

# Mikroişlemci Sistemleri

Dr. Öğr. Üyesi Erkan Uslu

1

YTÜ-CE

# Ders Sayfası

- <https://avesis.yildiz.edu.tr/euslu>

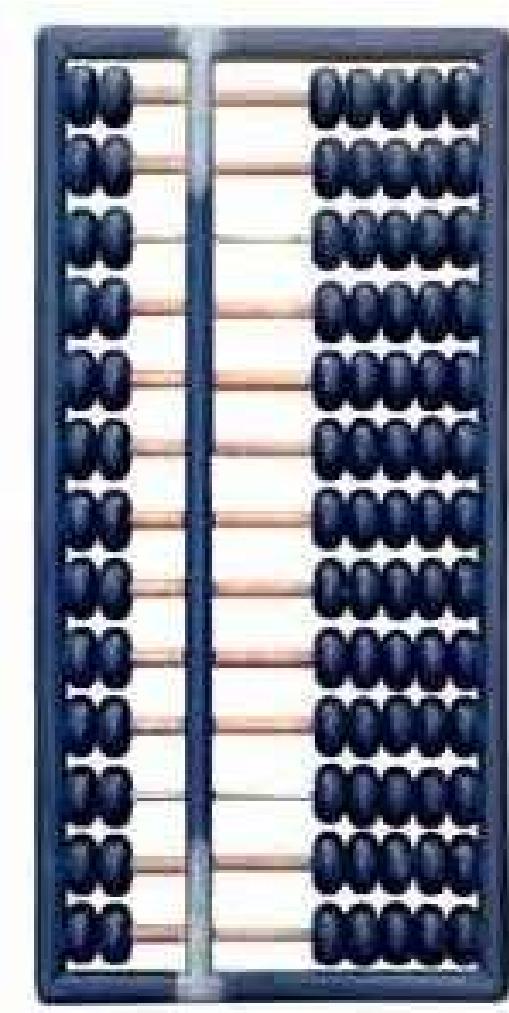
# Dersin Konusu

- Genel tanımlar ve karşılaştırmalar
  - Hafıza erişimi
  - Arayüzler
- 8086  $\mu$ P minimum mod kullanımında:
  - 8255
  - 8251
  - 8254
- Uç tanımları
  - DAC, ADC
- 8259
  - Yardımcı devreler

# MİKROİŞLEMÇİLERİN TARİHSEL GELİŞİMİ

# Mekanik Çağ

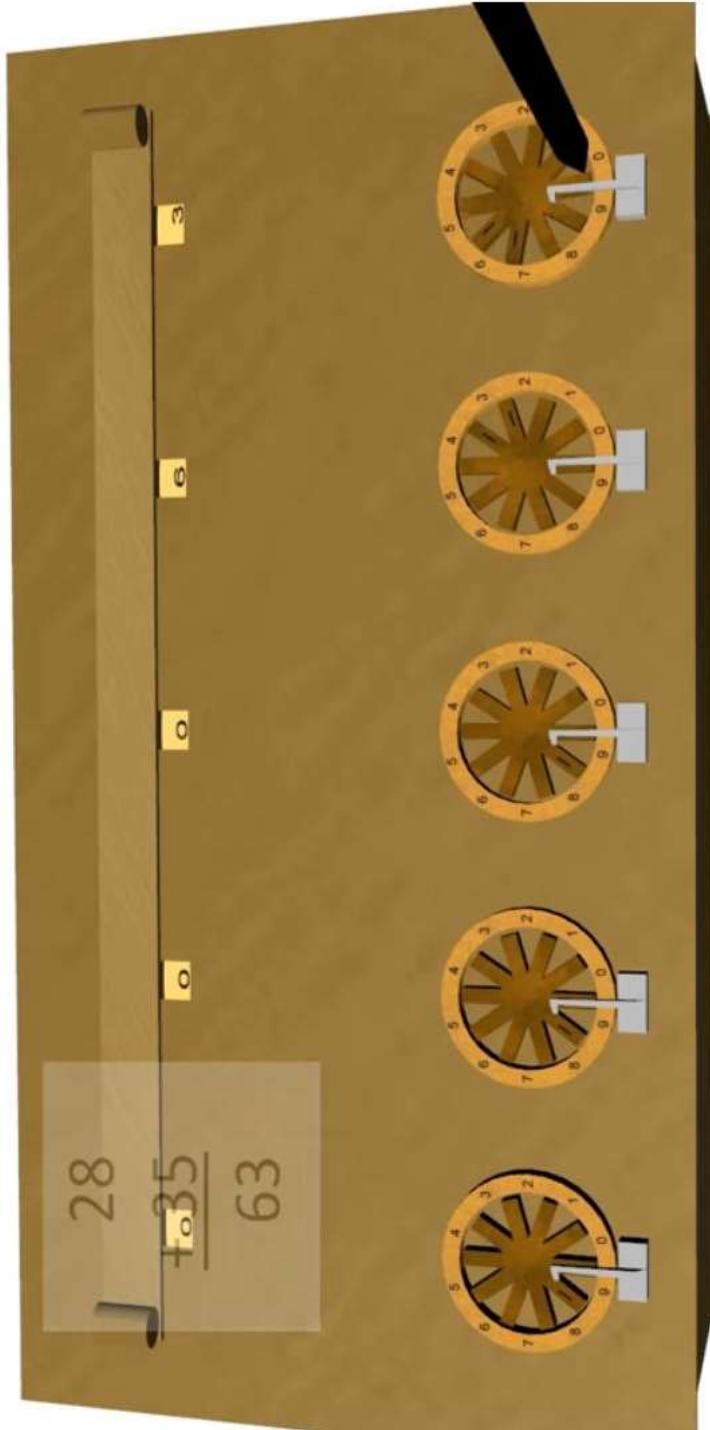
- Hesaplama için araç kullanımı MÖ 500'lu yillara kadar uzanır
- Babililler abaküs'ü kullanıdilar
  - İlk mekanik hc
  - Boncuklar ile |
- Çin abaküsü



# Mekanik Çağ

- 1642 Blaise Pascal çark ve dişliерden oluşan bir hesap makinesi geliştirdi (Pascaline)
  - Her dişli 10 diş içeriyordu
- İlk dişli bir tam tur attığında ikinci dişli 1 adım ilerliyor
- <https://www.youtube.com/watch?v=3h71HAJWnVU>

# Mekanik Çağ



# Mekanik Çağ



- 1800'lü yıllarda dişli mekanik makineler ile hesaplama ve veri işleme için uygulamalar gerçekleştirildi
- 1801'de Joseph Jacquard dokuma makinesinde desen oluşturmak için delikli kartları kullandı

# Mekanik Çağ

- 1823'te Charles Babbage Kraliyet Donanması için seyir tablolarını oluşturmak için programlanabilir hesaplama makinesini geliştirmesi için görevlendirildi (Analytical Engine)
- Buhar gücüyle çalışan, yeniden programlanabilir, delikli kartlar ile giriş yapılan bir konsept
- Tamamlanmadı ama fikri olarak çığır açtı

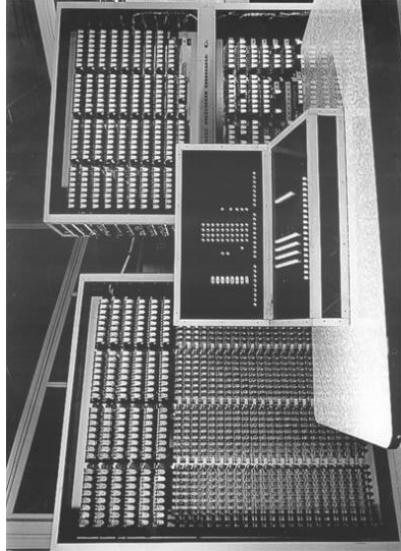
# Elektriksel Çağ

- 1800'lü yıllarda elektrik motor Michael Farady tarafından tasarlandı
- <https://www.youtube.com/watch?v=fcb-zjbsmBk>
- Pascaline'in elektrik motorlu versiyonları geliştirildi
- 1889 yılında Herman Hollerith elektrik motorlar ile sürülen veri işleyen bir makine geliştirdi
- Bu makine Amerika 1890 nüfus sayımı sonuçlarının istatistik çıkarımı için kullanıldı
- Veri girişi delikli kartlar kullanılmıştı

# Elektriksel Çağ

- 1896'da Hollerith nüfus sayımlarında kullanılcak makineleri üretmek amacıyla Tabulating Machine firmasını kurdu
- Bir takım firma birleşmeleri sonucunda firma International Business Machines Corporation olarak isim aldı (IBM Inc.)

# Elektriksel Çağ

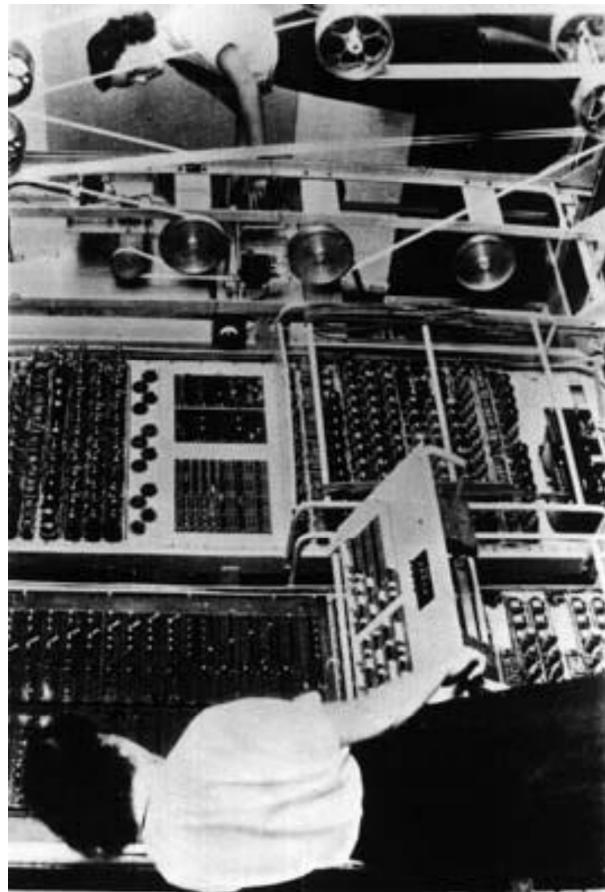


- Elektrik-mekanik makineler 1941 yılına kadar yaygın olarak kullanıldı
- Uçak ve füze tasarımlında hesaplamaları yapmak amacıyla, Konrad Zuse röle temelli ilk elektromekanik bilgisayarı geliştirdi (Z3)
  - Z3 5.33Hz frekansında çalışıyordu

# Elektriksel Çağı

- Konrad Zuse Z3'ü geliştirmeden önce sisteminin mekanik (Z1) ve öncül elektromekanik versiyonlarını da geliştirmiştir

# Elektronik Çağı



- İlk elektronik bilgisayar olarak gösterilen tasarım Alan Turing tarafından geliştirilmiştir (Colossus)
- Elektronik komponent olarak vakum tüpleri kullanılmıştır

# Elektronik Çağı

- Colossus Alman şifreleme sistemi Enigma'nın çözümlesi için geliştirilmiştir
- Başka problemlere uyarlanamıyordu
- Programlanabilir değildi
- Bu yapısıyla bir sabit programlı bilgisayar yapısındaydı (special purpose computer)

# Elektronik Çağ

- Genel amaçlı programlanabilir elektronik bilgisayar  
1946 yılında Pensilvanya Üniversitesi'nde geliştirildi
- Electronic Numerical Integrator and Calculator (ENIAC)
  - Büyük bir makine
  - 17000 vakum tüpü
  - 800 km kablo
  - 30 ton ağırlık
  - Saniyede 100000 işlem



# Elektronik Çağ

- ENIAC'ın programlanması kablo bağlantılarının değiştirilmesi ile yapılmıştır
  - Programlanması pek çok işçinin birkaç günlük çabasını gerektiriyordu
- Vakum tüplerinin kısa ömürlerini dolayı sık bakım gerektiriyordu

# Elektronik Çağı

- 1947 yılında Bell labarotuarlarında John Bardeen, William Shockley, Walter Brattain tarafından transistör geliştirildi
- Sonrasında 1958 yılında entegre devreler geliştirildi
- 1960'larda sayısal entegre devreler geliştirildi
- 1971 yılında ise Intel firması tarafından ilk mikroişlemci geliştirildi
- Federico Faggin, Ted Hoff, Stan Mazor 4004 mikroişlemcisini geliştirdi

# Mikroişlemci Çağrı

- ilk mikroişlemci Intel firmasının geliştirdiği 4004'tür
  - 4 bitlik mikroişlemci
  - Adresleme kapasitesi:  $4096 \times 4$  bit
  - Komut seti 45 komuttan oluşuyor
  - 30 gram ağırlığında
  - Saniyede 50000 işlem (30 ton ENIAC saniyede 100000 işlem)
  - Oyun ve küçük kontrol sistemlerinde kullanıldı
  - RTL (direnç –transistör lojiji ile tasarlanmış)
- Sonrasında daha yüksek frekanslı 4040 mikroişlemci geliştirildi

# Mikroişlemci Çağrı

- 1971'de Intel 8008 mikroişlemciyi tanıttı
  - 8-bitlik bir mikroişlemci
  - 16KB adresleme kapasitesi
  - Toplamda 48 farklı komut yürütüebiliyordu
- Mikroişlemcilerin daha karmaşık sistemlerde kullanımı mümkün oldu

# Mikroişlemci Çağrı

- 1973 yılında Intel 8080 mikroişlemciyi tanıttı
- İlk modern 8 bitlik mikroişlemci olarak kabul edilir
- 8080
  - 64KB adresleme kapasitesi
  - 8008'e göre yaklaşık 10 kat daha hızlı
  - TTL (transistör- transistör lojiji ile tasarlanmış)

# Mikroişlemci Çağrı

- 8080'ın sunumundan 6 ay sonra Motorola MC6800 mikroişlemciyi sundu
- Diğer firmalar tarafından da 8 bitlik mikroişlemciler piyasaya sunuldu
  - Fairchild – F8, MOS tech – 6502, National Semiconductors – IMP8, Zilog – Z8
- 1974'te MITS Altair 8800 sunuldu
  - 1975'te Bill Gates ve Paul Allen Altair 8800 için BASIC dilini geliştirdi

# Mikroişlemci Çağrı

- 1971 yılında Intel 8085 mikroişlemciyi sundu
- Intel'in son 8 bitlik mikroişlemcisi
- Saniyede 769230 işlem
- Dahili saat üretici kullanımı
- Entegre komponent sayısında artış

# Modern Mikroişlemciler

- 1978 yılında 8086 ve bir yıl sonra 8088 mikroişlemciler tanıtıldı
- 16 bitlik mikroişlemciler
- Komut yürütme süresi 400 ns (saniyede 2,5 milyon işlem)
- Adresleme kapasitesi 1MB
- 4 veya 6 byte'lık komut kuyruğu mevcut (sıradaki birkaç komutun birlikte okunması)
- Çarpma bölme gibi komutların sunulması
- Varyasyonları ile 2000'i bulan komut sayısı

# Modern Mikroişlemciler

- 8086/8088 CISC (complex instruction set computers) mimarisindedir
- Yazmaç sayısında artış söz konusu
- 8086 ve 8088: 20 adet adres ucuna sahip
- 8086: 16 veri ucuna sahip
- 8088: 8 veri ucuna sahip

# Modern Mikroişlemciler

- 1983 yılında 80286 tanıtıldı
- 16MB adresleme kapasitesine sahip
- Komutlar 8086'ya benzer şekilde olmakla birlikte 16MB hafıza için komutlarda güncelleme var
- Saat frekansı 8MHz → saniyede 4 milyon işlem

# Modern Mikroişlemciler

- 1986 yılında 80386 sunuldu
- 32 bit adres yolu, 32 bit veri yolu
- 4GB adresleme kapasitesi

# Genel Tanımlar ve Karşılaştırımlar

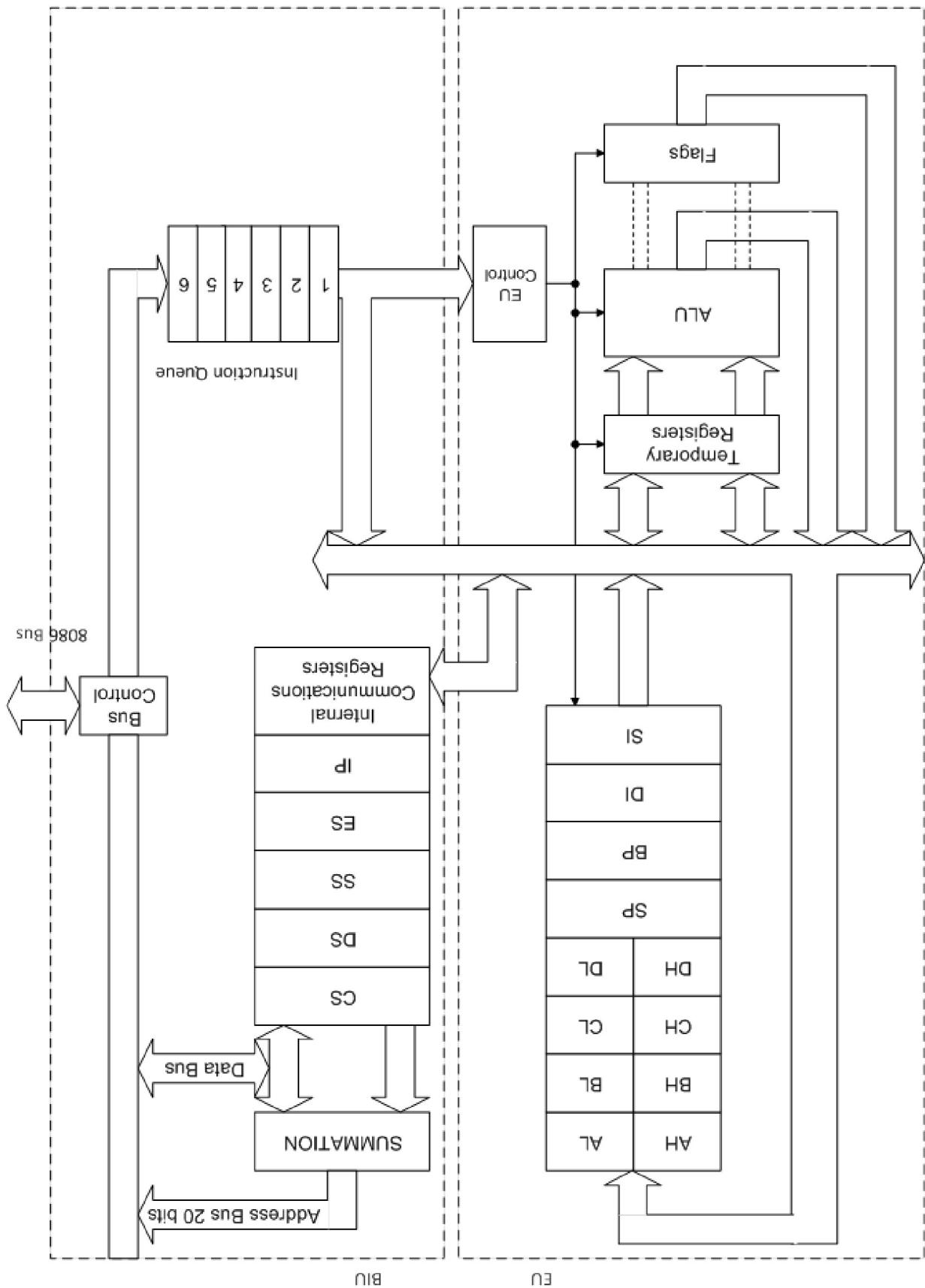
- ALU
  - Harvard arc.
  - Little endian
- Register
  - Von Neumann arc.
  - Big endian
- CPU
  - Data bus
- μP
  - CISC
  - Address bus
- μC
  - RISC
  - Control bus
- EPIC
  - EPIC
  - Accumulator
- SOC

# Genel Tanımlar ve Karşılıştırmalar

- 8086 (1978)
  - 16 bit veri yolu, 16 bit register, 20 bit adres yolu
- 8088 (1979)
  - 8 bit veri yolu, 16 bit register, 20 bit adres yolu
- 80286 (1982)
  - 16 bit veri yolu, 16 bit register, 24 bit adres yolu
- 80386 (1985)
  - 32 bit veri yolu, 32 bit register, 32 bit adres yolu

# Genel Tanımlar ve Karşılaştırmalar

- Real mode
  - Offset memory model
- Protected mode
  - Time multiplexing
  - Coprocessor
- Virtual mode
  - Cache
- Prefetch queue
- Pipeline



Yapısal  
iç  
8086

# Yazmaçlar

- **A<sub>X</sub>**
  - CX
    - AL
    - AH
  - BX
    - BL
    - BH
- **C<sub>I</sub>**
  - DI
    - CH
  - SS
    - CL
- **D<sub>X</sub>**
  - CS
    - DL
    - DH
  - SP
    - BP
- **E<sub>S</sub>**
  - ES

# 8086 Yazmaçları – AX, AL, AH

- AX : 16 bitlik akümülatör yazmaç
- AH, AL : 8 bitlik akümülatör yazmaçlar
- Aritmetik, lojik ve veri transferi işlemlerinde kullanılabilir
- Çarpma ve bölme işlemleri gizli operand olarkullanılır
- Giriş çıkış komutlarında kullanılır

# 8086 Yazmaçları – BX, BL, BH

- BX : 16 bitlik genel amaçlı yazmaç, (base register)
- BL, BH : 8 bitlik genel amaçlı yazmaçlar
- Dizi şeklindeki veri erişiminde kullanılır

# 8086 Yazmaçları – CX, CL, CH

- CX : 16 bitlik genel amaçlı yazmaç
- CL, CH : 8 bitlik genel amaçlı yazmaçlar
- Tekrarlı işlemlerde tekrar sayısını saklar (CX)
- Öteleme ve kaydırma işlemleriinde tekrar sayısını saklar (CL)

# 8086 Yazmaçları – DX, DL, DH

- DX : 16 bitlik genel amaçlı yazmaç
- DL, DH : 8 bitlik genel amaçlı yazmaçlar
- Çarpma ve bölme komutlarında bölünen sayıyı oluşturmak için kullanılır
- Giriş çıkış işlemlerinde port numarasını saklar

# 8086 Yazmaçları – SP

- SP : Yığın yazmacı (stack pointer)
- Yığının en üst adresini işaretlemek için kullanılır
- SS ile birlikte kullanılır
- Her zaman çift bir değer gösterir
- WORD tipinde veriyi gösterir

# 8086 Yazmaçları – BP

- BP : Base pointer
- Fonksiyona parametre aktarılırken kullanılır
  - SS ile birlikte kullanılır

# 8086 Yazmaçları – SI

- SI : kaynak indisini yazmacı (source index)
- Dizi komutlarında kaynak indisini tutar
  - DS ile birlikte kullanılır

# 8086 Yazmaçları – DI

- DI : hedef indisini yazmacı (destination index)
- Dizi komutlarında hedef indisini tutar
  - ES ile birlikte kullanılır

# 8086 Kesim (Segment) Yazmaçları

- CS : Kod segment, IP ile kullanılır
  - DS : Data segment, BX, SI, DI ile kullanılır
  - ES : Extra segment, DS gibi
  - SS : Stack segment, BP ve SP ile kullanılır
- DS=1230H, SI=0045H ikilisi ile erişilen fiziki adres  
12300H+0045H = 12345H

# 8086 Yazmaçları – IP

- IP : Instruction pointer
- Sıradaki işlenenek komutu gösterir
- CS ile birlikte kullanılır
- Efektif program adresi :
- $CS \times 10H + IP$

# 8086 Bayrak Yazmacı

- **Carry Flag (CF)** : işaretetsiz işlemlerde taşıma olursa 1 değerini alır
- **Parity Flag (PF)** : işlem sonucunda 1 olan bitlerin sayısı tek ise 0, çift ise 1 değerini alır
- **Auxiliary Flag (AF)** : 4 bitlik kısımların toplama-çıkarma sonucusu elde değerini tutar
- **Zero Flag (ZF)** : işlem sonucu 0 ise ZF=1 olur
- **Sign Flag (SF)** : işlem sonucu negatif ise SF=1 olur

# 8086 Bayrak Yazmacı

- **Trap Flag (TF)** : Her komuttan sonra kesme oluşmasını sağlar
- **Interrupt enable Flag (IF)** : Kesme kaynaklarının kesme oluşturmasına izin verir
- **Direction Flag (DF)** : Dizi işlemlerinde başlangıç adresinden itibaren arttırarak/azaltarak sıradaki göze erişimi belirler
- **Overflow Flag (OF)** : İşaretli işlemlerde taşıma durumunda 1 değerini alır

**REAL - PROTECTED MOD**

# Real Mod Hafıza Adresleme

- 8086 real modda hafıza adresleme yapar
- Real modda sadece 1MB alan adreslenebilir
  - 8086 hafıza uzayı 1MB (20 adres ucu  $\rightarrow$  1MB)
- Tüm bilgisayarlar açıldığında real modda açılır

# Real Mod Hafıza Adresleme

- Real modda segment adres ve offset adres değerlerinin birleşimiyle hafızada istenen alana erişilir
- Bir segment değeri 64KB'lık alan içinde gösterir (NEDEN?)
- Offset değeri 64KB'lık alan içinde bir yeri gösterir
- Örnek: Segment değeri 1000H, offset değeri 2000H ise mikroişlemcide erişilen fiziki adres ne olur?
- $1000H \times 10H + 2000H = 12000H = 1000H:2000H$

# Real Mod Hafıza Adresleme

- Varsayılan Segment ve Offset yazımcıları
- Program hafızasına erişimde CS:IP birlikte kullanılır
- Yığın (stack) erişiminde SS:SP veya SS:BP kullanılır
- Veri erişiminde DS:BX, DS:DI, DS:SI kullanılır
- String işlemlerinde ES:DI ile kullanılır

# Protected Mod Hafıza Adresleme

- 1MB'tan daha geniş hafızayı adreslemede kullanılır
- Segment adres değeri bir tablonun (descriptor table) bir satırını gösterir
- Bu tablonun herbir gözünde kullanım için ayrılmış segmentin boyu, yeri, erişim izinleri yazılıdır
- Tabloların global ve yerel versiyonları vardır
- Global descriptor tablosunda tüm programlar için kullanılabilecek segment bilgisi yer alır
- Yerel descriptor tablosunda ise uygulamaya özel segment bilgisi yer alır

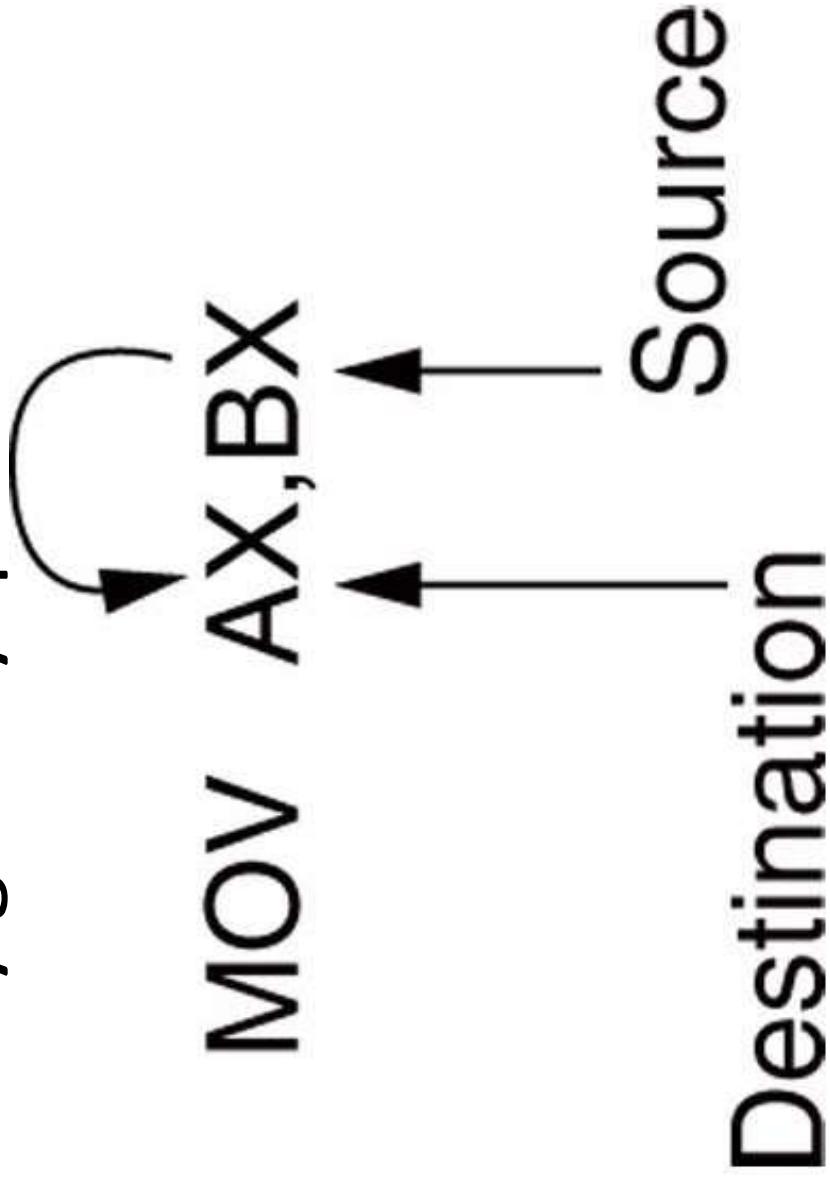
# **ADRESLEME MODLARI**

# Adresleme Modları

- Verimli assembly programları geliştirebilmek için komutlar ile birlikte kullanılan adresleme modlarının bilinmesi gerekmektedir.
- Veri adresleme modları
- Program hafızası adresleme modları

# Veri Adresleme Modları

- 8086 assembly genel yapısı



# Veri Adresleme Modları

- 8086 assembly genel yapısı
  - AX  $\leftarrow$  1234H
  - BX  $\leftarrow$  ABCDH
  - MOV AX, BX
  - AX  $\leftarrow$  ABCDH
  - BX  $\leftarrow$  ABCDH
- MOV DST, SRC
  - DST  $\leftarrow$  SRC

# Yazmaç Adresleme (Register Addressing)

- Yazmaç Adresleme (Register Addressing)
- 8 bitlik AL, AH, BL, BH, CL, CH, DL, DH yazımcacıları kullanılabilir
  - 16 bitlik AX, BX, CX, DX, SP, BP, SI, DI yazımcıları kullanılabilir
  - Yazmaç adreslemede kullanılan yazmaç genişlikleri uyumlu olmalıdır

MOV BX, CX

# Hemen Adresleme (Immediate Addressing)

- Sabit değer atamayı ifade eder
- 16 bit veya 8 bit sabit değer atama söz konusu olabilir

