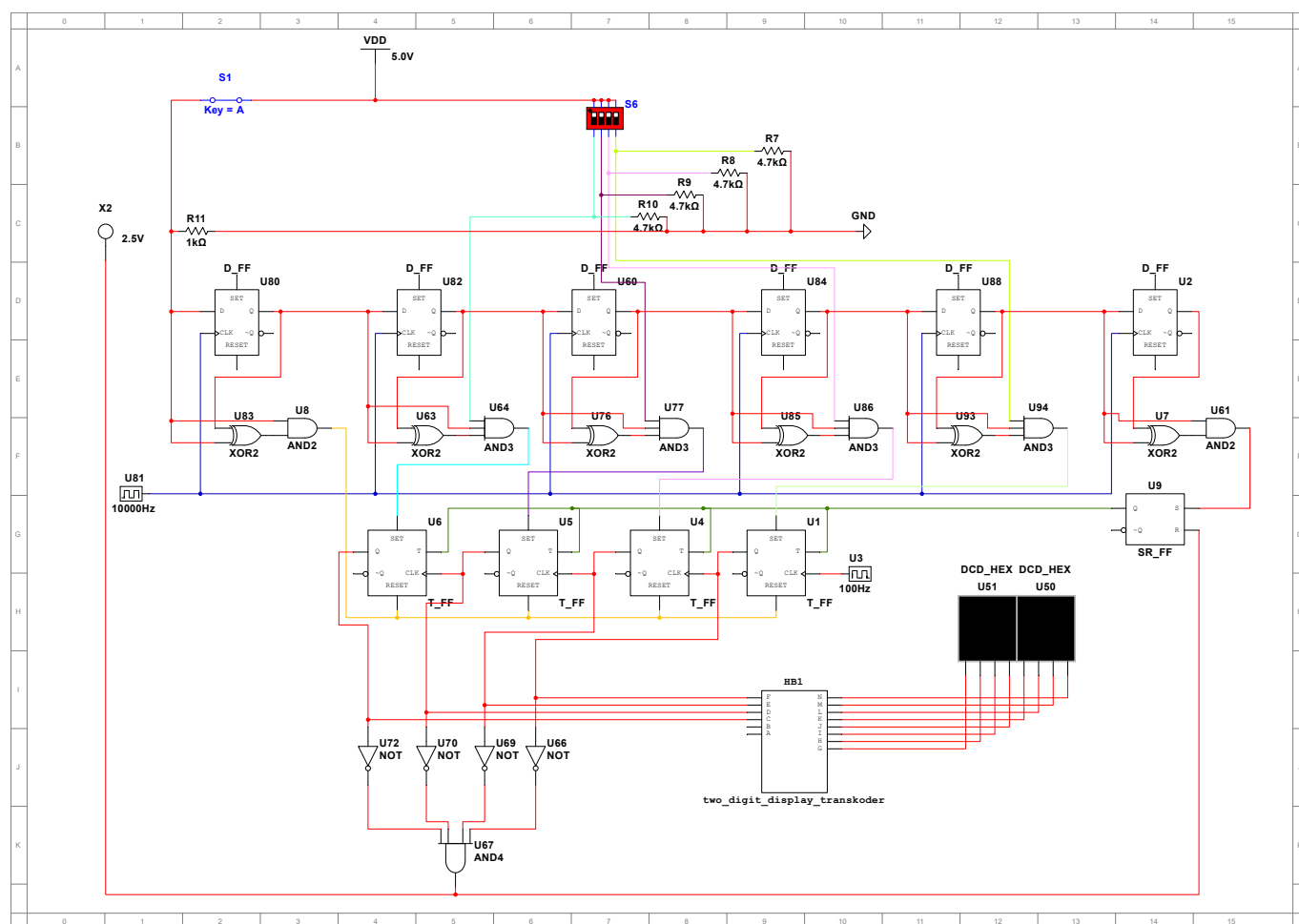
- Dany układ można również zastosować w lampkach migających, takich jak te używane w alarmach lub sygnalizacji. Te lampki mogą zaświecać się cyklicznie co określoną ilość sekund, tworząc efekt migotania lub pulsowania światła. Jest to przydatne w przypadku systemów alarmowych, ostrzegawczych lub sygnalizacyjnych. Przykładowo, sygnalizujące awarię sprzętu.
- Na liniach produkcyjnych, gdzie maszyny wykonują kolejne etapy produkcji, odliczający się licznik może być użyty do synchronizacji czasu między różnymi maszynami. Na przykład, jeśli jedna maszyna wykonuje proces przygotowawczy, a następnie musi odczekać przed przekazaniem części do kolejnej maszyny.

## 7 Wnioski

Dzięki przerzutnikom możemy projektować złożone układy z pamięcią swojego stanu.

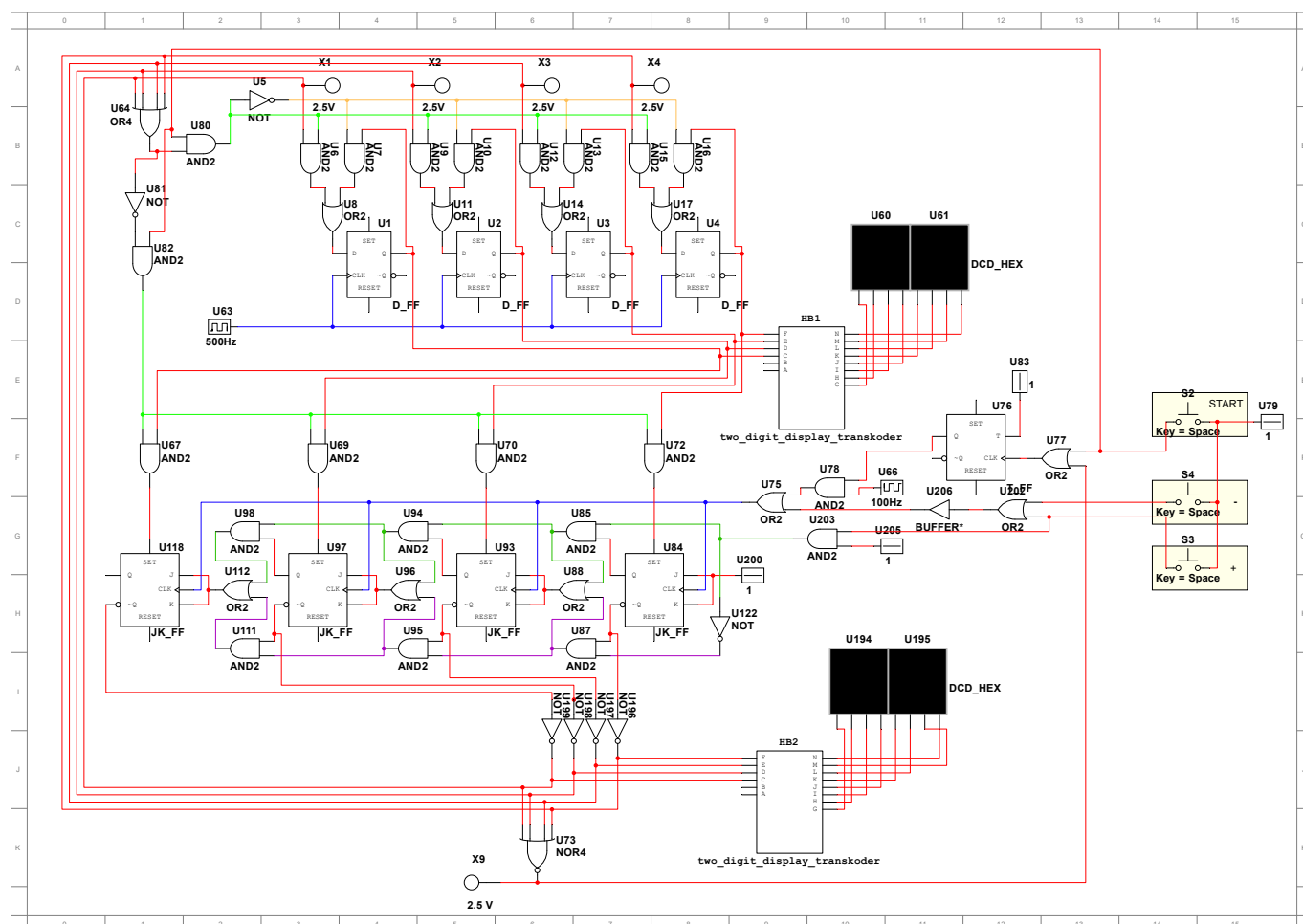
W toku rozwiązywania postawionego problemu opracowaliśmy kilka możliwych rozwiązań. Ostatecznie zdecydowaliśmy się na przedstawienie tego konkretnego rozwiązania ze względu na jego prostotę i największą niezawodność. Zastosowanie przerzutników działających synchronicznie pozwoliło na zredukowanie ilości hazardów przy odliczaniu czasu.

Pierwotnym pomysłem było użycie przerzutników T asynchronicznie - łącząc je w szeregowo dzięki czemu nie było konieczne projektowanie układu kontrolującego przerzutniki. Największą wadą tego rozwiązania było to, że otoczka sterowania tak połączonych przerzutników była trudna do przedstawienia wzorami i uzasadnienia w prosty sposób. Rozwiązanie opierało się na idei generowania kolejnych impulsów synchronizujących kolejne etapy przygotowania i uruchomienia układu.



Rysunek 7.1: Schemat pierwszego rozwiązania

Kolejne rozwiązanie opierało się na wykorzystaniu przerzutników JK do zrobienia synchronicznego licznika. W tym układzie, czas był ustawiany bezpośrednio na przerzutnikach za pomocą przycisków (+) i (-). Było to możliwe dzięki zaimplementowaniu licznika w sposób pozwalający na jego odliczanie zarówno do przodu jak i do tyłu. Po wciśnięciu przycisku "start" wybrany czas zostawał zapisywany w rejestrze o równoległych wejściach i wyjściach (PIPO), a licznik zaczynał odmierzać czas. Po dojściu licznika do zera, aktywował się alarm, a po kolejnym naciśnięciu przycisku "start" wartość zapisana w rejestrze była wczytywana na licznik i odliczanie zaczynało się od początku. Ostatecznie zrezygnowaliśmy z tego rozwiązania, ponieważ było ono skomplikowane i pełne trudnych do rozwiązania błędów. Przede wszystkim jednak, znacznie odbiegało ono od wymogów zadania. Z tych właśnie powodów sama implementacja nigdy nie została całkowicie dokończona i na schemacie przedstawionym poniżej występują liczne błędy i niedociągnięcia.



Rysunek 7.2: Scheamt drugiego rozwiązania