

	$Q_2$					$y_4$
$x_2$	$Q_3$	0	0	0	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
	$Q_3$	0	0	0	0	
		1	1	0	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		0	0	0	0	
		$x_1$				

$$y_4 = \bar{x}_2 Q_2 Q_3$$

	$Q_2$					$y_3$
$x_2$	$Q_3$	0	0	0	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	1	1	
		0	0	0	1	
	$Q_3$	0	0	0	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	1	1	
		0	0	0	1	
		$x_1$				

$$y_3 = (\bar{Q}_1 x_1) \vee Q_2 \vee Q_3$$

	$Q_2$					$y_2$
$x_2$	$Q_3$	1	1	0	1	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		1	1	0	0	
	$Q_3$	0	0	0	1	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		1	1	0	0	
		$x_1$				

$$y_2 = (\bar{Q}_2 x_1) \vee (\bar{Q}_3 \bar{Q}_2) \vee (Q_3 Q_2 \bar{x}_2)$$

	$Q_2$					$y_1$
$x_2$	$Q_3$	0	0	1	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
	$Q_3$	0	0	1	0	
		0	0	1	0	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		0	0	1	0	
		$x_1$				

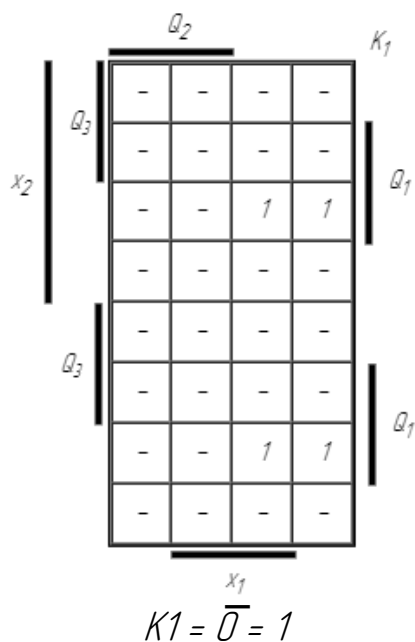
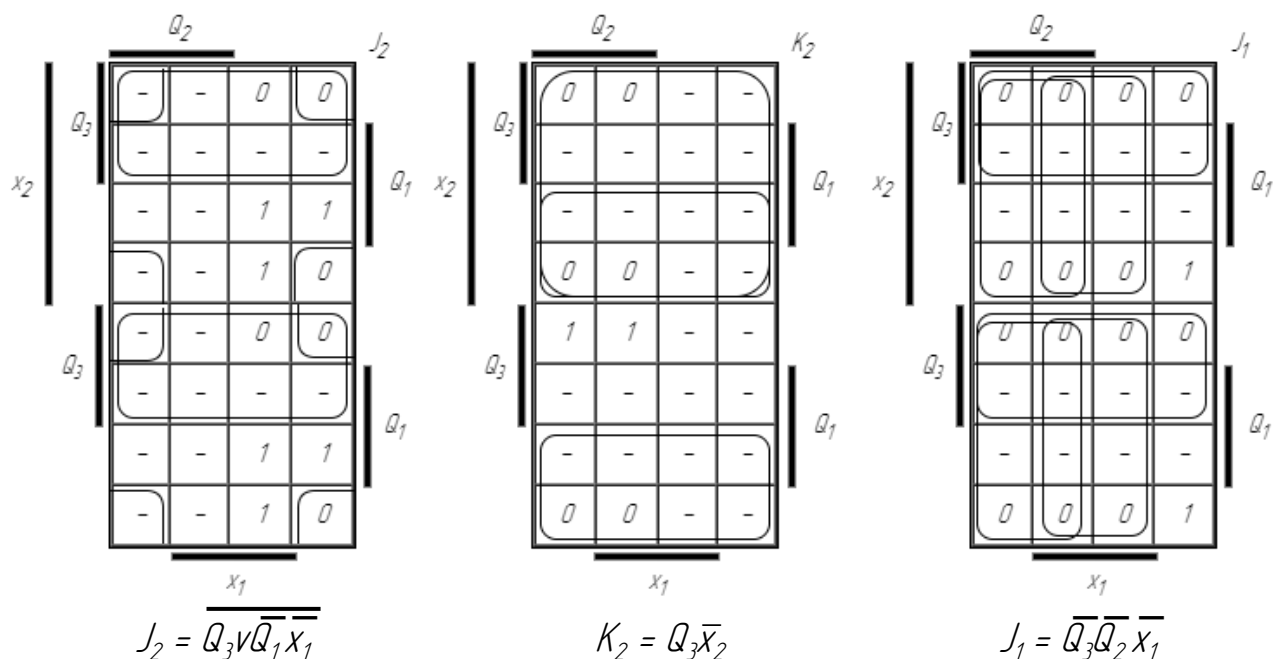
$$y_1 = \bar{Q}_2 \bar{Q}_1 x_1$$

	$Q_2$					$J_3$
$x_2$	$Q_3$	-	-	-	-	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		1	1	0	0	
	$Q_3$	-	-	-	-	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	0	0	
		1	1	0	0	
		$x_1$				

$$J_3 = Q_2$$

	$Q_2$					$K_3$
$x_2$	$Q_3$	0	0	0	1	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	-	-	
		-	-	-	-	
	$Q_3$	0	0	0	1	$Q_1$
		-	-	-	-	
		-	-	-	-	
		-	-	-	-	
		$x_1$				

$$K_3 = \bar{Q}_2 \bar{x}_1$$



## 2.6. Побудова схеми автомата в заданому базисі

Отриманих після мінімізації даних достатньо для побудови комбінатійних схем функцій збудження тригерів і функцій сигналів виходів, таким чином, і всієї комбінатійної схеми. Автомат будуємо на JK-тригерах. Автомат є синхронним, так як його роботу синхронізує генератор, а JK-тригер керований перепадом сигналу.