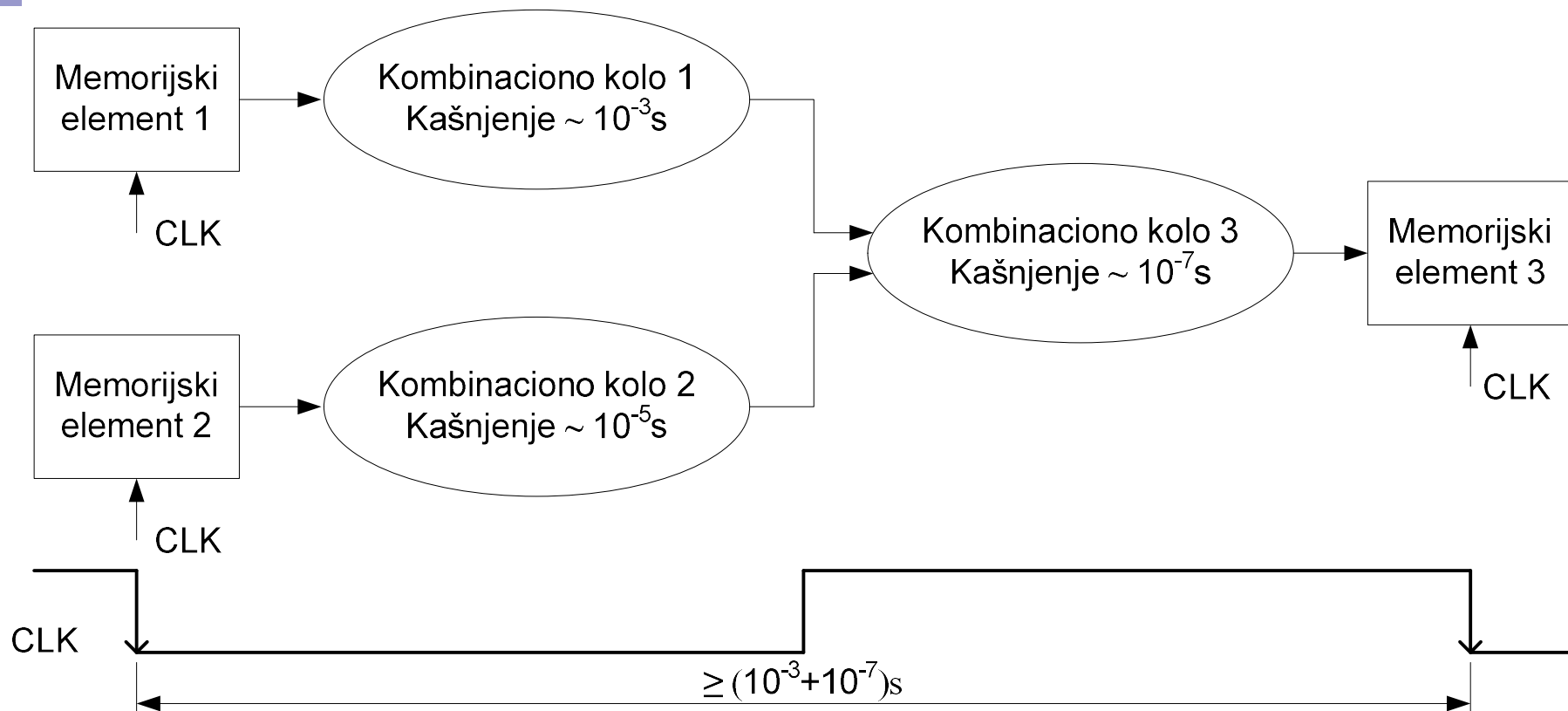




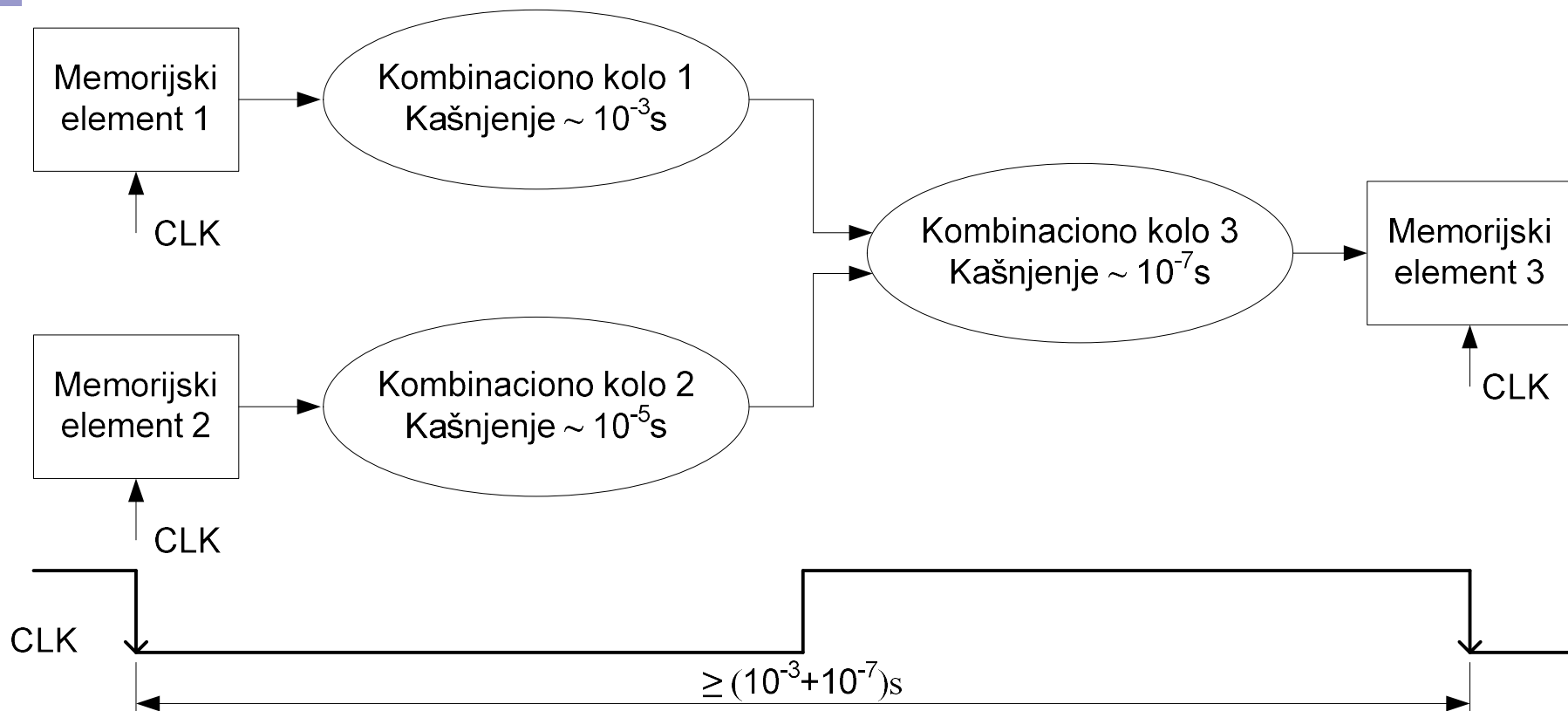
Osnovi računarstva I

**Osnovni digitalni sistemi
(leč i flip-flop)**

- 
- Do sada smo posmatrali tzv. **idealni slučaj**: Kolo reaguje u istom trenutku kada se promijeni signal na njegovom ulazu
 - Međutim, prolaskom ulaznog signala kroz jedno ili veći broj logičkih kola unosi se određeno vremensko **kašnjenje** !!
 - Kašnjenja po jednom elektronskom elementu obično su veoma, veoma mala, reda veličine nekoliko nanosekundi (10^{-9} s)
 - Prolaskom signala kroz veliki broj elektronskih elemenata ukupna kašnjenja mogu postati značajna
 - **Da bi sistem ispravno funkcionisao nekada je potrebno uvesti kontrolni signal** !!
 - Često se u mrežama koriste memorijski elementi – kod njih je naročito važna kontrola upisa
 - Osnovni memorijski elementi su **leč** (*latch*) i **flip-flop**
 - Pomoću osnovnih memorijskih elemenata grade se složeniji memorijski elementi, npr. **registri**



- Pomoću kontrolnih signala vrši se **sinhronizacija** između mreža različitog stepena složenosti, odnosno mreža koje unose različita kašnjenja
- Sinhronizacija se najčešće vrši pomoću kontrolnog signala u obliku periodične povorke pravougaonih impulsa, koju generiše vremenski nezavisni uređaj, a koja se naziva **takt** (eng. Clock – CLK)
- **Uzlazna** i **silazna** ivica taktnog impulsa



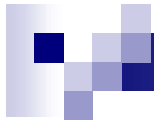
- Takt se kreira tako da omogući izvršavanje najduže akcije u sistemu (akcija koja unosi najveće kašnjenje) za vrijeme trajanja jednog taktnog intervala
- Zbirno kašnjenje kombinacionih kola 1 i 3 (kao veće od zbirnog kašnjenja kombinacionih kola 2 i 3) određuje vremensko ponašanje sistema, odnosno trajanje taktnog intervala



