

Рисунок 4.5 – Метод діаграм Вейча

 $f_{4MHII\Phi} = (\overline{X}4\overline{X}3X2) \ v \ (X4X3\overline{X}2) \ v \ (\overline{X}2X1) \ v \ (X4X1)$ 

## 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).

•	. ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	9-9	4.0
	KO	K1	K2
	<del>0000 (1,2,3)</del>	000X (1,2)	OXXO (1,3)
	<i>0001 (1,2</i> )	00X0 (1,2,3)	<i>0XX0 (1,3)</i>
	<del>0010 (1,2,3)</del>	<i>0X00 (1,3)</i>	XX00 (1)
	<del>-0100 (-1,3)</del>	X000 (1,2)	-XX00-(1)
	<del>0110 (1,-2,-3)</del>	OX10 (1,2,3)	X1X0 (1)
	<del>0111 (-1,-2,3</del> )	X010 (3)	<del>X1X0 (1</del> )
	<del>-1000 (1,2)</del>	01X0 (1,3)	X11X (1)
	<del>-1010-(3)</del>	X100 (1,3)	<del>X11X (1</del> )
	1100 (1,-2,3)	011X (1,2,3)	11XX (1)
	<del>1101 (1,2</del> )	<del>X110 (1)</del>	11XX (1)
	<del>-1110 (1</del> )	X111 (1,2,3)	
	<del>1111 (1,2,3</del> )	1X00 (1,2)	
		110X (1,2)	
		11XO (1)	
		11X1 (1,2)	
		111X (1)	

Рисунок 4.6 – Склеювання і поглинання термів системи

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Таблиця 4.5 – Таблиця покриття системи

	0000(F1)	0001/F1/	0010/F1/	0110IF1)	1000(F1)	1100/F1/	1101/F1/	1110/F1/	1111/F1)	0000(F2)	0001/F2)	0010(F2)	1000(F2)	1101/F2/	1111F2J	00000(F3)	0010lF3J	0100lF3J	0111F3J	1010IF3J	1100IF3J	1111/F3/
1100 (1,-2,3)																						
000X (1,2)	+	+								+	+										+	
00X0 (1,2,3)			+									+										
X000 (1,2)					+								+									
OX10 (1,2,3)																						
X010 (3)																				+		
X100 (1,3)																						
011X (1,2,3)																						
X111 (1,2,3)																			+			+
1X00 (1,2)																						
110X (1,2)																						
11X1 (1,2)														+	+							
OXXO (1,3)				+												+	+	+				
XX00 (1)																						
X1X0 (1)																						
X11X (1)																						
11XX (1)						+	+	+	+													

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

 $f1_{MJH\Phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (X4X3)$ 

 $f2_{MJH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (X4X1) \ v \ (\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (X4X3X1)$ 

 $f3_{MDH\phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X3}X2\overline{X1}) \ v \ (X3X2X1) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1})$ 

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

IA/ILI.463626.004
-------------------

KO	<i>K1</i>	<i>K2</i>
<del>0001 (3)</del>	<i>00X1 (3)</i>	X0X1 (3)
<del>0011 (1,2,3</del> )	<i>0X01 (3)</i>	XX01 (3)
<del>0100 (-1,2</del> )	<del>X001 (3)</del>	X0X1 (3)
0101 (1,2,3)	OX11 (1,2)	XX01 (3)
<del>0110 (-2,-3</del> )	X011 (1,2,3)	01XX (2)
<del>0111 (-1,-2</del> )	010X (1,2)	01XX (2)
<del>-1000 (3)</del>	01X0 (2)	X1X0 (2)
<del>1001 (1,2,3</del> )	X100 (2)	X1X0 (2)
<del>1010 (1,2,-3)</del>	<del>01X1 (1,2</del> )	10XX (3)
<del>1011 (1,2,3</del> )	<del>X101 (3)</del>	10XX (3)
<del>1100 (-2)</del>	<del>011X (2)</del>	
<del>-1101 (3)</del>	X110 (2,3)	
<del>-1110 (2,3)</del>	100X (3)	-
	<del>10X0 (3)</del>	
	10X1 (1,2,3)	
	1X01 (3)	-
	101X (1,2,3)	
	1X10 (2,3)	
	11X0 (2)	-

Рисунок 4.7 – Склеювання і поглинання термів системи

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

Таблиця 4.6 – Таблиця покриття системи

	0011/F1/	01011F1	10011F11	1010IF1)	1011/F1/	0011F2J	0100lF2J	01011F2J	1001/F2/	1010IF2I	1011/F2)	1110/F2/	0001/F3/	0011F3J	01011F31	1000(F3)	1001/F3/	1011F3J	11011F3J	1110IF3J
0101 (1,2,3)																				
OX11 (1,2)																				
X011 (1,2,3)	+					+					+			+						
010X (1,2)		+					+	+												
01X1 (1,2)																				
X110 (2,3)																				
10X1 (1,2,3)			+		+				+											
101X (1,2,3)				+																
1X10 (2,3)										+		+								+
XOX1 (3)																				
XX01 (3)													+		+				+	
01XX (2)																				
X1X0 (2)																				
10XX (3)																+	+	+		

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

f1<sub>ΜΠΗΦ</sub>= (X3X2X1) v (X4X3X2) v (X4X3X1) v (X4X3X2)

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

 $f3_{MJH\Phi}=(\overline{X3}X2X1) \ v \ (X4X2\overline{X1}) \ v \ (\overline{X2}X1) \ v \ (X4\overline{X3})$ 

## 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.

 $f1_{MJH\Phi} = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X4}\overline{X1}) \ v \ (\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \ v \ (X4X3)$ 

 $f2_{MJH\phi} = (\overline{X}4\overline{X}3\overline{X}2) \ v \ (\overline{X}4\overline{X}3\overline{X}1) \ v \ (X4X1) \ v \ (\overline{X}3\overline{X}2\overline{X}1) \ v \ (X4X3X1)$ 

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

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

ІАЛЦ.463626.004 ПЗ

Позначимо терми системи:

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

 $P2 = \overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}$ 

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

 $P4 = \overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}$ 

P5 = X4X3

P6 = X4X1

P7 = X4X3X1

P8 = \(\overline{X}\)3\(X\)2\(\overline{X}\)1

P9 = X3X2X1

Тоді функції виходів описуються системою:

 $f1 = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \vee (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \vee (\overline{X4}\overline{X1}) \vee (\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \vee (X4X3) = P1 \vee P2 \vee P3 \vee P4 \vee P5$ 

 $f2 = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \vee (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X1}) \vee (X4X1) \vee (\overline{X3}\overline{X2}\overline{X1}) \vee (X4X3X1) = P1 \vee P2 \vee P6 \vee P4$ 

 $f3 = (\overline{X4}\overline{X3}\overline{X2}) \vee (\overline{X3}X2\overline{X1}) \vee (X3X2X1) \vee (\overline{X4}\overline{X1}) = P1 \vee P8 \vee P9 \vee P3$ 

Визначимо мінімальні параметри ПЛМ:

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

p = 9 — 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.	№ докум.	Підп.	Дата

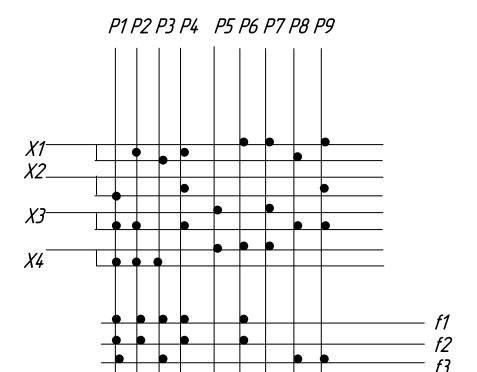


Рисунок 4.8 – Мнемонічна схема ПЛМ

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

Таблиця 4.7 – Карта програмування ПЛМ

Nº		Вхи	оди	Виходи				
ШИНИ	<i>X</i> 4	<i>X3</i>	<i>X2</i>	<i>X1</i>	f1	<i>f2</i>	f3	
P1	0	0	0	1	1	1	1	
<i>P2</i>	0	0	-	0	1	1	0	
<i>P3</i>	0	-	-	0	1	0	1	
P4	_	0	0	0	1	1	0	
P5	1	1	-	-	1	0	0	
P6	1	-	_	1	0	1	0	
<i>P7</i>	1	1	-	1	0	0	0	
<i>P8</i>	-	0	1	0	0	0	1	
<i>P9</i>	-	1	1	1	0	0	1	

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

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

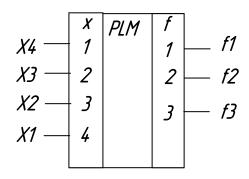


Рисунок 4.8 – умовне графічне позначення ПЛМ

Зм.	Арк.	№ докум.	Підп.	Дата

## 4. Висновок

У даній курсовій роботі на підставі «Технічного завдання ІАЛЦ.463626.002 ТЗ» був виконаний синтез керуючого автомата, а також синтез комбінаційних схем. Функціональна схема автомата приведена у документі «Автомат керуючий. 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

IA/IL	<i>l.463626.004</i>	//3
, ,, ,_	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	

## 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