

# Contadores

## Apunte N° 7

# Contadores

Los contadores son sistemas digitales secuenciales que tienen el propósito de contar sucesos electrónicos, como los impulsos, avanzando a través de una secuencia de estados binarios. Cuenta o memoriza el número de veces que llega un pulso a la entrada. Se utilizan para contar eventos (número de pulsos de reloj), para medir frecuencias o como divisores de frecuencia (Reloj digital).

El módulo de un contador es el número de estados distintos por el que el contador puede pasar de forma secuencial. El número máximo de posibles estados (módulo máximo) de un contador es  $2^n$ , donde  $n$  representa el número de Flip-Flops del contador. También se pueden diseñar contadores que tengan un número de estados en su secuencia que sea menor que el máximo de  $2^n$ . La secuencia resultante se denomina secuencia truncada.

Los contadores tienen un sentido de cuenta:

- ◆ cuenta progresiva up-counter
- ◆ cuenta regresiva down-counter
- ◆ cuenta progresiva-regresiva up-down counter

Los contadores se clasifican en:

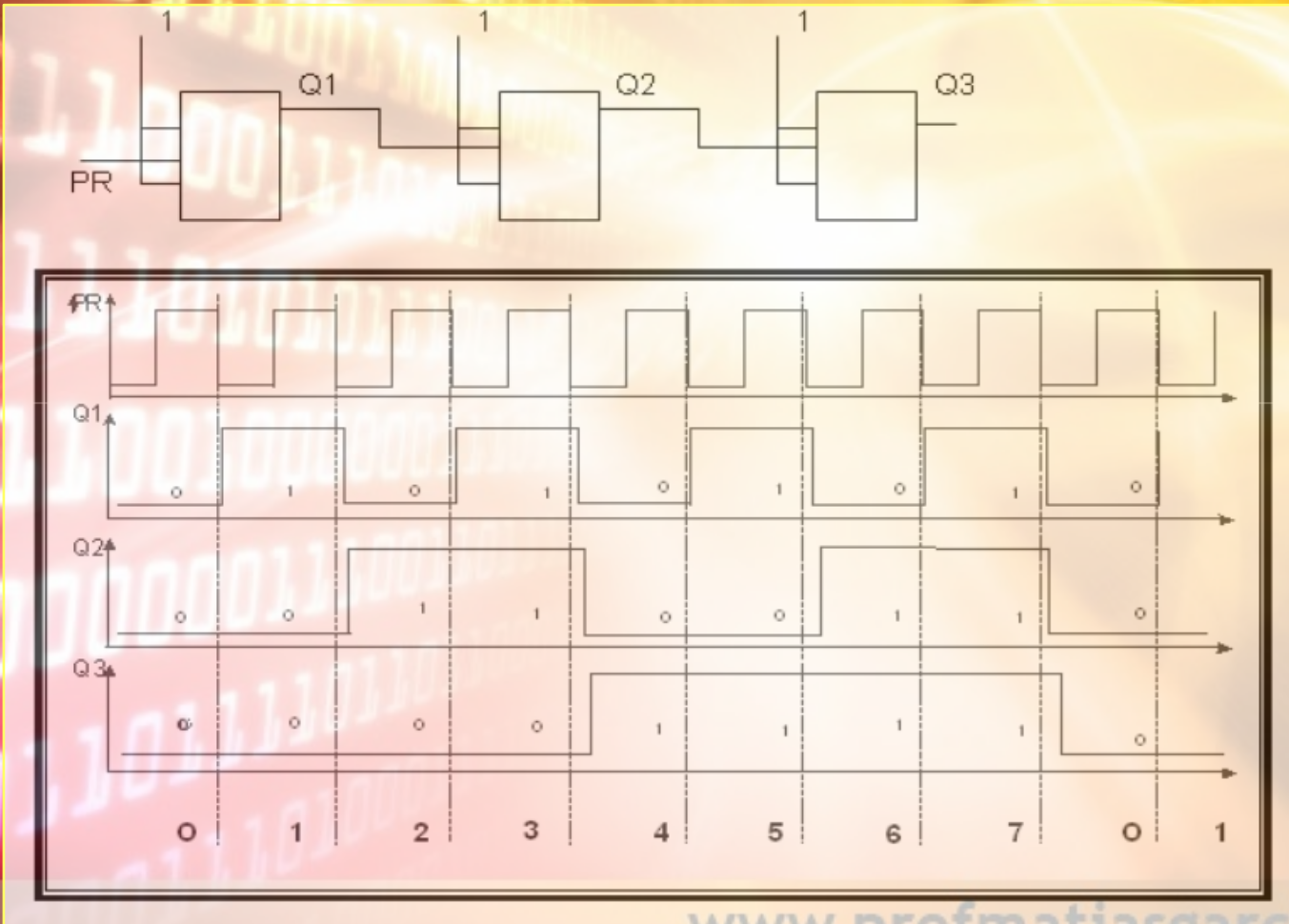
- ◆ Binarios
- ◆ De décadas
- ◆ Especiales

# Tipos de Contadores

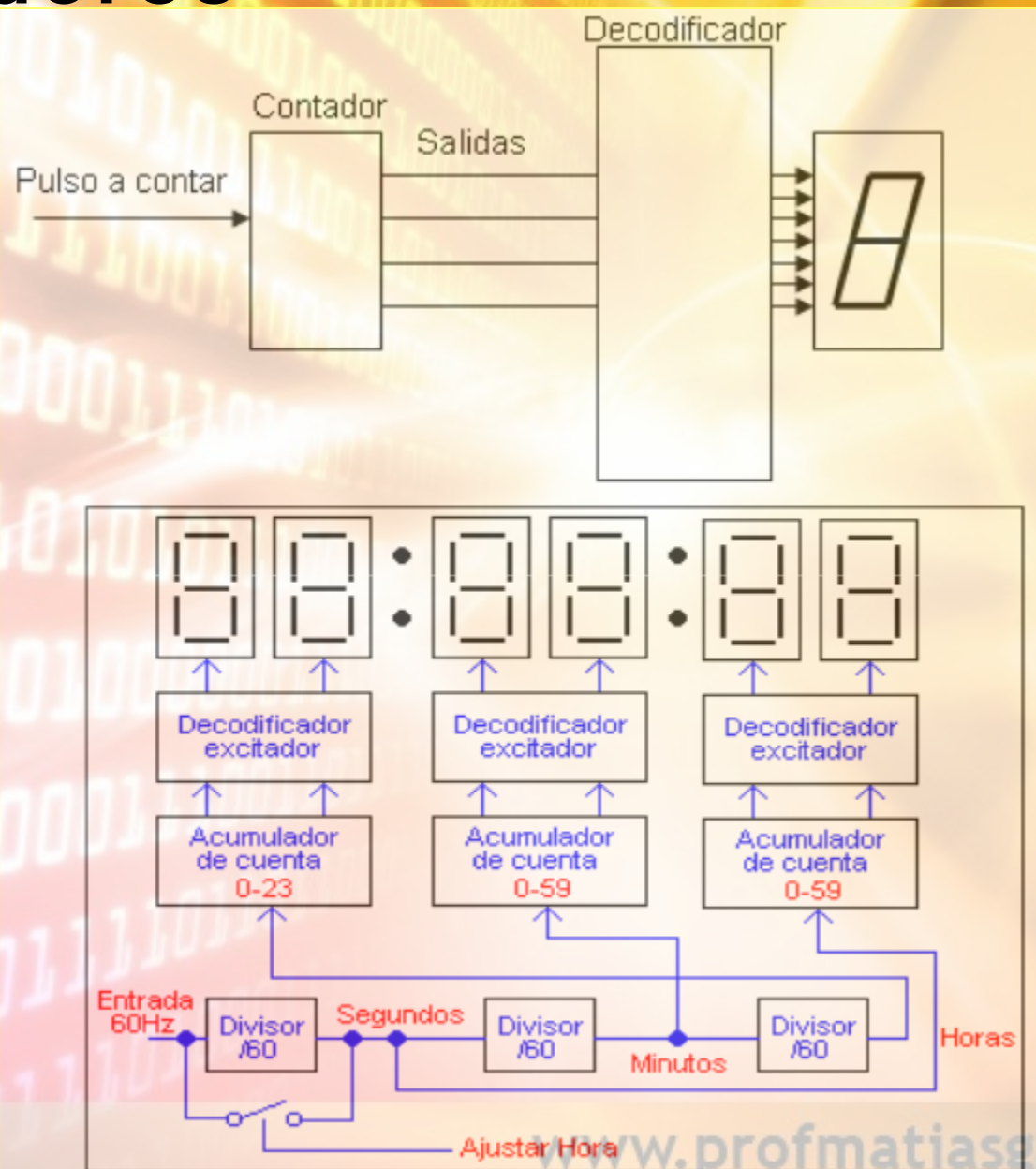
- ◆ De las diversas secuencias que puede seguir un contador, la secuencia binaria directa es la mas simple y la mas directa. Un contador que sigue la secuencia binaria se denomina contador binario n bits, consta de n Flip-Flops y puede contar en binario desde 0 hasta  $2^n-1$ .  
Un contador con n Flip-Flops no necesariamente debe contar  $2^n$  números. Puede truncarse la secuencia para contar un numero menor de estados.
- ◆ Un módulo típico en los contadores con secuencia truncada es diez (denominado MOD10). Los contadores que tienen diez estados en su secuencia se denominan contadores de décadas. Un contador de décadas, cuya secuencia de cuenta vaya de cero (0000) a nueve (1001), es un contador de décadas BCD, ya que su secuencia de diez estados corresponde al código BCD. Este tipo de contadores resulta muy útil en las aplicaciones de displays, en las que se necesitan códigos BCD para la conversión a código decimal.
- ◆ Para obtener una secuencia truncada, es necesario forzar al contador a que inicie un nuevo ciclo antes de haber pasado por todos los estados normales. Por ejemplo, el contador BCD de decadas tienen que comenzar de nuevo en el estado 0000 después de pasar por el estado 1001. Un contador de décadas requiere cuatro Flip-Flops (tres serían insuficientes, ya que  $2^3 = 8$ ).
- ◆ Un contador especial puede ser el de un minuterero o segundero, ya sea de un reloj digital o de un marcador deportivo de 0 a 59 en forma ascendente, o de 59 a 0 en forma descendente.

# Estado inicial

Antes de comenzar la cuenta se lleva al contador a un estado inicial predeterminado, accionando sobre las entradas de puesta a cero (clear) o las de puesta a uno (preset).



# Contadores



# Contadores Asincrónicos y Sincrónicos

## Asincrónicos:

Su funcionamiento se basa en el hecho que el pulso a contar ataca solo al primer FF. Cuando este cambia, los otros irán cambiando sucesivamente dando así nuevos estados. El pulso de cuenta se propaga por el contador demandando para ello un cierto tiempo. El estado final se podrá definir recién cuando hayan ocurrido todas las transiciones necesarias, es decir al cabo de un tiempo de transporte llamado carry time. Ese tiempo de transporte será  $n$  veces el retardo introducido por un FF. El módulo se puede incrementar introduciendo otro FF.

Así de un contador de módulo ocho con tres FF, al agregar un cuarto FF se obtiene un contador de módulo 16.

Debido a los retardos de cada uno de los FF. aparecen estados espurios, es decir salidas momentáneas no deseadas o que no pertenecen a la secuencia del código. Una solución a ese inconveniente sería habilitar las salidas del decodificador luego de transcurrido el tiempo de transporte.

A medida que aumenta la cantidad de biestables, la velocidad del contador va disminuyendo.

Si se necesita un contador con módulo distinto de  $2^n$  se deberán eliminar estados mediante compuertas realimentadas entre las salidas y las entradas de los FF. Tienen limitaciones de velocidad y por ello se usan para aplicaciones industriales.

## Sincrónicos:

Los pulsos a contar atacan a todos los FF simultáneamente. Son por lo tanto más rápidos que los asincrónicos y se utilizan en aplicaciones que requieran alta velocidad de trabajo y de decodificación.

Los contadores sincrónicos pueden ser con transporte serie, con transporte paralelo, o con transporte mixto. Estas configuraciones quedan determinadas por la forma de conexión de las compuertas.

# Contadores Asíncronos

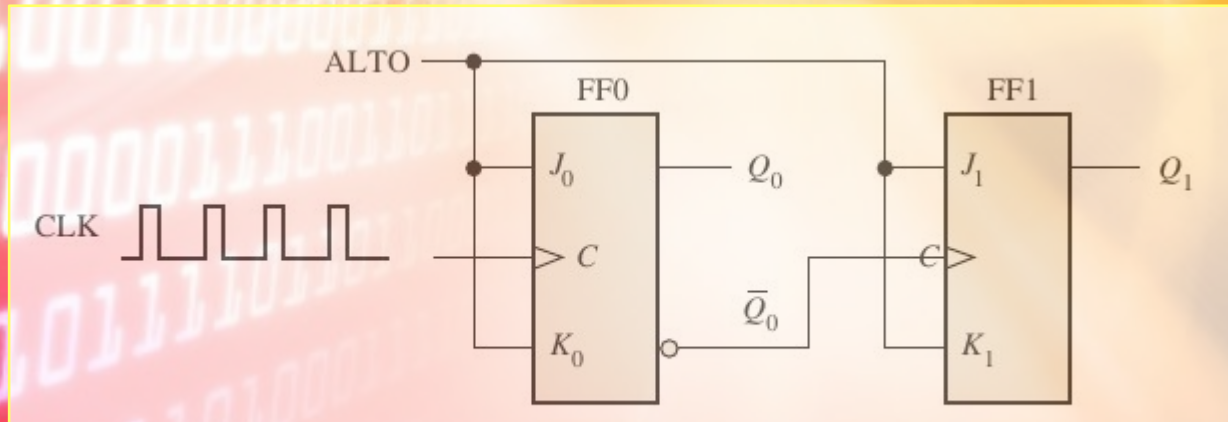
El término asíncrono se refiere a los sucesos que no poseen una relación temporal fija entre ellos y que, generalmente, no ocurren al mismo tiempo. Un contador asíncrono es aquél en el que los Flip-Flops (FF) del contador no cambian de estado exactamente al mismo tiempo, dado que no comparten el mismo impulso de reloj.

El reloj (CLK) está conectado únicamente a la entrada de reloj del primer Flip-Flop FF0. El segundo Flip-Flop FF1, se dispara mediante la salida  $Q_0$  de FF0. FF0 cambia de estado durante el flanco positivo de cada impulso de reloj, pero FF1 sólo cambia cuando es disparado por una transición positiva de la salida  $Q_0$  de FF0. Debido al retardo de propagación inherente al paso de las señales por un Flip-Flop, las transiciones de los impulsos de entrada del reloj y de la salida  $Q_0$  de FF0 no pueden ocurrir nunca al mismo tiempo. Por tanto, los dos Flip-Flops nunca se disparan de forma simultánea, por lo que el modo de funcionamiento de este contador es asíncrono.

# Contadores Asíncronos

El inicio de un nuevo ciclo (recycle, término que se aplica comúnmente al funcionamiento de los contadores) se refiere a la transición del contador de su estado final a su estado original.

A los contadores asíncronos también se les denomina contadores con propagación por la siguiente razón: el efecto de un impulso en la entrada de reloj lo “siente” primero FF0. Este efecto no llega inmediatamente a FF1, debido al retardo de propagación a través de FF0. Del mismo modo, se produce un retardo de propagación a través de FF1, antes de que FF2 pueda ser disparado. Por tanto, el efecto de un impulso en la entrada de reloj se “propaga” a través del contador, tardando un cierto tiempo en alcanzar el último de los Flip-Flops, debido a los retardos de propagación.





# Contadores Síncronos

El término síncrono se refiere a los eventos que tienen una relación temporal fija entre sí. Un contador síncrono es aquel en el que todos los Flip-Flops del contador reciben en el mismo instante la señal de reloj.

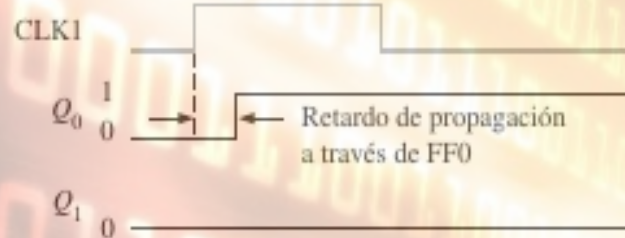
El funcionamiento de este contador síncrono es el siguiente: en primer lugar, se supone que el contador se encuentra inicialmente en el estado binario 0; es decir, los dos Flip-Flops se encuentran en estado RESET. Cuando se aplica el flanco positivo del primer impulso de reloj, FF0 bascula, por lo que  $Q_0$  se pone a nivel ALTO. ¿Qué le ocurre a FF1 en el flanco positivo de CLK1? Para averiguarlo, vamos a fijarnos en las condiciones de entrada de FF1. Las entradas J1 y K1 están ambas a nivel BAJO, ya que están conectadas a  $Q_0$ , y esta todavía no se ha puesto a nivel ALTO. Recuerde que existe un retardo de propagación desde el flanco de disparo del impulso de reloj hasta que, realmente, se realiza la transición en la salida Q. Por tanto,  $J = 0$  y  $K = 0$  cuando se aplica el flanco anterior del primer impulso de reloj. Ésta es una condición de no cambio y, por tanto, FF1 no cambia de estado.

Después de CLK1,  $Q_0 = 1$  y  $Q_1 = 0$  (que corresponde al estado binario 1). Cuando se produce el flanco anterior de CLK2, FF0 bascula y  $Q_0$  se pone a nivel BAJO. Puesto que FF1 tiene un nivel ALTO ( $Q_0 = 1$ ) en sus entradas J1 y K1 durante el flanco de disparo del impulso de reloj, el Flip-Flop bascula y  $Q_1$  pasa a nivel ALTO. Por tanto, después de CLK2,  $Q_0 = 0$  y  $Q_1 = 1$  (que corresponde al estado binario 2).

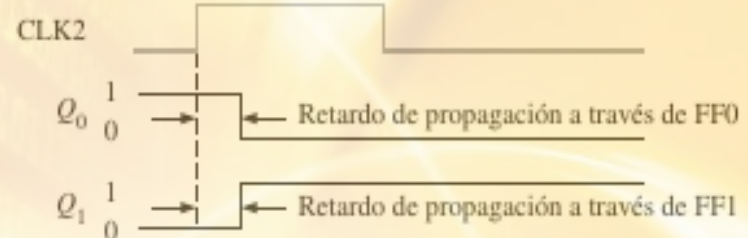
Cuando se produce el flanco anterior de CLK3, FF0 bascula de nuevo al estado SET ( $Q_0 = 1$ ) y FF1 permanece en estado SET ( $Q_1 = 1$ ), ya que sus entradas J1 y K1 están ambas a nivel BAJO ( $Q_0 = 0$ ). Tras este flanco de disparo,  $Q_0 = 1$  y  $Q_1 = 1$  (que corresponde al estado binario 3).

Finalmente, durante el flanco anterior de CLK4,  $Q_0$  y  $Q_1$  se ponen a nivel BAJO, dado que ambos Flip-Flops están en modo de basculación debido al valor presente en sus entradas J y K. El contador acaba de iniciar un nuevo ciclo a partir de su estado original, 0 binario.

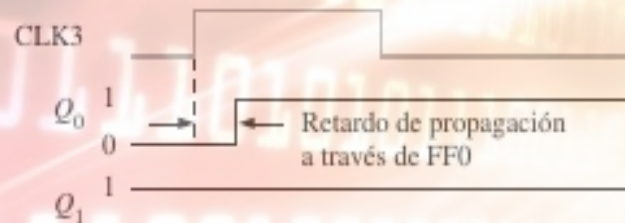
# Contadores Síncronos



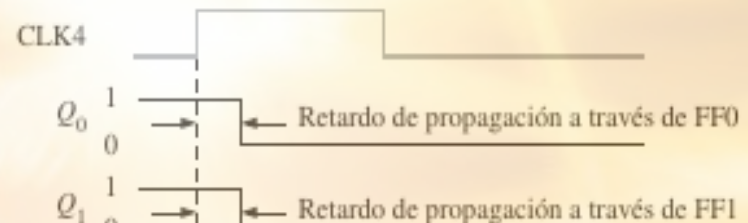
(a)



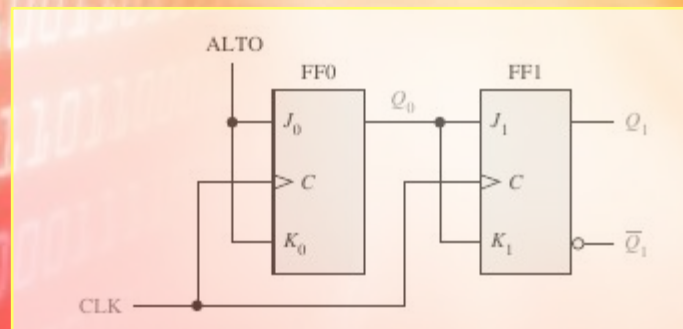
(b)



(c)



(d)



# Diseño de contadores

Describe gráficamente el circuito secuencial, el contador en este caso, indicando cual es el estado siguiente en función del estado actual y de las entradas, que para el caso de contadores no existen.

En este diagrama, un estado se representa por un círculo, y las transición se indica con líneas o arcos que conectan los círculos.

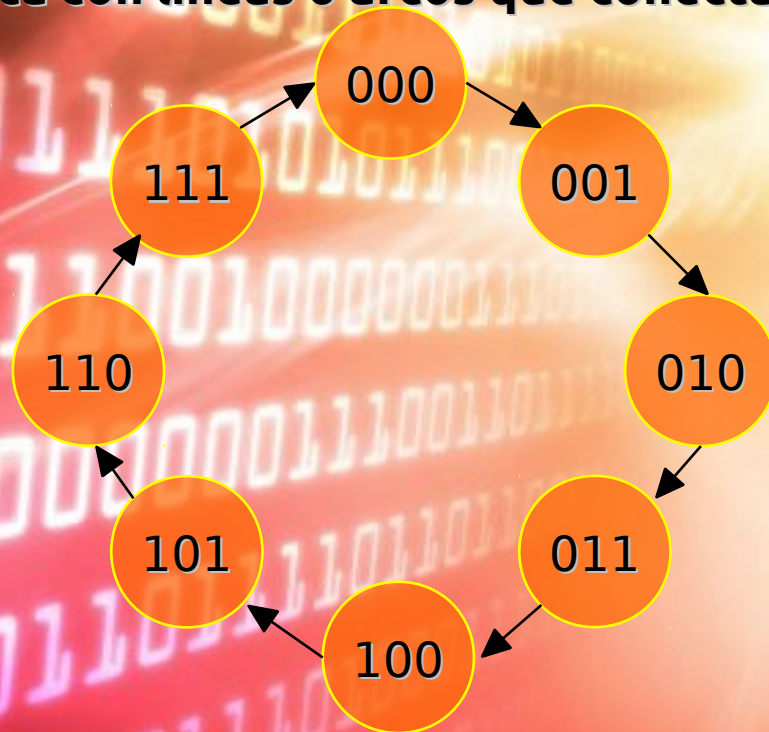


Diagrama de estados

# Ejemplo de diseño

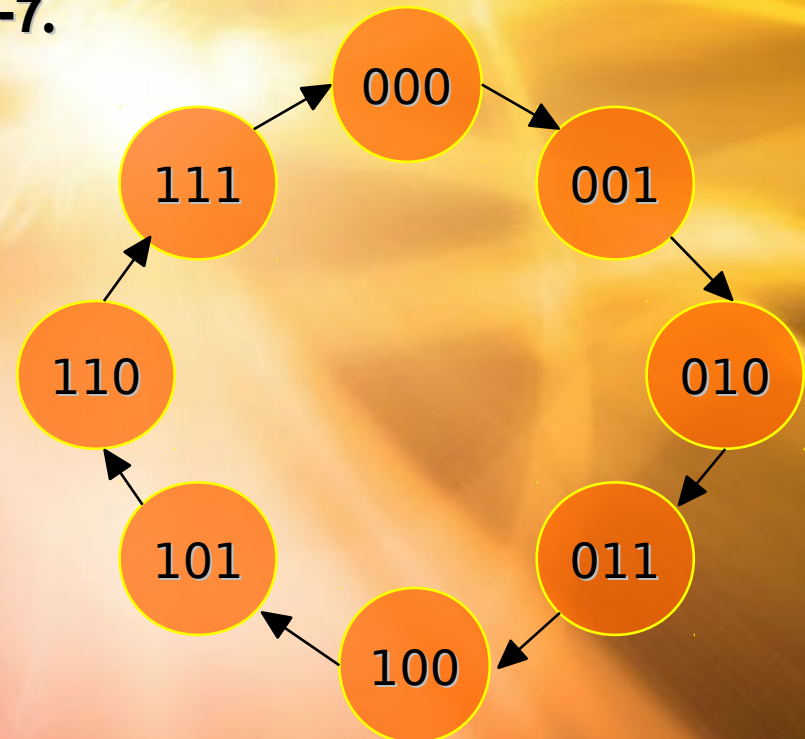
Sigamos los pasos para diseñar un contador sincrónico binario ascendente de 3 bits.

La cuenta sera 000 – 001 – 010 – 011 – 100 – 101 – 110 – 111 (en decimal corresponde a la cuenta 0-1-2-3-4-5-6-7).

## Paso 1: Diagrama de estado

Se describe el contador mediante un diagrama de estado, que muestra la manera como avanza la secuencia cada vez que se aplica un pulso de reloj.

El numero de estados por los que pasa el contador es de 7 por lo que se necesitaran 3 FF para diseñarlo.



# Ejemplo de diseño

## Paso 2: Tabla de transiciones

Consiste en tres columnas denominadas estado presente, estado futuro y entradas de los Flip-Flops.

El estado presente denota el estado de los Flip-Flops antes de la ocurrencia de pulso de reloj

El estado futuro muestra el estado de los Flip-Flops después del pulso de reloj.

Las entradas de los Flip-Flops muestran que valores deben recibir las entradas para pasar del estado presente al estado futuro después del pulso de reloj

q	q <sup>n+1</sup>	J	K
0	0	0	X
0	1	1	X
1	0	X	1
1	1	X	0

Transiciones de Estado						Entradas de los Flip-Flops					
Estado Presente			Estado Futuro			FF <sub>2</sub>		FF <sub>1</sub>		FF <sub>0</sub>	
Q <sub>2</sub>	Q <sub>1</sub>	Q <sub>0</sub>	Q <sub>2</sub>	Q <sub>1</sub>	Q <sub>0</sub>	J <sub>2</sub>	K <sub>2</sub>	J <sub>1</sub>	K <sub>1</sub>	J <sub>0</sub>	K <sub>0</sub>
0	0	0	0	0	1	0	X	0	X	1	X
0	0	1	0	1	0	0	X	1	X	X	1
0	1	0	0	1	1	0	X	X	0	1	X
0	1	1	1	0	0	1	X	X	1	X	1
1	0	0	1	0	1	X	0	0	X	1	X
1	0	1	1	1	0	X	0	1	X	X	1
1	1	0	1	1	1	X	0	X	0	1	X
1	1	1	0	0	0	X	1	X	1	X	1

# Ejemplo de diseño

## Paso 3: Minimización de funciones de entrada de los Flip-Flops

De la tabla de transiciones para cada una de las entradas de los FF obtenemos los Mapas de Karnaugh en función del estado presente y simplificando obtenemos las funciones de las entradas de cada Flip-Flop.

$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	0	0
01	0	1
11	X	X
10	X	X

$$J_2 = Q_1 \cdot Q_0$$

$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	1	X
01	1	X
11	1	X
10	1	X

$$J_0 = 1$$

$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	X	X
01	X	X
11	0	1
10	0	0

$$K_2 = Q_1 \cdot Q_0$$

$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	0	1
01	X	X
11	X	X
10	0	1

$$J_1 = Q_0$$

$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	X	1
01	X	1
11	X	1
10	X	1

$$K_0 = 1$$

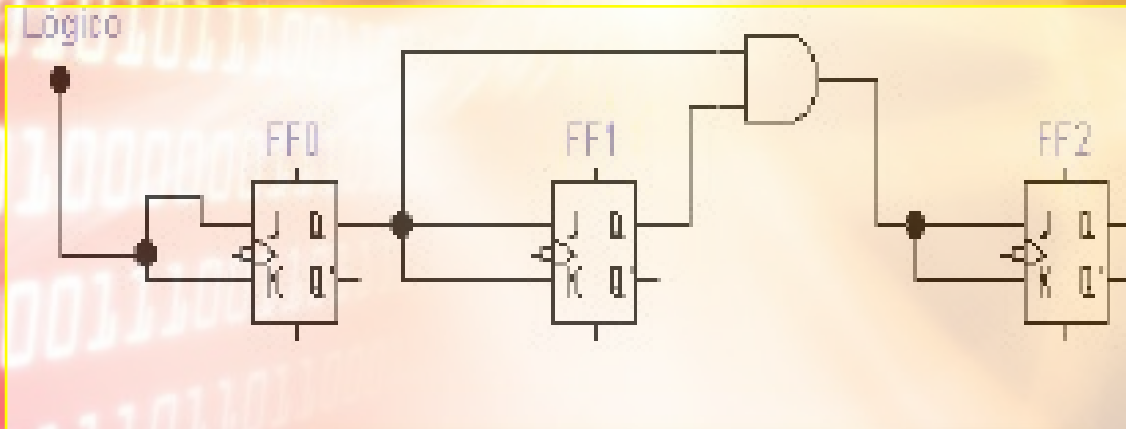
$\backslash Q_0$ $Q_2 Q_1 \backslash$	0	1
00	X	X
01	0	1
11	0	1
10	X	X

$$K_1 = Q_0$$

# Ejemplo de diseño

## Paso 4: Diagrama circuital

El paso final es obtener el circuito, para lo que utilizaremos las funciones de entrada de los Flip-Flops para dibujar la logica combinacional y formar el contador.



