

Модели сигналов в системе логического моделирования.

Различают статические состязания (предполагают появление одного единичного (нулевого) сигнала на выходе схемы, не предписанного законом функционирования т.е. если в момент времени t_1 на выходе появится $y(t_1)$ и в течение времени $t_1 \dots t_2$ он не меняется, но в момент времени τ появится сигнал $y(\tau) \neq y(t_1)$, то такие состязания статическими состязаниями $t_1 < \tau < t_2$.

Динамическое состязание – несанкционированное изменение сигналов на выходе несколько раз.

Функционирование возникает, если при переходе на входе от x_1 к x_2 возникает больше 2-ух алгоритмических переходов.

Логическое моделирование выполняется с пом. Системы логического моделирования – комплекс программных аппаратов, методических и информационных ф-лов, необходимых для лог. Моделирования.

ЗЫ не знаю сюда ли следю инфу, но на всяк случай она здесь.

Самая простая модель – двоичная (чисто статическая модель) $A_2 = (0, 1)$. для расширения возможностей такой модели добавляют третье состояние в котором мы не можем определить выходные состояния $A_3 = (0, 1, X)$.
 $A_4 = (0, 1, X, \lambda, E)$, λ -переключение сигнала $0 \rightarrow 1$, E переключение сигнала $1 \rightarrow 0$. $A_5 = (0, 1, X, \lambda, E, X)$.
 $A_6 = (0, 1, X, \lambda, E, p, h)$. P -статический сбой, h -динамический сбой. $A_7 = (0, 1, X, \lambda, E, p, h, X)$

A_2, A_5, \dots, A_{19} . В последнем учитывается все изменения сигналов чем больше алфавит тем больше адекватность.