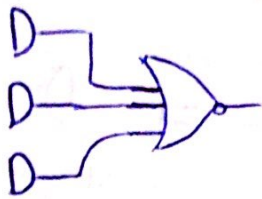


کتاب جامع زبردستی و ملحد :

$$f = \sum m(x, y, z, w, v, u)$$

این تابع را به صورت AND-NOR پیاده سازی کنید.



یاد داری براس AOI و oAI :

- در مدارات مجتمع :

- زیادہ سی AND-OR-Invert سادہ تر از And-OR (سب)

- پیاده بازی AOI کان AO دو طبقه است که در آن بی کی لیت OR (لیت NoR) استفاده شده.

- نیادہ لری OAI و OA و و و و AND و NAND و و

- لذا برای پیاده سازی تابع f بصورت AOI یا (AND-NOR) می‌توانیم از رابطه بصورت AND-NOR (SOP) پیاده سازی می‌کنیم.

- درختانی standard cell کاملاً از غایت AOI و OAI استفاده می شود.

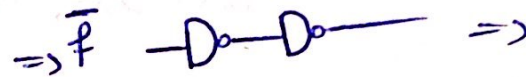
A 0 I 2 2 1 0 A I 3 2 1

پایه سازی براس ~~AND~~ NAND-AND ، NOR-OR :

- برای پایه سازی براس NAND-AND تابع f را بصورت SOP می نویسیم .

$$(\overline{ab}) \cdot (\overline{cd}) = \overline{(ab + cd)}$$

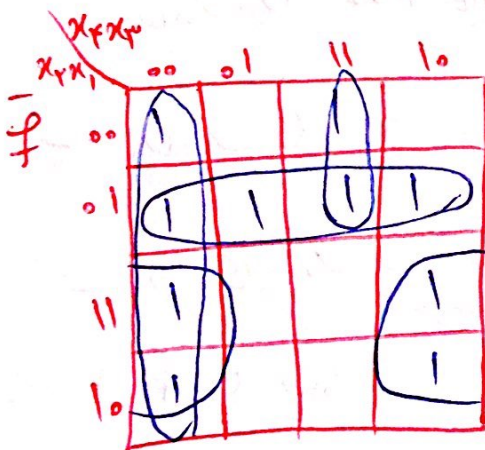
and-OR - NOT
SOP



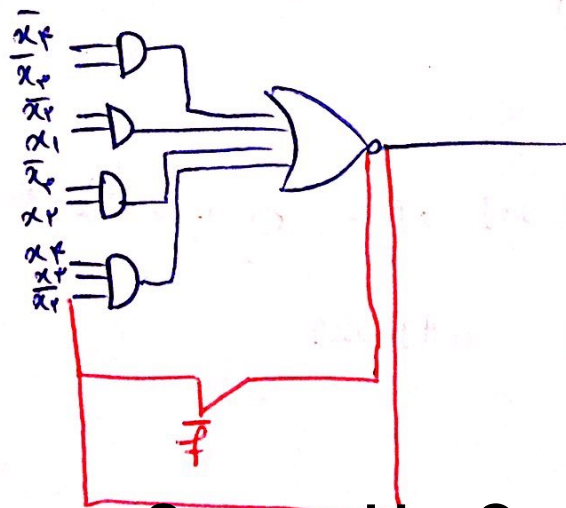
$$f = \text{NAND-AND}$$

باستفاده از ال کوپیز : $f = \sum m(4, 7, 8, 14, 15) \rightarrow \text{AND-NOR}$

ابتدا باید f را بصورت AND-OR که همان SOP است بنویسیم پس آنرا Not کنیم



$$\bar{f} = \bar{x}_1 \bar{x}_2 \bar{x}_3 + \bar{x}_1 x_2 x_3 + x_1 \bar{x}_2 x_3 + x_1 x_2 \bar{x}_3$$



← برای پیاده سازی براس NOR-OR تابع f (اصورت POS) می نویسیم.



$$\overline{(a+b)} + \overline{(c+d)} = \overline{(a+b)(c+d)}$$

مثال:

تابع زیر را به صورت NAND-AND و NOR-OR پیاده سازی کنید.

$$f = \sum m(0, 1, 2, 3, 4, 6, 8, 9, 10, 12)$$

مسیر بحرانی : critical path

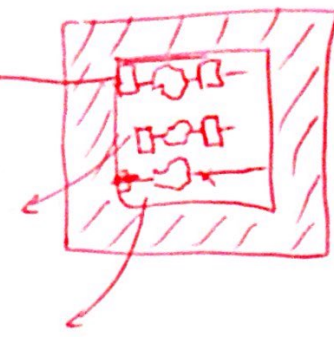
← طولانی ترین مسیر برای رسیدن به CLK ورودی آخرین flip-flop را که به حافظه متصل است مسیر بحرانی می گویند که میزان زمان آن را می دهیم. (مثال ۳۹ نفر در یک تور گردشگری آماده می حرکت و منتظر نفر چهارم می مانند تا سواری دلیس بخند با هم حرکت کنند. نفر چهارم مانند مسیر بحرانی است)



این flip-flop (مسیر بحرانی ورودی است) که در تری است.

← فرض کنید یک IC داشته باشیم. بهترین حالت طراحی جایی است که دسترسی برای delay در خارج آن تریل use می شود و چون IC باید که باعث محدود شدن و اتان شود.

دسترسی به بدون دارد ممکن است یک delay تو user به وجود آید



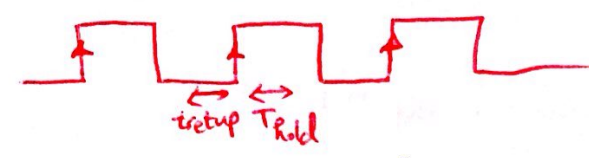
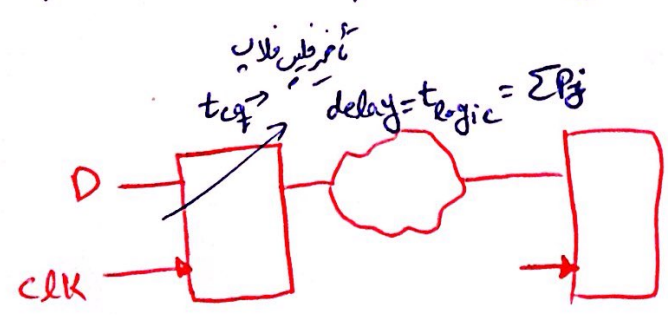
این مدل طراحی بهینه است (از رویه کردن)
این مدل کلاً بدون ملاک واردی شود!!!

* مثال خوب برای critical path : یک گاهانه خط تولید اتومبیل را در نظر بگیرید.
اگر مثلاً اتومبیل‌ها با سرعت خوب مثلاً در ساعت ۱۵ تا وارد شود با همان سرعت درهای آن‌ها گذاشته شود با همان سرعت رنگ شود و سیستم برق آن در ساعت مثلاً ۲ خودرو انجام شود،
تا این سیستم برق خود و در این مثال critical path است

flip-flop :

* قبل و بعد از لبی بالا رونده باید حالت data برپایان stable باشد.

(-D) : \leq CLK سالی از ریس جمهور است که قبل و بعد آن همه چیز رست و stable است (برای باز دید از داده‌ها مثلاً) (-D) :



$$t_{CLK} > t_{cq} + t_{logic} + t_{setup}$$

t_{cd} ها میری غنند که زود data ارسال می کنند پس باید
 $t_{cq,cd} + t_{logic,cd} > T_{hold}$ قبل از داده‌ها T_{add} های
 زود تر به پایان برسد تا data های قبلی ارسال
 شوند پس data های جدید بریند
 نیست flip-flop نباید تغییر کند