

Lógica Digital (1001351)

Mapas de Karnaugh

Prof. Ricardo Menotti

menotti@ufscar.br

Prof. Maurício Figueiredo

mauricio@ufscar.br

Departamento de Computação
Universidade Federal de São Carlos

Atualizado em: 14 de maio de 2023

Mapas de Karnaugh: produto das somas

$$f = (\bar{x}_1 + x_2)(\bar{x}_1 + x_3)$$

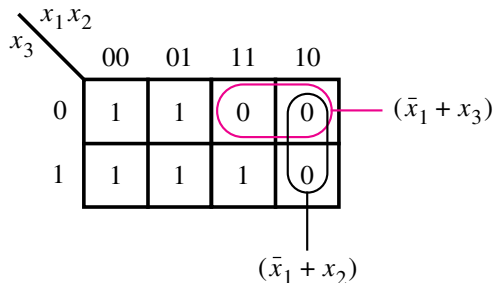


Figure 2.60 POS minimization of $f(x_1, x_2, x_3) = \Pi M(4, 5, 6)$.

Mapas de Karnaugh: produto das somas

$$f = (\bar{x}_1 + x_2)(\bar{x}_1 + x_3)$$

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

$$f = \bar{\bar{f}} = \overline{x_1\bar{x}_2 + x_1\bar{x}_3}$$

$$f = \overline{x_1\bar{x}_2} \cdot \overline{x_1\bar{x}_3}$$

$$f = (\bar{x}_1 + x_2)(\bar{x}_1 + x_3)$$

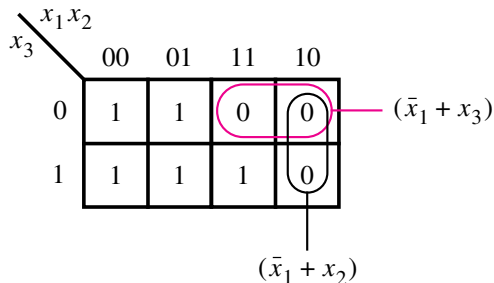
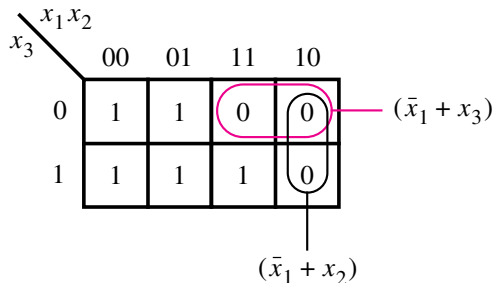


Figure 2.60 POS minimization of $f(x_1, x_2, x_3) = \Pi M(4, 5, 6)$.

Mapas de Karnaugh: produto das somas



$$f = (\bar{x}_1 + x_2)(\bar{x}_1 + x_3)$$

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

$$f = \bar{\bar{f}} = \overline{x_1 \bar{x}_2 + x_1 \bar{x}_3}$$

$$f = \overline{x_1 \bar{x}_2} \cdot \overline{x_1 \bar{x}_3}$$

$$f = (\bar{x}_1 + x_2)(\bar{x}_1 + x_3)$$

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

Figure 2.60 POS minimization of $f(x_1, x_2, x_3) = \Pi M(4, 5, 6)$.

Mapas de Karnaugh: produto das somas

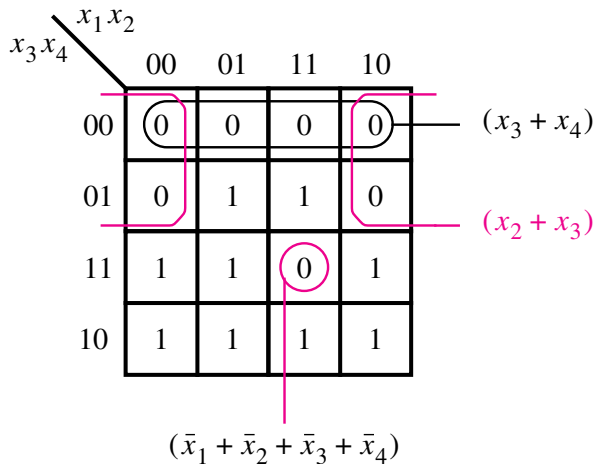


Figure 2.61

POS minimization of $f(x_1, \dots, x_4) = \Pi M(0, 1, 4, 8, 9, 12, 15)$.

