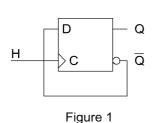
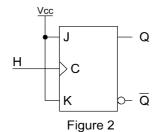
# T.D. 3 – Corrigé Logique séquentielle

## **Exercice 1**

Après avoir rappelé les tables de vérité des bascules D et JK synchronisées sur front montant, donnez le chronogramme des sorties **Q** de chacune des bascules câblées ci-dessous en fonction d'une entrée d'horloge **H**.



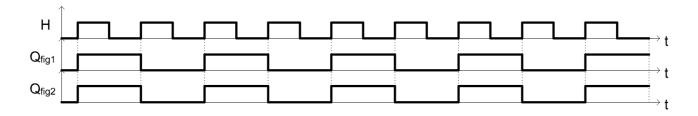


**Bascule D** 

Н	D	Q	$\overline{\mathbf{Q}}$
Ĺ	0	0	1
Ĺ	1	1	0

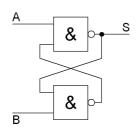
**Bascule JK** 

Н	J	K	Q	$\overline{\mathbf{Q}}$
Ĺ	0	0	q	$\bar{q}$
Ĺ	0	1	0	1
Ĺ	1	0	1	0
Ţ	1	1	$\overline{q}$	q



# **Exercice 2**

1. Donnez la table de vérité du montage ci-dessous :



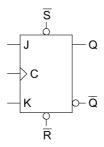
A	В	S
0	0	1
0	1	1
1	0	0
1	1	S

2. Quelle fonction reconnaissez-vous?

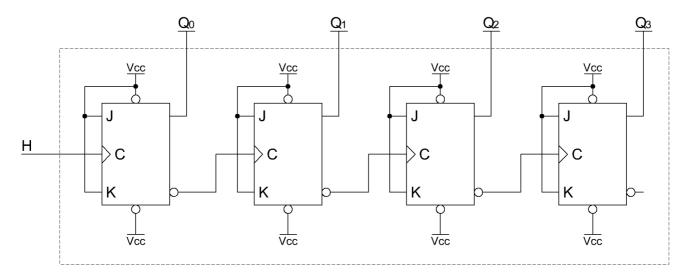
On reconnaît la table de vérité d'une **bascule**  $\overline{RS}$  avec :  $A = \overline{S}$  et  $B = \overline{R}$ .

T.D. 3 – Corrigé

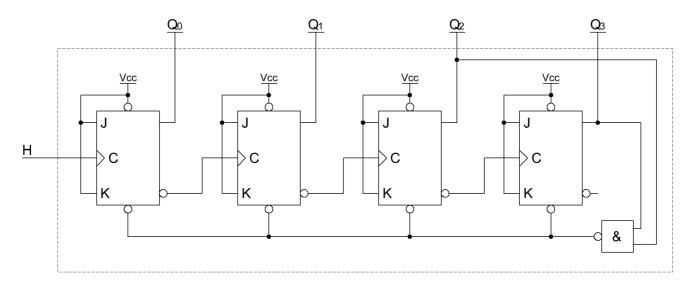
On dispose de bascules JK synchronisées sur front montant. Chaque bascule possède des entrées asynchrones prioritaires actives à l'état bas : *set* et *reset*.



1. Réalisez un compteur asynchrone modulo 16.



2. Modifiez le montage pour en faire un compteur asynchrone modulo 12.

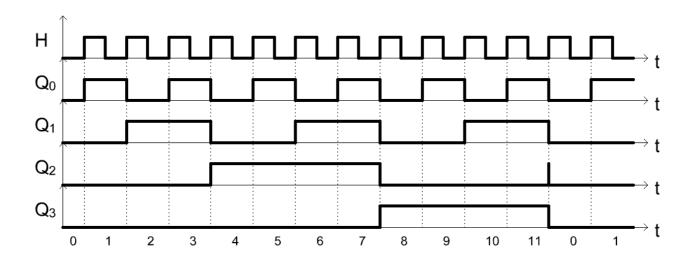


Il faut effectuer un *reset* dès que le compteur atteint la valeur 12.

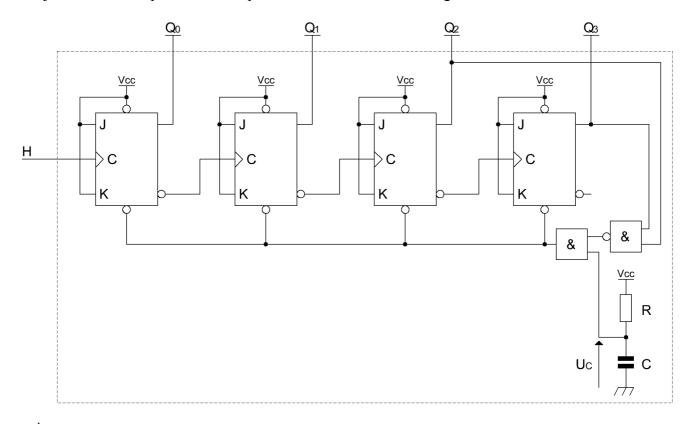
Lorsque  $Q_2$  et  $Q_3$  passent à 1 (détection du 12), la porte NON-ET applique un 0 sur les entrées *reset* (actives à l'état bas). Le compteur repart alors aussitôt à partir de 0.

T.D. 3 – Corrigé 2/12

3. En partant de zéro, tracez son chronogramme sur un cycle complet.



4. Ajoutez un interrupteur automatique de remise à zéro à l'allumage.

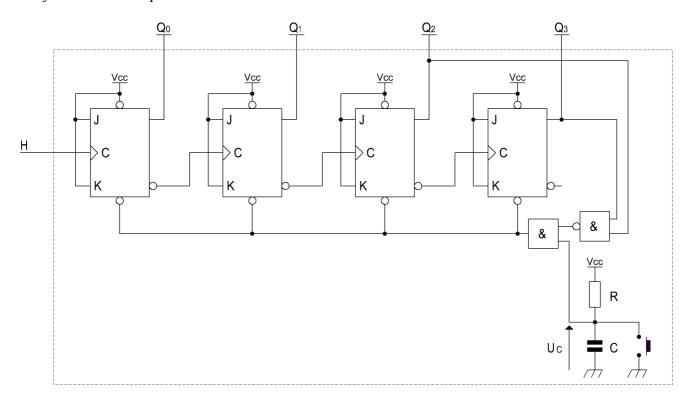


À l'allumage, le condensateur est déchargé et impose une tension de zéro volt à l'entrée de la porte ET. La porte considère cette tension nulle comme un niveau logique 0. Un *reset* est alors activé sur les bascules.

Le condensateur se charge ensuite à travers la résistance jusqu'à la tension  $V_{cc}$ . Une fois que la tension a atteint un certain seuil (par ex :  $V_{cc}/2$ ), la porte ET la considère comme un niveau logique 1. Le *reset* n'est plus imposé par la porte ET qui laisse passer le niveau de sortie de la porte NON-ET sur les entrées *reset* des bascules. Le compteur fonctionne alors dans son état normal.

T.D. 3 – Corrigé 3/12

5. Ajoutez un interrupteur manuel de remise à zéro.

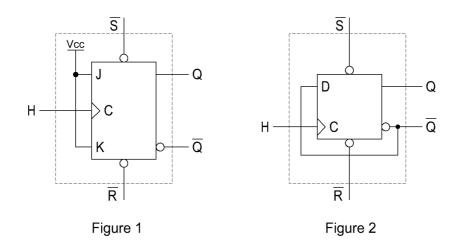


Décharger le condensateur permet de se replacer dans le même état qu'à l'allumage, et donc d'effectuer une remise à zéro.

Pour décharger le condensateur, un simple bouton poussoir à ses bornes est suffisant. Un appui sur le bouton aura pour effet de court-circuiter le condensateur.

6. Que suffit-il de faire pour remplacer les bascules JK par des bascules D?

La cellule de base d'un compteur asynchrone est un diviseur de fréquence par deux. Il suffit donc de remplacer les bascules JK par des bascules D câblées en diviseur de fréquence par deux. C'est-à-dire de remplacer le câblage de la figure 1 par le câblage de la figure 2 ci-dessous :



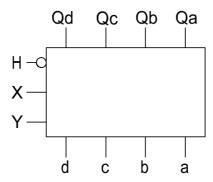
T.D. 3 – Corrigé 4/12

On désire réaliser un compteur/décompteur asynchrone modulo 10 avec une possibilité de chargement parallèle du nombre  $N = \mathbf{dcba}$  ( $0 \le N \le 9$ ).

Ce compteur/décompteur comportera deux entrées de commande X et Y.

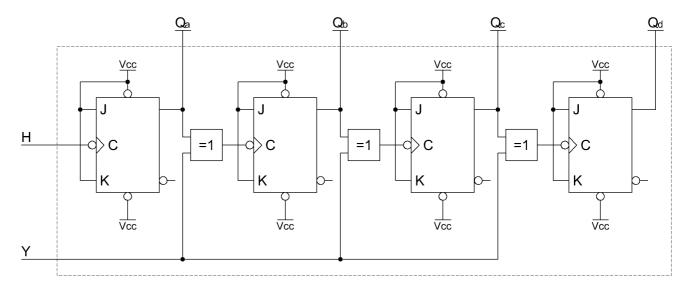
X = 0: Chargement parallèle de N (quelque soit Y).

X = 1: Compteur si Y = 0 et décompteur si Y = 1.



Vous avez à votre disposition quatre bascules JK et toutes les portes logiques nécessaires. Les bascules sont synchronisées sur front descendant et possèdent des entrées de forçage (*set* et *reset*) actives à l'état bas.

1. Dessinez le schéma de connexion des bascules, de façon à obtenir un compteur si Y = 0 et un décompteur si Y = 1 (sans tenir compte du modulo pour l'instant).



Si un 0 est présent sur l'entrée d'un OU exclusif, ce dernier se comporte comme un suiveur par rapport à son autre entrée. Si c'est un 1 qui est présent, il se comporte comme un inverseur.

Ainsi, quand Y = 0, ce sont les sorties Q qui sont reliées aux entrées d'horloge de chaque bascule : on obtient un compteur. Par contre, quand Y = 1, les sorties Q sont complémentées avant d'être reliées à l'entrée d'horloge de la bascule qui suit : on obtient un décompteur.

T.D. 3 – Corrigé 5/12

- 2. Quelles valeurs sur la sortie (du compteur et du décompteur) doit-on détecter pour réaliser le modulo 10.
  - Compteur : il faut détecter la valeur 10 et forcer la valeur 0.
  - Décompteur : il faut détecter la valeur 15 et forcer la valeur 9.

Détecter la valeur 10 pour le compteur revient à tester  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$  puisque dans le cycle d'un compteur modulo 10 (de 0 à 9),  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$  ne sont jamais à 1 en même temps. Leur premier passage à 1 se fera donc obligatoirement sur la valeur 10.

Détecter la valeur 15 pour le décompteur revient à tester  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$  puisque dans le cycle d'un décompteur modulo 10 (de 9 à 0),  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$  ne sont jamais à 1 en même temps. Leur premier passage à 1 se fera donc obligatoirement sur la valeur 15.

On a donc, dans les deux cas, aussi bien pour le compteur que pour le décompteur, une détection de la valeur servant à imposer l'état suivant qui se fera sur les sorties  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$ .

# Pour la suite, on posera : $M = \overline{Q_b \cdot Q_d}$

Lorsqu'une valeur à détecter est atteinte :  $\mathbf{Q}_b$  et  $\mathbf{Q}_d$  sont à 1 et  $\mathbf{M}$  passe à 0. Le reste du temps  $\mathbf{M}$  est à 1.

3. Complétez la table de vérité ci-dessous pour les entrées *set* et *reset* des quatre bascules en fonction de **X** et de **Y**.

_	X	Y	$\overline{\overline{\mathbf{R}}}_{\mathbf{a}}$	$\overline{\mathbf{S}}_{\mathbf{a}}$	$\overline{\mathbf{R}}_{b}$	$\overline{\mathbf{S}}_{\mathbf{b}}$	$\overline{\mathbf{R}}_{\mathbf{c}}$	$\overline{\mathbf{S}}_{\mathbf{c}}$	$\overline{\mathbf{R}}_{d}$	$\overline{\mathbf{S}}_{\mathbf{d}}$
Chg //	0	X	a	ā	b	$\overline{\mathrm{b}}$	c	- c	d	$\overline{d}$
Cpt	1	0	M	1	M	1	M	1	M	1
Décpt	1	1	1	M	M	1	M	1	1	M

Dans chaque case du tableau, il faut préciser quelle valeur doivent prendre les entrées *set* et *reset* des différentes bascules pour chacun des modes de fonctionnement du montage.

• Concernant le chargement parallèle, il faut que la sortie Q prenne la valeur de l'entrée N (Q<sub>a</sub> = a, Q<sub>b</sub> = b, Q<sub>c</sub> = c, Q<sub>d</sub> = d). Par exemple si a = 0, Q<sub>a</sub> doit prendre la valeur 0. Il faut donc effectuer un reset sur la bascule. Au contraire, si a = 1, c'est un set qui doit être effectué. Ce résultat est obtenu en reliant l'entrée R̄<sub>a</sub> à a et l'entrée S̄<sub>a</sub> à ā.

T.D. 3 – Corrigé 6/12

#### David Bouchet – Architecture des ordinateurs – Info-Spé 2011/2012

- Concernant le compteur, un 0 doit être forcé à chaque détection de la valeur 10. Il suffit donc de relier **M** sur chaque entrée *reset* et de désactiver les entrées *set*.
- Concernant le décompteur, un 9 doit être forcé à chaque détection de la valeur 15. À l'aide de M, il faut donc effectuer un set sur Q<sub>a</sub> et Q<sub>d</sub> et un reset sur Q<sub>b</sub> et Q<sub>c</sub>.
- 4. En déduire les équations de chacune des entrées *set* et *reset*.

À partir du tableau précédent, on obtient :

$$\begin{split} \overline{R}_a &= \overline{X}.\mathbf{a} + X.\overline{Y}.\mathbf{M} + X.Y.\mathbf{1} = \overline{X}.\mathbf{a} + X.(\overline{Y}.\mathbf{M} + Y) = \overline{X}.\mathbf{a} + X.(\mathbf{M} + Y) \\ \overline{S}_a &= \overline{X}.\overline{\mathbf{a}} + X.\overline{Y}.\mathbf{1} + X.Y.\mathbf{M} = \overline{X}.\overline{\mathbf{a}} + X.(\overline{Y} + Y.\mathbf{M}) = \overline{X}.\overline{\mathbf{a}} + X.(\overline{Y} + \mathbf{M}) \end{split}$$

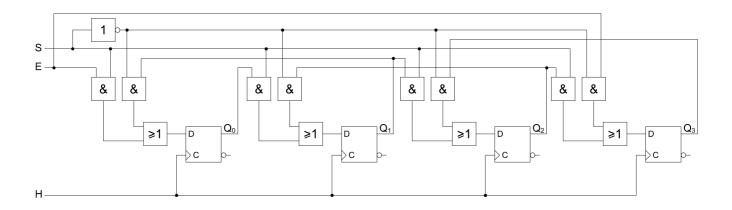
$$\begin{split} \overline{R}_b &= \overline{X}. \boldsymbol{b} + X. \overline{Y}. \boldsymbol{M} + X. Y. \boldsymbol{M} = \overline{X}. \boldsymbol{b} + X. (\overline{Y}. \boldsymbol{M} + Y. \boldsymbol{M}) = \overline{X}. \boldsymbol{b} + X. \boldsymbol{M} \\ \overline{S}_b &= \overline{X}. \overline{\boldsymbol{b}} + X. \overline{Y}. \boldsymbol{1} + X. Y. \boldsymbol{1} = \overline{X}. \overline{\boldsymbol{b}} + X. (\overline{Y} + Y) = \overline{X}. \overline{\boldsymbol{b}} + X = \overline{\boldsymbol{b}} + X \end{split}$$

$$\begin{split} \overline{R}_c &= \overline{X}.\underline{c} + X.\overline{Y}.\underline{M} + X.Y.\underline{M} = \overline{X}.\underline{c} + X.(\overline{Y}.\underline{M} + Y.\underline{M}) = \overline{X}.\underline{c} + X.\underline{M} \\ \overline{S}_c &= \overline{X}.\overline{c} + X.\overline{Y}.\underline{1} + X.Y.\underline{1} = \overline{X}.\overline{c} + X.(\overline{Y} + Y) = \overline{X}.\overline{c} + X = \overline{c} + X \end{split}$$

$$\begin{split} & \overline{R}_d = \overline{X}. \boldsymbol{d} + X. \overline{Y}. \boldsymbol{M} + X. Y. \boldsymbol{1} = \overline{X}. \boldsymbol{d} + X. (\overline{Y}. \boldsymbol{M} + Y) = \overline{X}. \boldsymbol{d} + X. (\boldsymbol{M} + Y) \\ & \overline{S}_d = \overline{X}. \overline{\boldsymbol{d}} + X. \overline{Y}. \boldsymbol{1} + X. Y. \boldsymbol{M} = \overline{X}. \overline{\boldsymbol{d}} + X. (\overline{Y} + Y. \boldsymbol{M}) = \overline{X}. \overline{\boldsymbol{d}} + X. (\overline{Y} + \boldsymbol{M}) \end{split}$$

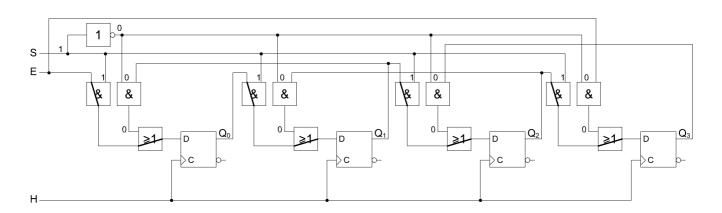
T.D. 3 – Corrigé 7/12

Soit le montage ci-dessous :

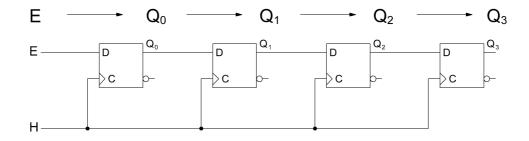


#### 1. Remplissez le chronogramme suivant si l'entrée E vaut zéro :

Dans la première partie du chronogramme, S vaut 1. Voyons le comportement qu'adopte le montage dans ce cas de figure et essayons de trouver un montage équivalent simplifié.



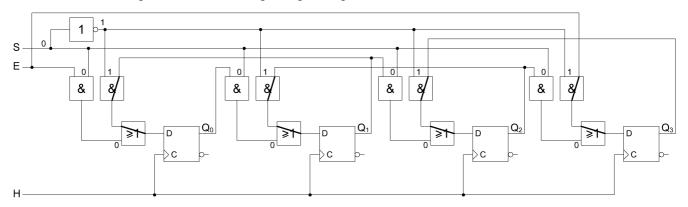
On constate que le 1 de l'entrée **S**, se propage sur un certain nombre de portes ET. Ces dernières peuvent dès lors être remplacées par un fil. L'inverseur, en haut du montage, propage un 0 sur les autres portes ET. Ce 0 est alors recopié sur les entrées des portes OU. Or, un 0 sur l'entrée d'une porte OU, nous permet de la remplacer par un fil. Après simplification, nous obtenons le schéma équivalent suivant :



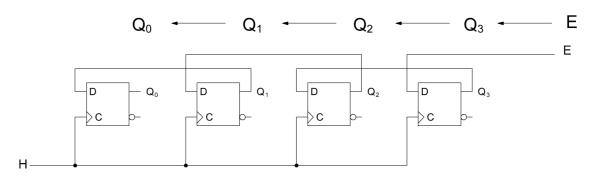
T.D. 3 – Corrigé 8/12

À chaque front d'horloge,  $\mathbf{Q}$  recopie  $\mathbf{D}$ . Chaque sortie est donc recopiée sur la suivante : il s'agit d'un registre à décalage.  $\mathbf{Q}_0$  étant le poids faible, le décalage s'effectue vers la gauche. Le nouveau bit entrant dans  $\mathbf{Q}_0$  est  $\mathbf{E}$ .

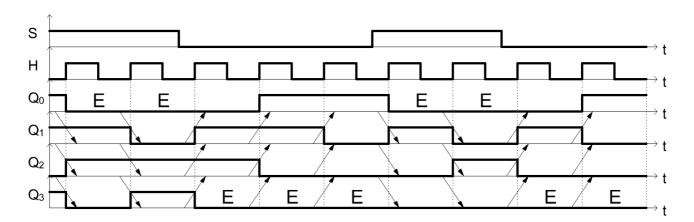
Dans le même esprit, observons ce qui se passe quand S vaut 0 :



Et après simplification:



On retrouve de nouveau un registre à décalage, mais qui décale cette fois vers la droite. Il est maintenant facile de remplir le chronogramme sachant qu'il s'agit uniquement de décaler des bits, dans un sens ou dans l'autre.



#### 2. Que réalise ce montage ?

Ce montage est un registre à décalage. Il possède une entrée de commande S, permettant la sélection du sens de décalage, et une entrée E, permettant de choisir la valeur du bit entrant.

T.D. 3 – Corrigé 9/12

1. Remplissez la table des transitions d'une bascule JK.

	$\mathbf{Q}_{(t)}$	$Q_{(t+1)}$	J	K
① <b> </b>	0	0	0	X
2)	0	1	1	X
③▶	1	0	X	1
<b>4</b>	1	1	X	0

	C	J	K	Q	
① <b>▶</b>	Ĺ	0	0	q	<b>44</b>
① <b>▶</b>	Ĺ	0	1	0	<b>4</b> ③
②▶	Ĺ	1	0	1	<b>4</b> 4
②▶	Ĺ	1	1	$\bar{q}$	<b>4</b> ③

La table des transitions d'une bascule JK se remplit à l'aide de sa table de vérité. Il faut déterminer quelles valeurs étaient présentes sur les entrées **J** et **K** au moment de la transition.

Ligne ①: Q passe de 0 à 0

• état mémoire (J=0, K=0)

• mise à 0 (J=0, K=1)

Ligne ②: Q passe de 0 à 1

• état inverseur (J=1, K=1)

• mise à 1 (J=1, K=0)

Ligne ③: Q passe de 1 à 0

• état inverseur (J=1, K=1)

• mise à 0 (J=0, K=1)

Ligne 4 : Q passe de 1 à 1

• état mémoire (J=0, K=0)

• mise à 1 (J=1, K=0)

Dans un premier temps, on désire réaliser un compteur synchrone modulo 7 à l'aide de bascules JK synchronisées sur front montant.

2. À l'aide de la table des transitions, remplissez le tableau ci-dessous :

	$\mathbf{Q}_2$	$\mathbf{Q}_1$	$\mathbf{Q}_0$	$J_2$	K <sub>2</sub>	$J_1$	K <sub>1</sub>	$J_0$	$\mathbf{K}_{0}$
0	0	0	0	0	X	0	X	1	X
1	0	0	1	0	X	1	X	X	1
2	0	1	0	0	X	X	0	1	X
3	0	1	1	1	X	X	1	X	1
4	1	0	0	X	0	0	X	1	X
5	1	0	1	X	0	1	X	X	1
6	1	1	0	X	1	X	1	0	X

D'après la table des transitions d'une bascule JK, on a  $J_0 = 1$  et  $K_0 = x$  lors d'une transition de 0 à 1 sur  $Q_0$ .

T.D. 3 – Corrigé

3. Donnez les équations des entrées  $J_0$ ,  $K_0$ ,  $J_1$ ,  $K_1$ ,  $J_2$  et  $K_2$ .

À partir du tableau précédent, on obtient les équations suivantes :

- De façon évidente :
  - $K_0 = 1$
  - $J_1 = Q_0$
  - $\mathbf{K}_2 = \mathbf{Q}_1$
- À l'aide des tableaux de Karnaugh :

			$Q_1$	$Q_0$	
	$J_0$	00	01	11	10
	0	1	X	X	1
$Q_2$	1	1	х	X	0
	$J_0 = \overline{C}$	$\overline{\mathbf{O}}_1 + \overline{\mathbf{O}}_2$			

$$\mathbf{J}_0 = \overline{\mathbf{Q}}_1 + \overline{\mathbf{Q}}_2$$

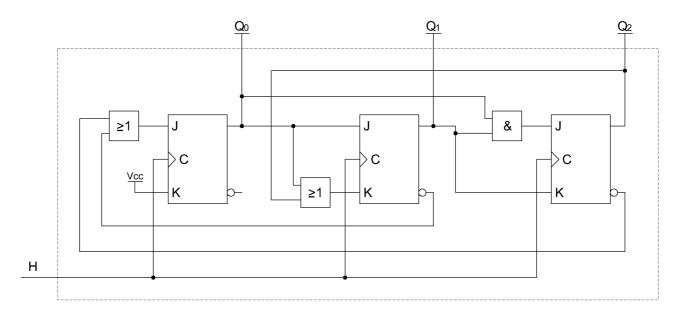
			$Q_1$	$Q_0$						
	K <sub>1</sub>	00	01	11	10					
0	0	X	X	1	0					
$Q_2$	1	X	X	X	1					
	$\mathbf{K}_1 = \mathbf{Q}_0 + \mathbf{Q}_2$									

		$Q_1 Q_0$							
	$J_2$	00	01	11	10				
$Q_2$	0	0	0	1	0				
	1	X	X	X	X				

$$\mathbf{J}_2 = \mathbf{Q}_0 \cdot \mathbf{Q}_1$$

4. Dessinez le schéma de câblage.

Pas de difficulté particulière, il suffit de se servir des équations établies précédemment afin d'effectuer les différentes connexions.

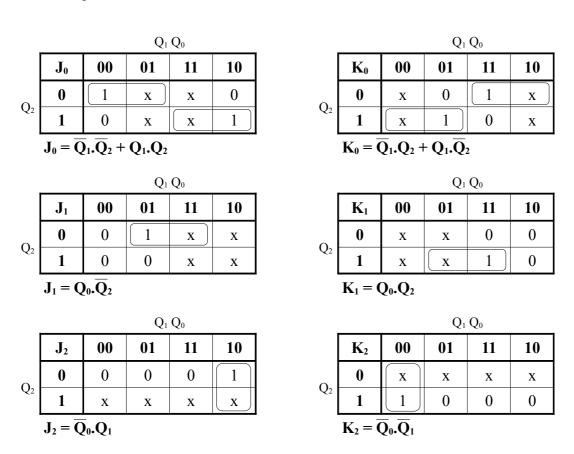


T.D. 3 – Corrigé 11/12 On désire maintenant réaliser un compteur synchrone, modulo 8 en code Gray, à l'aide de bascules JK synchronisées sur front descendant.

## 5. Remplissez le tableau ci-dessous :

$Q_2$	$\mathbf{Q}_1$	$Q_0$	$J_2$	K <sub>2</sub>	$J_1$	K <sub>1</sub>	$J_0$	K <sub>0</sub>
0	0	0	0	X	0	X	1	X
0	0	1	0	X	1	X	X	0
0	1	1	0	X	X	0	X	1
0	1	0	1	X	X	0	0	X
1	1	0	X	0	X	0	1	X
1	1	1	X	0	X	1	X	0
1	0	1	X	0	0	X	X	1
1	0	0	X	1	0	X	0	X

## 6. Donnez les équations des entrées $J_0$ , $K_0$ , $J_1$ , $K_1$ , $J_2$ et $K_2$ .



T.D. 3 – Corrigé