OSNOVNI MEMORIJSKI ELEMENTI

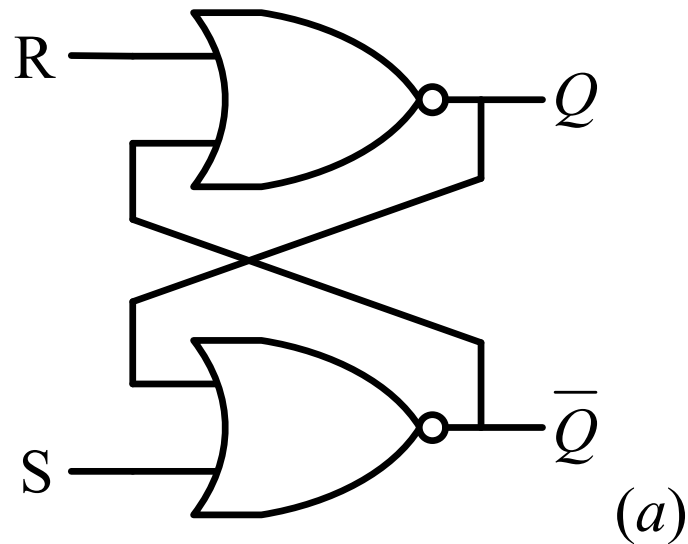
– LEČ I FLIP-FLOP –

- Osnovni memorijski element predstavlja jedinicu memorije koja može čuvati jedan bit informacije
- Memorijski element čiji sadržaj se mijenja sa promjenom nivoa signala na njegovim ulazima, bez uticaja bilo kakvog kontrolnog signala, u literaturi se obično naziva **leč** (eng. *latch*)
- Ako postoji kontrolni signal koji će upravljati procesom upisivanja u leč, onda se takav leč naziva **upravljivi leč**.
- Obično se u upravljivi leč može upisivati kada je kontrolni signal na nivou logičke jedinice
- U praksi je često potrebno da se upis u memorijski element izvršava u tačno određenim, diskretnim vremenskim trenucima koji su određeni promjenom stanja kontrolnog signala (uzlazna ili silazna ivica takta)
- Memorijski elementi koji reaguju na ivicu kontrolnog signala nazivaju se **edge-triggerred flip-flopovi**



RS LEČ

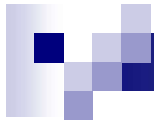
(sa logičkim NILI kolima)



R	S	Q_{t+1}	$\bar{Q}_{t+1}$	
0	0	Q_t	$\bar{Q}_t$	← Zatečeno stanje
0	1	1	0	← Set
1	0	0	1	← Reset
1	1	0	0	← Nedef. stanje

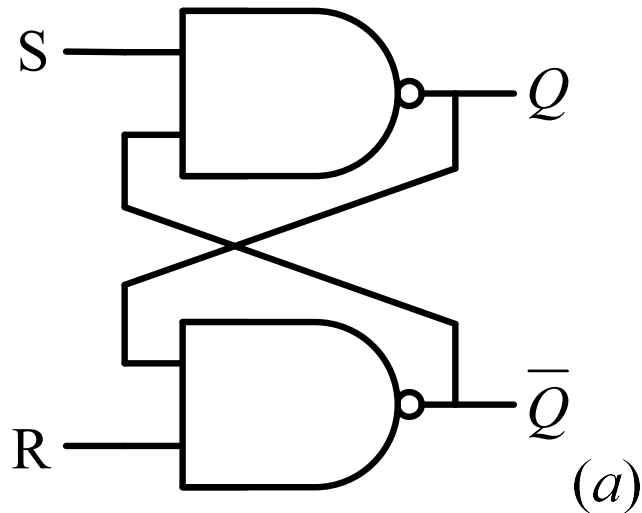
(b)

- Varijanta 1: upotrebom logičkih **NILI** kola



RS LEČ

(sa logičkim NI kolima)

