В ядро функції входять ті терми, без яких неможливо покрити хоча б одну імпліканту.

Ядро = {001X; 110X, X0X1, XX11}

В МДНФ входять всі терми ядра, а також ті терми, що забезпечують покриття всієї функції з мінімальною ціною.

 $f_{4MHII\Phi} = (\overline{X}4\overline{X}3X2) \ v \ (X4X3\overline{X}2) \ v \ (\overline{X}3X1) \ v \ (X2X1)$

Метод діаграм Вейча

Метод діаграм Вейча— це графічний метод, призначений для ручної мінімізації. Його наочність эберігається за невеликої кількості аргументів. Кожна клітинка відповідає конституанті. Кожний прямокутник, що містить 2^k елементів, відповідає імпліканті. Прямокутник максимального розміру відповідає простій імпліканті (рисунок 4.5).

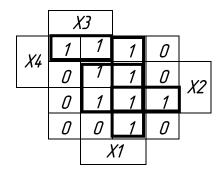


Рисунок 4.5 – Метод діаграм Вейча

 $f_{4MH\Pi\Phi} = (\overline{X}4\overline{X}3X2) \ v \ (X4X3\overline{X}2) \ v \ (\overline{X}3X1) \ v \ (X2X1)$

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).

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

KO	K1	<i>K2</i>
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 (1,2)	XX00 (1)
0110 (1, 2, 3)	OX10 (1,2,3)	
0111 (-1,-2,3)	01X0 (1,3)	•
-1000 (1,2)	X100 (1,3)	
1100 (1,-2,3)	011X (1,2,3)	
1111 (1,2,3)	X111 (1,2,3)	
	1X00 (1,2)	

Рисунок 4.6 – Склеювання і поглинання термів системи

Таблиця 4.5 – Таблиця покриття системи

	0000(F1)	00011F1	0010/F1/	0110/F1)	1000(F1)	1100/F1/	1111F1)	0000(F2)	0001/F2/	0010(F2)	1000(F2)	1111F2J	0000(F3)	0010(F3)	0100lF3/	0111F3J	1100/F3/	1111F3J
1100 (1,-2,3)						+											+	
000X (1,2)	+	+						+	+									
00X0 (1,2,3)	+		+					+		+			+	+				
X000 (1,2)	+				+			+			+							
OX10 (1,2,3)			+	+						+				+				
X100 (1,3)						+									+		+	
011X (1,2,3)				+												+		
X111 (1,2,3)							+					+				+		+
1X00 (1,2)					+	+					+							
OXXO (1,3)	+		+	+									+	+	+			
XX00 (1)	+				+	+												

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

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

 $f1_{MDH\Phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (X4\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) \ v \ (X3X2X1)$

 $f2_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (X4\overline{X2}\overline{X1})$

 $f3_{MJH\phi} = (X3X2X1) \ v \ (X3\overline{X}2\overline{X}1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1)$

Проведемо мінімізацію 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).

KO	K1	K2
<i>0001 (3)</i>	00X1 (3)	X0X1 (3)
0011 (1,2,3)	OX01 (3)	XX01 (3)
0100 (-1,2)	X001 (3)	X0X1 (3)
0101 (1,2,3)	<i>0X11 (1,2</i>)	<i>XX01 (3)</i>
0110 (-2,-3)	X011 (1,2,3)	01XX (2)
0111 	010X (1,2)	X10X (2)
1000 (3)	01X0 (2)	01XX (2)
1001 (1,2,3)	X100 (2)	X1X0 (2)
1010 (1,2,3)	01X1 (1,2)	X10X (2)
1011 (1,2,3)	X101 (1,2,3)	X1X0 (2)
1100 (-2)	011X (2)	<u> 10XX (3)</u>
1101 (1,2,3)	X110 (2,3)	10XX (3)
1110 (1,2,3)	100X (3)	
	10X0 (3)	
	10X1 (1,2,3)	
	1X01 (1,2,3)	1
	101X (1,2,3)	
	1X10 (1,2,3)	
	110X (2)	_
	<u> 11X0 (2)</u>	

