

LUCRAREA NR. 9

NUMĂRĂTOARE (I)

1. Scopul lucrării

Se realizează numărătoare asincrone, sincrone, binare și zecimale, directe, indirecte și reversibile, sintetizate cu bistabile D, T sau JK. Se studiază avantajele și dezavantajele proprii fiecărei implementări. Numărătoarele prezentate sunt apoi implementate cu ajutorul ACTIVE-HDL.

2. Considerații teoretice

Numărătoarele sunt circuite logice secvențiale specializate pentru probleme de temporizare și control. Se pot realiza numărătoare pentru a număra în orice mod de codificare a informației, cu condiția ca pentru fiecare număr cuprins în gama de înregistrare (bucă) numărătorului, acesta să prezinte câte o stare distinctă.

Numărătoarele se clasifică după următoarele criterii:

- modul de codificare a informației (binare, binar-zecimal, modulo p);
- modul de comutare a bistabilelor din numărător (asincrone, sincrone);
- modul de modificare a stărilor numărătorului (directe, indirecte, reversibile).

Un numărător binar înregistrează în sistemul de numerație binar succesiunea impulsurilor aplicate la intrare. Capacitatea de numărare a numărătorului binar depinde de numărul bistabilelor. Considerând pentru fiecare număr o stare distinctă, rezultă că acesta poate număra în gama $0 \div 2^n - 1$, n fiind numărul bistabilelor. Există multe situații în care nu sunt necesare 2^n stări. Dacă numărătorul are $p = 2^n - k$ stări în buclă să de numărare înseamnă că este un numărător modulo p . Se definește *capacitatea* unui numărător ca fiind numărul de stări distincte pe care le are. *Factorul de divizare* al numărătorului este raportul dintre numărul impulsurilor de la intrare și numărul impulsurilor de la ieșire. Astfel, unul dintre domeniile de largă aplicabilitate a numărătoarelor îl constituie divizoarele de frecvență.

2.1. Numărătoare asincrone binare și zecimale

La începuturile proiectării numărătoarelor electronice s-a folosit modul de funcționare asincron sau cu transport intern. În acest mod de funcționare, impulsul de numărare este introdus în prima secțiune a numărătorului, iar ieșirea fiecărei secțiuni comandă intrarea de tact a următoarei secțiuni, ca în figura 9.1, unde numărătorul este realizat cu bistabile T.

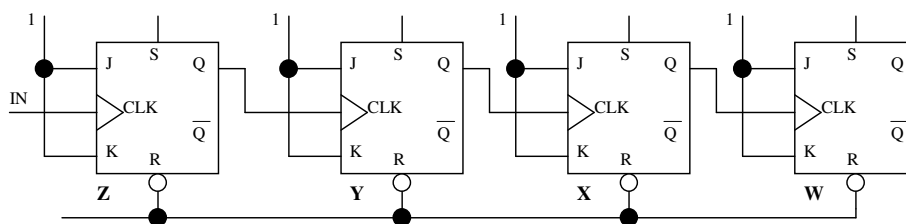


Figura 9.1 Numărător asincron binar

Funcționarea acestui tip de numărător este asincronă în raport cu impulsul de numărare recepționat la intrare. Schema prezintă dezavantajul că numărătorul urmărește impulsul de intrare cu o întârziere variabilă. Atunci când procesul trebuie oprit într-o stare, dificultatea care apare este că următorul impuls de numărare e generat de procesul comandat înainte ca numărătorul să poată genera impulsul de oprire. Acesta este un serios factor de limitare în utilizarea numărătoarelor asincrone.

Numărătorul asincron binar există și sub formă de circuit integrat, în mai multe variante constructive MSI. Un exemplu este circuitul 493, unde ieșirea secțiunii Z (Q_A) este legată direct la intrarea secțiunii Y (B).

În figura 9.2 este reprezentată structura internă a numărătorului asincron integrat 493, iar în figura 9.3 este prezentat modul de conectare a terminalelor circuitului 493, pentru realizarea unui numărător binar direct pe 4 biți, la fel cu cel din figura 9.1.

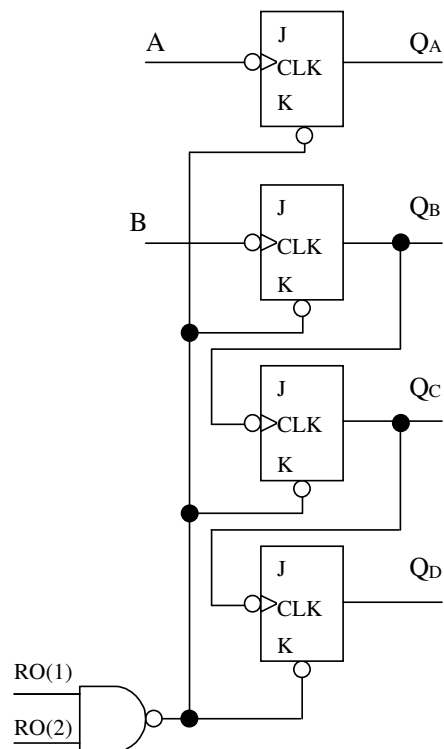


Figura 9.2 Schema internă a numărătorului asincron 493

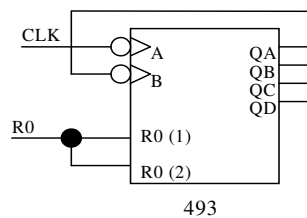


Figura 9.3 Numărător direct pe 4 biți realizat cu 493

Pentru extinderea domeniului de numărare se conectează circuitele în cascadă. Prin conectarea circuitelor ca în figura 9.4 se obține un numărător asincron binar direct pe 8 biți, care va număra de la 0 la 255.

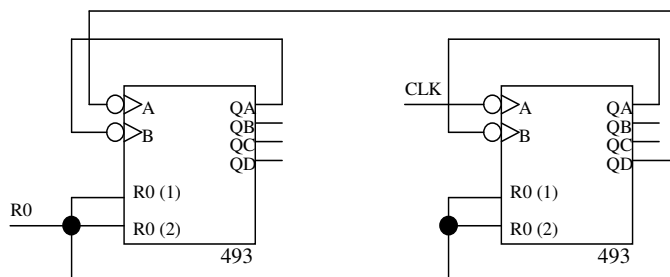


Figura 9.4 Numărător pe 8 biți obținut prin cascaderare

Circuitul integrat 490 (figura 9.5) este un numărător asincron a cărui comportare este asemănătoare cu cea a circuitului 493, cu deosebirea că 490 este zecimal (are 10 stări distincte).

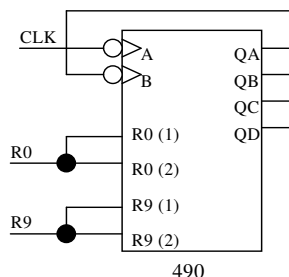


Figura 9.5 Numărătorul MSI 490

Extinderea domeniului de numărare se face tot prin cascaderare.

2.2 Numărător sincron binar serie

Numărătorul sincron binar a fost realizat după tipul asincron și, deoarece creează mai puține probleme în aplicații, a devenit în scurt timp foarte utilizat. Multe tipuri de numărătoare sincrone ca: binar de 4 biți, BCD, decadice (zecimale), reversibile, toate cu încărcare paralelă, au devenit larg răspândite. O parte dintre acestea sunt disponibile comercial ca circuite integrate. Unele sunt implementate cu bistabile de tip JK, T, iar altele sunt o combinație de bistabile RS și JK.

În figura 9.6 este prezentată implementarea unui numărător sincron binar serie, cu bistabile JK conectate în configurație de bistabile de tip T. În

tabelul 9.1 este prezentată succesiunea celor 16 stări ale numărătorului binar serie direct.

Tabelul 9.1 Succesiunea stărilor pentru numărătorul binar sincron

NR	Q ₀	Q ₁	Q ₂	Q ₃
0	0	0	0	0
1	1	0	0	0
2	0	1	0	0
3	1	1	0	0
4	0	0	1	0
5	1	0	1	0
6	0	1	1	0
7	1	1	1	0
8	0	0	0	1
9	1	0	0	1
10	0	1	0	1
11	1	1	0	1
12	0	0	1	1
13	1	0	1	1
14	0	1	1	1
15	1	1	1	1

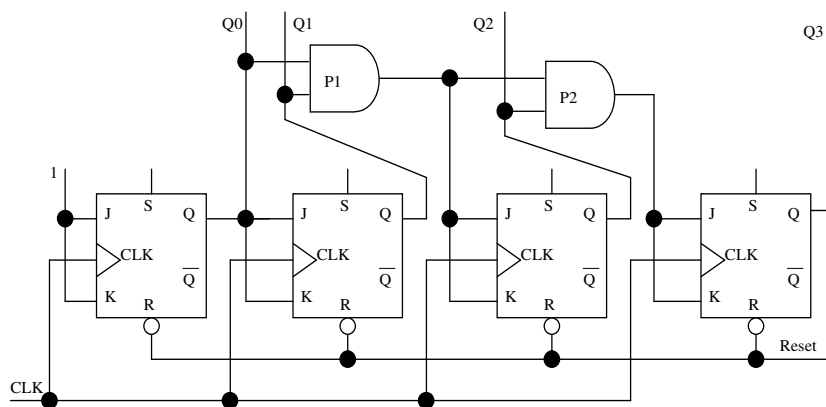


Figura 9.6 Numărător sincron binar serie direct, cu bistabile JK în configurație de bistabile de tip T

Intrările J și K sunt comandate cu ajutorul porților P₁ și P₂ în conformitate cu tabelul de adevăr (tabelul 9.1). Conform tabelului, respectiv coloanei Q₀, intrările primului bistabil trebuie legate la nivel 1 logic. Al doilea bistabil basculează din două în două impulsuri de ceas, conform coloanei Q₁, adică atunci când Q₀ trece din 1 logic în 0 logic. Deci vom lega intrările J₁ = K₁ la ieșirea Q₀ a primului bistabil. Al treilea bistabil basculează din 4 în 4 impulsuri, conform coloanei Q₂, adică atunci când Q₀ și Q₁ trec din 1 logic în 0 logic. Această coloană este asigurată de poarta P₁, la ieșirea căreia au fost legate J₂ și K₂. La fel se petrec lucrurile și pentru bistabilul al patrulea, care este comandat de poarta P₂.

2.3 Numărător sincron binar paralel

O mărire suplimentară a vitezei de lucru a numărătorului sincron binar direct de tip serie se poate obține dacă porțile ȘI nu se leagă în cascadă. Fiecare poartă ȘI are cuplate direct pe intrările sale ieșirile bistabilelor care condiționează deschiderea bistabilului următor (figura 9.7). Acest fapt determină utilizarea unor porți ȘI cu un număr mai mare de intrări.

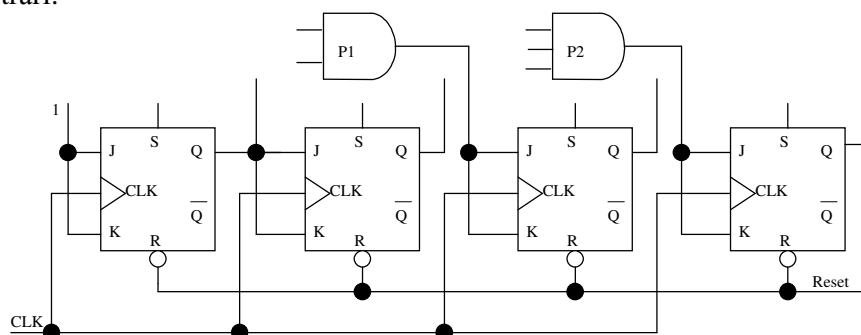


Figura 9.7 Numărător sincron binar paralel direct, cu bistabile JK în configurație de tip T

2.4 Numărător sincron binar reversibil

Numărătorul sincron binar reversibil este disponibil sub formă de circuit integrat 4193. El este prevăzut cu 2 intrări de ceas, *count up* (CU) pentru numărare directă și *count down* (CD) pentru numărare inversă. Numărătorul mai are disponibile două ieșiri, realizate prin două porți suplimentare de tip ȘI-NU, pentru generarea comenzilor CARRY (transport

CR = 0) când numărătorul “se umple”: $Q_0 = Q_1 = Q_2 = Q_3 = 1$ și BORROW (împrumut BR = 0) când numărătorul “se golește”: $Q_0 = Q_1 = Q_2 = Q_3 = 0$. Aceste ieșiri se folosesc pentru conectarea în cascadă a numărătoarelor (figura 9.8).

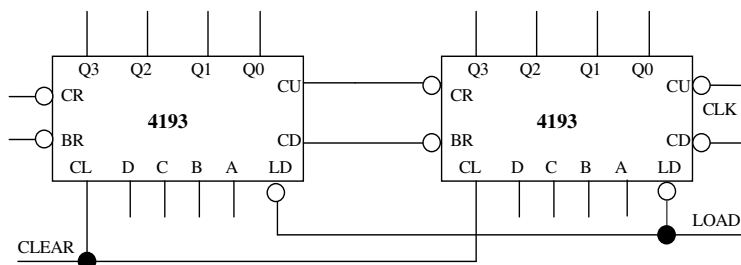


Figura 9.8 Legarea în cascadă a numărătorului sincron binar reversibil

Numărătorul realizat în figura 9.8 va număra în intervalul 0-255, direct sau invers, după cum se aplică semnalul de ceas CLK pe CU sau pe CD.

2.5 Numărător sincron zecimal reversibil

Acest numărător este disponibil sub forma circuitului integrat 4192 (figura 9.9) și are aceleași intrări și ieșiri ca și circuitul 4193. Diferența constă în faptul că numărătorul număra de la 0 la 9 sau invers, iar la conectarea în cascadă a 2 numărătoare de acest tip, număra de la 0 la 99 sau invers.

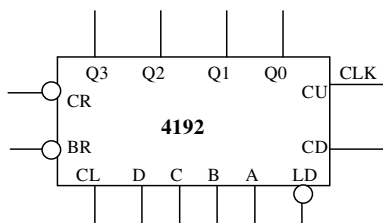


Figura 9.9 Numărător sincron zecimal reversibil

3. Desfășurarea lucrării

1. Se realizează numărătorul asincron binar direct din figura 9.1 cu bistabile integrate JK, 473 sau 476.
2. Se studiază numărătorul asincron binar direct MSI 493 (figurile 9.2 și 9.3).
 - a) Se verifică funcționarea numărătorului de 1 bit prin legarea ieșirii Q_A la un LED și a intrării A la un generator de tact.
 - b) Se verifică funcționarea numărătorului pe 4 biți făcând legăturile din figura 9.3 și legând R_0 la masă.
 - c) Se urmăresc ieșirile când R_0 este conectat la V_{cc} ($R_0 = 1$, adică $CLEAR = 0$, $Q_A Q_B Q_C Q_D = 0000$).
 - d) Se verifică funcționarea numărătorului pe 8 biți făcând legăturile pentru cascaderă ca în figura 9.4.
3. Se studiază numărătorul asincron zecimal direct realizat cu circuitul integrat 490 (figura 9.5).
 - a) Se verifică funcționarea numărătorului pe 4 biți făcând legăturile ca în figura 9.5 și legând R_0 și R_9 la masă.
 - b) Se urmăresc ieșirile când R_0 și R_9 sunt legate pe rând la V_{cc} ($R_0 = 1$, $Q_A Q_B Q_C Q_D = 0000$ respectiv $R_9 = 1$, $Q_A Q_B Q_C Q_D = 1001$). Se urmărește prioritatea intrării R_9 față de R_0 astfel: legând R_9 la 1 și apoi R_0 la 1 ieșirile vor rămâne în starea 1001.
4. Se studiază numărătorul sincron binar reversibil de 4 biți disponibil sub forma circuitului MSI 4193.
 - a) Se verifică funcționarea circuitului ca numărător direct legând intrările CU la ceas și CD la nivelul logic 1. Se urmărește ieșirea de transport CR atunci când numărătorul “se umple” ($Q_A Q_B Q_C Q_D = 1111$).
 - b) Se verifică funcționarea circuitului ca și numărător invers legând CD la ceas și CU la nivelul logic 1. Se urmărește ieșirea de împrumut BR atunci când numărătorul “se golește” ($Q_A Q_B Q_C Q_D = 0000$).
 - c) Se aplică pe intrările de încărcare paralelă A,B,C,D o secvență oarecare și se urmărește operația de încărcare a ieșirilor Q_A , Q_B , Q_C , Q_D cu acea secvență, prin legarea la masă a intrării LD.
 - d) Se leagă intrarea de ștergere CLEAR (CL) la V_{cc} și se urmăresc ieșirile. Se conectează în cascadă două circuite ca în figura 9.8 și se verifică funcționarea acestui numărător.
5. Se studiază numărătorul sincron zecimal reversibil pe 4 biți (figura 9.9) disponibil sub forma circuitului MSI 4192. Se repetă subpunctele a) – d) de la punctul 4.

6. Se implementează și se simulează toate tipurile de numărătoare prezentate în lucrare cu ajutorul ACTIVE-HDL. Care metodă de implementare este preferabilă și în ce context?