十六、同步时序逻辑电路的设计方法

• 1、逻辑抽象

确定输入、输出变量 和电路状态数

- 引起事件的原因定义输入变量
- 事件的结果定义为输出变量

定义逻辑状态及电路状态的含义

- 对输入、输出变量编码
- 对电路状态顺序编号

列出状态转换图/表

- 列出状态转换表
- 画出状态转换图

• 2、状态化简

等价状态合并

 若两个状态在相同的输入下有相同的 输出,并转换到同一个次态,则称为 等价状态;等价状态可以合并。

• 3、状态分配

确定触发器数目

• n个触发器共2"个组合;若需要M个状态,则要求: 2"-1 < M ≤ 2"

状态编码

- 给每个电路状态规定对应的触发器状态组合
- 将状态转换图/表写成编码形式

• 4、选定触发器的类型

选定触发器的类型

不同触发器逻辑功能、触发方式不同, 设计出的电路也不同

写出电路的三大方程

写出电路的状态方程、驱动方程和输出方程

- 5、画出逻辑图
- 6、检查电路能否自启动
 - 所有没有用到的电路状态,是否能够自动回到正常工作状态。

选定 状态化简 逻辑抽象 画电路 及分配 触发器类型 1 4 7 9 定变量 做合并 选器件 画电路 2 (5) 明含义 定数目 8 10 3 6 查自启 写方程 列图表 编代码

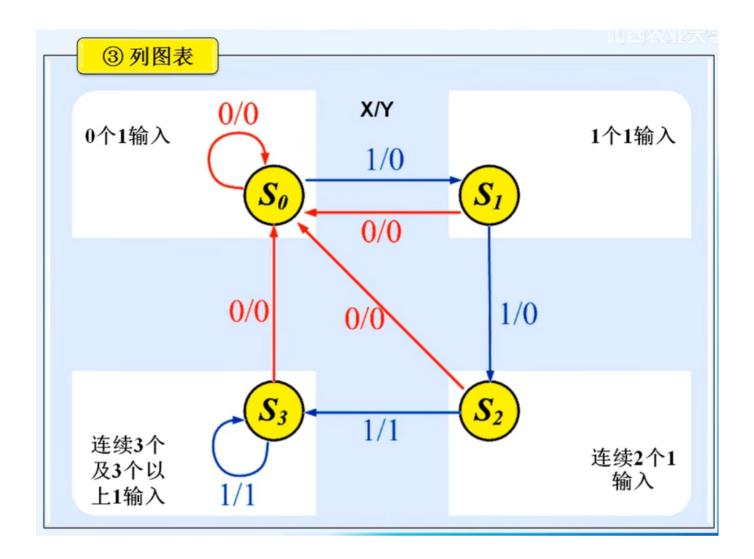
· 例8:设计一个串行数据检测器,要求在连续输入3个或3个以上"1"时输出为1,其余情况下输出为0。

① 定变量

- 输入数据为输入变量: X
- 检测结果为输出变量: Y
- 电路有连续输入0、1、2、3个及3个以上,共4种情况,需要电路状态变量: S_0 、 S_1 、 S_2 、 S_3

② 明含义

- · 输入变量X: 0代表输入为0,1代表输入为1
- · 输出变量Y: 1代表有连续3个及3个以上的1输入
- 电路状态:
 - S_o 代表输入0个1; S_I 代表有1个1输入;
 - S_2 代表有连续2个1输入; S_3 代表有3个及3个以上的1输入

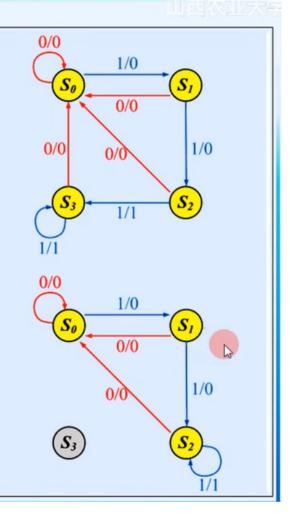


④ 做合并

初态	输入X=0		输入X=1	
	次态	输出	次态	输出
S_{θ}	S_{θ}	0	S_1	0
S_1	S_{θ}	0	S_2	0
S_2	S_{θ}	0	S_3	1
S_3	S_{θ}	0	S_3	1

