Lernzettel

Timing-Grundlagen: Verzögerungen, Setup/Hold, Takt-Skew und Leistungskennwerte

Universität: Technische Universität Berlin

Kurs/Modul: Technische Grundlagen der Informatik (TechGI) - Digitale Systeme

Erstellungsdatum: September 6, 2025



Zielorientierte Lerninhalte, kostenlos! Entdecke zugeschnittene Materialien für deine Kurse:

https://study. All We Can Learn. com

Technische Grundlagen der Informatik (TechGI) - Digitale Systeme

Lernzettel: Timing-Grundlagen: Verzögerungen, Setup/Hold, Takt-Skew und Leistungskennwerte

(1) Verzögerungen in digitalen Schaltungen.

Verzögerungen beschreiben, wie lange Signale vom Eingang bis zum Ausgang eines Pfades benötigen. Typische Größen sind:

$$t_{\rm pd} = \text{Propagation Delay (Worst-Case)}, \quad t_{\rm cd} = \text{Contamination Delay (Best-Case)}.$$

Gatter- und Pfad-Delays. In einer reinen Folge von Gattern gilt für einen Pfad:

$$t_{\rm pd}^{\rm Pfad} = \sum t_i^{\rm max}, \qquad t_{\rm cd}^{\rm Pfad} = \sum t_i^{\rm min}, \label{eq:pfad}$$

wobei t_i^{\max} bzw. t_i^{\min} die maximalen bzw. minimalen Verzögerungen des jeweiligen Gatter-Eintrags sind.

Clock-to-Q-Delay. Für ein Register gilt oft:

 $t_{\rm clk2q} = {
m Zeit}$ vom Clock-Edge am Eingang bis Q-Ausgangsänderung.

Beispielhafte Grössen. Für einen Pfad kann gelten:

$$t_{\rm comb}^{\rm max} = \sum t_{\rm Gate}^{\rm max}, \qquad t_{\rm comb}^{\rm min} = \sum t_{\rm Gate}^{\rm min}.$$

(2) Setup- und Hold-Zeiten.

Setup- und Hold-Zeiten sichern die richtige Datendarbietung bei einer Taktung.

Setup-Zeit: Die Daten eines Pfades müssen vor dem auf dem Ziel-Register tackt abgehaltenen Rand stabil sein. Für einen Register-zu-Register-Pfad gilt grob:

$$t_{\text{clk2q}} + t_{\text{comb}}^{\text{max}} + t_{\text{setup}} \le T + s,$$

 mit

$$s = t_{\text{clk,dest}} - t_{\text{clk,src}}$$
 (Skew).

Hold-Zeit: Die Daten bleiben nach dem Rand stabil. Dann gilt grob:

$$t_{\rm clk2q} + t_{\rm comb}^{\rm min} \ge t_{\rm hold} + s.$$

Marginformeln.

$$M_{\text{setup}} = T + s - (t_{\text{clk2q}} + t_{\text{comb}}^{\text{max}} + t_{\text{setup}}) \ge 0,$$

$$M_{\text{hold}} = t_{\text{clk2q}} + t_{\text{comb}}^{\text{min}} - t_{\text{hold}} - s \ge 0.$$

(3) Takt-Skew.

Der Skew s beschreibt die Abweichung der Clock-Ankunft am Ziel- gegenüber dem Quell-Register:

 \bullet Positiver Skew (s>0): Dest-Schaltung kommt später an. Erhöht den Setup-Spielraum, verschlechtert jedoch die Hold-Marge.

• Negative Skew (s < 0): Dest-Schaltung kommt früher an. Verschlechtert den Setup-Spielraum, verbessert die Hold-Marge.

(4) Leistungskennwerte digitaler Systeme.

Wichtige Kenngrößen zur Beurteilung von digitalen Systemen:

Dynamische Leistung:

$$P_{\rm dvn} = \alpha C_L V^2 f,$$

wobei α der Aktivitätsfaktor, C_L die Lastkapazität, V die Versorgungsspannung und f die Taktrate ist.

Statische Leistung:

$$P_{\text{static}} = I_{\text{leak}} V$$
.

Gesamtleistung:

$$P = P_{\text{dyn}} + P_{\text{static}}.$$

Energie pro Zyklus: Bei einer Periodenlänge T = 1/f gilt

$$E_{\text{cycle}} = PT = \frac{P}{f}.$$

Energie pro logischer Operation (typisch, unter Annahme eines einzelnen Transitions-Event):

$$E_{\rm op} \approx C_L V^2$$
.

Power-Delay-Product (PDP):

$$PDP = P \cdot t_{pd}.$$

Hinweise zur Anwendung.

- Höhere Frequenzen erhöhen dynamische Leistung stark (durch f).
- Reduktion von Kapazität, Spannung oder Aktivität senkt P erheblich, oft unter Beachtung von Zuverlässigkeit.
- Skew-Management ist entscheidend für Takt-Timing; optimieren bedeutet oft verbesserte Margin, aber ggf. mehr Komplexität.

Beispielrechnung (kurz).

Gegeben: $t_{\rm clk2q} = 0.25$ ns, $t_{\rm comb}^{\rm max} = 0.60$ ns, $t_{\rm setup} = 0.15$ ns, Periode T = 1.0 ns, Skew s = 0.05 ns. Setup-Constraint prüft:

$$t_{\rm clk2q} + t_{\rm comb}^{\rm max} + t_{\rm setup} = 0.25 + 0.60 + 0.15 = 1.00 \text{ ns} \le T + s = 1.05 \text{ ns}.$$

 \rightarrow Setup-Marge $M_{\text{setup}} = 0.05 \text{ ns} \ge 0.$

Hold-Constraint (Beispielwerte für Stabilität): $t_{\rm comb}^{\rm min}=0.20$ ns, $t_{\rm hold}=0.10$ ns. Prüfung:

$$t_{\text{clk2q}} + t_{\text{comb}}^{\text{min}} = 0.25 + 0.20 = 0.45 \text{ ns}$$

muss größer sein als $t_{\text{hold}}+s=0.10+0.05=0.15$ ns. Das erfüllt die Hold-Anforderung; Hold-Marge $M_{\text{hold}}=0.30$ ns ≥ 0 .