# Ejemplo de diseño 2

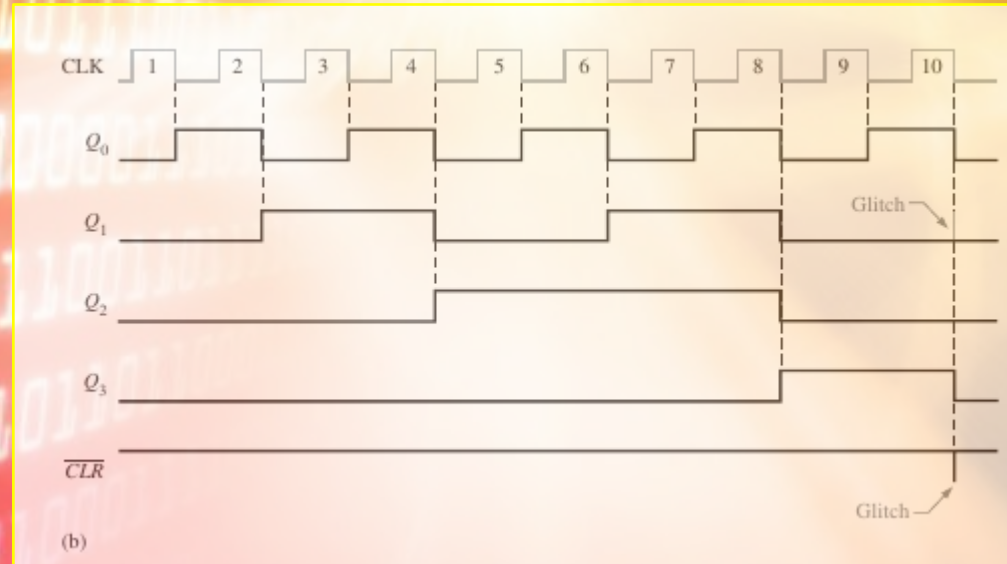
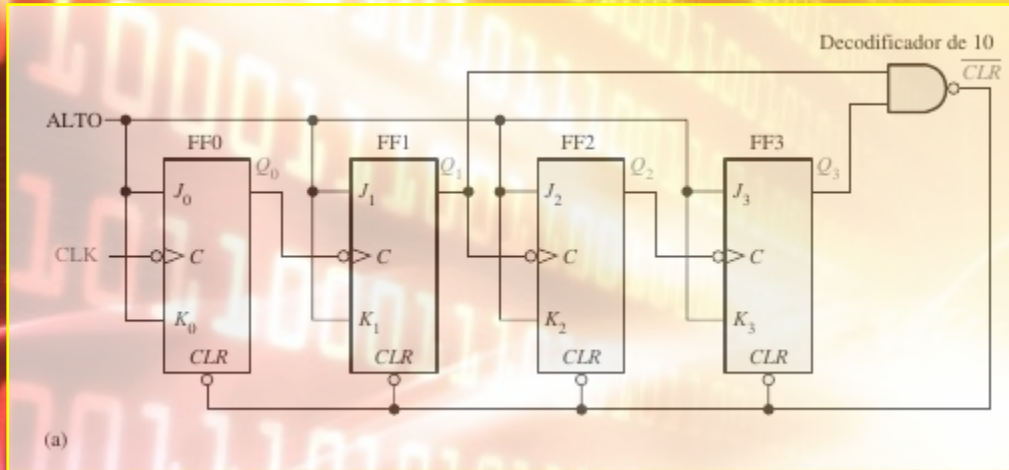
Para ilustrar el principio de los contadores truncados, vamos a utilizar un contador asíncrono de 4 bits, en el que modificaremos su secuencia. Una manera de hacer que un contador inicie un nuevo ciclo después de haber llegado a nueve (1001) consiste en decodificar el diez (1010) con una puerta NAND y conectar la salida de la puerta NAND a las entradas de borrado (CLR) de los Flip-Flops.

Observe que únicamente  $Q_1$  y  $Q_3$  están conectadas a las entradas de la puerta NAND. Esta disposición es un ejemplo de decodificación parcial, mediante la cual dos únicos estados ( $Q_1 = 1$  y  $Q_3 = 1$ ) son suficientes para decodificar el valor diez, ya que ninguno de los otros estados (de cero a nueve) tienen  $Q_1$  y  $Q_3$  a nivel ALTO al mismo tiempo. Cuando el contador llega al número diez (1010), la salida de la puerta decodificadora pasa a nivel BAJO y pone a cero asincronamente todos los Flip-Flops.

Observe en el diagrama de tiempo que hay un glitch en la forma de onda  $Q_1$ . La razón de este glitch es que  $Q_1$  tiene que pasar primero por el nivel ALTO antes de que el número diez pueda decodificarse. Hasta unos nanosegundos después de que el contador llegue al número diez, la salida de la puerta decodificadora no se pone a nivel BAJO (las dos entradas están a nivel ALTO). Por tanto, el contador se encuentra en el estado 1010 durante un período de tiempo corto antes de que se reinicialice a 0000, produciendo, por tanto, el glitch en  $Q_1$  y en la línea (CLR) que sirve para poner a cero el contador.



# Ejemplo de diseño 2

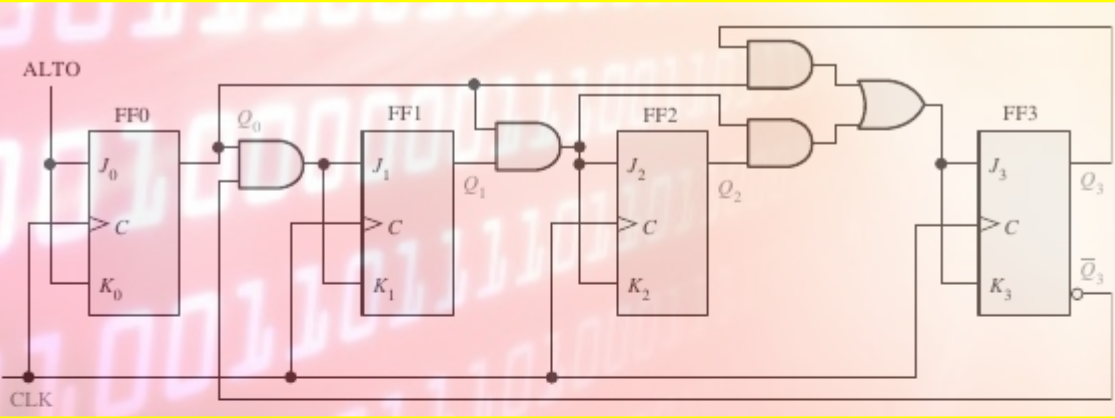


# Ejemplo de diseño 3

## Contador de décadas síncrono de 4 bits

Como ya sabemos, un contador de décadas BCD dispone de una secuencia binaria truncada que va desde 0000 hasta el estado 1001. En lugar de pasar al estado 1010, inicia un nuevo ciclo a partir del estado 0000.

El funcionamiento de este contador se puede entender examinando la secuencia de estados. En primer lugar, observe que  $FF_0$  ( $Q_0$ ) bascula en cada impulso de reloj, por lo que la ecuación lógica para sus entradas  $J_0$  y  $K_0$  es:  
 $J_0 = K_0 = 1$



# Ejemplo de diseño 3

Observe que FF<sub>1</sub> (Q<sub>1</sub>) cambia en el siguiente impulso de reloj cada vez que Q<sub>0</sub> = 1 y Q<sub>3</sub> = 0, por lo que la ecuación lógica para las entradas J<sub>1</sub> y K<sub>1</sub> es: J<sub>1</sub> = K<sub>1</sub> = Q<sub>0</sub> · Q<sub>3</sub>

Esta ecuación se implementa aplicando la operación AND a las salidas Q<sub>0</sub> y Q<sub>3</sub>, y conectando la salida de la puerta a las entradas J<sub>1</sub> y K<sub>1</sub> de FF<sub>1</sub>.

El FF<sub>2</sub> (Q<sub>2</sub>) cambia de estado en el siguiente impulso de reloj cada vez que Q<sub>0</sub> = 1 y Q<sub>1</sub> = 1. Luego la ecuación lógica de entrada es: J<sub>2</sub> = K<sub>2</sub> = Q<sub>0</sub> · Q<sub>1</sub>

Finalmente, FF<sub>3</sub> (Q<sub>3</sub>) cambia de estado en el siguiente impulso de reloj cada vez que Q<sub>0</sub> = 1, Q<sub>1</sub> = 1 y Q<sub>2</sub> = 1 (estado 7),

o cuando Q<sub>0</sub> = 1 y Q<sub>3</sub> = 1 (estado 9). La ecuación que rige esto es la siguiente:

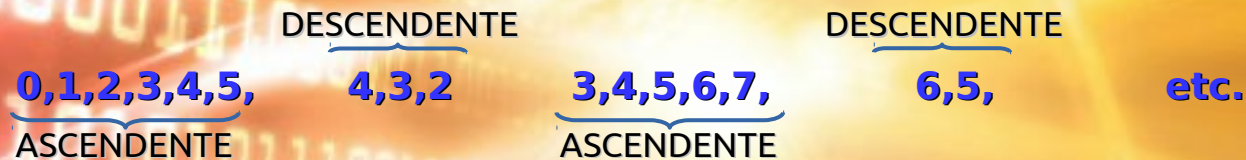
$$J_3 = K_3 = Q_0 \cdot Q_1 \cdot Q_2 + Q_0 \cdot Q_3$$

Impulso CLK	Q <sub>3</sub>	Q <sub>2</sub>	Q <sub>1</sub>	Q <sub>0</sub>
Inicial	0	0	0	0
1	0	0	0	1
2	0	0	1	0
3	0	0	1	1
4	0	1	0	0
5	0	1	0	1
6	0	1	1	0
7	0	1	1	1
8	1	0	0	0
9	1	0	0	1
10 recycle	0	0	0	0

# Ascendente/Descendente

Un contador ascendente/descendente (up/down) es aquel capaz de progresar en cualquier dirección a lo largo de una cierta secuencia. Un contador ascendente/descendente, algunas veces también denominado contador bidireccional, puede tener cualquier secuencia de estados especificada. Un contador binario de 3 bits que avanza en modo ascendente a través de la secuencia (0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7) y que luego puede invertirse para recorrer la secuencia en sentido contrario (7, 6, 5, 4, 3, 2, 1, 0) es un ejemplo de un modo de operación secuencial ascendente/descendente.

En general, la mayoría de los contadores ascendentes/descendentes pueden invertirse en cualquier punto de su secuencia. Por ejemplo, el contador binario de 3 bits se puede configurar para que realice la siguiente secuencia:



En la Tabla se muestra la secuencia ascendente/descendente (up/down) completa de un contador binario de 3 bits. Las flechas indican los movimientos entre los estados del contador, tanto para el modo ASCENDENTE como para el modo DESCENDENTE. Un examen de  $Q_0$  para ambas secuencias, ascendente y descendente, muestra que  $FF_0$  bascula con cada impulso de reloj. Luego las entradas de  $FF_0$  son  $J_0 = K_0 = 1$

Para la secuencia ascendente,  $Q_1$  cambia de estado en el siguiente impulso de reloj cuando  $Q_0 = 1$ . Para la secuencia descendente,  $Q_1$  cambia en el siguiente impulso de reloj cuando  $Q_0 = 0$ . Por tanto, las entradas  $J_1$  y  $K_1$  de  $FF_1$  tienen que ser igual a 1, para las condiciones expresadas en la siguiente ecuación:  $J_1 = K_1 = (Q_0 \cdot UP) + (Q_0 \cdot DOWN)$

Para la secuencia ascendente,  $Q_2$  cambia de estado en el siguiente impulso de reloj cuando  $Q_0 = Q_1 = 1$ .