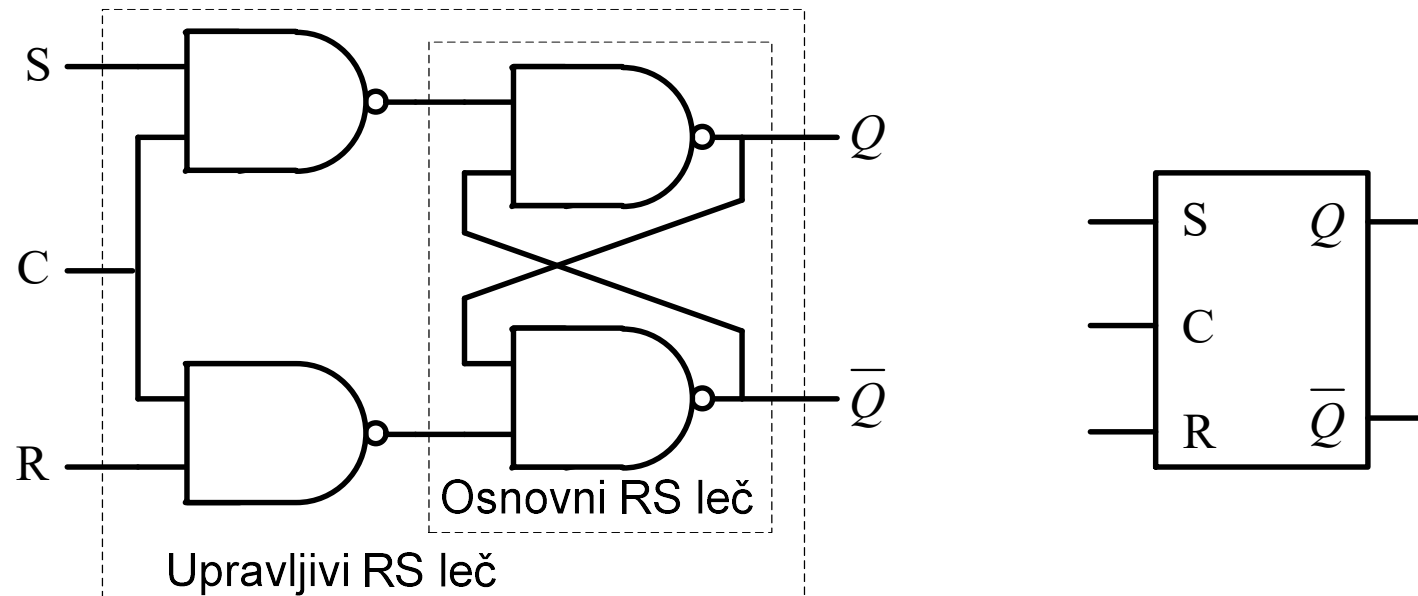


R	S	Q_{t+1}	$\bar{Q}_{t+1}$	
0	0	1	1	← Nedef.stanje
0	1	0	1	← Reset
1	0	1	0	← Set
1	1	Q_t	$\bar{Q}_t$	← Zatečeno stanje

(b)

- Varijanta 2: upotrebom **NI** kola
- Inverzna (negativna) logika na ulazima:
Signali R i S su aktivni kada su na nivou logičke nule
- Iz gore navedenog razloga, RS leč sa međusobno povezanim NI kolima u literaturi se često naziva **inv(R)inv(S) leč**

UPRAVLJIVI RS LEČ

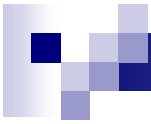


Osnovni:

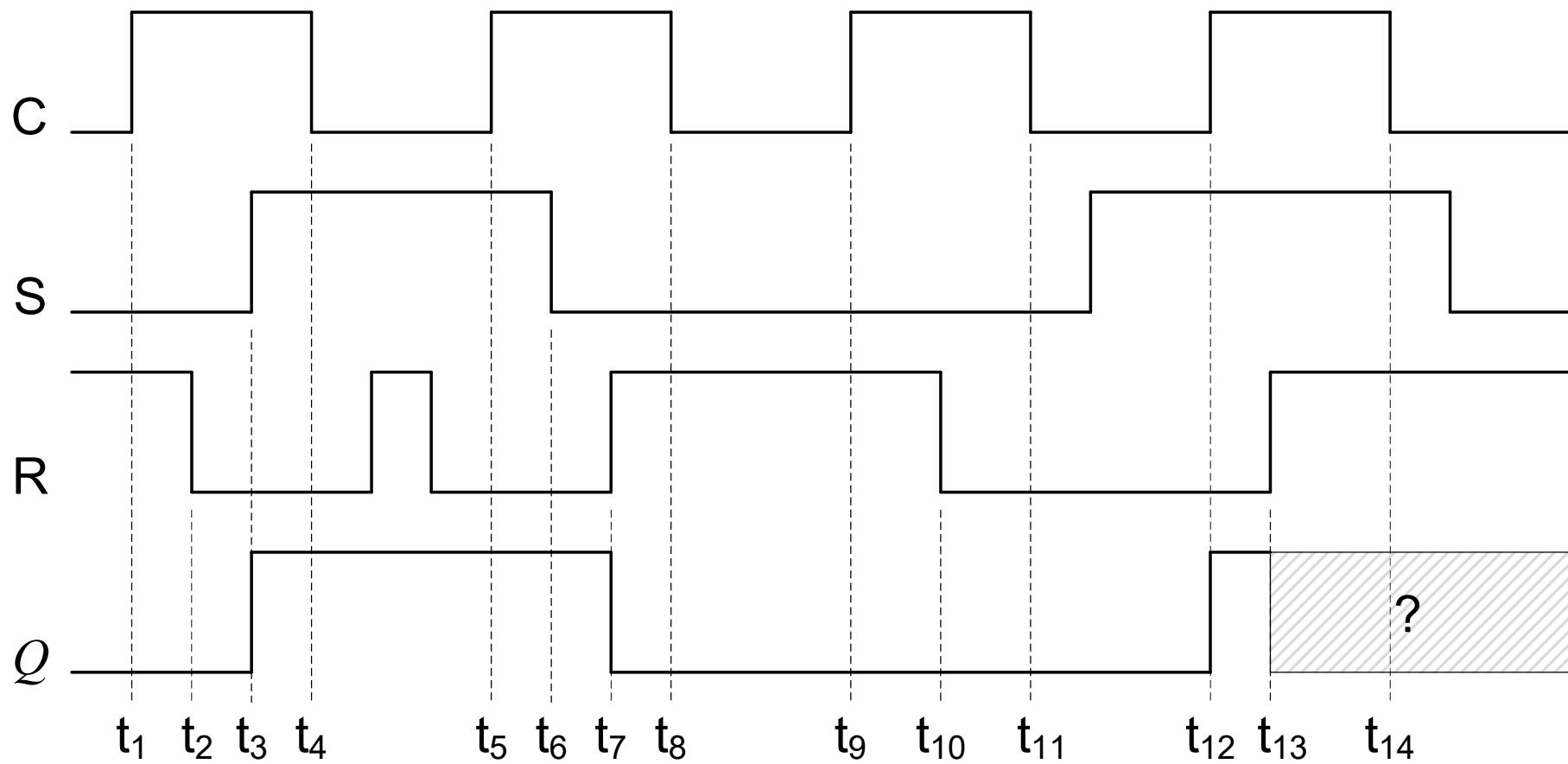
R	S	Q_{t+1}	$\bar{Q}_{t+1}$	
0	0	1	1	← Nedef. stanje
0	1	0	1	← Reset
1	0	1	0	← Set
1	1	Q_t	$\bar{Q}_t$	← Zatečeno stanje

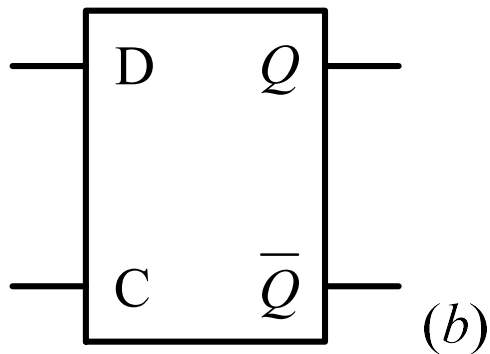
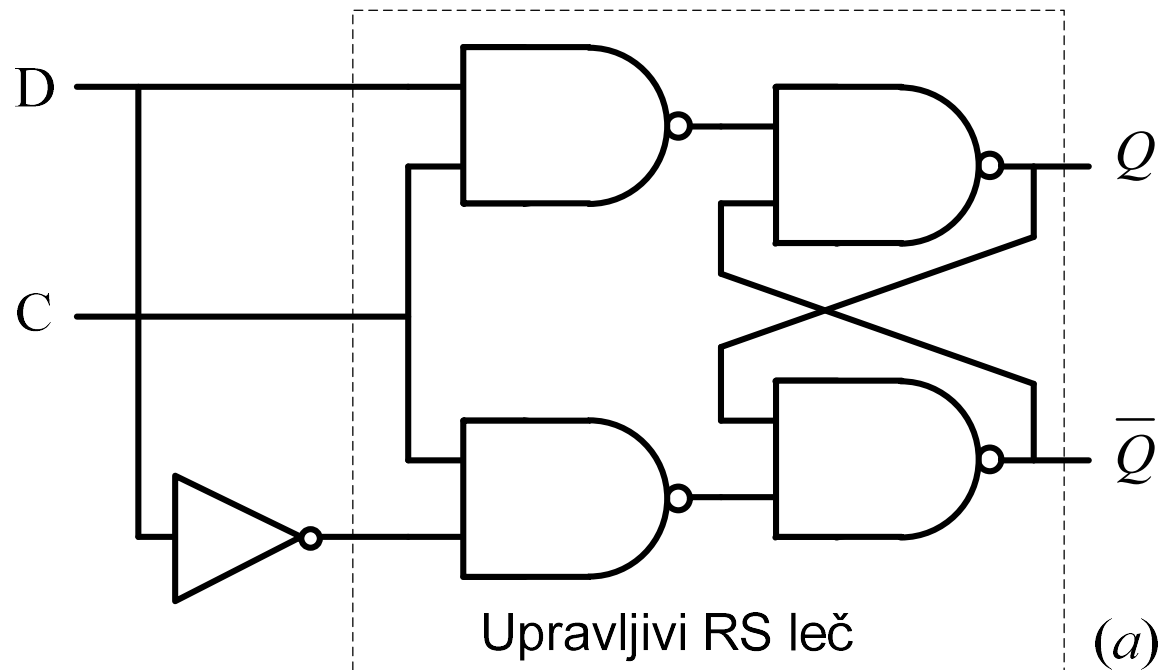
Upravljivi:

C	R	S	Q_{t+1}	
0	×	×	Q_t	← Zatečeno stanje
1	0	0	Q_t	← Zatečeno stanje
1	0	1	1	← Set
1	1	0	0	← Reset
1	1	1	Nedef.	← Nedef. stanje



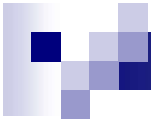
■ Primjer:



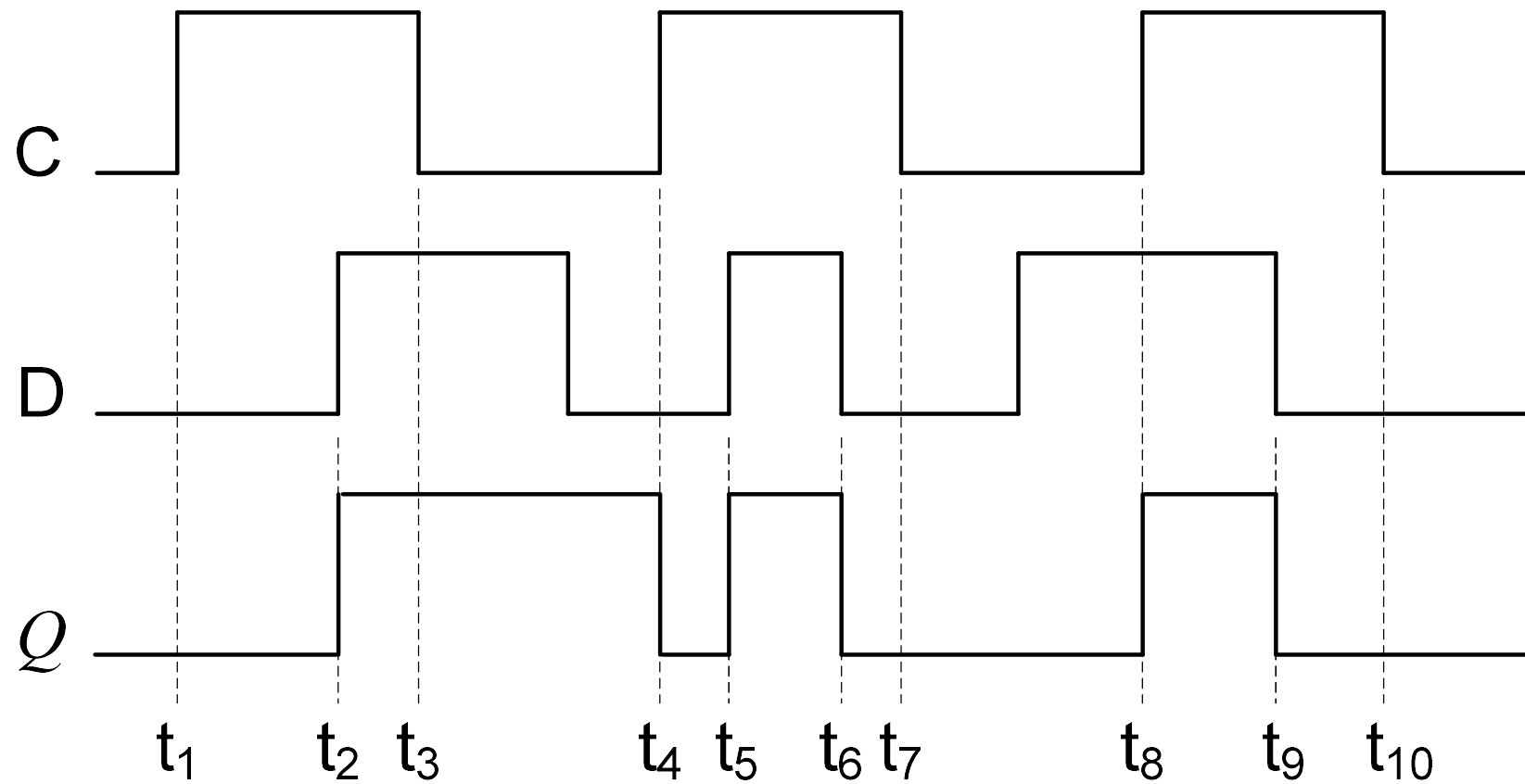


C	D	Q_{t+1}
0	$\times$	$Q_t \leftarrow$ zatečeno stanje
1	0	0 $\leftarrow$ Reset
1	1	1 $\leftarrow$ Set

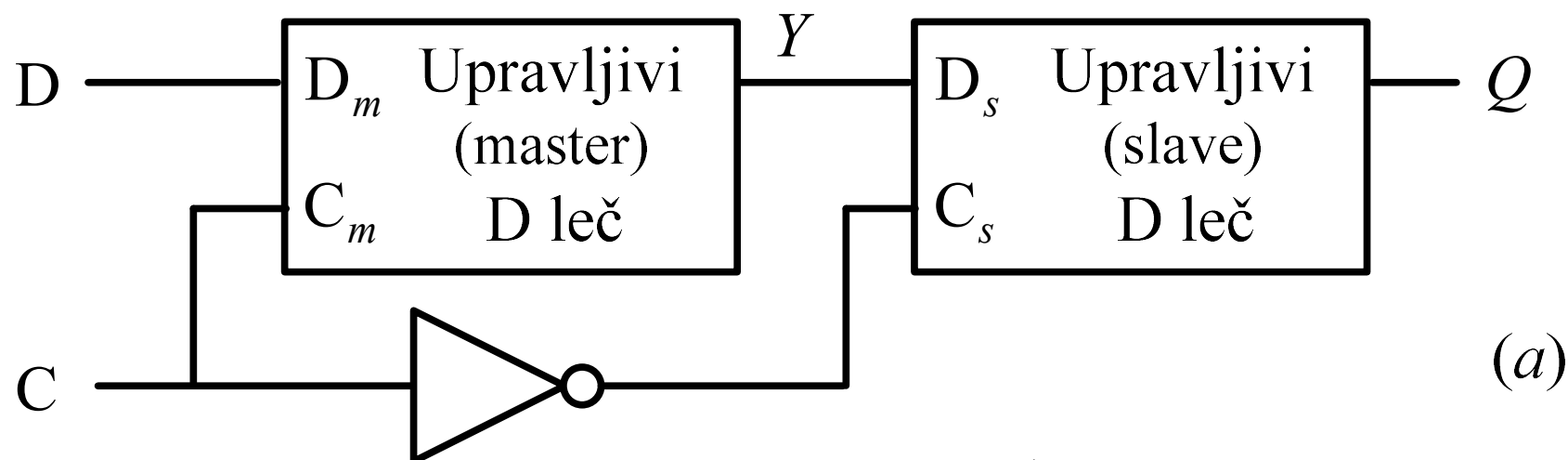
(c)



