Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Чувашский государственный университет» им. И.Н. Ульянова»

Расчётно-графическая работа

«Проектирование цифрового автомата на примере счётчика (с двумя управляющими сигналами в таблице переходов)»

по дисциплине

«Цифровая схемотехника»

Выполнил: Галкин Дмитрий Сергеевич студент группы ИВТ-41-20

Проверил: доцент

Серебрянников Александр Владимирович

Цель работы: научиться проектировать автоматы с памятью на примере счётчиков.

Задание: спроектировать синхронный циклический реверсивный счётчик в обычном двоичном коде с возможностью его реверса (*прямой* P=1, *обратный* P=0), сброса, разрешения счёта (E: разрешение по 0) (с помощью специальных управляющих сигналов, меняемых пользователем)

1) модуль счёта счётчика: 16;

2) тип триггера: Т;

3) базис логических элементов: базис Шеффера (логические элементы И-НЕ);

Модуль	Тип триггера	Кодировка	Базис лог.	ФИО студента		
счета		упр. входов	элементов			
16	T	P: 1 + ; 0 -	Шеффера	Галкин Дмитрий Сергеевич		
		Е: разр. по 0		(ИВТ-41-20)		

Таблица состояний

Число		Двоичное пре	едставление	
•	Q_3	Q_2	Q_1	Q_0
0	0	0	0	0
1	0	0	0	1
2	0	0	1	0
3	0	0	1	1
4	0	1	0	0
5	0	1	0	1
6	0	1	1	0
7	0	1	1	1
8	1	0	0	0
9	1	0	0	1
10	1	0	1	0
11	1	0	1	1
12	1	1	0	0
13	1	1	0	1
14	1	1	1	0
15	1	1	1	1

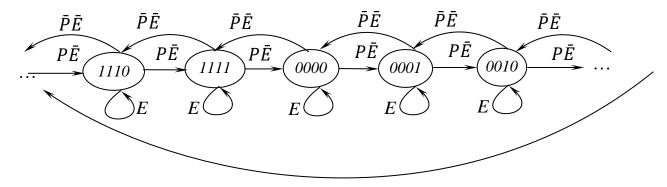


Таблица переходов Т-триггера

Переход	T
$0 \rightarrow 0$	0
0 → 1	1
$1 \rightarrow 0$	1
1 → 1	0

Таблица функций управления триггерами

Входные управляющие сигналы		Исходное состояние				Новое состояние				Функции возбуждения триггеров				
										Триггер 3	Триггер 2	Триггер 1	Триггер 0	
P A	E B	<i>Q</i> ₃ C	Q_2	<i>Q</i> ₁ E	Q ₀ F	$Q_{3 ext{H}}$ $Q_{2 ext{H}}$ $Q_{1 ext{H}}$ $Q_{0 ext{H}}$			$Q_{0\mathrm{H}}$	T_3	T_2	T_1	T_0	
0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	
0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	
0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	1	
0	0	0	0	1	1	0	0	1	<mark>0</mark>	0	0	0	<mark>1</mark>	
0	0	0	1	0	0	0	0	1	1	0	1	1	<mark>1</mark>	
0	0	0	1	0	1	0	1	0	<mark>0</mark>	0	0	0	<mark>1</mark>	
0	0	0	1	1	0	0	1	0	1	<mark>0</mark>	0	1	<mark>1</mark>	
0	0	0	1	1	1	0	1	1	<mark>0</mark>	<mark>0</mark>	0	0	<mark>1</mark>	
0	0	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	<mark>1</mark>	
0	0	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	<mark>1</mark>	
0	0	1	0	1	0	1	0	0	1	0	0	1	1	
0	0	1	0	1	1	1	0	1	<mark>0</mark>	0	0	0	1	
0	0	1	1	0	0	1	0	1	1	0	1	1	1	
0	0	1	1	0	1	1	1	0	<mark>0</mark>	0	0	0	1	
0	0	1	1	1	0	1	1	0	1	0	0	1	1	

0	0	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0	1
0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	1	0	1	0	1	0	1	O	1	0	0	0	0
0	1	0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0
0	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0
0	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	<mark>0</mark>
0	1	1	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	<mark>0</mark>
0	1	1	0	1	1	1	0	1	1	0	0	0	<mark>0</mark>
0	1	1	1	0	0	1	1	O	0	0	0	0	<mark>0</mark>
0	1	1	1	0	1	1	1	0	1	0	0	0	0
0	1	1	1	1	0	1	1	1	0	<mark>0</mark>	0	0	<mark>0</mark>
0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	<mark>O</mark>	0	0	<mark>0</mark>
1	0	0	0	0	0	0	0	O	1	<mark>O</mark>	0	O	<mark>1</mark>
1	0	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	1
1	0	0	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1
1	0	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	1	1
1	0	0	1	0	0	0	1	O	1	0	0	0	1
1	0	0	1	0	1	0	1	1	0	0	0	1	1
1	0	0	1	1	0	0	1	1	1	0	0	0	1
1	0	0	1	1	1	1	0	O	0	<mark>1</mark>	1	1	<mark>1</mark>
1	0	1	0	0	0	1	0	O	1	0	0	0	<mark>1</mark>
1	0	1	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1	<mark>1</mark>
1	0	1	0	1	0	1	0	1	1	0	0	0	<mark>1</mark>
1	0	1	0	1	1	1	1	0	0	0	1	1	<mark>1</mark>
1	0	1	1	0	0	1	1	0	1	0	0	0	1
1	0	1	1	0	1	1	1	1	0	0	0	1	1
1	0	1	1	1	0	1	1	1	1	0	0	0	<mark>1</mark>
1	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	1	0	0	0	1	0	0	0	1	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	0	0	1	0	<mark>O</mark>	0	0	0
1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	<mark>0</mark>	0	0	0
1	1	0	1	0	0	0	1	0	0	<mark>0</mark>	0	0	0
1	1	0	1	0	1	0	1	0	1	<mark>0</mark>	0	0	0
1	1	0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	0	0
1	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0
1	1	1	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0
1	1	1	0	0	1	1	0	0	1	0	0	0	<mark>O</mark>

1	1	1	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	O
1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	0	0	0	<mark>0</mark>
1	1	1	1	0	0	1	1	O	0	0	0	0	0
1	1	1	1	0	1	1	1	0	1	0	0	0	0
1	1	1	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0	0
1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0	0	0	0

$$T_{3} = \bar{A}\bar{B}\bar{D}\bar{E}\bar{F} + A\bar{B}DEF = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{D}\bar{E}\bar{F}} + A\bar{B}DEF = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{D}\bar{E}\bar{F}} * \overline{\bar{A}\bar{B}DEF}$$

$$T_{2} = \bar{A}\bar{B}\bar{E}\bar{F} + A\bar{B}EF = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{E}\bar{F}} + A\bar{B}E\bar{F} = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{E}\bar{F}} * \overline{\bar{A}\bar{B}E\bar{F}}$$

$$T_{1} = \bar{A}\bar{B}\bar{F} + A\bar{B}F = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{F}} + A\bar{B}F = \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{F}} * \overline{\bar{A}\bar{B}\bar{F}}$$

$$T_{0} = \bar{B}$$