3міст

| 1. | Призначення розроблюваного пристрою | |
|----|---|---|
| 2. | Вхідні дані для розробки | 2 |
| 3. | Склад пристроїв | |
| 4. | Етапи проектування | |
| 5. | Перелік текстової та графічної докиментації | 5 |

| | | | | | <i>IAЛЦ.463626.002 ТЗ</i> | | | |
|-----------|--------------|---------------|--------|------|---------------------------|----------------------------|-----|---------|
| Зм. | Арк | № докум. | Підпис | Дата | | | | |
| Розроб. | | Власов М.Д | | | | /lum. | Арк | Аркушів |
| Перевір. | | Поспішний О.С | | | | | 1 | 5 |
| Реценз. | | | | | Пояснювальна записка | записка HTУУ «КПІ» ФІОТ | | |
| Н. Контр. | | | | | | | | |
| Затв. | в. Жабін В.І | | | | | | | |

1. Призначення розроблюваного пристрою

Цифровий автомат із пам'яттю— це послідовнісна схема, що здійснює перетворення двійкових змінних. Призначенням цифрового автомата є автоматизація управління процесами у сфері людської діяльності.

2. Вхідні дані

Варіант завдання визначається за дев'ятьма молодшими розрядами номеру залікової книжки, представленого у двійковій системі числення.

Умови для синтези автомати

| Γ - Σ | 2.4 | | | | <u>езу авто</u> | _ | | |
|--|--|------------------|--|----------|---|----------------|-------------------------------------|----------|
| Γαδ <i>η</i> υця h ₉ | h_8 | h ₇ | h_6 | h_5 | h_4 | h ₃ | h_2 | h_1 |
| 1 | Ö | 1 | $\tilde{\mathcal{O}}$ | <u> </u> | 1 | 1 | <u>0</u> | 1 |
| | | | | | | | | |
| <u>Γαδηυця</u> | | | T | | | | •• | |
| h ₈ | h_4 | h_2 | | Поряс | док з'єдно | | ментів | |
| U | / | U | | | ۷,۔ | 3,4 | | |
| Ταδлиця | 2.3 | | | | | | | |
| h_8 | h_7 | h ₃ | | | | і умови | | |
| Õ | 1 | Õ | | | | X_2 , X_1 | | |
| | | | | | | | | |
| <u>Таблиця</u> ь | | <i>L</i> | | Ποςςίθος | uiemu vee | ah nasawa | | <u> </u> |
| <u>h₉</u> 1 | h ₄ | Π ₁ | h_1 Послідовність управляючих сигналів Y_3 , $(Y_4 \ Y_5)$, $(Y_1 \ Y_2)$, Y_2 , Y_3 , $(Y_1 \ Y_3)$ | | | | | |
| / | / | / | | 13, (14 | 1 ₅ /, (1 ₁ 1 | 2/1 /21 / | 3, (1 ₁ 1 ₃ , | <u>/</u> |
| | | | | | | | | |
| Ταδлиця | 2.5 | | | | | | | |
| | 2.5 h ₂ | | | Сигнал | л тривалі | істю 2t | | |
| Таблиця h ₆ О | | | | Сигнал | л тривалі У1 | стю 2† | | |
| h ₆ 0 | h ₂ 0 | | | Сигнал | | стю 2† | | |
| h ₆ Ο Ταδлиця | h ₂ 0 | | | | y ₁ | | | |
| h ₆ 0 | 2.6 h ₅ | | | | y ₁ un mpuze | | | |
| h ₆ Ο Ταδ <i>η</i> υця | h ₂ 0 | | | | y ₁ | | | |
| h ₆ Ο Ταδлиця | $ \begin{array}{c c} h_2 \\ 0 \\ \hline 2.6 \\ h_5 \\ 0 \\ \hline 2.7 \\ \end{array} $ | | | | y ₁ un mpuze RS | ра | | |
| h ₆ О Таблиця h ₆ О | 2.6 h ₅ 0 | h ₁ | | | y ₁ un mpuze RS Логічні є | ра елементи | | |
| h ₆ О Таблиця h ₆ О | $ \begin{array}{c c} h_2 \\ 0 \\ \hline 2.6 \\ h_5 \\ 0 \\ \hline 2.7 \\ \end{array} $ | h ₁ 1 | | | y ₁ un mpuze RS Логічні є | ра | | |
| h ₆ О Таблиця h ₆ О Таблиця h ₃ | $ \begin{array}{c c} h_2 \\ 0 \\ \hline 2.6 \\ h_5 \\ 0 \\ \hline 2.7 \\ h_2 \\ 0 \\ \end{array} $ | h ₁ | | | y ₁ un mpuze RS Логічні є | ра елементи | | |
| h ₆ О Таблиця h ₆ О | $ \begin{array}{c c} h_2 \\ 0 \\ \hline 2.6 \\ h_5 \\ 0 \\ \hline 2.7 \\ h_2 \\ 0 \\ \end{array} $ | h ₁ | | T | y ₁ un mpuze RS Логічні є | ра елементи | | |

| Зм. | Арк. | № документа | Підпис | Дата |
|-----|------|-------------|--------|------|

Система перемикальних функцій задана таблицею:

Таблиця 2.9— Таблиця істинності системи перемикальних функцій

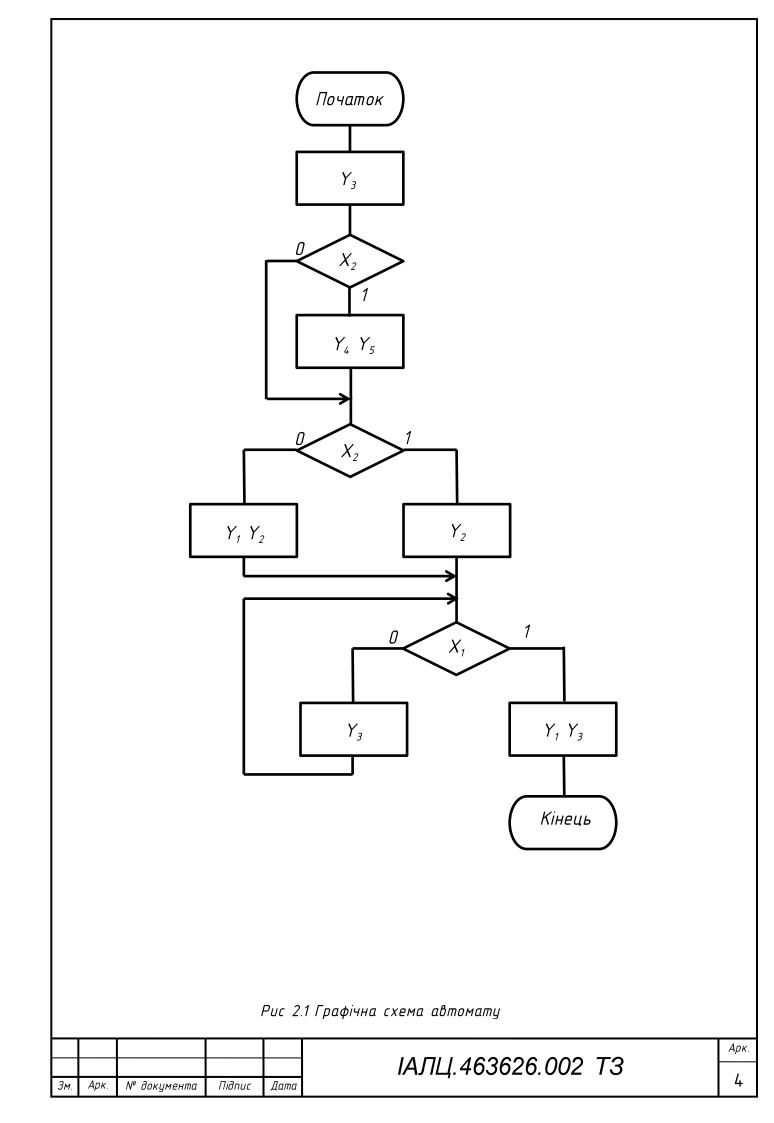
| Nº | <i>X</i> ₄ | <i>X</i> ₃ | <i>X</i> ₂ | X_1 | f_1 | f_2 | f_3 | f_4 |
|----|-----------------------|-----------------------|-----------------------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 |
| 2 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 3 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 4 | 0 | 1 | 0 | 0 | - | 0 | 1 | 0 |
| 5 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 6 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | - | _ | 0 |
| 7 | 0 | 1 | 1 | 1 | _ | - | 1 | 0 |
| 8 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 9 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 10 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| 11 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 12 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | - | 1 | 1 |
| 13 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 14 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 |
| 15 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |

Функцію f_4 необхідно представити в канонічних формах алгебр Буля, Жегалкіна, Пірса та Шефера. Визначити приналежність даної функції до п'яти чудових класів. Виконати мінімізацію функції f_4 методами:

- × невизначених коефіцієнтів;
- × Квайна (Квайна Мак-Класкі);
- х діаграм Вейча.

Необхідно виконати спільну мінімізацію функцій f1, f2, i f3. Отримати операторні представлення для реалізації системи функцій на програмованих мультиплексорах, програмованих логічних матрицях і програмованих матрицях вентилів. В результаті синтезу повинні бути отримані мнемонічні схеми, карти програмування відповідних логічних схем, визначені мінімальні параметри логічних схем.

| Зм. | Арк. | № документа | Підпис | Дата |
|-----|------|-------------|--------|------|



3. Склад пристроїв

Керцючий автомат

Керуючий автомат складається з комбінаційної схеми та елементів памяті реалізованих на тригерах. Тип тригерів і елементний базис задані в технічному завданні.

Програмувальна логічна матриця

ПЛМ складається з двох кон'юнктивних матриць, де виходи першої приєднуються до входів другої і дозволяють реалізовувати комбінаційну схему в базисі I/AБO, I/AБO-HE

4. Етапи проектування

- Розмітка станів
- Формування вхідного та вихідного алфавітів
- Побудова графа автомата
- Побудова структурної таблиці автомата
- Синтез комбінаційних схем для функцій збудження тригерів та вхідних сигналів
- Побудова схеми автомата в заданому базисі

5. Перелік текстової і графічної документації

- Титульний лист
- Аркуш з написом «Опис альбому»
- Опис альбому
- Аркуш з написом «Технічне завдання»
- Технічне завдання
- Аркуш з написом «Керуючий автомат. Схема електрична функціональна»
- Керуючий автомат. Схема електрична функціональна
- Аркуш з написом «Пояснювальна записка»
- Пояснювальна записка

| Зм. | Арк. | № документа | Підпис | Дата |
|-----|------|-------------|--------|------|