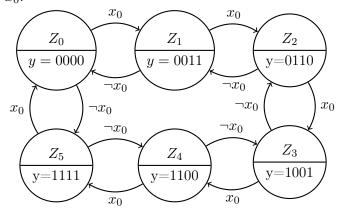
## Aufgabe3.1

Die Schaltung soll einen Zähler darstellen der in 3er Schritten vorwärts oder rückwärts Zählt. Das Umstellen der Zählrichtung erfolgt durch den Schalter  $x_0$ .



$$\begin{split} \mathbf{A} &= \{X,Y,Z,\delta,\mu\} \text{ ,mit} \\ \mathbf{X} &: B \Rightarrow \{x_0\} \\ \mathbf{Y} &: B^4 \Rightarrow \{y_3,y_2,y_1,y_0\} \\ \mathbf{Z} &: B^6 \Rightarrow \{Z_5,Z_4,Z_3,Z_2,Z_1,Z_0\}, \text{ mit} \\ ON(Z_0) &= \{0000\} \\ ON(Z_1) &= \{0011\} \\ ON(Z_2) &= \{0110\} \\ ON(Z_3) &= \{1001\} \\ ON(Z_4) &= \{1100\} \\ ON(Z_5) &= \{1111\} \\ \delta &: B^3 \Rightarrow \{z_2^+,z_1^+,z_0^+\} \end{split}$$

Für die Zustandsübergangsfunktion gilt

$$z_{2}^{+} = (x_{0} \wedge \neg z_{2} \wedge z_{1} \wedge \neg z_{0}) \vee (\neg x_{0} \wedge z_{1} \wedge z_{0}) \vee (x_{0} \wedge z_{2} \wedge 2_{0})$$

$$z_{1}^{+} = (\neg x_{0} \wedge \neg z_{2} \wedge \neg z_{1} \wedge z_{0}) \vee (\neg x_{0} \wedge z_{1} \wedge \neg z_{0}) \vee (x_{0} \wedge \neg z_{2} \wedge \neg z_{1})$$

$$z_{0}^{+} = \neg z_{0}$$

$$\mu : B^{4} \Rightarrow \{y_{3}, y_{2}, y_{1}, y_{0}\}, \text{mit}$$

$$y_{3} = z_{2} \vee (z_{1} \wedge z_{0})$$

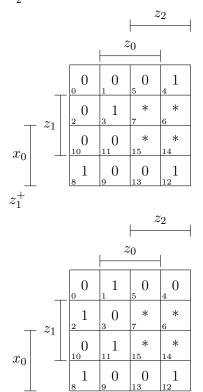
$$y_{2} = z_{2} \vee z_{1} \wedge z_{0}$$

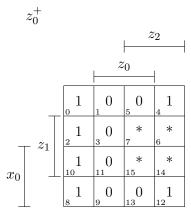
$$y_{1} = \neg z_{1} \wedge \neg z_{0} \vee z_{1} \wedge \neg z_{0}$$

$$y_{0} = z_{0}$$

Dazu die Wertetabelle													
$x_0$	$\mathbf{Z}$	$z_2$	$z_1$	$ z_0 $	$y_3$	$y_2$	$y_1$	$y_0$	$Z^+$	$z_{2}^{+}$	$ z_1^+ $	$ z_{0}^{+} $	
0	$Z_0$	0	0	0	0	0	0	0	$Z_1$	0	0	1	
0	$Z_1$	0	0	1	0	0	1	1	$Z_2$	0	1	0	
0	$Z_2$	0	1	0	0	1	1	0	$Z_3$	0	1	1	
0	$Z_3$	0	1	1	1	0	0	1	$Z_4$	1	0	0	
0	$Z_4$	1	0	0	1	1	0	0	$Z_5$	1	0	1	
0	$Z_5$	1	0	1	1	1	1	1	$Z_0$	0	0	0	
0	_	1	1	0	*	*	*	*	_	*	*	*	
0	_	1	1	1	*	*	*	*	_	*	*	*	
1	$Z_0$	0	0	0	0	0	0	0	$Z_5$	1	0	1	
1	$Z_1$	0	0	1	0	0	1	1	$Z_0$	0	0	0	
1	$Z_2$	0	1	0	0	1	1	0	$Z_1$	0	0	1	
1	$Z_3$	0	1	1	1	0	0	1	$Z_2$	0	1	0	
1	$Z_4$	1	0	0	1	1	0	0	$Z_3$	0	1	1	
1	$Z_5$	1	0	1	1	1	1	1	$Z_4$	1	0	0	
1	_	1	1	0	*	*	*	*	_	*	*	*	
1	_	1	1	1	*	*	*	*	_	*	*	*	

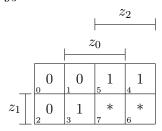
Daraus ergeben sich folgende KV-Diagramme für  $z_2^+, z_1^+$  und  $z_0^+, z_2^+$ 



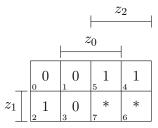


Folglich bilden folgende KV-Diagramme die Minimierung der Ausgangsfunktion.

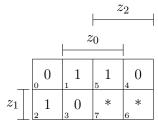
 $y_3$ 



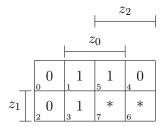
 $y_2$ 



 $y_1$ 

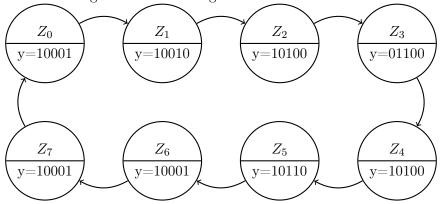


 $y_0$ 



Aufgabe 3.2

In dieser Aufgabe soll eine Ampel implementiert werden die Automatisch läuft. Heißt nach einer gewissen Zeit gibt es Automatisch grün die Fußgänger ohne das ein Knopf gedrückt werden muss. Es ist also ein Autonomer-Automat. Folglich beschreibt folgender Automat die Funktion der Ampel.



$\mathbf{Z}$	$z_2$	$z_1$	$ z_0 $	$z_2^+$	$z_1^+$	$ z_0^+ $	$J_2$	$K_2$	$J_1$	$K_1$	$J_0$	$\mid K_0 \mid$	$y_4$	$y_3$	$y_2$	$y_1$	$y_0$
$Z_0$	0	0	0	0	0	1	0	*	0	*	1	*	1	0	0	0	1
$Z_1$	0	0	1	0	1	0	0	*	1	*	*	1	1	0	0	1	0
$Z_2$	0	1	0	0	1	1	0	*	*	0	1	*	1	0	1	0	0
$Z_3$	0	1	1	1	0	0	1	*	*	1	*	1	0	1	1	0	0
$Z_4$	1	0	0	1	0	1	*	0	0	*	1	*	1	0	1	0	0
$Z_5$	1	0	1	1	1	0	*	0	1	*	*	1	1	0	1	1	0
$Z_6$	1	1	0	1	1	1	*	0	*	0	1	*	1	0	0	0	1
$Z_7$	1	1	1	0	0	0	*	1	*	1	*	1	1	0	0	0	1

Die Minimierung der Zustandsübergangsfunktion

