

Рисунок 4.5 Метод діаграм Вейча

 $f4_{MHII\Phi} = (X4\overline{X}3X2\overline{X}1) \ v \ (X4X3\overline{X}2) \ v \ (\overline{X}2X1) \ v \ (X3X1)$

3.4. Спільна мінімізація функцій f1, f2, f3

Для отримання схем з мінімальними параметрами треба провести спільну мінімізацію системи функцій та їх заперечень. Проведемо мінімізацію функцій методом Квайна-Мак-Класкі за ДДНФ.

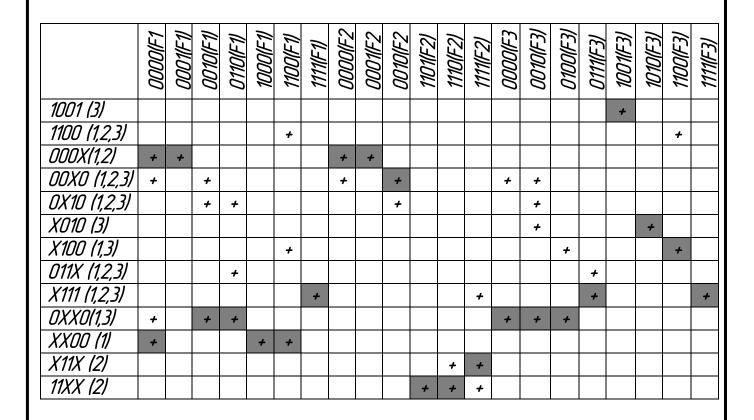
Запишемо ДДНФ функцій у вигляді списку термів, проведемо склеювання та поглинання (рисунок 4.6). Побудуємо таблицю покриття (таблиця 4.5).

KO	K1	. K2
0000 (1,2,3)	000X (1,2)	OXXO (1,3)
0001 (1,2)	00X0 (1,2,3)	OXXO (1,3)
0010 (1,2,3)	OXOO (1,3)	XX00 (1)
0100 (-1,3)	X000 (1)	XX00 (1)
0110 (1,-2,-3)	OX10 (1,2,3)	X11X (2)
0111 (-1,-2,3)	X010 (3)	X11X (2)
1000 (1)	01X0 (1,3)	11XX (2)
1001 (3)	X100 (1,3)	11XX (2)
1010 (3)	011X (1,2,3)	
1100 (1,-2,3)	X110 (2)	-
1101 (2)	X111 (1,2,3)	
1110 (2)	1X00 (1)	•
1111 (1,2,3)	110X (2)	
	11X0 (2)	
	11X1 (2)	
	111X (2)	

Рисунок 4.6 Склеювання і поглинання термів системи

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Таблиця 4.5 Таблиця покриття системи



Після мінімізації визначили кожну з функцій в формі І/АБО.

 $f1_{MRH\Phi} = (\overline{X}4\overline{X}3\overline{X}2) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1) \ v \ (\overline{X}2\overline{X}1)$

 $f2_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (X4X1) \ v \ (X4X3)$

 $f3_{MDH\phi} = (X4\overline{X}3\overline{X}2X1) \ v \ (\overline{X}3X2\overline{X}1) \ v \ (X3\overline{X}2\overline{X}1) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1)$

Проведемо <u>мініміз</u>ацію функцій методом Квайна-Мак-Класкі за ДДНФ. Запишемо ДДНФ функцій у вигляді списку термів, проведемо склеювання та поглинання (рисунок 4.7). Побудуємо таблицю покриття (таблиця 4.6).