MOV AL, 0F2H

MOV CX, 100

MOV BL, 01010101B

MOV AH, 'A' ;ASCII A karakteri AH yazmacına atanır

# Doğrudan Adresleme (Direct Addressing)

- Erişilecek hafıza gözüne doğrudan gösterildiği durumdur

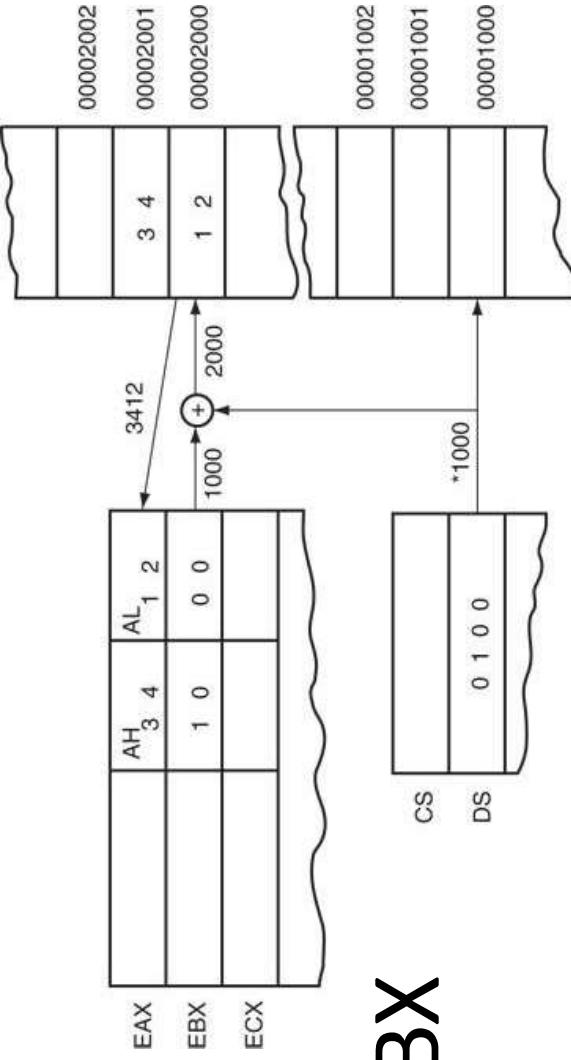
MOV AL, DATA ; DATA bir etiket olup assembler bunu karşılık gelen adres değeri ile değiştirir

MOV BX, [1234H] ; BX <- DS:1234H

# Yazmaç Dolaylı Adresleme (Register Indirect Addressing)

- BP (SS ile), BX, DI ve SI (DS ile) yazmaçları ile kullanılabilir

- Hafıza offset değerini bir yazmaçta saklanır



MOV AX, [BX] ; AX ← DS:BX

# Dolaylı Adresleme (Indirect Addressing)

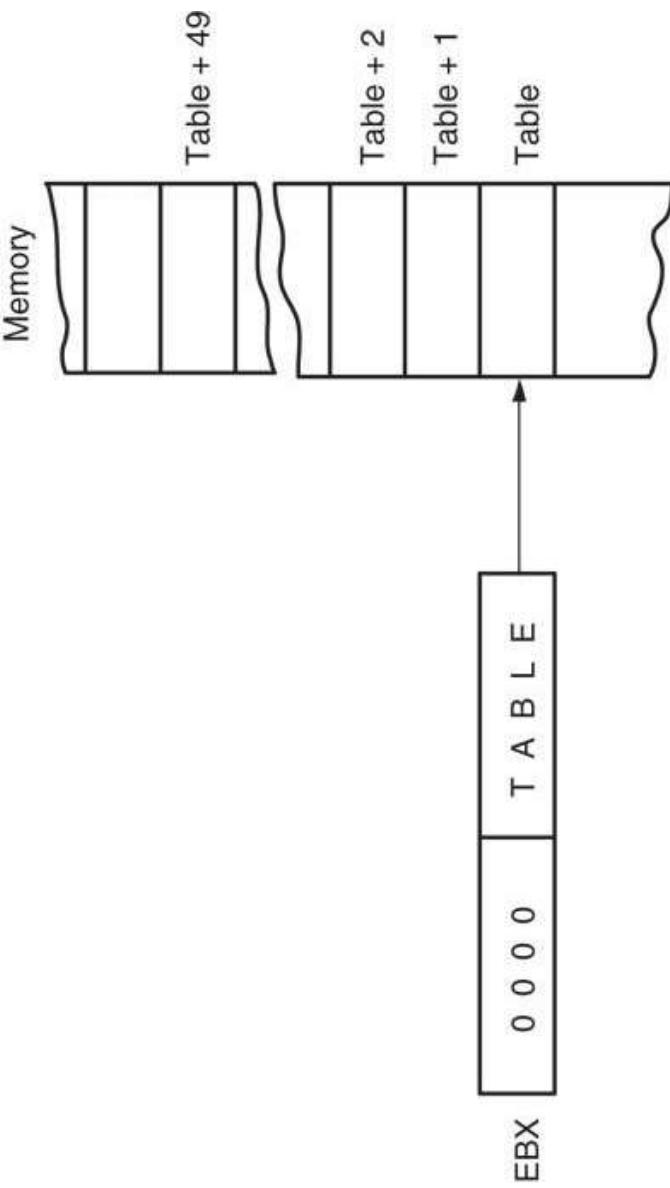
- Dolaylı adreslemelerin bir kısmında BYTE PTR, WORD PTR gibi özel tanımlayıcılar vermek gereklidir
- Artırma komutu olan INC, dolaylı adresleme ile hafızada bir Word mü yoksa Byte değeri mi artıracığını bilmemiz gerekmektedir.

## INC WORD PTR [BX]

- Dolaylı adreslemede operandlardan birisi yazması ise BYTE PTR, WORD PTR'ye gerek yoktur (NEDEN?)

# Yazmaç Dolaylı Adresleme (Register Indirect Addressing)

- Dizi olarak tutulan veriye sıralı erişimde yazmaç dolaylı adresleme kullanımı uygundur



# Base+Index Addressing

- Temelde bir dolaylı adresleme modudur
- Base yazmacı (BX veya BP) işlem yapılacak hafıza konumunun başlangıcını göstermek için kullanılır
- Index yazımcıları (DI veya SI) verinin bu başlangıç adresine görece yerini tutmak için kullanılır

MOV DX, [BX+DI]

# Yazmaç Göreli Adresleme (Register

## Relative Addressing

- Base (BP veya BX) veya Index (DI, SI) yazmaçlarının bir sabit offset değeri ile kullanılmasını ifade eder

MOV AX, [BX+100H]

## Base Relative + Index Addressing

- iki boyutlu veri adresleme için uygudur

MOV AX,[BX + SI + 100H]

# Program Hafızası Adresleme Modları

- Program akışı sırasında fonksiyon çağrımla, koşullu ve koşulsuz dallanma komutları ile farklı program hafızası adresleme modları kullanılır
- Doğrudan (direct)
- Göreli (relative)
- Dolaylı (indirect)

# Doğrudan Program Hafızası Adresleme

- Doğrudan bir program adresine ulaşmak için kullanılır
  - Mevcut kod segmentinden farklı bir kod segmentine geçiş sağlayacağı için segmentler-arası bir işlem vardır
  - Hem CS hem de IP değeri uygun şekilde değiştirilir
- JMP 200H:300H ; CS ← 200H, IP ← 300H  
CALL 200H:300H

# Göreli Program Hafızası Adresleme

- Mevcut IP yazmacı değerine göre hangi program hafızasının adresleneceğini ifade eder
- JMP komutu 1 byte veya 2 byte işaretli sabit değerli operand kabul eder

JMP 100

JMP OFFH ; IP değeri 1 azalır (NEDEN?)

JMP 1000H

# Dolaylı Program Hafızası Adresleme

- CALL ve JMP komutları ile kullanılır

JMP BX

CALL [BX]

# Yığın Adresleme Modları

- Tüm yazmacılarından yığına veri basılabilir
- CS harici tüm yazmacılar yığından veri çekilebilir

PUSH CS ; çalışır

POP CS ; assembler hatası verir

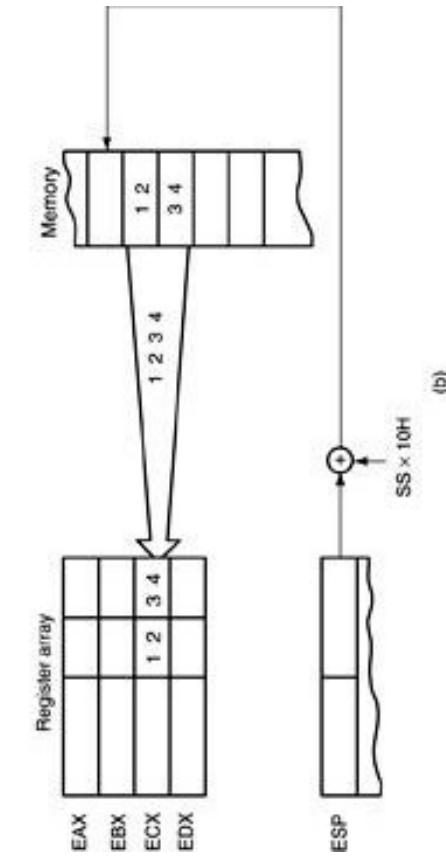
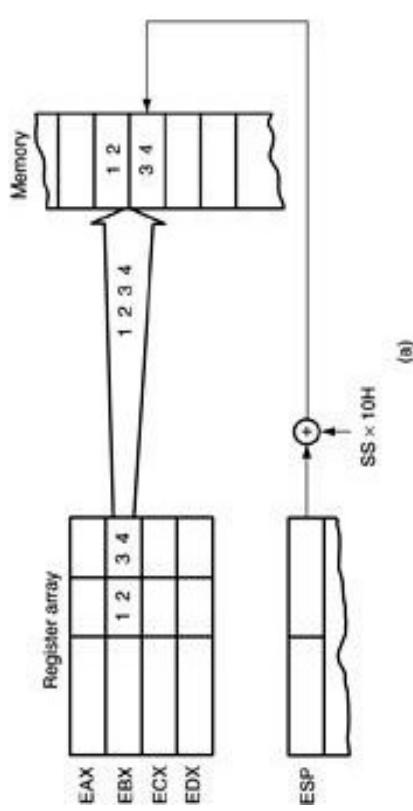
# Yığın Adresleme Modları

