

64-040 Modul IP7: Rechnerstrukturen

[http://tams.informatik.uni-hamburg.de/
lectures/2011ws/vorlesung/rs](http://tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2011ws/vorlesung/rs)

Kapitel 14

Andreas Mäder



Universität Hamburg
Fakultät für Mathematik, Informatik und Naturwissenschaften
Fachbereich Informatik

Technische Aspekte Multimodaler Systeme

Wintersemester 2011/2012



Kapitel 14

Schaltwerke

Definition und Modelle

Synchrone (getaktete) Schaltungen

Flipflops

RS-Flipflop

D-Latch

D-Flipflop

JK-Flipflop

Hades

Zeitbedingungen

Taktsignale

Beschreibung von Schaltwerken

Entwurf von Schaltwerken

Beispiele



Kapitel 14 (cont.)

Ampelsteuerung
Zählschaltungen
verschiedene Beispiele
Asynchrone Schaltungen
Literatur

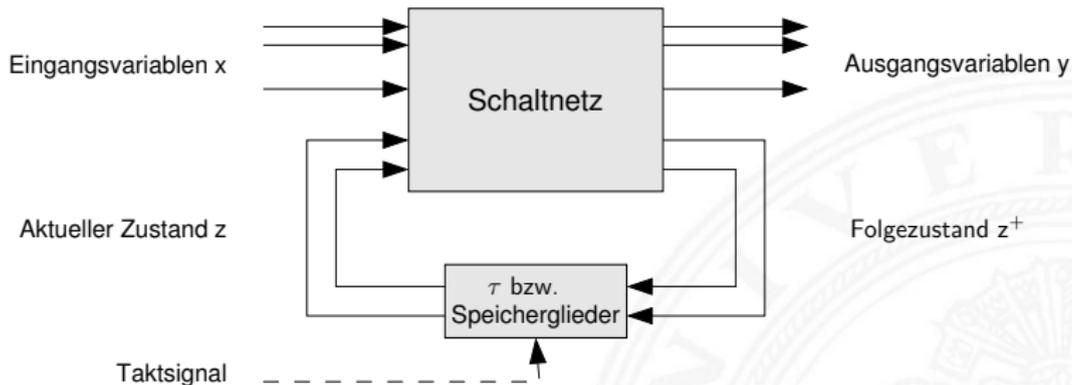




Schaltwerke

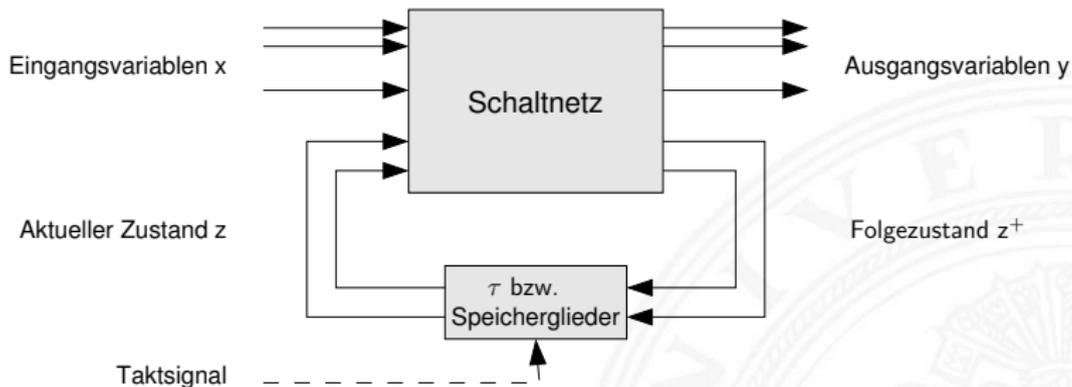
- ▶ **Schaltwerk:** Schaltung mit Rückkopplungen und Verzögerungen
- ▶ fundamental andere Eigenschaften als Schaltnetze
- ▶ Ausgangswerte nicht nur von Eingangswerten abhängig sondern auch von der Vorgeschichte
- ⇒ interner Zustand repräsentiert „Vorgeschichte“
- ▶ ggf. stabile Zustände ⇒ Speicherung von Information
- ▶ bei unvorsichtigem Entwurf: chaotisches Verhalten

Schaltwerke: Blockschaltbild



- ▶ Eingangsvariablen x und Ausgangsvariablen y
- ▶ Aktueller Zustand z
- ▶ Folgezustand z^+
- ▶ Rückkopplung läuft über Verzögerungen τ / Speicherglieder

Schaltwerke: Blockschaltbild (cont.)



zwei prinzipielle Varianten für die Zeitglieder

1. nur (Gatter-) Verzögerungen: **asynchrone** oder **nicht getaktete Schaltwerke**
2. getaktete Zeitglieder: **synchrone** oder **getaktete Schaltwerke**



Synchrone und Asynchrone Schaltwerke

- ▶ **synchrone Schaltwerke:** die Zeitpunkte, an denen das Schaltwerk von einem stabilen Zustand in einen stabilen Folgezustand übergeht, werden explizit durch ein Taktsignal (*clock*) vorgegeben
- ▶ **asynchrone Schaltwerke:** hier fehlt ein Taktgeber, Änderungen der Eingangssignale wirken sich unmittelbar aus (entsprechend der Gatterverzögerungen τ)
- ▶ potentiell höhere Arbeitsgeschwindigkeit
- ▶ aber sehr aufwendiger Entwurf
- ▶ fehleranfälliger (z.B. leicht veränderte Gatterverzögerungen durch Bauteil-Toleranzen, Spannungsschwankungen, usw.)

Theorie: Endliche Automaten

FSM – Finite State Machine

- ▶ Deterministischer Endlicher Automat mit Ausgabe
- ▶ 2 äquivalente Modelle
 - ▶ Mealy: Ausgabe hängt *von Zustand und Eingabe* ab
 - ▶ Moore: –"– *nur vom Zustand* ab
- ▶ 6-Tupel $(Z, \Sigma, \Delta, \delta, \lambda, z_0)$
 - ▶ Z Menge von Zuständen
 - ▶ Σ Eingabealphabet
 - ▶ Δ Ausgabealphabet
 - ▶ δ Übergangsfunktion $\delta : Z \times \Sigma \rightarrow Z$
 - ▶ λ Ausgabefunktion $\lambda : Z \times \Sigma \rightarrow \Delta$
 - $\lambda : Z \rightarrow \Delta$
 - ▶ z_0 Startzustand

Mealy-Modell
 Moore- –"–



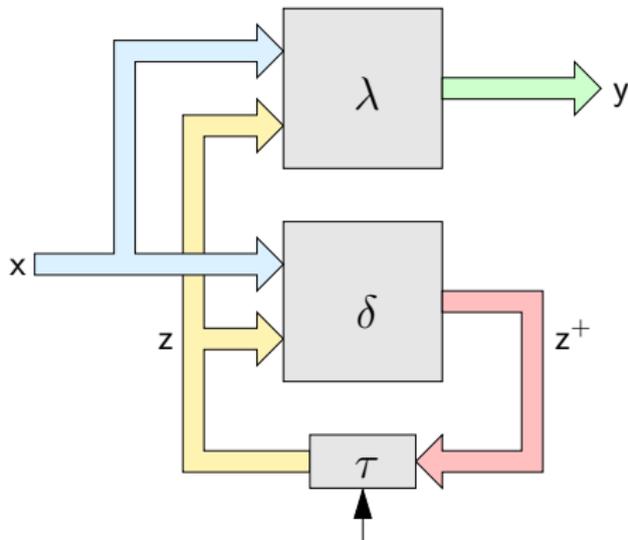
Mealy-Modell und Moore-Modell

- ▶ **Mealy-Modell:** die Ausgabe hängt vom Zustand z und vom momentanen Input x ab
- ▶ **Moore-Modell:** die Ausgabe des Schaltwerks hängt nur vom aktuellen Zustand z ab
- ▶ **Ausgabefunktion:**

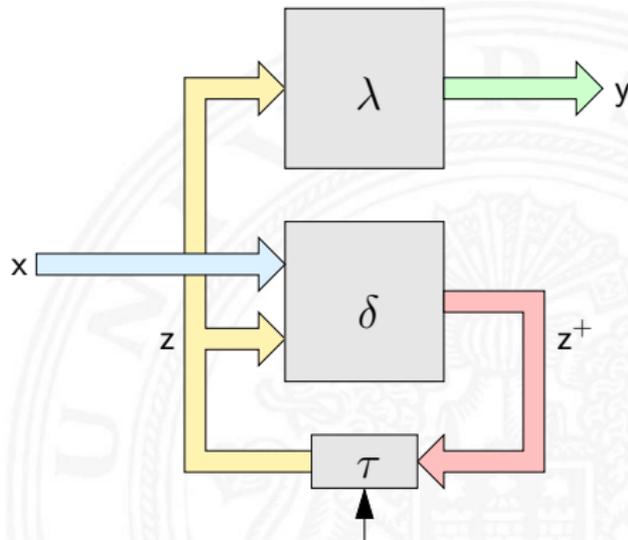
$y = \lambda(z, x)$	Mealy
$y = \lambda(z)$	Moore
- ▶ **Überföhrungsfunktion:** $z^+ = \delta(z, x)$ Moore und Mealy
- ▶ **Speicherglieder** oder Verzögerung τ im Rückkopplungspfad

Mealy-Modell und Moore-Modell (cont.)

► Mealy-Automat



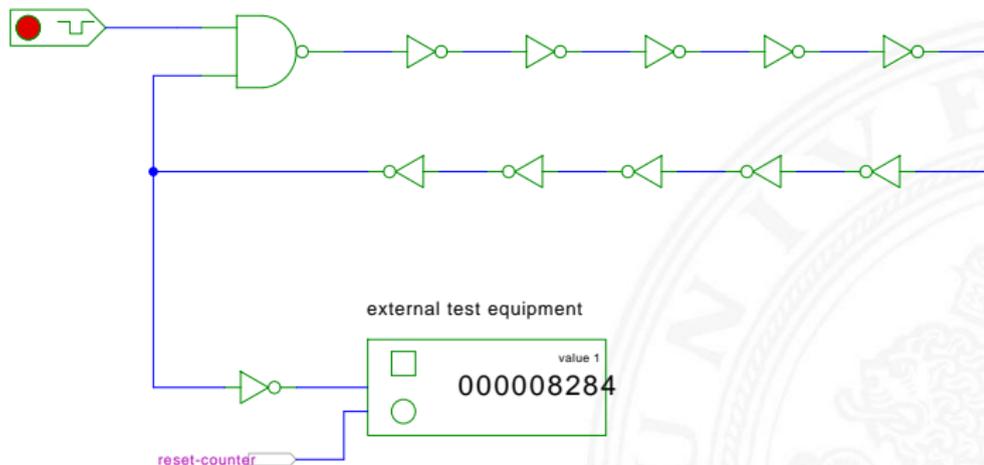
Moore-Automat



Asynchrone Schaltungen: Beispiel Ringoszillator

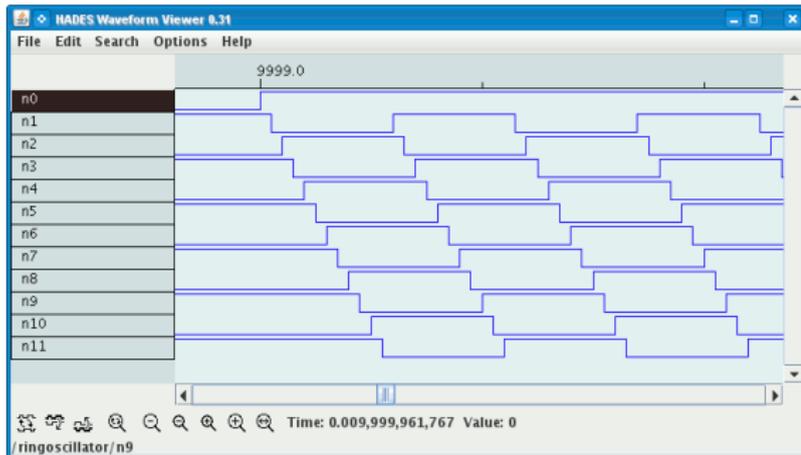
click to start/stop

odd number of inverting gates



- ▶ stabiler Zustand, solange der Eingang auf 0 liegt
- ▶ instabil sobald der Eingang auf 1 wechselt (Oszillation)

Asynchrone Schaltungen: Beispiel Ringoszillator (cont.)



- ▶ ungerade Anzahl n invertierender Gatter ($n \geq 3$)
- ▶ Start/Stop über steuerndes NAND-Gatter
- ▶ Oszillation mit maximaler Schaltfrequenz
z.B.: als Testschaltung für neue (Halbleiter-) Technologien



Asynchrone Schaltungen: Probleme

- ▶ das Schaltwerk kann stabile und nicht-stabile Zustände enthalten
- ▶ die Verzögerungen der Bauelemente sind nicht genau bekannt und können sich im Betrieb ändern
- ▶ Variation durch Umweltparameter, z.B. Temperatur, Versorgungsspannung, Alterung
- ▶ sehr schwierig, die korrekte Funktion zu garantieren
- ▶ z.B. mehrstufige Handshake-Protokolle
- ▶ in der Praxis überwiegen synchrone Schaltwerke
- ▶ Realisierung mit **Flipflops** als Zeitgliedern



Synchrone Schaltungen

- ▶ alle Rückkopplungen der Schaltung laufen über spezielle Zeitglieder: „Flipflops“
 - ▶ diese definieren / speichern einen stabilen Zustand, unabhängig von den Eingabewerten und Vorgängen im δ -Schaltnetz
 - ▶ Hinzufügen eines zusätzlichen Eingangssignals: „Takt“
 - ▶ die Zeitglieder werden über das Taktsignal gesteuert
 verschiedene Möglichkeiten: Pegel- und Flankensteuerung, Mehrphasentakte (s.u.)
- ⇒ synchrone Schaltwerke sind wesentlich einfacher zu entwerfen und zu analysieren als asynchrone Schaltungen



Zeitglieder / Flipflops

- ▶ **Zeitglieder:** Bezeichnung für die Bauelemente, die den Zustand des Schaltwerks speichern können
- ▶ **bistabile Bauelemente** (Kippglieder) oder **Flipflops**
- ▶ zwei stabile Zustände \Rightarrow speichert 1 Bit
 - 1 – Setzzustand
 - 0 – Rücksetzzustand
- ▶ Übergang zwischen Zuständen durch geeignete Ansteuerung



Flipflops

- ▶ Name für die **elementaren** Schaltwerke
- ▶ mit genau zwei Zuständen Z_0 und Z_1
- ▶ Zustandsdiagramm hat zwei Knoten und vier Übergänge (s.u.)

- ▶ Ausgang als Q bezeichnet und dem Zustand gleichgesetzt
- ▶ meistens auch invertierter Ausgang \bar{Q} verfügbar

- ▶ Flipflops sind selbst nicht getaktet
- ▶ sondern „sauber entworfene“ asynchrone Schaltwerke
- ▶ Anwendung als Verzögerungs-/Speicherelemente in getakteten Schaltwerken

Flipflops: Typen

- ▶ Basis-Flipflop
- ▶ getaktetes RS-Flipflop

- ▶ pegelgesteuertes D-Flipflop
- ▶ flankengesteuertes D-Flipflop

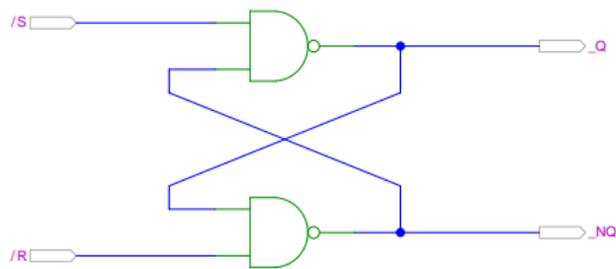
- ▶ JK-Flipflop
- ▶ weitere. . .

„Reset-Set-Flipflop“

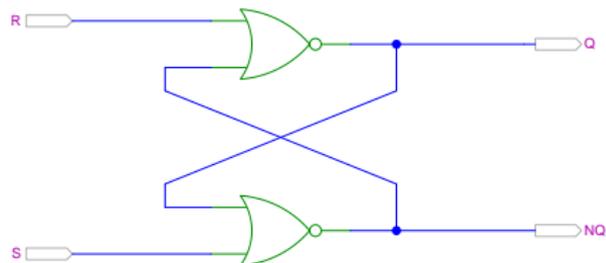
„D-Latch“

„D-Flipflop“

RS-Flipflop: NAND- und NOR-Realisierung

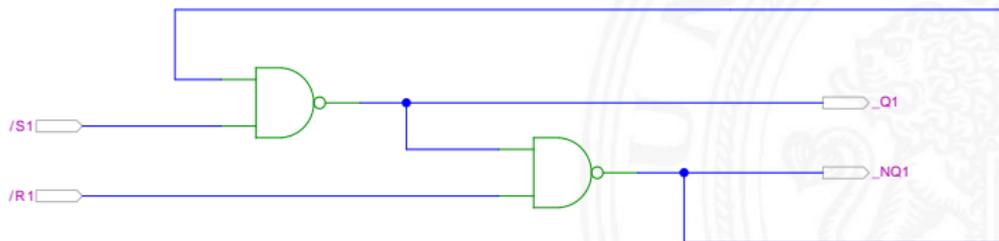
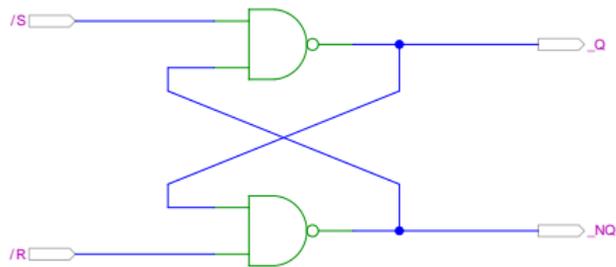


/S	/R	Q	NQ	NAND
0	0	1	1	(forbidden)
0	1	1	0	
1	0	0	1	
1	1	Q*	NQ*	(store)

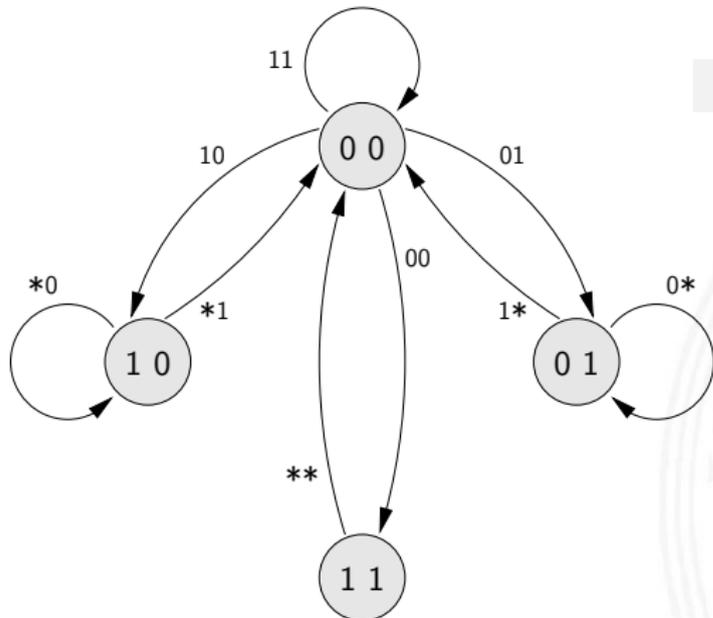


S	R	Q	NQ	NOR
0	0	Q*	NQ*	(store)
0	1	0	1	
1	0	1	0	
1	1	0	0	(forbidden)

RS-Flipflop: Varianten des Schaltbilds



NOR RS-Flipflop: Zustandsdiagramm und Flusstafel

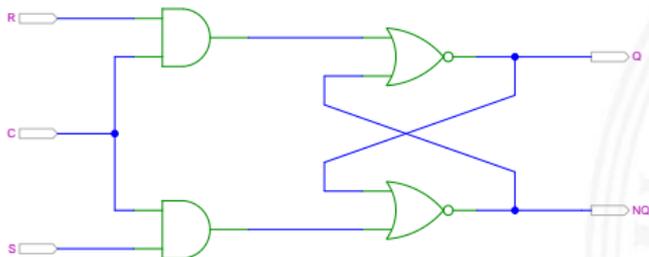


	Eingabe [S R]			
	00	01	11	10
Zustand	Folgezustand [Q Q̄]			
00	11	01	00	10
01	01	01	00	00
11	00	00	00	00
10	10	00	00	10

stabiler Zustand

RS-Flipflop mit Takt

- ▶ RS-Basisflipflop mit zusätzlichem Takteingang C
- ▶ Änderungen nur wirksam, während C aktiv ist
- ▶ Struktur



C	S	R	Q	NQ	NOR
0	X	X	Q*	NQ*	(store)
1	0	0	Q*	NQ*	(store)
1	0	1	0	1	
1	1	0	1	0	
1	1	1	0	0	(forbidden)

Pegelgesteuertes D-Flipflop (D-Latch)

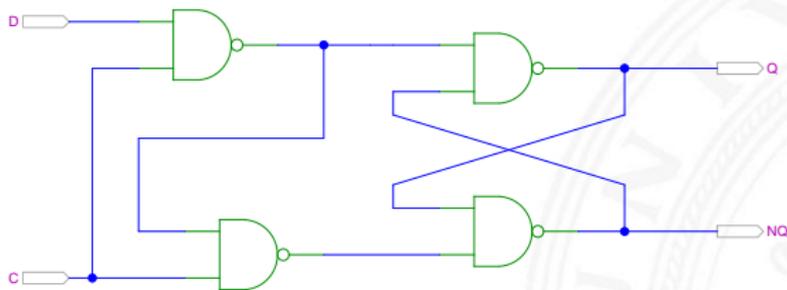
- ▶ Takteingang C
- ▶ Dateneingang D
- ▶ aktueller Zustand Q , Folgezustand Q^+

C	D	Q^+
0	0	Q
0	1	Q
1	0	0
1	1	1

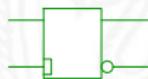
- ▶ Wert am Dateneingang wird durchgeleitet, wenn das Taktsignal 1 ist \Rightarrow *high-aktiv*
 0 ist \Rightarrow *low-aktiv*

Pegelgesteuertes D-Flipflop (D-Latch) (cont.)

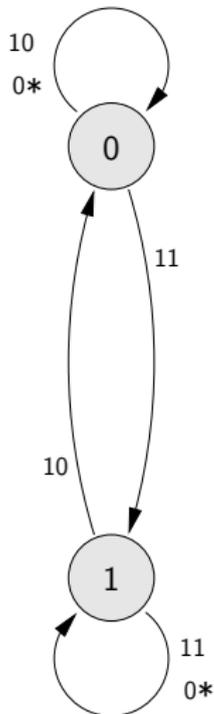
- ▶ Realisierung mit getaktetem RS-Flipflop und einem Inverter
 $S = D, R = \bar{D}$
- ▶ minimierte NAND-Struktur



- ▶ Symbol



D-Latch: Zustandsdiagramm und Flusstafel



Zustand [Q]	Eingabe [C D]			
	00	01	11	10
0	0	0	1	0
1	1	1	1	0

stabiler Zustand

Flankengesteuertes D-Flipflop

- ▶ Takteingang C
- ▶ Dateneingang D
- ▶ aktueller Zustand Q , Folgezustand Q^+

C	D	Q^+
0	*	Q
1	*	Q
↑	0	0
↑	1	1

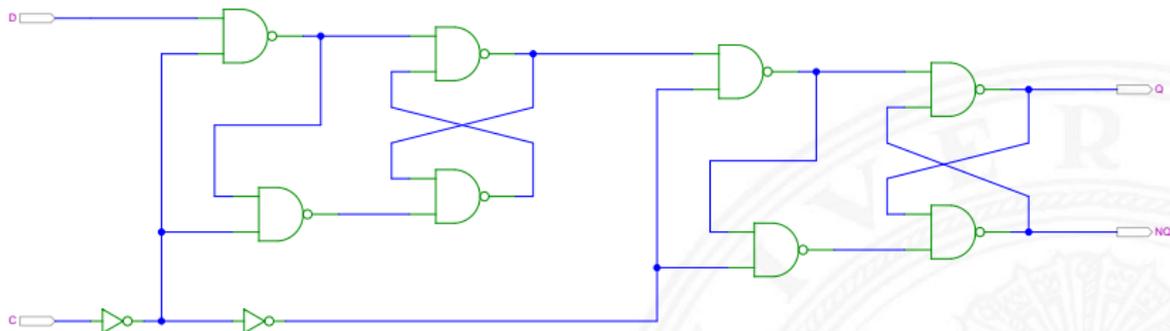
- ▶ Wert am Dateneingang wird gespeichert, wenn das Taktsignal sich von 0 auf 1 ändert \Rightarrow Vorderflankensteuerung
 –"– 1 auf 0 ändert \Rightarrow Rückflankensteuerung
- ▶ Realisierung als Master-Slave Flipflop oder direkt



Master-Slave D-Flipflop

- ▶ zwei kaskadierte D-Latches
 - ▶ hinteres Latch erhält invertierten Takt
 - ▶ vorderes „Master“-Latch: low-aktiv (transparent bei $C = 0$)
 hinteres „Slave“-Latch: high-aktiv (transparent bei $C = 1$)
 - ▶ vorderes Latch speichert bei Wechsel auf $C = 1$
 - ▶ wenig später (Gatterverzögerung im Inverter der Taktleitung)
 übernimmt das hintere „Slave“-Latch diesen Wert
 - ▶ anschließend Input für das Slave-Latch stabil
 - ▶ Slave-Latch speichert, sobald Takt auf $C = 0$ wechselt
- ⇒ dies entspricht effektiv einer **Flankensteuerung**:
 Wert an D nur relevant, kurz bevor Takt auf $C = 1$ wechselt

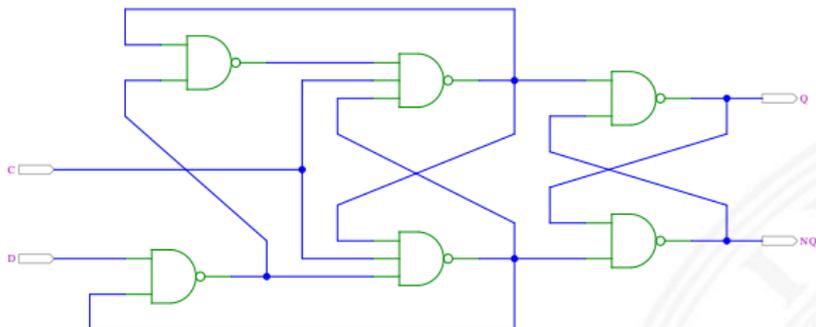
Master-Slave D-Flipflop (cont.)



Hades Webdemos: 16-flipflops/20-dlatch/dff

- ▶ zwei kaskadierte pegel-gesteuerte D-Latches
- $C=0$ Master aktiv (transparent)
Slave hat (vorherigen) Wert gespeichert
- $C=1$ Master speichert Wert
Slave transparent, leitet Wert von Master weiter

Vorderflanken-gesteuertes D-Flipflop



- ▶ Dateneingang D wird nur durch Takt-Vorderflanke ausgewertet
- ▶ Gatterlaufzeiten für Funktion essentiell
- ▶ Einhalten der Vorlauf- und Haltezeiten vor/nach der Taktflanke (s.u. *Zeitbedingungen*)

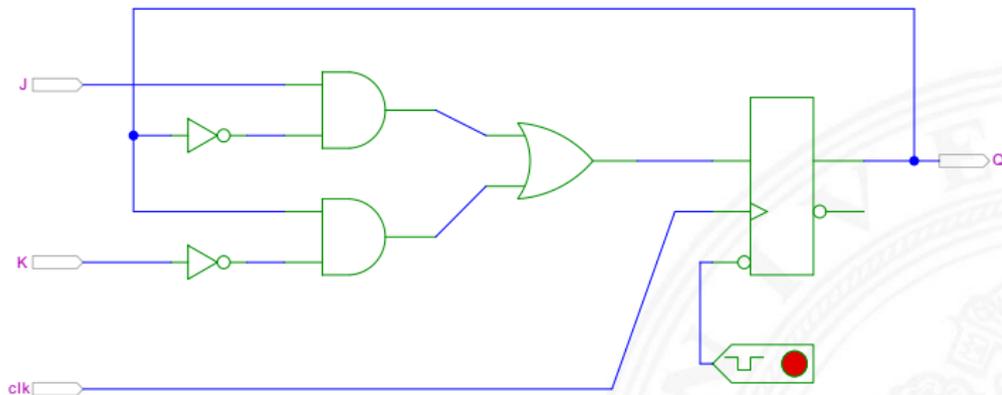
JK-Flipflop

- ▶ Takteingang C
- ▶ Steuereingänge J („jump“) und K („kill“)
- ▶ aktueller Zustand Q , Folgezustand Q^+

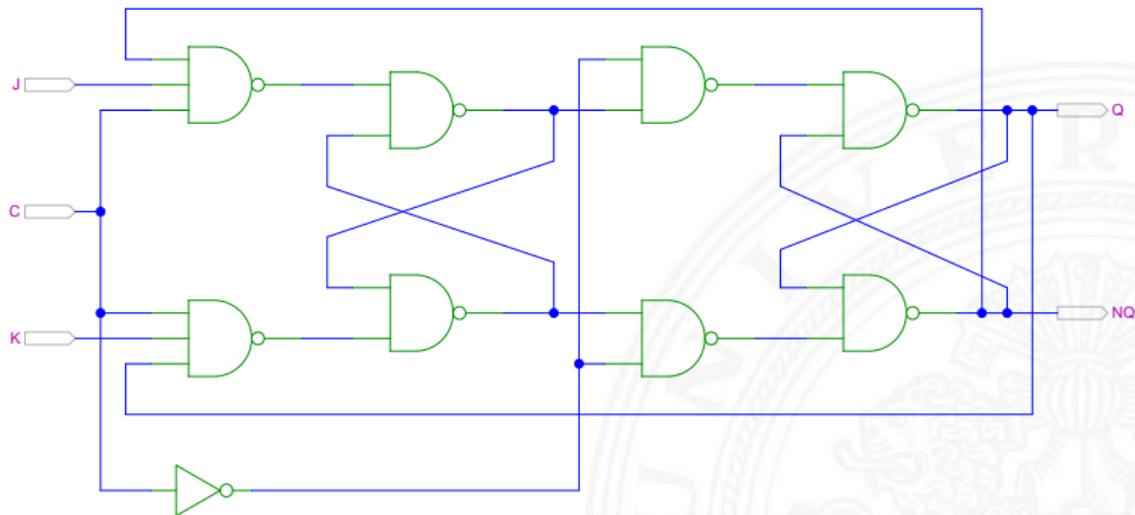
C	J	K	Q^+	Funktion
*	*	*	Q	Wert gespeichert
↑	0	0	Q	Wert gespeichert
↑	0	1	0	Rücksetzen
↑	1	0	1	Setzen
↑	1	1	\overline{Q}	Invertieren

