

# วงจรมับ (Counter)

หัวใจของการควบคุมสแตปและเวลาในระบบดิจิทัล

รายวิชา วงจรพัลส์และดิจิทัลเทคนิค

สาขาเทคโนโลยีอิเล็กทรอนิกส์ วิทยาลัยเทคนิคศรีสะเกษ

ผู้สอน มัลลิกา สิริโชค



# ทำไมโลกดิจิทัลถึงขาด “วงจรมับ” ไม่ได้?

**วงจรมับ (Counter)** คืออุปกรณ์พื้นฐานที่เกิดจากการนำฟลิปฟล็อป (Flip-Flop) มาต่อกัน เพื่อทำหน้าที่จดจำและนับสภาวะการเปลี่ยนแปลงของสัญญาณนาฬิกา (Clock Pulse)



**การนับจำนวน**  
(Event Counting)  
นับชิ้นงานในสายพานการผลิต  
ของโรงงาน (0-9999)

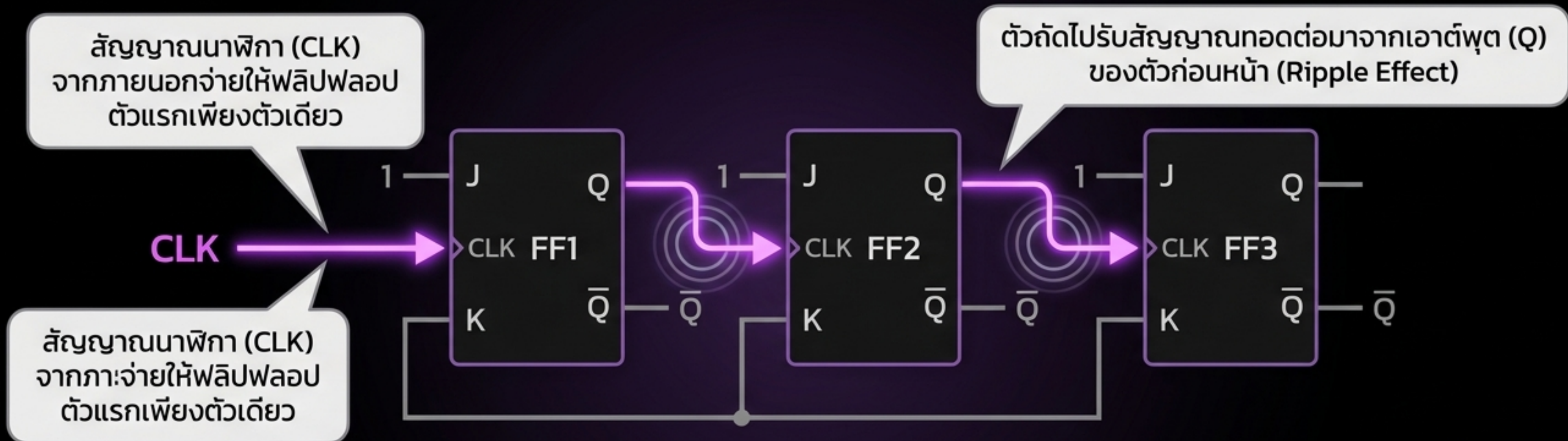
**ตัวหารความถี่**  
(Frequency Division)  
สร้างฐานเวลาที่แม่นยำ  
สำหรับนาฬิกาดิจิทัล

**การสร้างลำดับ**  
(Sequence Generation)  
อ้างอิงตำแหน่ง Address  
ในหน่วยความจำหรือไฟวิ่ง



# วงจรมับแบบไม่เข้าจังหวะ (Asynchronous / Ripple Counter)

ทำงานแบบระลอกคลื่น ง่ายแต่ทำงานหนัก



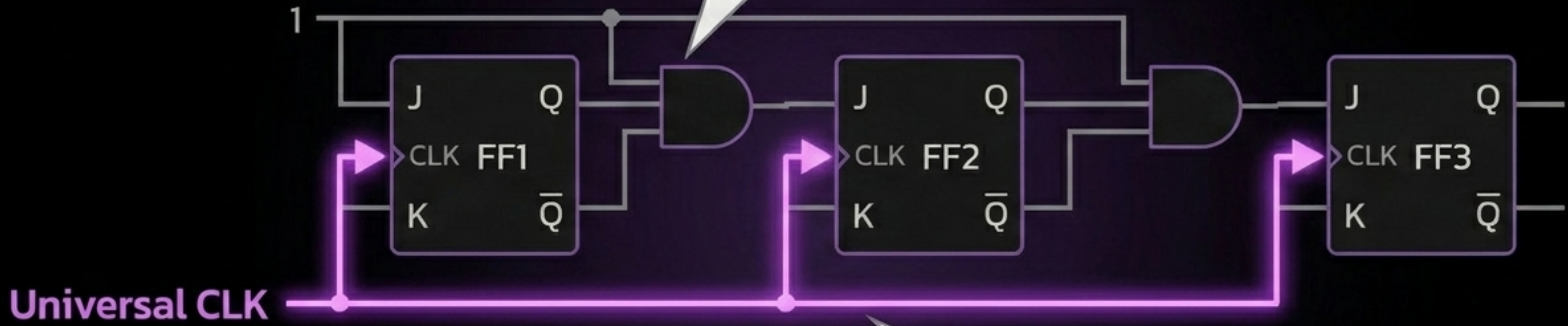
ข้อดี	ข้อจำกัดหลัก
โครงสร้างง่าย ต่อวงจรไม่ซับซ้อน และประหยัดพลังงาน	เกิด ค่าความหน่วงเวลาสะสม (Propagation Delay) จากฟลิปฟล็อปแต่ละตัว ทำให้ไม่เหมาะกับงานที่ต้องการความถี่สูงมากๆ



# วงจรมับแบบเข้าจังหวะ (Synchronous / Parallel Counter)

ทำงานพร้อมเพรียง รวดเร็วและแม่นยำ

การเปลี่ยนสถานะจะถูกควบคุมอย่างแม่นยำด้วยลอจิกเกต (Logic Gate) ชุดอินพุต J และ K ล่วงหน้า



สัญญาณนาฬิกาหลัก (Universal CLK) ง่ายให้ฟลิปฟล็อป ทุกตัวพร้อมกันทั้งหมด

✓ ข้อดี	✗ ข้อจำกัดหลัก
ขจัดปัญหาค่าความหน่วงเวลาสะสม (No Ripple Effect) ทำงานได้เร็วมาก และมีเสถียรภาพสูง ไม่เกิด Decoding Error	ยิ่งจำนวนบิตมาก วงจรถูกควบคุมจะยิ่งซับซ้อน และบริโภคพลังงานสูงขึ้น



# เปรียบเทียบสเปกหมดต่อหมด: Async vs. Sync

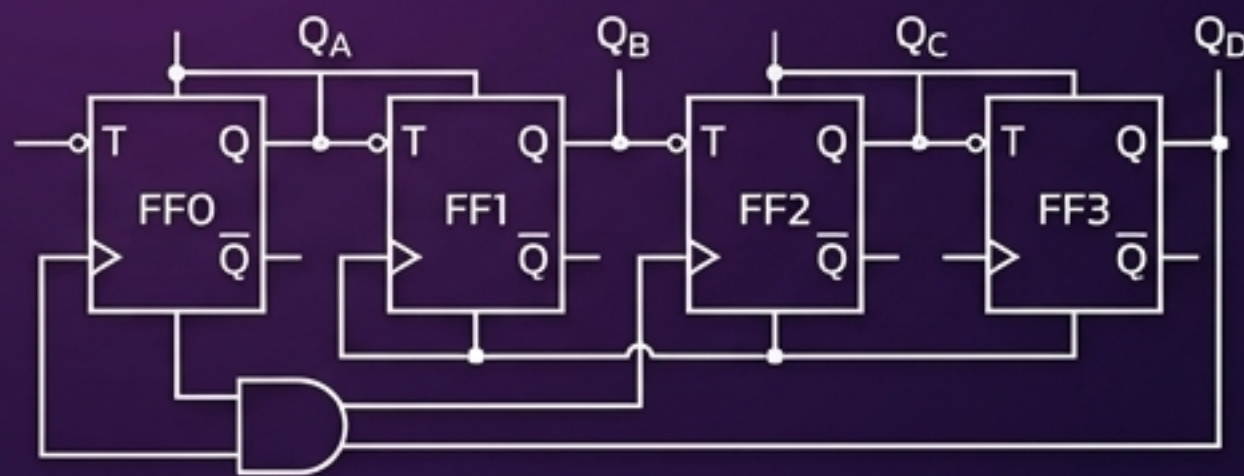
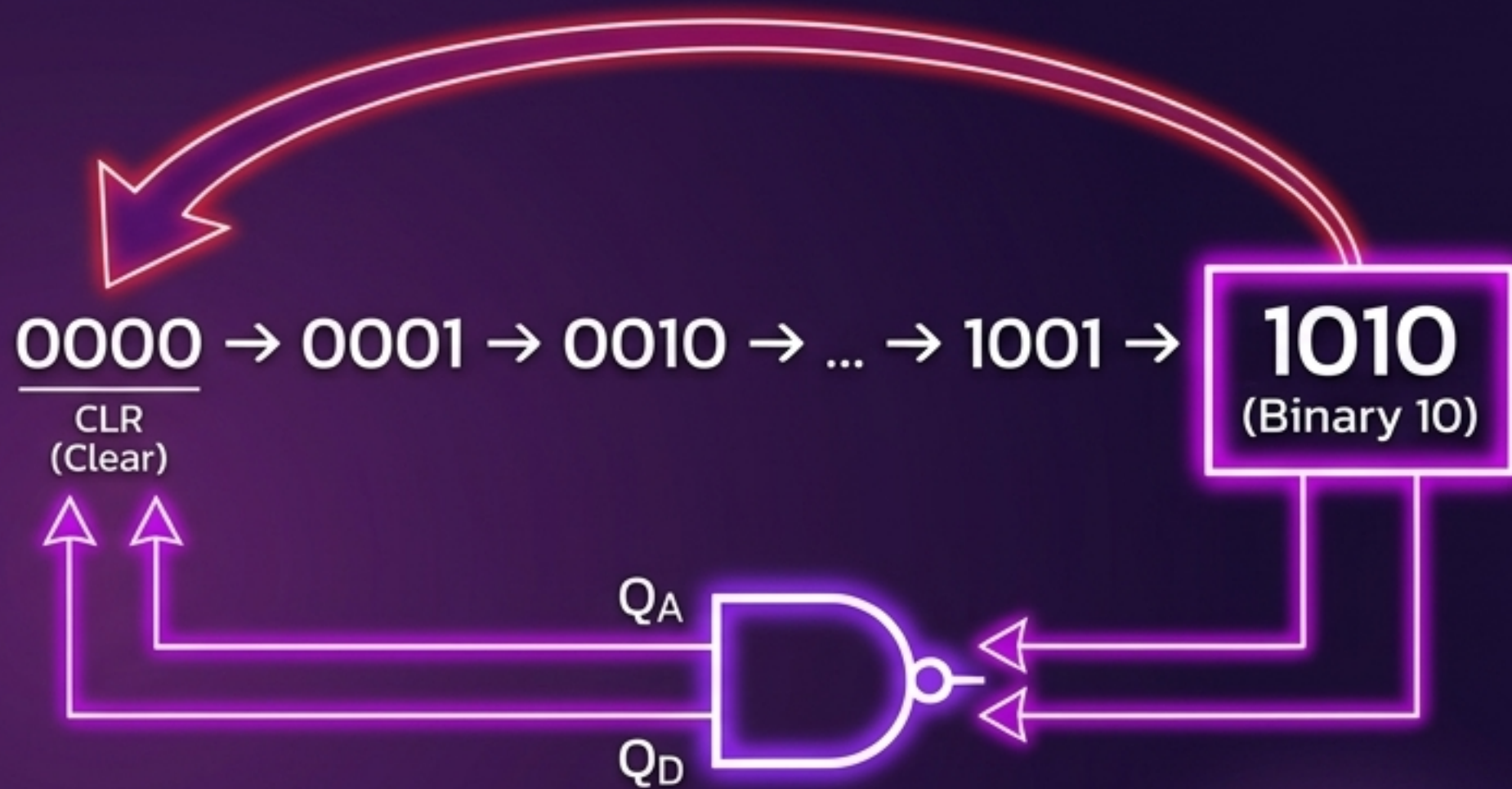
	Asynchronous (ไม่เข้าจังหวะ)	Synchronous (เข้าจังหวะ)
การรับสัญญาณ CLK	เข้าแค่บิตแรก (ทอดต่อกัน)	เข้าทุกบิตพร้อมกัน (ขนาน)
ความเร็ว (Speed)	❌ ช้า (ติดปัญหา Propagation Delay)	✅ เร็วสูงมาก (ตอบสนองทันที)
ความซับซ้อนวงจร	✅ ง่าย (ใช้เกตควบคุมน้อย)	❌ ซับซ้อน (ลอจิกควบคุมเยอะ)
ข้อผิดพลาด (Decoding Error)	มีโอกาสเกิดขึ้นที่ความถี่สูง	ไม่เกิดความผิดพลาด
ชื่อเรียกทางเทคนิค	Ripple Counter / Serial Counter	Parallel Counter



# นับตามสิ่งด้วยการตัดยอด (Modulus Counter / Mod-N)

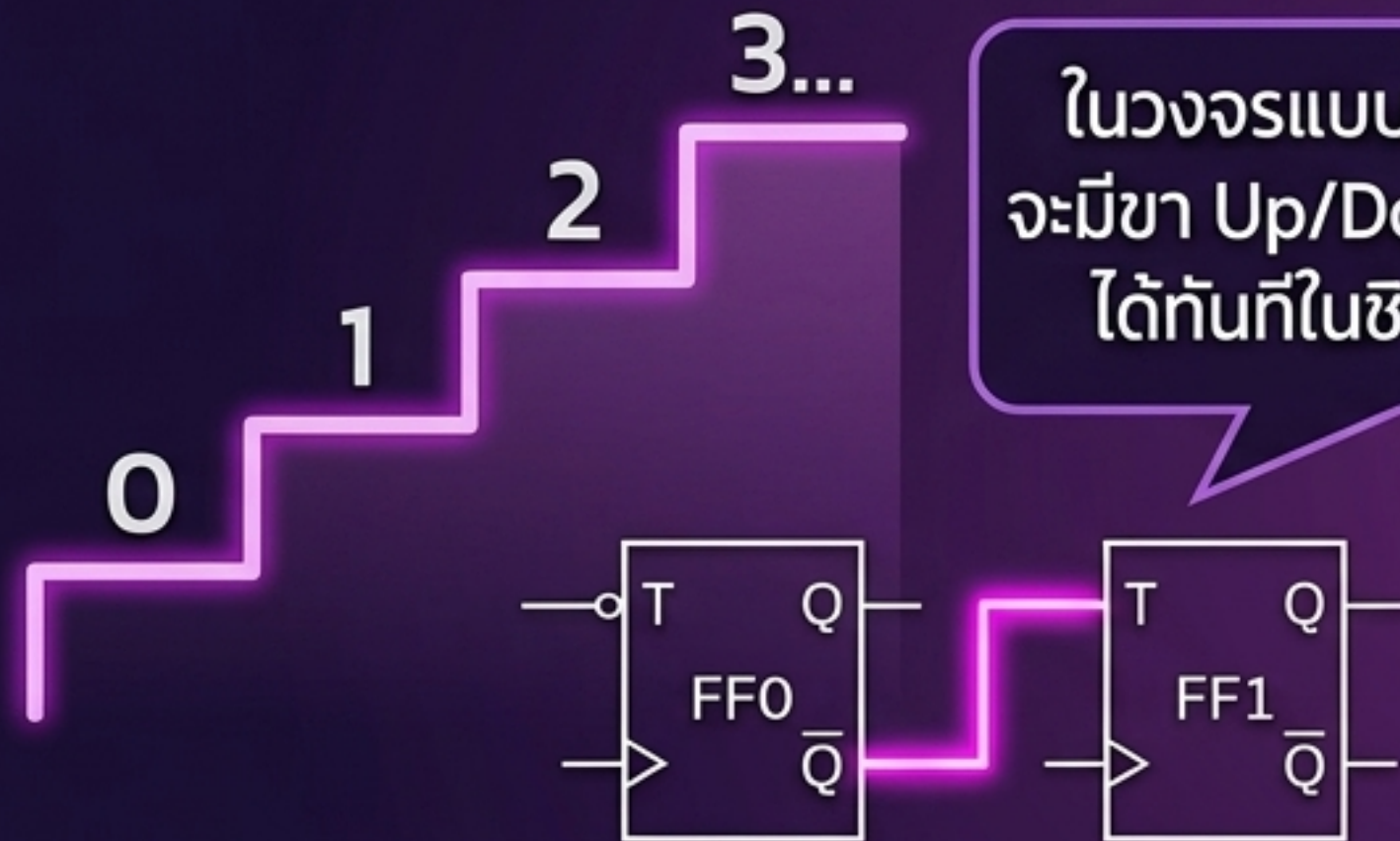
วงจรไม่จำเป็นต้องนับจนเต็มบิตเสมอไป

- Modulus คือการกำหนดให้วงจรนับไปถึงค่าที่ต้องการ แล้ว รีเซ็ต (Reset) ตัวเองกลับไป 0
- ตัวอย่าง: วงจรนับ 10 (Decade Counter / Mod-10)
  - ฟลิปฟลอป 4 ตัว ปกตินับได้ 0-15 (16 สเตต)
  - หากต้องการให้นับ 0-9 เราต้องสกัดจับสถานะที่ 10 (Binary 1010)
  - นำเอาต์พุตที่มีลอจิกเป็น 1 ( $Q_A$  และ  $Q_D$ ) มาเข้า NAND Gate เพื่อสร้างสัญญาณไปกระตุ้นขา CLR (Clear) ทำลายสถานะให้กลับเป็นศูนย์ทันที



# สลับทิศทางการเดินหน้าและถอยหลัง (Up / Down Counters)

## นับขึ้น - Count Up

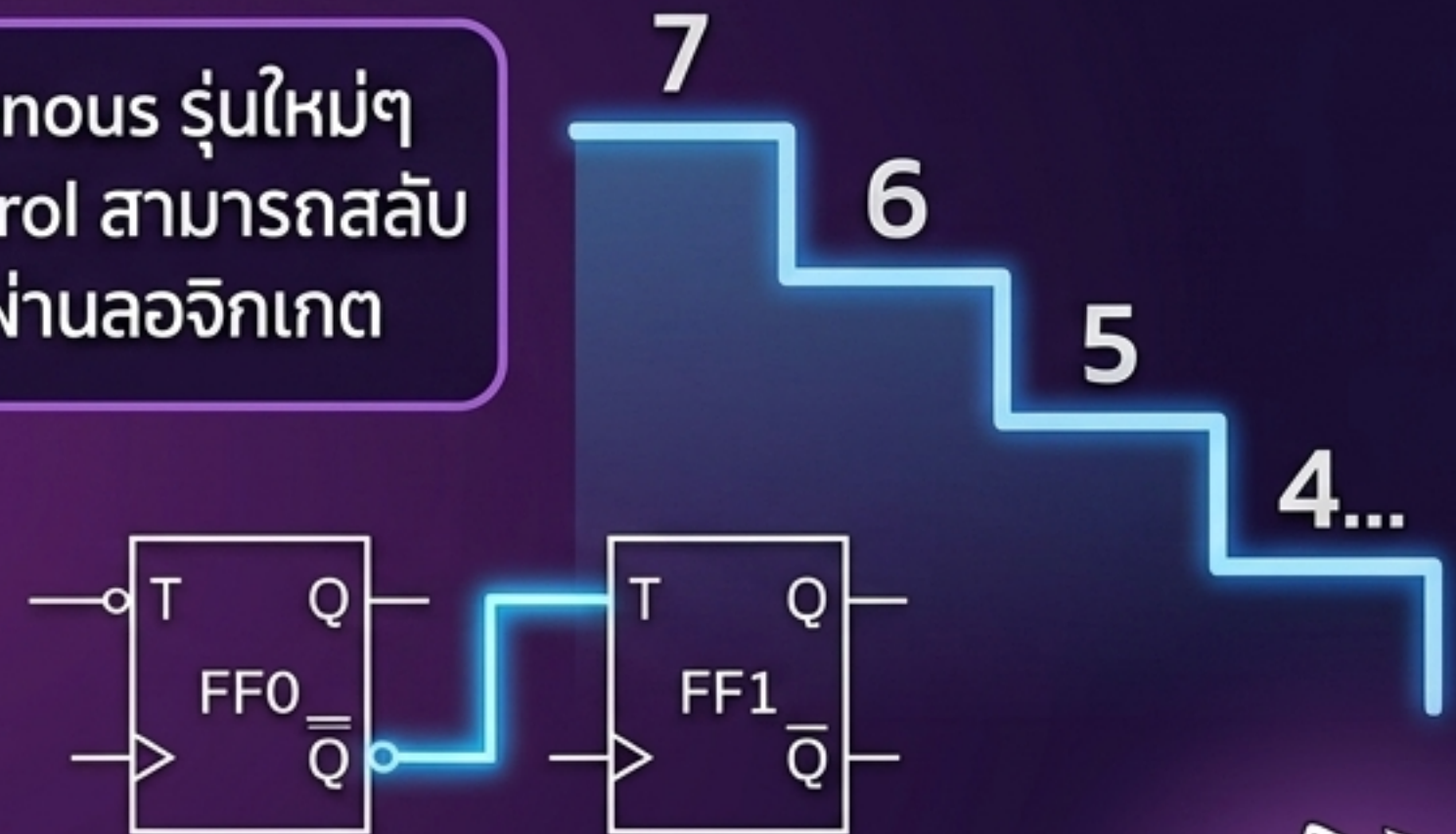


ตัวเลขเรียงจากน้อยไปหามาก

การต่อวงจร Async:

นำเอาต์พุตสถานะปกติ (Q) ไปใช้เป็นสัญญาณนาฬิกากระตุ้นฟลิปฟลอปถัดไป

## นับลง - Count Down



ตัวเลขเรียงจากมากไปหาน้อย

การต่อวงจร Async:

เปลี่ยนไปนำเอาต์พุตสถานะตรงข้าม ( $\bar{Q}$ ) ไปกระตุ้นตัวถัดไปแทน

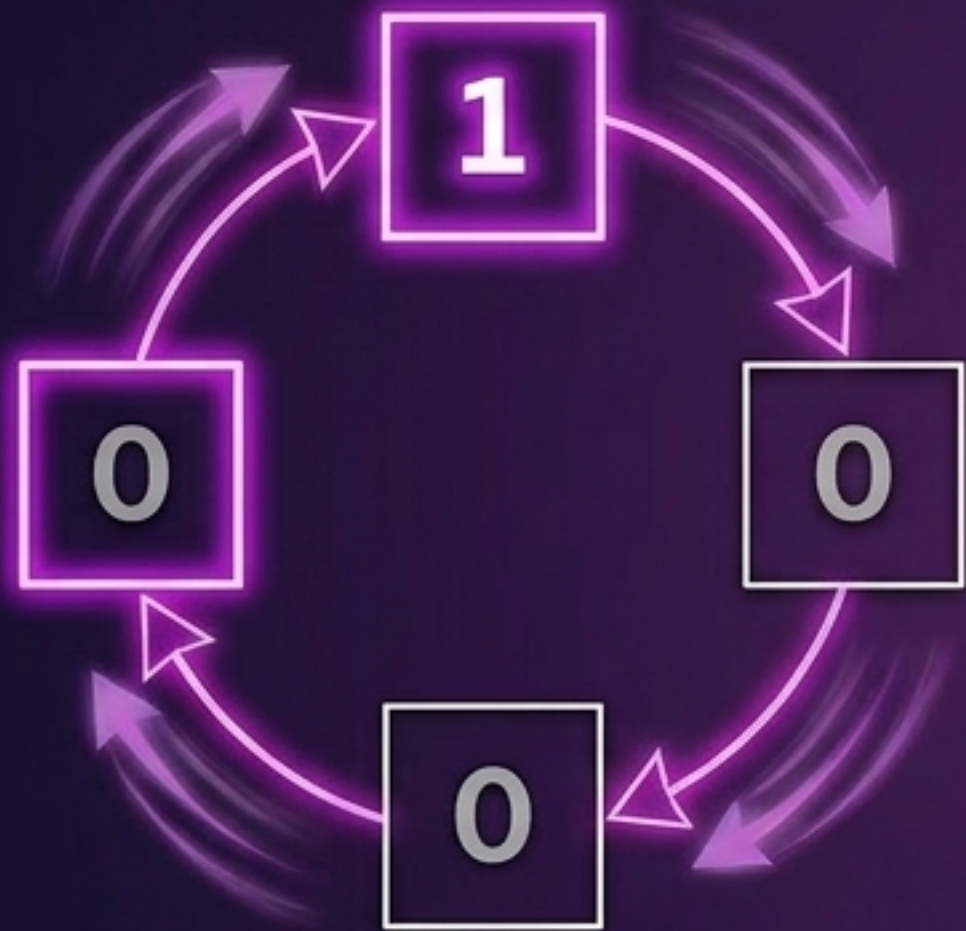
ในวงจรแบบ Synchronous รุ่นใหม่ๆ จะมีขา Up/Down Control สามารถสลับได้ทันทีในชิปตัวเดียวผ่านลอจิกเกต



# วงจรมับแบบกะข้อมูล (Shift Register Counters)

ลำดับวนซ้ำจากการป้อนกลับ (Feedback Loop)

## 1. Ring Counter



- เอาต์พุตตัวสุดท้าย ป้อนกลับเข้าอินพุตตัวแรกโดยตรง
- มีสถานะ: 1 เพียงตัวเดียวที่วิ่งวนไปเรื่อยๆ (N States)
- กอตรหัสง่ายมาก นิยมนำไปสร้างวงจรไฟวิ่ง (LED Chaser) หรือสแกนลำดับ

## 2. Johnson Counter / Twisted Ring



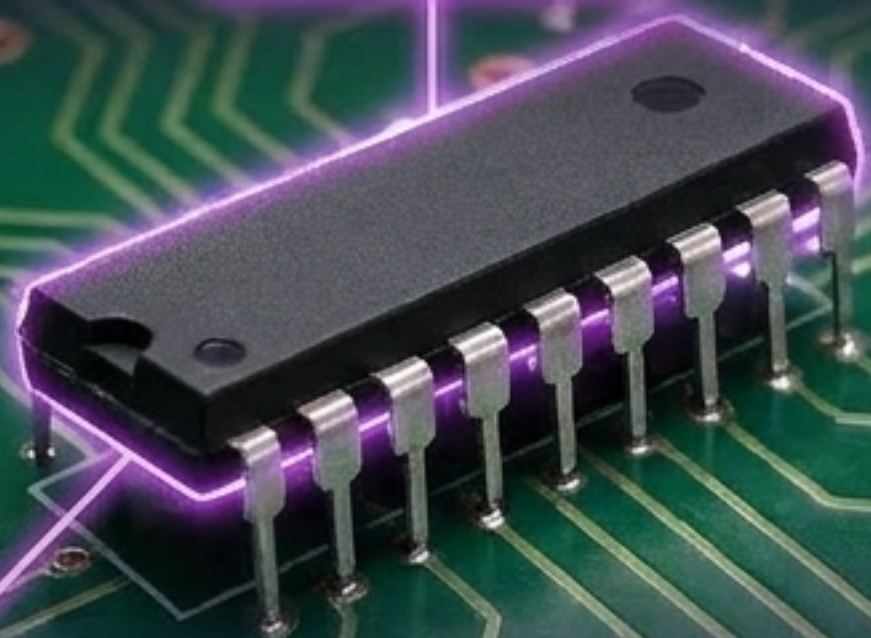
- นำเอาต์พุตตัวสุดท้าย แบบกลับสภาวะ ( $\bar{Q}$ ) ป้อนกลับเข้าตัวแรก
- กลุ่มของบิต 1 จะค่อยๆ ยืดออกและหดลง สร้าง State ได้มากกว่าฮาร์ดแวร์เท่าเดิม ( $2N$  States)



# ก้าวสู่การใช้งานจริงในอุตสาหกรรม (Practical Commercial ICs)

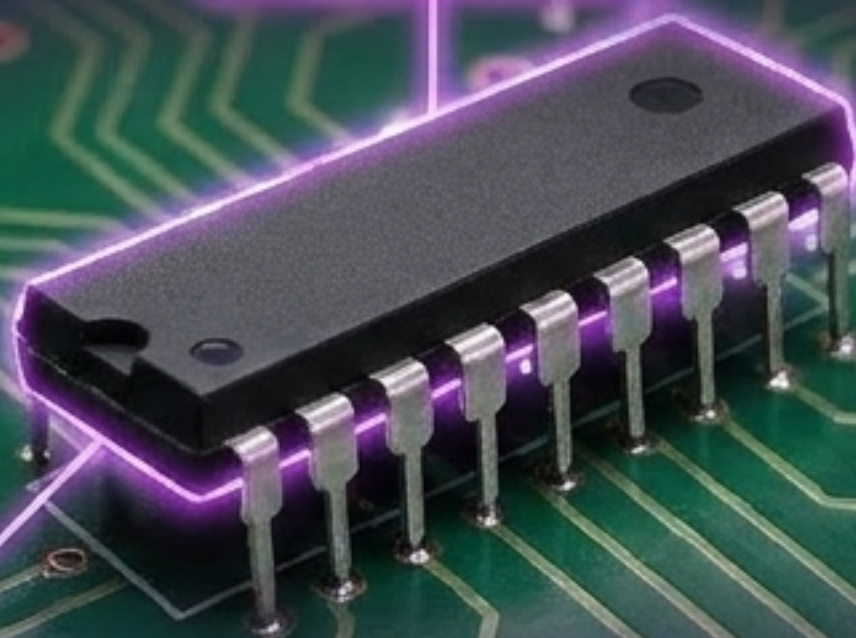
ซีพวงจรมีขอบนิยามสำหรับแผงวงจร

IC 7493



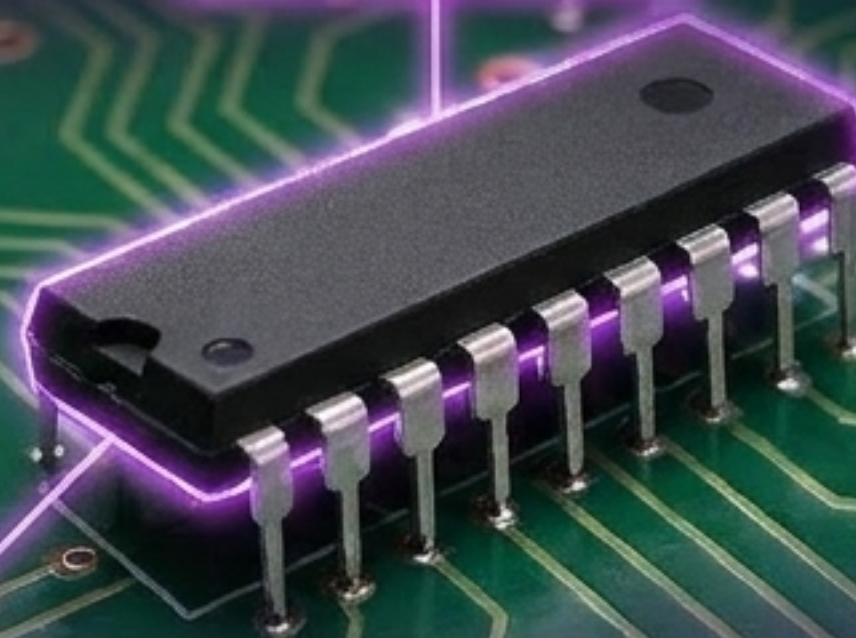
- วงจรนับ 4 บิต แบบ Asynchronous
- ต่อโครงสร้างเป็นตัวหารความถี่ 16 (Divide-by-16) ได้ง่าย

IC 7490



- วงจรนับ 10 (Decade Counter) แบบ Asynchronous
- ไอซียอดฮิตสำหรับสร้างนาฬิกา ดิจิทัลและระบบแบ่งความถี่ฐานสิบ

IC 74193



- วงจรนับ 4 บิต แบบ Synchronous (นับขึ้นและนับลงได้)
- ความเร็วสูง มีขา Preset เพื่อตั้งค่าเริ่มต้นได้อย่างอิสระยืดหยุ่น



# สรุปภาพรวม: หัวใจของวงจรมับ (Key Takeaways)

## สถาปัตยกรรม (Architecture)

- Async: ต่อกับอนุกรม, ประหยัดไฟ, แต่มีข้อเสียเรื่องความหน่วงเวลา
- Sync: ต่อกับสัญญาณนาฬิกาขนาน, รวดเร็วแม่นยำ, แลกมากับลอจิกที่ซับซ้อน

## วงจรมับ (Counter)

## การประยุกต์ใช้ (Applications)

- ตัวหารความถี่
- ระบบควบคุมลำดับขั้น
- ไฟวิ่ง
- ฐานเวลาของระบบคอมพิวเตอร์

## การปรับแต่ง (Customization)

- ทิศทาง: เลื่อนนับขึ้น (Up) หรือนับลง (Down) ได้ตามสภาวะเอาต์พุต
- Modulus: ดักจับลอจิกเพื่อสั่ง Reset (CLR) ให้นับถึงขีดจำกัดที่ต้องการ (เช่น Mod-10)

