### Departamento de Engenharia Elétrica



### SEL 384 – Laboratório de Sistemas Digitais I

### PRÁTICA Nº5B

### CIRCUITOS SEQUENCIAIS

### Contadores síncronos e gerador de PWM

1. **Introdução**

Nesta prática iremos compreender o funcionamento de circuitos seqüenciais, em especial os contadores síncronos, e como eles podem ser utilizados para a implementação de circuitos moduladores por largura de pulso (PWM).

1. **Objetivos:**

Implementar um Contador Síncrono crescente/decrescente com carga paralela.

Utilizar o contador síncrono para implementação de um gerador de PWM.

1. **Lista de Material**

CIs: 74191, 7474, 7486

Painel lógico, cabos de ligações, voltímetro, osciloscópio.

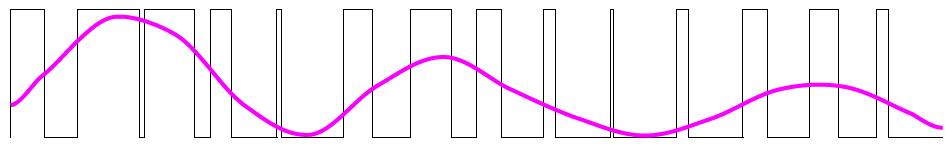
1. **Conceitual Teórico**

Circuitos sequenciais são uma classe de circuitos digitais cuja principal característica é que as saídas dependem não só do estado atual das entradas, mas também dos seus próprios estados anteriores. Os elementos básicos destes circuitos são os Flip-flops (FF). A partir deles podemos implementar contadores, registradores, máquinas de estados, etc.. Nesta prática verificaremos o funcionamento dos contadores síncronos e uma de suas aplicações.

A principal característica do contador síncrono é que todos os FF possuem o mesmo sinal de clock, ficando a definição do próximo estado caracterizada pelas equações de estímulo de cada FF. Estas equações levam em conta o estado atual da saída dos FF e o estado atual das entradas. Devido a estas características, os dispositivos reconfiguráveis tipo PLD são ideais para a sua implementação.

Um modulador de largura de pulso (PWM) é uma forma comum de geração de saídas analógicas a partir de um componente digital. O PWM substitui um conversor digital para analógico (DAC), o qual gera saída analógica (corrente ou tensão) proporcional à entrada digital. Como o nome indica, um PWM gera uma série de pulsos digitais de tensão ou corrente constante com larguras de pulsos, ou *duty cycles*, que são proporcionais à intensidade do sinal analógico pretendido. A série de pulsos modulados pode ser convertida a uma voltagem analógica com um filtro passa-baixa, mas isto é normalmente desnecessário.

A Figura 1 mostra um típico sinal analógico e a representação PWM digital. Em geral, um sinal analógico tem uma amplitude máxima, uma amplitude mínima, e muitos níveis no meio. Em contraste, o PWM só tem dois níveis: máximo e mínimo.



*Figura 1. Sinal analógico e modulação por largura de pulso equivalente*

Para converter do analógico para o digital, o sinal analógico primeiro é amostrado numa freqüência portadora. Por um dado período de amostragem, a área sob o sinal analógico se iguala à área sob o pulso PWM. O princípio chave por trás do PWM é que um pulso curto em máxima amplitude tem a energia equivalente a um sinal analógico contínuo na menor amplitude. Esta simples equação determina a frequência de amostragem requerida por um circuito PWM:

*FSAMPLE* = 2 \* *FRANGE*

onde *FSAMPLE* é a taxa na qual o sinal analógico é amostrado e *FRANGE* é a máxima freqüência do sinal analógico a ser reproduzido pelo PWM. O próximo passo é gerar o clock para controlar a granularidade do PWM. A equação seguinte determina a frequência do PWM:

*FPWM* = 2 \* *FRANGE* \* *R*

onde *FPWM*  é a frequência de clock do bloco PWM, e *R* é a resolução. A resolução é tipicamente um múltiplo de 2*N* (onde *N* = número de bits nas palavras de fluxo de dados digitais)

As três aplicações mais comuns para PWMs são *driver* de LED, áudio e controle de motores. Além destas, também temos:

■ Luz

● Controle de intensidade de brilho de LED para economizar energia

● Intensidade de *backlight* de displays

● Mistura de cores em LED tricolor

■ Som

● Reprodução de áudio

● Mensagens de aviso audíveis

● Efeitos de som e de toques de chamada

● Tons e cliques de teclados

■ Movimento

● Motores

- Vibradores de telefones

- Feedback de controle de videogames

- Vibrações de alerta para controles

- Controle de ventoinhas de refrigeramento

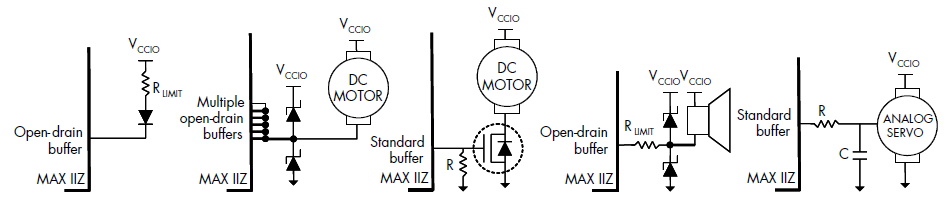
- Feedback de teclados

● Servos

- Controle analógico de tensão

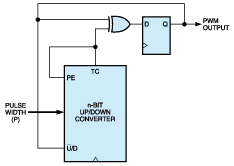
- Controle Digital de pulsos

A Figura 2 mostra alguns exemplos de aplicação de PWM no controle de dispositivos analógicos.

**

*Figura 2. Circuitos para converter o sinal PWM para luz, som e movimento*

O modulador de largura de pulso (ou gerador PWM) na Figura 3 requer apenas metade da lógica do que um projeto convencional de dois contadores. Com a ajuda da lógica extra, um contador síncrono crescente/decrescente com carga paralela pode codificar a informação no *duty-cycle* de um sinal de amplitude e freqüência de trabalho constantes.



*Figura 3. Circuitos gerador de PWM*

O FF alterna seu estado sempre que o contador atinge o seu valor máximo, fazendo com que o contador conte alternadamente para cima e depois para baixo a partir de um valor pré-carregado. Se carregar o contador com um valor P, então a duração do período de contagem decrescente é P+1 períodos de clock, e a duração do período de contagem crescente é 2N-P períodos de clock. O período de alternância do FF é a soma dos dois períodos, 2N+1 períodos de clock. Este período é independente do valor pré-carregado P.

Consequentemente, a saída do FF é o sinal de PWM desejado. O período é constante, e o seu tempo em nível alto é proporcional a P+1. Desta forma, temos as seguintes expressões relativas ao sinal de saída do PWM:

■ *Duty-cycle*+ = (P+1)/(2N+1)

■ *Duty-cycle*- = (2N-P)/(2N+1)

■ FOUTPUT = FPWM/(2N+1)

1. **Procedimento Experimental**

Nesta prática iremos implementar o contador binário síncrono e utilizá-lo para implementar um modulador por largura de pulso, mais conhecido por PWM. O modulador a ser implementado possui um contador binário síncrono tipo *up/down* com carga paralela, um FF tipo D e uma porta XOR.

* 1. **Contador síncrono**

Utilizando o componente 74191 (Contador Síncrono), implemente:

•Contador síncrono *up*/d*own* com carga paralela de 4 bits

Para testar o Contador, realize as seguintes ligações:

•As saídas QA a QD nos leds do painel lógico (L0 a L3).

•A saída /RCO e MAX/MIN nos LEDs L8 e L9.

•A entrada CLK no clock de 1Hz.

•As entradas D/U e /LOAD nas chaves E e F do painel lógico.

•As entradas A a D nas chave A a D do painel lógico.

Alterando o estado das chaves de A a H, observe o estado dos LEDs do painel. Comente no relatório o que foi observado.

* 1. **Modulador por Largura de Pulso**

O gerador de PWM é implementado utilizando um contador binário síncrono tipo *up*/*down* com carga paralela, cujas entradas de dados (D0 a D3) são carregadas com um valor P quando ocorrer um *carry* de contagem (/RCO) e cujo sentido de contagem é definido pelo sinal resultante uma operação XOR entre o sinal /RCO e a saída Q do FF que armazena o estado anterior do sentido da contagem (Figura 3). Para testar o gerador de PWM, utilize o gerador de clock do painel lógico.

Anote os seguintes dados e compare os valores obtidos com os valores teóricos esperados para um clock de 1kHz:

a) *Duty-cycle*+ máximo

b) *Duty-cycle*+ mínimo

c) *Duty-cycle*- máximo

d) *Duty-cycle*- mínimo

e) F*OUTPUT*

Para cada possível combinação de P, anote os valores de VRMS e VMED utilizando o osciloscópio.

* 1. **Valor RMS e Médio**

Considerando que o RMS de uma onda quadrada, com tensão entre 0 e Vpico, é dado por:

VRMS = Vpico \* (*Duty-cycle*+)α

e que o valor valor médio desta mesma onda é dado por:

VMED = Vpico \* (*Duty-cycle*+)

Determine: a) Vpico e α por meio do gráfico de log(VRMS) vs log(P) e b) Vpico por meio do gráfico de VMED vs P.

NOME:\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_NUSP\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

NOME:\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_NUSP\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

* 1. a) Descreva o comportamento do contador, incluindo uma descrição da funcionalidade dos pinos.
  2. Apresente:

Teórico Experimental

a) *Duty-cycle*+ máximo: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

b) *Duty-cycle* + mínimo: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

c) *Duty-cycle* - máximo: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

d) *Duty-cycle* - mínimo: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

e) F*OUTPUT*: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| P | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6. | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 |
| VRMS |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| VMED |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

* 1. a) Vpico = \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

α = \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

1. Vpico = \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Apresente os respectivos gráficos:

