



Arhitectura sistemelor de calcul

- Prelegerea 6 -

Extensii. Cicluri. Clasificare

Ruxandra F. Olimid

Facultatea de Matematică și Informatică

Universitatea din București

Cuprins

1. Extensii

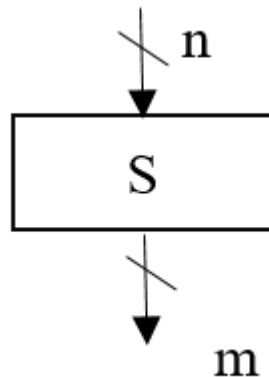
1. Extensii seriale
2. Extensii paralele

2. Cicluri

3. Clasificarea sistemelor digitale

Sisteme digitale

- Considerăm un element teoretic de bază: *sistemul digital*
- Fie V un alfabet finit și n, m 2 numere naturale. Se numește *sistem digital* o structură $S = (X, Y, f)$, unde $X = V^n, Y = V^m, f: X \rightarrow Y$
- Funcția f se numește *funcție de transfer*
- Reprezentarea grafică a sistemelor digitale este următoarea:



[ASC]

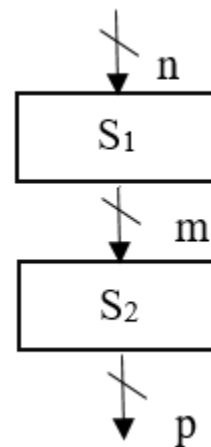
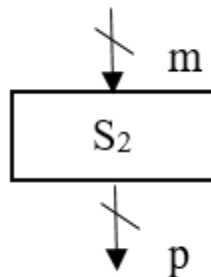
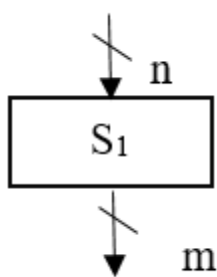
Sisteme digitale

- Vom lucra cu *sisteme digitale binare*, pentru care $V = \{0,1\}$
- Un exemplu sunt circuitele combinaționale, corespunzătoare funcțiilor booleene deja studiate

Extensii

- Fie $S_1 = (X_1, Y_1, f_1)$, $S_2 = (X_2, Y_2, f_2)$ 2 sisteme digitale, unde $X_1 = \{0,1\}^n$, $Y_1 = X_2 = \{0,1\}^m$, $Y_2 = \{0,1\}^p$.

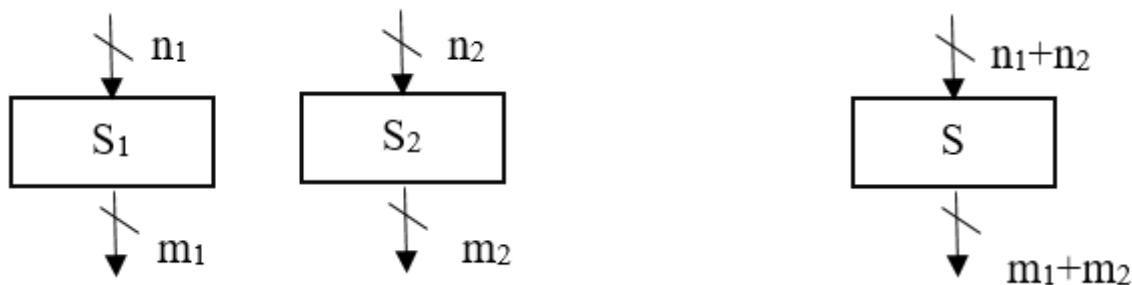
Se numește *extensie serială* sistemul $S = (X, Y, f)$, unde $X = X_1$, $Y = Y_2$ și $f: X \rightarrow Y, f = f_2 \circ f_1$



Extensii

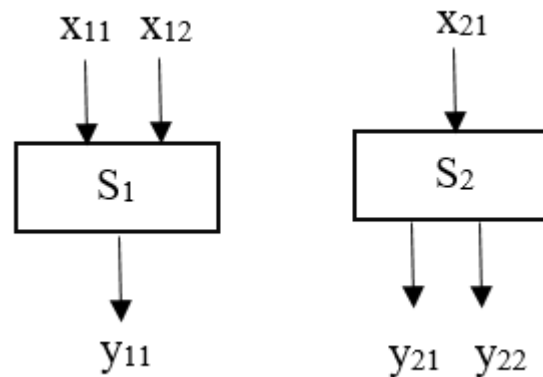
➤ Fie $S_1 = (X_1, Y_1, f_1)$, $S_2 = (X_2, Y_2, f_2)$ 2 sisteme digitale.

Se numește *extensie paralelă* sistemul $S = (X_1 \times X_2, Y_1 \times Y_2, f)$, unde $f: X_1 \times X_2 \rightarrow Y_1 \times Y_2, f(x, y) = (f_1(x), f_2(y))$



Exemplu

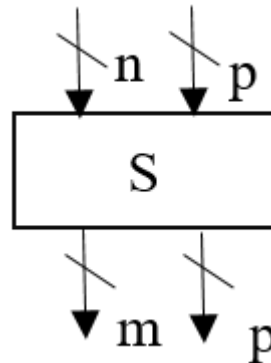
- Fie sistemele digitale $S_1 = (X_1, Y_1, f_1)$, $S_2 = (X_2, Y_2, f_2)$ definite mai jos:



- *Întrebare:* Care sunt extensiile serială, respectiv paralelă?

Cicluri

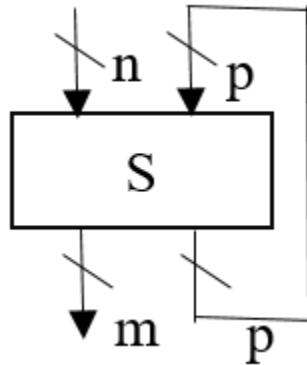
- Pentru creșterea gradului de complexitate al sistemelor digitale se definește noțiunea de *ciclu*.
- Fie sistemul digital $S_1 = (X \times X_1, Y \times Y_1, h)$, unde $X_1 = Y_1, h = (f, f_1)$
 $f: X \times X_1 \rightarrow Y; f_1: X \times X_1 \rightarrow Y_1$



- Considerăm sistemul digital și mulțimile $X, X_1 = Y_1, Y$ exprimate n, p , respectiv m biți

Cicluri

- Prin conectarea lui Y_1 la X_1 ($X_1 = Y_1$) se obține un ciclu
- Noul sistem devine $= (X, Y, g)$, unde $g: X \rightarrow Y, g(x) = f(x, f_1(x, y))$



- f_1 se numește *funcție de tranziție* și verifică definiția recursivă $y = f_1(x, f_1(x, y))$

Cicluri

- Apare o variabilă internă (pe p biți), care ia valori în mulțimea $Q = X_1 = Y_1$
- Q se numește *stare internă* sau pe scurt *stare*
- În funcție de stare, funcțiile devin
$$f: X \times Q \rightarrow Y; f_1: X \times Q \rightarrow Q$$
- f se numește *funcție de tranziție* ; f_1 se numește *funcție de stare*

Clasificare

- Considerăm un sistem fără cicluri un *0-DS*
- Se definește recursiv un system *n-DS* ca un sistem (n-1)-DS la care se adaugă un ciclu peste toate cele n-1 cicuri existente
- ✓ **0-DS** : *circuite combinaționale* (fără autonomie)
- ✓ **1-DS**: *circuite cu memorie* (prezintă autonomie pe spațiul stărilor)
- ✓ **2-DS**: *automate finite* (prezintă autonomie pe tipul de comportare)
- ✓ **3-DS**: *procesoare* (prezintă autonomie pe interpretarea stărilor interne)
- ✓ *calculatoare*

Referințe bibliografice

[AAT] A. Atanasiu, Arhitectura calculatorului



Schemele [Xilinx - ISE] au fost realizate folosind

<http://www.xilinx.com/tools/projnav.htm>