НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ УКРАЇНИ "КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ" ФАКУЛЬТЕТ ІНФОРМАТИКИ ТА ОБЧИСЛЮВАЛЬНОЇ ТЕХНІКИ Кафедра обчислювальної техніки

КУРСОВА РОБОТА з дисципліни "Комп'ютерна логіка"

> Виконала Даніленко Наталія Олегівна Факультет ІОТ, Група ІО–43 Залікова книжка № 4304 Допущена до захисту _____

Опис альбому

№ рядка	Фармат	Позна	ЧЕННЯ	Найменування		Кількість	Примітка
1							
2				<u>Документація загальна</u>			
3							
4				розроблена заново			
5							
6	A4	<i>IAЛЦ.46362</i>	26.002 T3	Технічне завдання		4	
7	A2	<i>IAЛЦ.46362</i>	26.003 E2	Керуючий автомат		1	
8				Схема електрична			
9				функціональна			
10	A4	<i>IA/IЦ.46362</i>	26.004 <i>1</i> 13	Пояснювальна записка		15	
\vdash			 		24.04		
		NO day	Підэна Папа	<u> </u>	II UA		
Разраб.		№ докум. Даніленко Н.О.	Підпис Дата	<u> </u>	/lim.	Аркуш	
Перевір Реценз.		Поспішний О.С.		Опис		1	1
Н. Конт	. p.			альбому			ΚΠΙ" ΦΙΟΤ 4 ΙΟ-43
Затвер	₫.	Жабін В.І.		1		i PYH	4 <i>IU-43</i>

Технічне завдання

Зміст

1.	Призначення розроблюваного об'єкта	2
2.	Вхідні дані для розробки	2
3.	Склад пристроїв	3
4.	Етапи проектування і терміни їх виконання	4
5.	Перелік текстової і графічної документації	5

				IA/ILI.463626.002 T3							
	№ докум.	Підпис	Дата								
Розроб.	Даніленко Н.О.				/lim.	Аркцш	Аркцшів				
Перевір.	Поспішний О.С.			Технічне		5					
Реценз.				0.7	ATHY " KIII "						
Н. Контр.				завдання	ГРУПА 10-43						
Затверд.	Жабін В.І.										

2.1 Призначення розроблюваного об'єкта

У курсовій роботі нам необхідно виконати синтез автомата Мілі. Керую-чий автомат — це електрична схема, що виконує відображення вхідного сигналу у вихідний по заданому алгоритму. Практичне застосування даного автомата можливе в області обчислювальної техніки.

2.2 Вхідні дані для розробки

Варіант завдання визначається дев'ятьма молодшими розрядами залікової книжки представлений у двійковій системі числення (Таблиця 2.1).

Ταδлиця 2.1

 Варіант завдання

 h9
 h8
 h7
 h6
 h5
 h4
 h3
 h2
 h1

 0
 0
 0
 1
 1
 0
 1
 0
 1

<u>Логічні умови</u> (h8=0; h7=0; h3=1):

X2, not X2, X1.

Порядок з'єднання елементів (h8=0; h4=0; h2=0):

1, 2, 3.

Послідовність керуючих сигналів (h9=0; h4=0; h1=1):

Y1, (Y1 Y2), Y3,(Y4 Y5), Y2, (Y1 Y3).

<u>Сигнал тривалістю 2†</u> (h6=1; h2=0):

Y3.

<u>Tpuzep</u> (h6=1; h5=1):

T — тригер.

<u>Логічні елементи</u> (h3=1; h2=0; h1=1):

21-HE, 4A50.

<u>Tun автомату</u> (h4=0):

Мілі.

Зм.	Арк	№ докум	Підпис	Дата

Систему з чотирьох перемикальних функцій та заперечень f1, f2, f3 задано таблицею істинності (Таблиця 2.2).

Таблиця 2.2 Таблиця істинності

X ₄	X ₃	X ₂	x ₁	f ₁	f ₂	f ₃	f ₄	- f ₁	<u></u>	f ₃
0	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	1	0	1	0	0	1
0	0	1	0	1	1	1	1	0	0	0
0	0	1	1	0	0	0	0	1	1	1
0	1	0	0	ı	0	1	0	ı	1	0
0	1	0	1	0	0	0	1	1	1	1
0	1	1	0	1	-	-	0	0	-	-
0	1	1	1	ı	-	1	1	ı	ı	0
1	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1
1	0	0	1	0	0	0	1	1	1	1
1	0	1	0	0	0	0	0	1	1	1
1	0	1	1	1	0	0	0	0	1	1
1	1	0	0	1	-	1	1	0	ı	0
1	1	0	1	0	1	0	0	1	0	1
1	1	1	0	1	1	0	1	0	0	1
1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0

Необхідно виконати сумісну мінімізацію функцій f1, f2, f3. Отримати oneраторні представлення для реалізації системи функцій на програмувальних логічних матрицях, тобто треба мінімізувати систему прямих функцій та систему їх заперечень.

Функцію f4 необхідно представити в канонічних формах алгебри Буля, Жегалкіна, Пірса та Шеффера. Визначити належність даної функції до п'яти передповних класів. Виконати мінімізацію функції методами: невизначених коефіцієнтів; Квайна-Мак-Класкі; діаграм Вейча.

2.3. Склад пристроїв

Керуючий автомат.

Керуючий автомат складається з комбінаційної схеми і пам'яті на тригерах. Тип тригерів і елементний базис задані в технічному завданні.

Зм.	Арк	№ докум	Підпис	Дата

Програмувальна логічна матриця.

ПЛМ складається із двох (кон'юктивної і диз'юнктивної) матриць, де виходи першої приєднуються на входи другої і дозволяють реалізувати комбінаційні схеми в базисі {I/ABO, I/ABO-HE}.

2.4. Етапи проектування і терміни їх виконання

- 1) Розмітка станів автомата
- 2) Формування вхідного та вихідного алфавітів
- 3) Побудова графа автомата
- 4) Побудова таблиці переходів
- 5) Побудова структурної таблиці автомата
- 6) Синтез комбінаційних схем для функцій збудження тригерів і вихідних сигналів
- 7) Побудова схеми автомата в заданому базисі.

2.5. Перелік текстової і графічної документації

- 1) Титульний лист
- 2) Аркиш з написом «Опис альбоми»
- 3) Опис альбому
- 4) Аркуш з написом «Технічне завдання»
- 5) Технічне завдання
- 6) Аркуш з написом «Керуючий автомат. Схема електрична функціональна»
- 7) Керуючий автомат. Схема електрична функціональна
- 8) Аркуш з написом «Пояснювальна записка»
- 9) Пояснювальна записка.

	·		·	
Зм.	Арк	№ докум	Підпис	Дата

Керуючий автомат Схема електрична функціональна

Пояснювальна записка

3міст

4.1 Bcm	yn	2
4.2 Син	тез автомата	2
4.2.1	Структурний синтез автомата	2
4.3 Сині	тез комбінаційних схем	6
4.3.1	Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Буля	6
4.3.2	Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Жегалкіна.	6
4.3.3	Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Пірса	6
4.3.4	Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Шефера	7
4.3.5	Визначення належності функції f4 до n'яти чудових класів	7
4.3.6	Мінімізація функції f4 методом невизначених коефіцієнтів	7
4.3.7	Мінімізація функції f4 методом Квайна-Мак-Класкі	8
4.3.8	Мінімізація функції f4 методом діаграм Вейча	9
4.3.9	Спільна мінімізація функцій f1, f2, f3	9
3.10	Одержання операторних форм для реалізації на ПЛМ	13
4.4 Buc	новок	14
4.5 Cnu	сок літератури	15

	№ докум.	Підпис	Дата	IAЛЦ.463626.004 ПЗ							
Розроδ.	Рожков Г.О.			_	/lim.	Аркуш	Аркушів				
Перевір.				Пояснювальна [1	15				
Реценз.					ΗΤΥΥ " ΚΠΙ " ΦΙΟΤ						
Н. Контр.				записка							
Затверд.	Жабін В.І.				ГРУПА 10-31						

4.1 Bcmyn

На основі «Технічного завдання ІАЛЦ.463626.002 ТЗ» виконуємо синтез автомата та синтез комбінаційних схем. Умова курсової роботи вимагає представлення функції f4 в канонічних формах алгебри Буля, Жегалкіна, Пірса і Шефера.

4.2 Синтез автомата

4.2.1 Структурний синтез автомата

За графічною схемою алгоритму виконаємо розмітку станів автомата. Зауважимо, що автомат циклічний.

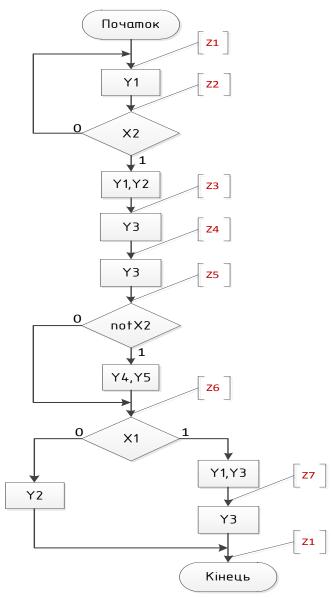


Рисунок 4.1 Розмітка станів автомата Мілі

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

Згідно з блок-схемою алгоритму (рисунок 4.1) побудуємо граф автомата Мура (рисунок 4.2), виконаємо кодування станів автомата.

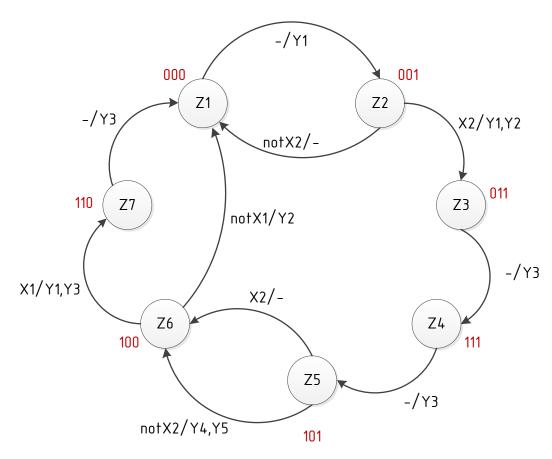


Рисунок 4.2 Граф автомата

Для синтезу логічної схеми автомата необхідно виконати синтез функцій збудження тригерів та вихідних функцій автомата. Кількість станів автомата дорівнює 7, кількість тригерів знайдемо за формулою $K >= [\log_2 N[\ = \]\log_2 T[\]$ звідки K = 3. Так як для побудови даного автомата необхідно використовувати T-тригери, запишемо таблицю переходів цього типу тригерів (рисунок 4.3).

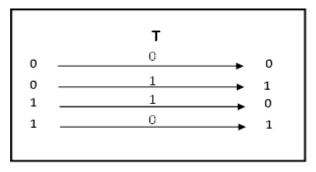


Рисунок 4.3 Таблиця переходів Т-тригера

·	·				
Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата	

На основі графа автомата (рисунок 4.2) складемо структурну таблицю автомата (таблицю 4.1).

Таблиця 4.1 Структурна таблиця автомата

Стан	Код почат- кового станц		Код стану переходу			ічні ови	Keniin		ючі сигнали			Функції збу- дження три- герів				
	Q1	Q2	Q3	Q1	Q2	Q3	X1	X2	Y1	Y2	Y3	Y4	Y5	T1	T2	T3
Z1→Z2	0	0	0	0	0	1	-	-	1	0	0	0	0	0	0	1
Z2→Z1	0	0	1	0	0	0	-	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Z2→Z3	0	0	1	0	1	1	-	1	1	1	0	0	0	0	1	0
Z3→Z4	0	1	1	1	1	1	-	-	0	0	1	0	0	1	0	0
Z4→Z5	1	1	1	1	0	1	-	ı	0	0	1	0	0	0	1	0
Z5→Z6	1	0	1	1	0	0	-	1	0	0	0	0	0	0	0	1
Z5→Z6	1	0	1	1	0	0	-	0	0	0	0	1	1	0	0	1
Z6→Z1	1	0	0	0	0	0	0	-	0	1	0	0	0	1	0	0
Z6→Z7	1	0	0	1	1	0	1	-	1	0	1	0	0	0	1	0
Z7→Z1	1	1	0	0	0	0	-	-	0	0	1	0	0	1	1	0

На основі структурної таблиці автомата виконаємо синтез комбінаційних схем для вихідних сигналів і функцій збудження тригерів. Аргументами функцій збудження тригерів та вихідних сигналів є коди початкових станів та вхідні сигнали. Виконаємо Мінімізацію вищевказаних функцій методом Вейча. Зауважимо, що операторні представлення функцій сформовані враховуючи елементний базис {21-НЕ, 4ABO}.

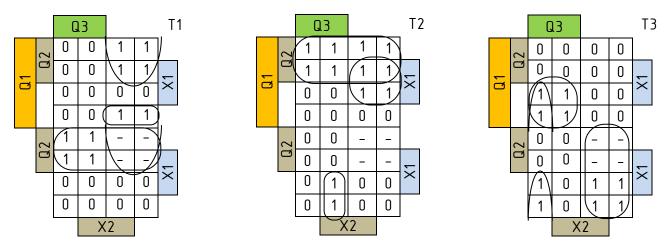


Рисунок 4.4 Діаграми Вейча для функцій збудження тригерів

$T_1 = Q_2\overline{Q_3} \vee \overline{Q_1}Q_2 \vee Q_1\overline{Q_2}\overline{Q_3}\overline{X_1} = \overline{(\overline{Q_2}\overline{Q_3}) \cdot (\overline{Q_1}Q_2) \cdot (Q_1\overline{Q_2}\overline{Q_3}\overline{X_1})} = \overline{(\overline{Q_2} \vee Q_3) \cdot (Q_1 \vee \overline{Q_2}) \cdot (\overline{Q_1} \vee Q_2 \vee Q_3 \vee X_1)}$
$T_2 = Q_1Q_2 \vee Q_1\overline{Q_3}X_1 \vee \overline{Q_1}\overline{Q_2}Q_3X_2 = \overline{(\overline{Q_1Q_2}) \cdot (\overline{Q_1}\overline{Q_3}\overline{X_1}) \cdot (\overline{Q_1}\overline{Q_2}Q_3X_2)} = \overline{(\overline{Q_1} \vee \overline{Q_2}) \cdot (\overline{Q_1} \vee \overline{Q_2}) \cdot (\overline{Q_1} \vee \overline{Q_3} \vee \overline{X_1}) \cdot (Q_1 \vee Q_2 \vee \overline{Q_3} \vee \overline{X_2})}$

						Α
					IAЛЦ.463626.004 ПЗ	
Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата	*	l '

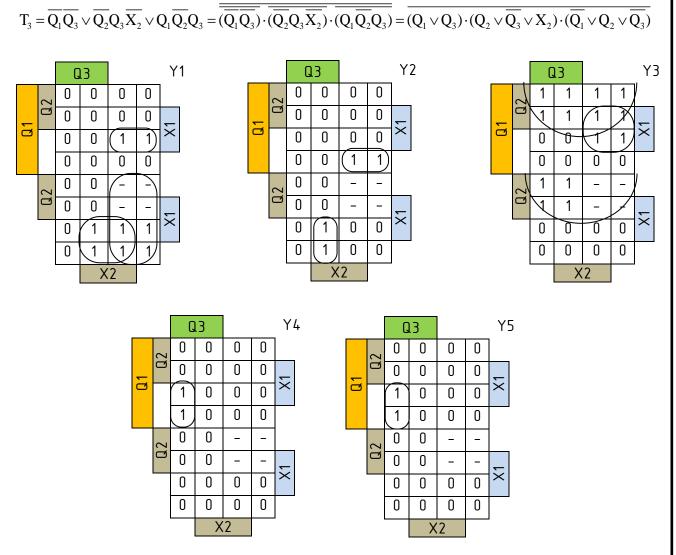


Рисунок 4.5 Діаграми Вейча для функцій управляючих сигналів

$$\begin{split} Y_1 &= \overline{Q_1} \overline{Q_3} \vee \overline{Q_1} \overline{Q_2} X_2 \vee Q_1 \overline{Q_2} \overline{Q_3} X_1 = \overline{(\overline{Q_1} \overline{Q_3}) \cdot (\overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{X_2}) \cdot (\overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{Q_3} \overline{X_1})} = \overline{(Q_1 \vee Q_3) \cdot (Q_1 \vee Q_2 \vee \overline{X_2}) \cdot (\overline{Q_1} \vee Q_2 \vee Q_3 \vee \overline{X_1})} \\ Y_2 &= Q_1 \overline{Q_2} \overline{Q_3} \overline{X_1} \vee \overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{Q_3} X_2 = \overline{(\overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{Q_3} \overline{X_1}) \cdot (\overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{Q_3} \overline{X_2})} = \overline{(\overline{Q_1} \vee Q_2 \vee Q_3 \vee X_1) \cdot (Q_1 \vee Q_2 \vee \overline{Q_3} \vee \overline{X_2})} \\ Y_3 &= Q_2 \vee Q_1 \overline{Q_3} X_1 = \overline{\overline{Q_2} \cdot (\overline{Q_1} \overline{Q_3} \overline{X_1})} = \overline{\overline{Q_2} \cdot (\overline{Q_1} \vee Q_3 \vee \overline{X_1})} \\ Y_4 &= Y_5 = Q_1 \overline{Q_2} Q_3 \overline{X_2} = \overline{\overline{Q_1} \overline{Q_2} \overline{Q_3} \overline{X_2}} \end{split}$$

Даних достатьо для побидови комбінаційних схем финкцій збидження тригерів та функцій сигналів виходу, тобто і всієї комбінаційної схеми. Автомат будуємо на Т-тригерах. Автомат є синхронним, так як його роботу синхронізує генератор, а Т-тригер є керований перепадом синхросигналу. Схема даного автомату виконана згідно з єдиною системою конструкторської документації (ЕСКД) і наведена у документі «Керуючий автомат. Схема електрична функціональна ІАЛЦ.463626.003 E2».

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

<i>IAЛЦ.463626.004 П</i>	3
--------------------------	---

4.3 Синтез комбінаційних схем

4.3.1 Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Буля.

В даній алгебрі визначені функції {I, АБО, НЕ}. Нормальними канонічними формами є ДДНФ (Досконала диз'юктивна нормальна форма) та ДКНФ (Досконала кон'юктивна нормальна форма).

$$\begin{split} F_{4\text{ДДН}\Phi} &= \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} X_2 \overline{X_1} \vee \overline{X_4} X_3 \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} X_3 X_2 X_1 \vee X_4 \overline{X_3} \overline{X_2} X_1 \vee X_4 X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_4 X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_4 X_3 X_2 \overline{X_1} \vee X_4 X_3 X_2 \overline{X_1} \\ F_{4\text{ДКН}\Phi} &= (X_4 \vee X_3 \vee X_2 \vee X_1) (X_4 \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) (X_4 \vee \overline{X_3} \vee X_2 \vee X_1) (X_4 \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee X_1) (\overline{X_4} \vee X_3 \vee X_2 \vee X_1) (\overline{X_4} \vee X_3 \vee X_2 \vee X_1) (\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2}) (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_2$$

4.3.2 Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Жегалкіна.

В даній алгебрі визначені функції {I, виключне A50, const 1}. Канонічною формою алгебри Жегалкіна є поліном Жегалкіна.

$$\begin{split} F_4 &= (X_4 \oplus 1)(X_3 \oplus 1)(X_2 \oplus 1)X_1 \oplus (X_4 \oplus 1)(X_3 \oplus 1)X_2(X_1 \oplus 1) \oplus (X_4 \oplus 1)X_3(X_2 \oplus 1)X_1 \oplus (X_4 \oplus 1)X_3X_2X_1 \oplus \\ & X_4(X_3 \oplus 1)(X_2 \oplus 1)X_1 \oplus X_4X_3(X_2 \oplus 1)(X_1 \oplus 1) \oplus X_4X_3X_2(X_1 \oplus 1) \oplus X_4X_3X_2X_1 = (X_4X_3 \oplus X_4 \oplus X_3 \oplus 1) \\ & (X_2X_1 \oplus X_1) \oplus (X_4X_3 \oplus X_3 \oplus X_4 \oplus 1)(X_2X_1 \oplus X_2) \oplus (X_4X_3 \oplus X_3)(X_2X_1 \oplus X_1) \oplus X_4X_3X_2X_1 \oplus X_3X_2X_1 \oplus \\ & (X_4X_3 \oplus X_4)(X_2X_1 \oplus X_1) \oplus (X_4X_3X_2 \oplus X_4X_3) (X_1 \oplus 1) \oplus X_4X_3X_2X_1 \oplus X_4X_3X_2 \oplus X_4X_3X_2X_1 = \\ & X_4X_3X_2X_1 \oplus X_4X_2X_1 \oplus X_3X_2X_1 \oplus X_2X_1 \oplus X_4X_3X_1 \oplus X_4X_1 \oplus X_3X_1 \oplus X_1 \oplus X_4X_3X_2X_1 \oplus X_3X_2X_1 \oplus X_3X_2X_1 \oplus \\ & \oplus X_4X_2X_1 \oplus X_2X_1 \oplus X_4X_3X_1 \oplus X_3X_2 \oplus X_4X_2 \oplus X_2 \oplus X_4X_3X_2X_1 \oplus X_3X_2X_1 \oplus X_4X_3X_2 \oplus X_4X_3X_1 \oplus X_4X_3X_2 \oplus X_4X_3X_1 \oplus X_4X_3X_1 \oplus X_4X_3X_2 \oplus X_4X_3X_2 \oplus X_4X_2 \oplus X_4X_2 \oplus X_4X_2 \oplus X_4X_3 \oplus X_4X_$$

4.3.3 Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Пірса.

В даній алгебрі визначені функції {AБО-HE}. Канонічною формою алгебри Пірса є стрілка Пірса.

$F_4 =$	$\overline{(X_4 \vee X_3 \vee X_2 \vee X_1)(X_4 \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})(X_4 \vee \overline{X_3} \vee X_2 \vee X_1)(X_4 \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee X_1)(\overline{X_4} \vee X_3 \vee X_2 \vee \overline{X_1})}$
	$\overline{(\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee X_1)(\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})(\overline{X_4} \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})} = \overline{(\overline{X_4} \vee X_3 \vee X_2 \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{X_4} \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee X_2$
	$\overline{\overline{X_1}) \vee \overline{(\overline{X_4 \vee \overline{X_3} \vee X_2 \vee X_1}) \vee \overline{(\overline{X_4 \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee X_1}) \vee \overline{(\overline{\overline{X_4} \vee X_3 \vee X_2 \vee X_1})} \vee \overline{(\overline{\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee X_1}) \vee \overline{(\overline{\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{\overline{X_4} \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{X_4} \vee \overline{X_3} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{X_4} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{X_4} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1} \vee \overline{X_1})} \vee \overline{(\overline{X_4}$
	$\overline{\overline{X_3 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}}) \vee (\overline{\overline{X_4} \vee \overline{X_3} \vee X_2 \vee \overline{X_1}})} = (X_4 \downarrow X_3 \downarrow X_2 \downarrow X_1) \downarrow (X_4 \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow (X_1 \downarrow X_1)) \downarrow (X_4 \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow (X_1 \downarrow X_1)) \downarrow (X_4 \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow (X_3 \downarrow X_2) \downarrow (X_4 \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_3)) \downarrow (X_4 \downarrow (X_3 \downarrow X_3)) \downarrow (X_4 \downarrow (X_4 \downarrow X_4)) \downarrow (X_4 \downarrow (X_$
	$\downarrow (X_3 \downarrow X_3) \downarrow X_2 \downarrow X_1) \downarrow (X_4 \downarrow (X_3 \downarrow X_3) \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow X_1) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow X_3 \downarrow X_2 \downarrow X_1) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow X_3 \downarrow X_4 \downarrow X_5) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow X_5) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow X_5) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow (X_5 \downarrow X_5) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow (X_5 \downarrow X_5)) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow (X_5 \downarrow X_5)) \downarrow ((X_4 \downarrow X_5) \downarrow (X_5 \downarrow X_5)) \downarrow ((X_5 \downarrow X_5) \downarrow (X_5 \downarrow X_5) \downarrow ((X_5 \downarrow X_5) \downarrow (X_5 \downarrow X_5)$
	$X_4) \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow X_1) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow X_3 \downarrow (X_2 \downarrow X_2) \downarrow (X_1 \downarrow X_1)) \downarrow ((X_4 \downarrow X_4) \downarrow (X_3 \downarrow X_3) \downarrow X_2$
	$\downarrow (X_1 \downarrow X_1))$

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

4.3.4 Представлення функцій f4 в канонічній формі алгебри Шефера

В даній алгебрі визначені функції {I-HE}. Канонічною формою алгебри Шефера є штрих Шефера.

$$\begin{split} F_4 &= \overline{\overline{X_4}\overline{X_3}} \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} X_2 \overline{X_1} \vee \overline{X_4} X_3 \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} X_3 X_2 X_1 \vee X_4 \overline{X_3} \overline{X_2} X_1 \vee X_4 X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_4 X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_4 X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_4 \overline{X_3} \overline{X_2} \overline{X_1} \vee X_$$

4.3.5 Визначення належності функції f4 до п'яти чудових класів

- 1. Дана функція зберігає нуль, так як F(0000)=0.
- 2. Дана функція зберігає одиницю, так як F(1111)=1.
- 3. Дана функція не самодвоїста, так як F(0001)=1,F(1110)=0.
- 4. Дана функція не монотонна, так як F(0000)< F(0001), а F(0010)>F(0011).
- 5. Дана функція не лінійна, так як канонічна форма алгебри Жегалкіна, що отримана у підрозділі 3.2 є не лінійним поліномом.

На основі вищесказаного робимо висновок, що функція f4 належить neршим двом і не належить останнім трьом передповним класам. Це можна узагальнити таблицею 4.2.

Приналежність 🗓 до передповних класів

	K_0	K ₁	K _c	K _™	K _π
f ₄	+	+	_	_	-

4.3.6 Мінімізація функції f4 методом невизначених коефіцієнтів

Ідея цього методу полягає у відшуканні ненульових коефіцієнтів при ко-жній імпліканті. Рівняння для знаходження коефіцієнтів представимо таблицею (таблиця 4.3). Виконаємо викреслення тих рядків на яких функція приймає нульові значення. Викреслимо вже знайдені нульові коефіцієнти в тих рядках таблиці, що залишилися після виконання попередніх

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

Таблиця 4.2

дій поглинають ті імпліканти, що розташовані справа від них. Імпліканти називаються ядрами, якщо вони єдині в рядках.

Таблиця 4.3 Таблиця невизначених коефіцієнтів

X ₄	X ₃	X ₂	X ₁	X_4X_3	X_4X_2	X_4X_1	X_3X_2	X_3X_1	X_2X_1	$X_4X_3X_2$	$X_4X_3X_1$	$X_4X_2X_1$	$X_3X_2X_1$	$X_4X_3X_2X_1$	f_4
Ð	О	О	О	-00	-00	-00	-00	-00	-00	000	000	000	000	0000	-0
Э	θ	Ф	-1	00	00	01	00	01	01	000	001	001	001	0001	1
Ф	θ	1	Ф	00	01	00	01	00	-10	001	000	010	010	0010	1
Ð	О	1	1	-00	01	-01	-01	-01	11	001	001	011	011	0011	_ <i>Q</i>
θ	1	θ	θ	-01	-00	-00	10	-10	-00	-010	-010	-000	100	- <i>0100</i>	-0
Ф	-1	Ә	-1	01	00	01	10	11	01	010	011	001	101	0101	1
Đ	1	1	0	01	01	00	11	10	10	011	010	010	110	0110	-0
Ф	-1	1	-1	-01	01	01	-11	-11	-11	011	011	011	111	0111	1
1	О	0	0	10	10	10	-00	-00	00	100	100	100	000	1000	_ <i>Q</i>
1	Ә	Ә	-1	10	10	-11	00	01	01	100	101	101	001	1001	1
1	θ	1	θ	10	11	10	01	-00	10	101	100	110	010	1010	-0
1	О	1	1	10	11	11	01	01	11	101	101	111	011	1011	-0
4	-1	Ф	Ф	-11	10	10	10	-10	00	-110	110	-100	100	1100	1
1	1	θ	1	11	10	11	10	11	01	110	111	101	101	1101	-0
1	-1	1	Ә	11	-11	10	-11	10	10	111	110	-110	-110	1110	1
-1	-1	1	1	1 1	1 1	1 1	1 1	11	11	111	111	-111	111	1111	1

Отримаємо МДНФ функції:

$$F_{_{\!4M\!ДH\Phi}}=X_{_{\!4}}X_{_{\!3}}\overline{X_{_{\!1}}}\vee X_{_{\!4}}X_{_{\!3}}X_{_{\!2}}\vee \overline{X_{_{\!4}}}X_{_{\!3}}X_{_{\!1}}\vee \overline{X_{_{\!3}}}\overline{X_{_{\!2}}}X_{_{\!1}}\vee \overline{X_{_{\!4}}}\overline{X_{_{\!3}}}X_{_{\!2}}\overline{X_{_{\!1}}}$$

4.3.7 Мінімізація функції f4 методом Квайна-Мак-Класкі

Випишемо конституенти одиниці і зробимо всі можливі склеювання та по-глинання (рисунок 4.6).

K	· 0	K 1				
0001		X001				
0010		X111				
0101		0X01				
1001		01X1				
1100		11X0				
0111		111X				
1110						
7711						

Рисунок 4.6 Поглинання термів

·	·			
Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

Побудуємо таблицю покриття (таблиця 4.4).

Ταδλυμя 4.4

Ταδлиця покриття

r deriagn menpamini										
	0001	0010	0101	0111	1001	1100	1110	1111		
0010		~								
X001	~				~					
X111				~				/		
0X01	~		~							
01X1			V	~						
11X0						~	V			
111X							>	/		

Отримаємо МДНФ функції:

$$F_{4MДH\Phi} = X_4X_3\overline{X_1} \vee X_4X_3X_2 \vee \overline{X_4}X_3X_1 \vee \overline{X_3}\overline{X_2}X_1 \vee \overline{X_4}\overline{X_3}X_2\overline{X_1}$$

4.3.8 Мінімізація функції f4 методом діаграм Вейча

Виконаємо мінімізацію функції методом Вейча (рисунок 4.7). Цей метод дуже зручний при мінімізації функції з кількістю аргументів до чотирьох включно. Кожна клітинка відповідає конституенті, а прямокутник з кількох клітинок — імпліканті.

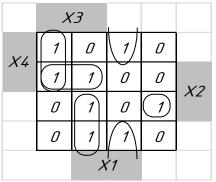


Рисунок 4.7 Мінімізація функції методом Вейча

Отримаємо МДНФ функції:

$$F_{_{\!4MДH\Phi}} = X_4X_3\overline{X_1} \vee X_4X_3X_2 \vee \overline{X_4}X_3X_1 \vee \overline{X_3}\overline{X_2}X_1 \vee \overline{X_4}\overline{X_3}X_2\overline{X_1}$$

4.3.9 Спільна мінімізація функцій f1, f2, f3

Виконаємо мінімізацію прямих значень функцій. Виходячи з таблиці істинності системи перемикальних функцій записуємо комплекс кубів K^0 . Виконуємо всі попарні склеювання та отримуємо комплекси кубів K^1 і K^2 . Шляхом поглин

					<i>ІАЛЦ</i>
Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата	

нання термів отримуємо Z-покриття, що відповідає СДНФ системи перемикальних функцій (рисунок 4.8).

	K^{0}		K^1		K^2
<i>0000</i>	(1,2,3)	<i>X000</i>	(1)	<i>XX00</i>	(1)
<i>0001</i>	(1,2)	X100	(1,3)	<i>X1X0</i>	(1)
<i>0010</i>	(1,2,3)	X110	(1,2)	<i>X11X</i>	(1,2)
<i>0100</i>	(1,3)	X111	(1,2,3)	0XX0	(1,3)
1000	(1)	<i>0X00</i>	(1,3)	XX00	(1)
<i>0110</i>	(1,2,3)	0X10	(1,2,3)	0XX0	(1,3)
1100	(1,2,3)	1X00	(1)	X1X0	(1)
0111	(1,2,3)	1X11	(1)	11XX	(2)
1011	(1)	00X0	(1,2,3)	X11X	(1,2)
1101	(2)	<i>01X0</i>	(1,3)	11XX	(2)
1110	(1,2)	11X0	(1,2)		
1111	(1,2,3)	11X1	(2)		
		000X	(1,2)		
		011X	(1,2,3)		
		110X	(2)		
		111X	(1,2)		

Рисунок 4.8 Поглинання термів для мінімізації прямих значень функцій

Для видалення надлишкових імплікант будуємо таблицю покриття (таблиця 4.5).

Тαδлиця 4.5 *Таблиця покриття системи перемикальних функцій*

r	-								_	_		<u>'</u>									
					F1							_	2					F	3		
	0000	0001	0100	0110	1000	1011	1100	1110	1111	0000	0001	0100	1101	1110	1111	0000	0010	0100	0111	1100	1111
1100 (1,2,3)							ν													V	
X100 (1,3)							V											V		V	
X111 (1,2,3)									V						ν				V		V
0X10 (1,2,3)			V	V								V					V				
1X11 (1)						V			V												
00X0 (1,2,3)	V		V							V		V				V	V				
11X0 (1,2)							V	V						V							
000X (1,2)	V	V								V	V										
011X (1,2,3)				V															V		
XX00 (1)	V				V		V														
0XX0 (1,3)	V		V	V												ν	V	V			
X1X0(1)				V			V	V													
X11X (1,2)				V				V	ν					V	V						
11XX (2)													V	ν	ν						

На підставі таблиці покриття одержуємо МДНФ перемикальних функцій:

$$F_1 = X_3 X_2 \vee \overline{X_4} \overline{X_1} \vee \overline{X_2} \overline{X_1} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee X_4 X_2 X_1$$

Зм.	Арк.	№ докцм	Підпис	Дата

$$\begin{split} F_2 &= X_4 X_3 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_1} \\ F_3 &= \overline{X_4} \overline{X_1} \vee X_3 X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \end{split}$$

Аналогічно виконаємо мінімізацію заперечень функцій.

	K^{0}		K^1		K^2
0001	(3)	X001	(3)	X0X1	(3)
<i>0100</i>	(1,2)	X100	(2)	<i>XX01</i>	(3)
-1000	(2,3)	X011	(2,3)	XX01	(3)
0011	(1,2,3)	X101	(1,3)	01XX	(2)
0101	(1,2,3)	X110	(3)	<i>10XX</i>	(2,3)
0110	(2,3)	<i>0X01</i>	(3)	01XX	(2)
1001	(1,2,3)	1X00	(2)	10XX	(2,3)
1010	(1,2,3)	0X11	(1,2)		
-1100	(2)	1X01	(1,3)		
<i>0111</i>	(1,2)	1X10	(3)		
-1011	(2,3)	00X1	(3)		
-110-1	(1,3)	<i>01X0</i>	(2)		
-1110	(3)	<i>10X0</i>	(2,3)		
		01X1	(1,2)		
		10X1	(2,3)		
		010X	(1,2)		
		100X	(2,3)		
		<i>011X</i>	(2)		
		101X	(2,3)		

Рисунок 4.9 Поглинання термів для мінімізації заперечень

Будуємо таблицю покриття (таблиця 4.6).

Таблиця 4.6 *Таблиця покриття системи заперечень перемикальних функцій*

		Н	ie F	1				H	e F	2						F	ıe F	3			
	0011	0101	1001	1010	1101	0011	0100	0101	1000	1001	1010	1011	0001	0011	0101	1000	1001	1010	1011	1101	1110
0011 (1,2,3)	ν					V								V							
0101 (1,2,3)		V						ν							V						
0110 (2,3)																					
1001 (1,2,3)			ν							V							ν				
1010 (1,2,3)				V							ν							V			
X100 (2)							ν														
X011 (2,3)						ν						ν		V					V		
X101 (1,3)		V			V										V					V	
X110 (3)																					V
1X00 (2)									ν												
0X11 (1,2)	V					ν															
1X01 (1,3)		V	V														ν			V	
1X10 (3)																		V			ν
01X1 (1,2)		V						V													
010X (1,2)		V					V	V													
X0X1 (3)													ν	V			V		V		
XX01 (3)													ν		V		V			V	
01XX (2)							V	V													
10XX (2,3)									ν	ν	V	ν				ν	V	V	ν		

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

На підставі таблиці покриття системи заперечень перемикальних функцій одержуємо МДНФ заперечень перемикальних функцій:

$$\begin{split} & \overline{F_1} = X_4 \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} X_1 \vee X_4 \overline{X_3} X_2 \overline{X_1} \\ & \overline{F_2} = X_4 \overline{X_3} \vee \overline{X_4} X_3 \vee \overline{X_4} X_2 X_1 \\ & \overline{F_3} = X_4 \overline{X_3} \vee \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_3} X_1 \vee X_4 X_2 \overline{X_1} \end{split}$$

Виведемо вісім нормальних форм:

$$\begin{cases} F_1 = X_3 X_2 \vee \overline{X_4} \overline{X_1} \vee \overline{X_2} \overline{X_1} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee X_4 X_2 X_1 \\ F_2 = X_4 X_3 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_1} \\ F_3 = \overline{X_4} \overline{X_1} \vee X_3 X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} F_1 = \overline{\overline{X_3 X_2}} \cdot \overline{\overline{X_4 X_1}} \cdot \overline{\overline{X_2 X_1}} \cdot \overline{\overline{X_4 X_3 X_2}} \cdot \overline{X_4 X_2 X_1} \\ F_2 = \overline{\overline{X_4 X_3}} \cdot \overline{\overline{X_4 X_3 X_2}} \cdot \overline{\overline{X_4 X_3 X_1}} \\ F_3 = \overline{\overline{\overline{X_4 X_1}}} \cdot \overline{X_3 X_2 X_1} \cdot \overline{X_3 \overline{X_2 X_1}} \\ \end{cases}$$

$$I-HE/I-HE$$

$$\begin{cases} F_1 = \overline{(\overline{X_3} \vee \overline{X_2}) \cdot (X_4 \vee X_1) \cdot (X_2 \vee X_1) \cdot (X_4 \vee X_3 \vee X_2) \cdot (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})} \\ F_2 = \overline{(\overline{X_4} \vee \overline{X_3}) \cdot (X_4 \vee X_3 \vee X_2) \cdot (X_4 \vee X_3 \vee X_1)} \\ F_3 = \overline{(X_4 \vee X_1) \cdot (\overline{X_3} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) \cdot (\overline{X_3} \vee X_2 \vee X_1)} \end{cases}$$

$$\begin{cases} F_1 = X_3 X_2 \vee \overline{X_4} \overline{X_1} \vee \overline{X_2} \overline{X_1} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee X_4 X_2 X_1 \\ F_2 = X_4 X_3 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_1} \\ F_3 = \overline{X_4} \overline{X_1} \vee X_3 X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \end{cases}$$
 Abo-He/Abo

$$\begin{cases} F_1 = \overline{X_4}\overline{X_2}X_1 \vee \overline{X_4}X_2X_1 \vee X_3\overline{X_2}X_1 \vee X_4\overline{X_3}X_2\overline{X_1} \\ F_2 = \overline{X_4}\overline{X_3} \vee \overline{X_4}X_3 \vee \overline{X_4}X_2X_1 \\ F_3 = \overline{X_4}\overline{X_3} \vee \overline{X_2}X_1 \vee \overline{X_3}X_1 \vee X_4X_2\overline{X_1} \end{cases}$$
 I/Ab0-HE

$$\begin{cases} F_1 = \overline{X_4}\overline{X_2}X_1 \cdot \overline{X_4}X_2X_1 \cdot \overline{X_3}\overline{X_2}X_1 \cdot \overline{X_4}\overline{X_3}X_2\overline{X_1} \\ F_2 = \overline{X_4}\overline{X_3} \cdot \overline{\overline{X_4}}X_3 \cdot \overline{\overline{X_4}}X_2X_1 \\ F_3 = \overline{X_4}\overline{X_3} \cdot \overline{\overline{X_2}}X_1 \cdot \overline{\overline{X_3}}X_1 \cdot \overline{X_4}X_2\overline{X_1} \end{cases}$$
 I-HE/I

$$\begin{cases} F_1 = (\overline{X_4} \vee X_2 \vee \overline{X_1}) \cdot (X_4 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) \cdot (\overline{X_3} \vee X_2 \vee \overline{X_1}) \cdot (\overline{X_4} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee X_1) \\ F_2 = (\overline{X_4} \vee X_3) \cdot (X_4 \vee \overline{X_3}) \cdot (X_4 \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) \\ F_3 = (\overline{X_4} \vee X_3) \cdot (X_2 \vee \overline{X_1}) \cdot (X_3 \vee \overline{X_1}) \cdot (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee X_1) \end{cases}$$

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

$$\begin{cases} F_1 = \overline{(\overline{\overline{X_4}} \vee X_2 \vee \overline{X_1}) \vee (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1}) \vee (\overline{\overline{X_3}} \vee X_2 \vee \overline{X_1}) \vee (\overline{\overline{X_4}} \vee X_3 \vee \overline{X_2} \vee X_1)} \\ F_2 = \overline{(\overline{\overline{X_4}} \vee X_3) \vee (\overline{X_4} \vee \overline{X_3}) \vee (\overline{X_4} \vee \overline{X_2} \vee \overline{X_1})} \\ F_3 = \overline{(\overline{\overline{X_4}} \vee X_3) \vee (\overline{X_2} \vee \overline{X_1}) \vee (\overline{X_3} \vee \overline{X_1}) \vee (\overline{\overline{X_4}} \vee \overline{X_2} \vee X_1)} \end{cases}$$
 ABO-HE/ABO-HE

3.10 Одержання операторних форм для реалізації на ПЛМ

Одержимо операторне представлення функцій на ПЛМ. На ПЛМ можна реалізувати форми {I/A60, I/A60-HE}.

$$\begin{cases} F_1 = X_3 X_2 \vee \overline{X_4} \overline{X_1} \vee \overline{X_2} \overline{X_1} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee X_4 X_2 X_1 \\ F_2 = X_4 X_3 \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_2} \vee \overline{X_4} \overline{X_3} \overline{X_1} \\ F_3 = \overline{X_4} \overline{X_1} \vee X_3 X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} \overline{X_1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} F_1 = \overline{X_4} \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_4} X_2 X_1 \vee X_3 \overline{X_2} X_1 \vee X_4 \overline{X_3} X_2 \overline{X_1} \\ F_2 = \overline{X_4} \overline{X_3} \vee \overline{X_4} X_3 \vee \overline{X_4} X_2 X_1 \\ F_3 = \overline{X_4} \overline{X_3} \vee \overline{X_2} X_1 \vee \overline{X_3} X_1 \vee X_4 X_2 \overline{X_1} \end{cases}$$

1/АБО : Всього 4 змінні, 9 імплікант, 3 функції. Тож оберемо ПЛМ(4,9,3).

I/AБO-HE : Всього 4 змінні, 9 імплікант, 3 функції. Тож оберемо ПЛМ(4,9,3).

Побудуємо мнемонічну схему ПЛМ(I/AEO) (рисунок 4.10).

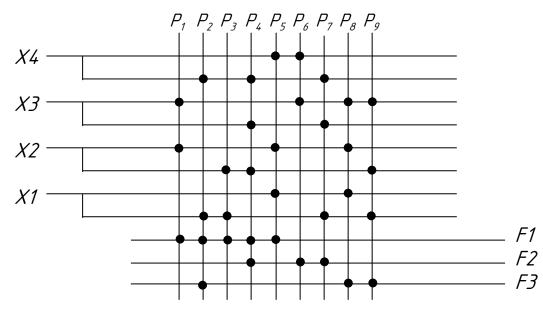


Рисунок 4.10 *мнемонічна схема ПЛМ(І/АБО)*

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

Побудуємо мнемонічну схему ПЛМ(I/ABO-HE) (рисунок 4.11).

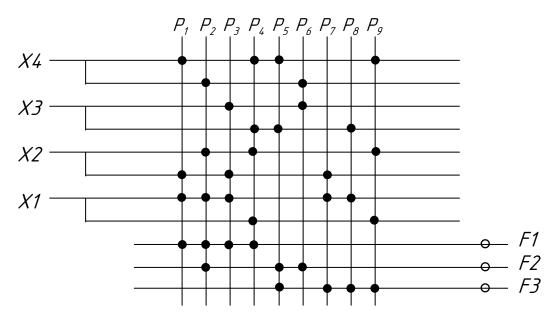


Рисунок 4.11 мнемонічна схема ПЛМ(І/АБО-НЕ)

За даними мнемонічних схем побудуємо карти програмування ПЛМ(I/AБО) (рисунок 4.12) та карту програмування ПЛМ(I/AБО-HE) (рисунок 4.13).

X4	<i>X3</i>	X2	X1	P_{i}	<i>F1</i>	F2	F3
-	1	1	ı	P_1	1	0	0
0	ı	ı	0	P_2	1	0	1
-	1	0	0	P_3	1	0	0
0	0	0	ı	P_4	1	1	0
1	1	1	1	P_{5}	1	0	0
1	1	ı	1	P_6	0	1	0
1	0	0	1	P_{7}	0	1	0
-	1	1	1	P_{8}	0	0	1
-	1	0	0	P_g	0	0	1

Рисунок 4.12 Карта програмування ПЛМ (I/AБО)

X4	<i>X3</i>	X2	<i>X1</i>	P_{i}	<i>F1</i>	<i>F2</i>	F3
1	1	0	1	P_1	1	0	0
0	ı	1	1	P_2	1	1	0
-	1	0	1	P_3	1	0	0
1	0	1	0	P_4	1	0	0
1	0	ı	ı	P_{5}	0	1	1
0	1	1	1	P_6	0	1	0
-	ı	0	1	P_{7}	0	0	1
-	0	1	1	P_{8}	0	0	1
1	-	1	0	P_g	0	0	1

Рисунок 4.13 Карта програмування ПЛМ (I/AБО-НЕ)

Отти, кращою матрицею є матриця реалізована в елементному базисі I/A6O, адже має меншу кількість вхідних сигналів.

4.4 Висновок

Метою даної курсової роботи було закріпити навички структурного синтезу автомата по заданому алгоритму роботи, побудови схеми автомата, мі-

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата

ІАЛЦ.463626.004 ПЗ

німізації перемикальних функцій та побудови програмувальних логічних матриць.

При побудові комбінаційних схем було показано доцільність та ефективність сумісної мінімізації кількох функцій.

Усі схеми та керуючий автомат були перевірені в програмі AFDK 2.0. Перевірка дала позитивні результати.

Під час оформлення курсової роботи я покращив навички роботи з текстовим редактором Microsoft Word 2010 та навички оформлення текстової і конструкторської документації відповідно до діючих стандартів.

4.5 Список літератури

- 1. Жабін В.І., Жуков І.А., Клименко І.А., Ткаченко В.В. Прикладна теорія цифрових автоматів 2-ге вид., допрац.: Навч. посібник. К.: Книжкове видавництво НАУ «НАУ друк», 2009.—360с.
- 2. Конспект лекцій з курсу «Комп'ютерна логіка».

Зм.	Арк.	№ докум	Підпис	Дата