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

KO	K1	K2
0001 (3)	00X1 (3)	01XX (2)
0011 (1,2,3)	OXO1 (3)	01XX (2)
0100 (-1,2)	OX11 (1,2)	10XX (2)
0101 (1,2,3)	X011 (1,2,3)	10XX (2)
0110 (-2,-3)	010X (1,2)	
0111 (-1,-2)	01X0 (2)	_
1000 (2,3)	X100 (2)	
1001 (1,2)	01X1 (1,2)	
1010 (1,2)	X101 (1,3)	_
1011 (1,2,3)	011X (2)	
1100 (-2)	X110 (3)	
1101 (1,3)	100X (2)	_
1110 (1,3)	10X0 (2)	
	1X00 (2)	
	10X1 (1,2)]
	1X01 (1)	
	101X (1,2)	
	1X10 (1)	

Рисунок 4.7 Склеювання і поглинання термів системи

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Таблиця 4.6 Таблиця покриття системи

	0011/F1/	01011/F1/	1001/F1/	1010/F1/	1011/F1	1101/F1)	1110/F1)	0011/F2/	0100lF2	0101/F2/	1000IF2	1001/F2/	1010(F2)	1011/F2J	0001/F3	0011/F3/	0101(F3)	10000F3	1011/F3J	1101/F3J	1110IF3J
0101 (1,2,3)		+								+							+				
(1,2,3) 1000 (2,3)											+							+			
1110 (1,3)							+														+
00X1 (3)															+	+					
OX01 (3)															+		+				
OX11 (1,2)	+							+													
X011(1,2,3)	+				+			+						+		+			+		
010X (1,2)		+							+	+											
X100 (2)									+												
01X1 (1,2)		+								+											
X101 (1,3)		+				+											+			+	
X110 (3)																					+
1X00 (2)											+										
10X1 (1,2)			+		+							+		+							
1X01 (1)			+			+															
101X (1,2)				+	+								+	+							
1X10 (1)				+			+														
01XX (2)									+	+											
10XX (2)											+	+	+	+							

Після мінімізації визначили кожну з функцій в формі І/АБО-НЕ.

 $f1_{MJH\Phi}=(\overline{X3}X2X1) \ v \ (X3\overline{X2}X1) \ v \ (X4\overline{X3}X1) \ v \ (X4X2\overline{X1})$

 $f2_{MDH\phi}=(\overline{X3}\ X2\ X1)\ v\ (\overline{X4}\ X3)\ v\ (X4\ \overline{X3})$

 $f3_{M\Pi H \phi} = (X4\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}X1) \ v \ (\overline{X3}X2X1) \ v \ (X3\overline{X2}X1) \ v \ (X3X2\overline{X1})$

3.5. Одержання операторних форм для реалізації на ПЛМ

Для програмування ПЛМ використовують нормальны форми I/AБО, I/AБО-НЕ. Розглянемо програмування ПЛМ для системи перемикальних функцій, що подана в формі I/AБО.

 $f1_{MRH\Phi} = (\overline{X}4\overline{X}3\overline{X}2) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1) \ v \ (\overline{X}2\overline{X}1)$

 $f2_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (X4X1) \ v \ (X4X3)$

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

ІАЛЦ.463626.004 ПЗ

Арк.

 $f3_{MDH\Phi} = (X4\overline{X}3\overline{X}2X1) \ v \ (\overline{X}3X2\overline{X}1) \ v \ (X3\overline{X}2\overline{X}1) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1)$

Позначимо терми системи:

 $P1 = \overline{X4} \overline{X3} \overline{X2}$

P2 = X3X2X1

 $P3 = \overline{X4}\overline{X1}$

 $P4 = \overline{X}2\overline{X}1$

 $P5 = \overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}$

P6 = X4X1

P7 = X4X3

 $P8 = X4\overline{X}3\overline{X}2X1$

 $P9 = \overline{X} 3 X 2 \overline{X} 1$

 $P10 = X3\overline{X}2\overline{X}1$

Тоді функції виходів описуються системою:

 $f1 = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \vee (X3X2X1) \vee (\overline{X4}\overline{X1}) \vee (\overline{X2}\overline{X1}) = P1 \vee P2 \vee P3 \vee P4$

f2 = (X4X3X2) v (X4X3X1) v (X4X1) v (X4X3) = P1 v P5 v P6 v P7

 $f3 = (X4\overline{X}3\overline{X}2X1) \vee (X\overline{3}X2\overline{X}1) \vee (X3\overline{X}2\overline{X}1) \vee (X3X2X1) \vee (X\overline{4}\overline{X}1) = P8 \vee P9 \vee P10 \vee$

P2 v P3

Визначимо мінімальні параметри ПЛМ:

п = 4 — число інформаційних входів, що дорівнює кількості аргументів системи перемикальних функцій.