Рисунок 4.7 – Склеювання і поглинання термів системи

				11/7/1
3 _{м.} Арк.	№ докум.	Підп.	Дата	<i>IА/IЦ.</i>

	A/ILI.46	3626.004	<i>[</i>]3
--	----------	----------	-------------

Таблиця 4.6 – Таблиця покриття системи

																		1						
	F1)	F1)	F1)	F1/	11	<i>f</i> -1	<i>f</i> L-	F2J	(F2)	F2/	F2/	F2/	12	12	12	(F3)	F3/	£3/	(F3)	F3/	£3/	13	13/	<u>133</u>
	0011/F1)	0101/F1/	1001/F1/	1010/F1/	1011/F1)	1101/F1/	1110/F1)	0011F2J	0100lF2)	0101/F2/	1001/F2/	1010(F2)	1011/F2)	1101/F2/	1110/F2/	0001/F3/	1110	01011F3/	1000lF3)	1001/F3/	1010IF3)	1011/F3/	11011F3J	1110/F3/
	0	0	N	1	1	1.	1/	0	0	0	1	1	1	1	1	0	0	0	N	1	\mathcal{U}	\mathcal{U}	1.	1
OX11 (1,2)	+							+																
X011 (1,2,3)	+				+			+					+				+					+		
010X (1,2)		+							+	+														
01X1 (1,2)		+								+														
X101 (1,2,3)		+				+				+				+				+					+	
X110 (2,3)															+									+
10X1 (1,2,3)			+		+						+		+							+		+		
1X01 (1,2,3)			+			+					+			+						+			+	
101X (1,2,3)				+	+							+	+								+	+		
1X10 (1,2,3)				+			+					+			+						+			+
X0X1 (3)																+	+			+		+		
XX01 (3)																+		+		+			+	
01XX (2)									+	+														
X10X (2)									+	+				+										
X1X0 (2)									+						+									
10XX (3)																			+	+	+	+		

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

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

 $f2_{MJH\phi}=(\overline{X3}X2X1) \ v \ (X3\overline{X2}X1) \ v \ (X4\overline{X3}X1) \ v \ (X4X2\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}X3)$

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

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

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 функції, що подана в формі I/AБО.

 $f1_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (X4\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) \ v \ (X3X2X1)$

 $f2_{M\Pi H \phi} = (\overline{X4} \overline{X3} \overline{X2}) \ v \ (\overline{X4} \overline{X3} \overline{X1}) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (X4\overline{X2} \overline{X1})$

 $f3_{MJH\phi} = (X3X2X1) \ v \ (X3\overline{X}2\overline{X}1) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}1)$

Позначимо терми системи:

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

 $P2 = X4\overline{X}2\overline{X}1$

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

P4 = X3X2X1

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

P6 = X3\overline{X}2\overline{X}1

Тоді функції виходів описуються системою:

 $f1_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (X4\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) \ v \ (X3X2X1) = P1 \ v \ P2 \ v \ P3 \ v \ P4$

 $f2_{M\Pi H \phi} = (\overline{X4} \overline{X3} \overline{X2}) \ v \ (\overline{X4} \overline{X3} \overline{X1}) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (X4 \overline{X2} \overline{X1}) = P1 \ v \ P4 \ v \ P5 \ v \ P2$

 $f3_{MJH\phi} = (X3X2X1) \ v \ (X3\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) = P4 \ v \ P3 \ v \ P6$

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Визначимо мінімальні параметри ПЛМ:

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

p = 6 — 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(4,6,3) (рисунок 4.8).

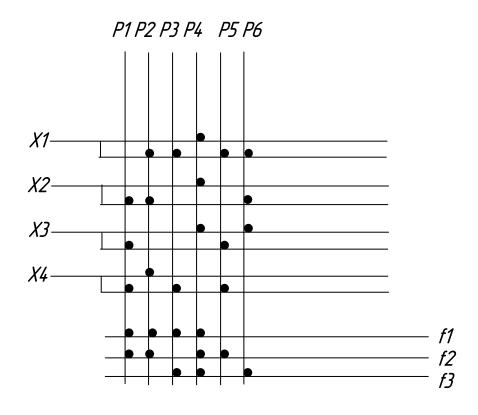


Рисунок 4.8 – Мнемонічна схема ПЛМ

Складемо карту програмування ПЛМ(4,6,3) (таблиця 4.7).

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Таблиця 4.7 – Карта програмування ПЛМ

Nº		Вхи	Виходи				
ШИНИ	<i>X</i> 4	<i>X3</i>	<i>X2</i>	<i>X1</i>	<i>f1</i>	<i>f2</i>	f3
P1	0	0	0	ı	1	1	0
<i>P2</i>	1	-	0	0	1	1	0
<i>P3</i>	0	-	1	0	1	0	1
P4	-	1	1	1	1	1	1
P5	0	0	-	0	0	1	0
<i>P6</i>	ı	0	1	1	0	0	1

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

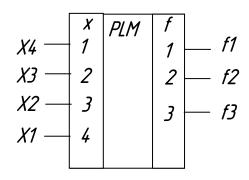


Рисунок 4.8 – умовне графічне позначення ПЛМ

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

IA/IЦ.463626.004 ПЗ

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», 2015р.

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата