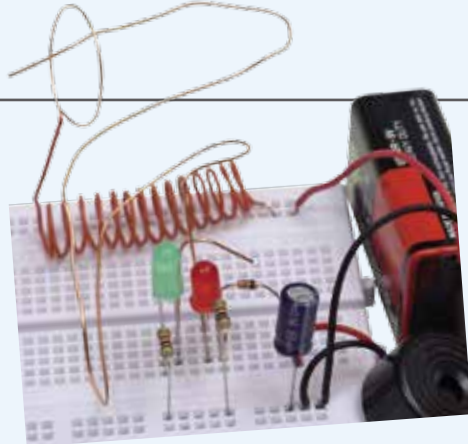




PRAKTYCZNY KURS cz. 21 ELEKTRONIKI



Oto dwudziesta pierwsza część PRAKTYCZNEGO KURSU ELEKTRONIKI, który zainaugurowaliśmy w MT 2/2013 i będziemy kontynuować w kolejnych wydaniach. Zainteresowanie kursem jest olbrzymie, dlatego zdecydowaliśmy się umożliwić Czytelnikom dołączenie do niego w dowolnym momencie. Wszystkie poprzednie części są dla wszystkich dostępne w formie PDF na stronie www.mt.com.pl. Można z nich korzystać w komputerze lub sobie je wydrukować. Można też kupić wszystkie archiwalne numery MT na www.ulubionykiosk.pl. Publikacja każdej kolejnej części jest zawsze poprzedzona jedną stroną wstępnych informacji (jest to właśnie ta strona), żeby nowi Czytelnicy mogli zapoznać się z zasadami KURSU i dołączyć do kursantów. ZAPRASZAMY!

Jeśli nie masz błędnego pojęcia o elektronice, ale chętnie byś poznał jej podstawy, to nadarza Ci się niepowtarzalna okazja. We współpracy z bratnią redakcją miesięcznika „Elektronika dla Wszystkich” publikujemy w „Młodym Techniku” cykl fascynujących lekcji dla zupełnie początkujących. Jest to **Praktyczny Kurs Elektroniki (PKE)** z akcentem na **Praktyczny**, gdyż każda lekcja składa się z **projektu i wykładu z ćwiczeniami**, przy czym **projekt** to konkretny układ elektroniczny samodzielnie montowany i uruchamiany przez „kursanta”. Pewnie myślisz sobie – pięknie, ale jak ja mam montować układy, nie mając lutownicy ani żadnych części elektronicznych. Otóż jest rozwiązanie! Lutownicy nie będziesz w ogóle używać, gdyż wszystkie układy będą montowane na **platce stykowej**, do której wkłada się „nóżki” elementów na wcisk.

I rzecz najważniejsza! Wydawnictwo AVT przygotowało zestaw **EdW09**, zawierający płytkę stykową i wszystkie elementy, jakie będą potrzebne do wykonania kilkunastu projektów zaplanowanych w PKE. Zestaw **EdW09** można kupić w sklepie internetowym www.sklep.avt.pl lub w sklepie firmowym AVT (Warszawa, ul. Leszczyńska 11) – cena brutto 47 zł.

Ale Ty nie musisz kupować! Dostaniesz ten zestaw **za darmo**, jeśli jesteś prenumeratorem MT lub wykupisz wkrótce prenumeratę. Wystarczy wysłać na adres: prenumerata@avt.pl dwa zdania:

„Jestem prenumeratorem MT i zamawiam bezpłatny zestaw EdW09. Mój numer prenumeraty:”

Jeśli otrzymamy to zamówienie przed 28 października 2014 r., to zestaw **EdW09** wyślemy Ci w połowie listopada 2014 r., wraz z grudniowym numerem MT.

Uwaga uczniowie!

Szkoły prenumerujące MT otrzymują **Pakiety Szkolne PS EdW09**, zawierające po **10 zestawów EdW09** (każdy z nich zawiera komplet elementów z płytką stykową), skalkulowane na zasadach non profit w promocyjnej cenie 280 zł brutto za jeden pakiet PS EdW09 (tj. z rabatem 40% – 28 zł brutto za pojedynczy zestaw EdW09, którego cena handlowa wynosi 47 zł). Upewnij się, czy Twoja szkoła prenumeruje MT (niemal wszystkie szkoły ponadpodstawowe i wiele podstawowych otrzymują MT w prenumeracie sponsorowanej przez Ministerstwo Nauki i Szkolnictwa Wyższego) i przekaz nauczycielom informację o **Praktycznym Kursie Elektroniki** z promocyjnymi dostawami **Pakietów Szkolnych PS EdW09** do ćwiczeń praktycznych.

Zestaw EdW09 zawiera następujące elementy (specyfikacja rodzajowa):

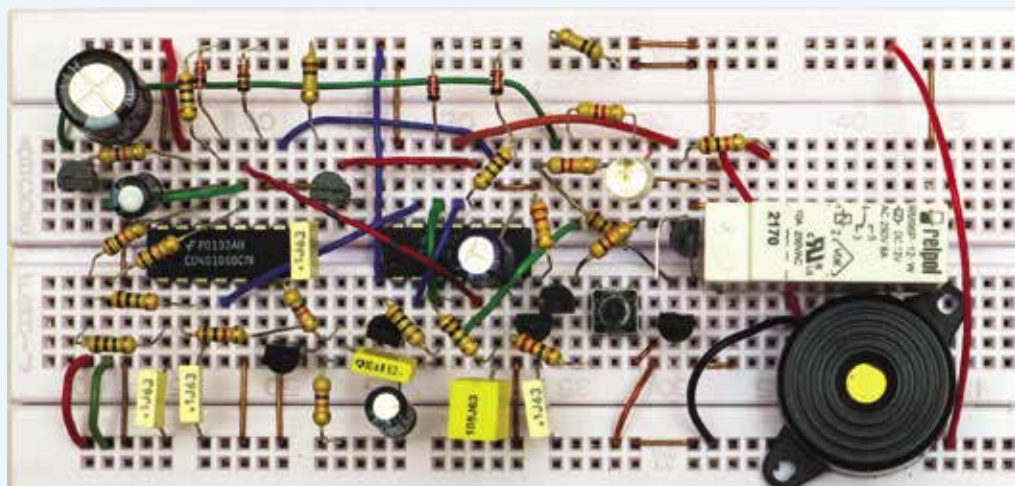
- | | |
|--------------------------------|-----------|
| 1. Diody prostownicze | 4 szt. |
| 2. Układy scalone | 4 szt. |
| 3. Transzystory | 8 szt. |
| 4. Fotorezystor | 1 szt. |
| 5. Przekaznik | 1 szt. |
| 6. Kondensatory | 22 szt. |
| 7. Mikrofon | 1 szt. |
| 8. Diody LED | 11 szt. |
| 9. Przewód | 1 m |
| 10. Mikroswitch | 2 szt. |
| 11. Piezo z generatorem | 1 szt. |
| 12. Rezystory | 64 szt. |
| 13. Srebrzanka | 1 odcinek |
| 14. Zatrask do baterii 9V | 1 szt. |
| 15. Płytki stykowe prototypowa | 1 szt. |
| 840 pól stykowych | |

Cena zestawu **EdW09** – 47 zł brutto
(www.sklep.avt.pl)

Uwaga Szkoły

Tylko dla szkół prenumerujących „Młodego Technika” przygotowano **Pakiety Szkolne** zawierające 10 zestawów EdW09 (**PS EdW09**) w promocyjnej cenie 280 zł brutto, tj. z rabatem 40%.

Autorem **Praktycznego Kursu Elektroniki** jest **Piotr Górecki**, redaktor naczelny kultowego w świecie hobbystów – elektroników miesięcznika „Elektronika dla Wszystkich”, autor legendarnych cykli artykułów i książek uczących elektroniki od podstaw.



Projekt 21

Centralka alarmowa

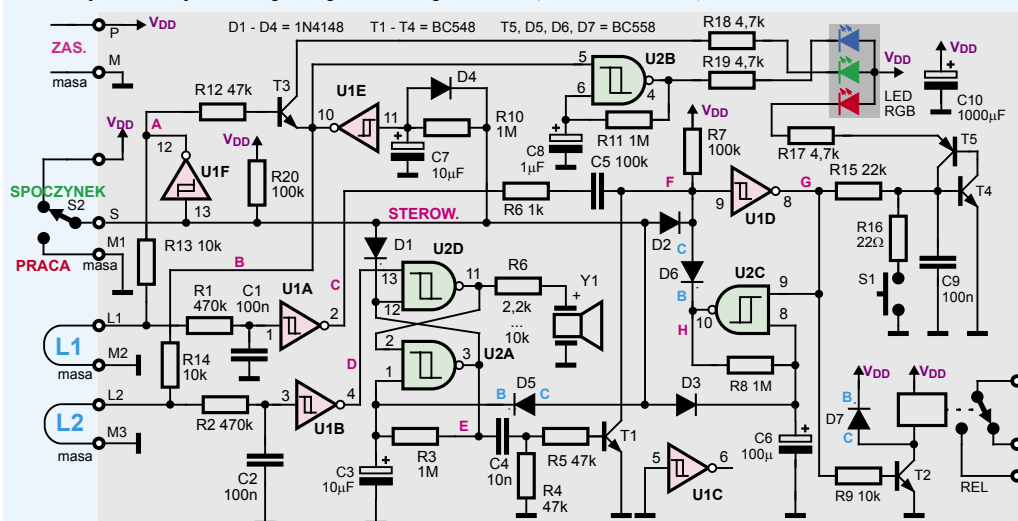
Prostą, ale w pełni użyteczną centralkę alarmową możesz zrealizować według **rysunku A** i fotografii tytułowej.

Uwaga! Jak podane jest u góry schematu, diody D5, D6, D7 to złącza kolektor-baza tranzystorów PNP typu BC558, o czym przypominają niebieskie literki C, B.

Centraliki alarmowe standardowo zasilane są z akumulatora napięciem 12 V, które cały czas podane jest na punkty P, M. Użytkownik obsługuje centralikę za pomocą przełącznika S2, **dobrze ukrytego wewnątrz chronionego pomieszczenia**. Gdy punkt S jest dołączony do plusa zasilania, centralika jest wyłączona i nie pobiera prądu. Zwarcie punktu S do masy rozpoczyna pracę. Stan centraliki sygnalizuje trzykolorowa dioda LED.

Centralka ma dwie linie dozоровe L1 i L2. W liniach tych w stanie czuwania płynie niewielki prąd (ok. 1,2 mA). Natychmiast wywoł alarm przerwanie linii L1, w której są szeregowo połączone np. czujniki otwarcia okien, czujniki zbitcia szyby, pasywne czujki podczerwieni (PIR) lub tzw. czujki dualne. Włącza się wtedy przekaźnik uruchamiający syrenę i ewentualne zdalne powiadomienie.

Natomiast linia zwłoczną L2 chroni tylko drzwi wejściowe. Jej przerwanie włączy brzęczyk, ale właściwy alarm wywoła dopiero po czasie opóźnienia (około 10 sekund). Po otwarciu drzwi właściciel





ma więc tyle czasu, by wyłączyć alarm wyłącznikiem S2 ukrytym w sobie wiadomym miejscu. Przypomina mu o tym dźwięk brzęczyka. Linia zwłoczna L2 jest też zupełnie nieaktywna przez około 10 sekund po włączeniu centralki przełącznikiem S1, co umożliwi właścicielowi wyjście i zamknięcie drzwi. W tym czasie świeci zielona struktura diody LED, a gdy centralka czuwa, niebieska struktura sygnalizuje to migotaniem.

Centralka ma dodatkowo układ pamięciowy, który zapamiętuje fakt wystąpienia alarmu i sygnalizuje to świeceniem czerwonej struktury. Przycisk S1 służy do kasowania pamięci alarmu.

Alarm działa więc w powszechnie przyjęty sposób: nawet krótkie naruszenie głównej linii L1 powoduje wywołanie alarmu na czas około dwóch minut; na taki sam czas włączy alarm trwałe przerwanie linii (by w razie jakiegś awarii alarm nie był długo ku utraپieniu sąsiadów).

Opis układu dla „zaawansowanych”

Centralka ma być cały czas pod napięciem. Gdy punkt S jest dołączony do plusa zasilania (SPOCZYNEK), wtedy wszystkie kondensatory elektrolityczne są naładowane, co zapewnia ich niezawodną pracę. W punktach A, B napięcie jest równe zeru i obie linie L1, L2 są nieczynne. W punktach C, D, E, F jest stan wysoki, a w punkcie G – niski.

Po zwarceniu punktu S do masy (PRACA) od razu pojawia się napięcie zasilające w punkcie A i linia L1 jest gotowa do pracy i może natychmiast wywołać alarm.

Zaświeca się zielona kontrolka sterowana przez T3. Kondensator C7 zaczyna się pomału rozładowywać przez R10, przez co stan wysoki w punkcie B pojawi się około 10 sekund po włączeniu alarmu. Zgaśnięcie zielona lampka i zacznie pulsować kontrolka niebieska, sterowana przez generator U2B, sygnalizująca czuwanie centralki.

Nawet krótkie (ale powyżej 50 ms) przerwanie linii L1 spowoduje pojawienie się stanu niskiego w punkcie C, a dzięki kondensatorowi C5 na chwilę także w punkcie F. Zmieni to stan przerzutnika RS na bramkach U1D, U2C, który wraz z R8, C6 jest głównym układem czasowym alarmu – w punkcie G pojawi się stan wysoki, co włączy przełącznik REL. Włączy też strukturę tyrystorową T4, T5, zaświecając trwałe czerwoną kontrolkę pamięci alarmu (którą można zgasić, naciskając S1).

Kondensator C6 będzie się pomału rozładowywał przez R8, co po około 100 sekundach wyłączy alarm.

Natomiast przerwanie linii zwłocznej L2 wywoła stan niski w punkcie D, co przełączy przerzutnik zbudowany z U2A, U2D. Odezwie się brzęczyk Y1 i w punkcie E pojawi się stan niski, przez co C3 zacznie się rozładowywać przez R3. Po około 10 sekundach przerzutnik powróci do stanu spoczynkowego, czyli w punkcie E pojawi się znów stan wysoki. Dzięki obwodowi C4, R4 na chwilę otworzy to tranzystor T1, który włączy układ czasowy alarmu (U1D, U2C).

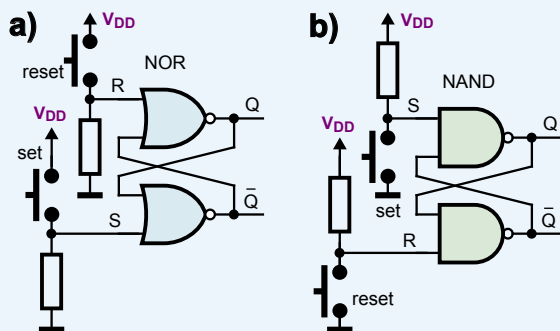
W takiej konfiguracji linie przerwanie linii zwłocznej L2, chroniącej zazwyczaj tylko drzwi wejściowe, spowoduje pracę bramki U2A jako generatora i syrena alarmowa będzie włączona niemal bez przerwy. Aby trwałe przerwanie linii L2, na przykład wskutek jakiegś awarii, spowodowało tylko jednokrotny alarm, wystarczy pomiędzy bramki U1B, U2D włączyć obwód RC według rysunku B.

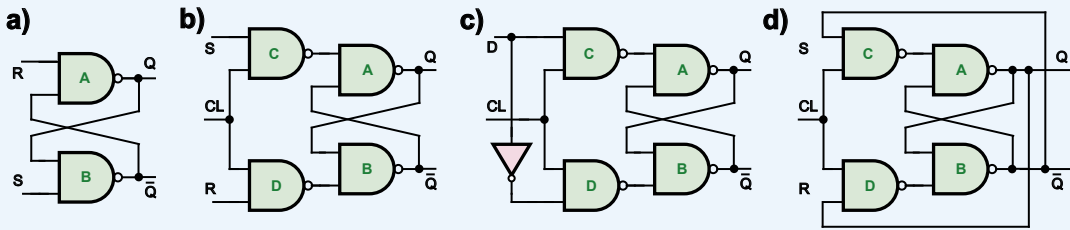
Oczywiście można według potrzeb modyfikować czasy alarmu (R8, C6), czasu na wejście (R3, C3) oraz czasu na wyjście (R10, C7), stosując kondensatory w zakresie 100 μF ..1000 μF i rezystory 100 k Ω ..1 M Ω .

Zachowanie mojego modelu z fotografii tytułowej pokazane jest na filmiku, dostępnym w Elportalu pod adresem www.elportal.pl/pke.

Poznajemy elementy i układy elektroniczne

W tym wykładzie zajmiemy się bliżej przerzutnikami. Już wcześniej, w wykładzie 3, realizowaliśmy najprostsze dwustanowe przerzutniki RS (reset/set – wyłącz/załącz). Choć w podręcznikach działanie przerzutników opisuje się w różny sposób, m.in. za pomocą tabeli i grafów, my chcemy podejść do zagadnienia jak najprościej i od strony jak najbardziej praktycznej. Dlatego możemy rozumieć, że wejścia takich przerzutników RS mają stany spoczynkowe i stany aktywne. Dla przerzutnika RS z bramek NOR



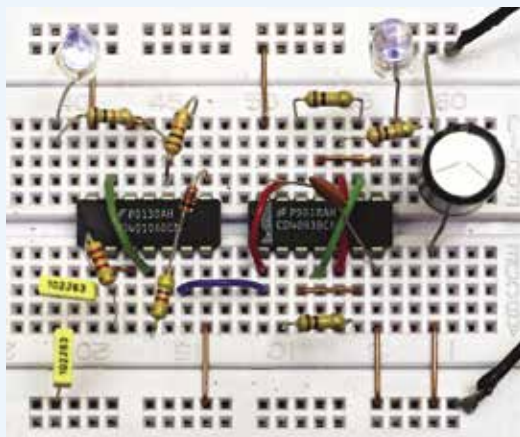
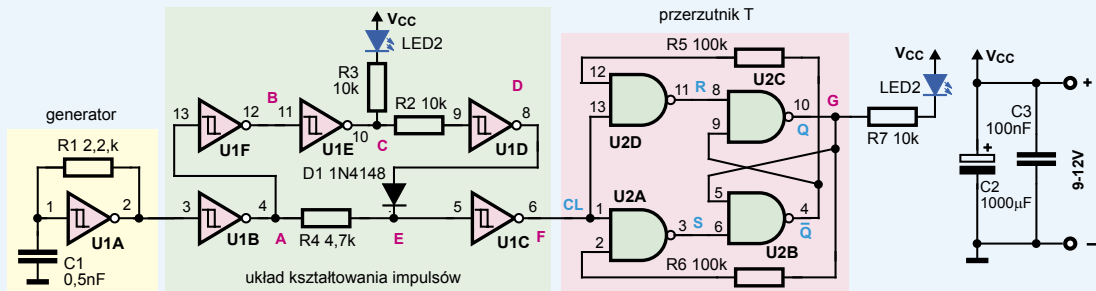


z **rysunku 1a** stanem spoczynkowym wejść jest stan niski L, czyli zero logiczne (0). Stan wyjść możemy zmieniać, podając na wejścia stan aktywny – w tym przypadku wysoki (H), czyli jedynkę logiczną. Dla przerzutnika z bramek NAND z **rysunku 1b** stanem spoczynkowym wejść jest stan wysoki, a stan wyjść możemy zmieniać, podając na wejścia stan niski.

Przerzutniki zwykle mają dwa wyjścia: proste **Q** i zanegowane (**Q̄**).

Takie przerzutniki RS nazywamy **asynchronicznymi**, ponieważ stan ich wyjść może zmieniać się w dowolnej chwili, tuż po pojawieniu się stanu aktywnego na wejściach. W praktyce okazało się, że jeszcze bardziej przydatne są tzw. **przerzutniki synchroniczne**, w których stany wyjść mogą zmieniać się tylko w ściśle określonych momentach, wyznaczonych przez tak zwany sygnał zegarowy (przebieg taktujący). Na **rysunku 2** pokazany jest bodaj najprostszy asynchroniczny przerzutnik RS. Dodanie dwóch bramek na wejściach według **rysunku 2b** daje przerzutnik RS z dodatkowym wejściem zegarowym oznaczanym CL (albo CP), gdzie zmiany stanów mogą następować tylko w obecności (dodatniego) impulsu zegarowego. Literki CL (CP) na wejściu zegarowym pochodzą od angielskiego *clock* – zegar. Tylko w obecności poziomu (stanu) wysokiego na wejściu zegarowym CL, bramki przepuszczą dalej dodatnie impulsy z wejść S, R. Dodanie inwertera według **rysunku 2c** daje przerzutnik z pojedynczym wejściem, oznaczonym D (ang. *Data* – dane). Także i tutaj stan wyjść może zmieniać się wyłącznie podczas trwania (dodatniego) impulsu zegarowego. Natomiast gdy na wejściu CL panuje stan niski, stan wyjść przerzutnika nie może się zmienić – uzyskaliśmy **przerzutnik D-latch** (zatrask), który czasem znajduje praktyczne zastosowanie.

Interesująca jest też konfiguracja z **rysunku 2d**, gdzie mamy dodatkowe sprzężenie z wyjść na wejścia. Jest to bardzo prymitywna wersja tak zwanego **przerzutnika toggle** (przeskakujący, przełączający),



zwanego **dwójką liczącą**, gdzie każdy impuls na wejściu zegarowym CL (Clock) powoduje zmianę stanu wyjścia na przeciwny.

Zbadajmy teraz taki przerzutnik w układzie z **rysunku 3** i **fotografii 4**. Oprócz przerzutnika zbudowanego na układzie U2 według rysunku 2d mamy prosty generator z inwerterem U1A, obwód formowania impulsów z inwerterami U1C...U1F oraz monitor impulsów z rezystorami R3, R7 i dwiema niebieskimi diodami LED. Aby uzyskać możliwie dużą częstotliwość pracy, rezystancja R1 jest mała (2,2 kΩ), a pojemność C1 wynosi 0,5 nF i jest uzyskana przez szeregowe połączenie dwóch kondensatorów 1 nF. Dziwny obwód z rezystorem R4 i diodą D1 jest rodzajem bramki OR,



jak pokazuje **rysunek 5a**. Układ kształtowania impulsów jest więc odpowiednikiem układu z **rysunku 5b**. Rezystor R2 wraz z pojemnością wejściową inwertera U1D tworzy układ opóźniający RC i dodatkowo wydłuża czas impulsu. **Rysunek 6**, zrzut z ekranu oscyloskopu, pokazuje przebiegi w punktach F, G układu z rysunku 3, gdzie częstotliwość pracy generatora wynosi ponad 400 kHz, a impulsy zegarowe w punkcie F (CL) mają długość nieco ponad 200 ns. Każdy impuls na wejściu zegarowym CL powoduje zmianę stanu przerzutnika, a więc przerzutnik ten dzieli częstotliwość przez dwa (jest tzw. dwójka licząca), co zresztą jest wprost podane na ekranie oscyloskopu. W Elportalu (www.elportal.pl/pke) można znaleźć film pokazujący pracę mego modelu z elementami R1=dd1 MΩ i C1=1 μF. Diody LED1, LED2 pokazują tam, że każdy impuls z generatora G zmienia stan przerzutnika na przeciwny.

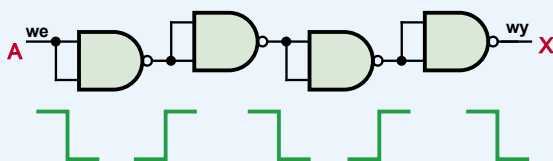
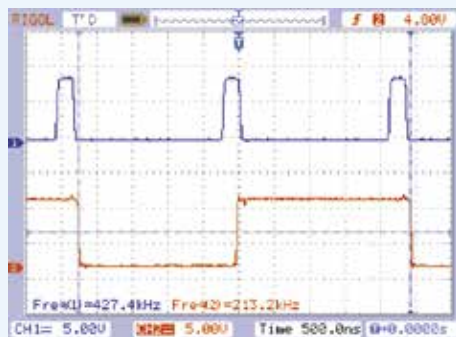
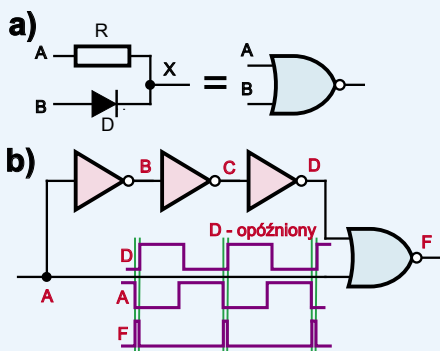
Nawet bez głębszej analizy łatwo zauważyć, że dwójka licząca z rysunku 3 zawiera w sobie przerzutnik RS (U2B, U2C) i że każdy krótki impuls podawany na wejście zegarowe (CL) przerzutnika T przejdzie tylko przez jedną z bramek U2A, U2D: albo na wejście R, albo S przez tę bramkę, na której drugim wejściu panuje stan wysoki. Połączenia są tak dobrane, że zmienia to stan przerzutnika na przeciwny. Otrzymaliśmy działający dzielnik częstotliwości przez 2, ale o tyle niedoskonały, że musi być on sterowany krótkimi dodatnimi impulsami zegarowymi o ściśle dobranym czasie trwania. Gdyby czas trwania impulsów zegarowych był krótszy lub dłuższy, przerzutnik ten nie będzie prawidłowo pracował.

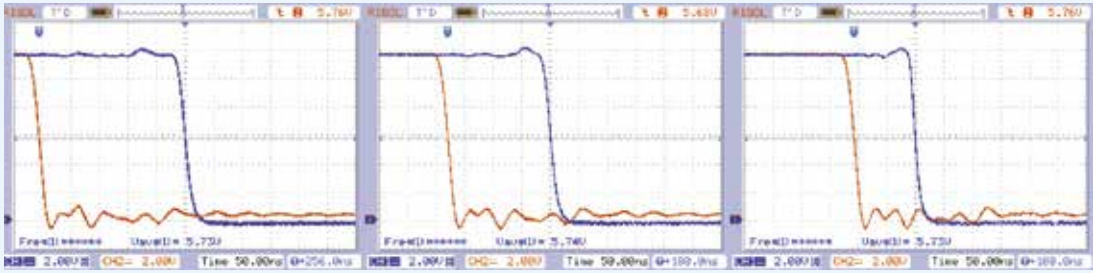
Aby prawidłowo pracowały egzemplarze układu U2 o różnych czasach propagacji, dodany jest nie tylko rezystor R2, wydłużający impulsy zegarowe, ale też dwa rezystory R5, R6 (100 kΩ), które z pojemnościami współpracujących wejść tworzą układy opóźniające. Opóźnienie wprowadzane przez R5, R6 pozwala przerzutnikowi pracować przy nieco dłuższych impulsach zegarowych.

