 **Лабораторная работа №2**

**Разработка простейшего цифрового устройства на основе управляющего автомата**

**1.1 Введение**

Большинство цифровых устройств состоит, как правило, из двух частей: операционной части и управляющей части.

Операционная часть выполняет обработку цифровых данных под управлением управляющей части (управляющего автомата).

Существуют два метода построения логики управляющих автоматов:

с жёсткой (фиксированной) логикой,

с хранимой в памяти микропрограммой.

Принцип функционирования автомата с жесткой логикой жёстко задан его схемой. Для внесения даже незначительных изменений в алгоритм необходимо полностью (или почти полностью) пересинтезировать всю схему автомата.

Обобщённая структурная схема УА с жёсткой логикой имеет вид – рис. 1.

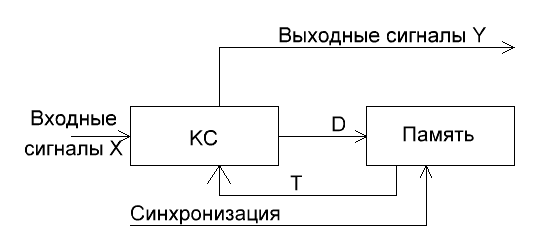


Рис. 1. Обобщённая структурная схема УА с жёсткой логикой

где: X – множество входных сигналов автомата,

Y – множество выходных сигналов,

D – сигналы управления памятью,

T – сигналы состояния.

УА состоит из 2-х функциональных блоков:

1. КС – комбинационная схема, формирующая выходные сигналы автомата и сигналы управления памятью.

2. Память автомата – просто набор триггеров (регистр). Кол-во триггеров n определяется количеством k требуемых состояний автомата. k равно ближайшему целому (в большую сторону) числу из значений выражения 2n. Т.е. n=]log2k[. Например, если у нас 5 состояний, то мы должны поставить 3 триггера (23=8>5), а если 8, то 4 (24=16>8).

УА с жёсткой логикой бывают 2-х видов – Мили и Мура.

Микропрограммный автомат, работает под управлением программы, записанной в памяти автомата.

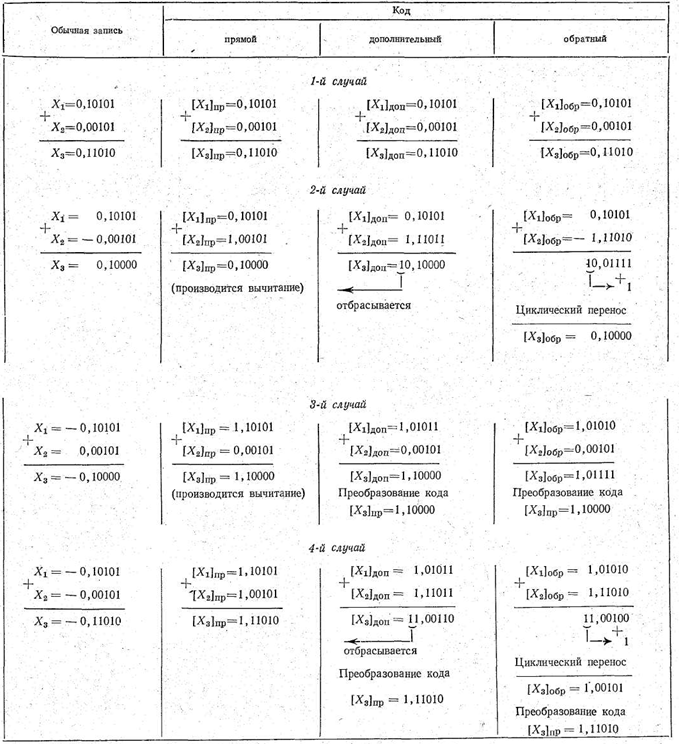
**1.2 Разработка цифрового устройства на основе управляющего автомата Мили**

Автомат Мили имеет структуру, приведенную на рис. 1. И поведение его работы описывается теми же общими формулами Y=ƒ1(X,T), D=ƒ2(X,T). Поэтому иногда говорят, что этот автомат генерирует (в смысле изменяет) выходные сигналы при переходах из одного состояния в другое. Здесь подчёркивается тот факт, что Y непосредственно зависит от X.

Цифровой автомат может задаваться как правило двумя способами:

в виде граф - схемы алгоритма (графа);

виде таблицы переходов.



Рассмотрим синтез простейшего цифрового устройства сложения двух двоичных чисел в дополнительном коде. Условимся, что одно из чисел D1, будет всегда положительным, а второе может быть как положительным так и отрицательным. Правило сложения чисел в различных кодах приведено на рисунке 2.

Рисунок 2 - Правила сложения двоичных чисел

Структурная схема одного из вариантов устройства приведена на рисунке 3.

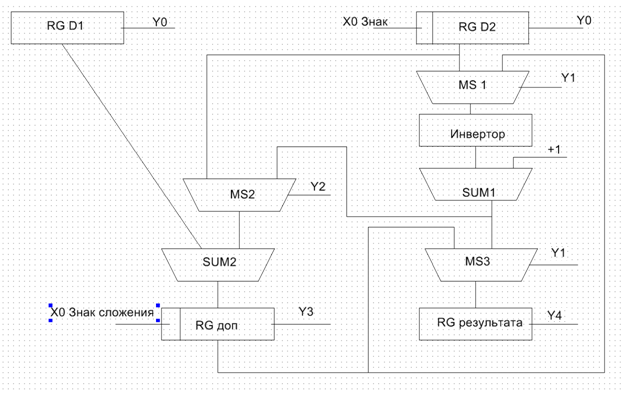


Рисунок 3 - Структурная схема устройства

где: RG D1,RGD2 - входные регистры для хранения входных данных;

MS1, MS2, MS3 - цифровые мультиплексоры 8 на 4;

Инвертор - для получения обратного кода;

SUM1, SUM2 - сумматоры;

RGдоп - регистр для хранения промежуточной суммы в дополнительном коде;

RG результата - регистр для хранения результата сложения.

)

**Работа устройства**.

Данные по переднему фронту сигнала У0 D1 и D2записываются в входные регистры( см. схему "Регистр" в папке лабораторной работы). Если оба числа положительные, знак Х0 равен 0 и D2 проходит через открытые по умолчанию мультиплексоры MS1, MS2(см. схему "Мультиплексор" в папке лабораторной работы).Результат сложения записывается в RG доп.

Если результат сложения положительный, то значение суммы через нормально открытый MS3 сигналом Y5 записывается в RG результата.

Если D2 отрицательно (Х0=1), то D2 проходит через нормально открытый MS1, далее инвертируется, на сумматоре к нему прибавляется единица, и дополнительный код D2, через открытый сигналом Y2 мультиплексор MS2 поступает на сумматор.

Если результат сложения в RG доп положительный (Х1=0), результат сложения записывается в RG результата сигналом Y5.

Если результат отрицательный (Х1=1), то результат сложения по сигналу Y1через мультиплексор MS1 поступает на инвертор, после к нему добавляется единица и результат сложения по сигналу Y4 пройдя мультиплексор MS3 по сигналу Y5 записывается в RG результата.

**Синтез управляющего автоматаМили**

**Шаг 1. Разметка ГСА**

**1.** Символом Q0 помечаем вход вершины, следующий за начальной и вход конечной вершины

2. Входы всех вершин, следующих за операторными, помечаем символами состояний Q1-Q5.

3. Вход вершины отмечаются одним символом.

Схема алгоритма приведена на рисунке:

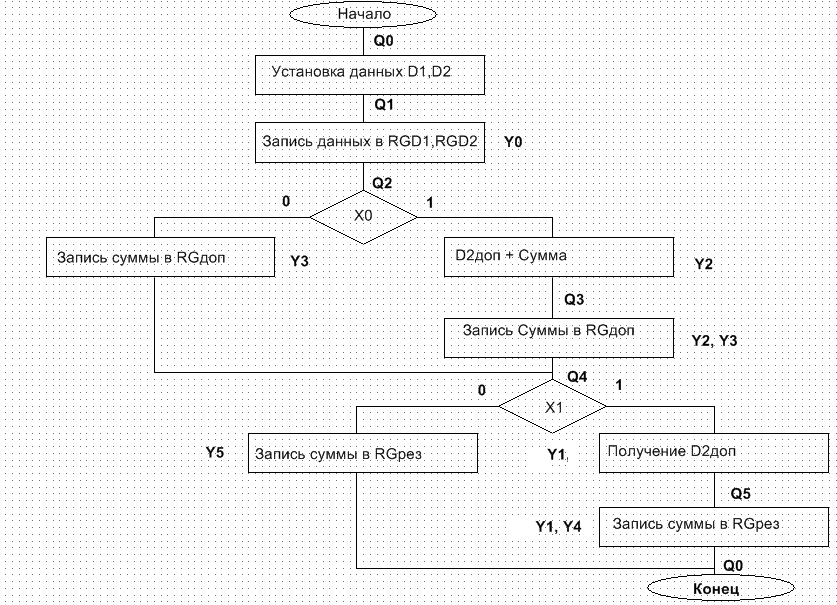


Рисунок 4 - Размеченная ГСА автомата Мили

Как видим наш автомат должен иметь k = 6 состояний (Q0-Q5). Для его построения необходимо n=]log26[= 3 элемента памяти. В качестве элемента памяти будем использовать четырехразрядный параллельный регистр.

**Шаг 2 Кодирование состояний**

Зададим таблицу кодировки состояний

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Номер  состояния | Код состояния | | |
|  | Т1 | Т2 | Т3 |
| Q0 | 0 | 0 | 0 |
| Q1 | 1 | 0 | 0 |
| Q2 | 0 | 1 | 0 |
| Q3 | 1 | 1 | 0 |
| Q4 | 0 | 0 | 1 |
| Q5 | 1 | 0 | 1 |

**Шаг 3 Построение полной таблицы переходов автомата Мили**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Исх.  сост. | Код исходного  состояния | | | Условия  перехода | | След.  Сост. | Код  следующего  состояния | | | Выходныесигналы | | | | | |
|  | T1 | T2 | T3 | X0 | X1 |  | D1 | D2 | D3 | Y0 | Y1 | Y2 | Y3 | Y4 |  |
| Q0 | 0 | 0 | 0 | \* | \* | Q1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |  |
| Q1 | 1 | 0 | 0 | \* | \* | Q2 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |  |
| Q2 | 0 | 1 | 0 | 0 | \* | Q4 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 |  |
| Q2 | 0 | 1 | 0 | 1 | \* | Q3 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |  |
| Q3 | 1 | 1 | 0 | 1 | \* | Q4 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 |  |
| Q4 | 0 | 0 | 1 | \* | 0 | Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |  |
| Q4 | 0 | 0 | 1 | \* | 1 | Q5 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 |  |
| Q5 | 1 | 0 | 1 | \* | 1 | Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 |  |

Состояние Q0 необходимо для начальной установки данных D1, D2.

В состоянии Q1 данные записываются в входные регистры.

**Шаг 4Построение логических выражений функций выходных сигналов и сигналов управления элементами памяти.**

Запишем выражения (СДНФ) для логических функций Y0,Y1,Y2,Y3,Y4и D1,D2,D3.

Как видно, для D1 - D2 получаются конъюнкции с различным количеством переменных, поэтому для лучшей минимизации следует записать все возможные наборы.

**Шаг 5. Минимизация логических функций.**

На следующем шаге необходимо провести минимизацию логических функций любым подходящим методом. Будем использовать карты Карно. Приведем пример минимизации функции Y1.Строим карту Карно.

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | T1T2 |  |  |  |
| X1Т1 | 00 | 01 | 11 | 10 |
| 00 |  |  |  |  |
| 01 |  |  |  |  |
| 11 |  | 1 |  |  |
| 10 |  | 1 |  |  |

После склеивания получим выражение для Y1

Проведя аналогичные действия над Y2, D3 получим соответственно

Значения Y3, Y4 остаются без изменения.

**Шаг 6. Построение принципиальной схемы управляющего автомата Мили.**

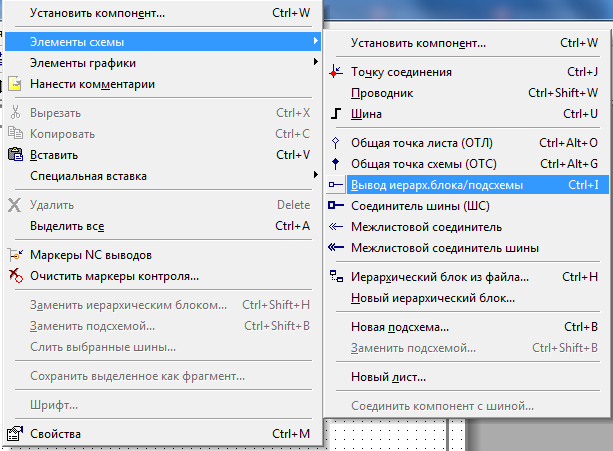
**Управляющая часть**.

Управляющая часть строится на основании полученных логических выраженй для Y и D.

Каждое переключение автомата из одного состояния в другое происходит по кнопке "ТАКТ".–­

Разрядность данных желательно выбирать не более 4 с учетом знака. Если под знак необходимо использовать два разряда (модифицированный код), то можно выбирать соединене основных элементов, управляемых параллелно одими сигналами. Например, для хранения 5 - разрядных чисел можно использовать два 4-х разрядных регистра управляемых одними и теми же сигналами. Тоже относится к мультиплексорам и сумматорам).

Управляющая часть приведена на рисунке 5.

 операционная часть представлена в виде подсхемы (прямоугольник с входами и выходами). Для создания подсхемы операционной части необходимо ко всем внешним входам и выходам предварительно подсоедигить выводы подсхемы (правой кнопкой мыши на рабочем поле\элемент схемы\выводы подсхемы)

Пример расположения выводов приведен ниже



Далее необходимо выделить схему (нажать правую кнопку мыши и выбрать пункт "Заменить подсхемой" , присвоить имя подсхеме (операционная част). После этого наша схема заменяется прямоугольником с входами и выходами к которым подводятся сигналы с управляющей части.

Для просмотра содержимого подсхемы надо кликнуть по ней два раза мыши и выбрать пункт редактировать после чего она появится на отдельном листе схемы.

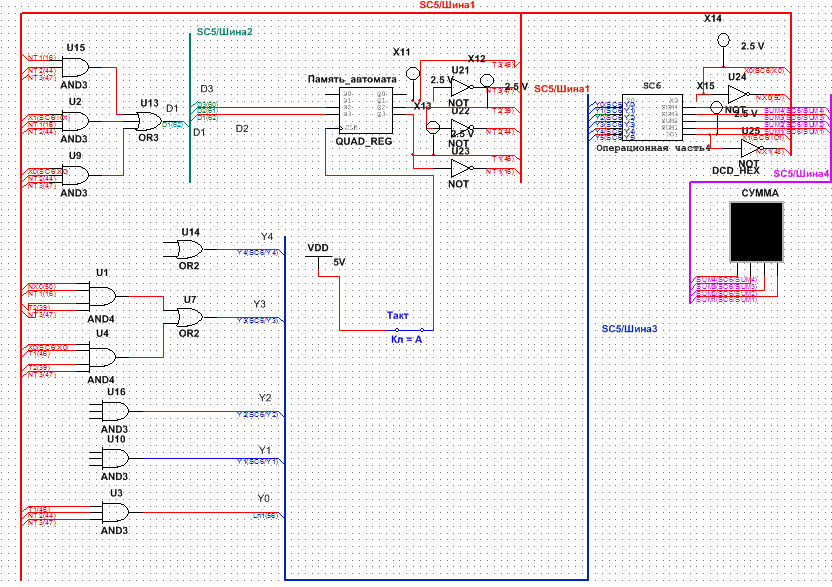
****

Рисунок 5 - Фрагмент схемы управляющего автомата Мили

**Шаг 7- Построение принципиальной хемы операционной части**

Далее по структурной схеме на рисунке3 строим принципиальную схему операционной части

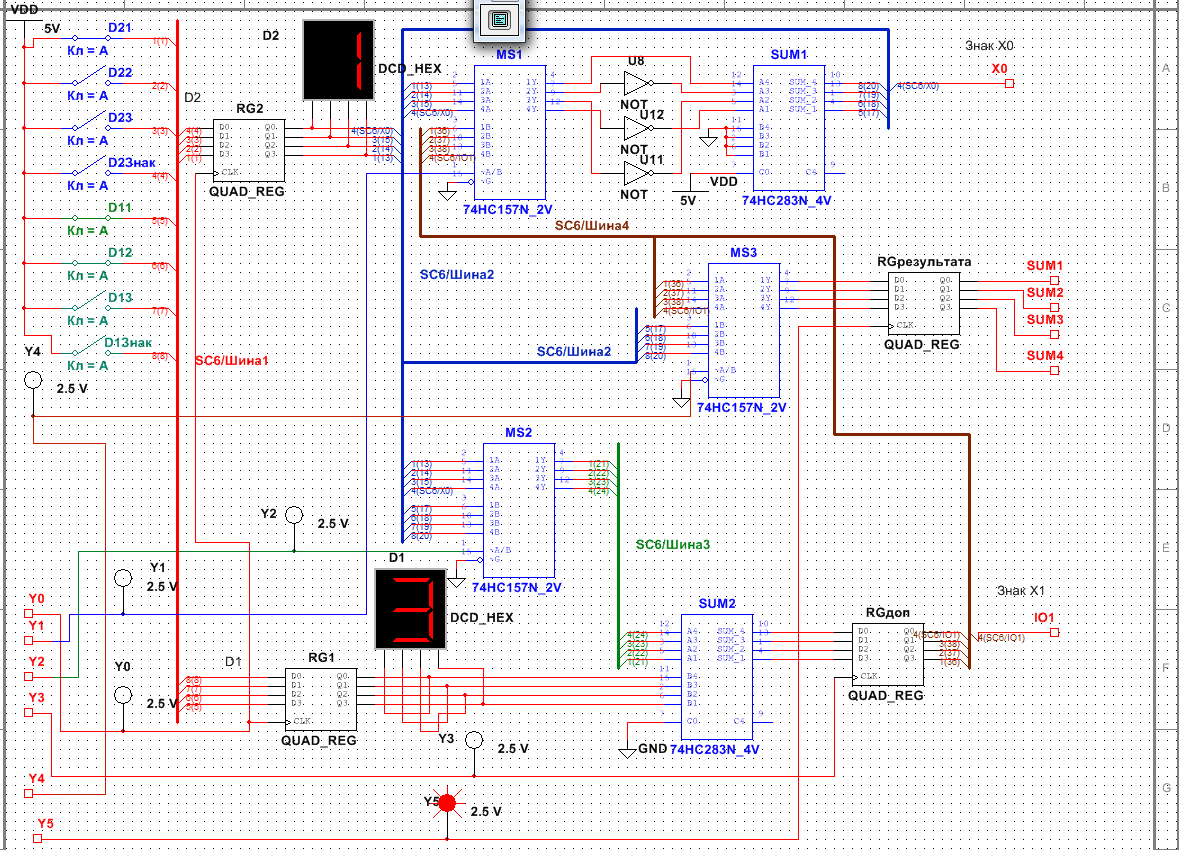


Рисунок 6 - Принципиальная схема операционной части

Для построения схемы надо ознакомиться со схемами включения основных элементов. Схемы приведены в папке лабораторной работы.

Для устранения загромождения чертежа необходимо использовать элемент групировки проводников "Шина" (Вставить\Шина). С правой стороны в шину подключаюься входные сигналы с левой выходные. Все сигналы в шине имеют собственный идентификатор, который для удобства может задавать ползователь.

Как видно в операционную часть с переключателей D11-D13 D21-D23 поступают два числа D1, D2 и их знаки. На схему посступают с управляющего блокасигналы управления узлами операционной части Y0 - Y5. Выходными сигналами операционной части являются переменные определяющие знаки X0, X1 и значения разрядов результирущей суммы SUM1 - SUM2.Эти сигналы поступают в управляющую часть.

Для контроля входных данных и результат удобно использовать HEX индикаторы.

Вся операционная часть оформляется в виде подсхемы, входящей в управляющую часть.

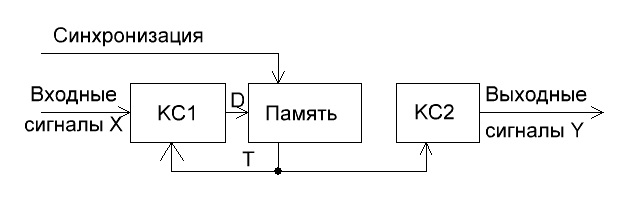
Для этого всем входным и выходным сигналам необходимо присвоить межсхемные соединители (Вставить\Соединитель\Вывод блока/подсхемы) и присвоить им соответсвующие имена. Далее вся схема выделяется о преобразуется в подсхему управляющей части с межсхемными входами и выходами.

Сумматор SUM1 служит для добавления единицы к обратному коду для получения дополнительного кода. Для этого на самый младший вход подается 1, а на остальные входы сигнал 0. Все непонятные места удобно проверять с помощью логического пробника - светодиода.

Шаг **8 Проверка работоспособности схемы в среде Multisim**

**1.3 Синтез управляющего автомата Мура**

Автомат Мура отличается от Мили тем, что он описывается формулами Y=ƒ1(T), D=ƒ2(X,T). Т.е. его выходные сигналы зависят только от состояния триггеров. Поэтому его КС фактически распадается на 2 независимые КС – рис. 6.

  
Рисунок 6 - Структура автомата Мура

КС1 реализует функцию D=ƒ2(X,T), а КС2 - Y=ƒ1(T).

Для каждой комбинационной схемы строится своя таблица состояний.

**Шаг 1. Разметка ГСА**

1. Символом Q0 отмчается начальная и кнечная вершина ГСА.

2. Символами Q1-Q5 отмечаются все **операторные вершины** ГСА.

3. Каждая опраторная вершина помечается одним символом.

Рамеченная ГСА автомата Мура приведена на рисунке 7.

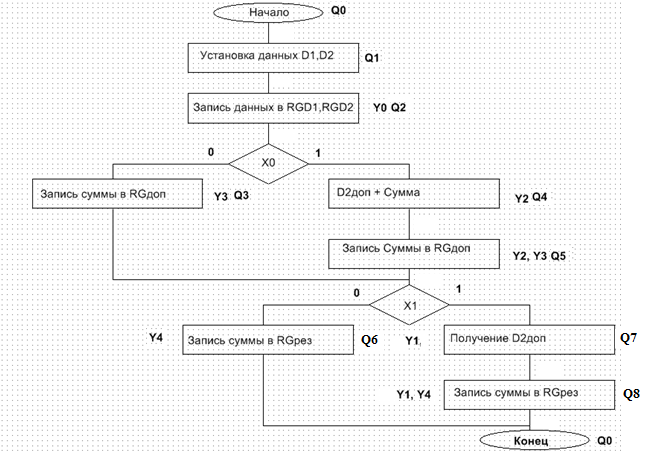


Рисунок 7 Размеченная ГСА автоиата Мура

**Шаг 2. Кодирование состояний и таблица выходов для построения КС2**

Для КС2

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Номер  состояния | Кодсостояния | | | | Значения выходных сигналов  Y |
|  | Т1 | Т2 | Т3 | Т4 |  |
| Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 | - |
| Q1 | 1 | 0 | 0 | 0 | - |
| Q2 | 0 | 1 | 0 | 0 | Y0 |
| Q3 | 1 | 1 | 0 | 0 | Y3 |
| Q4 | 0 | 0 | 1 | 0 | Y2 |
| Q5 | 1 | 0 | 1 | 0 | Y2,Y3 |
| Q6 | 0 | 1 | 1 | 0 | Y4 |
| Q7 | 1 | 1 | 1 | 0 | Y1 |
| Q8 | 0 | 0 | 0 | 1 | Y1,Y4 |

**Шаг 3Построение таблицы переходов автомата Мура для КС1**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Исх.  сост. | Код исходного  состояния | | | | Условия  перехода | | След.  Сост. | Код  следующего  состояния | | | |
|  | T1 | T2 | T3 | T4 | X0 | X1 |  | D1 | D2 | D3 | D4 |
| Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 | \* | \* | Q1 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| Q1 | 1 | 0 | 0 | 0 | \* | \* | Q2 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Q2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | \* | Q4 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| Q2 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | \* | Q3 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| Q3 | 1 | 1 | 0 | 0 | \* | 0 | Q6 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| Q3 | 1 | 1 | 0 | 0 | \* | 1 | Q7 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Q4 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | \* | Q5 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| Q5 | 1 | 0 | 1 | 0 | \* | 0 | Q6 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| Q5 | 1 | 0 | 1 | 0 | \* | 1 | Q7 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| Q6 | 0 | 1 | 1 | 0 | \* | \* | Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Q7 | 1 | 1 | 1 | 0 | \* | \* | Q8 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Q8 | 0 | 0 | 0 | 1 | \* | \* | Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

**Шаг 4.** По таблицам записываем значения функций Y0-Y5 и D1-D4 аналогичноавтомату Мили.

Например,

Шаг 5 Минимизируем полученные значения.

Шаг 6 Строим принципиальную схему в среде Multisim

Шаг 7 Отлаживаем её.

**1.4 Синтез управляющего автомата на основе микропрограммного управления.**

Основное достоинство рассмотренных УА с жёсткой логикой – их высокое быстродействие, определяемой быстродействием используемой элементной базы.

Однако есть и большие недостатки:

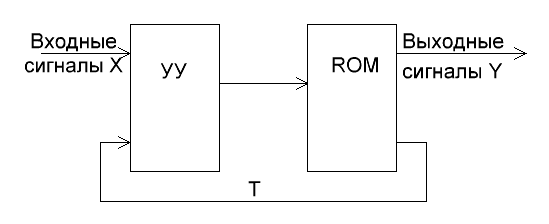
1. При необходимости внесения любых, даже небольших изменений алгоритма работы схему автомата надо полностью пересинтезировать.

2.При большом числе входных и выходных сигналов схема автомата сильно разрастается, а синтез становится сложным и тяжёлым занятием. Так, карты Карно уже при 5 аргументах становятся трудночитаемыми и труднопонимаемыми, т.к. не все клетки, которые можно склеить и минимизировать, являются физически соседними. Неизбежным итогом этого может стать неполная минимизация и, как следствие излишне сложная и избыточная схема полученного автомата. На работоспособность схемы это, правда, не повлияет.

Второй недостаток особенно ярко проявляется при разработке различных вычислительных структур,где есть много операционных узлов, для которых требуется очень много выходных сигналов и много состояний управляющего автомата.

В таких случаях используют принципиально другие УА – УА с микропрограммным управлением.

Структура такого УА изображена на рис. 8.

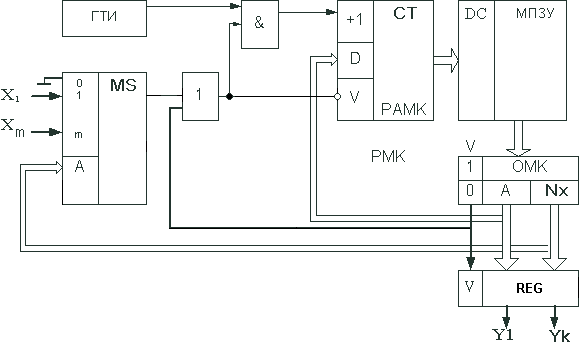
  
Рис. 8. Структура УА с микропрограммным управлением

Основа такого управляющего аппарата – ROM – ПЗУ. Каждая ячейка ПЗУ хранит микрокоманду (МК) – набор выходных сигналов Y для каждого состояния автомата и набор управляющих сигналов T для своего сугубо внутреннего устройства управления УУ.

В плане генерации выходных сигналов все микропрограммные автоматы идентичны автомату Мура – Y зависят только от состояния памяти автомата.

УА с микропрограммным управлением бывают 2-х типов – с естественной адресацией микрокоманд и с принудительной. В каждом случае структура УУ разная.

Пример МП автомата с естественной адресацией приведен на – рис 9.

  
Рис 9. Структура МП УА с естественной адресацией.

Для данного автомата можно выделить два типа микрокоманд, различающихся старшим битом V:

1 – ОМК – операционная микрокоманда, содержащая во всех остальных разрядах сигналы  Y.

0 – УМК – управляющая микрокоманда, т.е. МК перехода. Её поле A – адрес перехода, подаётся на входы предзагрузки счётчика и в зависимости от значения анализируемой переменной Xi, может записывать в счетчик адрес следующего перехода Nx – Закодированный номер проверяемой входной переменной. Это значение подается на адресные входы мультиплексора и разрешает прохождение на его выход значения соответствующей переменной Xi. Безусловный переход реализуется реализуется путем фиксирования лог. 0 на одном из входов MS. Т.е. автомат выполняет переход, если Xi==0.

Счётчик-РАМК(регистр адреса микрокоманды)при V=0 выполняет загрузку со входов D, при V=1 выполняется счёт (инкремент – увеличение значения на 1) по тактовым импульсам  на входе +1.

В структуре автомата может также использоваться еще один регистр один регистр – REG. Его задача – сохранять выходные сигналы автомата, когда тот выполняет команды переходов (V==0). При V==1 регистр прозрачен, передаёт состояние входов на выходы. На выходе REG можно поставить дешифратор, который позволит сократить количество используемых разрядов данных ПЗУ при формировании управляющих сигналов Yi. В принципе регистр может отсутствовать.

Функционирование автомата состоит в следующем.

Если автомат выполняет ОМК, то 1 (V==1) из старшего бита МК блокирует мультиплексор входных сигналов MS элементом ИЛИ и запрещает счётчику-РАМК выполнять предзагрузку адреса перехода. На выходе ПЗУ формируются управляющие сигналы YiПо приходу следующего тактового импульса счётчик увеличится на 1, выбирая следующую МК.

Если выполняется УМК (V=0), то выходные значения Yi сохраняют предыдущее значение, а элемент ИЛИ разрешает прохождение сигнала мультиплексора. Далее, если Xi==0, то прохождение тактовых импульсов на счётчик запрещается, но разрешаетсяпредзагрузка его значением поля A микрокоманды – выполняется переход. Если Xi==1, то предзагрузка запрещена, разрешен проход тактового импульса – перехода нет и выполняется микрокоманда по следующему адресу.

Рассмотрим разработку МП для такого автомата на примере.

Шаг1 Построение схемы-алгоритма функциогирования микропрограммного автомата. Для этого будем использовать схему алгоритма автомата Мура.

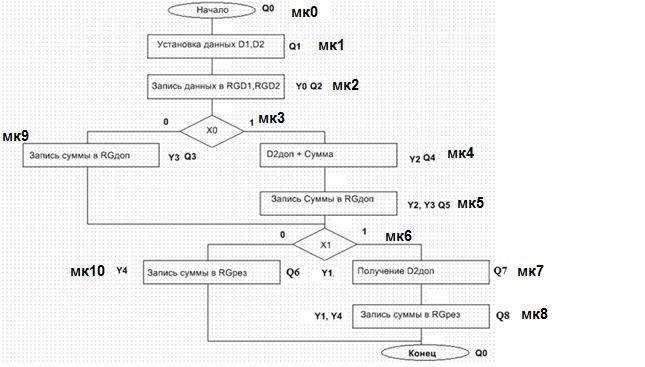


Рис. 10 Схема-алгоритма работы микропрограммного автомата

Как видно из схемы в каждой вершине вырабатывается микрокоманда (управляющая или операционная).

Шаг2. Кодировка входных сигналов автомата x0, x1(знак слагаемого и знак результата) и постоянный лог. 0(для безусловных переходов) на нулевом входе мультиплексора MS1:

|  |  |
| --- | --- |
| **Вход** | **Поле Nx микрокоманды** |
| 0 (лог. 0) | 00 |
| 1 (x1) | 01 |
| 2 (x2) | 10 |

Шаг 3. Разработка микропрограммы автомата.

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| №  МК | Исх.  сост. | Адрес  на входе ПЗУ | | | | Адрес  перехода | | | |  |  |  |  | Выходные сигналы | | | | |
|  |  | А3 | А2 | А1 | А0 | А3 | А2 | А1 | А0 | X1 | X0 | V |  | Y4 | Y3 | Y2 | Y1 | Y0 |
| Мк0 | Q0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | F | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Мк1 | Q1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 17 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Мк2 | Q2 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1F | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Мк3 | Q2 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 52 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| Мк4 | Q4 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2F | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| Мк5 | Q5 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 37 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| Мк6 | Q5 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 64 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| Мк7 | Q7 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 47 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| Мк8 | Q8 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 4F | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| Бп | Q8 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 08 | 1 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| Мк9 | Q3 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 5F | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| Бп | Q3 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 | 30 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| Мк10 | Q6 | 1 | 1 | 0 | 0 | 1 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 6F | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| Бп | Q7 | 1 | 1 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 1 | 0 | 0 | 0 | 08 | 1 | 0 | 0 | 0 | 0 |

При анализе переменной Х0 выполняется операционная микрокоманда Мк3. Если значение Х0=0, то по сигналу V=0 происходит запись адреса перехода(1001) в счетчик и из ПЗУ считывается Мк9. Желтым цветом выделены команды безусловного перехода.

Микропрограмма занимает 14 ячеек памяти. Разрядность выходных данных ПЗУ определяется: V+Nx+A+Y=1+2+4+5=12.

Шаг4. Разработка принципиальной схемы миркопрограммного автомата .

Принципиальная схема автомата приведена на рисунках 11, 12,13.



Рис 11. Принципиальная схема управляющей части



Рис. 12 Принципиальная схема операционной части

**

Рис. 13 Общая принципиальная схема

**

*(Правило рисования шин и нумерации входящих и выходящих проводников в шины приведено на стр. 28 документа "Описание Proteus.pdf".*

*Если схема устройства получается громоздкой, то её часть можно оформить в виде субсхемы и разместить на дочернем листе. Правило создания субсхем приведено на стр. 131 документа "Описание Proteus.pdf".)*

В ц компонентное значение 2732. Так как количество считываемых бит данных составляет 12, то используется два ПЗУ, управляемые параллельно по одним и тем же адресам.На неиспользуемые адресные входы подается уровень логического нуля.

Для чтения информации из ПЗУ на управляющие входы необходимо подать последовательно уровень логического нуля на входы CE, OE.

Для прошивки ПЗУ надо кликнуть по нему левой кнопкой мышки два раза и в открывшемся окне выбрать файл прошивки в формате hex (рис. 12).

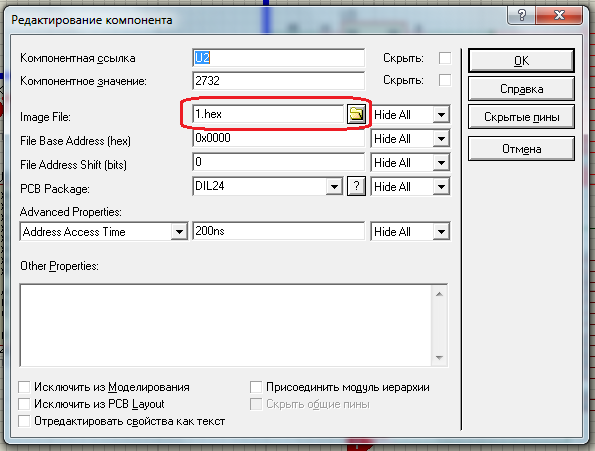


Рис. 12 Запись прошивки в файл



Фрагмент hex-файла

В качестве счетчика микропрограмм можно использовать счетчик с параллельной записью информации 74193. Так как всего используется 12 микрокоманд, то для их адресации достаточно 4-х разрядного счетчика.При большем количестве микрокоманд счетчики соединяются последовательно(выход переноса первого счетчика соединяется со входом UP следующего счетчика). Перед началом работы счетчик обнуляется подачей единицы на вход сброса MR. Тактирование микропрограммного автомата осуществляется с помощью кнопки "ТАКТ".

В качестве мультиплексора выбрана микросхема 74151. Сигналами на адресных входах А,В входные значения Х0, Х1 последовательно поступают на выход мультирлексора.

Работа автомата :

1. обнулить счетчик;
2. подать сигналы Х0, Х1;
3. Кнопкой "ТАКТ" подать серию импульсов для синхронизации работы автомата.

Для прошивки ПЗУ, составленную программу необходимо представить в hex-формате.

Правила составления hex-файла и пример прошивки (1.hex-запись единицы по первому и нулевому адресу ) приведены в соответствующих файлах.

## 1.4.1Машинные методы умножения чисел в прямых кодах

Операция умножения состоит из ряда последовательных сложений. Сложением управляют разряды множителя: если в очередном разряде множителя содержится единица, то к сумме добавляется множимое. При этом, в зависимости от метода умножения, выполняется сдвиг либо множимого, либо частичной суммы. Наряду с этим умножение можно начинать как с младших, так и со старших разрядов множителя.

На рисунке 13 изоражена структурная схема операционной части умножения по со сдвигом суммы вправо.

На рисунке 13а приведена принципиальная схема этой операционной части

На рис.14 и 15 приведены примеры структурной и принципиальной хемы умножения с младших разрядов со сдвигом чсатичного произведения влево.

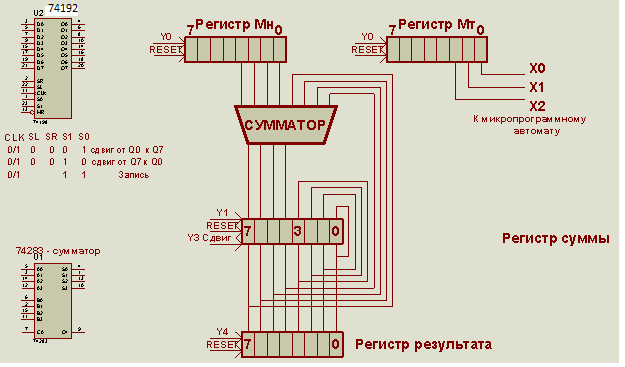


Рис. 13 Структурная схема операционной части (умножение со сдвигом частичной суммы вправо)



Рис 13а Принципиальная схема операционной части умножения со сдвигом частичной суммы вправо

**

Схема алгоритма умножения со сдвигом суммы вправо



Принципиальная схема умножения со сдвигом суммы влево

**

Сдвиг суммы влево



Умножение со сдвигом множимого влево

**

Схема алгоритма умножения со сдвигом множимого влево



Рисунок 14 Структурная схема операционной части со сдвигом множимого влево

Задание к лабораторной работе.

Устройства на основе микропрограммного автомата разрабатываются в среде моделирования Proteus.

Разработать согласно варианта ;

1 Структурную схему операционной части;

2 Принципиальную схему операционной части;

3 Граф - схему алгоритма

4 Таблицы состояний для управляющих автоматов (Мили/Мура);

5 СДНФ для логических выражений(Мили/Мура);

6 Минимизацию логических выражений(Мили/Мура);

7 Микропрограмму(для микропрограммного автомата);

8 Hex-файл (для микропрограммного автомата);

7 Принципиальную схему управляющего автомата.

Отчет оформить в бумажном варианте. Отчет должен содержать пункты 1-7. Продемонстрировать работу устройства в среде Multisim или Proteus.

Варианты заданий:

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| № варианта | Разрядность  данных | Знак D1 | Знак D2 | Знак результата | Сложениедоп.код | Сложение  обратный код | Тип автомата |
| 1 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ |  | + | Мили |
| 2 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ |  | + | Мура |
| 3 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ |  | + | М П |
| 4 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ | + |  | Мили |
| 5 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ | + |  | Мура |
| 6 | 3+1знак=4 | + | -/+ | -/+ | + |  | М П |
| 7 | 3 | Умножение с мл. разрядов со сдвигом суммы влево | | | | | МП |
| 8 | 3 | Умножение с мл.разрядов со сдвигом суммы влево | | | | | Мили |
| 9 | 3 | Умножение с мл.разрядов со сдвигом суммы влево | | | | | Мура |
| 10 | 4 | Умножение с ст. разрядов со сдвигом суммы вправо | | | | | МП |
| 11 | 4 | Умножение с ст. разрядов со сдвигом суммы вправо | | | | | Мура |
| 12 | 4 | Умножение с ст. разрядов со сдвигом суммы вправо | | | | | Мили |
| 13 | 3 | Умножение с мл. разрядов со сдвигом множимого вправо | | | | | Мура |
| 14 | 3 | Умножение с мл. разрядов со сдвигом множимого вправо | | | | | МП |
| 15 | 3 | Умножение с мл. разрядов со сдвигом множимого вправо | | | | | Мили |