р = 10 — число проміжних внутрішніх шин, яке дорівнює кількості різних термів системи.

т = 3 – число інформаційних виходів, котре дорівнює кількості функцій виходів.

Побудуємо спрощену мнемонічну схему ПЛМ(4,10,3) (рисунок 4.8).

Зм.	Арк.	№ докцм.	Підп.	Дата

P1 P2 P3 P4 P5 P6 P7 P8 P9 P10

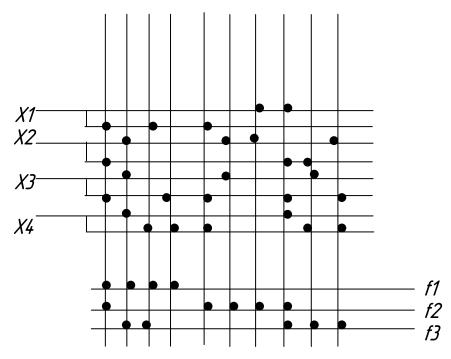


Рисунок 4.8 Мнемонічна схема ПЛМ

Складемо карту програмування ПЛМ(4,10,3) (таблиця 4.7).

Таблиця 4.7 Карта програмування ПЛМ

Nº		Вх	оди	1	Вихоб	<i>au</i>	
ШИНИ	<i>X</i> 1	X2	<i>X3</i>	<i>X</i> 4	f1	f2	f3
<i>P1</i>	0	0	0	-	1	1	0
<i>P2</i>	-	1	1	1	1	0	1
<i>P3</i>	0	-	_	0	1	0	1
P4	_	1	0	0	1	0	0
P5	0	0	-	0	0	1	0
<i>P6</i>	_	1	1	-	0	1	0
<i>P7</i>	1	1	_	-	0	1	0
<i>P8</i>	1	0	0	1	0	1	1
<i>P9</i>	_	0	1	0	0	0	1
P10	-	1	0	0	0	0	1

Покажемо умовне графічне позначення даної П/ІМ (рисунок 4.8).

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

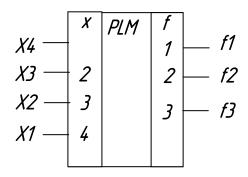


Рисунок 4.8 – умовне графічне позначення ПЛМ

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

IA/ILI.463626.004	//3
" " " " " " " " " " " " " " " " " " "	

4. Висновок

У даній курсовій роботі на підставі «Технічного завдання ІА/ІЦ.463626.002 ТЗ» був виконаний синтез керуючого автомата, а також синтез комбінаційних схем. Функціональна схема автомата приведена у документі «Керуючий автомат. Схема електрична функціональна» і виконана згідно з вимогами єдиної системи конструкторської документації.

При синтезі комбінаційних схем у роботі була виконана мінімізація функції різними методами, а також мінімізована методом Квайна— Мак-Класкі система функцій. В результаті було отримано дві форми представлення системи функцій, одна з яких була реалізована на програмувальній логічній матриці (ПЛМ).

Під час виконання роботи були закріплені знання теоретичного курсу, отримані навички їх практичного застосування, а також навички роботи зі стандартами та пошуку інформації.

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

5. Список літератури

1. Жабін В.І., Жуков І.А., Клименко І.А., Ткаченко В.В. Прикладна теорія цифрових автоматів. Київ: книжкове видавництво НАУ, 2007 р. 2. Конспект лекцій з курсу «Комп'ютерна логіка», 2013 р.

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата