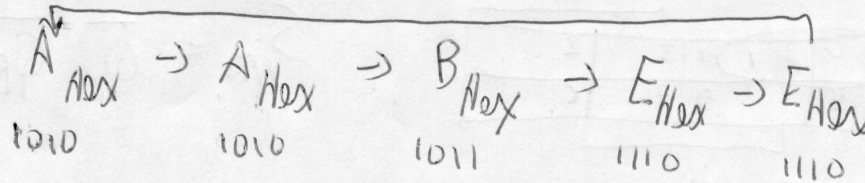


A-2001, Partiel 2

Q1

Séquence demandée :



- Puisque l'on a 2 fois des états qui se répètent, on devra employer des "états cachés"
- On remarque que la séquence ne correspond pas du tout à un "patron qui se déroule", il faut donc recorder les états et employer de la logique combinatoire de sortie pour accommoder les états demandés

états demandés					états employés			
Q3	Q2	Q1	Q0		Rang	QA	QB	QC
1	0	1	0	A	0	0	0	0
1	0	1	0	A	1	1	0	0
1	0	1	1	B	3	1	1	0
1	1	1	0	E	6	0	1	1
1	1	1	0	E	4	0	0	1

très à un ←

Table PS → NS

Rang	PS			Sensibilité	NS		
	QA	QB	QC		QA	QB	QC
0	0	0	0	1	1	0	0
1	1	0	0	1	1	1	0
3	1	1	0	0	0	1	1
6	0	1	1	0	0	0	1
4	0	0	1	0	0	0	0

XILINX Q1-P2-01

- 5 états demandés
⇒ 3 bits
suffisent

- Note QA = LSB
QC = MSB

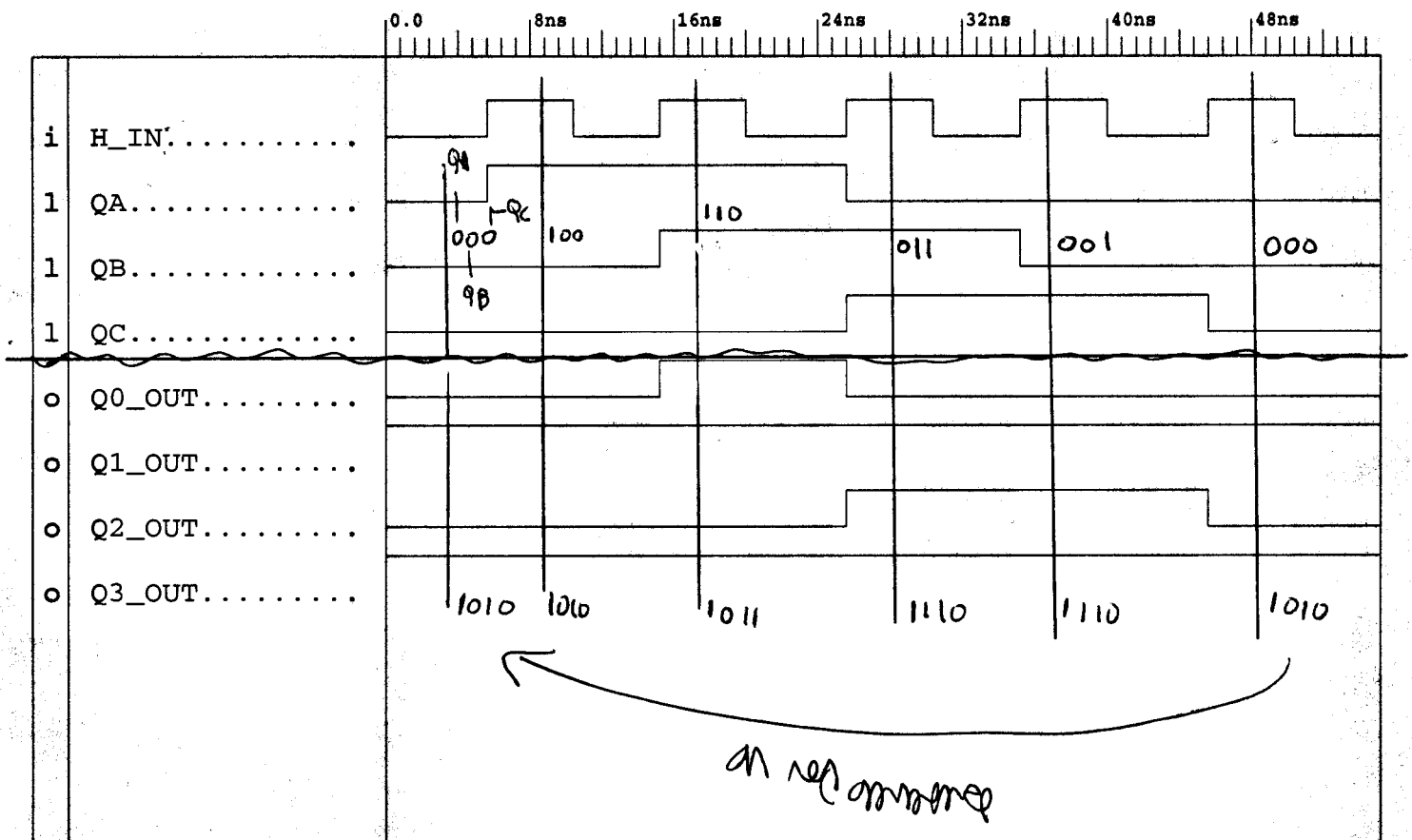
- En employant l'état "000", directement dans la séquence on a pas besoin de cas d'initialisation

On voit que

$$S_{im} = m_0 + m_1$$

Note AUTO-CORRECTION PAS demandée

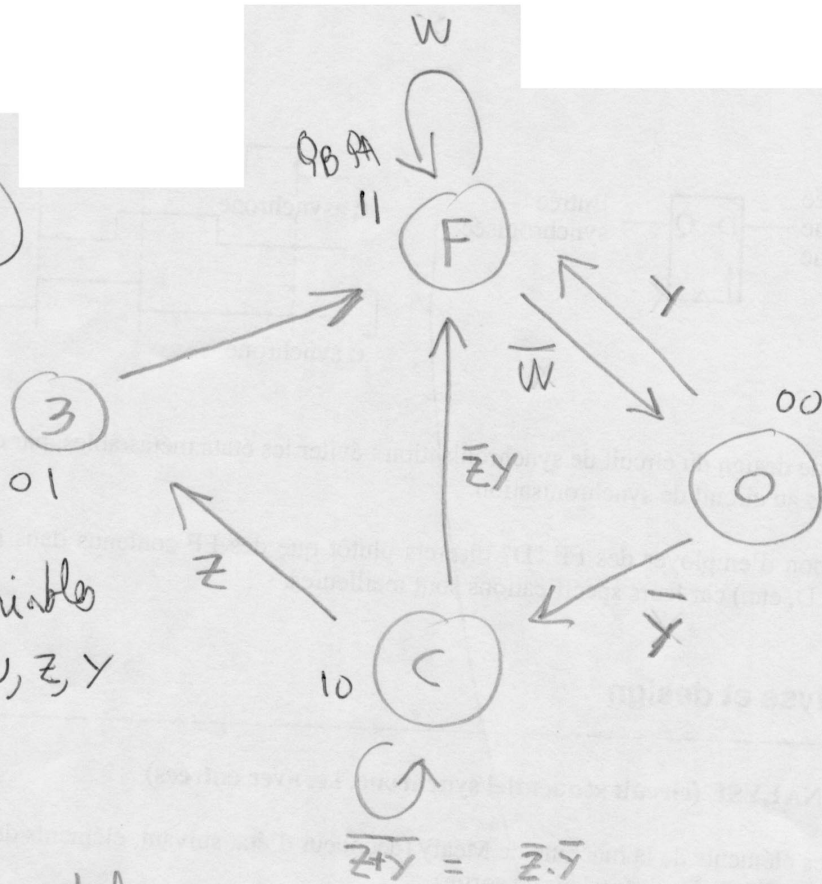
vérification dno xilinx



Q2

1

On a 3 variables
d'entrée: w, z, y



Codage des états

0	→	0	0	0	0	00
3	→	0	0	1	1	01
C	→	1	1	0	0	10
F	→	1	1	1	1	11
						Q ₃ Q ₂ Q ₁ Q ₀ Q _B Q _A
états demandés						états codés

- 4 états ⇒ 2 FF suffisent

On remarque que

$$Q_1 = Q_0$$

$$Q_3 = Q_2$$

Donc on peut facilement
coder Q₃ Q₂ Q₁ Q₀
avec seulement 2 bits

= XILINX =

XP2Q2_01

Simulation dans EXAMEN. DES

Table PS \rightarrow NS : (avec variables conditionnelles)

MSB \leftarrow (PS) \rightarrow LSB		stimulation				(NS)
Q_B	Q_A	J_B	K_B	J_A	K_A	Q_B Q_A
0	0	1	x	y	x	1 y
0	1	1	x	x	0	1 1
1	0	x	z	z+y	x	\bar{z} z+y
1	1	x	\bar{w}	x	\bar{w}	w w

pour (NS)

• A l'état "00", dir. possibles:

$$\begin{array}{rcl}
 10 & \text{si} & \bar{y} \\
 \cup & 11 & \text{si} & y \\
 \hline
 \bar{y} + \bar{y} & & y \\
 \hline
 1 & &
 \end{array}$$

• \bar{x} l'état "01", directions possibles
11 inconditionnellement

• A l'état "10", directions possibles:

$$\begin{array}{rcl}
 11 & \text{si} & \bar{z} \cdot y \\
 10 & \text{si} & \bar{z} \cdot \bar{y} \\
 \cup & 01 & \text{si} & z \\
 \hline
 \bar{z}y + \bar{z}\bar{y} & & \bar{z}y + z \\
 \hline
 \bar{z}(y + \bar{y}) & & z + y \\
 \hline
 \bar{z} & & \text{adjonction}
 \end{array}$$

• A l'état "11", directions possibles

$$\begin{array}{rcl}
 11 & \text{si} & w \\
 \cup & 00 & \text{si} & \bar{w} \\
 \hline
 w\bar{w} & &
 \end{array}$$

(3)

On obtient les valeurs de stimulation à partir de la table 6.1 page 102 du FF-JK

• transition

$$\underline{0 \rightarrow y} \left\{ \begin{array}{l} 0 \rightarrow 0 : 0x \\ 0 \rightarrow 1 : 1x \end{array} \right\} \begin{array}{l} JK \\ \underline{y \quad x} \end{array}$$

↑
directe

(idem pour $0 \rightarrow z+y$)

• transition

$$1 \rightarrow w \left\{ \begin{array}{l} 1 \rightarrow 0 : x1 \\ 1 \rightarrow 1 : x0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} JK \\ x \quad \bar{w} \end{array}$$

↑
inverse

On peut ensuite simplifier les expressions pour J, K

J_A

	Q_A				
Q_B	<table border="1"> <tr> <td>0</td><td>1</td></tr> <tr> <td>y</td><td>x</td></tr> </table>	0	1	y	x
0	1				
y	x				
	<table border="1"> <tr> <td>2</td><td>3</td></tr> <tr> <td>z+y</td><td>x</td></tr> </table>	2	3	z+y	x
2	3				
z+y	x				

J_B

1	1
x	x

$$J_B = 1$$

K_A

x	0
x	\bar{w}

$$K_A = Q_B \bar{w}$$

K_B

Q_A

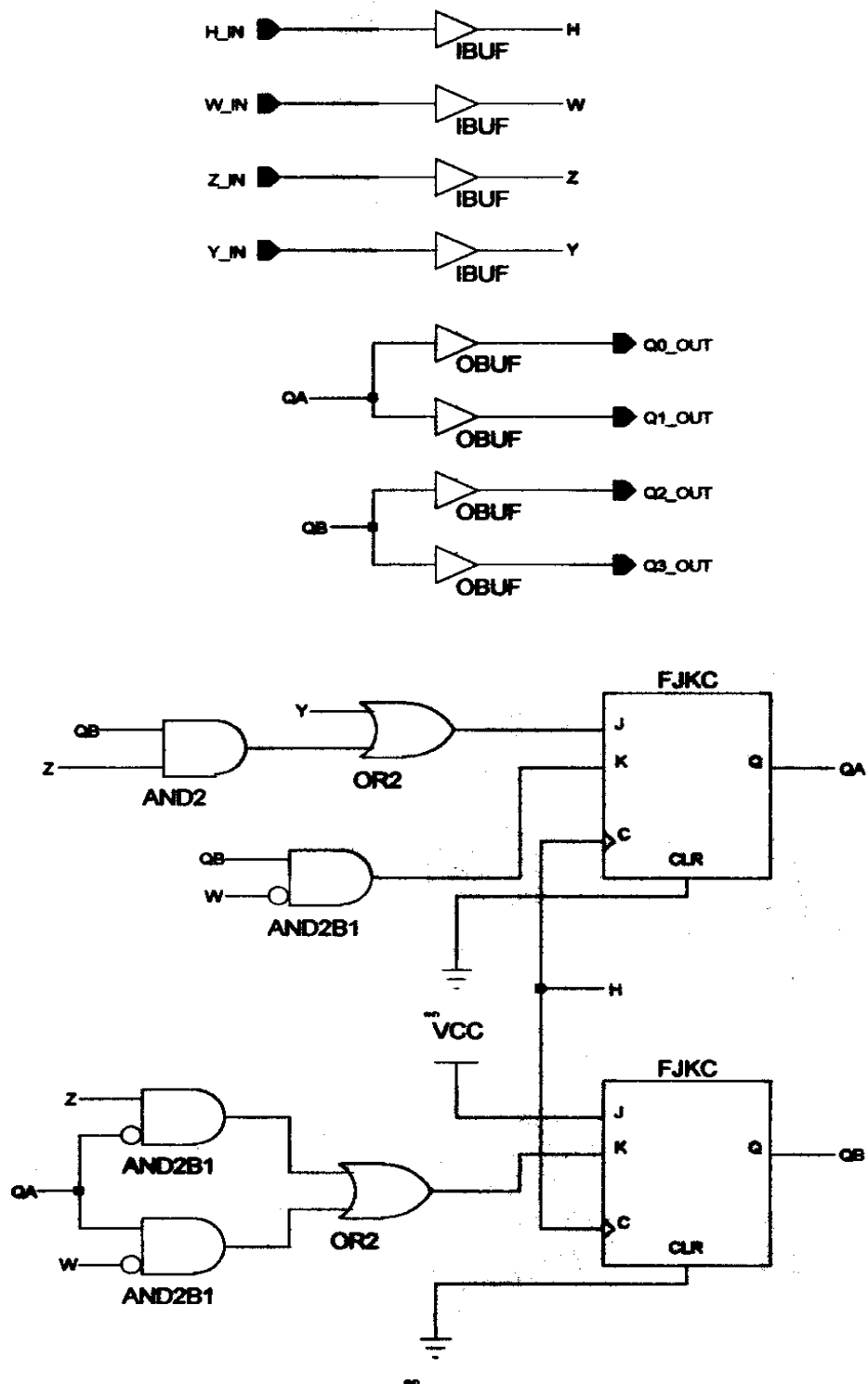
x	x
z	\bar{w}

$$K_B = \bar{Q}_A z + Q_A \bar{w}$$

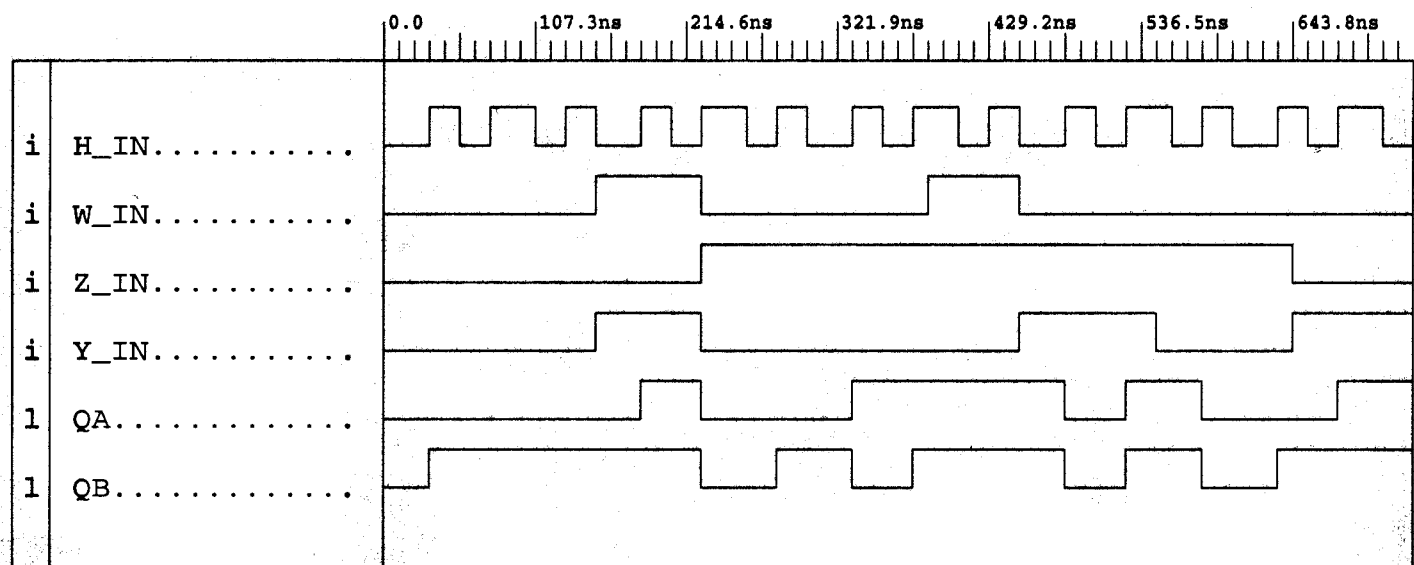
$$\begin{aligned} J_A &= \bar{Q}_B y + Q_B (z+y) \\ &= \bar{Q}_B y + Q_B y + Q_B z \\ &= y(\underbrace{\bar{Q}_B + Q_B}) + Q_B z \end{aligned}$$

$$J_A = y + Q_B z$$

Et finalement le schéma final:



Vérification dans Xilinx:



Q3:

1^o Trouver d'abord les équations pour CE , $Load$ et les données ⁽¹⁾

$$U = \overline{QA}$$

$$CE = QA + Y\overline{B}$$

$$Load = \begin{cases} B & (\text{pour les états } 0, 1, 2, 3, 4, 5) \\ 1 & (\text{pour les états } 6 \dots 15) \end{cases}$$

Données

$$D_0 = 0$$

$$D_1 = \overline{QB} \overline{QC} \overline{QD} \rightarrow \text{minuterie } 0, 1$$

$$D_2 = QB \overline{QC} \overline{QD} \rightarrow \text{minuterie } 2, 3$$

$$D_3 = 0$$

2^o Trouver les équations pour les sorties

$$D = \overline{QB} \overline{QC}$$

$$L = QB \overline{QC}$$

$$A = QC \overline{QB}$$

$$P = QA \overline{QC} + QA \overline{QB} = QA (\overline{QC} + \overline{QB})$$

3^o Établirons table PS \rightarrow NS en notant qu'en fait QD ne sert jamais sauf pour un load qui nous ramène à "0000" (si $QD=1$ on voit que $D_0=D_1=D_2=D_3=0$). Donc on peut faire la table avec 3 bits : $QC QB QA$

PS ÉTAT PRÉSENT		stimulation								NS (voir le diagramme page suivante)			
QC	QB	QA	Load	CE	U	D_3	D_2	D_1	D_0	D	L	A	P
0	0	0	B	$Y\overline{B}$	1	0	0	1	0	1	0	0	0
0	0	1	B	1	0	0	0	1	0	1	0	0	1
0	1	0	B	$Y\overline{B}$	1	0	1	0	0	0	1	0	0
0	1	1	B	1	0	0	1	0	0	0	1	0	1
1	0	0	B	$Y\overline{B}$	1	0	0	0	0	0	0	1	0
1	0	1	B	1	0	0	0	0	0	0	0	1	1
1	1	0	1	$X\overline{B}$	1	0	0	0	0	0	0	0	0
1	1	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0

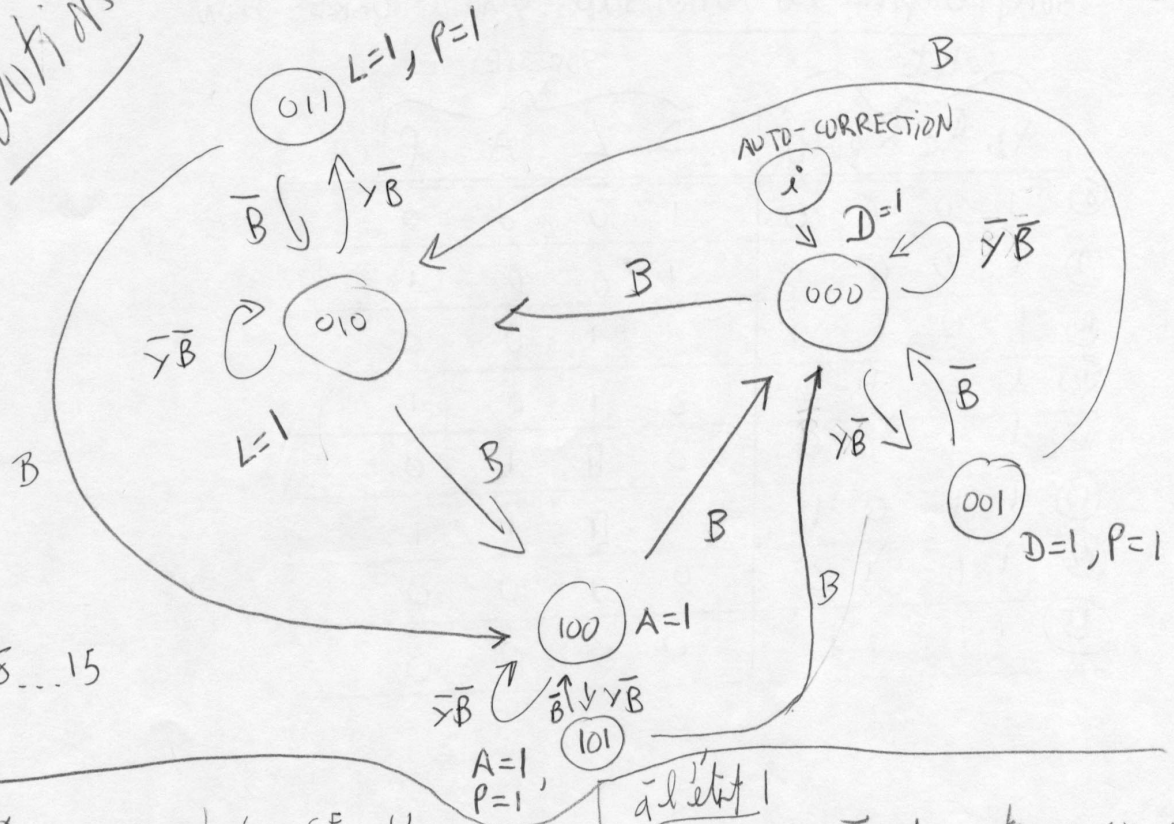
RAPPEL, Load prioritaire sur CE

à remplir avec 1^o et 2^o

Q3

Solution

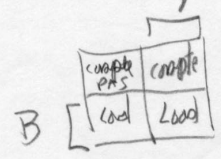
2



$i = 6, 7, 8 \dots 15$

à l'état 0

B	Y	L	CE	U	
0	0	0	0	\bar{Q}_A	→ compte pos
0	1	0	1	\bar{Q}_A	→ compte
1	0	1	0	\bar{Q}_A	} PRIORITAIRE Load (calcul = 2)
1	1	1	1	\bar{Q}_A	



Load = B
compte = $\bar{B}Y$
compte pos = $\bar{B}\bar{Y}$

à l'état 3 Load si B et data = 4
autrement (si \bar{B}) compte -1 ($U=0$)

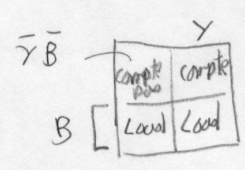
à l'état 4 Load si B=1 et data = 0
compte si B=0 et $Y\bar{B}=1$ (compte+1, $U=1$)
 $Y\bar{B}$ = compte pos

à l'état 1

compte si \bar{B} et compte -1 ($U=0$)
Load si B et data = 2

à l'état 2

Load si B=1 et data = 4
compte si B=0 et $Y\bar{B}=1$ (compte+1, $U=1$)
compte pos si $\bar{B}\bar{Y}$



à l'état 5 Load si B=1 et data = 0
compte si B=0 et compte -1 ($U=0$)

à l'état 6 Load inconditionnel et data = 0
à 15

Sorties pour les autres états d'AUTO-CORRECTION

3.

	états				SORTIES			
	QD	QC	QB	QA	D	L	A	P
8	1	0	0	0	1	0	0	0
9	1	0	0	1	1	0	0	1
10	1	0	1	0	0	1	0	0
11	1	0	1	1	0	1	0	1
12	1	1	0	0	0	1	1	0
13	1	1	0	1	0	1	1	1
14	1	1	1	0	0	0	0	0
15	1	1	1	1	0	0	0	0

Vérification dans Xilinx:

