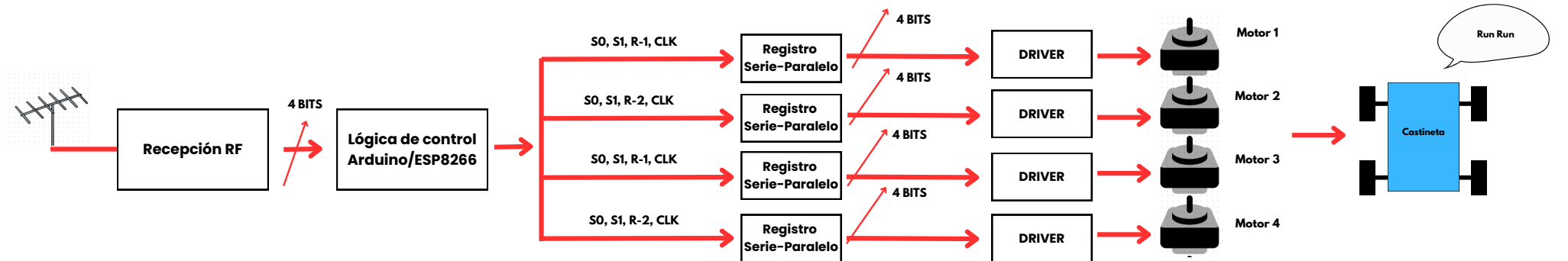
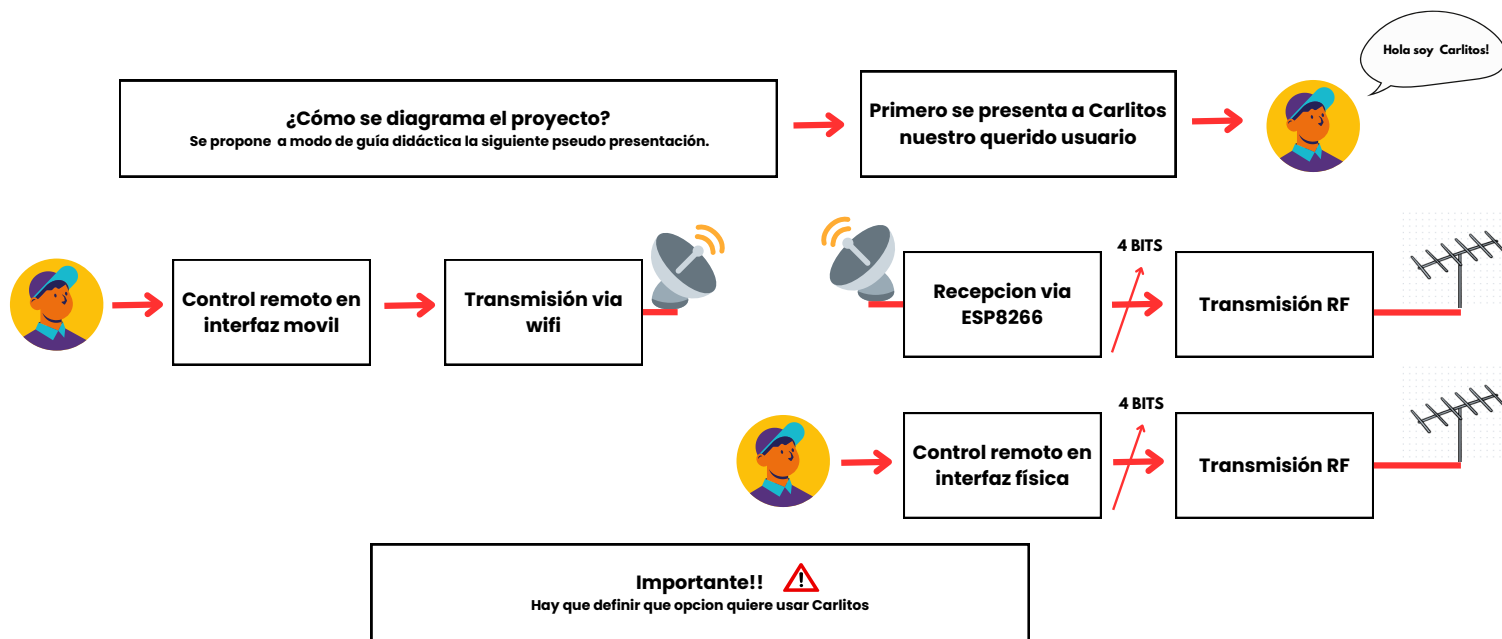


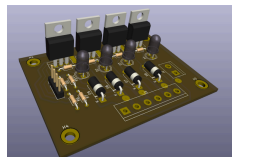


Proyecto beca Manuel Belgrano/ Comunicaciones Digitales



Importante!! Hay que definir si: 
Se precarga la secuencia del registro antes de usar mediante código
Precargar con hardware (medio truco pero rápido)

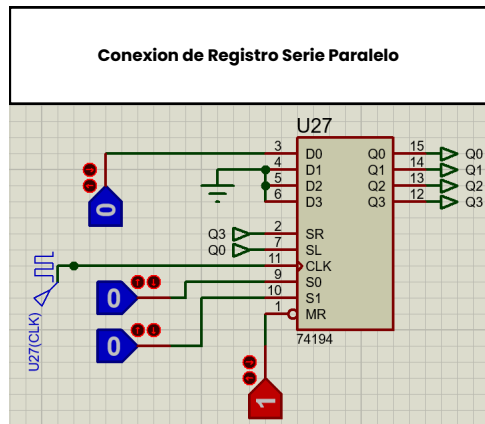
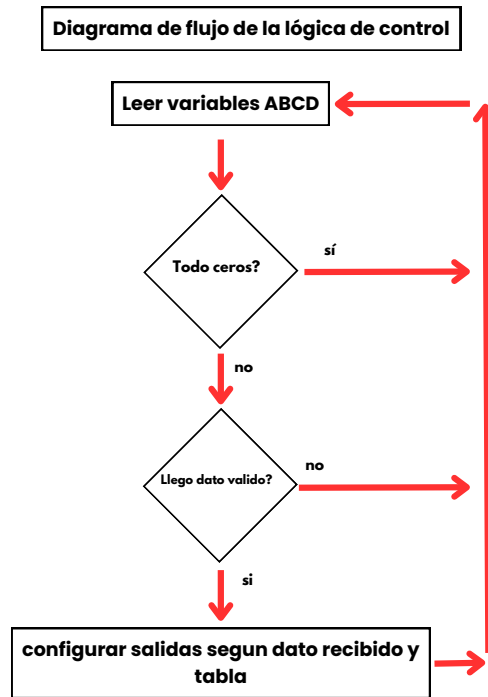
Importante!!  Hay que tener en cuenta que es deseable que los motores queden bloqueados cuando no se usan, esto se logra cortocircuitando el motor consigo mismo. Para esto se propone usar el reset con un rele que switchee entre vcc y gnd, lo cual es ventajoso porque ofrece una protección extra tanto a drivers como motores.



Drivers

¿Qué es esto?
Corresponde a que hace la castineta según sus bits de las binarias que capta el receptor. Las mimas estan en código Gray.
a como debe configurarse las entradas de la logica de ras que los R-i corresponden a como se comporta la motores, (los cuales estan en grupos de 2)

</



OPERATING MODE	INPUTS							OUTPUT			
	CP	MR	S1	S0	DSR	DSL	D _n	Q ₀	Q ₁	Q ₂	Q ₃
Reset (Clear)	X	L	X	X	X	X	X	L	L	L	L
Hold (Do Nothing)	X	H	I	I	X	X	X	q ₀	q ₁	q ₂	q ₃
Shift Left	↑	H	h	I	X	I	X	q ₁	q ₂	q ₃	L
	↑	H	h	I	X	h	X	q ₁	q ₂	q ₃	H
Shift Right	↑	H	I	h	I	X	X	L	q ₀	q ₁	q ₂
	↑	H	I	h	h	X	X	H	q ₀	q ₁	q ₂
Parallel Load	↑	H	h	h	X	X	d _n	d ₀	d ₁	d ₂	d ₃

H = High Voltage Level,
h = High Voltage Level One Set-up Time Prior To The Low to High Clock Transition,
L = Low Voltage Level,
l = Low Voltage Level One Set-up Time Prior To The Low to High Clock Transition,
I (q_n) = Lower Case Letters Indicate the State of the Referenced Input (or output) One Set-up Time Prior to the Low To High Clock Transition,
X = Don't Care,
↑ = Transition from Low to High Level

