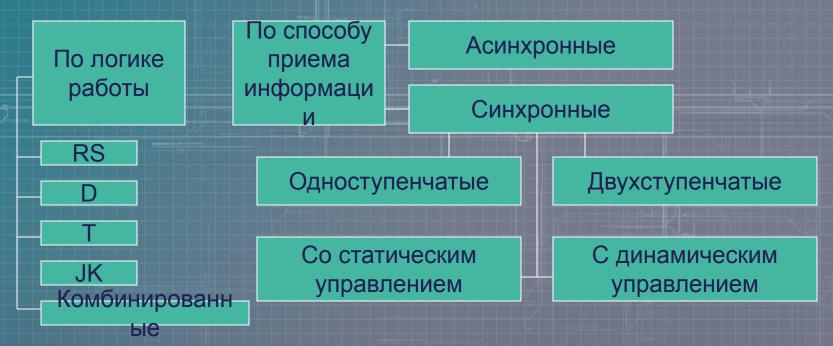
Лекция 6

Триггеры

Элементарный автомат с емкостью памяти на один бит. Состоит из бистабильной ячейки и схемы управления

Триггер

 Базовый элемент для организации запоминающих устройств, регистров, счетчиков.



Триггеры RS асинхронные

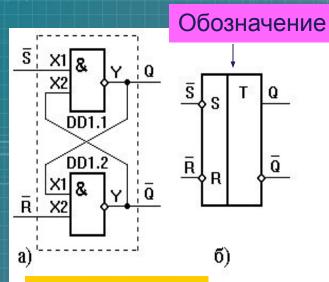
RS с инверсным и прямым управлением

R – (reset) сброс.

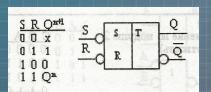
R

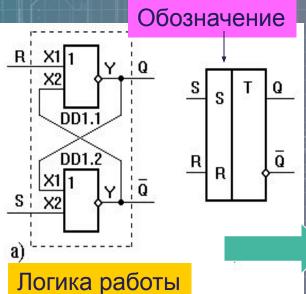
Q

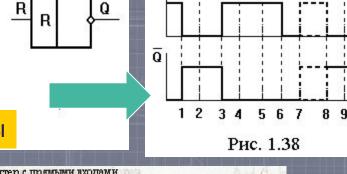
S - (set) установка.



Логика работы

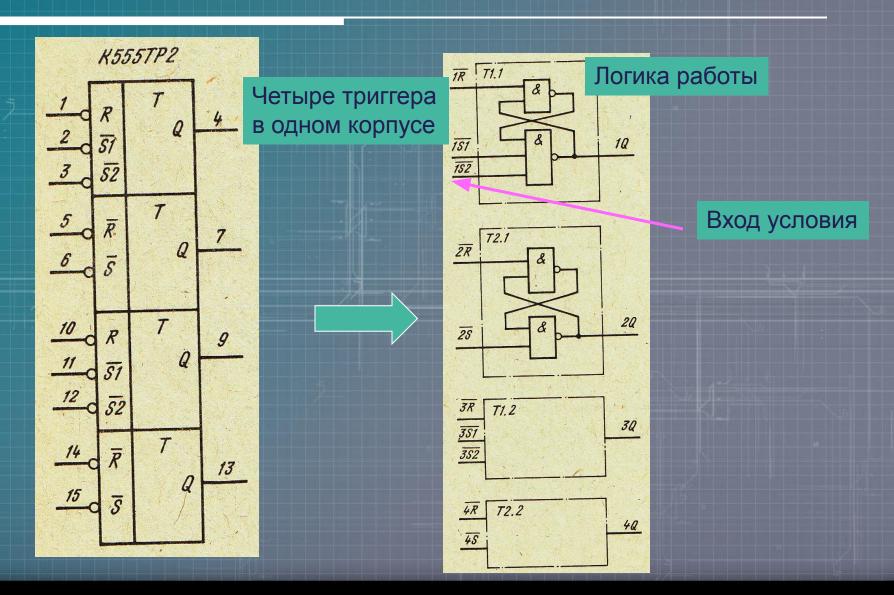






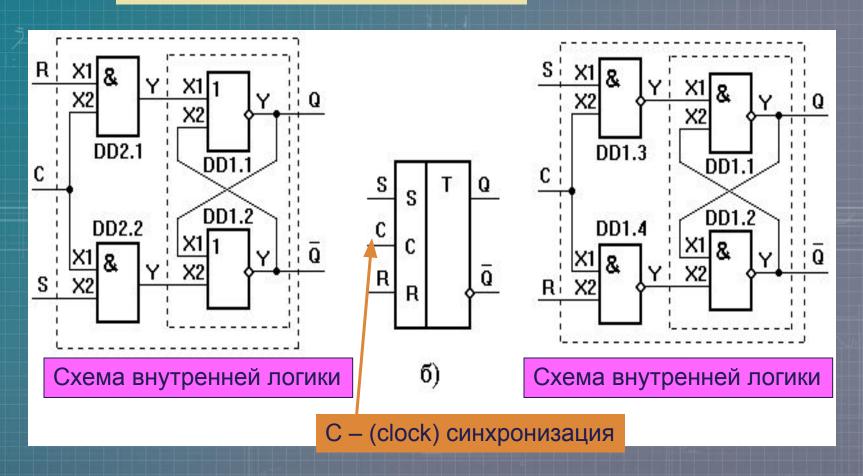


Пример интегрального исполнения RS триггера



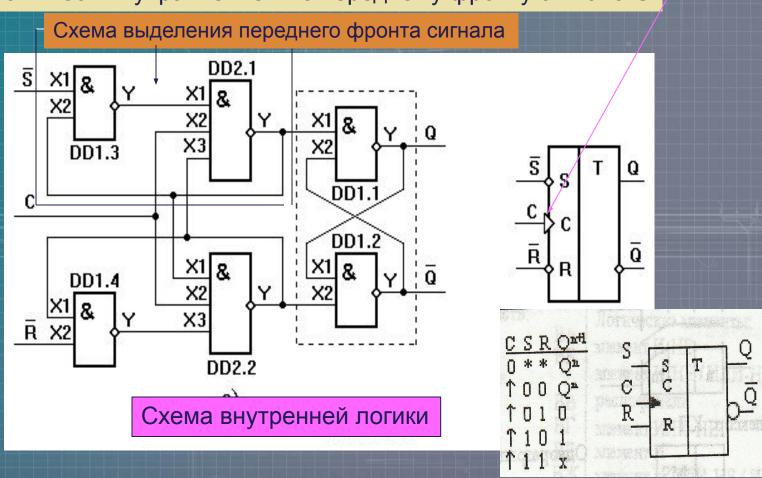
Синхронный RS Триггер

Прямого статического управления



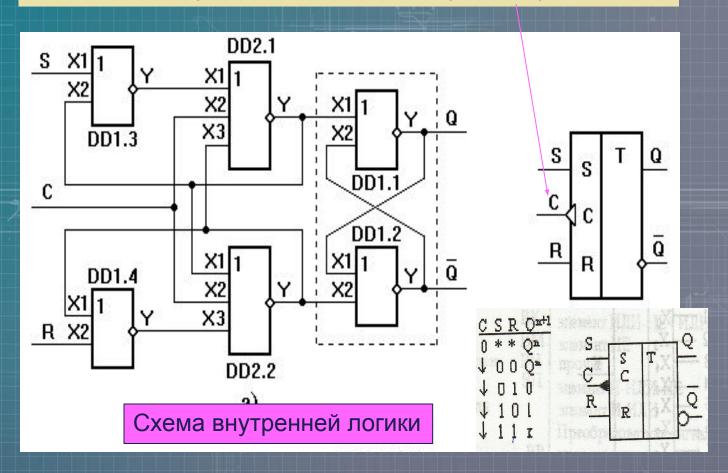
Синхронный RS триггер

С динамическим управлением по переднему фронту сигнала С

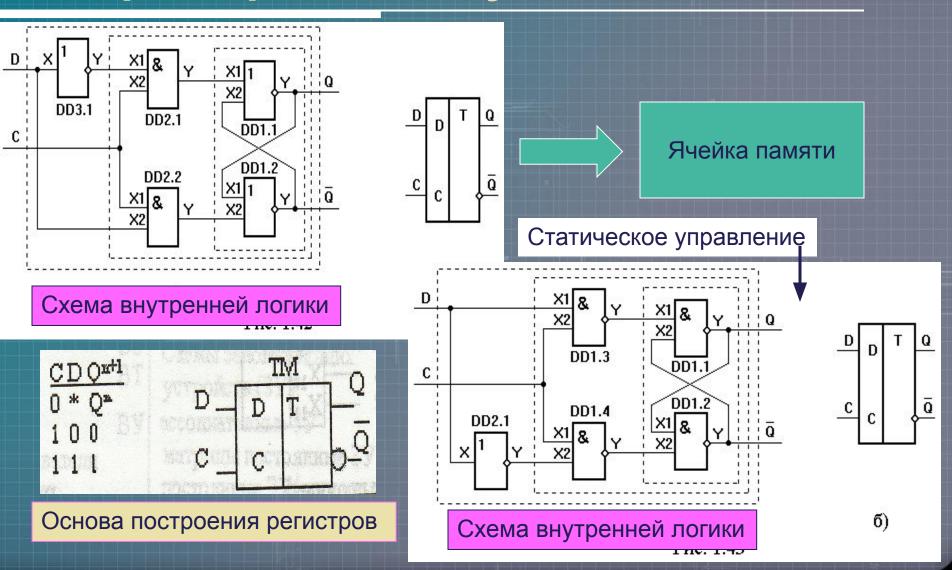


Синхронный RS с динамическим управлением

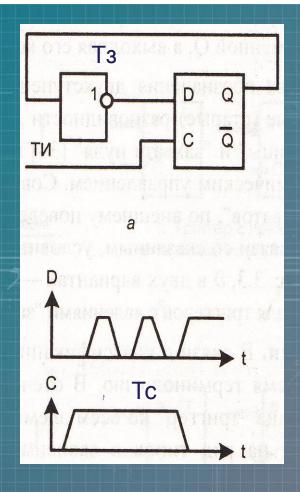
Динамическое управление по заднему фронту сигнала С



D триггер - одноступенчатый ^е



Тактирование уровнем. Круговые гонки.



При постоянном присутствии на входе С сигнала высокого уровня триггер D будет отслеживать входной сигнал. Это называют режимом прозрачности.

При Тс больше Тз возникает эффект круговых гонок.

Предотвращение круговых гонок – применение двухступенчатых триггеров или триггеров управляемых фронтом.

Время предустановки и выдержки

Время предустановки (Set-Up Time)

Время выдержки (Hold Time)

Время до поступления синхросигнала – в течении этого времени информационный сигнал не должен меняться. Время после поступления синхросигнала, в течении которого информационный сигнал не должен меняться.



При не соблюдении данных условий триггерные схемы могут работать аномально, т.е. не в соответствии с проектом.

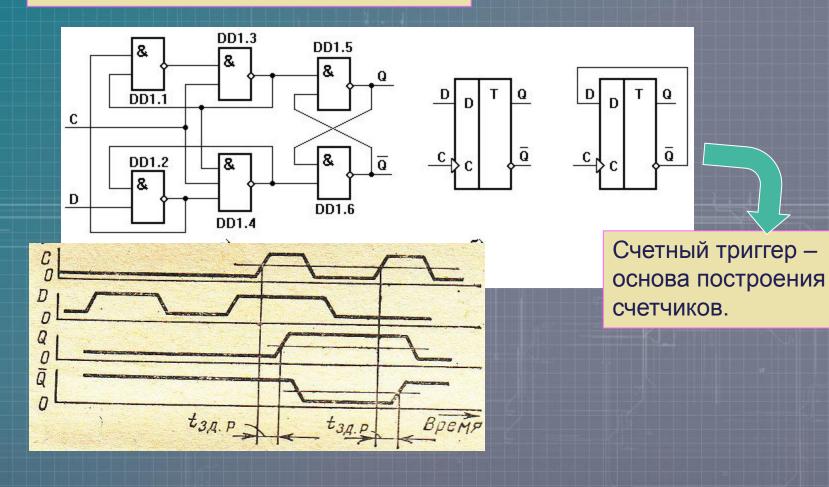
D триггер с входом условия

Дополнительный вход V предоставляет пользователю возможность расширения условий работы D триггера

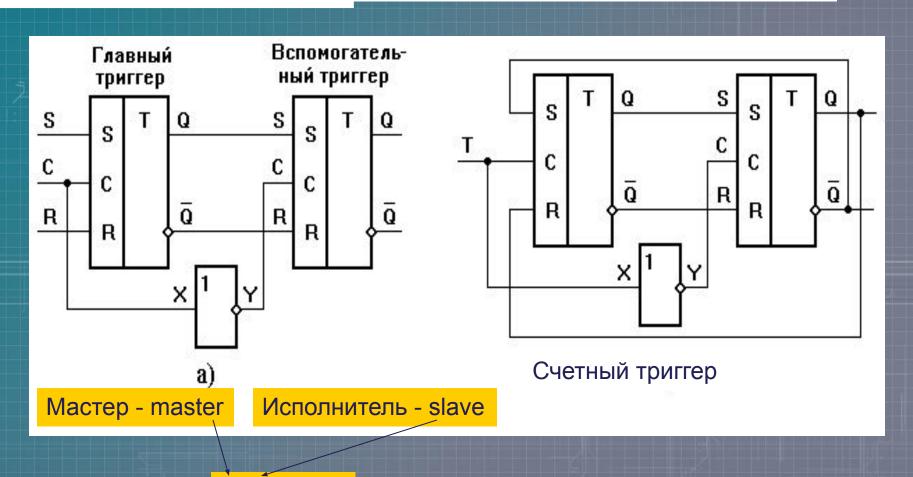


D триггер с динамическим управлением

С управлением по переднему фронту

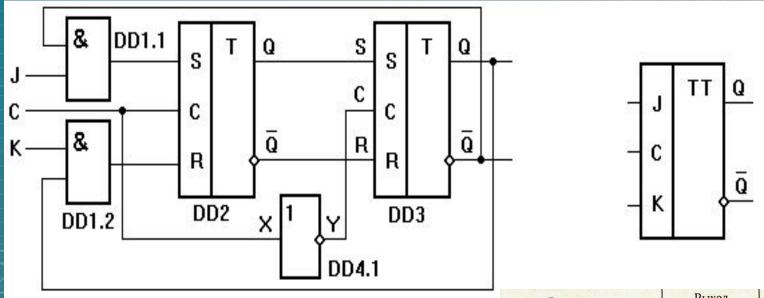


Двухтактные RS триггеры



MS триггер

Универсальный ЈК триггер

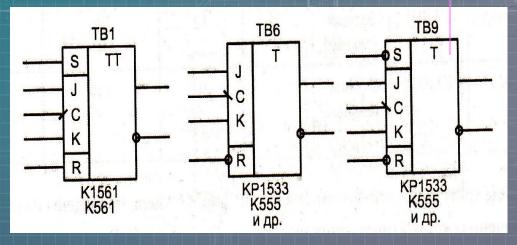


Устраняет неопределенность возникающую при одновременном снятии сигналов с входов R и S

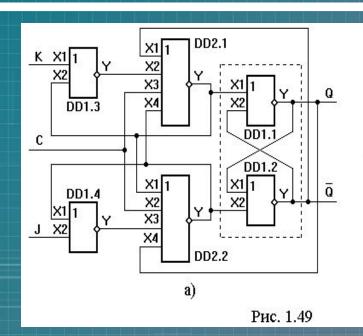
Bxo	ды	Выход	Состояние	
J_t	K_t	Q_{t+1}		
1	0	1	Запись 1	
0	1 1	0	Запись 0	
0	0	Q_t	Хранение	
1	1.	\overline{Q}_{t}	Счетный режим	

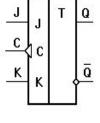
Примеры триггеров J-K

S	R	C	J	K	Q _H	\overline{Q}_{H}	Режим работы
L	Н	X	X	X	H H	L	Асинхронная установка
Н	L	X	X	X	L	Н	Асинхронный сброс
L	L	X	X	X	X	X	Запрещенная комбинация
Н	Н	$\sqrt{}$	Н	Н	Q	Q	Счетный
Н	Н	\downarrow	L	Н	L	Н	Загрузка нуля (сброс)
Н	Н	¥	Н	L	Н	L	Загрузка единицы (установка)
Н	р Неш	\downarrow	L	acoL (s	Q	\overline{Q}	Хранение
Н	Н	Н	X	X	Q	Q	Хранение
Н	Н	L	X	X	Q	Q	Хранение



JК с динамическим управлением





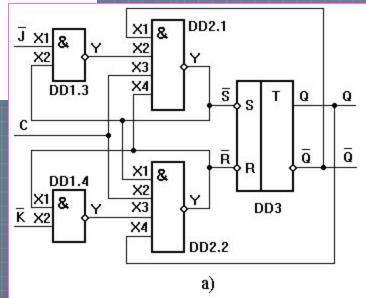
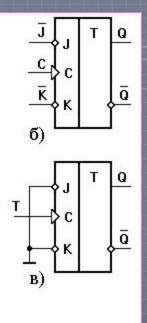
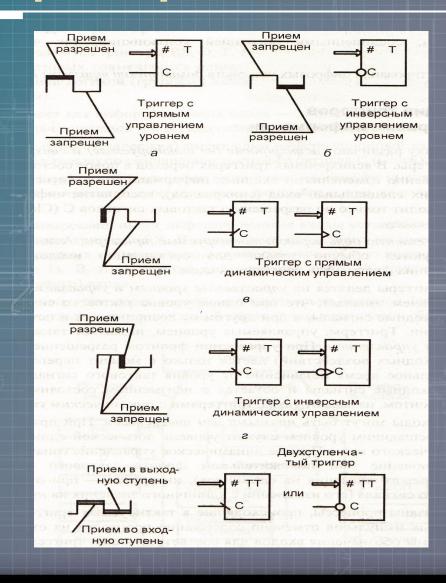


Рис. 1.50



Синхронные триггеры

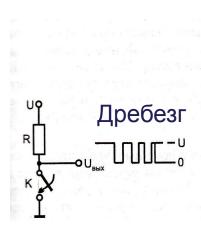


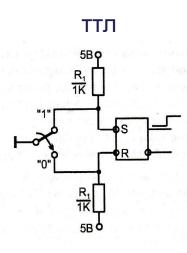
Некоторые параметры триггеров

Тип ИС	Схемо- тех- нология	Актив- ный фронт	Число тригге- ров	Средняя задерж- ка, нс	Макси- мальная час- тота, МГц	Потребли мая мош ность, ма
K1533TB15	ТТЛШ	Положи- тельный	2	12	40	24
K1554TB9	КМОП	Отрица- тельный	2	10	140	0,035 (статично Скал

Применение триггеров для типовых операций

 Ввод логических сигналов от механических ключей. Задача – получение сигнала очищенного от дребезга контактов.



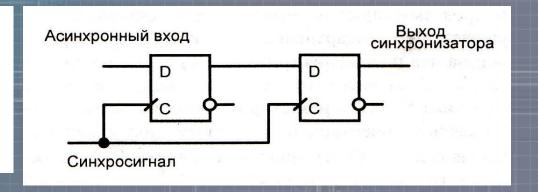


www.themegall ery.com

Применение триггеров для типовых операций

 Синхронизаторы. Задача – избавится от метастабильных состояний триггеров при получении асинхронных сигналов.

Входные сигналы могут поступать нарушая требования предустановки и выдержки при этом могут порождаться метастабильные состояния.



Цепочка D триггеров используется для затухания метастабильных состояний.

Плата – задержка сигнала.

