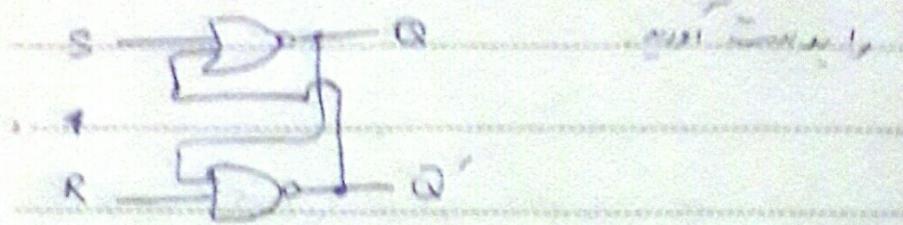


praktisch (fast jeder)

in der Praxis kann man das passen, weil (1)
die Information nicht immer wichtig ist



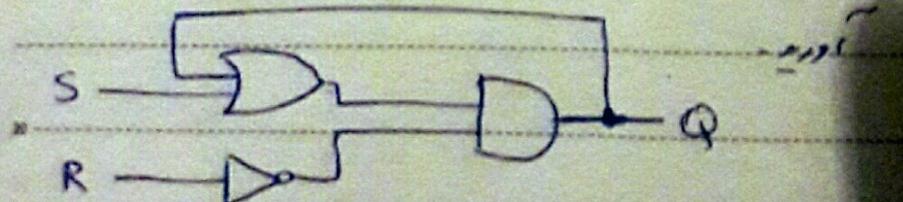
S	R	$Q(t)$	$Q(t+)$
0	0	0	0
0	0	1	0 } reset
0	1	0	0 } hold
0	1	1	1
1	0	0	0
1	0	1	0
1	1	0	0
1	1	1	0

gibt es eine „latch“

$$Q(t+) = S'RQ(t) \quad : \text{reset}$$

SR	00	01	11	10
$Q(t)$	0	0	0	0
	1	0	(1)	0

Ergebnis ist dass man das nicht schreibt (2)



S	R	$Q(t)$	$Q(t+)$
0	0	0	$(1,0) = 0$
0	0	1	$(1,1) = 1$
0	1	0	$(0,0) = 0$
0	1	1	$(0,1) = 0$
1	0	0	$(1,0) = 1$
1	0	1	$(1,1) = 1$
1	1	0	$(0,1) = 0$
1	1	1	$(0,0) = 0$

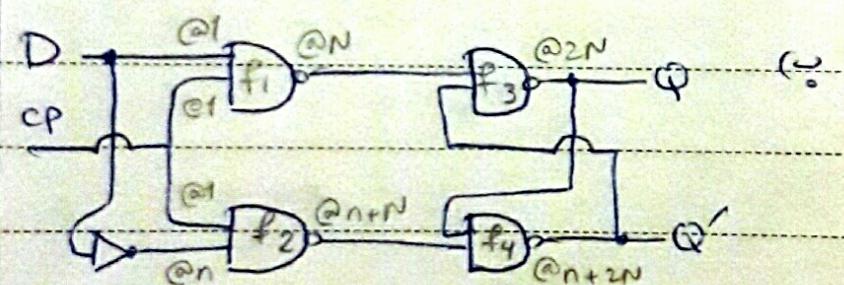
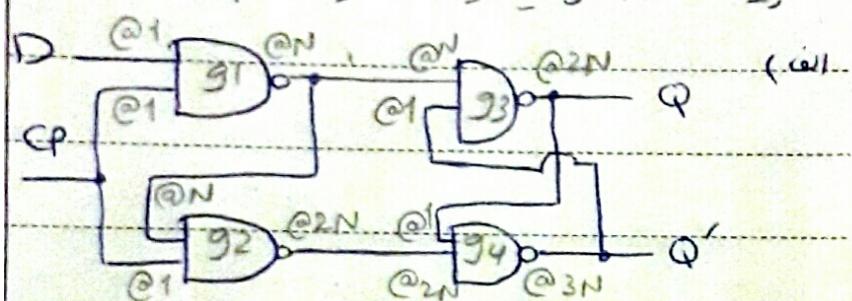
SR	00	01	11	10
Q	0	0	0	1
D	1	0	0	1

$$Q(t+) = SR' + R'Q = R'(S+Q(t))$$

ابن دو خروجی (out) این نشان می‌کند که در این حالت می‌توانیم (3)

می‌توانیم تغییرات را تفاوت بزرگی داشت (و همچنان

این تغییرات بزرگی را تغییرات کوچکی نامید.



پس از این درسته در ورودی دو خروجی داشت (out)

D	91	Q(t)'	91	Q(t)
CP	CP	91	92	92
0	0	0	1	1
0	0	1	1	0
0	1	0	1	0
0	1	1	0	0
1	0	0	1	0
1	0	1	1	0
1	1	0	0	1
1	1	1	0	0

ابن دو خروجی می‌تواند اتفاق بیفتد جون Q و Q' که متراد است.

D	CP	$Q(t)$	f_1	f_2	$f_3 \leq Q(t+1)$	f_4	$Q(t)'$	$Q(t)$
D	CP	$Q(t)$	f_1	f_2	$f_3 \leq Q(t+1)$	f_4	f_1	f_2
0	0	0	1	1	0	1	0	1
0	0	1	1	1	1	0	1	0
0	1	0	1	0	0	1	1	1
0	1	1	1	0	0	1	1	1
1	0	0	1	1	0	1	1	1
1	0	1	1	1	1	0	1	0
1	1	0	0	1	1	1	1	1
1	1	1	0	1	1	0	1	0

به این دو حالت نایاب تفاوت بین Q و Q' کی مشاهده شود.

خروجی حذف ارزش های هر دو مدار گلکی مشاهده پس این دو

مدار گلکرده ممکن باشد.

* همانطور که روی شکل مدار هم تأثیرگذشت ها مشاهده

شده در مدار شکل بعد $N @ 2N @ 3N @ Q(t+1)$ حاصل

می شود. برای آنکه زمان ورودی در دردی $Q(t)$.

1 @ درنظر گرفته شده چون از مرحله قبل آماده بوده و

وارد گشت شده. اما زمان ورودی خروجی $@N, 91 @N$ است

چون $@N$ زمان لازم است تا از D و CP خروجی 91

بعست آید. خروجی $(Q(t+1))$ هم بعد $N @ 3N @ 2N$ بدست می آید.

همه ایمپلاین این درون بود که زمان تأخیرگذشت $nand$ را

$@N$ درنظر بگیریم. حال اگر زمان تأخیرگذشت not ,

دقت نگیریم و ماین $@n @ N$ ایگر در چه مدار که

روی شکل می باشد زمان حاصل شدن خروجی $Q(t+1)$

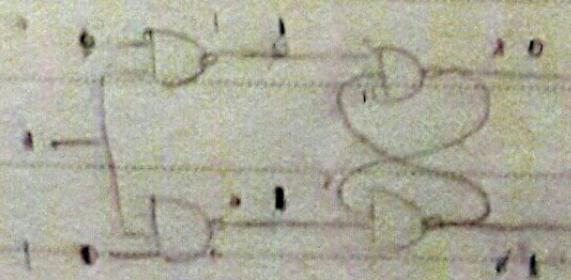
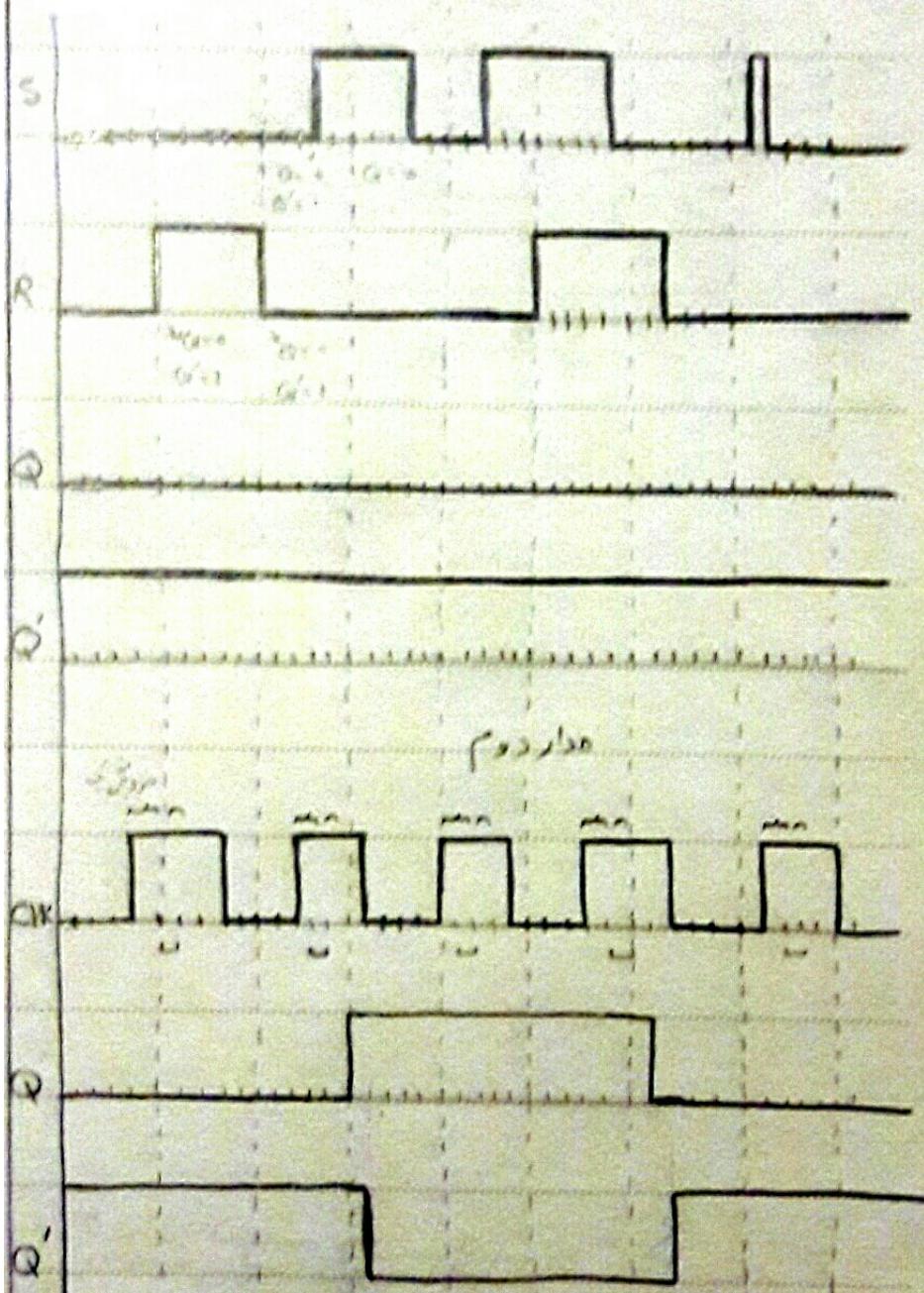
تفاوت نداهد راست اما خروجی بعد $Q(t+1)$ دو

حاصل می بود که متر از $3N @ 2N$ د مدار اول است.

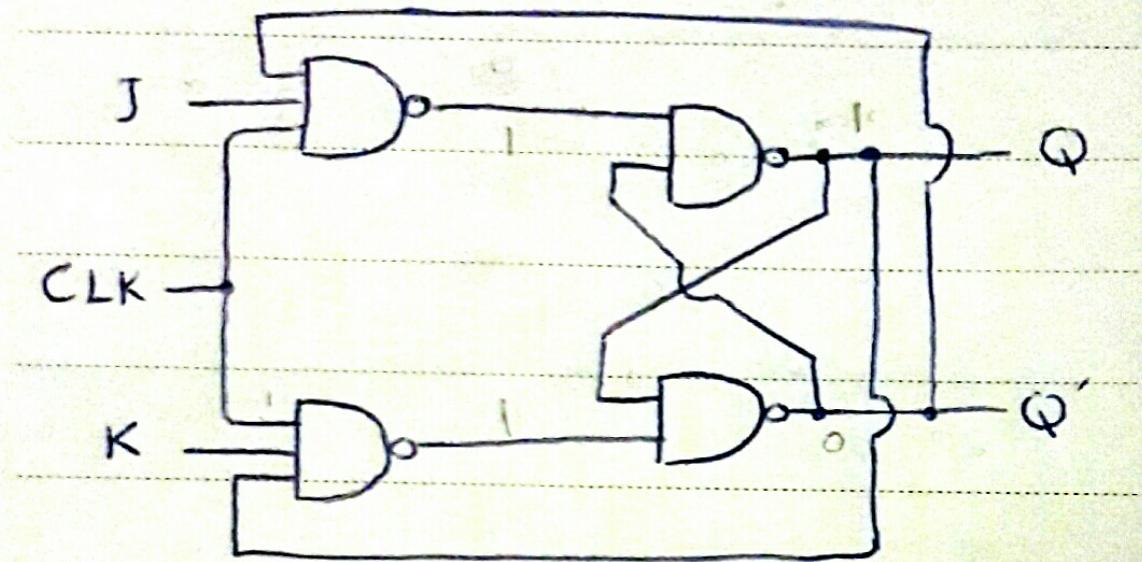
* اگر نظر دیامیکی در مدار ایگر آنکه not not مشترک

استفاده شود.

۴) مکانیزم های $R(t)$, $S(t)$
 شده است. مکانیزم $Q(t)$, $Q'(t)$
 در صورت که بینهای غیرعادی اتفاق منعنه آن را نمایع
 نمایی - خودکار زمانی که خودکار مدار تأخیر استاریک
 گیر (بعد ۵ نوچهای) است. عبارتند عواید مردم



(5) هدایت زیر را در نظر بگیرید. با استفاده از جدول صحت عملکرد آن را بررسی کنید. چهت عملکرد همار به صورت ملیپ طلاب شکل موج CLK را رسم کنید.



J	CLK	K	$Q(t)$	$Q(t+)$	$Q'(t+)$
0	0	0	0	0	1
0	0	0	1	1	0
0	0	1	0	0	1
0	0	1	1	1	0
0	1	0	0	0	1
0	1	0	1	1	0
0	1	1	0	0	1
0	1	1	1	0	1
1	0	0	0	0	1
1	0	0	1	1	0
1	0	1	0	0	1
1	0	1	1	1	0
1	1	0	0	1	0
1	1	0	1	1	0
1	1	1	0	1	0
1	1	1	1	1	0