Szczegółowa analiza problemu opóźnień i długości impulsów byłaby zbyt zawiła i zdecydowanie wykraczałaby poza ramy kursu PKE. Najbardziej dociekliwi Czytelnicy mogą przeanalizować zagadnienie samodzielnie lub poszukać informacji w literaturze, a jeśli posiadają oscyloskop – obejrzeć występujące przebiegi. W każdym razie kluczowe znaczenie w pracy tego i innych przerzutników mają maleńkie opóźnienia, wprowadzane przez tworzące go bramki.

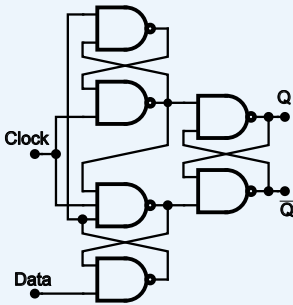
Problem jest o tyle ważny, że bardzo często te maleńkie opóźnienia decydują o prawidłowej bądź nieprawidłowej pracy układów cyfrowych. Dlatego musimy poznać choć zarys tego ważnego zagadnienia.

W zasadzie tranzystory MOSFET, tworzące układy CMOS, mogłyby być niemal nieskończenie szybkie, bowiem tranzystory te (w przeciwieństwie do bipolarnych) bez opóźnień reagują na zmiany napięcia bramki. Teoretycznie tranzystor MOSFET mógłby mieć czas włączenia i wyłączenia rzędu 0,1...0,3 nanosekundy, czyli poniżej miliardowej części sekundy. Tak, tylko w praktyce problem





wynika z konieczności przeładowania pojemności bramek wszystkich tranzystorów składowych przez wewnętrzne tranzystory, które mają niedużą wydajność prądową. Przygotowując to ćwiczenie, połączyłem wszystkie cztery bramki kostki 4093 w szereg według **rysunku 7** i zbadałem ich pracę ze wszystkimi posiadanymi egzemplarzami układu 4093 – **fotografia 8**. Zbadałem przebiegi w punktach A, X (obserwowałem opadające zbocza) i zmierzyłem czasy propagacji, czyli opóźnienia. **Rysunek 9**, zrzut z ekranu oscyloskopu, pokazuje czerwone wejściowe przebiegi w punkcie A i opóźnione niebieskie przebiegi wyjściowe w punkcie X trzech moich kostek 4093, o największym, średnim i najkrótszym czasie propagacji (przy napięciu zasilania 12 V). Jak widać, posiadane przeze mnie egzemplarze mają czasy propagacji przez 4 bramki w zakresie 108...256 nanosekund, czyli pojedyncze bramki mają opóźnienie rzędu 27...64 nanosekund. Nic dziwnego, że najwolniejsze egzemplarze nie chciały pracować przy impulsach zegarowych o czasie trwania 100 ns (bez rezystora R2), bo w nich czas propagacji przez dwie bramki jest większy (128 ns), więc przerzutnik nie zdążył się zatrzaskać.

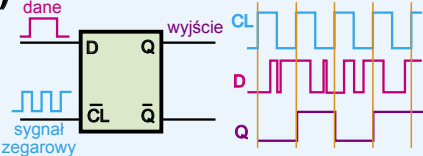


Podkreślam, że podane właśnie czasy dotyczą napięcia zasilania 12 V. Przy niższym napięciu czasy propagacji są znacznie dłuższe. Na przykład przy napięciu zasilania 12 V mój układ formowania impulsów z **rysunku 6** dawał impuls o czasie trwania około 160 ns, przy zasilaniu 9 V – około 220 ns, natomiast przy 5 V – ponad 600 ns. W każdym razie mój model z najszybszą posiadaną kostką U2 pracował prawidłowo w zakresie napięć zasilania od 4,6 V do 15 V, natomiast z kostką U2, najwolniejszą, już przy zasilaniu powyżej 3,9 V.

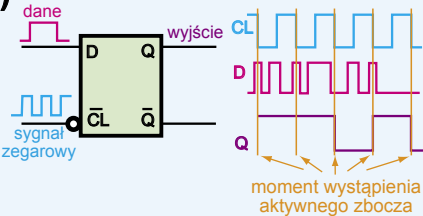
W ramach elementarnego kursu PKE nie sposób przeanalizować wszystkich szczegółów. Ale trzeba podkreślić, że omawiane opóźnienia w niektórych układach są dobrodziejstwem, a w innych przekleństwem. Między innymi opóźnienia ograniczają maksymalną częstotliwość pracy w bardziej skomplikowanych systemach.

Wracamy do przerzutników. Aby prawidłowo pracował prosty przerzutnik toggle według **rysunku 2d** i **3**, długość impulsów zegarowych trzeba byłoby indywidualnie dobierać do każdego egzemplarza, stosownie do czasów propagacji tworzących do bramek. Tymczasem w praktyce bardzo przydatne okazują się takie przerzutniki, których działanie nie jest zależne od czasu trwania impulsów zegarowych, które reagują nie tyle na cały impuls, tylko na jedno jego zbocze (rosnące lub opadające). W naszym

a) aktywne zbocze - dodatnie (rosnące)



b) aktywne zbocze - ujemne (opadające)



Praktycznym Kursie Elektroniki nie możemy sobie pozwolić na obszerną analizę tego skądinąd bardzo ważnego, ale i obszernego zagadnienia. Informacje na ten temat znajdziesz w podręcznikach i w Internecie. My pominiemy szczegółowe rozważania (o przerzutnikach wyzwalanych poziomem i zboczem, o dwuzboczowych przerzutnikach master-slave, itp.) i powiemy tylko, że **opracowano bardziej rozbudowane przerzutniki, których stan może zmienić się wyłącznie pod wpływem i w chwili występowania zbocza sygnału zegarowego**. Przykładem może być tak zwany przerzutnik D o schemacie pokazanym na **rysunku 10**. Szczegółowa analiza nie jest potrzebna. Ważna jest pełniona funkcja.

Przerzutnik D. Działanie „prawdziwego” przerzutnika D **wyzwalanego zboczem** (*D flip flop*) jest dziecinnie proste: każde aktywne zbocze sygnału zegarowego powoduje wpisanie na wyjście Q przerzutnika stanu,

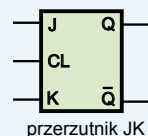
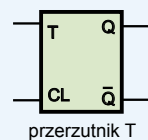


jaki wtedy panuje na wejściu informacyjnym D (ang. *data* – dane). W przeciwieństwie do prostszego przerzutnika *D-latch* z rysunku 2c, który jest „przezroczysty” przez cały czas trwania stanu wysokiego na wejściu zegarowym, „prawdziwy” przerzutnik D (*D flip-flop*) może zmienić swój stan wyłącznie w chwili występowania aktywnego zbocza sygnału zegarowego. **Rysunek 11** przedstawia działanie przerzutników D z aktywnym zboczem dodatnim (rosnącym) i ujemnym (opadającym).

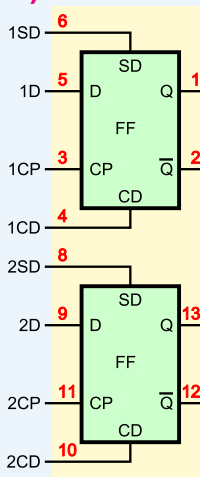
Przerzutnik T ma wejście zegarowe i wejście sterujące **T** – **rysunek 12**. Gdy na wejściu T jest stan 0, sygnał zegarowy nie zmienia stanu wyjść. Nas interesuje to, że gdy na wejściu T jest stan wysoki (1), każde aktywne zbocze sygnału zegarowego powoduje zmianę stanów wyjść na przeciwne.

Przerzutnik JK ma dwa wejścia informacyjne (**rysunek 13**) i jest bardziej uniwersalny. Stan wyjść Q, Q̄ można zmienić podczas aktywnego zbocza sygnału zegarowego, zależnie od stanu wejść informacyjnych J, K:

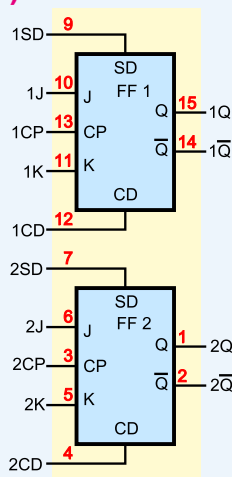
- gdy J=0, K=0: stan wyjść Q, Q̄ nie zmienia się,
- gdy J=0, K=1: ustawia Q=0, Q̄=1,
- gdy J=1, K=0: ustawia Q=1, Q̄=0,



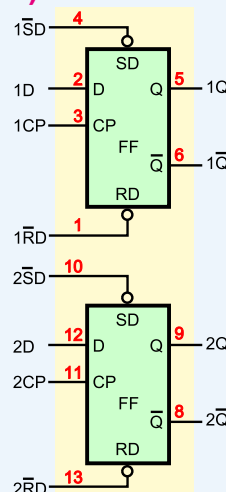
a) 4013



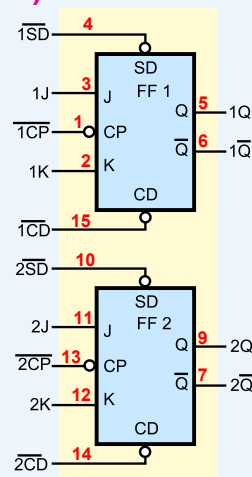
b) 4027



c) 74HC74



d) 74HC112

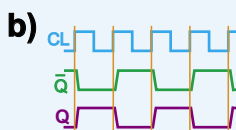
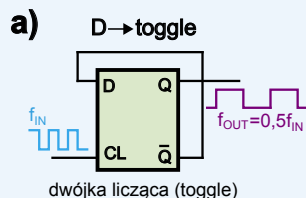


- gdy J=1, K=1: stany wyjść Q, Q̄ zmieniają się na przeciwne.

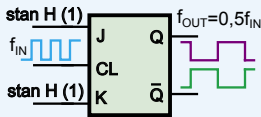
Przerzutniki D oraz JK dostępne są w postaci układów scalonych – patrz **rysunek 14**. Czerwone napisy to numery nóżek. W rodzinie CMOS 4000 są układy 4013 i 4027, zawierające po dwa przerzutniki D i JK. W rodzinie 74 mamy między innymi 74HC74 oraz 74HC112. Oprócz wejścia zegarowego CP i wejść informacyjnych D lub J, K, każdy z przerzutników ma też asynchroniczne wejścia: zerujące, oznaczone CD lub RD (clear, reset) oraz ustawiające SD (set), pozwalające zmienić stan wyjść w dowolnym momencie. W literaturze spotyka się różne symbole graficzne przerzutników. Na rysunkach 11 i 14 kółeczko na wejściu zegarowym wskazuje, że zboczem aktywnym jest zbocze ujemne – opadające (w 74HC112). W pozostałych aktywnym jest zbocze dodatnie – rosnące. Natomiast kółeczko przy wejściu asynchronicznym informuje, że stanem aktywnym jest poziom niski, czyli zero logiczne (wejścia SD, CD, RD).

Na rysunku 14 nie ma żadnej informacji o końcówkach zasilania. W ogromnej większości układów cyfrowych do zasilania służą końcówki „skrajne”. Plus zasilania dołącza się do nóżki o najwyższym numerze (14 lub 16) a minus (masa) to końcówka 7 lub 8.

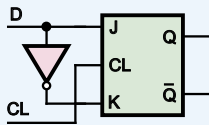
Warto zapamiętać, że przerzutnik D łatwo jest zmienić w przerzutnik toggle (przeskakujący, w dwójkę liczący), jak wskazuje **rysunek 15a**. Gdyby czasy opóźnienia (propagacji) były zerowe, trudno byłoby określić jego działanie. Ale dzięki nanosekundowym



a) JK→toggle



b) J → D



opóźnień między wejściem D a wyjściami Q, Q̄, działanie jest jednoznaczne. W praktyce przerzutnik D wyzwalany zboczem zawiera dużo więcej bramek niż te z rysunku 10, więc zmiana stanu wyjść nie nastąpi natychmiast. Aktywne

zbocze sygnału zegarowego

go wpisuje do przerzutnika aktualny, „stary” stan z wyjścia Q̄ (zanegowanego), jak pokazuje to **rysunek 15b**. „Nowy” stan pojawi się na wyjściach z pewnym niewielkim opóźnieniem (nanosekundy). Można powiedzieć, że pojawi się wtedy, gdy aktywne zbocze się już zakończy.

Także przerzutnik JK można łatwo zmienić w przerzutnik toggle. Wystarczy na oba wejścia JK podać stan wysoki – **rysunek 16a**. Wtedy też na wyjściach otrzymujemy przebiegi o częstotliwości dwa razy

mniejszej od sygnału zegarowego. **Rysunek 16b** pokazuje zamianę przerzutnika JK na przerzutnik D.

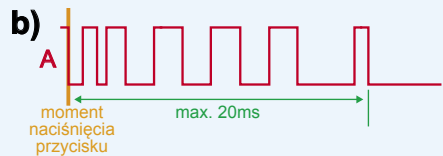
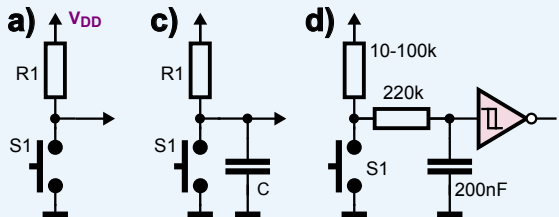
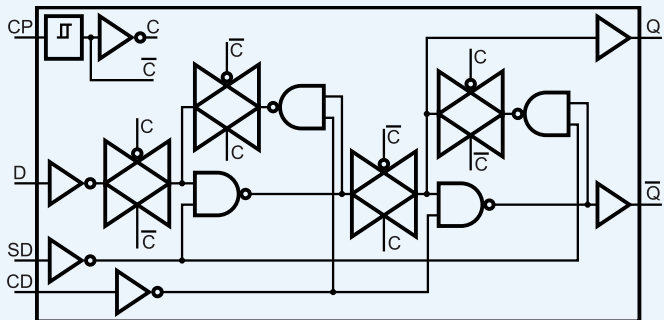
Wróćmy jeszcze do rysunku 15b i odnotujmy kolejny ważny szczegół: otóż czasy opóźnień między wejściem a wyjściem przerzutnika nie są duże, więc **zbocza sygnału zegarowego muszą być odpowiednio strome (czas narastania, opadania musi być krótki). Przy zbyt łagodnych zboczach sygnału zegarowego przerzutniki**

(a także omówione dalej rejestry i liczniki) mogą działać błędnie.

W katalogach określony jest maksymalny czas narastania i opadania zboczy sygnału zegarowego (*Maximum Clock Rise and Fall time*). Na przykład dla scalonego przerzutnika D z kostki CMOS 4013 katalog firmy Fairchild podaje informacje zamieszczone na **rysunku 17**. Wymagania na stromość zboczy nie ma w katalogu tej kostki produkcji NXP (Philips), ponieważ zgodnie z **rysunkiem 18** na wejściu zegarowym CL (CP) kostki HEF4013 jest obwód zapewniający histerezę.

$T_A = 25^{\circ}\text{C}$, $C_L = 50\text{ pF}$, $R_L = 200\text{ k}$, unless otherwise noted

Symbol	Parameter		Min	Typ	Max	
t_{WL} , t_{WH}	Minimum Clock Pulse Width	$V_{DD} = 5\text{V}$ $V_{DD} = 10\text{V}$ $V_{DD} = 15\text{V}$		100 40 32	200 80 65	ns
t_{RCL} , t_{FCL}	Maximum Clock Rise and Fall Time	$V_{DD} = 5\text{V}$ $V_{DD} = 10\text{V}$ $V_{DD} = 15\text{V}$			15 10 5	μs
t_{SU}	Minimum Set-Up Time	$V_{DD} = 5\text{V}$ $V_{DD} = 10\text{V}$ $V_{DD} = 15\text{V}$		20 15 12	40 30 25	ns
f_{CL}	Maximum Clock Frequency	$V_{DD} = 5\text{V}$ $V_{DD} = 10\text{V}$ $V_{DD} = 15\text{V}$	2.5 6.2 7.6	5 12.5 15.5		MHz





A jeśli zaszliśmy tak daleko, wspomnijmy też o problemie drgań styków, między innymi w przyciskach, które dołączone są do wejść układów cyfrowych – **rysunek 19a**. Naciśnięcie przycisku nie zawsze oznacza jednoznaczną zmianę stanu logicznego. Styki mogą drgać i w efekcie na wejściu może pojawić się seria impulsów o czasie trwania rzędu mili-sekund (zależnie od rozmiarów styku) – **rysunek 19b**. Tymczasem układy cyfrowe są bardzo szybkie i takie drgania styku mogą być potraktowane jako „długa” seria impulsów. Proponowane przez niektórych dołączenie kondensatora równolegle do styku według **rysunku 19c** nie jest zalecanym rozwiązaniem i to przynajmniej z dwóch powodów. Dobrym sposobem jest dodanie obwodu całkującego RC o stałej czasowej nawet do 100 ms i zastosowanie wejścia (Schmitta) z histerezą, według **rysunku 19d**.

I jeszcze jedno istotne zagadnienie. Otóż generalnie nie należy łączyć ze sobą wyjść układów cyfrowych. Gdy wystąpią tam różne stany logiczne, to, po pierwsze, napięcie wyjściowe nie będzie czystym stanem logicznym, tylko przyjmie jakąś wartość pośrednią. Po drugie, zwiększy to poważnie pobór prądu.

Są jednak wyjątki. Po pierwsze, **by zwiększyć wydajność prądową, możemy łączyć równolegle bramki (inwertery),**

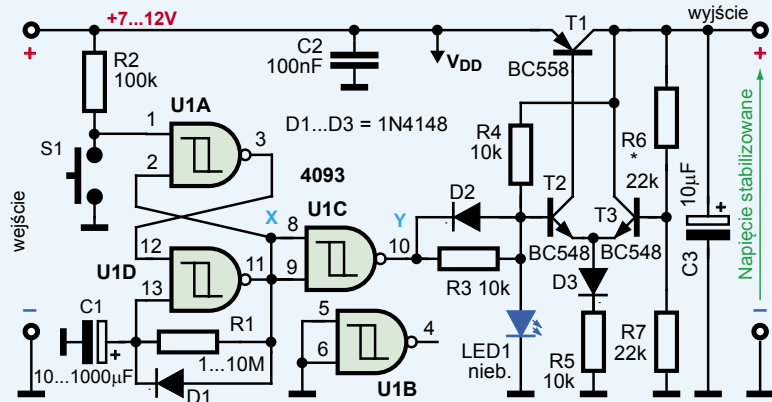
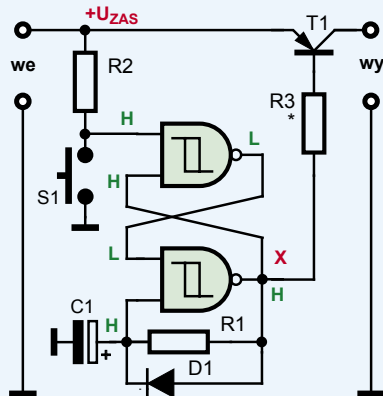
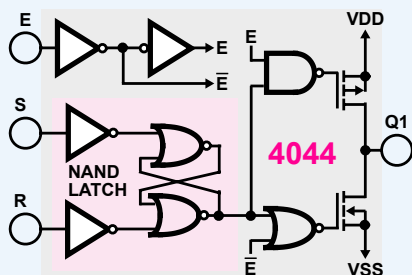
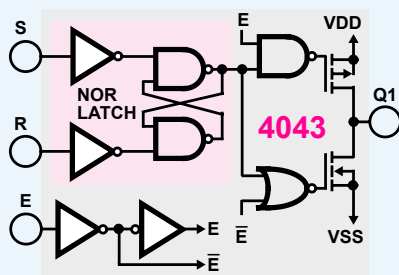
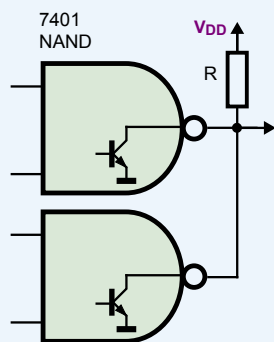
ale tylko z tego samego układu scalonego.

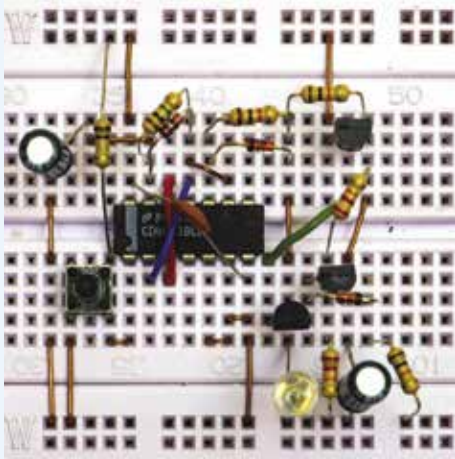
Innym wyjątkiem są układy z wyjściem typu otwarty kolektor (OC) Open Collector, spotykane w dawnych układach TTL

z tranzystorami bipolarnymi i wyjścia Open Drain w układach CMOS. **Rysunek 20** pokazuje takie wykorzystanie bramek NAND z otwartym kolektorem ze starej kostki 7401 (produkowana była też wersja 74HC01 z otwartym drenem). Przy okazji realizujemy funkcję AND „na drucie” (Wire AND). W układach CMOS wyjścia Open Drain nie są spotykane.

Trzecim wyjątkiem są tzw. **wyjścia trójstanowe (tristate outputs)** Oprócz stanu niskiego (L) i wysokiego (H) takie wyjście może być wprowadzone w tzw. stan trzeci, stan wysokiej impedancji, gdy oba tranzystory wyjściowe są zamknięte i wyjście jest odcięte, nieczynne, niewidoczne. Układy z wyjściami trójstanowym mają dodatkowe wejście sterujące, oznaczane zwykle

E lub OE (Output Enable) – pojawienie się na wejściu OE stanu aktywnego umożliwia pracę wyjścia, a w spoczynku pozostaje ono w stanie trzecim – wyjście jest wtedy nieczynne, odcięte. **Rysunek 21** pokazuje schematy wewnętrzne przerzutników z kostek CMOS 4043 i 4044 z (pojedynczym) wyjściem trójstanowym.

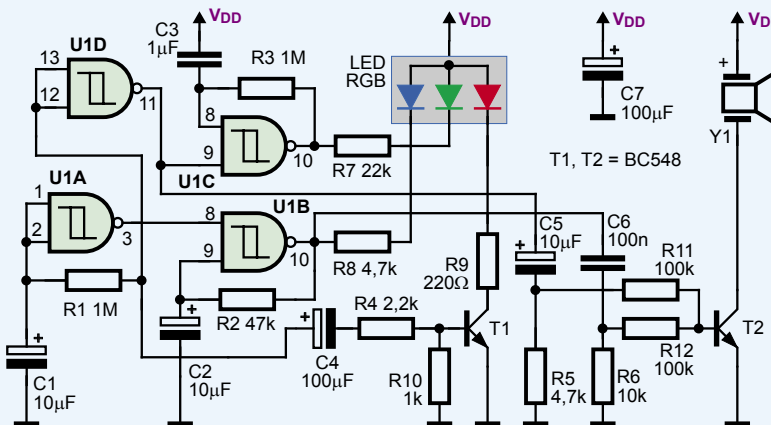




24

napiecie baterii jest obniżane i stabilizowane do poziomu wyznaczonego przez dzielnik R6/R7. Mój model pokazany jest na **fotografii 24**. Wartości $R1 = 1\text{ M}\Omega$ i $C1 = 10\text{ }\mu\text{F}$ zapewniają czas pracy około 10 s.

Natomiast układ z **rysunku 25** i **fotografii 26** to **zaawansowany symulator alarmu**. Nie zawsze trzeba instalować system alarmowy – często wystarczy efekt psychologiczny, zapewniany przez symulator alarmu, ale nie tak prymitywny, jak pojedyncza migająca dioda LED. Proponowany układ zawiera trójkolorową diodę LED RGB, a nieskomplikowany układ sterujący wytwarza intrygującą sekwencję różnokolorowych błysków, udając monitor jakiegoś skomplikowanego systemu. Generator U1A o okresie kilku sekund ($R1, C1$) na przemian włącza

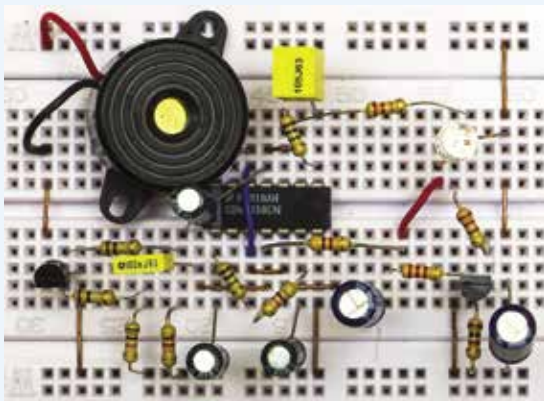


generatory U1B, U1C, sterujące niebieską ($R2, C2$) i zieloną ($R3, C3$) strukturą diody LED RGB, co daje serie niebieskich i zielonych impulsów. Wraz z rozpoczęciem niebieskiej serii impulsów na około pół sekundy ($C4, R4$) silnie zaświeca się struktura czerwona, dając intensywny błysk czerwono-purpurowy. Wraz z błyskaniem niebieskiej struktury brzęczyk Y1 wydaje krótkie ($R6, C6$) ciche

stuknięcia, a na ich zakończenie nieco dłuższy ($R5, C5$) pisk. Celowo $R7, R8$ mają znaczną wartość, by świecenie zielonej i niebieskiej struktury było znacznie mniej intensywne niż czerwony błysk ($R9$). Działanie mojego modelu można obejrzeć na filmiku, dostępnym w Elportalu (www.elportal.pl/pke).

Masz już sporą wiedzę, dlatego zachęcam, żebyś zmodyfikował nie tylko wartości wymienionych elementów, ale też sam układ, by uzyskać inne sekwencje błysków i dźwięków. A my w następnym wykładzie zajmiemy się rejestracją i licznikami. ■

Piotr Górecki



26