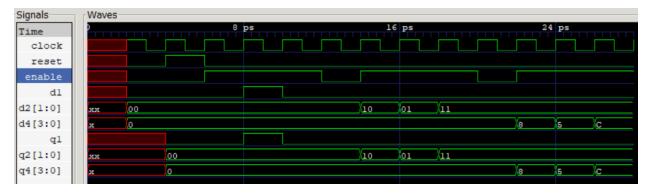
Laboratorio 9

Ejercicio 1:

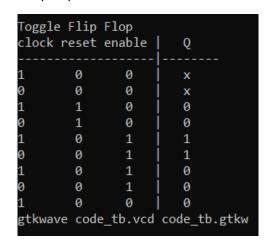
Para este ejercicio se creó un flip flop tipo D con el uso de un bloque always y condicionales. Además, haciendo uso de este primer módulo, se crearon módulos de flip flops tipo D de 2 y 4 bits. Para esto se crearon inputs y outputs de 2 y 4 bits y se instanciaron 2 y 4 flip flops respectivamente para asignarle valores a cada una de las salidas según cada una de las entradas. A estos módulos se les incluyó reset y enable.

clock	reset	enable	D		l Q
 1	0	 0	0		 x
9	0	0	0		X
1	1	0	0		0
9	1	0	0		0
1	0	1	0		ő
9	0	1	0		0
1	0	1	1		1
9	0	1	1		1
1	0	1	0		0
9	0	1	0		0
Dos Bi	.ts				
clock	reset	enable	D		Q
1	0	0	00		00
9	0	0	00		00
1	0	1	10		10
0	0	1	10		10
1	0	1	01		01
0	0	1	01		01
1	0	1	11	11	
9	0	1	11		11
Cuatro					
стоск	reset	enable	ı)	l Q
 1	0	0	0000		 0000
0	0	0	0000		0000
1	0	1	1000		1000
0	0	1	1000		1000
1	0	1	0101		0101
0	0	1	0101		0101
1	0	1	1100		1100
9	0	1	1100		1100
1	0	1			1100
		tb.vcd			



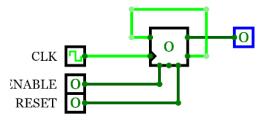
Ejercicio 2:

En este ejercicio se creó un flip flop tipo T o Toggle Flip Flop en base a un flip flop tipo D. Para esto se conectó el negado de la salida del flip flop a su entrada. Este módulo también contó con enable y reset.





Flip Flop Tipo T (Toggle Flip Flop)

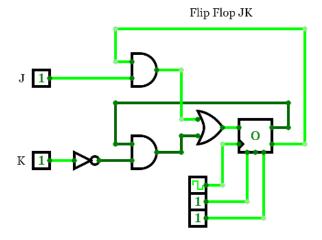


Ejercicio 3:

En este módulo se creó un Flip Flop JK con enable y reset. Este muestra un valor de Q previo cuando JK son 0, de 0 cuando J es 0 y K es 1, de 1 en el caso contrario y del negado de Q previo cuando ambos son 1.

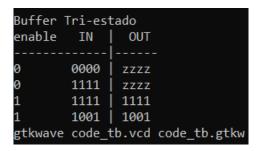
Flip Flop JK						
clock re	eset e	enabl	e J	K	Q	
1	1	0	0	0	0	
0	1	0	0	0	0	
1	0	1	0	0	0	
0	0	1	0	0	0	
1	0	1	0	1	0	
0	0	1	0	1	0	
1	0	1	1	0	1	
0	0	1	1	0	1	
1	0	1	1	1	0	
0	0	1	1	1	0	
1	0	0	1	0	0	
0	0	0	1	0	0	
1	0	0	1	0	0	
gtkwave	code	_tb.v	cd co	ode_t	b.gtkw	

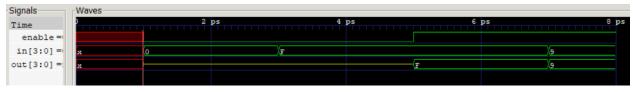




Ejercicio 4:

Se realizó un Buffer Tri-estado en un módulo utilizando un operador ternario, el cual indica que siempre que el enable está apagado, el resultado sea alta impedancia.





Ejercicio 5:

Se creó una look up table en un módulo usando los bloques casex, el cual toma en cuenta los don't cares de las tablas, lo cual fue útil para implementar las 128 posibilidades deseadas para crear todas las instrucciones de control para todos los opcodes posibles cuando se ancle al microcontrolador.

Microcode	
address	control
xxxxxx0	1000000001000
00001x1	0100000001000
00000x1	1000000001000
00011x1	1000000001000
00010x1	0100000001000
0010xx1	0001001000010
0011xx1	1001001100000
0100xx1	0011010000010
0101xx1	0011010000100
0110xx1	1011010100000
0111xx1	1000000111000
1000x11	0100000001000
1000x01	1000000001000
1001x11	1000000001000
1001x01	0100000001000
1010xx1	0011011000010
1011xx1	1011011100000
1100xx1	0100000001000
1101xx1	0000000001001
1110xx1	0011100000010
1111xx1	1011100100000
01000x1	0011010000010
0101x11	0011010000100
0110111	1011010100000
0111001	1000000111000
1000011	0100000001000
1000101	1000000001000
1001011	1000000001000
1001101	0100000001000
gtkwave co	ode_tb.vcd code_tb.gtkw

