#### Chapitre 2

### Les registres



#### Définition

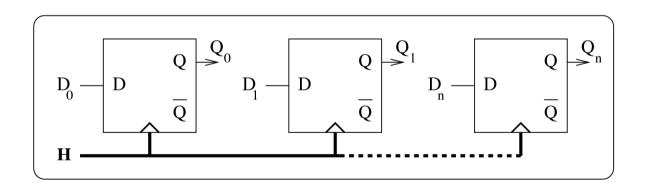
Registre = ensemble de bascules D pilotées (synchronisée) par la même horloge

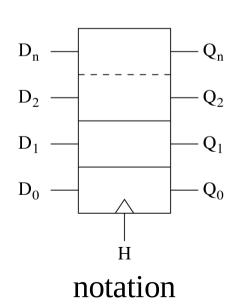
- une bascule D un bit

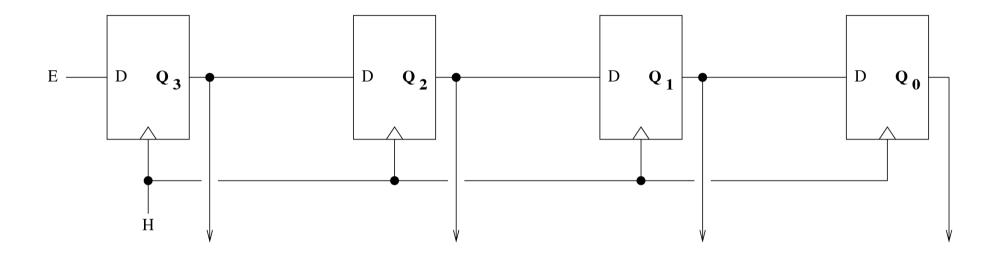
- un registre

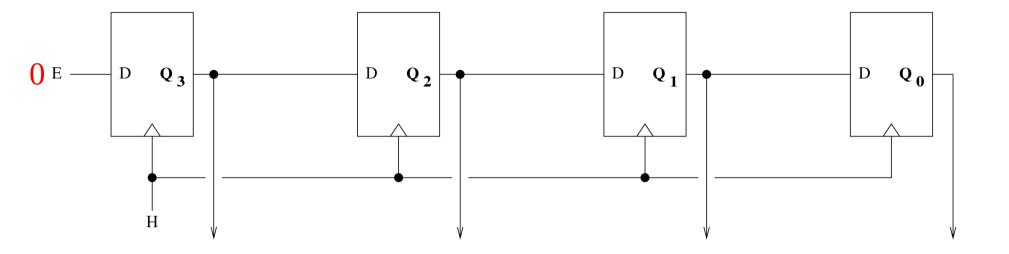


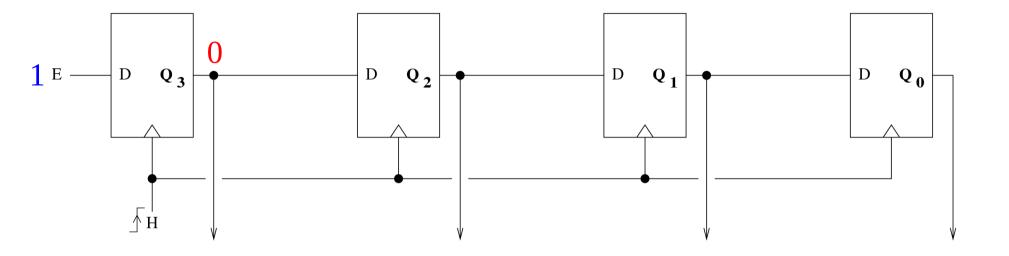
un nombre binaire

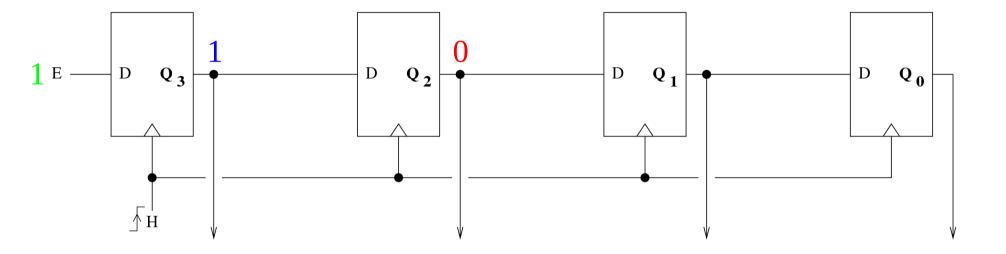


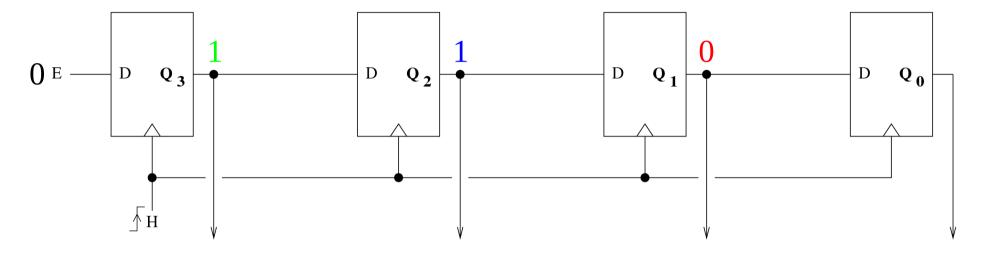


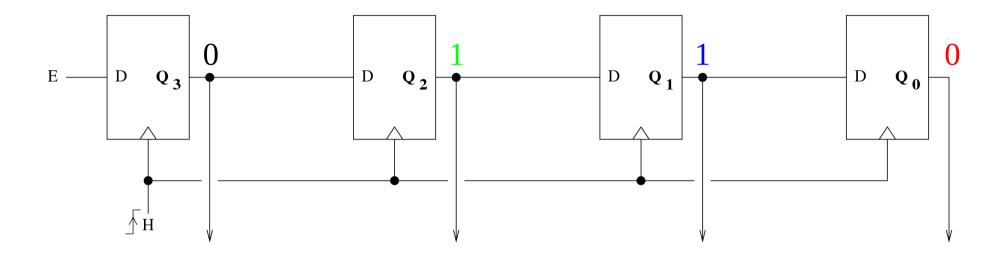






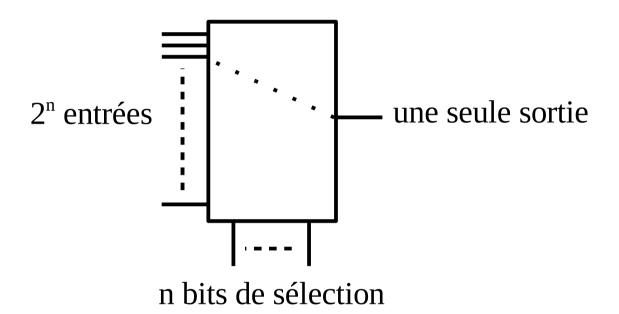






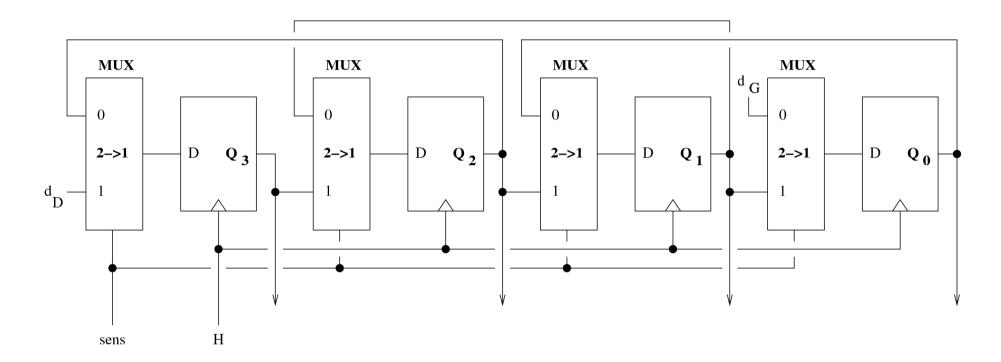
#### Amélioration ...

Rappel: les Multiplexeurs



Donc des aiguillages de données ...

### Registre à décalage multi-fonctions

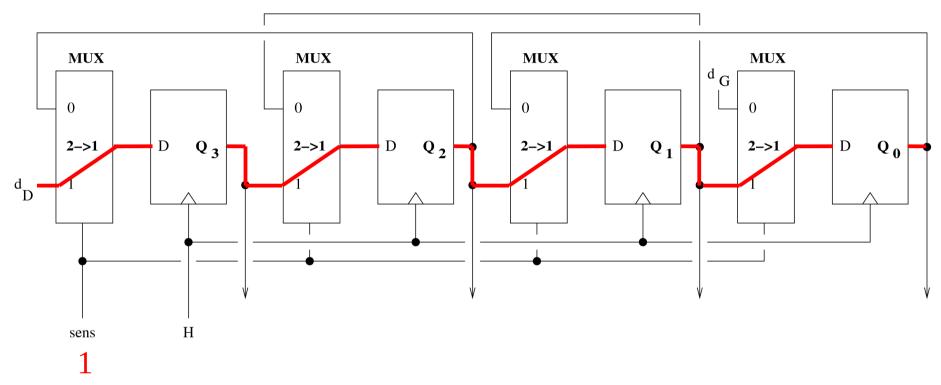


Sens=1 décalage à droite

Sens=0 décalage à gauche



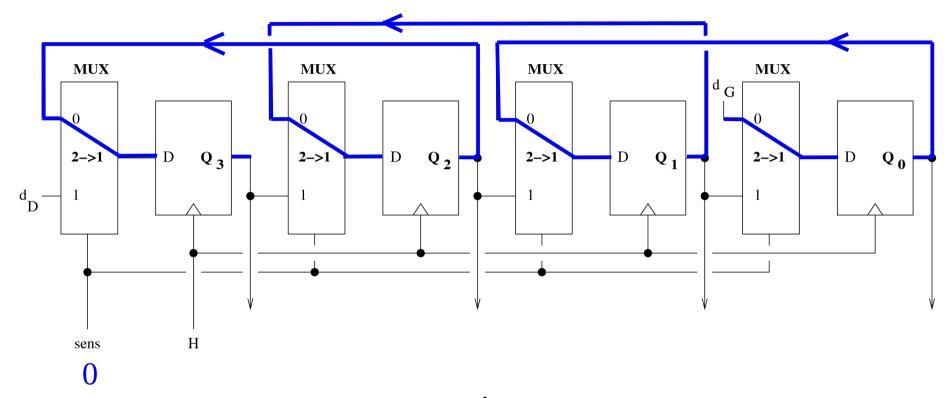
# Registre à décalage multi-fonctions



Sens=1 décalage à droite

Sens=0 décalage à gauche

### Registre à décalage multi-fonctions



Sens=1 décalage à droite

Sens=0 décalage à gauche

Décalage à droite Décalage à gauch
------------------------------------

10100 11

1010 110

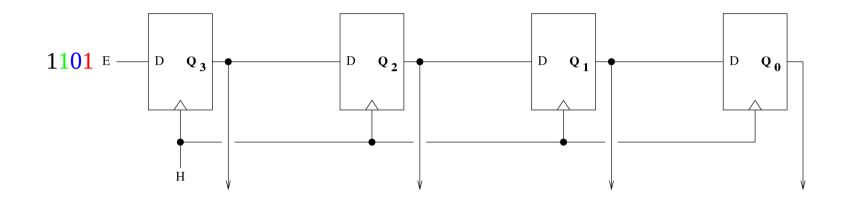
101 1100

10 11000

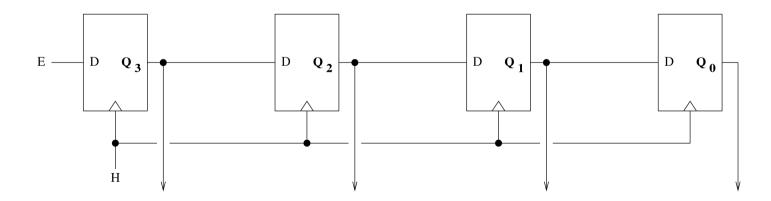
Décalage à droite		Décalage à gauche		
10100	20	11	3	
1010	10	110	6	
101	5	1100	12	
10	2	11000	24	

Décalage à droite		Décalage à gauche	
10100	20	11	3
1010	10	110	6
101	5	1100	12
10	2	11000	24
Division par deux		multiplication par deux	

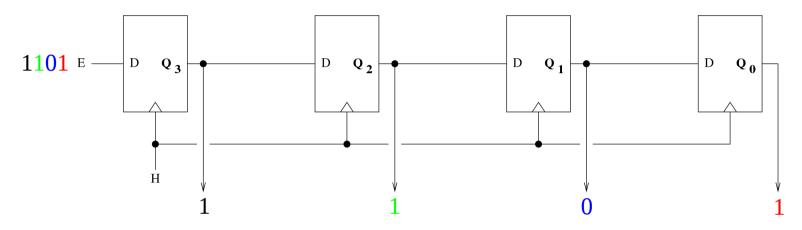
#### Conversion série-parallèle



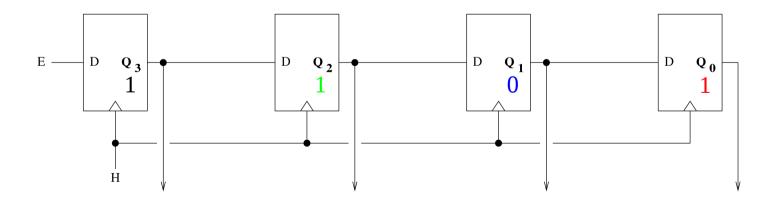
#### Conversion parallèle-série



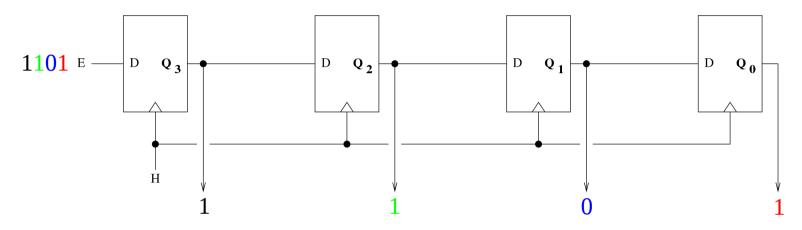
#### Conversion série-parallèle



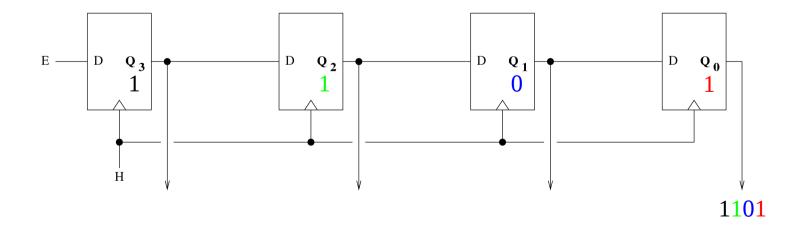
#### Conversion parallèle-série



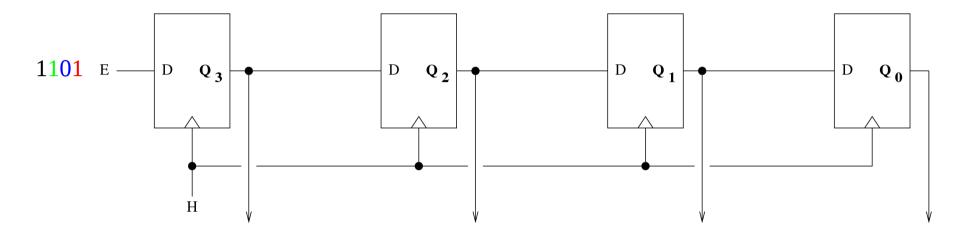
#### Conversion série-parallèle



#### Conversion parallèle-série



#### Ligne à retard



#### Ligne à retard