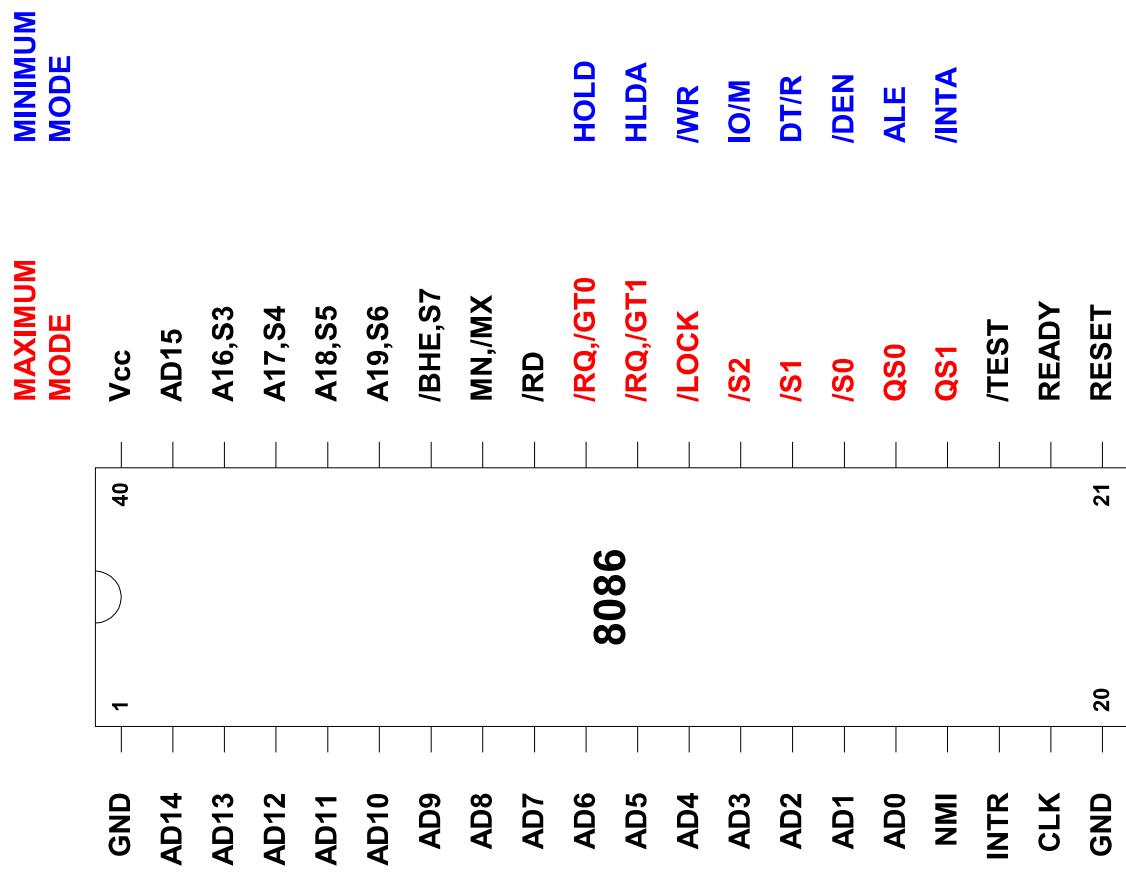
- 8086'da yığın geçici veri saklamak için ve fonksiyonlardan dönüşlerde dönüş adreslerini saklamak için kullanılır
- Yığın LIFO mantığında çalışır (Last In First Out)
- Yığın ile ilgili PUSH ve POP komutları kullanılır
- PUSH yığına WORD basar, POP yığından WORD çeker  
PUSH BL ; (DOĞRU MU?)
- Yığın adresleme için SS:SP ikilisi kullanılır

# Yığın Adresleme Modları

- SP yazmacı programının tanımladığı yığının genişliğini göstererek şekilde ilk değer alır
- Her PUSH işleminde SP-1 ve SP-2 adreslerine 2 byte veri yazılır ve SP değeri 2 azaltılır
- Her POP işleminde SP+1 ve SP+2 adreslerinden 2 byte veri okunur ve SP değeri 2 arttırılır

# Yığın Adresleme Modları





Tanımları  
Uç

# 8086 Uç Tanimları

- **AD<sub>15</sub>-AD<sub>0</sub>:** (I/O-3)

The 8086 address/data bus lines compose the upper multiplexed address/data bus on 8086. These lines contains address bits whenever ALE is logic 1. These pins enter a high-impedance state whenever a hold acknowledge occurs.

# 8086 ÜÇ Tanimları

- $A_{19}/S_6-A_{16}/S_3$ : (0-3)

The address/status bus bits are multiplexed to provide address signals  $A_{19}-A_{16}$  and also status bits  $S_6-S_3$ . The pins also attain a high-impedance state during the hold acknowledge. S4 and S3 show which segment is accessed during the current bus cycle.

# 8086 ÜÇ Tanimları

- $\overline{RD}$  : (0-3)  
Whenever the read signal is logic 0, the data bus is receptive to data from the memory or I/O devices connected to system.
- READY: ()  
This input is controlled to insert wait states into the timing of the microprocessor.
  - READY=0:  $\mu P$  enters into wait states and remain idle
  - READY=1: It has no effect on operation of  $\mu P$

# 8086 Uç Tanimıları

- $\overline{TEST}$ : ()

The test pin is an input that is tested by the WAIT instruction

- NMI: ()

The non-maskable interrupt input is similar to INT  
except that the NMI does not check to see if IF flag  
bit is a logic 1. This interrupt input uses interrupt  
vector 2.

# 8086 UÇ Tanimımları

- RESET: ()

The reset input causes the µP to reset itself if this pin is held high for a minimum four clocking periods. It begins executing instructions at memory location FFFF0H and disables future interrupts by clearing the IF flag bit.

# 8086 Uç Tanimıları

- $M_N / \overline{MX}$  : (1)
- Minimum/maximum mode pin select.
- $\overline{BHE} / S_7$  : (0-3)
- BHE pin is used to enable the most sig. data bus bits ( $D_{15}-D_8$ ) during a read or write operation.

# 8086 Üç Tanimımları

- $M / \overline{IO}$  : (O-3)

The pin selects memory or I/O. This pin indicates that the microprocessor address bus contains either a memory address or an I/O port address.

- $\overline{WR}$  : (O-3)

This line indicates that 8086 is outputting data to a memory or I/O device.

# 8086 Uç Tanimları

- $\overline{INTA}$  : (O-3)

The interrupt acknowledge signal is a response to the INT<sub>R</sub> input pin. This pin is normally used to gate the interrupt vector number onto the data bus in response to an interrupt request.

- $ALE$  : (O)

Address latch enable shows that the 8086 address/data bus contains address information. This address can be a memory address or an I/O port number.

# 8086 Uç Tanimları

- $DT / \bar{R}$  : (O-3)

The data transmit/receive signal shows that the microprocessor data bus is transmitting or receiving data.

- $\overline{DEN}$ : (O-3)

Data bus enable activates external data bus buffers.

# 8086 UC Tanimları

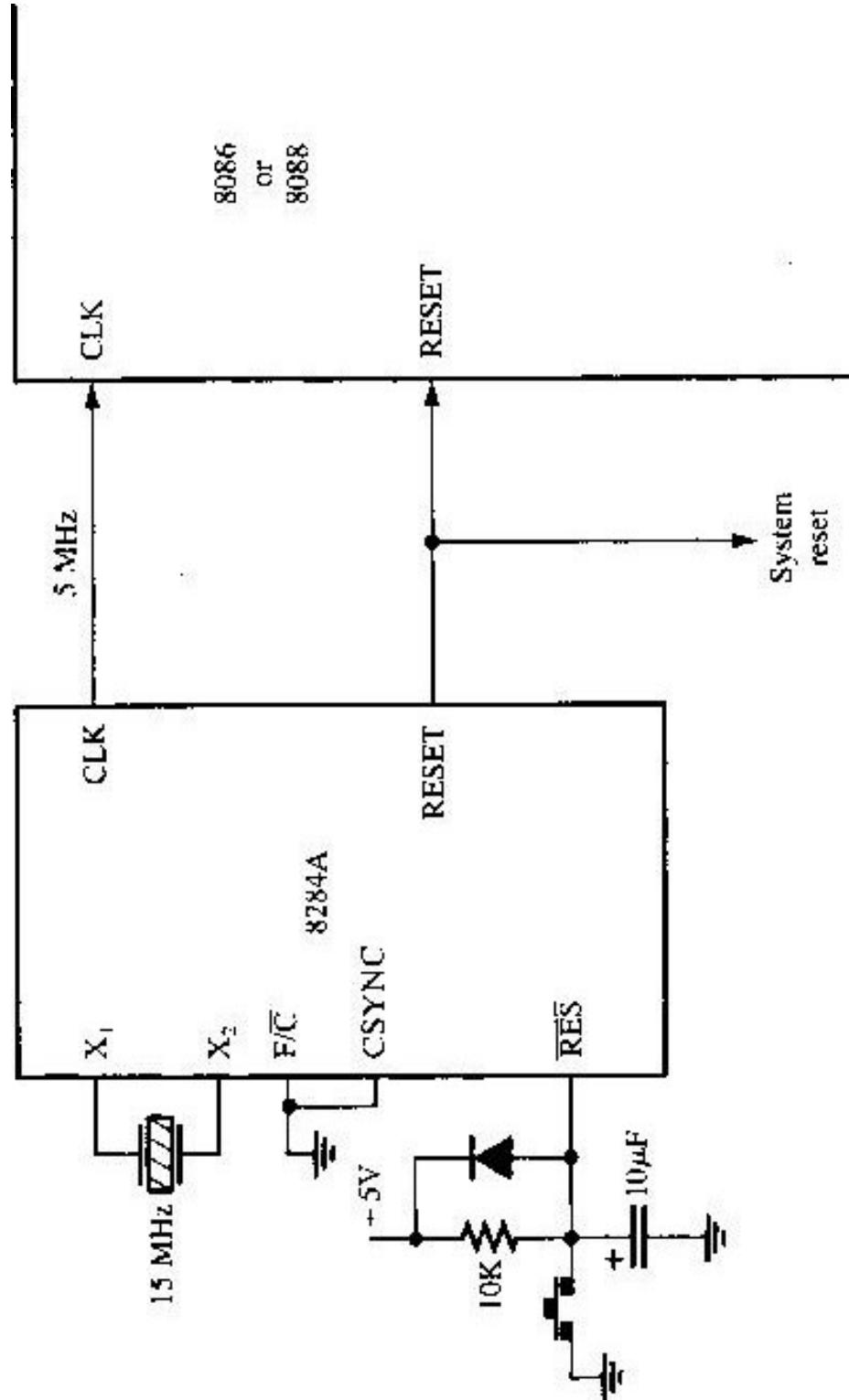
- HOLD : (1)

The hold input requests a direct memory access (DMA). If the HOLD signal is logic 1, the microprocessor stops executing software and places its address, data and control bus at the high-impedance state.

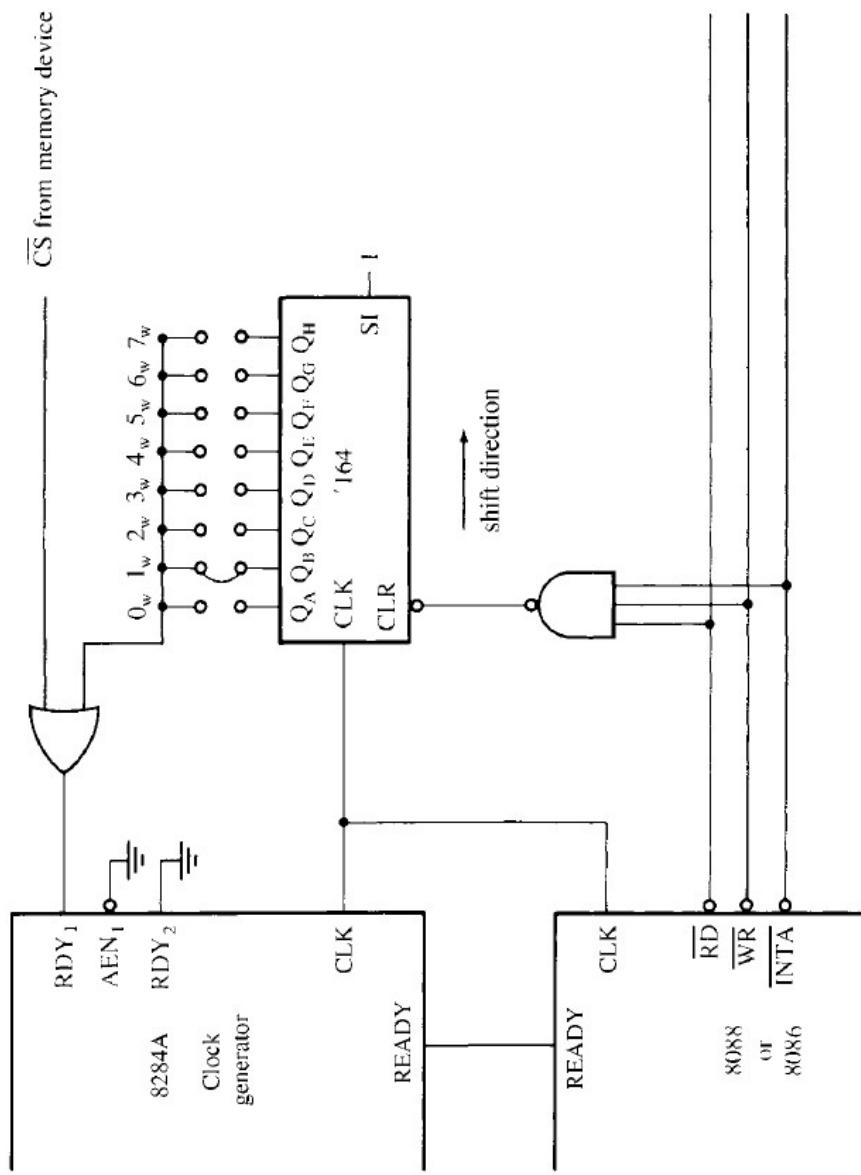
- HLDA : (0)

Hold acknowledge indicates that the 8086 microprocessor entered the hold state.

# Clock Generator (8284A)



# Clock Generator (8284A)

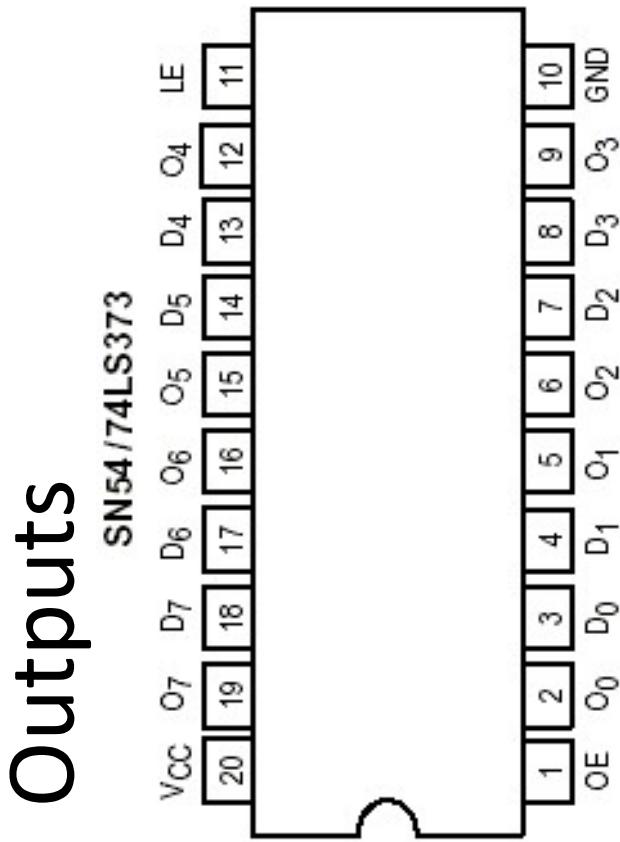


# Bus Buffering & Latching

- The address/data bus of the 8086/8088 is multiplexed (shared) to reduce the number of pins required for the integrated circuit.
- Memory & I/O require the address remain valid and stable throughout a read/write cycle.
- If buses are multiplexed, the address changes at the memory and I/O, causing them to read or write data in the wrong locations

# Bus Buffering & Latching

- 74LS373 Octal Transparent Latch with 3-state Outputs



LS373

D <sub>n</sub>	LE	OE	O <sub>n</sub>
	H	L	H
L	H	L	L
X	L	L	Q <sub>0</sub>
X	X	H	Z*

H = HIGH Voltage Level

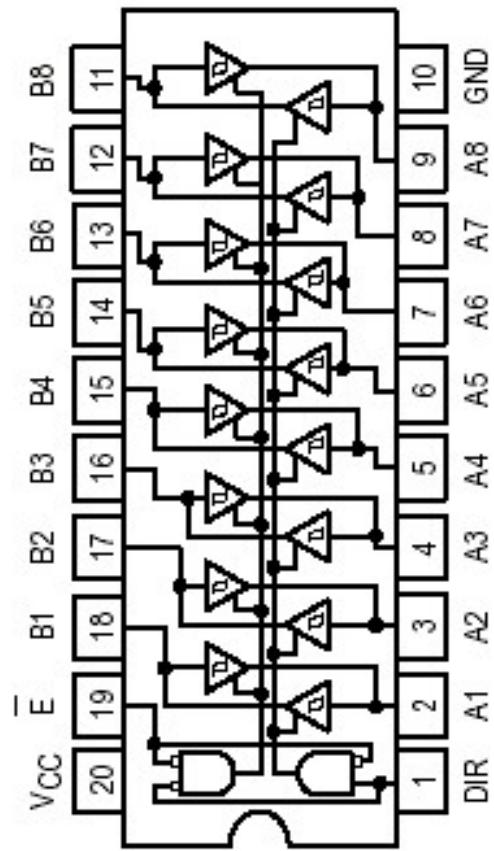
L = LOW Voltage Level

X = Inertial

Z = High Impedance

- # Bus Buffering & Latching
- 74LS245 Octal Bus Transceiver

LOGIC AND CONNECTION DIAGRAMS DIP (TOP VIEW)



TRUTH TABLE

INPUTS		OUTPUT	
E	DIR		
L	L	Bus B Data to Bus A	
L	H	Bus A Data to Bus B	
H	X	Isolation	

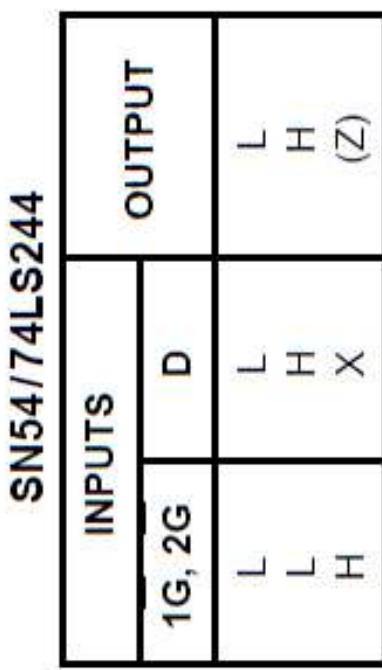
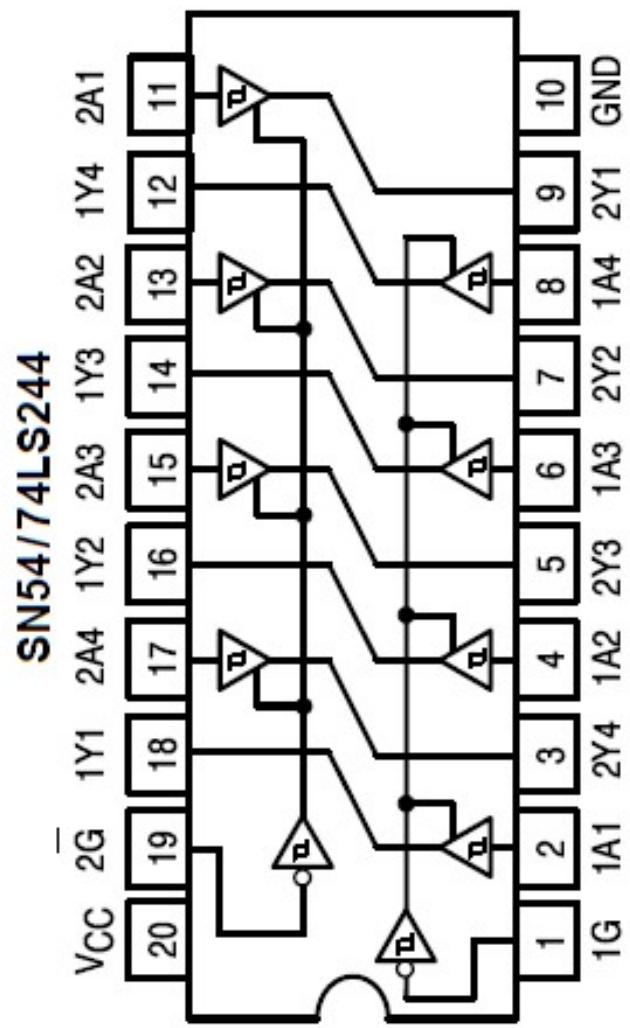
H = HIGH Voltage Level

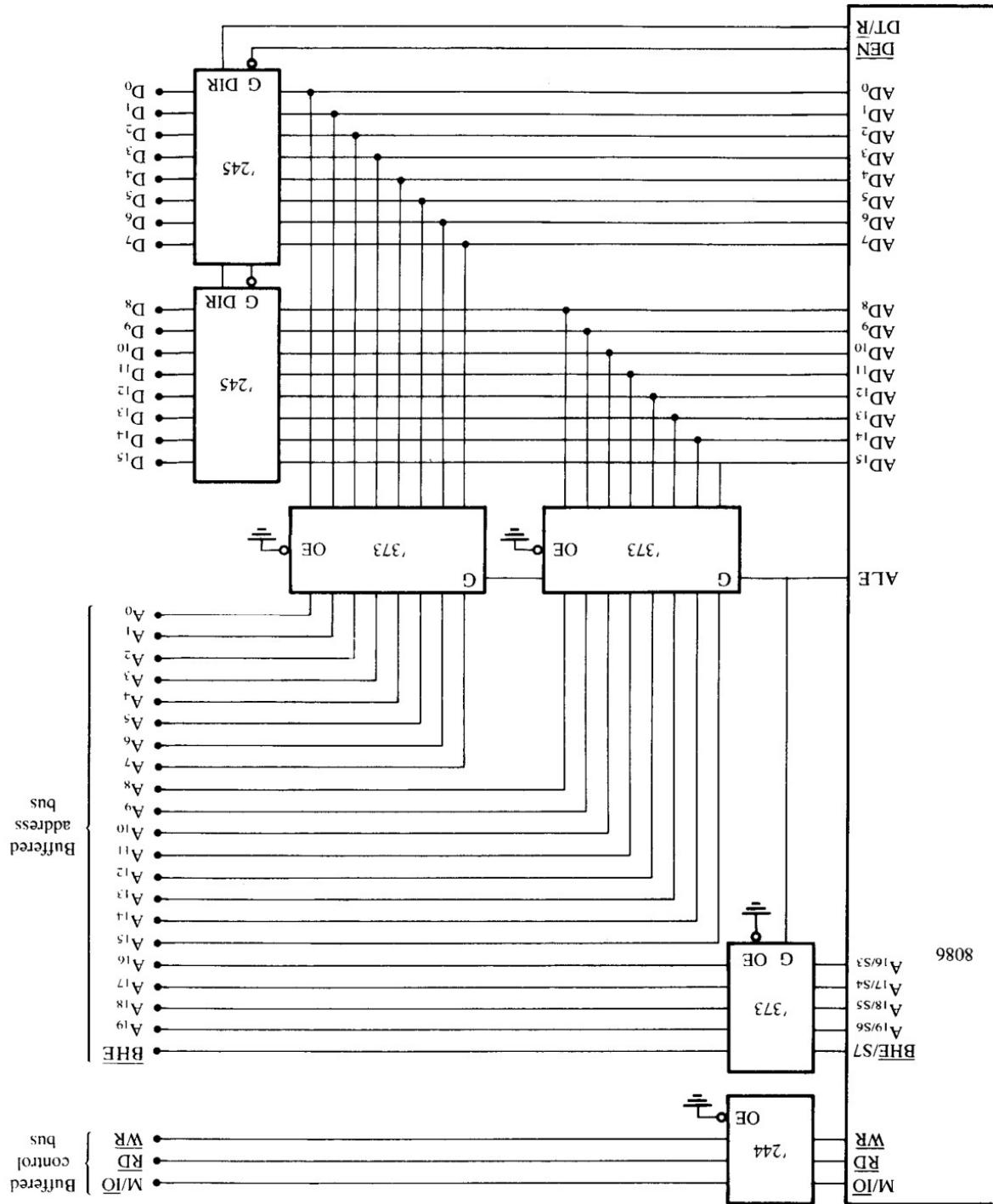
L = LOW Voltage Level

X = Immaterial

# Bus Buffering & Latching

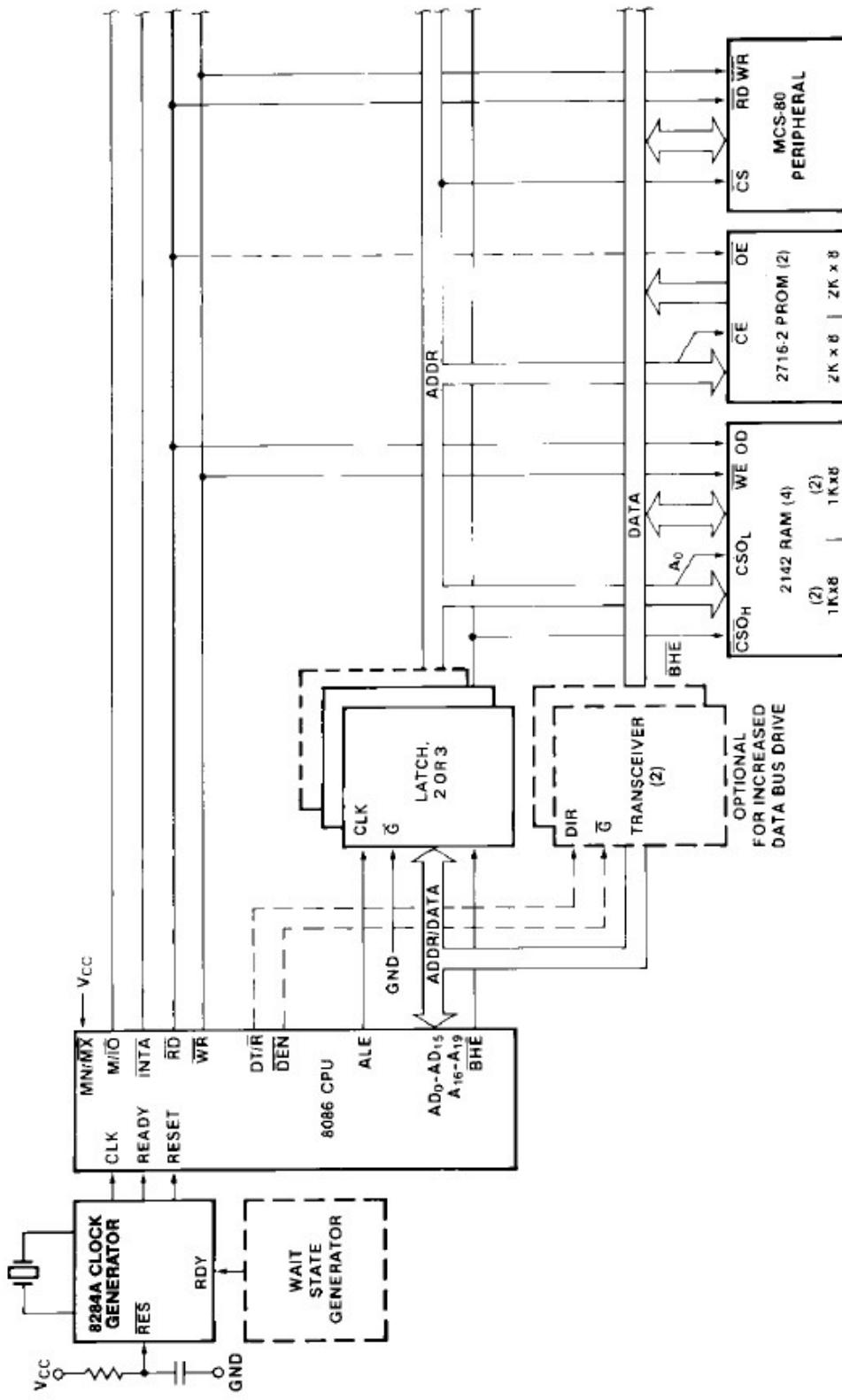
- 74LS244 Octal Buffer



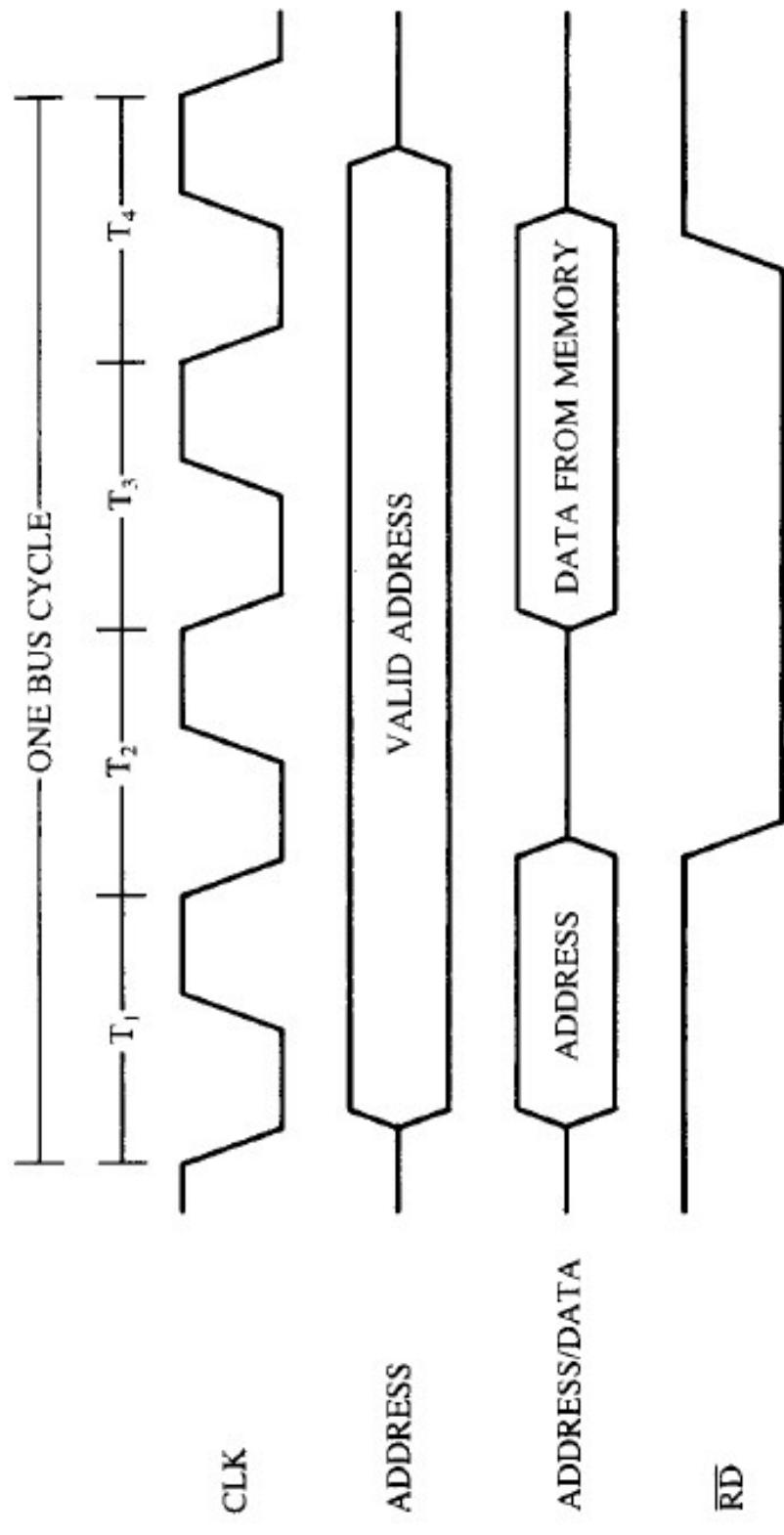


# Bus Buffering & Latching

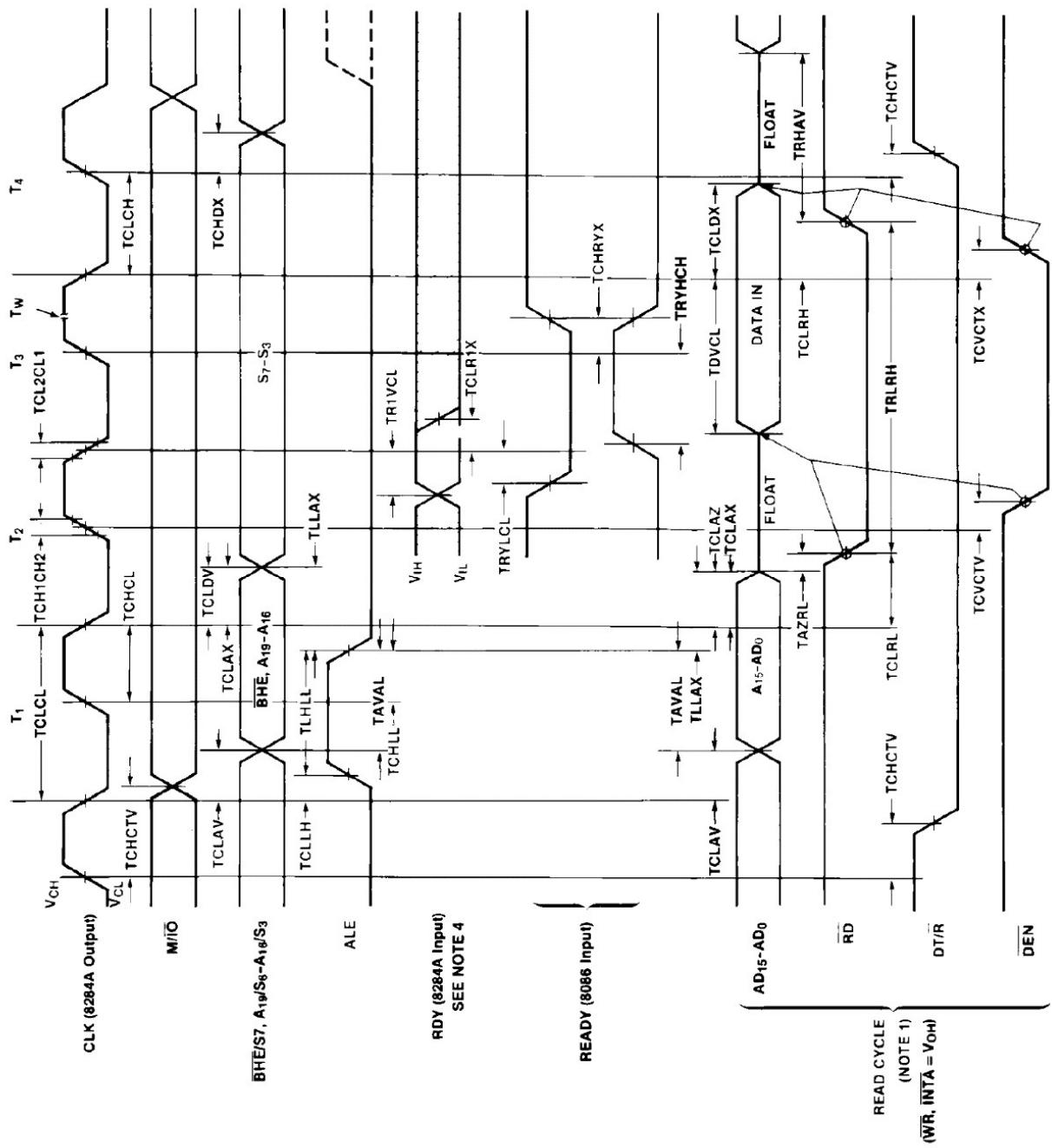
# Bus Buffering & Latching



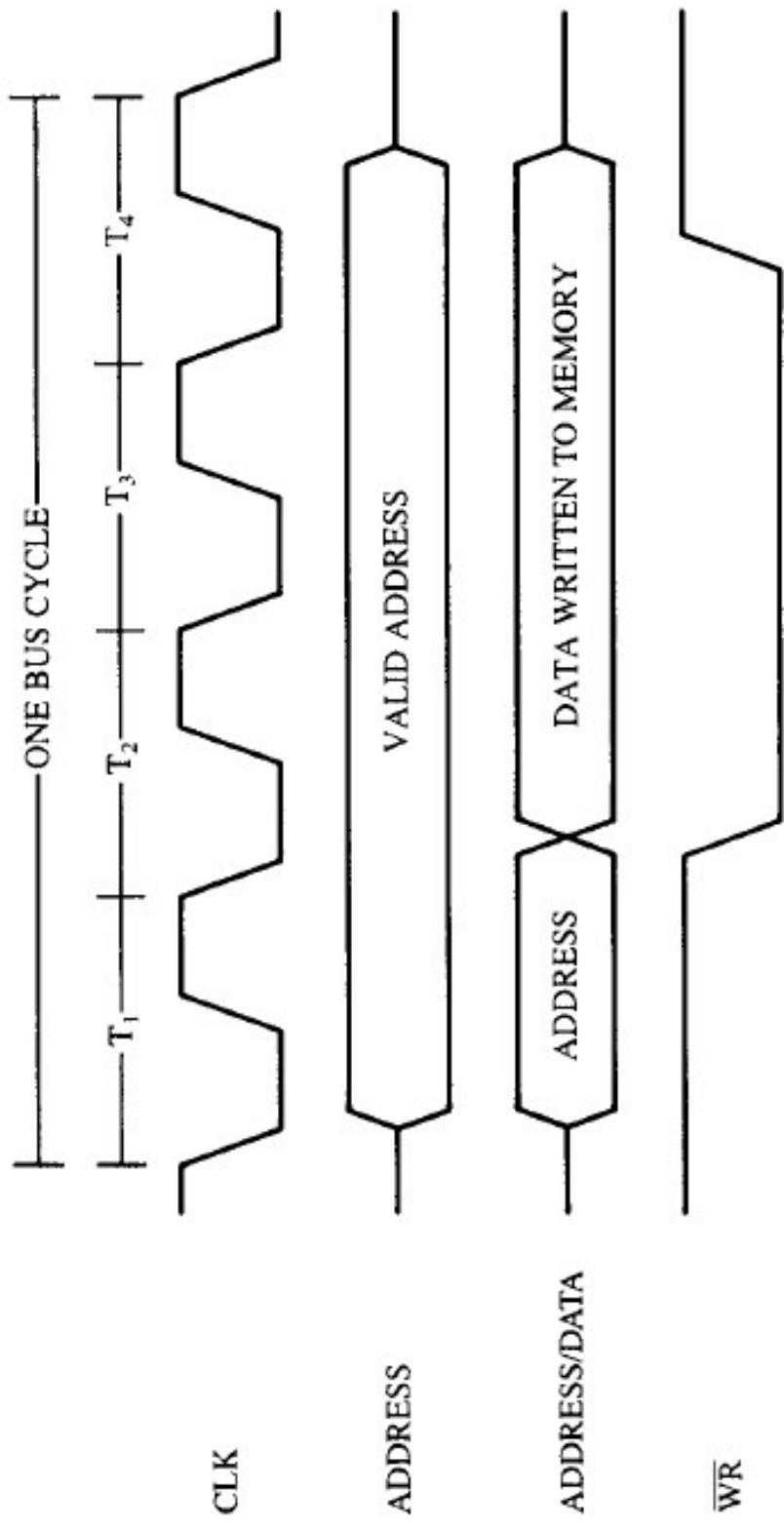
# Bus Timing – Simplified Read

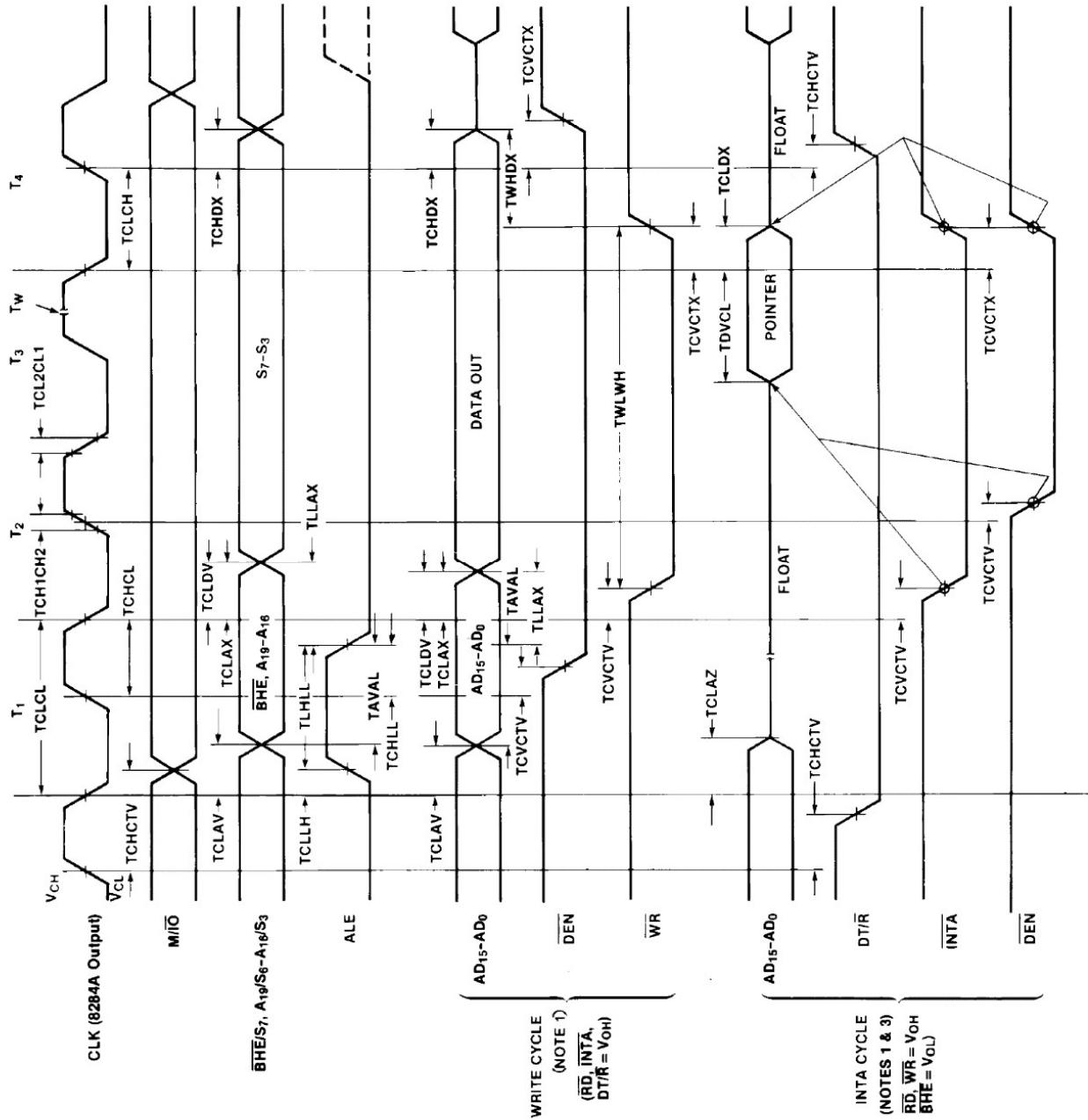


# Bus Timing Read



# Bus Timing – Simplified Write





# Bus Timing Write