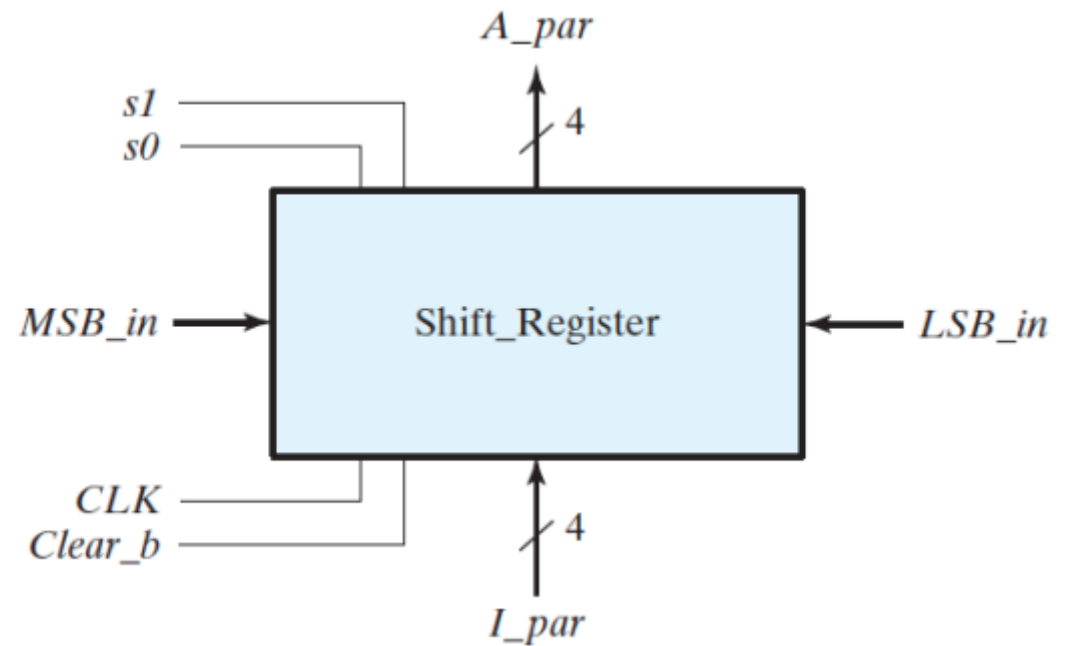
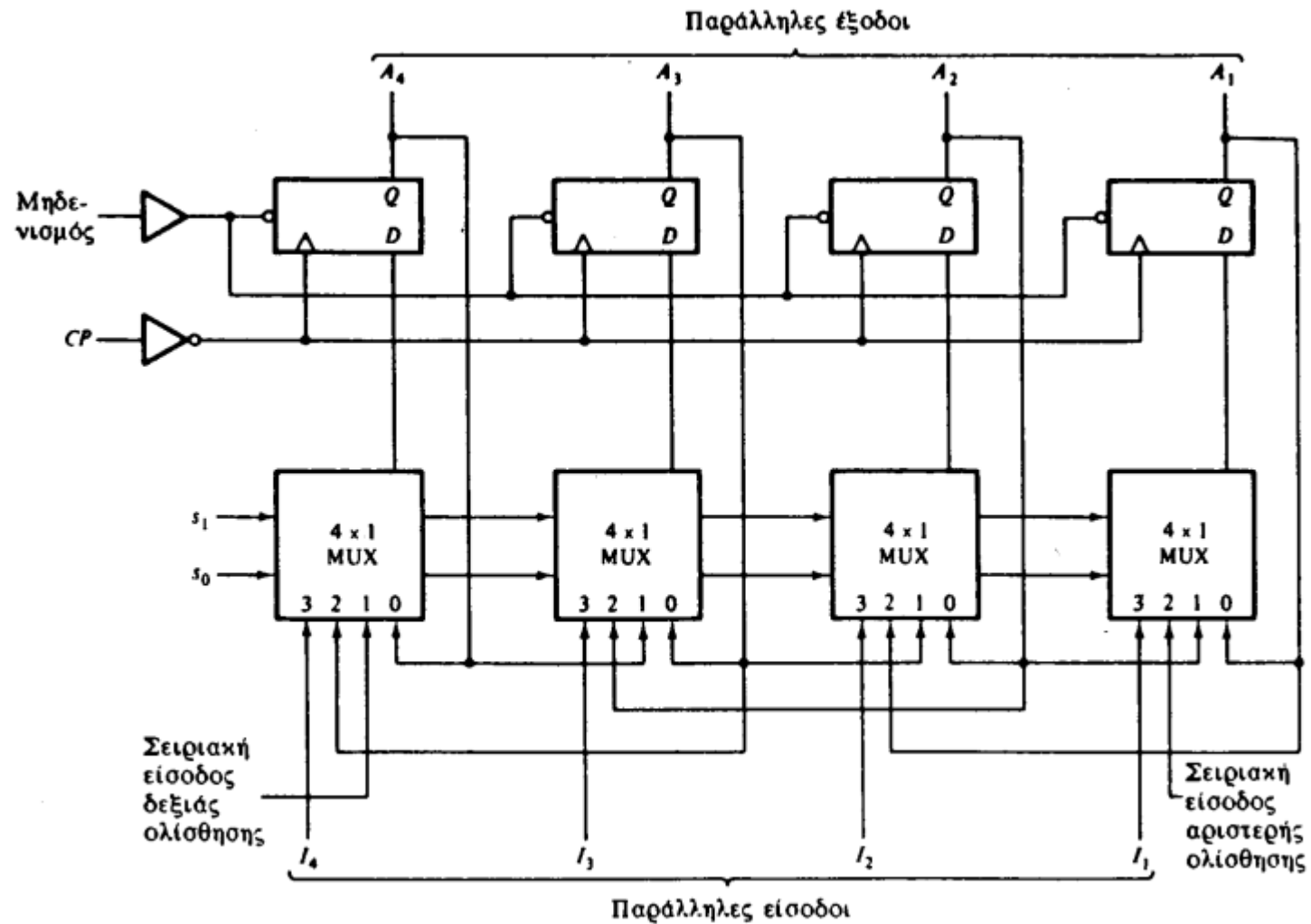


Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης

Mode Control		
s_1	s_0	Register Operation
0	0	No change
0	1	Shift right
1	0	Shift left
1	1	Parallel load

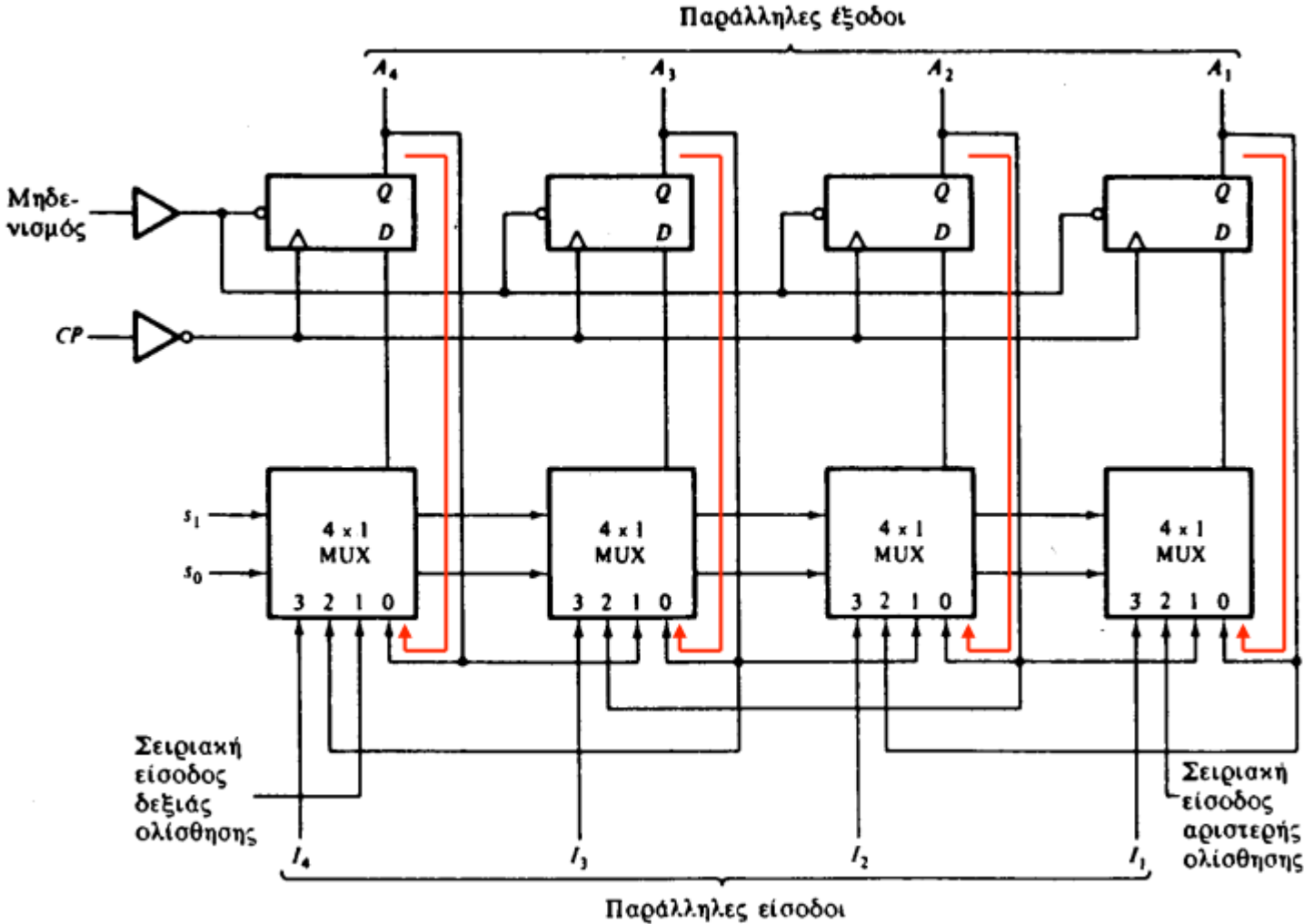


Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης



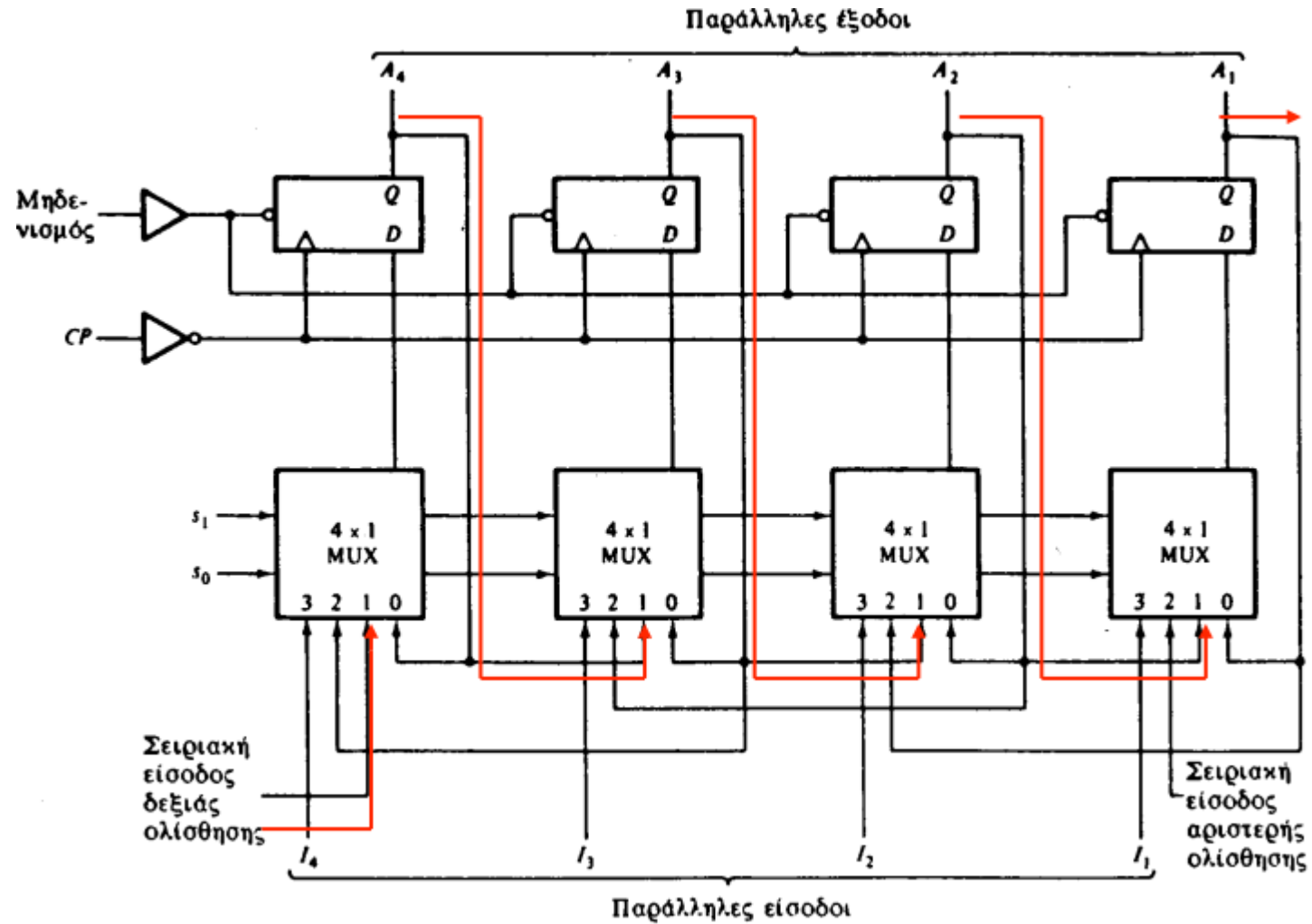
Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης

$s_1 s_0 = 00$
αναλοίωτος



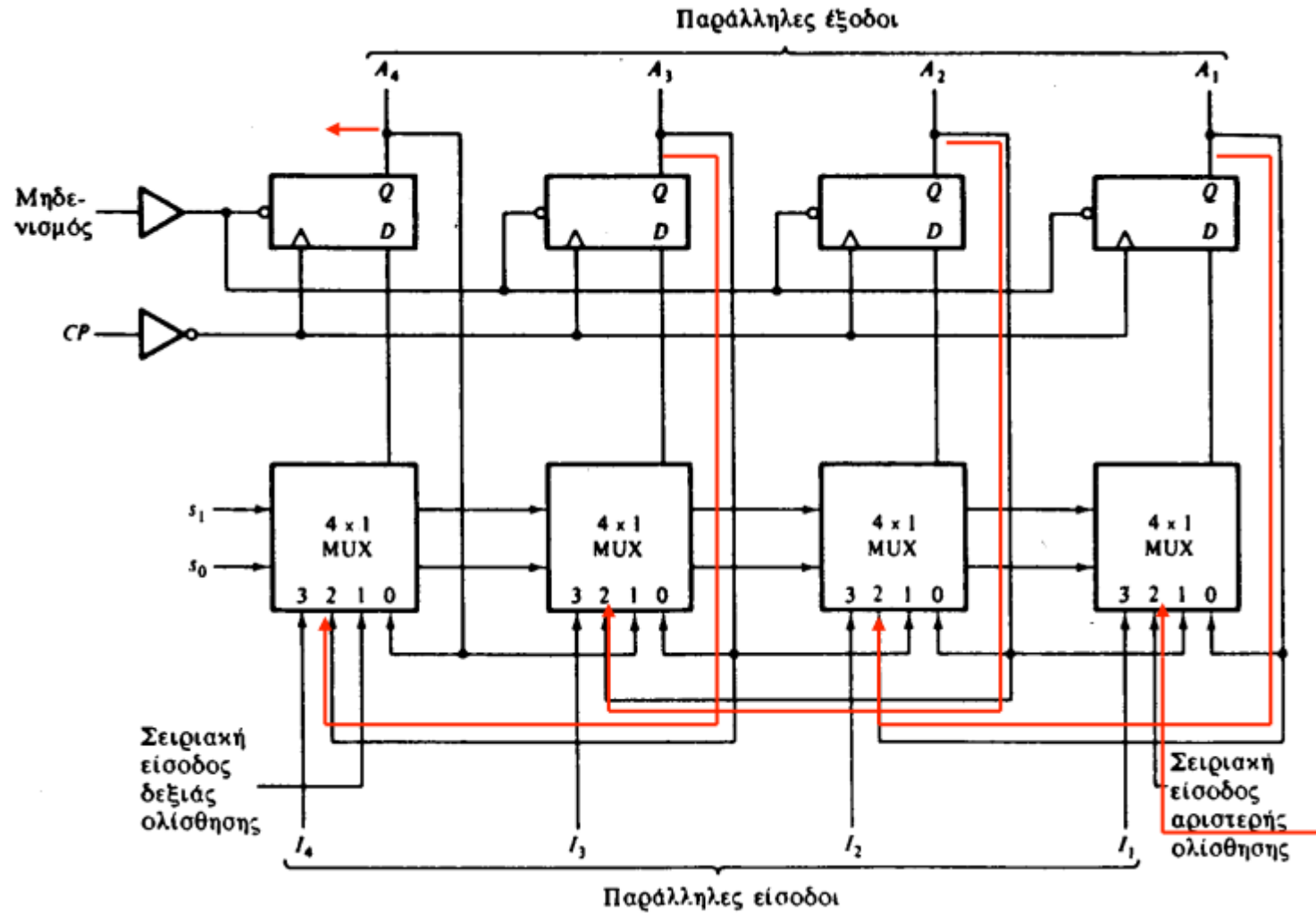
Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης

$s_1 s_0 = 01$
Δεξιά ολίσθηση



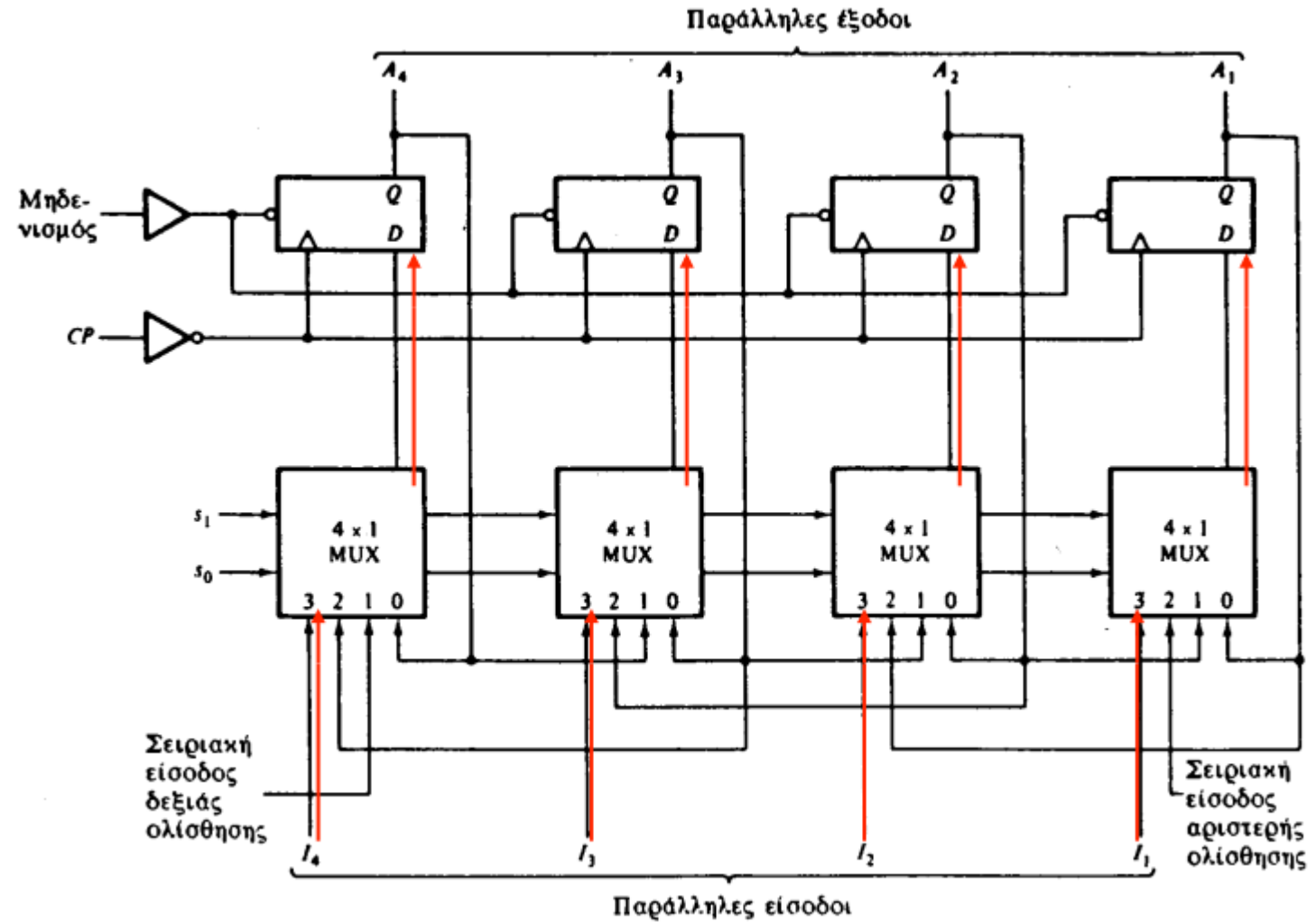
Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης

$s_1 s_0 = 10$
Αριστερή
ολίσθηση



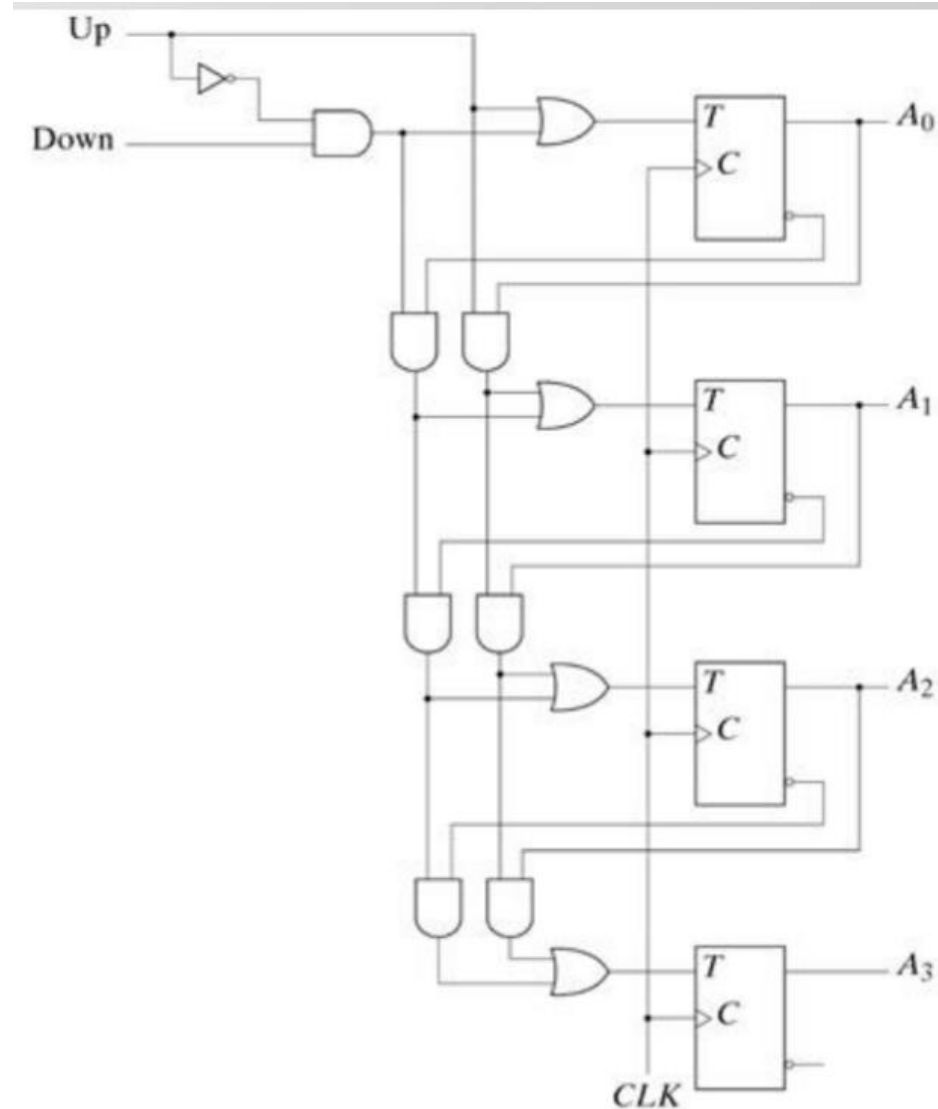
Καταχωρητής Ολίσθησης-Παράλληλης Φόρτωσης

$s_1 s_0 = 11$
Παράλληλη
φόρτωση



Σύγχρονος Δυαδικός Μετρητής Πάνω/Κάτω

Ο σύγχρονος μετρητής μπορεί να μετράει προς τα κάτω αν στις εισόδους των πυλών ΚΑΙ περάσουμε τις συμπληρωματικές εξόδους των flip flops.



Δυαδικός Μετρητής Παράλληλης Φόρτωσης

Φόρτωση = 1

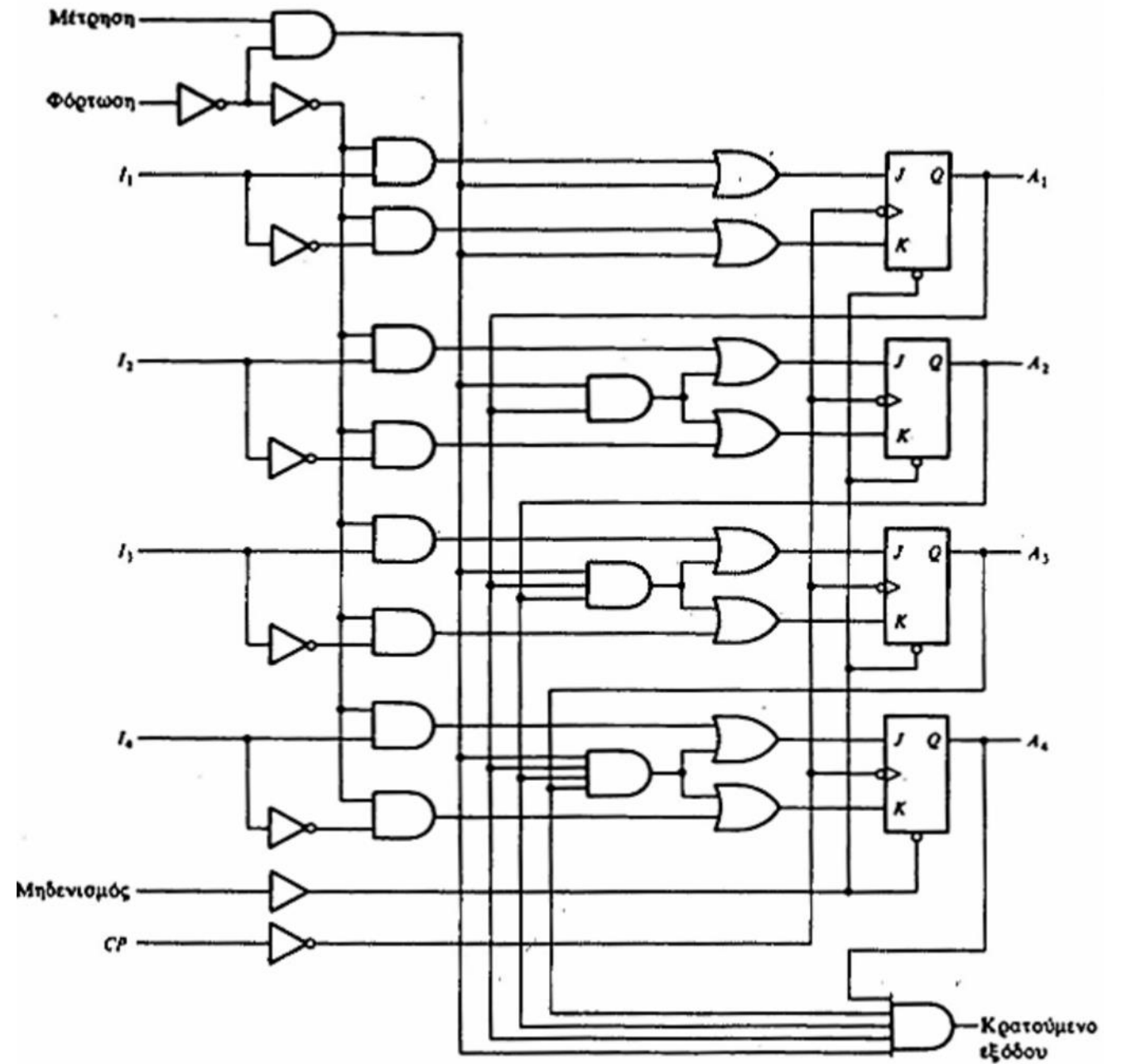


Φόρτωση
(Μέτρηση = X)

Φόρτωση=0 &
Μέτρηση=1



Μέτρηση



Δυαδικός Μετρητής Παράλληλης Φόρτωσης

Μηδενισμός	CP	Φόρτωση	Μέτρηση	Λειτουργία
0	X	X	X	Μηδενισμός $A_4A_3A_2A_1 = 0000$
1	X	0	0	Αμετάβλητος
1	↑	1	X	Φόρτωση από εισόδους
1	↑	0	1	Μέτρηση: επόμενος δυαδικός αριθμός