■ Primjer:



D FLIP-FLOP

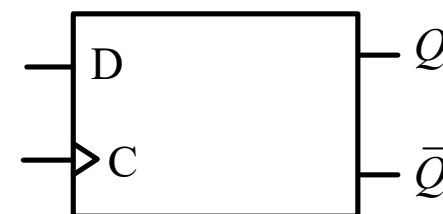


C	D	Q_{t+1}	
$\downarrow$	0	0	$\leftarrow$ Reset
$\downarrow$	1	1	$\leftarrow$ Set

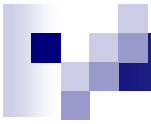
(b)



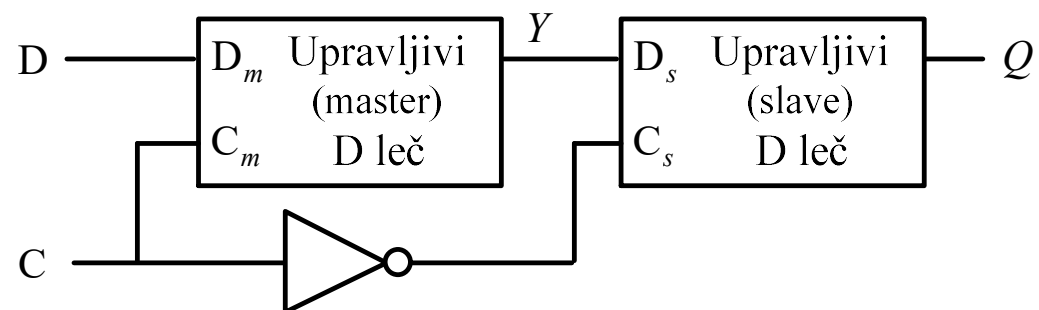
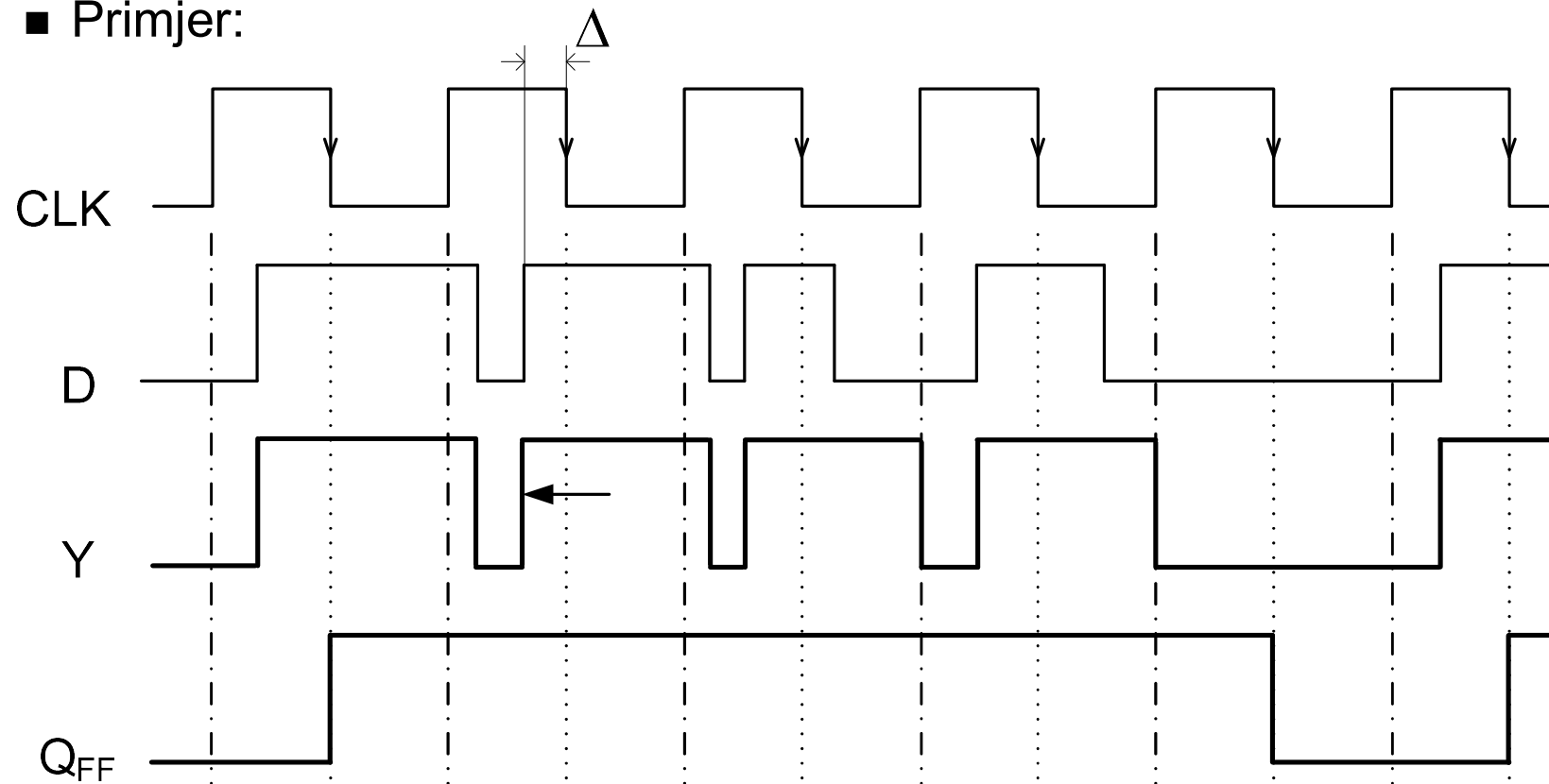
Silazna ivica