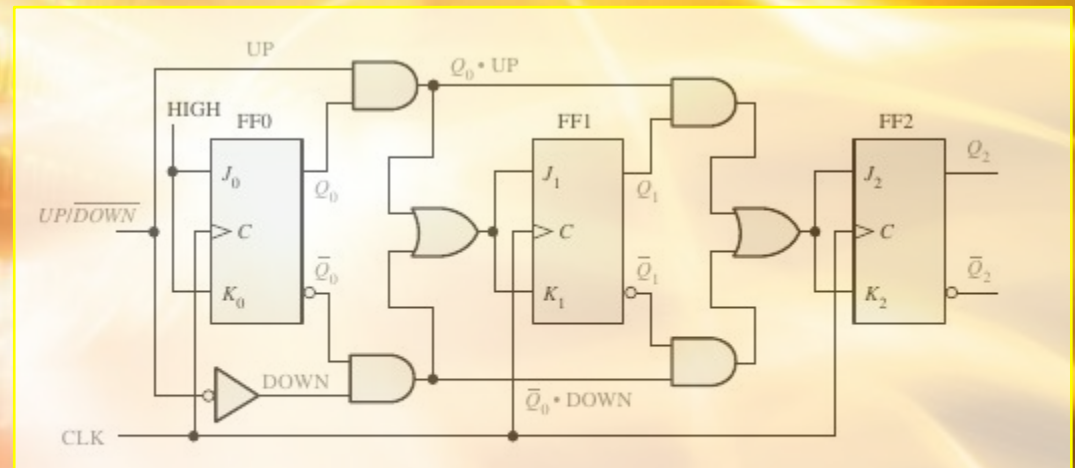
Para la secuencia descendente,  $Q_2$  cambia en el siguiente impulso de reloj cuando  $Q_0 = Q_1 = 0$ . Por tanto, las entradas  $J_2$  y  $K_2$  de  $FF_2$  tienen que ser igual a 1, para las condiciones expresadas en la siguiente ecuación:

$$J_2 = K_2 = (Q_0 \cdot Q_1 \cdot UP) + (Q_0 \cdot Q_1 \cdot DOWN)$$

Cada una de las condiciones para las entradas J y K de cada Flip-Flop produce una basculación en el punto apropiado de la secuencia del contador.

# Ascendente/Descendente

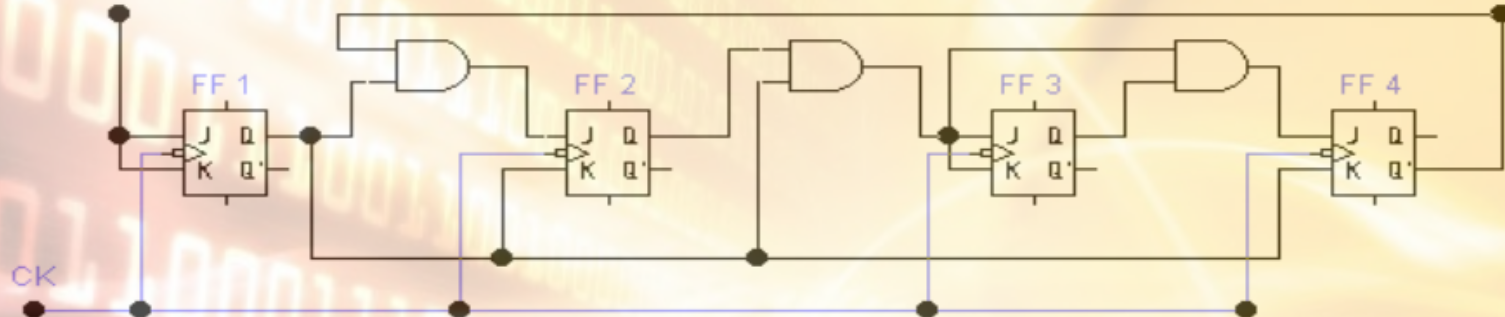
Observe que, la entrada de control UP / DOWN (ascendente / descendente) está a nivel ALTO cuando trabaja en modo ascendente y a nivel BAJO cuando trabaja en modo descendente.



Impulso	ASC	Q <sub>2</sub>	Q <sub>1</sub>	Q <sub>0</sub>	DESC
0	↓	0	0	0	↑
1		0	0	1	
2		0	1	0	
3		0	1	1	
4		1	0	0	
5		1	0	1	
6		1	1	0	
7		1	1	1	

# Análisis de contadores

## Secuenciales



1. Se asume un estado inicial  $Q_1 \ Q_2 \ Q_3 \ Q_4 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0$

2. Se plantean las ecuaciones de entrada de cada FF

$$J_1=K_1=1 \quad J_2=Q_1 \cdot Q_4' \quad K_2=Q_1 \quad J_3=Q_1 Q_2 \quad K_3=Q_1 Q_2 \quad J_4=Q_1 Q_2 Q_3 = J_3 Q_3 \quad K_4=Q_1$$

	ESTADO	J1K1	Q1	J2K2	Q2	J3K3	Q3	J4K4	Q4
0	'0000	11	0	'00	0	'00	0	'00	0
1	'0001	11							
2	'0010	11							
3	'0011	11							
4	'0100	11							
5	'0101	11							
6	'0110	11							
7	'0111	11							
8	'1000	11							
9	'1001	11							
10									
11									
12									

# Bibliografía y Licencia

- ◆ Acha, Santiago, Castro, Manuel, Rioseras, Miguel, "Electrónica Digital Introducción a la Lógica Digital" 2da Ed. (Ra-Ma 2010)
- ◆ Floyd, Thomas, "Fundamentos de sistemas digitales" 9na Ed. (Pearson 2006)
- ◆ Gonzalez Gomez, Juan, "Circuitos y Sistemas Digitales" (Madrid 2002)
- ◆ Este documento se encuentra bajo Licencia Creative Commons 2.5 Argentina (BY-NC-SA), por la cual se permite su exhibición, distribución, copia y posibilita hacer obras derivadas a partir de la misma, siempre y cuando se cite la autoría del Prof. Matías E. García y sólo podrá distribuir la obra derivada resultante bajo una licencia idéntica a ésta.
- ◆ Autor:

***Matías E. García***

Prof. & Tec. en Informática Aplicada  
[www.profmatiasgarcia.com.ar](http://www.profmatiasgarcia.com.ar)  
[info@profmatiasgarcia.com.ar](mailto:info@profmatiasgarcia.com.ar)