Especificação incompleta (don't care)

- ▶ Nos circuitos digitais, há certas situações onde algumas entradas para uma função nunca acontecem. Ex:
 - ▶ Um sensor para detectar se uma porta está aberta e outro para detectar se a mesma porta está fechada;
 - ▶ Um sensor para detectar se um objeto é muito pesado e outro se ele é muito leve; etc.
- ▶ Em funções deste tipo, as entradas que nunca ocorrem são chamadas de **indiferenças** (*don't care conditions*);
 - ▶ Tanto faz qual será a saída da função nesses casos, já que a entrada nunca ocorre;
 - ▶ Isso pode ser usada para otimizar a função, adotando 0 ou 1 na saída de acordo com a conveniência.

Especificação incompleta (don't care)

A 4x4 Karnaugh map for variables x_1, x_2, x_3, x_4 . The columns are labeled x_1x_2 (00, 01, 11, 10) and the rows are labeled x_3x_4 (00, 01, 11, 10). The map contains 1s at (01, 00), (01, 01), (00, 10), and (10, 10). Don't care conditions (d) are at (11, 00), (11, 01), and (11, 10). Two pink loops highlight the prime implicants $x_2\bar{x}_3$ (covering the 1s at $x_1x_2=01$) and $x_3\bar{x}_4$ (covering the 1s at $x_3x_4=10$).

$x_3x_4 \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
00	0	1	d	0
01	0	1	d	0
11	0	0	d	0
10	1	1	d	1

(a) SOP implementation

A 4x4 Karnaugh map for variables x_1, x_2, x_3, x_4 with the same data as the first map. Two pink loops highlight the prime implicants $(x_2 + x_3)$ (covering the 0s at $x_1x_2=00$) and $(x_2 + x_4)$ (covering the 0s at $x_1x_2=10$).

$x_3x_4 \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
00	0	1	d	0
01	0	1	d	0
11	0	0	d	0
10	1	1	d	1

Especificação incompleta (don't care)

BCD	b_3	b_2	b_1	b_0	f
0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0
2	0	0	1	0	0
3	0	0	1	1	1
4	0	1	0	0	0
5	0	1	0	1	0
6	0	1	1	0	1
7	0	1	1	1	0
8	1	0	0	0	0
9	1	0	0	1	1
A	1	0	1	0	—
b	1	0	1	1	—
C	1	1	0	0	—
d	1	1	0	1	—
E	1	1	1	0	—
F	1	1	1	1	—

		x_1x_0			
		00	01	11	10
x_3x_2	00	0	0	1	0
	01	0	0	0	1
	11	D	D	D	D
	10	0	1	D	D

Implementar $f(b_3, b_2, b_1, b_0) = \Sigma m_{(3,6,9)} + D_{(10,11,12,13,14,15)}$

Especificação incompleta (don't care)

BCD	b_3	b_2	b_1	b_0	f
0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0
2	0	0	1	0	0
3	0	0	1	1	1
4	0	1	0	0	0
5	0	1	0	1	0
6	0	1	1	0	1
7	0	1	1	1	0
8	1	0	0	0	0
9	1	0	0	1	1
A	1	0	1	0	—
b	1	0	1	1	—
C	1	1	0	0	—
d	1	1	0	1	—
E	1	1	1	0	—
F	1	1	1	1	—

		x_1x_0			
		00	01	11	10
x_3x_2	00	0	0	1	0
	01	0	0	0	1
	11	D	D	D	D
	10	0	1	D	D

Implementar $f(b_3, b_2, b_1, b_0) = \Sigma m_{(3,6,9)} + D_{(10,11,12,13,14,15)}$

Especificação incompleta (don't care)

BCD	b_3	b_2	b_1	b_0	f
0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	1	0
2	0	0	1	0	0
3	0	0	1	1	1
4	0	1	0	0	0
5	0	1	0	1	0
6	0	1	1	0	1
7	0	1	1	1	0
8	1	0	0	0	0
9	1	0	0	1	1
A	1	0	1	0	—
b	1	0	1	1	—
C	1	1	0	0	—
d	1	1	0	1	—
E	1	1	1	0	—
F	1	1	1	1	—

x_1x_0

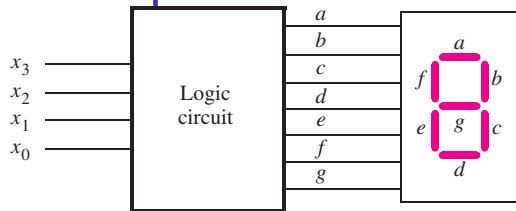
	00	01	11	10
x_3x_2 00	0	0	1	0
01	0	0	0	1
11	D	D	D	D
10	0	1	D	D

Implementar $f(b_3, b_2, b_1, b_0) = \Sigma m_{(3,6,9)} + D_{(10,11,12,13,14,15)}$

Circuitos com múltiplas saídas

- ▶ Frequentemente é necessário implementar funções que são parte de um sistema maior;
- ▶ Pode ser possível compartilhar algumas das portas necessárias na implementação de funções individuais;
- ▶ Essa estratégia nem sempre funciona da melhor maneira, como veremos a seguir;
- ▶ Em vez de derivar as expressões individualmente, podemos procurar implicantes que possam ser compartilhados com vantagem na realização combinada das funções.