- ▶ universelles Flipflop, sehr flexibel einsetzbar
- ▶ in integrierten Schaltungen nur noch selten verwendet

JK-Flipflop: Realisierung mit D-Flipflop



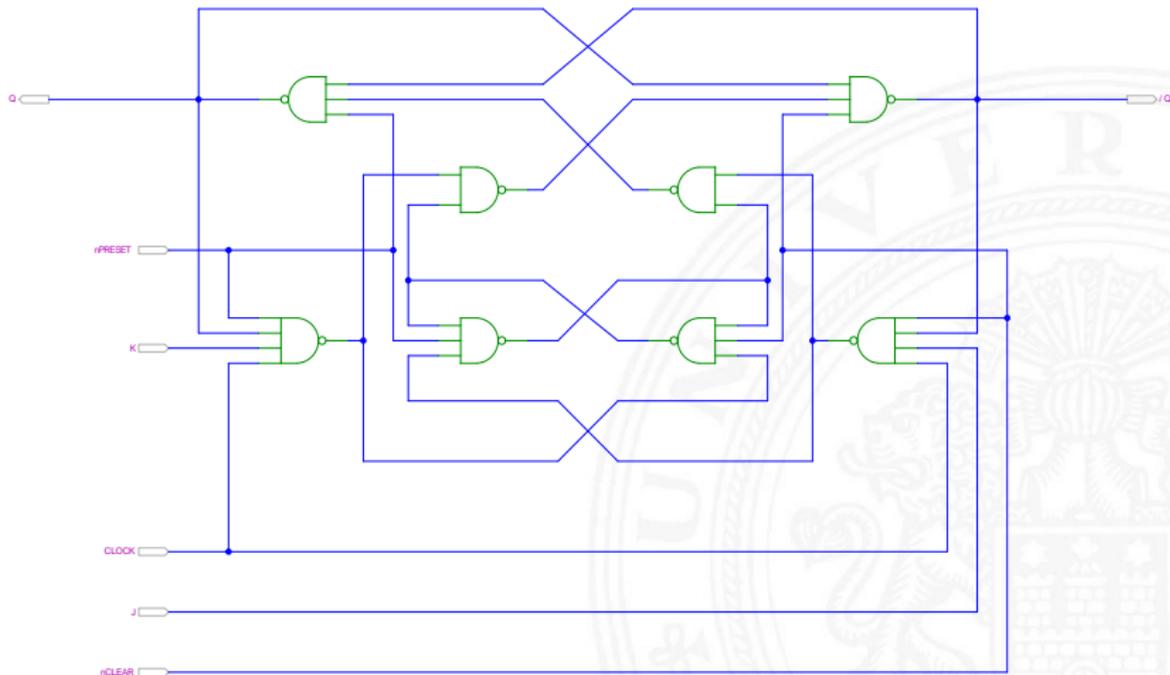
JK-Flipflop: Realisierung als Master-Slave Schaltung



Hades Webdemos: 16-flipflops/40-jkff/jkff

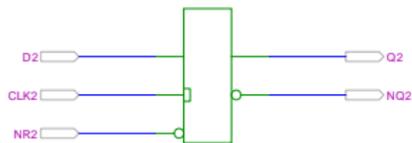
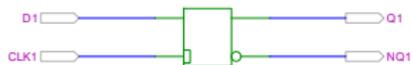
Achtung: Schaltung wegen Rückkopplungen schwer zu initialisieren

JK-Flipflop: tatsächliche Schaltung im IC 7476

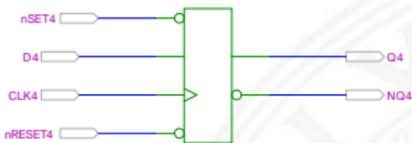


Flipflop-Typen: Komponenten/Symbole in Hades

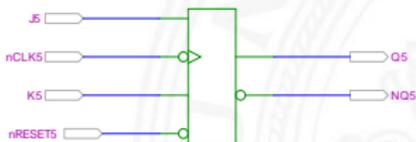
D-type latches



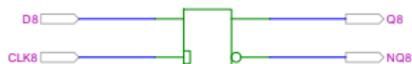
D-type flipflops



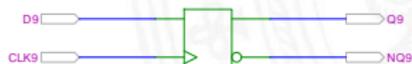
JK flipflop



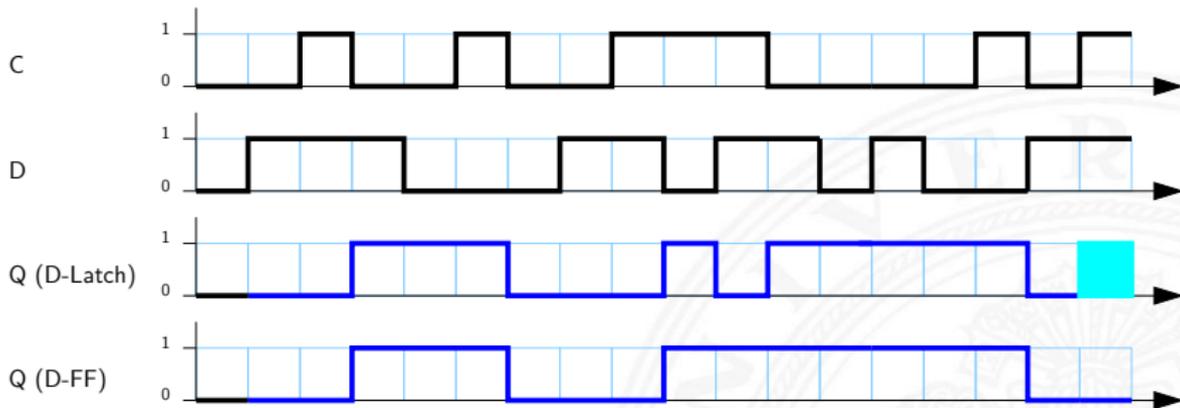
metastable D-Latch (don't use!)



metastable D-flipflop (don't use!)



Flipflop-Typen: Impulsdiagramme



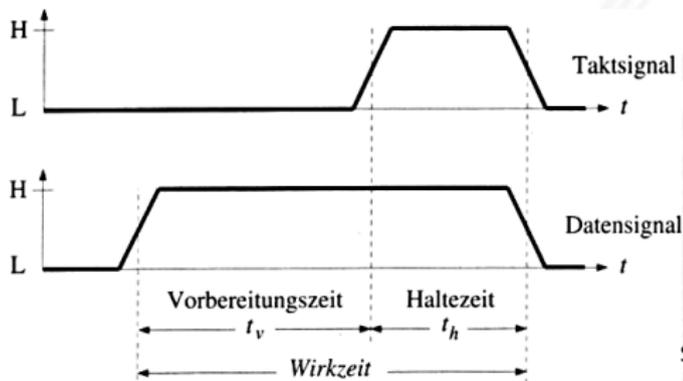
- ▶ pegel- und vorderflankengesteuertes Flipflop
- ▶ beide Flipflops hier mit jeweils einer Zeiteinheit Verzögerung
- ▶ am Ende undefinierte Werte wegen gleichzeitigem Wechsel von C und D (Verletzung der Zeitbedingungen)

Flipflops: Zeitbedingungen

- ▶ Flipflops werden entwickelt, um Schaltwerke einfacher entwerfen und betreiben zu können
 - ▶ Umschalten des Zustandes durch das Taktsignal gesteuert
 - ▶ aber: jedes Flipflop selbst ist ein asynchrones Schaltwerk mit kompliziertem internem Zeitverhalten
 - ▶ Funktion kann nur garantiert werden, wenn (typ-spezifische) Zeitbedingungen eingehalten werden
- ⇒ „Vorlauf- und Haltezeiten“ (*setup- / hold-time*)
- ⇒ Daten- und Takteingänge dürfen sich nie gleichzeitig ändern

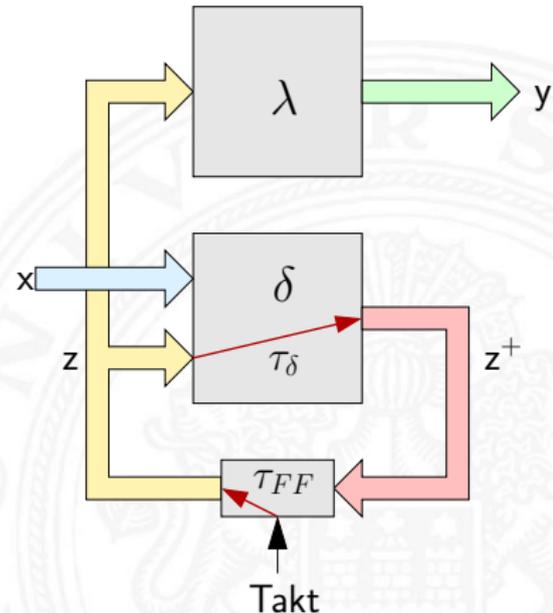
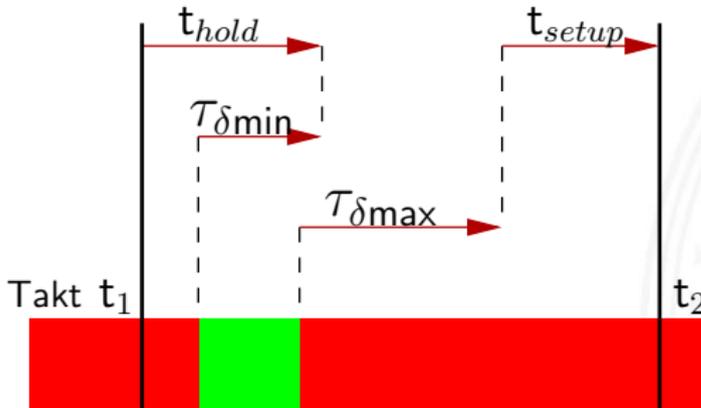
Flipflops: Vorlauf- und Haltezeit

- ▶ Vorlaufzeit (oder Vorbereitungszeit, engl. *setup-time*) t_s : Zeitintervall, innerhalb dessen das Datensignal vor dem nächsten Takt bereits stabil anliegen muss
- ▶ Haltezeit (*hold-time*) t_h : Zeitintervall, innerhalb dessen das Datensignal nach einem Takt noch stabil anliegen muss



Schiffmann, Schmitz,
 Technische Informatik I, Kapitel 5

Zeitbedingungen: Eingangsvektor

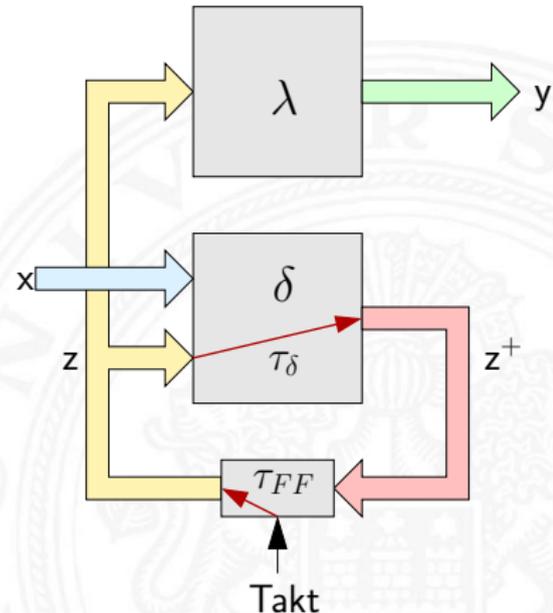
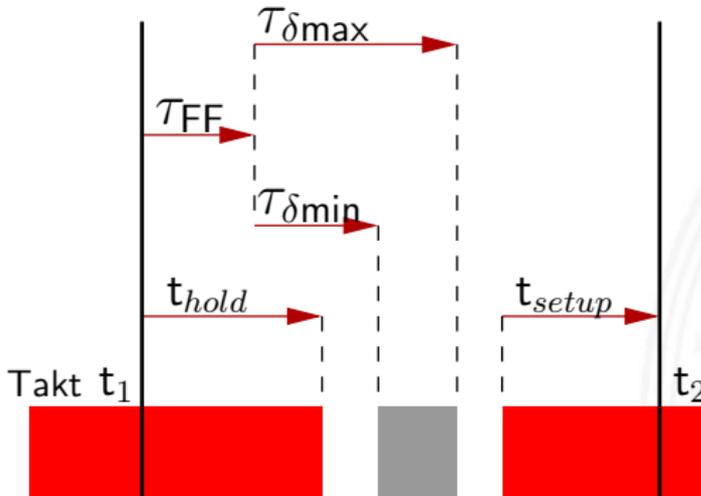




Zeitbedingungen: Eingangsvektor (cont.)

- ▶ Änderungen der Eingangswerte x werden beim Durchlaufen von δ mindestens um $\tau_{\delta_{\min}}$, bzw. maximal um $\tau_{\delta_{\max}}$ verzögert
 - ▶ um die Haltezeit der Zeitglieder einzuhalten, darf x sich nach einem Taktimpuls frühestens zum Zeitpunkt $(t_1 + t_{\text{hold}} - \tau_{\delta_{\min}})$ wieder ändern
 - ▶ um die Vorlaufzeit vor dem nächsten Takt einzuhalten, muss x spätestens zum Zeitpunkt $(t_2 - t_{\text{setup}} - \tau_{\delta_{\max}})$ wieder stabil sein
- ⇒ Änderungen dürfen nur im grün markierten Zeitintervall erfolgen

Zeitbedingungen: interner Zustand





Zeitbedingungen: interner Zustand (cont.)

- ▶ zum Zeitpunkt t_1 wird ein Taktimpuls ausgelöst
 - ▶ nach dem Taktimpuls vergeht die Zeit τ_{FF} , bis die Zeitglieder (Flipflops) ihren aktuellen Eingangswert z^+ übernommen haben und als neuen Zustand z am Ausgang bereitstellen
 - ▶ die neuen Werte von z laufen durch das δ -Schaltnetz, der schnellste Pfad ist dabei $\tau_{\delta_{\min}}$ und der langsamste ist $\tau_{\delta_{\max}}$
- ⇒ innerhalb der Zeitintervalls $\tau_{FF} + \tau_{\delta_{\min}}$ bis $\tau_{FF} + \tau_{\delta_{\max}}$ ändern sich die Werte des Folgezustands z^+ grauer Bereich



Zeitbedingungen: interner Zustand (cont.)

- ▶ die Änderungen dürfen frühestens zum Zeitpunkt ($t_1 + t_{hold}$) beginnen, ansonsten würde Haltezeit verletzt
ggf. muss $\tau_{\delta_{min}}$ vergrößert werden, um diese Bedingung einhalten zu können (zusätzliche Gatterverzögerungen)
- ▶ die Änderungen müssen sich spätestens bis zum Zeitpunkt ($t_2 - t_{setup}$) stabilisiert haben (der Vorbereitungszeit der Flipflops vor dem nächsten Takt)

Maximale Taktfrequenz einer Schaltung

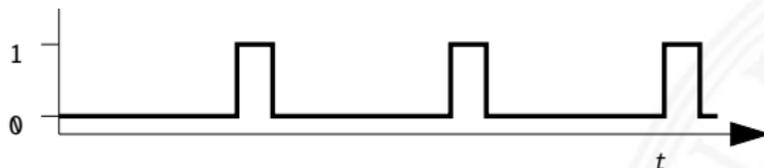
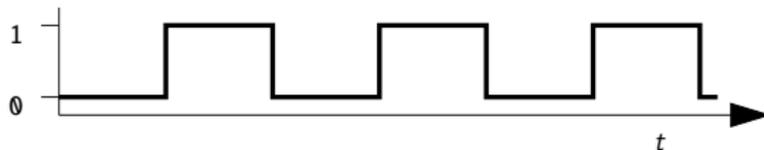
- ▶ aus obigen Bedingungen ergibt sich sofort die maximal zulässige Taktfrequenz einer Schaltung
- ▶ Umformen und Auflösen nach dem Zeitpunkt des nächsten Takts ergibt zwei Bedingungen

$$\Delta t \geq (\tau_{FF} + \tau_{\delta_{\max}} + \tau_{setup}) \quad \text{und}$$

$$\Delta t \geq (\tau_{hold} + \tau_{setup})$$

- ▶ falls diese Bedingung verletzt wird („Übertakten“), kann es (datenabhängig) zu Fehlfunktionen kommen

Taktsignal: Prinzip



Periode



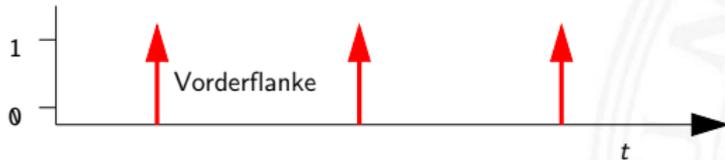
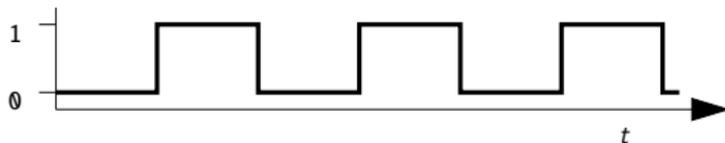
- ▶ periodisches digitales Signal, Frequenz f bzw. Periode τ
- ▶ oft symmetrisch
- ▶ asymmetrisch für Zweiphasentakt (s.u.)



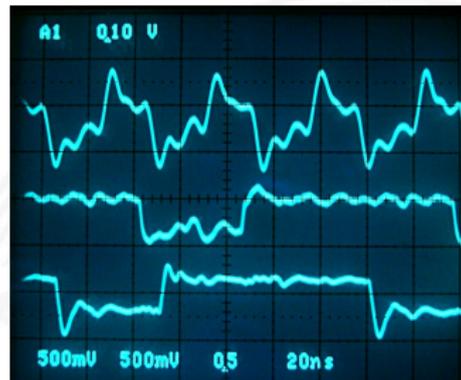
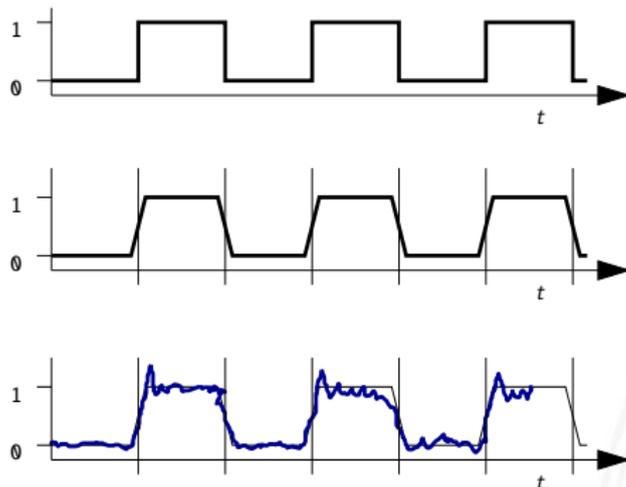
Taktsignal: Varianten

- ▶ **Pegelsteuerung:** Schaltung reagiert, während das Taktsignal den Wert 1 (bzw. 0) aufweist
- ▶ **Flankensteuerung:** Schaltung reagiert nur, während das Taktsignal seinen Wert wechselt
 - ▶ Vorderflankensteuerung: Wechsel von 0 nach 1
 - ▶ Rückflankensteuerung: —" von 1 nach 0
- ▶ Zwei- und Mehrphasentakte

Taktsignal: Varianten (cont.)



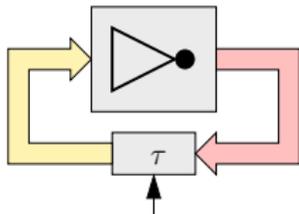
Taktsignal: Prinzip und Realität



- ▶ Werteverläufe in realen Schaltungen stark gestört
- ▶ Überschwingen/Übersprechen benachbarter Signale
- ▶ Flankensteilheit nicht garantiert (bei starker Belastung)
ggf. besondere Gatter („Schmitt-Trigger“)

Problem mit Pegelsteuerung

- ▶ während des aktiven Taktpegels werden Eingangswerte direkt übernommen
- ▶ falls invertierende Rückkopplungspfade in δ vorliegen, kommt es dann zu instabilen Zuständen (Oszillationen)



- ▶ einzelne pegelgesteuerte Zeitglieder (D-Latches) garantieren keine stabilen Zustände
- ⇒ Verwendung von je zwei pegelgesteuerten Zeitgliedern und Einsatz von Zweiphasentakt oder
- ⇒ Verwendung flankengesteuerter D-Flipflops

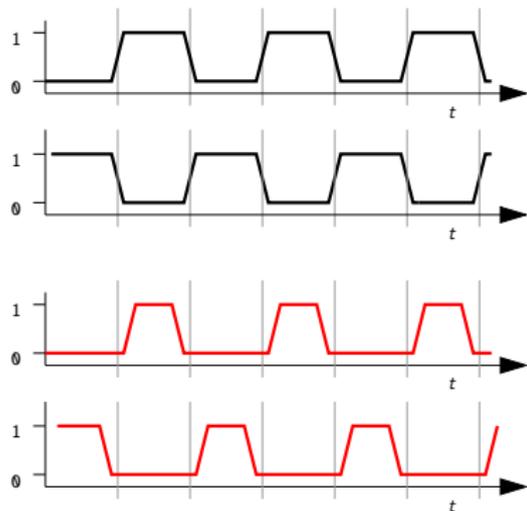
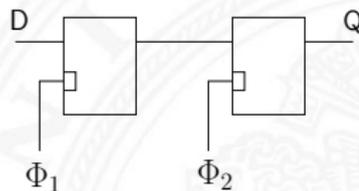


Zweiphasentakt

- ▶ pegelgesteuertes D-Latch ist bei aktivem Takt *transparent*
- ▶ rück-gekoppelte Werte werden sofort wieder durchgelassen
- ▶ Oszillation bei invertierten Rückkopplungen

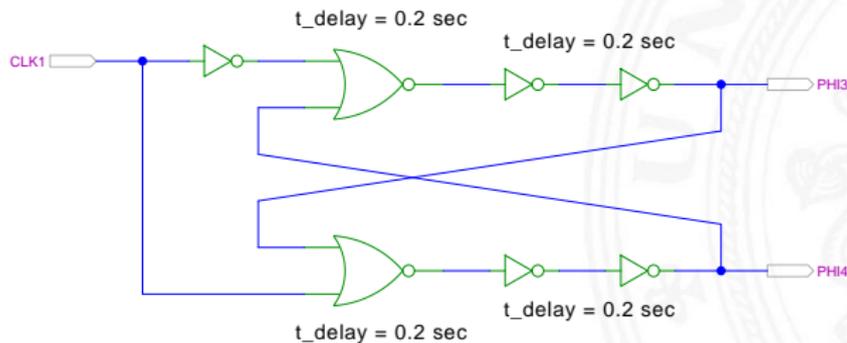
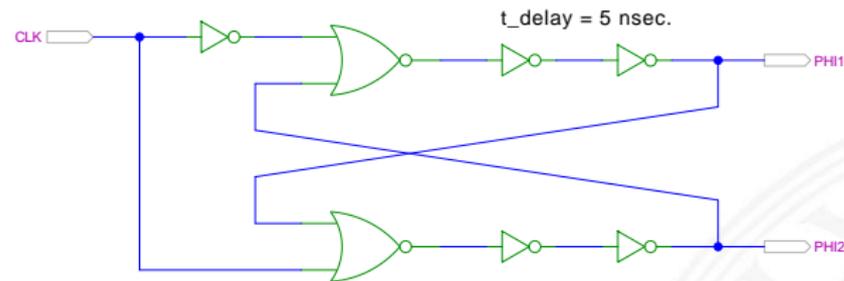
- ▶ Reihenschaltung aus jeweils zwei D-Latches
- ▶ zwei separate Takte Φ_1 und Φ_2
 - ▶ bei Takt Φ_1 übernimmt vorderes Flipflop den Wert
 - ▶ erst bei Takt Φ_2 übernimmt hinteres Flipflop
 - ▶ vergleichbar Master-Slave Prinzip bei D-FF aus Latches

Zweiphasentakt (cont.)

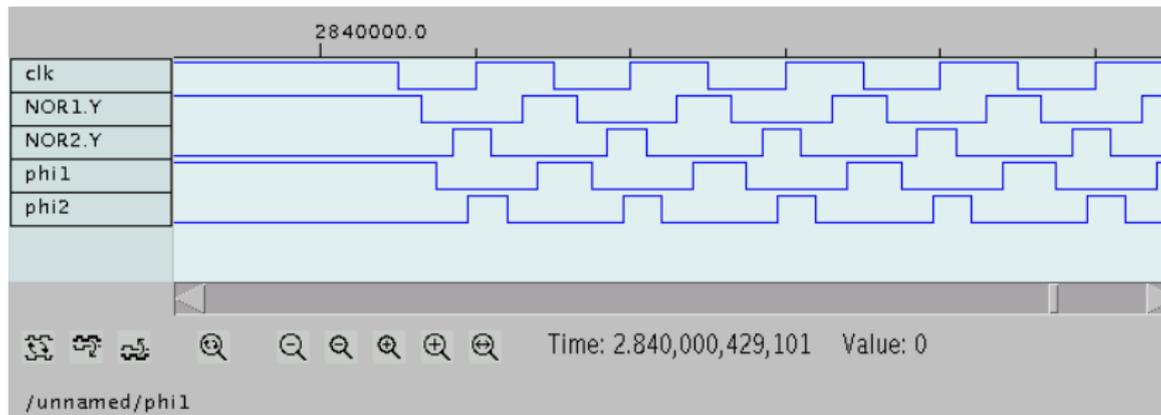

 Φ_1
 Φ_2


- ▶ nicht überlappender Takt mit Phasen Φ_1 und Φ_2
- ▶ vorderes D-Latch übernimmt Eingangswert D während Φ_1
 bei Φ_2 übernimmt das hintere D-Latch und liefert Q

Zweiphasentakt: Erzeugung



Zweiphasentakt: Erzeugung (cont.)



- ▶ Verzögerungen geeignet wählen
 - ▶ Eins-Phasen der beiden Takte c_1 und c_2 sauber getrennt
- ⇒ nicht-überlappende 2-Phasen-Taktimpulse zur Ansteuerung von Schaltungen mit 2-Phasen-Taktung

Beschreibung von Schaltwerken

- ▶ viele verschiedene Möglichkeiten
- ▶ graphisch oder textuell

- ▶ algebraische Formeln/Gleichungen
- ▶ Flusstafel und Ausgangstafel

- ▶ Zustandsdiagramm
- ▶ State-Charts (hierarchische Zustandsdiagramme)

- ▶ Programme (Hardwarebeschreibungssprachen)



Flusstafel und Ausgangstafel

- ▶ entspricht der Funktionstabelle von Schaltnetzen

- ▶ **Flusstafel:** Tabelle für die Folgezustände als Funktion des aktuellen Zustands und der Eingabewerte
 = beschreibt das δ -Schaltnetz

- ▶ **Ausgangstafel:** Tabelle für die Ausgabewerte als Funktion des aktuellen Zustands (und der Eingabewerte [Mealy-Modell])
 = beschreibt das λ -Schaltnetz

Beispiel: Ampel

- ▶ vier Zustände: {rot, rot-gelb, grün, gelb}
- ▶ Codierung beispielsweise als 2-bit Vektor (z_1, z_0)
- ▶ Flusstafel

Zustand	Codierung		Folgezustand	
	z_1	z_0	z_1^+	z_0^+
rot	0	0	0	1
rot-gelb	0	1	1	0
grün	1	0	1	1
gelb	1	1	0	0



Beispiel: Ampel (cont.)

▶ Ausgangstafel

Zustand	Codierung		Ausgänge		
	z_1	z_0	rt	ge	gr
rot	0	0	1	0	0
rot-gelb	0	1	1	1	0
grün	1	0	0	0	1
gelb	1	1	0	1	0

- ▶ Funktionstabelle für drei Schaltfunktionen
- ▶ Minimierung z.B. mit KV-Diagrammen



Zustandsdiagramm

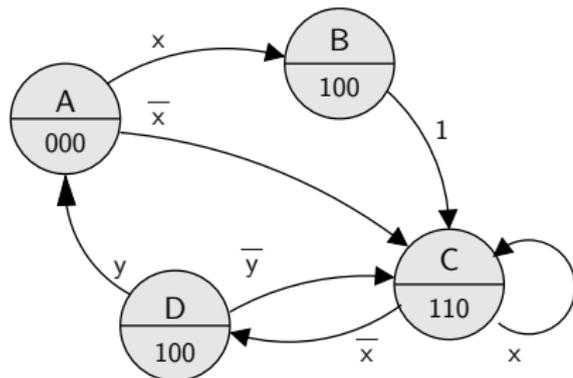
- ▶ **Zustandsdiagramm:** Grafische Darstellung eines Schaltwerks
- ▶ je ein Knoten für jeden Zustand
- ▶ je eine Kante für jeden möglichen Übergang

- ▶ Knoten werden passend benannt
- ▶ Kanten werden mit den Eingabemustern gekennzeichnet, bei denen der betreffende Übergang auftritt

- ▶ Moore-Schaltwerke: Ausgabe wird zusammen mit dem Namen im Knoten notiert
- ▶ Mealy-Schaltwerke: Ausgabe hängt vom Input ab und wird an den Kanten notiert

siehe auch en.wikipedia.org/wiki/State_diagram

Zustandsdiagramm: Moore-Automat



Zustand

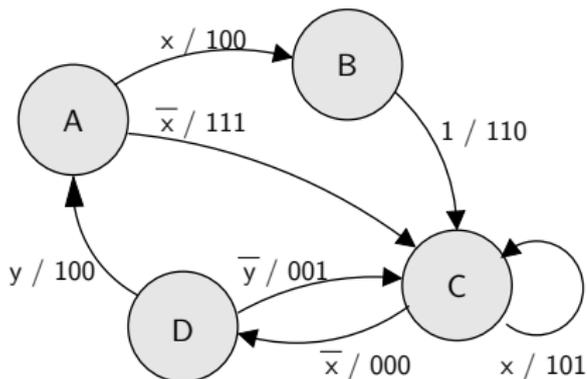


Übergang



- ▶ Ausgangswerte hängen nur vom Zustand ab
- ▶ können also im jeweiligen Knoten notiert werden
- ▶ Übergänge werden als Pfeile mit der Eingangsbelegung notiert, die den Übergang aktiviert
- ▶ ggf. Startzustand markieren (z.B. Segment, doppelter Kreis)

Zustandsdiagramm: Mealy-Automat



Zustand



Übergang

Bedingung / Ausgangswerte

- ▶ Ausgangswerte hängen nicht nur vom Zustand sondern auch von den Eingabewerten ab
- ▶ Ausgangswerte an den zugehörigen Kanten notieren
- ▶ übliche Notation: *Eingangsbelegung / Ausgangswerte*



„State-Charts“

- ▶ hierarchische Version von Zustandsdiagrammen
- ▶ Knoten repräsentieren entweder einen Zustand
- ▶ oder einen eigenen (Unter-) Automaten

- ▶ beliebte Spezifikation für komplexe Automaten, Embedded Systems, Kommunikationssysteme, etc.

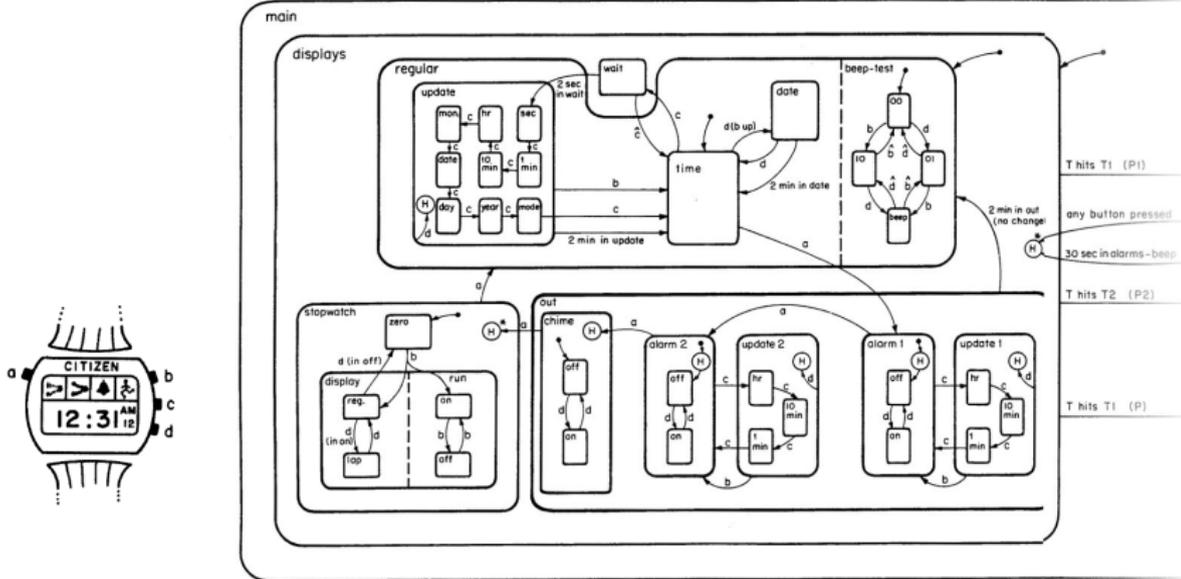
- ▶ David Harel, *Statecharts – A visual formalism for complex systems*, CS84-05, Department of Applied Mathematics, The Weizmann Institute of Science, 1984

www.wisdom.weizmann.ac.il/~dharel/SCANNED.PAPERS/Statecharts.pdf

„State-Charts“ (cont.)

► Beispiel Digitaluhr

Citizen quartz multi-alarm



Hardwarebeschreibungssprachen

- ▶ Beschreibung eines Schaltwerks als Programm:
 - ▶ normale Hochsprachen C, Java
 - ▶ spezielle Bibliotheken für normale Sprachen SystemC, Hades
 - ▶ spezielle Hardwarebeschreibungssprachen Verilog, VHDL
- ▶ Hardwarebeschreibungssprachen unterstützen Modellierung paralleler Abläufe und des Zeitverhaltens einer Schaltung
- ▶ wird hier nicht vertieft
- ▶ lediglich zwei Beispiele: D-Flipflop in Verilog und VHDL



D-Flipflop in Verilog

```

module dff (clock, reset, din, dout);
input clock, reset, din;
output dout;

reg dout;

always @(posedge clock or reset)
begin
  if (reset)
    dout = 1'b0;
  else
    dout = din;
  end
endmodule
  
```

- ▶ Deklaration eines Moduls mit seinen Ein- und Ausgängen
- ▶ Deklaration der speichernden Elemente („reg“)
- ▶ Aktivierung des Codes bei Signalwechseln („posedge clock“)

D-Flipflop in VHDL

Very High Speed Integrated Circuit Hardware Description Language

```

library ieee;
use ieee.std_logic_1164.all;

entity DFF is
port (  CLOCK      : in  std_logic;
        RESET      : in  std_logic;
        DIN        : in  std_logic;
        DOUT       : out std_logic);
end entity DFF;

architecture BEHAV of DFF is
begin
  DFF_P: process (RESET, CLOCK) is
  begin
    if RESET = '1' then
      DOUT <= '0';
    elsif rising_edge(CLOCK) then
      DOUT <= DIN;
    end if;
  end process DFF_P;
end architecture BEHAV;
  
```



Entwurf von Schaltwerken: sechs Schritte

1. Spezifikation (textuell oder graphisch, z.B. Zustandsdiagramm)
2. Aufstellen einer formalen Übergangstabelle
3. Reduktion der Zahl der Zustände
4. Wahl der Zustandscodierung und Aufstellen der Übergangstabelle
5. Minimierung der Schaltnetze
6. Überprüfung des realisierten Schaltwerks

ggf. mehrere Iterationen



Entwurf von Schaltwerken: Zustandskodierung

Vielfalt möglicher Codierungen

- ▶ binäre Codierung: minimale Anzahl der Zustände
- ▶ einschrittige Codes
- ▶ one-hot Codierung: ein aktives Flipflop pro Zustand
- ▶ applikationsspezifische Zwischenformen

- ▶ es gibt Entwurfsprogramme zur Automatisierung
- ▶ gemeinsame Minimierung des Realisierungsaufwands von Ausgangsfunktion, Übergangsfunktion und Speichergliedern



Entwurf von Schaltwerken: Probleme

Entwurf ausgehend von Funktionstabellen problemlos

- ▶ alle Eingangsbelegungen und Zustände werden berücksichtigt
- ▶ don't-care Terme können berücksichtigt werden

zwei typische Fehler bei Entwurf ausgehend vom Zustandsdiagramm

- ▶ mehrere aktive Übergänge bei bestimmten Eingangsbelegungen
 ⇒ Widerspruch
- ▶ keine Übergänge bei bestimmten Eingangsbelegungen
 ⇒ Vollständigkeit



Überprüfung der Vollständigkeit

p Zustände, Zustandsdiagramm mit Kanten $h_{ij}(x)$:
Übergang von Zustand i nach Zustand j unter Belegung x

- ▶ für jeden Zustand überprüfen:
kommen alle (spezifizierten) Eingangsbelegungen auch tatsächlich in Kanten vor?

$$\forall i : \bigvee_{j=0}^{2^p-1} h_{ij}(x) = 1$$



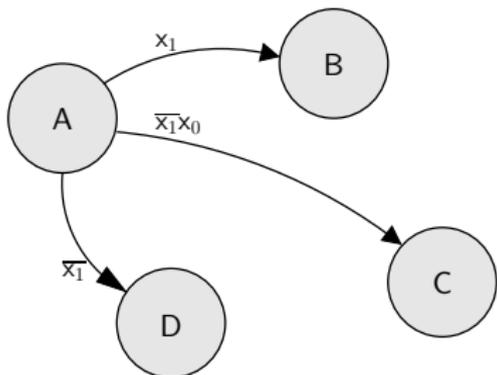
Überprüfung der Widerspruchsfreiheit

p Zustände, Zustandsdiagramm mit Kanten $h_{ij}(x)$:
 Übergang von Zustand i nach Zustand j unter Belegung x

- ▶ für jeden Zustand überprüfen:
 kommen alle (spezifizierten) Eingangsbelegungen nur einmal vor?

$$\forall i : \bigvee_{j,k=0, j \neq k}^{2^p-1} (h_{ij}(x) \wedge h_{ik}(x)) = 0$$

Vollständigkeit und Widerspruchsfreiheit: Beispiel



- ▶ Zustand A, Vollständigkeit: $x_1 \vee \bar{x}_1 x_0 \vee \bar{x}_1 = 1$ vollständig
- ▶ Zustand A, Widerspruchsfreiheit: alle Paare testen

$$x_1 \wedge \bar{x}_1 x_0 = 0 \quad \text{ok}$$

$$x_1 \wedge \bar{x}_1 = 0 \quad \text{ok}$$

$$\bar{x}_1 x_0 \wedge \bar{x}_1 \neq 0 \quad \text{für } x_1 = 0 \text{ und } x_0 = 1 \text{ beide Übergänge aktiv}$$



Entwurf von Schaltwerken: Beispiele

- ▶ Verkehrsampel
 - ▶ drei Varianten mit unterschiedlicher Zustandscodierung

- ▶ Zählschaltungen
 - ▶ einfacher Zähler, Zähler mit Enable (bzw. Stop),
 - ▶ Vorwärts-Rückwärts-Zähler, Realisierung mit JK-Flipflops und D-Flipflops

- ▶ Digitaluhr
 - ▶ BCD-Zähler

- ▶ ...

Entwurf von Schaltwerken: Ampel

Beispiel Verkehrsampel:

- ▶ drei Ausgänge: {rot, gelb, grün}
- ▶ vier Zustände: {rot, rot-gelb, grün, gelb}
- ▶ zunächst kein Eingang, feste Zustandsfolge wie oben

- ▶ Aufstellen des Zustandsdiagramms
- ▶ Wahl der Zustandskodierung
- ▶ Aufstellen der Tafeln für δ - und λ -Schaltnetz
- ▶ anschließend Minimierung der Schaltnetze
- ▶ Realisierung (je 1 D-Flipflop pro Zustandsbit) und Test



Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 1

- ▶ vier Zustände, Codierung als 2-bit Vektor (z_1, z_0)
- ▶ Fluss- und Ausgangstafel für binäre Zustandskodierung

Zustand	Codierung		Folgezustand		Ausgänge		
	z_1	z_0	z_1^+	z_0^+	rt	ge	gr
rot	0	0	0	1	1	0	0
rot-gelb	0	1	1	0	1	1	0
grün	1	0	1	1	0	0	1
gelb	1	1	0	0	0	1	0

- ▶ resultierende Schaltnetze

$$z_1^+ = (z_1 \wedge \overline{z_0}) \vee (\overline{z_1} \wedge z_0) = z_1 \oplus z_0$$

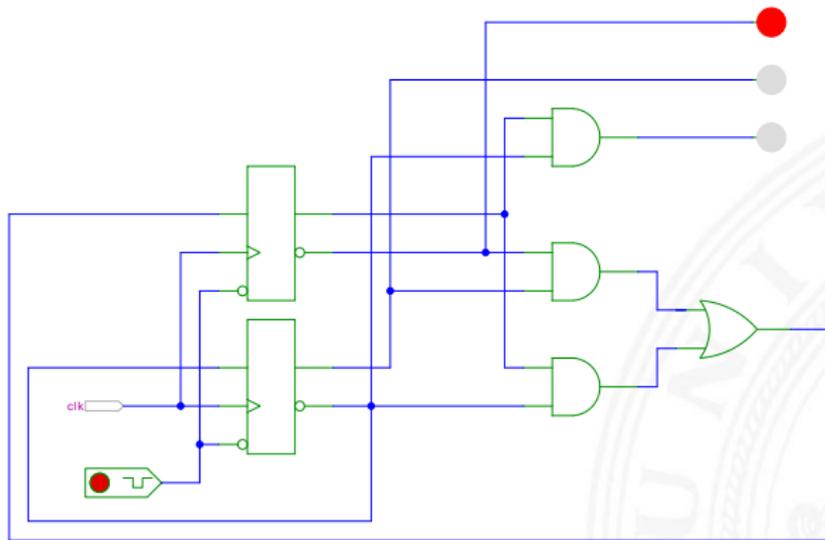
$$z_0^+ = \overline{z_0}$$

$$rt = \overline{z_1}$$

$$ge = z_0$$

$$gr = (z_1 \wedge \overline{z_0})$$

Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 1 (cont.)



Hades Webdemos: 18-fsm/10-trafficLight/ampel_41

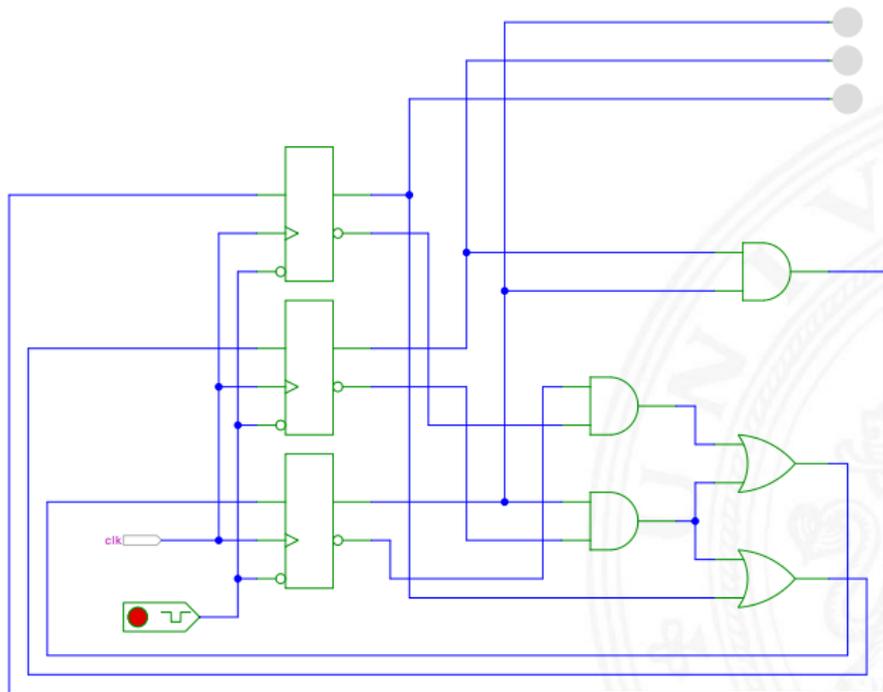
Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 2

- ▶ vier Zustände, Codierung als 3-bit Vektor (z_2, z_1, z_0)
- ▶ Zustandsbits korrespondieren mit den aktiven Lampen:
 $z_2^+ = gr$, $z_1^+ = ge$ und $z_0^+ = rt$

Zustand	Codierung			Folgezustand		
	z_2	z_1	z_0	z_2^+	z_1^+	z_0^+
reset	0	0	0	0	0	1
rot	0	0	1	0	1	1
rot-gelb	0	1	1	1	0	0
grün	1	0	0	0	1	0
gelb	0	1	0	0	0	1

- ▶ benutzt 1-bit zusätzlich für die Zustände
- ▶ dafür wird die Ausgangsfunktion λ minimal (leer)

Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 2 (cont.)



Hades Webdemos:
18-fsm/10-trafficLight/ampel_42



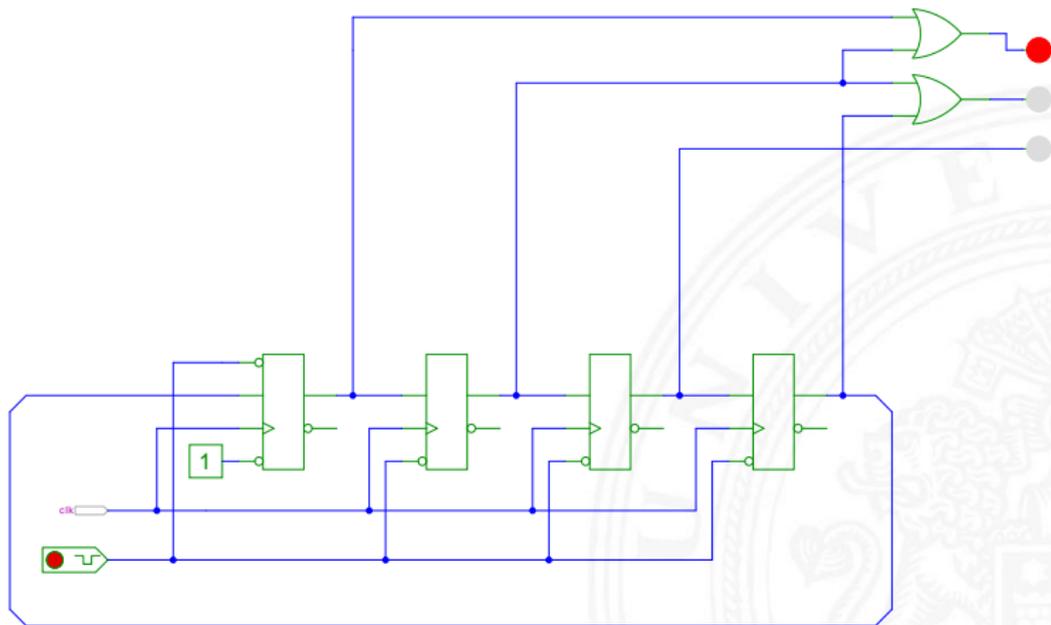
Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 3

- ▶ vier Zustände, Codierung als 4-bit *one-hot* Vektor (z_3, z_2, z_1, z_0)
- ▶ Beispiel für die Zustandscodierung

Zustand	Codierung				Folgezustand			
	z_3	z_2	z_1	z_0	z_3^+	z_2^+	z_1^+	z_0^+
rot	0	0	0	1	0	0	1	0
rot-gelb	0	0	1	0	0	1	0	0
grün	0	1	0	0	1	0	0	0
gelb	1	0	0	0	0	0	0	1

- ▶ 4-bit statt minimal 2-bit für die Zustände
- ▶ Übergangsfunktion δ minimal (Automat sehr schnell)
- ▶ Ausgangsfunktion λ sehr einfach

Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Variante 3 (cont.)



Hades Webdemos: 18-fsm/10-trafficLight/ampel_44



Entwurf von Schaltwerken: Ampel – Zusammenfassung

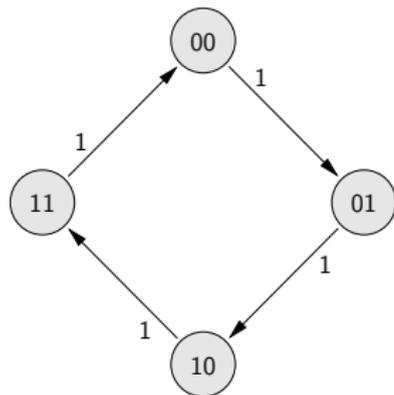
- ▶ viele Möglichkeiten der Zustandskodierung
- ▶ Dualcode: minimale Anzahl der Zustände
- ▶ applikations-spezifische Codierungen
- ▶ One-Hot Encoding: viele Zustände, einfache Schaltnetze
- ▶ ...
- ▶ Kosten/Performance des Schaltwerks abhängig von Codierung
- ▶ Heuristiken zur Suche nach (relativem) Optimum



Zählschaltungen

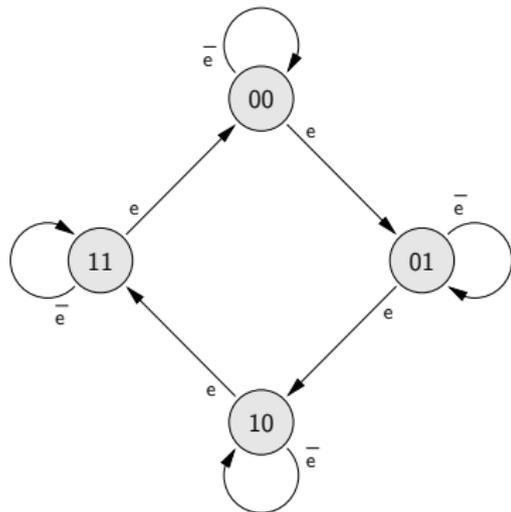
- ▶ diverse Beispiele für Zählschaltungen
- ▶ Zustandsdiagramme und Flusstafeln
- ▶ Schaltbilder
- ▶ n -bit Vorwärtszähler
- ▶ n -bit Zähler mit Stop und/oder Reset
- ▶ Vorwärts/Rückwärtszähler
- ▶ synchrone und asynchrone Zähler
- ▶ Beispiel: Digitaluhr (BCD-Zähler)

2-bit Zähler: Zustandsdiagramm



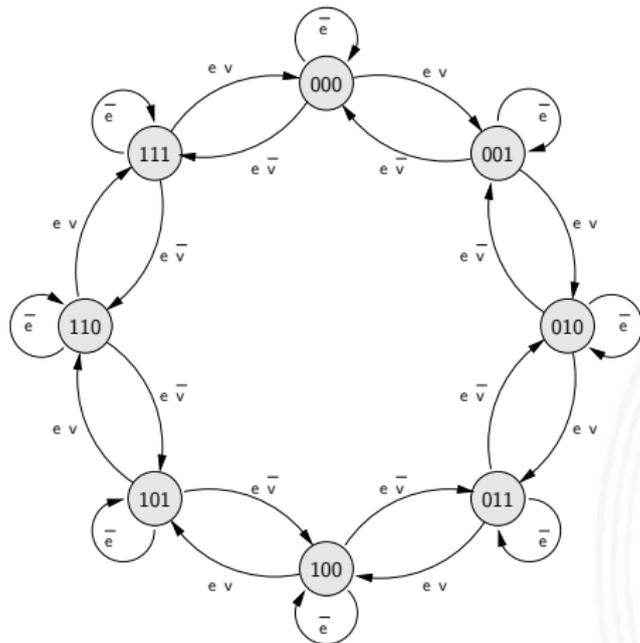
- ▶ Zähler als „trivialer“ endlicher Automat

2-bit Zähler mit Enable: Zustandsdiagramm und Flusstafel



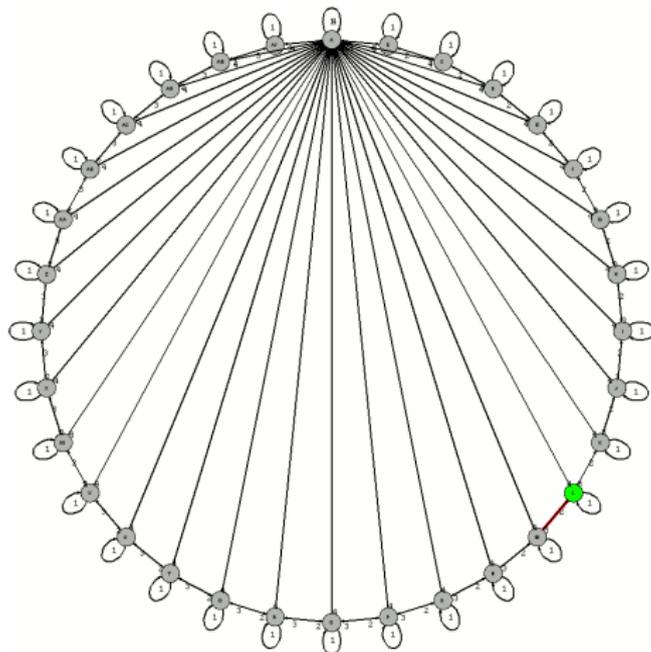
Zustand	e	\bar{e}
00	01	00
01	10	01
10	11	10
11	00	11

3-bit Zähler mit Enable, Vor-/Rückwärts



Zustand	$e v$	$e \bar{v}$	\bar{e}^*
000	001	111	000
001	010	000	001
010	011	001	010
011	100	010	011
100	101	011	100
101	110	100	101
110	111	101	110
111	000	110	111

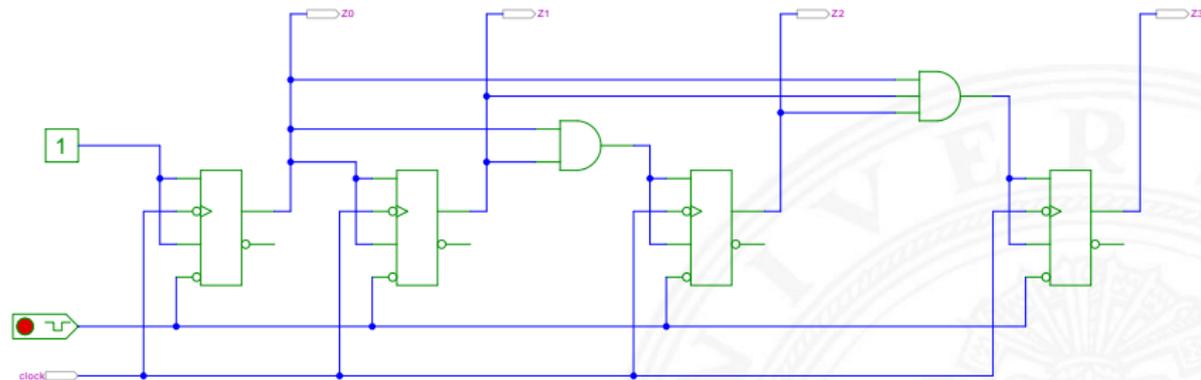
5-bit Zähler mit Reset: Zustandsdiagramm und Flusstafel



Zustand	Index der Eingabe			
	1	2	3	4
A	A	B	AF	A
B	B	C	A	A
C	C	D	B	A
D	D	E	C	A
E	E	F	D	A
F	F	G	E	A
G	G	H	F	A
H	H	I	G	A
I	I	J	H	A
J	J	K	I	A
K	K	L	J	A
L	L	M	K	A
M	M	N	L	A
N	N	O	M	A
O	O	P	N	A
P	P	Q	O	A
Q	Q	R	P	A
R	R	S	Q	A
S	S	T	R	A
T	T	U	S	A
U	U	V	T	A
V	V	W	U	A
W	W	X	V	A
X	X	Y	W	A
Y	Y	Z	X	A
Z	Z	AA	Y	A
AA	AA	AB	Z	A
AB	AB	AC	AA	A
AC	AC	AD	AB	A
AD	AD	AE	AC	A
AE	AE	AF	AD	A
AF	AF	A	AE	A

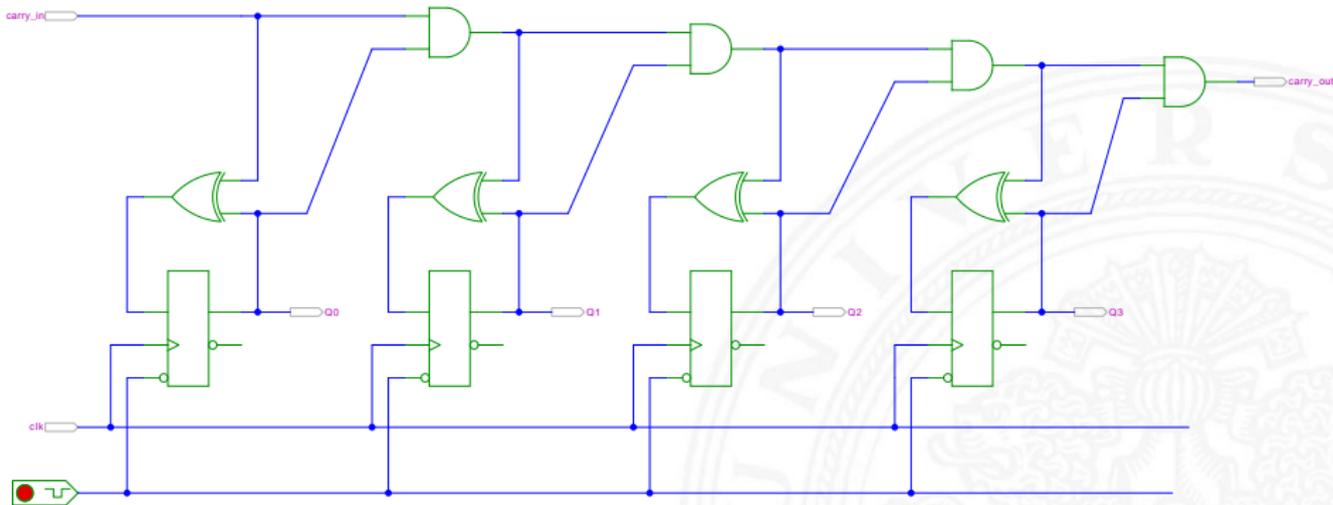
Eingabe 1: stop, 2: zählen, 3: rückwärts zählen, 4: Reset nach A

4-bit Binärzähler mit JK-Flipflops



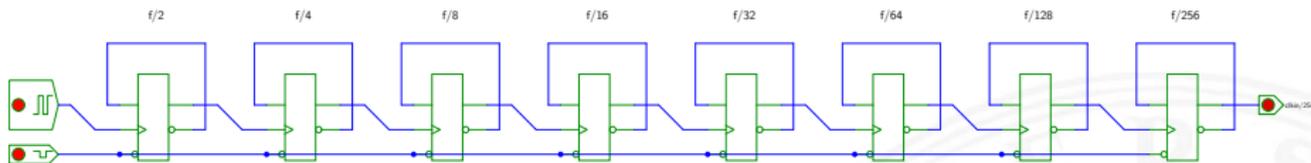
- ▶ $J_0 = K_0 = 1$: Ausgang z_0 wechselt bei jedem Takt
- ▶ $J_i = K_i = (z_0 z_1 \dots z_{i-1})$: Ausgang z_i wechselt, wenn alle niedrigeren Stufen 1 sind

4-bit Binärzähler mit D-Flipflops (kaskadierbar)



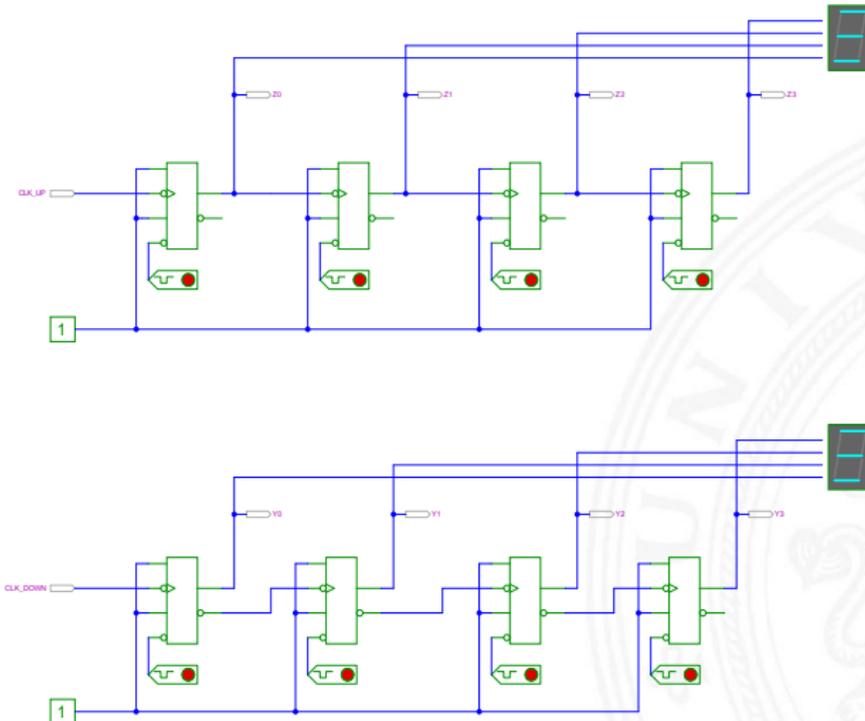
- ▶ $D_0 = Q_0 \oplus c_{in}$ wechselt bei Takt, wenn c_{in} aktiv ist
- ▶ $D_i = Q_i \oplus (c_{in} Q_0 Q_1 \dots Q_{i-1})$ wechselt, wenn alle niedrigeren Stufen und Carry-in c_{in} 1 sind

Asynchroner n -bit Zähler/Teiler mit D-Flipflops



- ▶ $D_i = \bar{Q}_i$: jedes Flipflop wechselt bei seinem Taktimpuls
- ▶ Takteingang C_0 treibt nur das vorderste Flipflop
- ▶ $C_i = Q_{i-1}$: Ausgang der Vorgängerstufe als Takt von Stufe i
- ▶ erstes Flipflop wechselt bei jedem Takt \Rightarrow Zählrate $C_0/2$
- ▶ zweites Flipflop bei jedem zweiten Takt \Rightarrow Zählrate $C_0/4$
- ▶ n -tes Flipflop bei jedem n -ten Takt \Rightarrow Zählrate $C_0/2^n$
- ▶ sehr hohe maximale Taktrate
- **Achtung**: Flipflops schalten nacheinander, nicht gleichzeitig

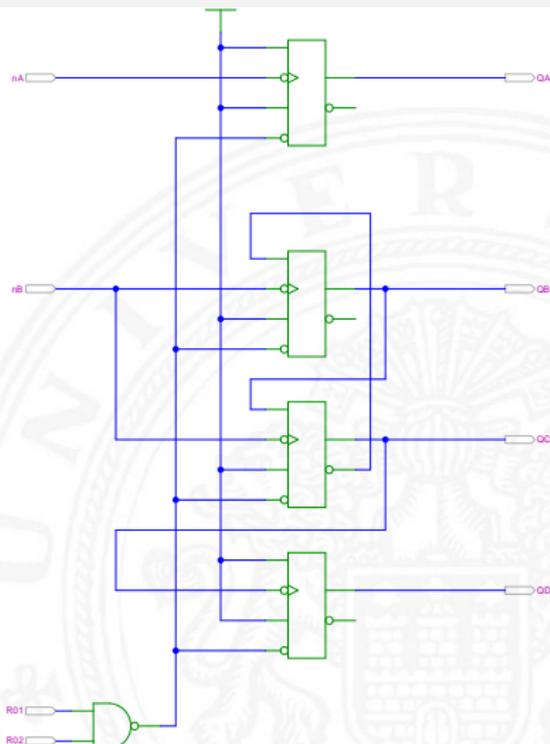
Asynchrone 4-bit Vorwärts- und Rückwärtszähler



4-bit 1:2, 1:6, 1:12-Teiler mit JK-Flipflops: IC 7492

- ▶ vier JK-Flipflops
- ▶ zwei Reseteingänge
- ▶ zwei Takteingänge

- ▶ Stufe 0 separat (1:2)
- ▶ Stufen 1...3 kaskadiert (1:6)
- ▶ Zustandsfolge
 $\{000, 001, 010, 100, 101, 110\}$



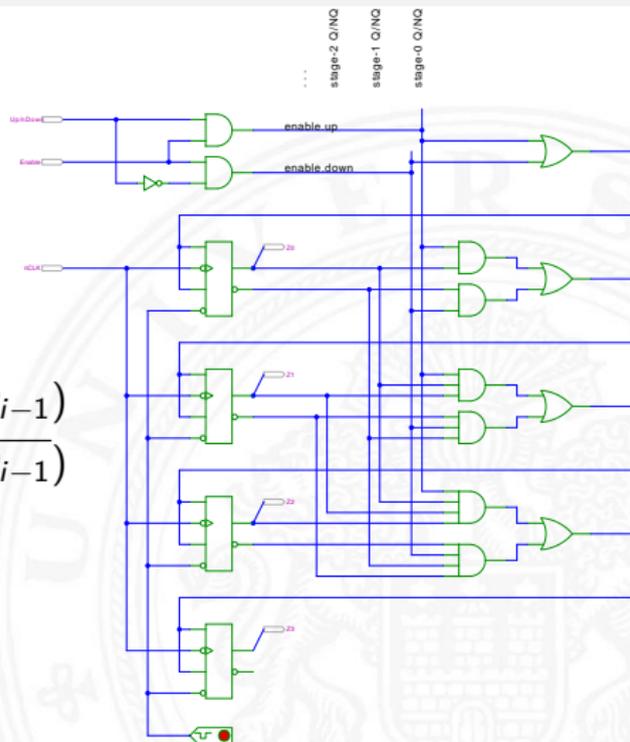
4-bit Vorwärts-Rückwärtszähler mit JK-Flipflops

- ▶ Eingänge: nClk
 Enable
 Up/nDown

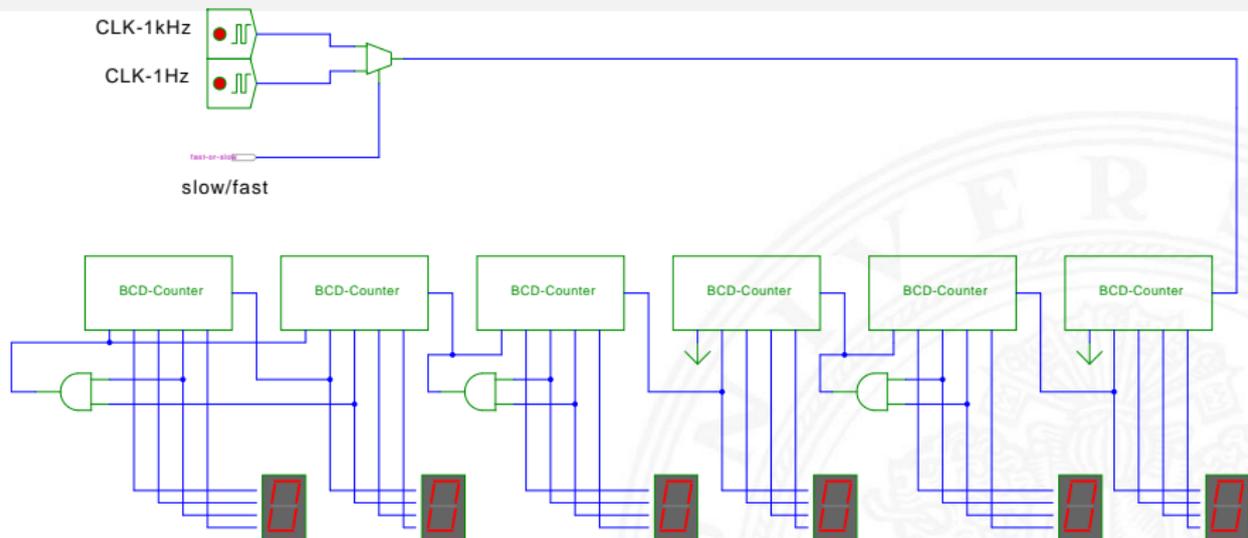
- ▶ Umschaltung der *Carry-Chain*

$$\text{up: } J_i = K_i = (E Q_0 Q_1 \dots Q_{i-1})$$

$$\text{down: } J_i = K_i = (E \overline{Q_0} \overline{Q_1} \dots \overline{Q_{i-1}})$$



Digitaluhr mit BCD-Zählern



- ▶ Stunden Minuten Sekunden (hh:mm:ss)
- ▶ async. BCD-Zähler mit Takt (rechts) und Reset (links unten)
- ▶ Übertrag 1er- auf 10er-Stelle jeweils beim Übergang 9 → 0
- ▶ Übertrag und Reset der Zehner beim Auftreten des Wertes 6



Funkgesteuerte DCF 77 Uhr

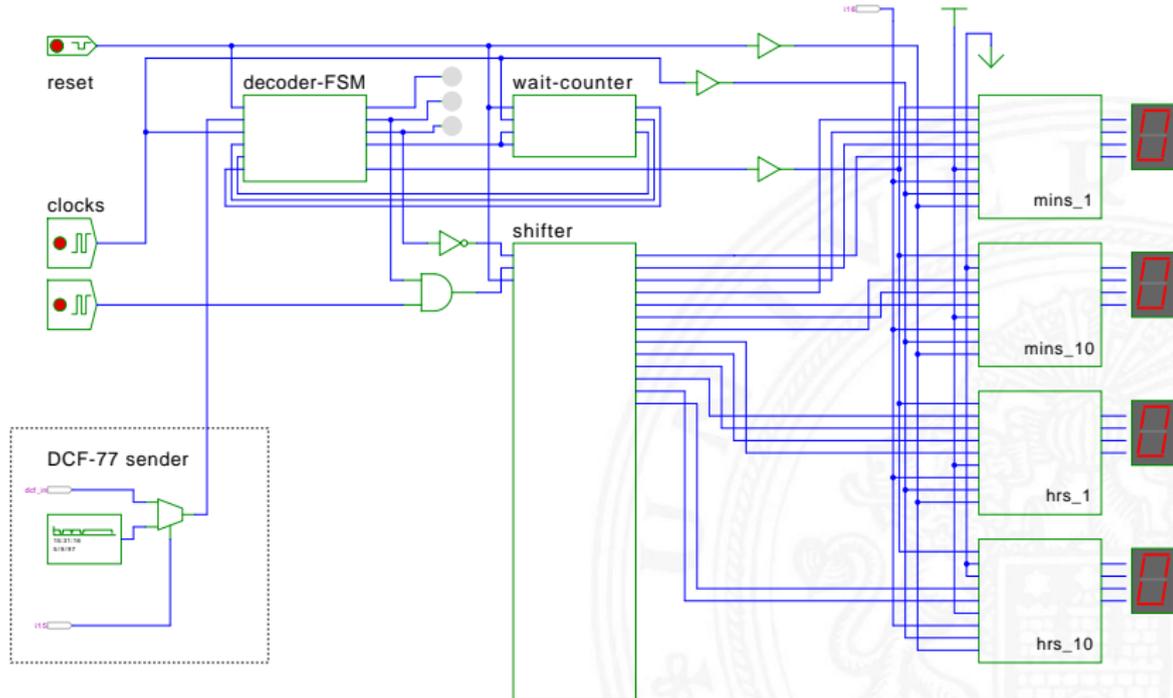
- ▶ Beispiel für eine komplexe Schaltung aus mehreren einfachen Komponenten
- ▶ mehrere gekoppelte Automaten, bzw. Zähler
- ▶ DCF 77 Zeitsignal
 - ▶ Langwelle 77,5 KHz
 - ▶ Sender nahe Frankfurt
 - ▶ ganz Deutschland abgedeckt
- ▶ pro Sekunde wird ein Bit übertragen
 - ▶ Puls mit abgesenktem Signalpegel: „Amplitudenmodulation“
 - ▶ Pulslänge: 100 ms entspricht Null, 200 ms entspricht Eins
 - ▶ Pulsbeginn ist Sekundenbeginn



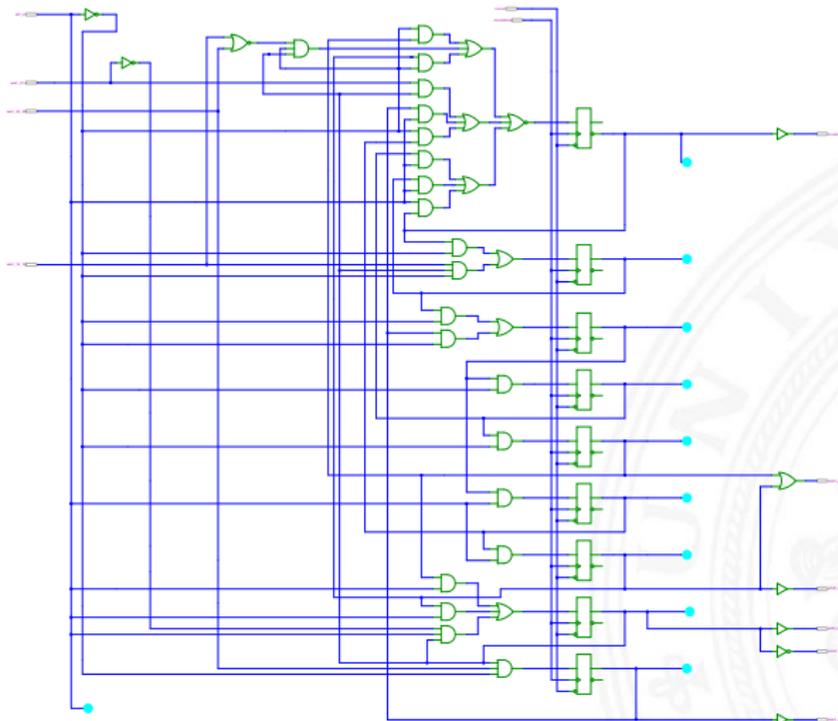
Funkgesteuerte DCF 77 Uhr (cont.)

- ▶ pro Minute werden 59 Bits übertragen
 - ▶ Uhrzeit hh:mm (implizit Sekunden), MEZ/MESZ
 - ▶ Datum dd:mm:yy, Wochentag
 - ▶ Parität
 - ▶ fehlender 60ster Puls markiert Ende einer Minute
- ▶ Decodierung der Bits nach DCF 77 Protokoll mit entsprechend entworfenem Schaltwerk
- ▶ Beschreibung z.B.: de.wikipedia.org/wiki/DCF77

Funkgesteuerte DCF 77 Uhr: Gesamtsystem



Funkgesteuerte DCF 77 Uhr: Decoder-Schaltwerk



Hades Webdemos:
45-misc/80-dcf77/DecoderFSM



Multiplex-Siebensegment-Anzeige

Ansteuerung mehrstelliger Siebensegment-Anzeigen?

- ▶ direkte Ansteuerung erfordert $7 \cdot n$ Leitungen für n Ziffern
- ▶ und je einen Siebensegment-Decoder pro Ziffer

Zeit-Multiplex-Verfahren benötigt nur $7 + n$ Leitungen

- ▶ die Anzeigen werden nacheinander nur ganz kurz eingeschaltet
- ▶ ein gemeinsamer Siebensegment-Decoder
Eingabe wird entsprechend der aktiven Ziffer umgeschaltet
- ▶ das Auge sieht die leuchtenden Segmente und „mittelt“
- ▶ ab ca. 100 Hz Frequenz erscheint die Anzeige ruhig

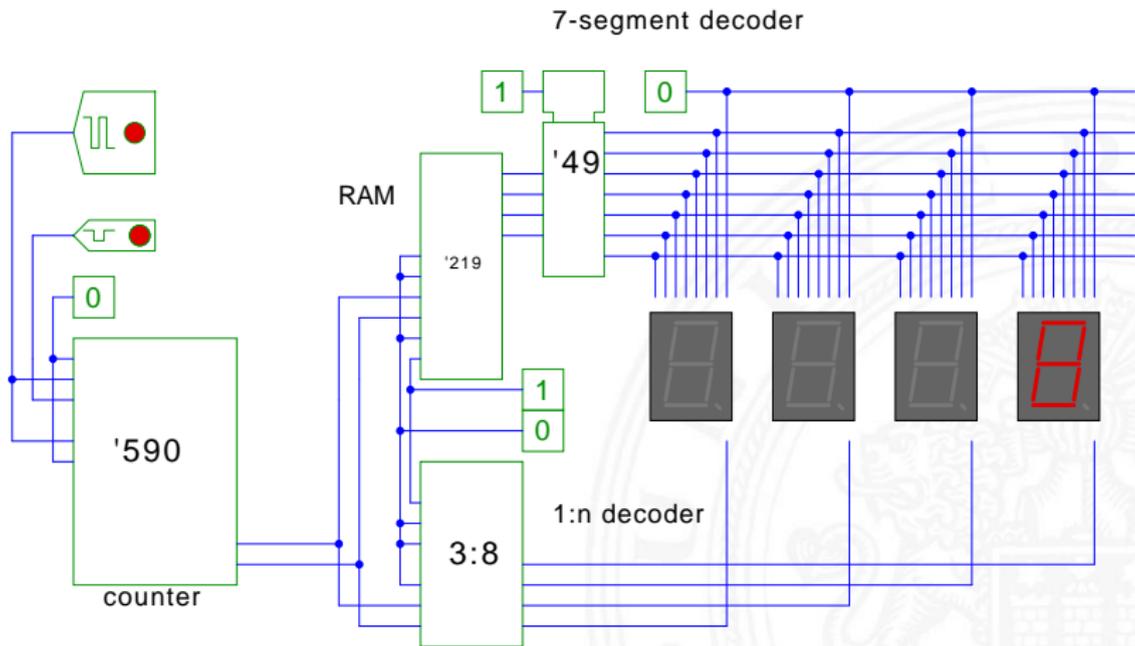


Multiplex-Siebensegment-Anzeige (cont.)

Hades-Beispiel: Kombination mehrerer bekannter einzelner Schaltungen zu einem komplexen Gesamtsystem

- ▶ vierstellige Anzeige
- ▶ darzustellende Werte sind im RAM (74219) gespeichert
- ▶ Zähler-IC (74590) erzeugt 2-bit Folge {00, 01, 10, 11}
- ▶ 3:8-Decoder-IC (74138) erzeugt daraus die Folge {1110, 1101, 1011, 0111} um nacheinander je eine Anzeige zu aktivieren (low-active)
- ▶ Siebensegment-Decoder-IC (7449) treibt die sieben Segmentleitungen

Multiplex-Siebensegment-Anzeige (cont.)



Hades Webdemos: 45-misc/50-displays/multiplexed-display



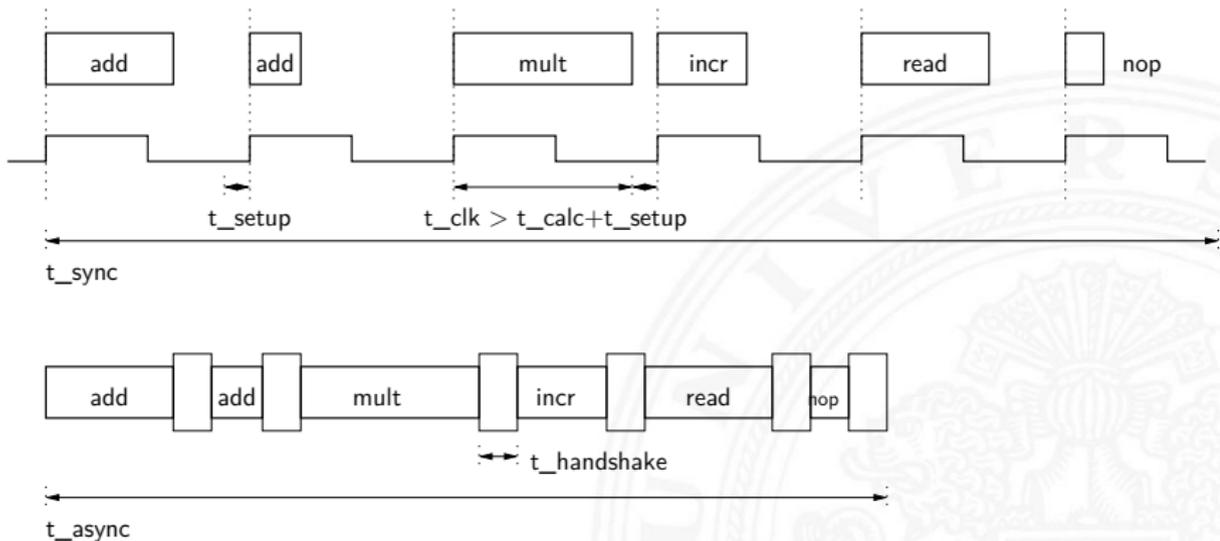
Ausblick: Asynchrone Schaltungen

- ▶ Kosten und Verzögerung pro Gatter fallen
- ▶ zentraler Takt zunehmend problematisch: Performance, Energieverbrauch, usw.
- ▶ alle Rechenwerke warten auf langsamste Komponente

Umstieg auf nicht-getaktete Schaltwerke?!

- ▶ *Handshake*-Protokolle zwischen Teilschaltungen
 - ▶ Berechnung startet, sobald benötigte Operanden verfügbar
 - ▶ Rechenwerke signalisieren, dass Ergebnisse bereitstehen
- + kein zentraler Takt notwendig \Rightarrow so schnell wie möglich
- Probleme mit Deadlocks und Initialisierung

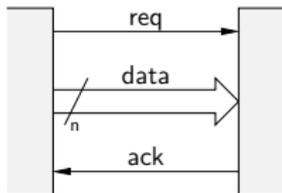
Asynchrone Schaltungen: Performance



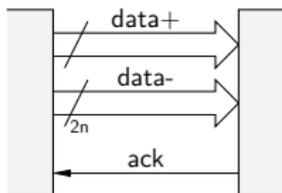
- ▶ synchron: Pipelining/Path-Balancing können Verschnitt verringern
- ▶ asynchron: Operationen langsamer wegen „completion detection“

Zwei-Phasen und Vier-Phasen Handshake

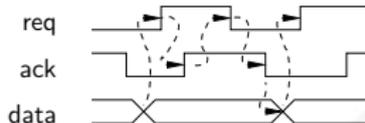
bundled data



dual rail

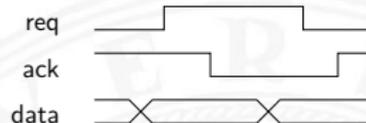


four-phase



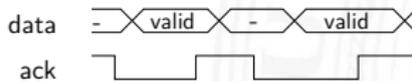
"level"

two-phase



"edge"

four-phase

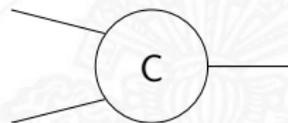
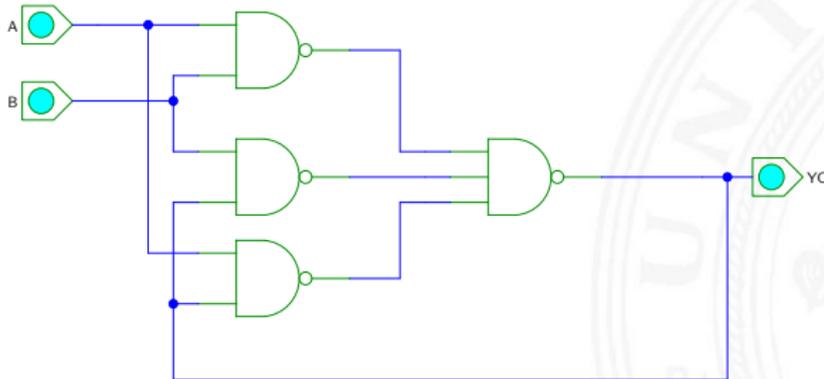


	d+	d-
empty	0	0
valid "0"	0	1
valid "1"	1	0
unused	1	1

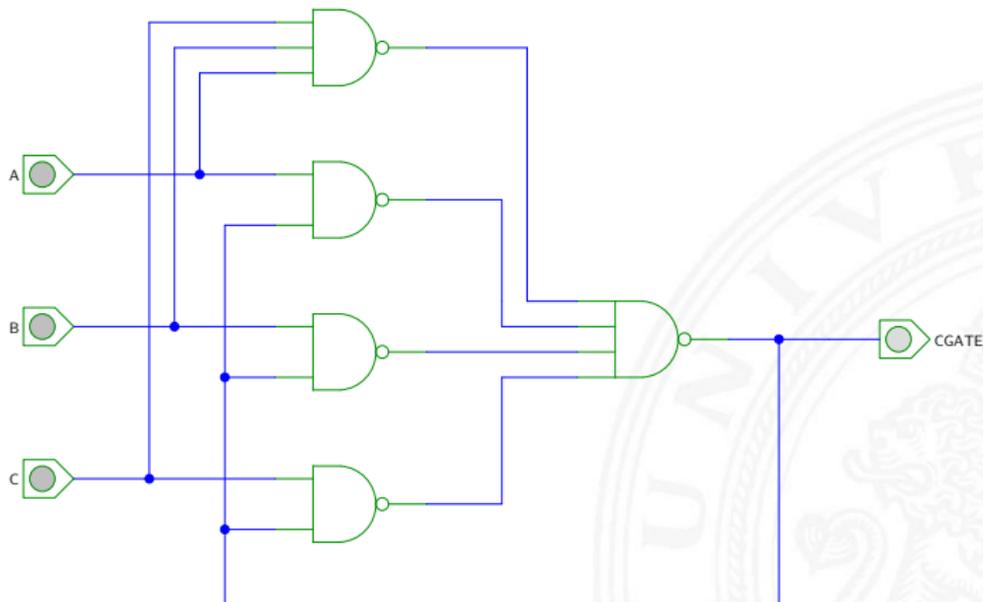
Muller C-Gate

- ▶ asynchrones Schaltwerk
- ▶ alle Eingänge 0: Ausgang wird 0
 —"– 1: —"– 1
- ▶ wird oft in asynchronen Schaltungen benutzt

		ab			
		00	01	11	10
c	0	0	0	1	0
	1	0	1	1	1



Muller C-Gate: 3-Eingänge





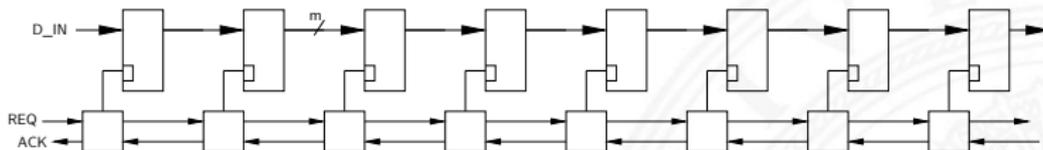
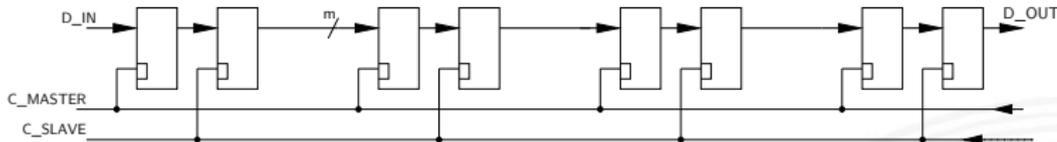
Asynchrone Schaltungen: Micropipeline

- ▶ einfaches Modell einer generischen nicht-getakteten Schaltung
- ▶ Beispiel zum Entwurf und zur Kaskadierung
- ▶ Muller C-Gate als Speicherglieder
- ▶ beliebige Anzahl Stufen

- ▶ neue Datenwerte von links in die Pipeline einfüllen
- ▶ Werte laufen soweit nach rechts wie möglich
- ▶ solange bis Pipeline gefüllt ist

- ▶ Datenwerte werden nach rechts entnommen
- ▶ Pipeline signalisiert automatisch, ob Daten eingefüllt oder entnommen werden können

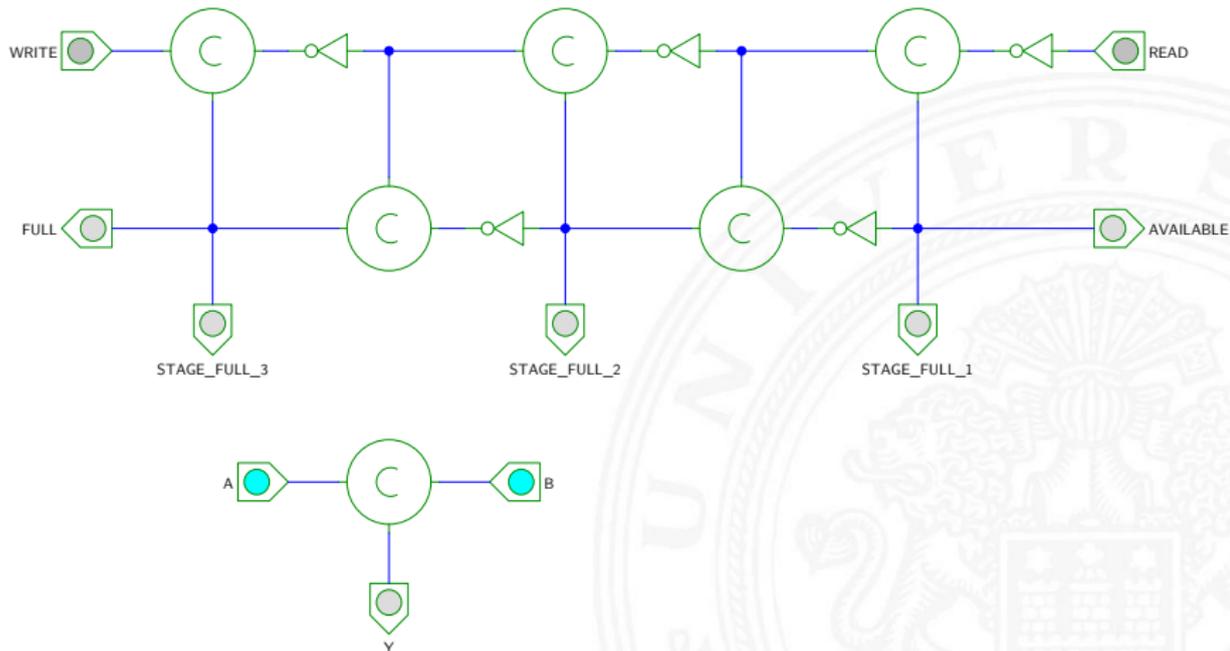
Micropipeline: Konzept



n -stufige Micropipeline vs. getaktetes Schieberegister

- ▶ lokales Handshake statt globalem Taktsignal
- ▶ Datenkapazität entspricht $2n$ -stufigem Schieberegister
- ▶ leere Latches transparent: schnelles Einfüllen
- ▶ „elastisch“: enthält $0 \dots 2n$ Datenworte

Micropipeline: Demo mit C-Gates



Hades Webdemos: 16-flipflops/80-micropipeline

Literatur: Vertiefung

- ▶ David Harel,
Statecharts, A visual formalism for complex systems,
 CS84-05, Department of Applied Mathematics,
 The Weizmann Institute of Science, 1984
www.wisdom.weizmann.ac.il/~dharel/SCANNED.PAPERS/Statecharts.pdf

- ▶ Neil H. E. Weste, Kamran Eshragian,
Principles of CMOS VLSI Design — A Systems Perspective,
 Addison-Wesley Publishing, 1994



Interaktives Lehrmaterial

- ▶ Klaus von der Heide,
Vorlesung: Technische Informatik 1 — interaktives Skript,
Universität Hamburg, FB Informatik, 2005
tams.informatik.uni-hamburg.de/lectures/2004ws/vorlesung/t1
- ▶ Norman Hendrich,
HADES — HAmburg DEsign System,
Universität Hamburg, FB Informatik
tams.informatik.uni-hamburg.de/applets/hades