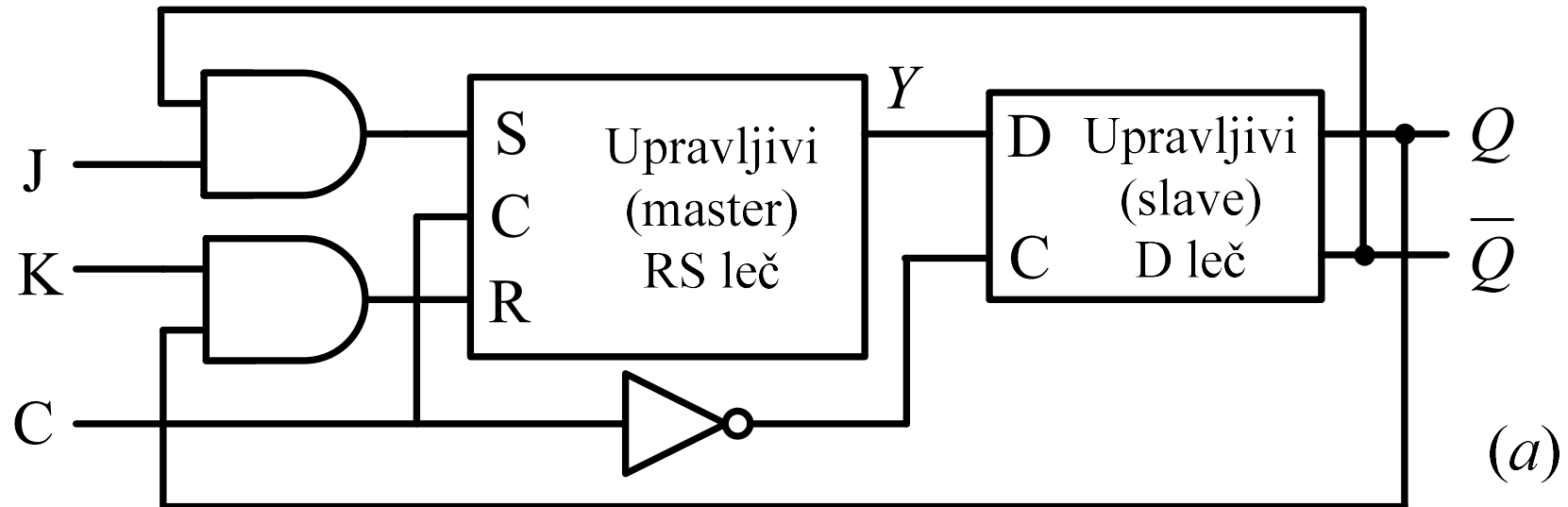
Uzlazna ivica



■ Primjer:

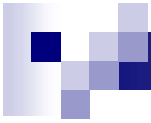


JK FLIP-FLOP



C	J	K	Q_{t+1}	
↓	0	0	Q_t	← Zatečeno stanje
↓	0	1	0	← Reset
↓	1	0	1	← Set
↓	1	1	$\bar{Q}_t$	← Komplement

(b)



■ Primjer:

