Київський національний університет імені Тараса Шевченка факультет радіофізики, електроніки та комп'ютерних систем

Звіт з дисципліни

«Прикладна теорія цифрових автоматів» Лабораторна робота № 8 **Тема: "**Автомат Мура"

> Роботу виконав студент 3 курсу КІ-СА, ФРЕКС Мургашов Г.Е.

Хід виконання роботи:

Варіант

0	1	0	1	0	1	0	1	1	1
h_{10}	h_9	h_8	h_7	h_6	h_5	h_4	h_3	h_2	h_1

0	1	0	1	0	обчислює суму парних позитивних елементів у масивах A(n,m), B(p)		
1	l		0		АБО-НЕ		
	1	_	0		П		

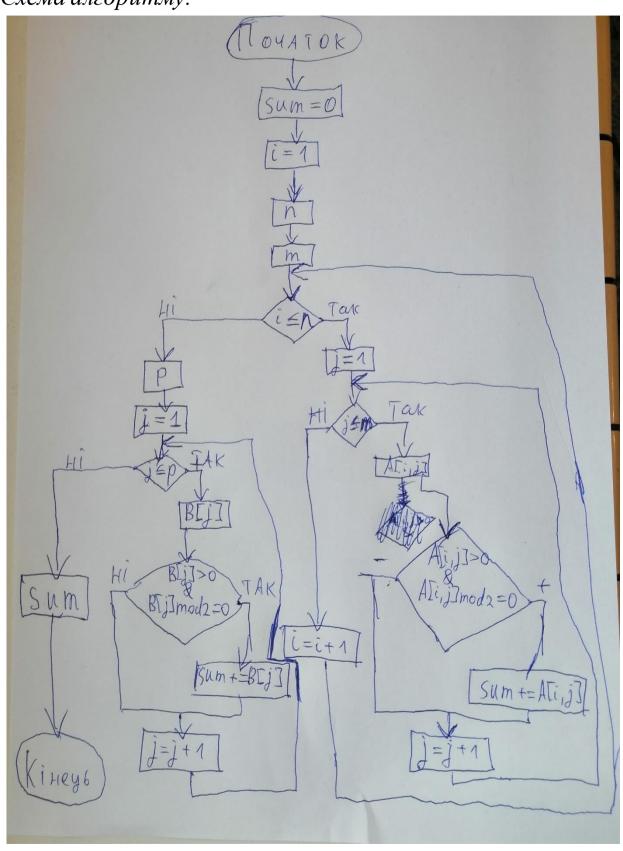
Завдання

Розробити функціональну схему керуючого автомата Мура, що **обчислює суму парних позитивних елементів у масивах А(n,m), В(p).**

Синтезувати на елементах АБО-НЕ

В якості пам'яті використайте ЈК-тригери

Схема алгоритму:



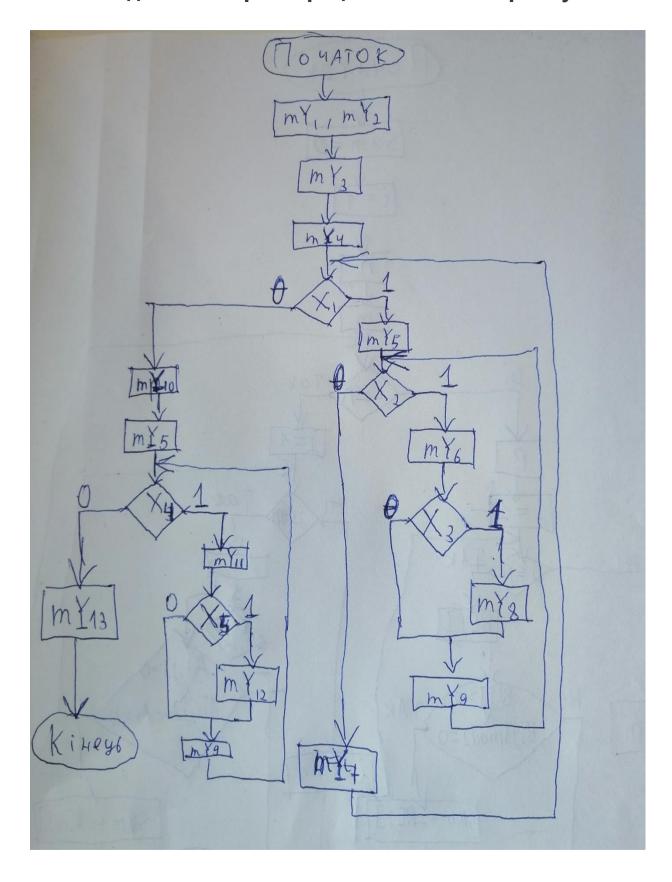
Табличка кодування операційних та умовних вершин.

Зміст	Примітка
sum = 0	ініціалізація результуючого значення
i = 1	ініціалізація лічильника кількості рядків
n	завантаження до
m	відповідного регістру значень розмірності матриці А
j = 1	ініціалізація лічильника кількості елементів в поточному рядку
A[i, j]	завантаження до відповідного регістру значення елемента матриці A
i += 1	перехід до дослідження наступного рядка матриці
sum += A[i, j]	додавання до результуючої сумми значення елементу з масиву A , який задовольняє всім умовам фільтрації
j += 1	перехід до дослідження наступного елемента рядка матриці
p	завантаження до відповідного регістру значень розмірності матриці В
B[j]	завантаження до відповідного регістру значення елемента матриці В
sum += B[j]	додавання до результуючої сумми значення елементу з масиву В , який задовольняє всім умовам фільтрації
	sum = 0 $i = 1$ n m $j = 1$ $A[i, j]$ $i += 1$ $sum += A[i, j]$ $j += 1$ p $B[j]$

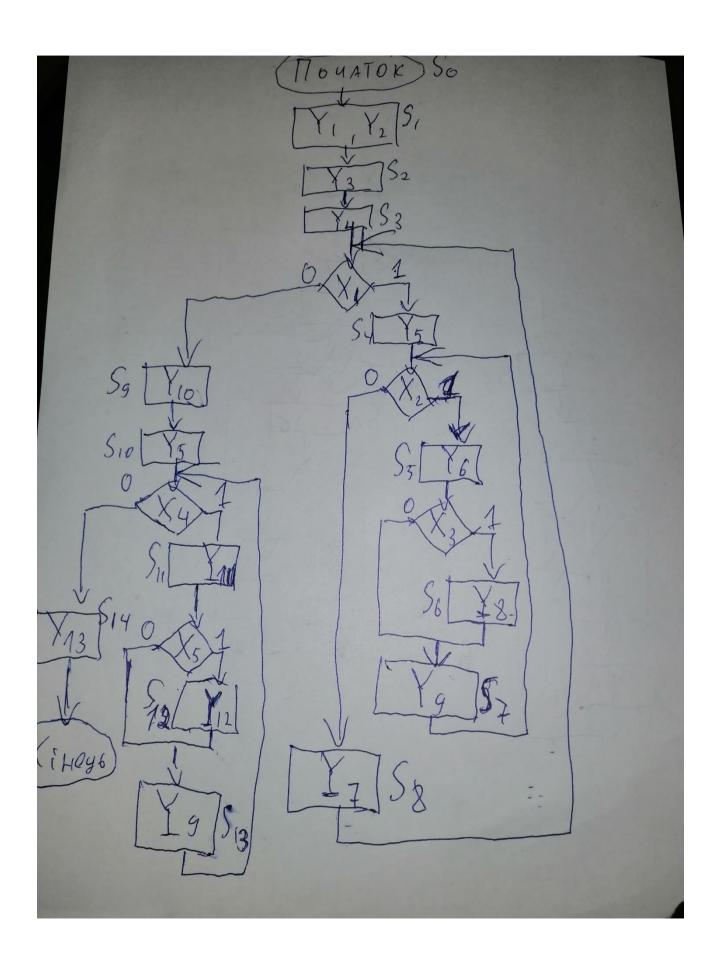
m <i>Y</i> ₁₃	sum	виведення результату
X1	$i \leq n$	умовна вершина: так — дослідження чергового рядка масиву A , ні — всі рядки досліджені
X2	$j \leq m$	умовна вершина: так — дослідження чергового елемента масиву A , ні — всі елементи чергового рядка досліджені
X3	A[i,j] > 0 & $A[i,j] mod 2 = 0$	умовна вершина: так — елемент матриці \mathbf{A} ϵ додатним і парним, ні — умова фільтрації не виконується
X4	$j \leq p$	умовна вершина: так — дослідження чергового елемента масиву B , ні — всі елементи чергового рядка досліджені
X5	B[j] > 0 & $B[j]mod2 = 0$	умовна вершина: так — елемент матриці \mathbf{B} ϵ додатним і парним, ні — умова фільтрації не виконується

 mY_k — мікрооперації, який виконує \emph{OA} (операційний автомат) X_l — сигнали, що надходять від \emph{OA} до керуючого автомату

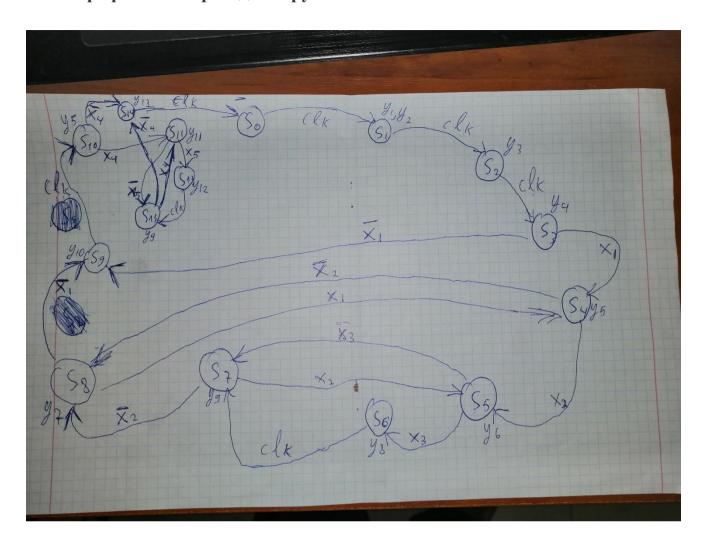
• Закодована мікроопераційна схема алгоритму



Синтез автомата Мура



Граф-схема переходів керуючого автомата



Пряма таблиця переходів-виходів автомата Мура

<u>Початковий</u> <u>стан</u> <u>Sm</u>	Y (вихідний сигнал,що виробляється при переході	<u>Стан переходу</u> <u>Sk</u>	<u>Умова переходу</u>
s_0	=	s_1	<u>1</u>
s_1	y_1, y_2	s_2	<u>1</u>
s_2	y_3	s_3	<u>1</u>
S_3	y_4	S ₄ S ₉	$\frac{x_1}{\overline{x_1}}$
		S ₅	x_2
S_4	${\mathcal Y}_5$	S ₈	$\frac{z}{\overline{x_2}}$
_		s ₆	x_3
S ₅	y_6	S ₇	$\overline{x_3}$
s ₆	y_8	S ₇	<u>1</u>
	<i>y</i> ₉	S ₅	x_2
S ₇		S ₈	$\overline{x_2}$
C -	27	S ₄	x_1
S ₈	\mathcal{Y}_7	S ₉	$\overline{x_1}$
S ₉	y_{10}	s ₁₀	<u>1</u>
c	27 .	s ₁₁	x_4
S ₁₀	${\mathcal Y}_5$	S ₁₄	$\overline{\chi_4}$
c	17	S ₁₂	x_5
s ₁₁	y_{11}	S ₁₃	$\overline{x_5}$
s ₁₂	y_{12}	s ₁₃	<u>1</u>
c	37	s ₁₁	x_4
S ₁₃	y_9	S ₁₄	$\overline{x_4}$
S ₁₄	y_{13}	s_0	1

Станів 15, число елементів пам'яті - 4 ЈК тригери.

	00	o1	11	10
00	S 9	S ₃	S ₂	S ₁₀
o1	S ₈	S ₄	S ₁	S ₁₁
11	S ₇	S 5	s_0	S ₁₂
10	_	S 6	S ₁₄	S ₁₃

Структурна таблиця переходів-виходів автомата Мура

<u>Sm</u>	K(<u>Sm</u>)	Y (вихідний сигнал)	<u>K(Sk)</u>	<u>Sk</u>	<u>Умова</u> переходу	<u>Φ3</u>
s_0	<u>1111</u>	Ξ	0111	s_1	<u>1</u>	K1
s_1	0111	y_{1}, y_{2}	0011	s_2	<u>1</u>	K2
S ₂	0011	y_3	0001	s_3	<u>1</u>	K3
C	0001	27	0101	S ₄	x_1	J2
S ₃	0001	${\cal Y}_4$	0000	S ₉	$\overline{x_1}$	K4
C	0101	27	1101	S ₅	x_2	J1
S ₄	0101	${\cal Y}_5$	0100	S ₈	$\overline{x_2}$	K4
C	1101	<i>y</i> ₆	1001	S ₆	x_3	K2
S ₅	1101		1100	S ₇	$\overline{\chi_3}$	K4
s ₆	1001	y_8	1100	S ₇	<u>1</u>	K4 J2
	1100	<i>y</i> ₉	1101	S ₅	x_2	J4
S ₇	1100		0100	S ₈	$\overline{x_2}$	K1
	0100		0101	S_4	x_1	J4
S ₈	0100	${\cal Y}_7$	0000	S ₉	$\overline{x_1}$	K2
S ₉	0000	y_{10}	0010	S ₁₀	<u>1</u>	Ј3
0	0010	${\cal Y}_5$	0110	S ₁₁	x_4	J2
S ₁₀	0010		1011	S ₁₄	$\overline{x_4}$	J1 J4
G	0110		1110	S ₁₂	x_5	J1
<i>S</i> ₁₁	0110	y_{11}	1010	S ₁₃	$\overline{x_5}$	K2 J1
S ₁₂	1110	<i>y</i> ₁₂	1010	S ₁₃	<u>1</u>	K2
	1010		0110	S ₁₁	x_4	K1 J2
S ₁₃	1010	y_9	1011	S ₁₄	$\overline{x_4}$	J4
S ₁₄	1011	y_{13}	1111	s_0	1	J2

Система рівнянь переходів

$$\frac{D_{1} = S_{10}\overline{X}_{4} \vee S_{11}X_{5} \vee S_{11}\overline{X}_{5}}{K_{1}} \vee S_{4}X_{2} = S_{10}\overline{X}_{4} \vee S_{4}X_{2} = S_{11}\sqrt{S_{10}}\times X_{4}) \vee (S_{4}\vee \overline{X}_{2})}$$

$$\frac{K_{1}}{K_{1}} = S_{4}\overline{X}_{2} \vee S_{13}X_{4} \vee S_{0} = S_{0} \vee (\overline{S_{1}}\vee X_{2}) \vee (\overline{S_{12}}\vee \overline{X}_{4})$$

$$\frac{D_{2}}{D_{2}} = S_{3}X_{1} \vee S_{6}\vee S_{14}\vee S_{10}X_{4} \vee S_{13}X_{4}, = \overline{(S_{3}\vee \overline{X}_{1})}\vee S_{6}\vee S_{44}\vee (\overline{X_{4}}\vee (S_{10}\vee S_{13}))$$

$$\frac{D_{3}}{D_{2}} = S_{9} \vee K_{3} = S_{2}$$

$$\frac{D_{4}}{D_{2}} = S_{4}\nabla_{2} \vee S_{8}\nabla_{1} \vee S_{10}\overline{X}_{4} \vee S_{13}\overline{X}_{4}, = \overline{(S_{3}\vee \overline{X}_{1})}\vee (\overline{S_{3}\vee \overline{X}_{1}})\vee (\overline{X_{4}}\vee (S_{10}\vee S_{13}))$$

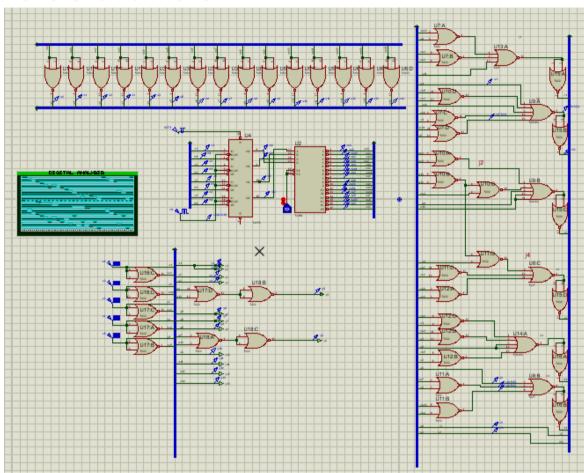
$$K_{2} = S_{1}\nabla_{3}\overline{X}_{1}\vee S_{11}\overline{X}_{5}\vee S_{12} = S_{1}\vee S_{12}\vee (\overline{S_{3}}\vee X_{1})\vee (\overline{S_{11}}\vee X_{5})$$

Система рівнянь виходів

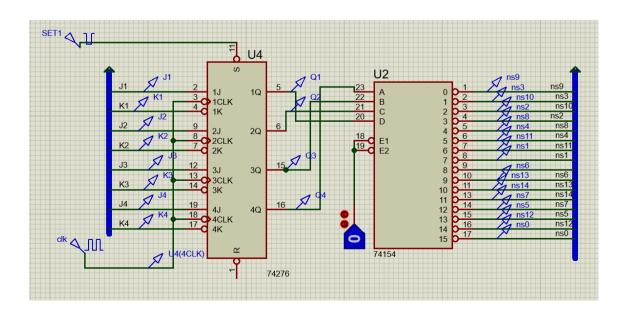
$$\begin{cases} y_1 = s_1 \\ y_2 = s_1 \\ y_3 = s_2 \\ y_4 = s_3 \\ y_5 = s_4 \cup s_{10} \\ y_6 = s_5 \\ y_7 = s_8 \\ y_8 = s_6 \\ y_9 = s_7 \cup s_{13} \\ y_{10} = s_9 \\ y_{11} = s_{11} \\ y_{12} = s_{12} \\ y_{13} = s_{14} \end{cases}$$

Побудова функціональної схеми автомата

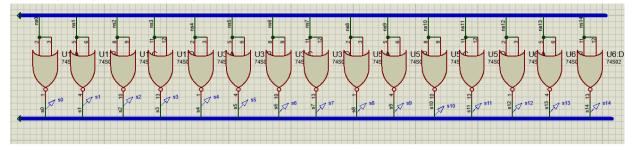
Вся схема повністю



Частина із тригерами та дешифратором для станів:

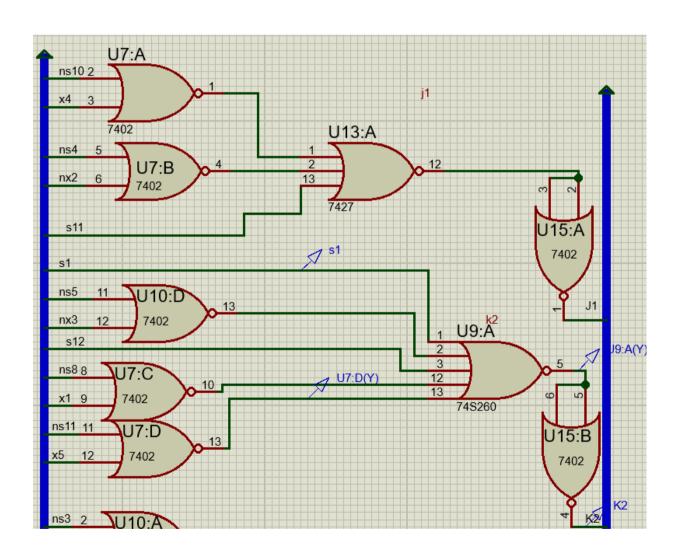


Інвертори для отриманих станів:

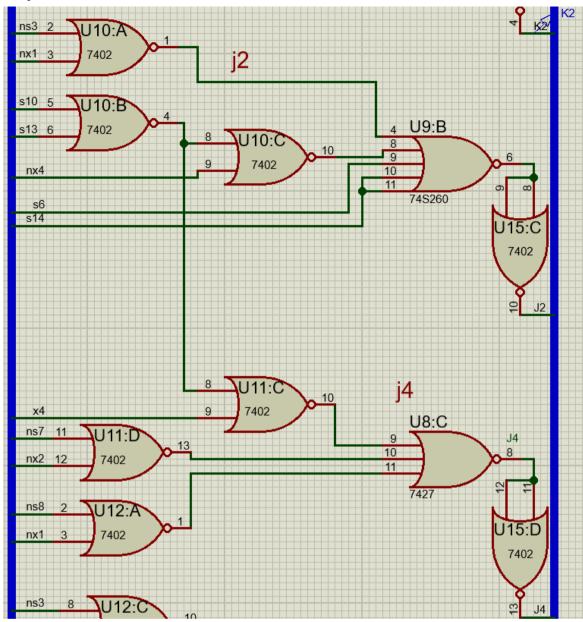


Схеми для функцій збудження:

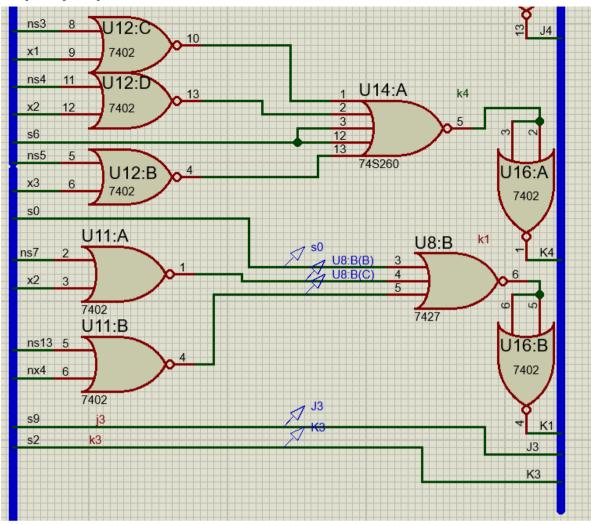
J1, K2



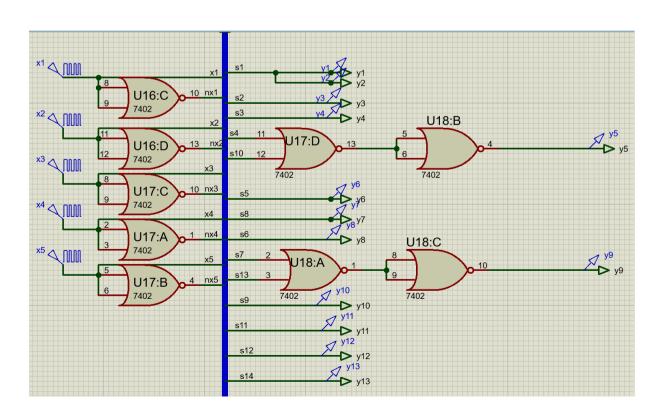
J2, J4



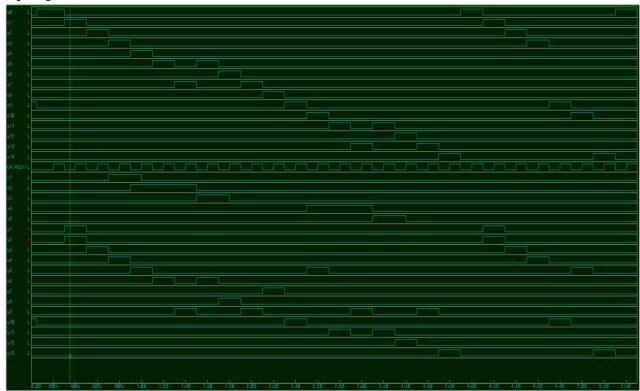
J4, K1, J3, K3



Частина схеми із входами і виходами:



Графіки із станами, входами та виходами:



Висновок: В даній лабораторній роботі було побудована функціональна схема керуючого автомата Мура, який керує виконанням алгоритму знаходження парних невід'ємних елементів двох заданих масивів. Були побудовані схеми переходів станів, закодовано стани для ЈК-тригера. Для побудови схеми було використано елементи «АБО-НІ»