

1 - / par l'algebra :

$$A \cdot (B \oplus C) = A(\overline{B}C + B\overline{C}) = A\overline{B}C + AB\overline{C}$$

$$AB \oplus AC = \overline{A}B \cdot AC + AB \cdot \overline{A}C = (\overline{A} + B) \cdot AC + AB(\overline{A} + \overline{C}) = A\overline{B}C + AB\overline{C} \quad] =$$

/ Table de vérité :

A	B	C	$B \oplus C$	$A \cdot (B \oplus C)$	AB	AC	$AB \oplus AC$
0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	1	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0	0	0
0	1	1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	1	0	1	1
1	1	0	1	1	1	0	1
1	1	1	0	0	1	1	0

⏟
=

$$A \cdot (B \oplus C \oplus D \oplus \dots) = A \cdot (B \oplus [C \oplus D \oplus \dots])$$

$$= A \cdot B \oplus A \cdot (C \oplus D \oplus \dots)$$

d'après le 1^{er} point

$$= A \cdot B \oplus A \cdot (C \oplus [D \oplus \dots])$$

$$= A \cdot B \oplus A \cdot C \oplus A \cdot (D \oplus \dots)$$

$$= \dots$$

$$= AB \oplus AC \oplus AD \oplus \dots$$

2 - après

$$\Delta_0 = e_0$$

$$\Delta_1 = e_1 \cdot \overline{e_0} + \overline{e_1} \cdot e_0$$

$$\Delta_2 = e_2 \cdot \overline{e_1} \overline{e_0} + \overline{e_2} \cdot (e_1 + e_0)$$

$$\Delta_3 = e_3 \cdot \overline{e_2} \overline{e_1} \overline{e_0} + \overline{e_3} \cdot (e_2 + e_1 + e_0)$$

En VHDL :

```
module opprx (e[3..0] : s[3..0])
```

```
    s[0] = e[0];
```

```
    s[1] = e[1] * /e[0] + /e[1] * e[0];
```

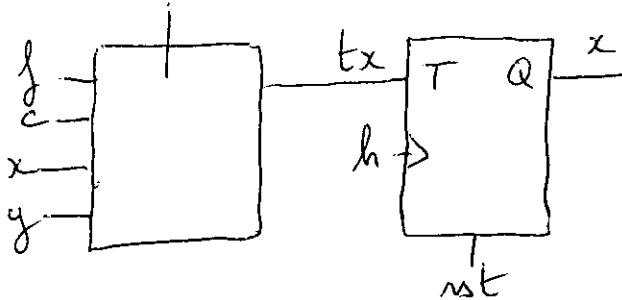
```
    s[2] = e[2] * /e[1] * /e[0] + /e[2] * e[1] + /e[2] * e[0];
```

```
    s[3] = e[3] * /e[2] * /e[1] * /e[0] + /e[3] * e[2] + /e[3] * e[1] + /e[3] * e[0];
```

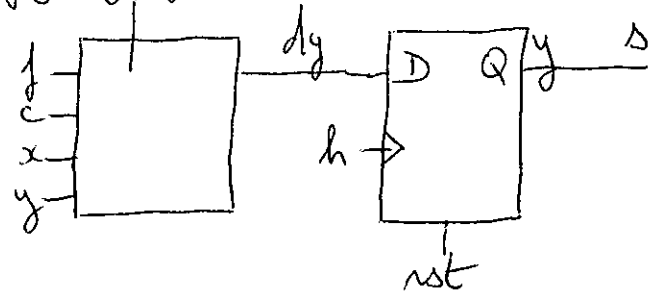
```
end module
```

3 - schéma :

$$cx + f\bar{c}\bar{y} + \bar{c}\bar{x}y$$



$$f\bar{y} + \bar{c}y + \bar{f}\bar{c}x$$



• vecteur d'entrées : (f, c)

vecteur d'état : (x, y)

vecteur de sortie : (s)

s ne dépend que de (x, y), donc circuit de MOORE

f c	x	y	x y
00	0	0	00
01	0	0	00
10	0	0	01
11	0	0	11
00	0	1	11
01	0	1	00
10	0	1	11
11	0	1	00
00	1	1	11
01	1	1	00
10	1	1	11
11	1	1	00

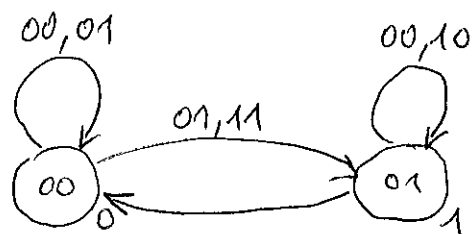
x y	Δ
00	0
01	1
11	1

table simplifiée :

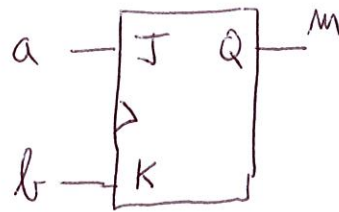
f c	x y	x y
00	00	00
01	00	00
10	00	01
11	00	01
00	01	01
01	01	00
10	01	01
11	01	00

x y	Δ
00	0
01	1

graphe associé :



4- solution express : on reconnaît le graphe d'états d'une bascule JK :



• table de transition :

a b	état	état
0 0	e1	e1
0 1	e1	e1
1 0	e1	e2
1 1	e1	e2
0 0	e2	e2
0 1	e2	e1
1 0	e2	e2
1 1	e2	e1

état	m
e1	0
e2	1

• 2 états \rightarrow 1 bascule X , assignation: $X \begin{matrix} 0 & 1 \\ e1 & e2 \end{matrix}$

a b	X	X
0 0	0	0
0 1	0	0
1 0	0	1
1 1	0	1
0 0	1	1
0 1	1	0
1 0	1	1
1 1	1	0

X	m
0	0
1	1

$$m = X$$

on choisit une bascule JK

JX	KX	a	b	X	X
0	*	0	0	0	0
0	*	0	1	0	0
1	*	1	0	0	1
1	*	1	1	0	1
*	0	0	0	1	1
*	1	0	1	1	0
*	0	1	0	1	1
*	1	1	1	1	0

$$JX = a$$

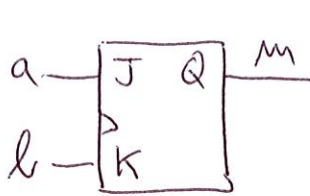
$$KX = b$$

ou

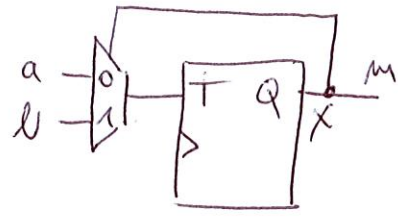
on choisit une bascule T

TX	a b	X	X
0	0 0	0	0
0	0 1	0	0
1	1 0	0	1
1	1 1	0	1
0	0 0	1	1
1	0 1	1	0
0	1 0	1	1
1	1 1	1	0

$$TX = a\bar{X} + bX$$



ou



5 - code machine de st %r1, [%r9-4]

11	00001	000100	01001	1	111111111100
----	-------	--------	-------	---	--------------

 = 0xC2227FFC

rd=1 of:st rs1=9 rimm13=-4

6 -

```

set 0x90000000, %r8 // @ d'ELS des switches
set 0xA0000000, %r9 // @ d'ELS des aff. 7-segs
stq 0b1111, %r1
st %r1, [%r9+1] // activation des 4 afficheurs
loop: ld [%r8+%r0], %r1 // lecture de N sur les switchs
      ch %r2 // variable de cumul
next: add %r1, %r2, %r2 // cumul
      decce %r1 // decrementer index
      bne next // reboucle bq non nul
st %r2, [%r9+%r0] // affichage de la somme sur les 7-segs
br loop // reboucle à l'infini

```