 S_2 、 S_3 在相同的输入条件下,输出与次态完全相同,可以合并

初态	输入X=0		输入X=1	
	次态	输出	次态	输出
S_{θ}	S_{θ}	0	S_1	0
S_{1}	S_{o}	0	S_2	0
S_2	S_{θ}	0	S_2	1



⑤定数目

- 电路状态: 3个(S₀、S₁、S₂)
- 需要触发器: $2 \uparrow (2^2 = 4 > 3)$, 以 Q_1Q_0 表示触发器状态

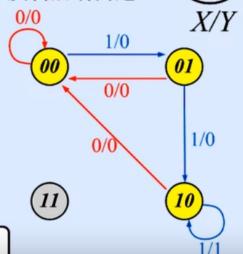
⑥编代码

• 触发器状态编码: 00代表 S_{θ} ; 01代表 S_{I} ; 10代表 S_{2}

• 剩余触发器状态: 11 (无效状态, 涉及自启动问题)

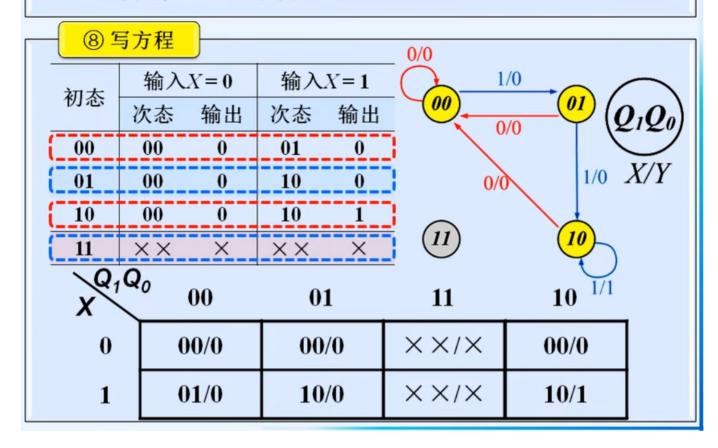
初态	输入X=0		输入X=1	
	次态	输出	次态	输出
00	00	0	01	0
01	00	0	10	0
10	00	0	10	1
11	××	×	××	X

补充无效状态转换表, 便于卡诺图化简

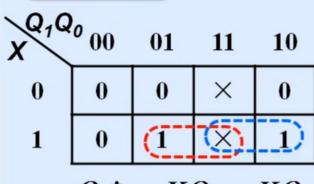


⑦选器件

• 触发器类型: JK触发器



⑧ 写方程



$$Q_1^* = XQ_1 + XQ_0$$

Q_1Q	00	01	11	10
0	0	0	×	0
1	\odot	0	×	0
0 + 70'0'				

$$Q_0^* = XQ_1'Q_0'$$

$$X = \begin{bmatrix} Q_1 Q_0 \\ 0 & 01 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 & 10 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0$$

$$Y = XQ_1$$

大态
$$Q_1^* = XQ_1 + XQ_0$$

$$Q_0^* = XQ_1Q_0$$

$$\left| \begin{array}{c} \frac{\hat{\mathbf{m}} \, \mathbf{H}}{\hat{\mathbf{n}} \, \mathbf{H}} \end{array} \right| Y = X Q_1$$

$$Y = XQ_1$$

⑧ 写方程

状态
$$Q_1^* = XQ_1 + XQ_0$$
 $\mathcal{D}_0^* = XQ_1^{'}Q_0^{'}$

 $\frac{\mathbf{\hat{m}} \mathbf{H}}{\mathbf{\hat{p}} \mathbf{Z}} Y = XQ_1$

通过JK触发器特性方程,反推驱动方程。

$$Q^* = JQ' + K'Q$$

$$Q_1^* = XQ_1 + XQ_0$$
 $\exists XQ_1 + XQ_0$
 $\exists XQ_1 + XQ_1$
 $\exists XQ_$