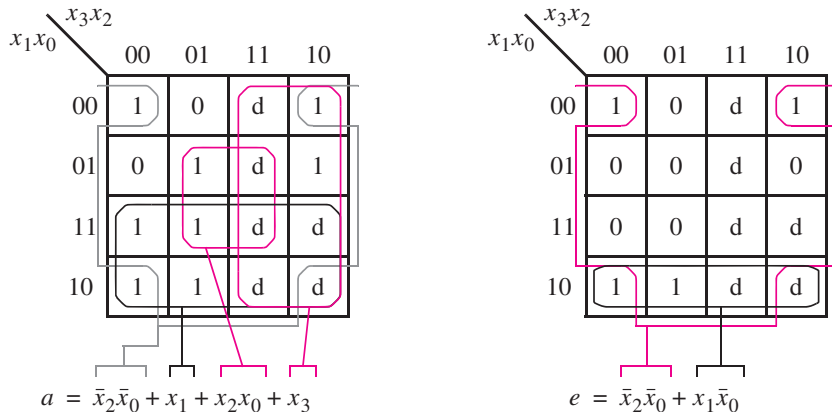
Circuitos com múltiplas saídas



(a) Logic circuit and 7-segment display

	x_3	x_2	x_1	x_0	a	b	c	d	e	f	g
0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	0
1	0	0	0	1	0	1	1	0	0	0	0
2	0	0	1	0	1	1	0	1	1	0	1
3	0	0	1	1	1	1	1	1	0	0	1
4	0	1	0	0	0	1	1	0	0	1	1
5	0	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1
6	0	1	1	0	1	0	1	1	1	1	1
7	0	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0

Circuitos com múltiplas saídas



(c) The Karnaugh maps for outputs a and e .

Figure 2.63 Using don't-care minterms when displaying BCD numbers.

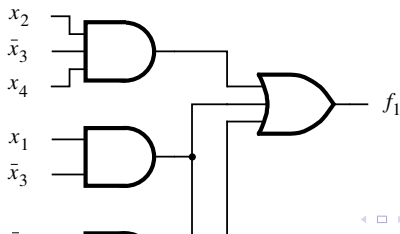
Circuitos com múltiplas saídas

$x_3x_4 \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
00			1	1
01		1	1	1
11	1	1		
10	1	1		

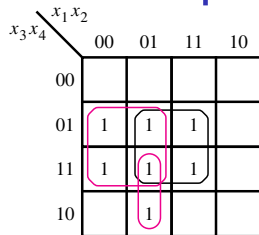
(a) Function f_1

$x_3x_4 \backslash x_1x_2$	00	01	11	10
00			1	1
01			1	1
11	1	1	1	
10	1	1		

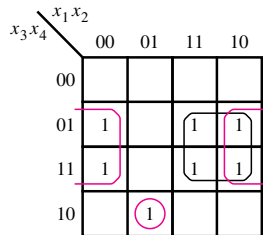
(b) Function f_2



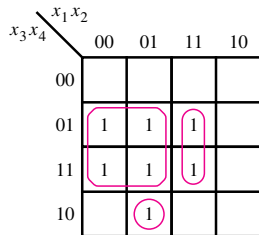
Circuitos com múltiplas saídas



(a) Optimal realization of f_3



(b) Optimal realization of f_4



(c) Optimal realization of f_3 and f_4 together

Frame Title

a

b

c

f

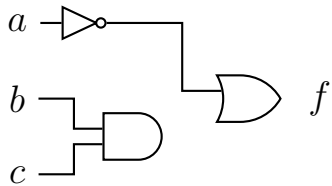
Frame Title

a 

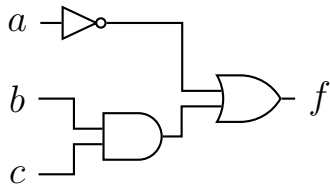
b   f

c

Frame Title



Frame Title



Bibliografia

- ▶ Brown, S. & Vranesic, Z. - Fundamentals of Digital Logic with Verilog Design, 3rd Ed., Mc Graw Hill, 2009

Lógica Digital (1001351)

Mapas de Karnaugh

Prof. Ricardo Menotti
menotti@ufscar.br

Prof. Maurício Figueiredo
mauricio@ufscar.br

Departamento de Computação
Universidade Federal de São Carlos

Atualizado em: 14 de maio de 2023